

■ Sisällysluettelo

Quick Setup	3
Varoituksia	3
Mekaaninen asennus	3
Sähköinen asennus, teho	3
Sähköasennus, ohjauskaapelit	3
Ohjelmointi	3
Moottorin käynnistys	4
Turvaohjeet	4
Varoitus ei toivotusta käynnistyksestä	4
 Esittely: VLT 2800	5
Ohjelmistoversio	5
Varoitus korkeasta jännitteestä	6
Turvaohjeet	6
Varoitus ei-toivotusta käynnistyksestä	6
Ohjausyksikkö	7
Manuaalinen alustus	7
Hand Auto	8
Automaattinen moottorin sovitus	9
 Ohjelmointi	10
Toiminta ja näyttö	10
Kuormitus ja moottori	17
Ohjearvot ja rajat	27
Tulot ja lähdöt	34
Erikoistoiminnot	43
 Asennus	51
Fyysiset mitat	51
Mekaaninen asennus	55
Yleistä sähköasennuksesta	57
EMC-direktiivin mukainen sähköasennus	58
Sähköasennus	59
Turvakaari	61
Etusulakkeet	61
Verkkoliitäntä	61
Moottorin kytkeminen	61
RFI-kytkin	62
Moottorin pyörimissuunta	62
Moottoreiden rinnankytkentä	62
Moottorikaapelit	62
Moottorin lämpösuojaus	63
Jarrukaapelin asennus	63
Maadoitus	63
Kuormituksenjako	63
Kirstysmomentit, teholiittimet	64
Mekaanisen jarrun ohjaus	64
Ohjausliitinten käyttö	64
Sähköasennus, ohjauskaapelit	65
Kirstysmomentit, ohjauskaapelit	66

Sähköasennus, ohjausliittimet	66
Releliitos	66
VLTOhjelmistonvalintaikkuna	66
KytKentäesimerkkejä	67
Kaikki VLT 2800	68
Tilauslomake	68
Näytön lukema	69
Varoitukset/hälytysviestit	69
Varoitussana, laajennettu tilasana ja hälytyssana	74
Erikoisolosuhteet	75
Syövyttävä ympäristö	75
Lämpötilasta riippuva kytkentätaajuus	75
Galvaaninen erotus (PELV)	76
EMC-emissio	76
UL-vaatimukset	78
Yleiset tekniset tiedot	79
Tekniset tiedot, verkkojännite 1 x 220 - 240 V / 3 x 200 - 240 V	83
Tekniset tiedot, verkkojännite 3 x 380 - 480 V	84
Muu kirjallisuus	85
Toimitetaan laitteen mukana	85

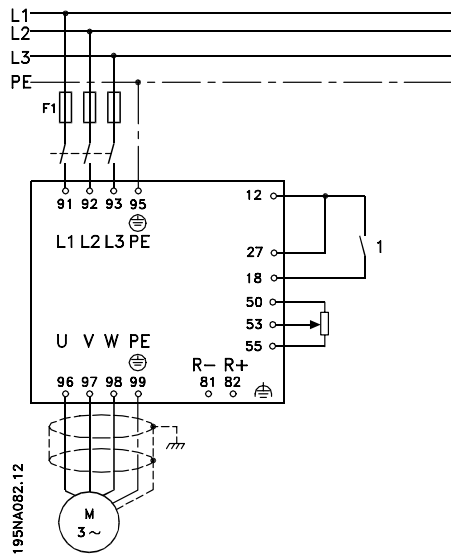
■ Quick Setup

■ Varoituksia

Näiden pika-asetusten avulla voit asentaa taajuudenmuuttajan nopeasti ja EMC-vaatimusten mukaisesti viidessä vaiheessa. Oheisissa käyttöohjeissa on lisää asennusesimerkkejä sekä kaikkien toimintojen yksityiskohtaiset kuvaukset.



Lue seuraavan sivun turvaohjeet ennen laitteen asennusta.



■ Mekaaninen asennus

VLT-taajuudenmuuttajia voi asentaa vierekkäin seinälle. Riittävän jäähdytyksen varmistamiseksi taajuudenmuuttajan ylä- ja alapuolelle on jätettävä 10 cm vapaata tilaa.

Poraa asennusreiät kuvassa 2 annettujen mittojen mukaan. Huomaa laitteiden jännitteiden väliset erot.

Kiristä kaikki neljä ruuvia.

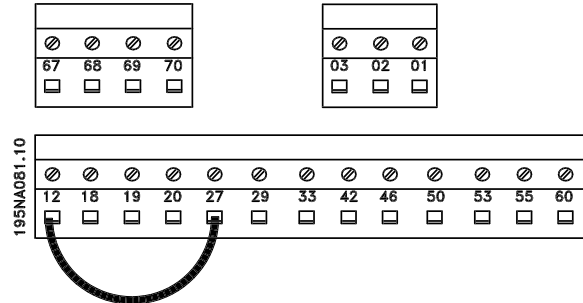
Asenna verkkokaapelit ja maadoitusruuvi (liitin 95) liitintälevyyn.

■ Sähköinen asennus, teho

Huomaa, että teholiittimet voi irrottaa. Kytke verkkovirta taajuudenmuuttajan verkkoliittimiin, eli 91, 92, 93 ja maaliitäntä liittimeen 95. Kiinnitä moottorilta tuleva suojuattu kaapeli taajuudenmuuttajan moottoriliittimiin, eli U, V, W. Suojaus päättyy suojausliittimeen.

■ Sähköasennus, ohjauskaapelit

Irrota etusuojaus ohjauspaneelin alta. Aseta liittinten 12 ja 27 väliin hyppyjohdin.



■ Ohjelmointi

Suorita ohjelmointi ohjauspaneelilla. Siirry pika-asetusvalikkoon painamalla [QUICK MENU]-painiketta. Tässä valikossa parametrien valinta tapahtuu [+] ja [-]-näppäimillä. Parametrien arvoja voi muuttaa valitsemalla [CHANGE DATA]. Muutokset ohjelmoidaan [+] ja [-]-painikkeiden avulla. Tee parametrin muutos loppuun valitsemalla [CHANGE DATA]. Parametriarvojen muutos tallentuu automaattisesti sähkökatkoksen jälkeen. Jos näytön oikeassa reunassa on kolme pistettä, parametrin arvossa on yli kolme numeroa. Arvo saadaan näyttöön aktivoimalla [CHANGE DATA]. Paina [QUICK MENU] -näppäintä: Aseta moottorin parametrit, jotka näkyvät moottorin kilvessä:

Moottorin teho [kW]	parametri 102
Moottorin jännite [V]	parametri 103
Moottorin taajuus [Hz]	parametri 104
Moottorin virta [A]	parametri 105
Moottorin nimellisaika	parametri 106

Aktivoi AMT:

Automaattinen moottorin sovitus	parametri 107
---------------------------------	---------------

Aseta ohjearvoalue

Vähimmäisohjearvo Ref _{MIN}	parametri 204
Maksimiohjearvo, Ref _{MAX}	parametri 205

Kiihdytysaika [s]	parametri 207
Hidastusaika [s]	parametri 208

Parametrissa 002 Paikallis-/kauko-ohjaus voidaan valita taajuudenmuuttajan tilaksi Kauko-ohjaus [0], eli ohjauspäätteiden välityksellä, tai Paikallishjaus [1], eli ohjausyksikön avulla.

Valitse ohjauspaikaksi Paikallishjaus [1].

Paikallis-/kauko-ohjaus = Paikallishjaus [1] Par. 002

Aseta moottorin nopeus säätämällä paikallishjearvoa.

Paikallishjearvo parametri 003

■ Moottorin käynnistys

Käynnistä moottori painamalla [Start]-painiketta. Aseta moottorin nopeus säätämällä parametria 003 Paikallishjearvo.

Tarkista, että moottorin akseli pyörii myötäpäivään. Ellei, vaihda mitkä tahansa moottorin kaapelin kaksi vaihetta. Pysäytä moottori painamalla [STOP/RESET] -painiketta. Palaa näyttötilaan painamalla [QUICK MENU] -painiketta. [QUICK MENU] + [+] -painikkeita samanaikaisesti painettaessa päästään käsiksi kaikkiin parametreihin.

■ Turvaohjeet



Taajuudenmuuttajan jännite voi olla hengenvaarallinen, kun se on kytkettynä verkkoon. Moottorin tai taajuudenmuuttajan virheellinen asennus saattaa johtaa laite- ja henkilövahinkoihin, jopa kuolemaan.

Noudata sen vuoksi tämän Käyttöoppaan ohjeita sekä kansallisia ja paikallisia turvallisuusmääräyksiä.

Sähköisten osien koskettaminen voi olla hengenvaarallista myös laitteen virransyötön katkaisun jälkeen: Odota vähintään 4 minuuttia.

1. Virransyötön taajuudenmuuttajaan tulee olla katkaistuna, kun suoritetaan korjaustöitä.
2. [STOP/RESET]-painike taajuudenmuuttajan ohjauspaneelissa ei katkaise virransyöttöä laitteelle, eikä sitä siksi saa käyttää turvakytkimenä.
3. Laitteeseen on tehtävä asianmukainen suojavaadoitus, käyttäjä pitää suojata verkkojännitteeltä ja moottori pitää suojata ylikuormitukselta voimassaolevien kansallisten ja paikallisten määräysten mukaan.
4. Vuotovirta maahan ylittää 3,5 mA.
5. Moottorin ylikuormitussuojaus ei sisälly tehdasasetuksiin. Jos tämä toiminto halutaan, aseta parametrin 128 Moottorin lämpösuojaus arvoksi ETR-laukaisu tai ETR-varoitus.
6. Tarkista, että virransyöttö laitteeseen on katkaistu, ennen kuin irrotat moottorin ja verkkovirran pistokkeet.

■ Varoitus ei toivotusta käynnistyksestä



Moottori voidaan saada seis-tilaan digitaalikäskyillä, väyläkäskyillä, ohjearvoilla tai paikallispysäytyksellä, vaikka taajuudenmuuttaja on koko ajan liitettyä syöttöverkkoon. Jos henkilöturvallisuus vaatii ennalta arvaamattoman käynnistykseen estämisen, nämä pysäytystoiminnot eivät ole riittäviä. Moottori saattaa käynnistyä parametrien ohjelmoinnin yhteydessä. Aktivoi sen vuoksi aina pysäytyspainike [STOP/RESET] ennen datamuutoksen suorittamista. Pysähtynyt moottori saattaa käynnistyä, jos taajuudenmuuttajan elektroniikkaan tulee vika, tai jos hetkellinen ylikuormitustilanne, syöttöverkossa oleva vika tai moottoriliitännässä oleva vika poistuu.

VLT 2800 -Sarja

Käyttöopas
Ohjelmistoversio: 2.7x



Tämä käyttöopas koskee kaikkia VLT 2800 -Sarja -taajuudenmuuttajia, joiden ohjelmistoversio on 2.7x. Ohjelmistoversion numeron näkee parametrissa 640 Software version no.



Huom:

Asia, johon lukijan tulee kiinnittää erityistä huomiota.



Yleinen varoitus.



Varoitus korkeajännitteestä.

■ Varoitus korkeasta jännitteestä



Taajuudenmuuttajassa esiintyy vaarallisia jännitteitä, kun se on kytkettynä verkkoon. Moottorin tai taajuudenmuuttajan virheellinen asennus saattaa johtaa laite- ja henkilövahinkoihin, jopa kuolemaan. Noudata siksi tämän oppaan ohjeita sekä kansallisia ja paikallisia turvallisuusmääräyksiä.

■ Turvaohjeet

1. Virransyötön taajuudenmuuttajaan tulee olla katkaistuna, kun suoritetaan korjaustöitä. Varmista, että verkkovirta on katkaistu ja että määrätty aika on kulunut, ennen kuin irrotat moottori- ja verkkoliitännät..
2. [STOP/RESET]-painike taajuudenmuuttajan ohjauspaneelissa ei katkaise virransyöttöä laitteelle, eikä sitä siksi saa käyttää turvakytkimenä.
3. Laite pitää yhdistää oikein maahan, käyttäjä pitää suojata verkkojännitteeltä ja moottori pitää suojata ylikuormitukselta voimassa olevien kansallisten ja paikallisten määräysten mukaan.
4. Vuotovirta maahan ylittää 3,5 mA.
5. Moottorin ylikuormitussuojaus ei sisälly tehdasasetuksiin. Jos tämä toiminto halutaan, aseta parametrin 128 *Moottorin lämpösuojaus* arvoksi *ETR-laukaisu* tai *ETR-varoitus*. Koskee Pohjois-Amerikan markkinoita: ETR-toiminnot huolehtivat luokan 20 moottorin ylikuormitussuojauksesta NEC:n mukaisesti.

6. Älä irrota moottorin ja verkkovirran pistokkeita, kun moottori on kytkettynä verkkoon. Varmista, että verkkovirta on katkaistu ja että määrätty aika on kulunut, ennen kuin irrotat moottori- ja verkkoliitännät..
7. Huomaa, että taajuudenmuuttajassa on L1-, L2- ja L3-tulojen lisäksi muitakin jännitetuloja, kun tasajänniteväyläliittimet ovat käytössä. Varmista, että kaikki jännitetulot on kytketty irti ja että riittävä aika on kulunut ennen korjaustöiden aloittamista.

■ Varoitus ei-toivotusta käynnistyksestä

1. Moottori voidaan saada seis-tilaan digitaalikäskyillä, väyläkäskyillä, ohjearvoilla tai paikallis pysäytyksellä, vaikka taajuudenmuuttaja on koko ajan liitettyä syöttöverkkoon. Jos henkilöturvallisuus vaatii ennalta arvaamattoman käynnistykseen estämisen, nämä pysäytystoiminnot eivät ole riittäviä.
2. Moottori saattaa käynnistyä parametrien käsittelyn yhteydessä. Aktivoi siksi aina pysäytyspainike [STOP/RESET] ennen datamuutoksen suorittamista.
3. Pysähtynyt moottori saattaa käynnistyä, jos taajuudenmuuttajan elektroniikka vioittuu tai jos tilapäinen ylikuormitustilanne, syöttöverkossa oleva vika tai moottoriliitännässä oleva vika poistuu.

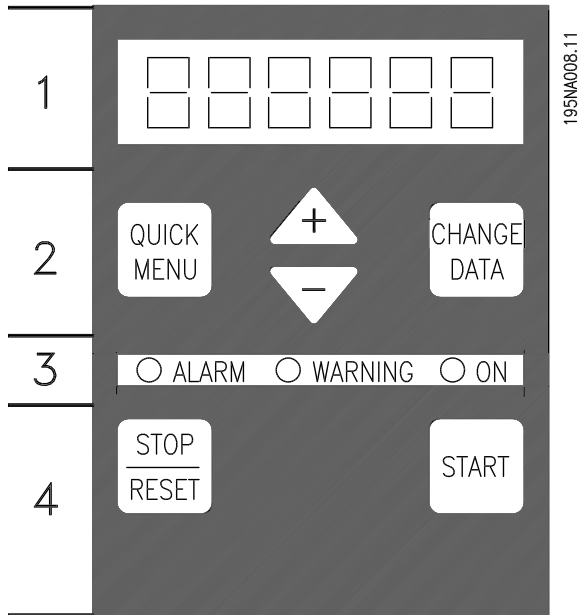


Varoitus:

Sähköisten osien koskettaminen on hengenvaarallista myös laitteen virransyötön katkaisun jälkeen. Varmista samalla, että muutkin jännitetulot, kuten kuormituksenjako (DC-välipiiriin yhdistäminen) on katkaistu. VLT 2800: odota vähintään 4 minuuttia.

■ Ohjausyksikkö

Taajuudenmuuttajan etulevyssä on ohjauspaneeli.



Ohjauspaneeli jakautuu toiminnallisesti neljään osaan:

1. Kuusinumeroinen LED-näyttö.
2. Painikkeet parametrien muuttamiseen ja näyttötoiminnon vaihtamiseen.
3. Merkkivalot.
4. paikallisohjauspainikkeet.

Tiedot näytetään 6-numeroisella LED-näytöllä, joka normaalikäytössä näyttää yhtä käyttömuuttajaa. Sen täydennyksenä on kolme merkkivaloa: päälläolon (ON), varoituksen (WARNING) ja hälytyksen (ALARM) merkkivalot. Useimpia taajuudenmuuttajan parametriasetuksia voi muuttaa suoraan ohjauspaneelistä, ellei tätä toimintoa ole asetettu tilaan *Lukittu* [1] parametrissa 018 *Datamuutosten lukinta*.

■ Ohjauspainikkeet

[QUICK MENU] -painikkeella voi muuttaa Pika-asetusvalikossa käytettyjä parametreja. **[QUICK MENU]** -painiketta käytetään myös silloin, kun parametria ei muuteta. Katso myös **[QUICK MENU] + [+]**.

[CHANGE DATA] -painikkeella muutetaan asetuksia. **[CHANGE DATA]** -painikkeella vahvistetaan myös muutettu parametriasetus.

[+] / [-] -painikkeilla valitaan parametri ja muutetaan parametrin arvo. Näyttötilassa painikkeilla valitaan näytössä näkyvä käyttömuuttaja.

[QUICK MENU] + [+] -painikkeita samanaikaisesti painettaessa päästään käsiksi kaikkiin parametreihin. Katso *Valikkotila*.

[STOP/RESET] -painikkeella pysäytetään taajuudenmuuttajaan kytketty moottori tai kuitataan taajuudenmuuttajan laukaisu. Voidaan valita *Voimassa* [1] tai *Ei voimassa* [0] parametrin 014 *Paikallispysäytys/kuitaus* kautta. Näyttötilassa näyttö vilkkuu, jos pysäytystoiminto aktivoidaan.



Huom:

Jos **[STOP/RESET]**-painikkeen tilaksi on valittu *Ei aktiivinen* [0] parametrissa 014 *Paikallispysäytys/kuitaus*, eikä digitaalitulojen eikä sarjaliitännän kautta tule pysäytyskomentoa, taajuudenmuuttajan voi pysäyttää ainoastaan irrottamalla sen verkosta.

[START] -painikkeella käynnistetään taajuudenmuuttaja. Se on aina aktiivinen, mutta **[START]**-painikkeella ei voi ohittaa pysäytyskäskyä.

■ Manuaalinen alustus

Katkaise verkkojännite. Pidä painikkeita **[QUICK MENU] + [+]** + **[CHANGE DATA]** pohjassa ja kytke samanaikaisesti verkkojännite. Vapauta painikkeet. Taajuudenmuuttajaan on nyt ohjelmoitu tehdasasetukset.

■ Näytön tilat

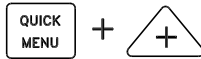
Näyttötila

Fr 50.3

Normaalikäytössä voidaan valinnan mukaan näyttää jatkuvasti yksi käyttömuuttujan arvo. [+/-]-painikkeilla voidaan Näyttötilassa valita seuraavat muuttajat:

- Lähtötaajuus [Hz]
- Lähtövirta [A]
- Lähtöjännite [V]
- DC-välipiirin jännite [V]
- Lähtöteho [kW]
- Nimellinen lähtötaajuus $f_{\text{lähtö}} \times p008$

Valikkotila



Valikkotilaan pääsee painamalla samanaikaisesti [QUICK MENU] + [+]-painikkeita.

Valikkotilassa voidaan muuttaa useimmat taajuudenmuuttajan parametrit. Parametreja selataan [+/-]-painikkeilla. Parametrinumero vilkkuu valikkotilassa tapahtuvan selauksen aikana.

1020.75

Näytöstä ilmenee, että parametrin 102 *Moottoriteho* $P_{M,N}$ arvo on 0,75. Tämän muuttamiseksi aktivoidaan ensin [CHANGE DATA], minkä jälkeen parametrin arvoa voidaan muuttaa [+/-]-painikkeilla.

204...

Jos näytössä näkyy oikealla parametrin vieressä kolme pistettä, se tarkoittaa, että parametrin arvossa on enemmän kuin kolme numeroa. Arvo saadaan näyttöön aktivoimalla [CHANGE DATA].

128-2

Näytöstä näkyy, että parametrissa 128 *Moottorin lämpösuojaus* on valittu *Termistorin laukaisu* [2].

Pika-asetuksista

103 380

Pika-asetukset [QUICK MENU]-painikkeella voidaan muuttaa taajuudenmuuttajan 12 eniten käytettyä parametria. Ohjelmoinnin jälkeen taajuudenmuuttaja on useimmiten käyttövalmis. Pika-asetukset aloitetaan painamalla [QUICK MENU]-painiketta Näyttötilassa. Pika-asetusvalikkoa selataan [+/-]-painikkeilla, ja data-arvot muutetaan painamalla ensin [CHANGE DATA]-painiketta, jonka jälkeen parametrin arvoa muutetaan [+/-]-painikkeilla.

Pika-asetusten parametrit ovat:

- Par. 102 *Moottorin teho* $P_{M,N}$
- Par. 103 *Moottorin jännite* $U_{M,N}$
- Par. 104 *Moottorin taajuus* $f_{M,N}$
- Par. 105 *Moottorin virta* $I_{M,N}$
- Par. 106 *Moottorin nimellisaika* $n_{M,N}$
- Par. 107 *Automaattinen moottorin sovitus*
- Par. 204 *Minimiohjearvo* Ref_{MIN}
- Par. 205 *Maksimiohjearvo* Ref_{MAX}
- Par. 207 *Rampin nousuaika*
- Par. 208 *Rampin nousuaika*
- Par. 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*
- Par. 003 *Paikallisohtaus*

Parametrit 102 - 106 ilmenevät moottorikilvestä.

■ Hand Auto

Tavallisen toiminnan aikana taajuudenmuuttaja on automaattisessa käyttötilassa, jossa ohjearvon viesti annetaan ulkoisesti, analogisesti tai digitaalisesti ohjausliittimen kautta. Käsikäyttötilassa on kuitenkin mahdollista antaa ohjearvon viesti paikallisesti ohjauspaneelin kautta.

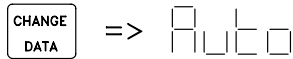
Seuraavat ohjausviestit pysyvät aktiivisena ohjausliittimissä, kun käsikäyttötila on aktiivinen.

- Käsikäynnistys (LCP2)
- Off Stop (LCP2)
- Automaattinen käynnistys (LCP2)
- Nollaus
- Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen
- Nollaus ja vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen
- Pikapysäytys, käänteinen
- Pysäytys käänteinen
- Suunnanvaihto
- Tasavirtajarrutus, käänteinen
- Asetusten valinta, LSB
- Asetusten valinta, MSB
- Termistori
- Täsmällinen pysäytys, käänteinen
- Täsmällinen pysäytys/käynnistys

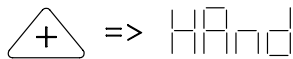
- Ryömintä
- Pysäytyskomento sarjaportin kautta

Automaattisen tilan ja käsikäyttötilan välillä vaihtaminen

Kun [Display Mode] -näytön [Change Data] -näppäin aktivoidaan, taajuudenmuuttajan tila näkyy näytössä.



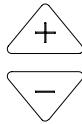
Voit vaihtaa käsikäyttötilaan vierittämällä ylös- tai alaspäin.



Kun taajuudenmuuttaja on käsikäyttötilassa, lukema on seuraavankaltainen:

HA 50.3

ja ohjearvon voi muuttaa seuraavilla näppäimillä:



Huom:

Huomaa, että parametri 020 saattaa estää tilan valinnan.

Automaattinen moottorin sovitus

Automaattinen moottorin sovitus (AMT) suoritetaan seuraavasti:

1. Parametrissa 107 *Automaattinen moottorin sovitus* valittu data-arvo [2]. "107" vilkkuu nyt, ja "2" ei vilku.
2. AMT aktivoidaan painamalla start-näppäintä. Nyt "107" vilkkuu, ja data-arvokentässä liikkuu viivoja vasemmalta oikealle.
3. Kun "107" jälleen on saanut data-arvon [0], AMT on loppuun suoritettu. Moottoritiedot tallennetaan [STOP/RESET] -painikkeen painalluksella.
4. Tämän jälkeen "107" vilkkuu edelleen ja sen data-arvo on [0]. Nyt voidaan jatkaa toimintaa.

■ Toiminta ja näyttö

001 Kieli

(KIELI)

Arvo:

★Englanti (ENGLISH)	[0]
Saksa (DEUTSCH)	[1]
Ranska (FRANCAIS)	[2]
Tanska (DANSK)	[3]
Espanja (ESPANOL)	[4]
Italia (ITALIANO)	[5]

Toiminto:

Tämän parametrin avulla valitaan kieli, joka näkyy näytöllä aina, kun LCP-ohjauspaneeli on kytkettynä.

Valinnan selostus:

Mikä tahansa luettelon kielistä voidaan valita. Tehdasasetus voi vaihdella.

002 Local/remote operation

(OPERATION SITE)

Arvo:

★Kauko-ohjaus (KAUKOKÄYTTÖ)	[0]
Paikallishjaus (PAIKALLINEN)	[1]

Toiminto:

Valittavana on kaksi taajuudenmuuttajan ohjaustapaa: *Kauko-ohjaus* [0] tai *Paikallishjaus* [1]. Katso myös parametri 013 *Paikallishjaus*, jos valitaan *Paikallishjaus* [1].

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Kauko-ohjaus* [0], taajuudenmuuttajaa voidaan ohjata:

1. ohjausliittimien tai sarjaportin kautta.
2. [START]-painikkeella. Tämä ei kuitenkaan ohita digitaalitulojen tai sarjaliitännän kautta annettuja pysäytyskäskyjä.
3. [STOP/RESET] ja [JOG]-painikkeilla, edellyttäen, että ne on aktivoitu.

Jos valitaan *Paikallishjaus* [0], taajuudenmuuttajaa voidaan ohjata:

1. [START]-painikkeella. Tämä ei kuitenkaan ohita digitaalitulojen kautta annettuja pysäytyskäskyjä (katso parametri 013 *Paikallishjaus*).
2. [STOP/RESET] ja [JOG]-painikkeilla, edellyttäen, että ne on aktivoitu.
3. [FWD/REV]-painikkeella, edellyttäen, että se on valittu aktiiviseksi parametrissa 016 *Paikallinen suunnanvaihto*, ja että parametrissa 013 *Paikallishjaus* on valittu *Paikallishjaus ja avoin*

piiri [1] tai *Paikallishjaus/kuten parametri 100* [3]. Parametrissa 200 *Lähtötaajuusalue* on valittava *Molempiin suuntiin*.

4. Parametrissa 003 *Paikallishjaarvo*, jossa ohjaarvo voidaan asettaa [+] ja [-]-painikkeiden avulla.
5. Ulkoisella ohjauskomennolla, joka voidaan kytkeä digitaalituloihin (katso parametri 013 *Paikallishjaus*).



Huom:

[JOG] ja [FWD/REV]-painikkeet sijaitsevat paikallishjauspaneelissa.

003 Paikallishjaarvo

(LOCAL REFERENCE)

Arvo:

Parametrin 013 *Paikallishjaarvon* asetus arvoksi on asetettava [1] tai [2]:

0 - f_{MAX} (par. 202) ★ 000,000.000

Par. *Paikallishjaarvon* asetus arvoksi on asetettava [3] tai [4] ja parametrin 203

Ohjaarvon/takaisinkytkennän alue arvoksi [0]:

Ref_{MIN} - Ref_{MAX} (par. 204-205) ★ 000,000.000

Par. *Paikallishjaarvon* asetus arvoksi on asetettava [3] tai [4] ja parametrin 203

Ohjaarvon/takaisinkytkennän alue arvoksi [1]:

- Ref_{MAX} - + Ref_{MAX} (par. 204-205) ★ 000,000.000

Toiminto:

Tässä parametrissa paikallinen ohjaarvo voidaan asettaa manuaalisesti. Paikallishjaarvon yksikkö riippuu asetuksesta joka valittiin parametrissa 100 *Toimintatapa*.

Valinnan selostus:

Paikallishjaarvoa tulee suojata asettamalla parametrin 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus* arvoksi *Paikallishjaus* [1]. Paikallishjaarvoa ei voi asettaa sarjaportin kautta.

004 Asetusvalinnat

(ACTIVE SETUP)

Arvo:

Tehdasasetukset (FACTORY SETUP)	[0]
★Asetus 1 (SETUP 1)	[1]
Asetus 2 (SETUP 2)	[2]
Asetus 3 (SETUP 3)	[3]
Asetus 4 (SETUP 4)	[4]
Moniasetukset (MULTI SETUP)	[5]

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Toiminto:

Tässä valitaan millä asetuksilla toimintaa ohjataan. Kaikki parametrit voidaan ohjelmoida neljiin yksilöllisiin parametriasetuksiin. Tässä parametrissa voidaan siirtää Asetusten välillä digitaalitulon tai sarjaliitännän kautta.

Valinnan selostus:

Tehdasasetuksissa [0] on tehtaan asettamat parametriarvot. Asetukset 1-4 [1]-[4] ovat neljä Asetusta, jotka voidaan valita milloin tahansa. Moniasetukset [5] valitaan, kun halutaan ohjata Asetuksista toisiin siirtymistä digitaalitulon tai sarjaportin kautta.

- Kopioidaan nro 2:een nrosta # (KOPIOI ASETUKSIIN 2) [2]
- Kopioidaan nro 3:een nrosta # (KOPIOI ASETUKSIIN 3) [3]
- Kopioidaan nro 4:een nrosta # (KOPIOI ASETUKSIIN 4) [4]
- Kopioi aktiiviset asetukset kaikkiin (COPY TO ALL) [5]

Toiminto:

Asetukset kopioidaan parametrissa 005 *Asetusten ohjelmointi* valituista aktiivisista Asetuksista tässä parametrissa valittuihin Asetuksiin.



Huom:

Kopiointi on mahdollinen vain pysäytystilassa (moottori pysäytetty pysäytyskäskyllä).

005 Asetusten ohjelmointi

(EDIT SETUP)

Arvo:

- Tehdasasetukset (FACTORY SETUP) [0]
- Asetus 1 (SETUP 1) [1]
- Asetus 2 (SETUP 2) [2]
- Asetus 3 (SETUP 3) [3]
- Asetus 4 (SETUP 4) [4]
- ★Asetusvalinnat (ASETUSVALINNAT) [5]

Toiminto:

Tässä toiminnossa voidaan valita Asetukset, joihin ohjelmointi kohdistuu toiminnan aikana (tämä koskee sekä ohjauspaneelia että sarjaporttia). Voidaan esim. ohjelmoida *Asetukset 2* [2], vaikka aktiivisiksi Asetuksiksi on valittu *Asetukset 1* [1] parametrissa 004 *Aktiiviset Asetukset*.

Valinnan selostus:

Tehdasasetukset [0] sisältävät tehtaalla asetetut arvot ja voidaan käyttää datalähteenä, jos muita Asetuksia halutaan palauttaa tunnettuun tilaan. *Asetukset 1-4* [1]-[4] ovat yksilöllisiä Asetuksia, jotka ovat vapaasti ohjelmoitavissa käytön aikana. Jos valitaan *Aktiiviset Asetukset* [5], ohjelmointi tapahtuu parametrissa 004 *Aktiiviset Asetukset* valituissa Asetuksissa.



Huom:

Jos Aktiivisten Asetusten tietoja muutetaan tai niihin kopioidaan tietoja, muutokset vaikuttavat välittömästi laitteen toimintaan.

006 Asetusten kopiointi

(ASETUSKOPIOINTI)

Arvo:

- ★ Ei kopiointia (EI KOPIOINTIA) [0]
- Kopioidaan nro 1:een nrosta # (KOPIOI ASETUKSIIN 1) [1]

Valinnan selostus:

Kopiointi alkaa, kun haluttu kopiointitoiminto on syötetty ja painettu [OK]/[CHANGE DATA]-painiketta. Näyttö ilmaisee käynnissä olevan kopioinnin.

007 LCP-kopiointi

(LCP COPY)

Arvo:

- ★ Ei kopiointia (NO COPY) [0]
- Kaikkien parametrien lähetys (UPL. ALL PAR.) [1]
- Kaikkien parametrien vastaanotto (DWNL. ALL PAR.) [2]
- Tehosta riippumattomien parametrien vastaanotto (DWNL.OUTPIND.PAR.) [3]

Toiminto:

Parametria 007 *Paikallisohjaispaneelikopiointi* käytetään, jos halutaan käyttää paikallisohjaispaneelin 2 sisäistä kopiointitoimintoa. Toimintoa käytetään, jos kopioidaan kaikki parametriasetukset taajuudenmuuttajalta toiselle paikallisohjaispaneelia 2 siirtämällä.

Valinnan selostus:

Valitse *Kaikkien parametrien lähetys* [1], jos on tarkoitus siirtää kaikki parametriarvot ohjauspaneeliin. Valitse *Kaikkien parametrien vastaanotto* [2], jos on tarkoitus kopioida kaikki parametriarvot taajuudenmuuttajaan, johon ohjauspaneeli on kytketty. Valitse *Tehosta riippumattomien parametrien vastaanotto* [3], jos haluat ainoastaan vastaanottaa tehosta riippumattomat parametrit. Tätä käytetään kopioitaessa parametreja taajuudenmuuttajaan, jolla on eri nimellisteho kuin laitteella, josta parametriasetukset ovat lähtöisin.



Huom:

Lähetys/vastaanotto voidaan suorittaa vain, kun laite on pysäytetty. Vastaanotto voidaan suorittaa vain sellaisella taajuudenmuuttajalla, jolla on sama ohjelmistoversionumero, katso parametri 626 *Tietokannan tunnistenumero*.

008 Moottorin taajuusnäytön skaalaus

(FREQUENCY SCALE)

Arvo:

0.01 - 100.00 ★ 1.00

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan kerroin, jolla moottorin taajuus pitää kertoa. Arvo näkyy näytössä edellyttäen, että parametrien 009-012 *Näytön lukeminen* arvoksi on asetettu *Moottorin taajuus x skaalaus* [5].

Valinnan selostus:

Aseta haluttu skaalauskerroin.

009 Suuri näytön lukema

(DISPLAY LINE 2)

Arvo:

Ei lukemaa (NONE)	[0]
Kokonaisohjearvo [%] (REFERENCE [%])	[1]
Kokonaisohjearvo [Yksikkö] (REFERENCE [UNIT])	[2]
Takaisinkytkentä [yksikkö] (FEEDBACK [UNIT])	[3]
★ Taajuus [Hz] (TAAJUUS [HZ])	[4]
Lähtötaajuus x skaalaus (FREQUENCY X SCALE)	[5]
Moottorin virta [A] (MOOTTORIN VIRTA [A])	[6]
Momentti [%] (MOMENTTI [%])	[7]
Teho [kW] (TEHO [KW])	[8]
Teho [hv] (POWER [HP] [US])	[9]
Moottorin jännite [V] (MOOTTORIN JÄNNITE [V])	[11]
DC-välipiirin jännite [V] (DC-VÄLIPIIRIN JÄNNITE [V])	[12]
Moottorin lämpökuormitus [%] (MOTOR THERMAL [%])	[13]
Lämpökuormitus [%] (FC. THERMAL [%])	[14]
Käyntitunnit [tunteja] (RUNNING HOURS)	[15]
Digitaalitulo [Bin] (DIGITAL INPUT [BIN])	[16]
Analogiatulo 53 [V] (ANALOG INPUT 53 [V])	[17]

Analogiatulo 60 [mA] (ANALOG INPUT 60 [MA])	[19]
Pulssiohjearvo [Hz] (PULSE REF. [HZ])	[20]
Ulkoinen ohjearvo [%] (EXTERNAL REF [%])	[21]
Tilasana [Heksa] (STATUS WORD [HEX])	[22]
Jäähdytysrivan lämpötila [°C] (JÄÄHDYTYSRIVAN LÄMPÖTILA [°C])	[25]
Vikakoodi [Heksa] (ALARM WORD [HEX])	[26]
Ohjaussana [Heksa] (OHJAUSSANA [HEKSA])	[27]
Varoitussana [heksa] (WARNING WORD [HEX])	[28]
Laajennettu tilasana [heksa] (EXT. STATUS [HEX])	[29]
Tietoliikenneoptiokortin varoitus (COMM OPT. WARN [HEX])	[30]
Pulssilaskuri (PULSE COUNTER)	[31]

Toiminto:

Tässä parametrissa voi valita data-arvon, joka näkyy näytön rivillä 2, kun taajuudenmuuttaja kytketään päälle. Data-arvot sisältyvät myös valintaluetteloon näyttötilassa. Parametreissa 010-012 *Näytön lukeminen* voidaan valita vielä kolme näytön rivillä 1 näytettävää data-arvoa.

Valinnan selostus:

Ei näyttöä voidaan valita vain parametreissa 010-012 *Pienen näytön lukeminen*.

Kokonaisohjearvo [%] antaa kokonaisohjearvon prosenttiosuuden alueella Vähimmäisohjearvo, Ref_{MIN} - Enimmäisohjearvo, Ref_{MAX}.

Ohjearvo [yksikkö] ilmoittaa kokonaisohjearvon hertseinä *Avoimessa piirissä*. *Suljetussa piirissä* valitaan ohjearvon yksikkö parametrissa 416 *Prosessiyksiköt*.

Takaisinkytkentä [yksikkö] antaa signaalin kokonaisarvon käyttäen parametreissa 414 *Vähimmäistakaisinkytkentä*, *FB_{LOW}*, 415 *Enimmäistakaisinkytkentä*, *FB_{HIGH}* ja 416 *Prosessiyksiköt* valittua yksikköä ja skaalausta.

Taajuus [Hz] ilmaisee taajuudenmuuttajan lähtötaajuuden.

Lähtötaajuus x skaalaus [-] vastaa nykyistä lähtötaajuutta f_M kerrottuna parametrissa 008 *Lähtötaajuuden näyttöskaalaus* määrättyllä tekijällä.

Moottorin virta [A] ilmaisee moottorin vaihevirran hetkellisen tehollisen arvon.

Momentti [%] ilmaisee moottorin hetkellisen kuormituksen suhteessa moottorin nimellismomenttiin.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Teho [kW] ilmaisee moottorin ottaman todellisen tehon kilowatteina.

Teho [hv] ilmaisee moottorin ottaman hetkellisen tehon hevosvoimina.

Moottorin jännite [V] ilmaisee moottorin jännitteen.

DC-välipiirin jännite [V] ilmaisee taajuudenmuuttajan välipiirin jännitteen.

Moottorin lämpökuormitus [%] ilmaisee moottorin lasketun/arvioidun lämpökuormituksen. katkaisuraja on 100 %.

Lämpökuormitus [%] ilmaisee taajuudenmuuttajan laskennallisen/arvioidun lämpökuormituksen. katkaisuraja on 100 %.

Käyntitunnit [tunteja] ilmaisee moottorin käyttötuntien määrän edellisen parametrissa 619 *Käyttötuntimittarin nollaus* tapahtuneen nollauksen jälkeen.

Digitaalitulo [Binäärikoodi] ilmaisee 5 digitaalitulon (18, 19, 27, 29 ja 33) tilaviestin. Liitin 18 vastaa äärimmäisenä vasemmalla olevaa bittiä. '0' = ei viestiä, '1' = viesti kytketty.

Analogi atulo 53 [V] ilmaisee liittimen 53 jännitearvon.

Analogiatulo 60 [mA] ilmaisee liittimen 60 virta-arvon.

Pulssiohjearvo [Hz] ilmaisee liittimeen 33 kytketyn pulssin taajuuden.

Ulkoisen ohjearvo [%] antaa ulkoisten ohjearvojen summan prosentteina (analogisten ohjearvojen, pulssi- tai sarjaohjearvojen summan) alueella Vähimmäisohjearvo, Ref_{MIN} - Enimmäisohjearvo, Ref_{MAX}.

Tilasana [heksa] ilmaisee yhden tai usean tilan heksakoodina. Katso jakso *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaasta*.

Jäähdytysrivan lämpötila [°C] ilmaisee taajuudenmuuttajan jäähdytysrivan lämpötilan. Katkaisuraja on 90-100 °C; kytkentä tapahtuu lämpötilassa 70±5 °C.

Vikakoodi [heksa] ilmaisee yhden tai useamman hälytyksen heksakoodina. Katso jakso *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaasta*.

Ohjaussana [heksa] ilmaisee taajuudenmuuttajan ohjaussanan. Katso jakso *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaasta*.

Varoitussana [heksa] ilmaisee yhden tai useamman varoituksen heksakoodina. Katso jakso *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaasta*.

Laajennettu tilasana [heksa] ilmaisee yhden tai usean tilan heksakoodina. Katso jakso *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaasta*.

Tietoliikenneoptiokortin varoitus [heksa] < /emphasis> antaa varoitussanan, jos väylä on viallinen. Toiminto on aktiivinen vain, jos on asennettu tietoliikenneoptioita. Ellei tietoliikenneoptioita ole asennettu, arvo on 0 heksa.

Pulssilaskuri ilmaisee laitteen rekisteröimien pulssien määrän.

010 Small display line 1,1

(DISPLAY LINE 1,1)

Arvo:

Katso par. 009 *Suuri näyttö*

★ Ohjearvo [%] [1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita ensimmäinen rivillä 1 näytettävästä kolmesta data-arvosta. Se näytetään rivin 1 kohdassa 1. Tämä on hyödyllinen toiminto esim. PID-ohjainta asetettaessa, koska se näyttää, miten prosessi reagoi ohjearvojen muutoksiin. Näytön lukema saadaan esille painamalla [DISPLAY STATUS]-painiketta.

Valinnan selostus:

Katso parametri 009 *Suuri näyttö*

011 Pieni näyttö 1,2

(DISPLAY LINE 1.2)

Arvo:

Katso parametri 009 *Suuri näyttö*

★ Moottorin virta [A][6]

Toiminto:

Katso parametrin 010 *Pieni näyttö* kohdalla oleva toiminnan selostus.

Valinnan selostus:

Katso parametri 009 *Suuri näyttö*

012 Pieni näyttö 1.3

(DISPLAY LINE 1,3)

Arvo:

Katso parametri 009 *Suuri näyttö*

★ Teho [kW][8]

Toiminto:

Katso parametrin 010 *Pieni näyttö* kohdalla oleva toiminnan selostus.

Valinnan selostus:

Katso parametri 009 *Suuri näyttö*

013 Paikallisojearvon asetus

(LOC CTRL/CONFI)

Arvo:

Paikallisojtaus ei aktiivinen (DISABLE)	[0]
Paikallisojtaus ja avoin piiri (LOC CTRL/OPEN LOOP)	[1]
Digitaalinen paikallisojtaus ja avoin piiri (LOC+DIG CTRL/OP.LO)	[2]
Paikallisojtaus/ kuten parametri 100 (LOC CTRL/AS P100)	[3]
★ Digitaalinen paikallisojtaus/kuten parametri 100 (LOC+DIG CTRL/AS P100)	[4]

Toiminto:

Tässä valitaan haluttu toiminto, jos on valittu parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*, *paikallisojtaus* [1].

Valinnan selostus:

Jos on valittu *Paikallisojtaus ei aktiivinen* [0], ei voi asettaa ohjearvoa parametrissa 003 *Paikallisojearvo*. Jotta voitaisiin vaihtaa tilaan *Paikallisojtaus ei aktiivinen* [0] parametrin 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus* arvoksi on asetettava *Kauko-ohjaus* [0].

Paikallisojtaus ja avoin piiri [1] on käytössä, jos moottorin nopeus halutaan asettaa parametrissa 003 *Paikallisojearvo*. Kun on tehty tämä valinta, parametri 100 *Toimintatapa* saa automaattisesti arvon *Avoimen piirin nopeudenohjaus* [0].

Digitaalinen paikallisojtaus ja avoin piiri [2] toimii samalla tavalla kuin *Paikallisojtaus ja avoin piiri* [1]; taajuudenmuuttajaa voi kuitenkin ohjata myös digitaalitulojen kautta.

Paikallisojtaus/kuten parametri 100 [3] on käytössä, kun halutaan asettaa moottorin nopeus parametrissa 003 *Paikallisojearvo*, mutta ilman, että parametri 100 *Toimintatapa* automaattisesti saa arvon *Avoimen piirin nopeudenohjaus* [0].

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Digitaalinen paikallisojtaus/kuten parametri 100 [4] toimii samalla tavalla kuin *Paikallisojtaus/kuten parametri 100* [3]; tässä tapauksessa taajuudenmuuttajaa voi ohjata myös digitaalitulojen kautta.

Siirtyminen *Kauko-ohjauksesta Paikallisojtauksen* parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*, kun tämän arvoksi on asetettu *Digitaalinen paikallisojtaus ja avoin piiri* [1]: Tällöin moottorin taajuus ja pyörimissuunta eivät muutu. Ellei nykyinen pyörimissuunta reagoi suunnanvaihtoviestiin (negatiiviseen ohjearvoon), ohjearvon arvoksi asetetaan 0.

Siirtyminen *Paikallisojtauksesta kauko-ohjauksen* parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*, kun tämän parametrin arvoksi on asetettu *Digitaalinen paikallisojtaus ja avoin piiri* [1]: Parametrissa 100 *Toimintatapa* valittu toimintatapa säilyy aktiivisena. Siirtyminen on pehmeä.

Siirtyminen *Kauko-ohjauksesta Paikallisojtauksen* parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*, kun tämän parametrin arvoksi on asetettu *Digitaalinen paikallisojtaus/kuten parametri 100* [4]: nykyinen ohjearvo jää voimaan. Jos ohjearvoviesti on negatiivinen, paikallisojearvon arvoksi asetetaan 0.

Siirtyminen *Paikallisojtauksesta Kauko-ohjauksen* parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*, kun tämän parametrin arvoksi on asetettu *Kauko-ohjaus*: Paikallisojearvon tilalle tulee kauko-ohjauksen ohjearvoviesti.

014 Paikallispysäytys

(LOCAL STOP)

Arvo:

Not active (Ei KÄYTÖSSÄ)	[0]
★ Active (KÄYTÖSSÄ)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita, onko ohjauspaneelin ja paikallisojtauspaneelin [STOP]-painike käytössä vai ei.

Valinnan selostus:

Jos tässä parametrissa valitaan *Ei käytössä* [0], [STOP]-painike ei ole käytössä.



Huom:

Jos on valittu *Ei käytössä* [0], moottoria ei voi pysäyttää [STOP]-painikkeella.

015 Paikallinen ryömintä

(LOCAL JOGGING)

Arvo:

★Ei käytössä (DISABLE)	[0]
Käytössä (ENABLE)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita kauko-ohjauspaneelin ryömintätoiminto/poistaa valinta.

Valinnan selostus:

Jos tässä parametrissa on valittu *Ei käytössä* [0], [JOG]-painike ei toimi.

016 Paikallinen suunnanvaihto

(LOCAL REVERSING)

Arvo:

★Ei käytössä (DISABLE)	[0]
Käytössä (ENABLE)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita paikallishjauspaneelin suunnanvaihtotoiminto/poistaa valinta. Painiketta voi käyttää vain, jos parametrin 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus* arvoksi on asetettu *Paikallishjaus* [1] ja parametrin 013 *Paikallishjaus* arvoksi *Paikallishjaus ja avoin piiri* [1] tai *Paikallishjaus/kuten parametri 100* [3].

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Ei käytössä* [0] tässä parametrissa, [FWD/REV]-painike ei ole käytössä. Katso myös parametri 200 *Lähtötaajuusalue*.

017 Local reset of trip

(LOCAL RESET)

Arvo:

Not active (EI KÄYTTÖSSÄ)	[0]
★Active (KÄYTTÖSSÄ)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita ohjauspaneelin kuittaustoiminto/poistaa valinta.

Valinnan selostus:

Jos tässä parametrissa on valittu *Ei käytössä* [0], RESET-painike ei toimi.



Huom:

Valitse *Ei käytössä* [0] vain, jos digitaalituloihin on kytketty ulkoinen kuittaus.

018 Datamuutosten lukinta

(DATA CHANGE LOCK)

Arvo:

★Ei lukittu (NOT LOCKED)	[0]
Lukittu (LOCKED)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa ohjaus voidaan 'lukita', mikä tarkoittaa, ettei datamuutoksia voida suorittaa ohjauspaneelistä.

Valinnan selostus:

Jos on valittu *Lukittu* [1], parametrien data-arvoja ei voi suorittaa ohjauspaneelistä, mutta muuttaminen on silti mahdollista sarjaliitännän kautta. Parametrien 009-012 *Näytön lukeminen* arvot voidaan kuitenkin muuttaa ohjauspaneelistä.

019 Toimintatila käynnistettäessä, paikallishjaus

(POWER UP ACTION)

Arvo:

Automaattinen uudelleenkäynnistys, käytä tallennettua ohjearvoa (AUTO RESTART)	[0]
★Pysäytetty, käytä tallennettua ohjearvoa (LOCAL=STOP)	[1]
Pysäytetty, aseta ohjearvoksi 0 (LOCAL=STOP, REF=0)	[2]

Toiminto:

Sen käyttötilan asettaminen, jossa taajuudenmuuttajan tulee käynnistyä verkkovirran kytkeytyessä. Tämä toiminto voi olla aktiivinen vain, jos *paikallishjaus* [1] on valittuna parametrissa 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*.

Valinnan selostus:

Automaattinen uudelleenkäynnistys, käytä tallennettua ohjearvoa [0] valitaan, jos halutaan, että laite käynnistyy paikallishjaarvolla (asetettu parametrissa 003 *Paikallishjaarvo*) ja käynnistys-/pysäytystilassa, joka valittiin ohjauspainikkeilla juuri ennen verkkovirran katkaisua.

Pysäytetty, käytä tallennettua ohjearvoa [1] valitaan, jos halutaan, että taajuudenmuuttaja on pysäytystilassa verkkovirran kytkeydyttyä, kunnes [START]-painiketta painetaan. *Pysäytetty, aseta ohjearvoksi 0* [2] valitaan, jos halutaan, että taajuudenmuuttaja jää pysäytystilaan verkkovirran kytkeydyttyä.

Pysäytetty, käytä tallennettua ohjearvoa 0 [2] valitaan, jos halutaan, että taajuudenmuuttaja on

pysäytystilassa verkkovirran kytkeydyttyä. Parametrin 003 *Paikallisohjearvo* arvoksi asetetaan 0.



Huom:

Kauko-ohjauskäytössä (parametri 002 *Paikallis-/kauko-ohjaus*), käynnistys-/pysäytystila verkkovirran kytkeytyessä riippuu ulkoisista ohjausviesteistä. Jos valitaan *Pulssikäynnistys* [8] parametrissa 302 *Digitaalitulo*, moottori jää pysäytystilaan verkkovirran kytkeytyessä.

020 Käsikäyttö

(HAND OPERATION)

Arvo:

★ Ei käytössä (DISABLE)	[0]
Käytössä (ENABLE)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voit valita, onko mahdollista vaihtaa automaattisen tilan ja käsikäyttötilan välillä. Automaattisessa tilassa taajuudenmuuttajaa ohjataan ulkoisilla viesteillä, kun taas käsikäyttötilassa taajuudenmuuttajaa ohjataan suoraan ohjausyksiköstä paikallisten ohjearvojen avulla.

Valinnan selostus:

Jos tässä parametrissa on valittu *Ei käytössä* [0], käsikäyttötoiminto ei toimi. Jos *Active* [1] on valittu, voit vaihtaa automaattisen tilan ja käsikäyttötilan välillä. Saat lisätietoja jaksosta *Ohjausyksikkö*.

024 Käyttäjän määrittämät pika-asetukset

(USER QUICK MENU)

Arvo:

★ Not active (EI KÄYTÖSSÄ)	[0]
Active (KÄYTÖSSÄ)	[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan ohittaa Quick Menu -painikkeen vakioasetus ohjauspaneelissa ja LCP 2 -ohjauspaneelissa. Tällä toiminnolla käyttäjä itse parametrissa 025 *Pika-asetusten valinta* valita itse jopa 20 parametria Quick Menu -painikkeen alle.

Valinnan selostus:

Jos valitaan *not active* [0], Quick Menu -painikkeen vakioasetus on aktiivinen. Jos valitaan *Active* [1], käyttäjän määrittelemät pika-asetukset ovat aktiivisia.

025 Pika-asetusten valinta

(QUICK MENU SETUP)

Arvo:

[Indeksi 1 - 20] Arvo: 0 - 999 ★ 000

Toiminto:

Tässä parametrissa määritellään, mitkä parametrit halutaan pika-asetuksiin, kun parametri 024 *Käyttäjän pika-asetukset* on valittu *Aktiiviseksi* [1]. Käyttäjän määrittelemiin pika-asetuksiin voi valita jopa 20 parametria.



Huom:

Huomaa, että tämä parametri on asetettavissa vain LCP 2 -paikallisohjauspaneelista. Katso myös *Tilauslomake*.

Valinnan selostus:

Pika-asetusten muuttaminen tehdään seuraavalla tavalla:

1. Valitse parametri 025 *Pika-asetusten valinta* ja paina [CHANGE DATA]-painiketta.
2. Indeksi 1 ilmaisee pika-asetusten ensimmäisen parametrin. Voit selata indeksinumeroita [+ / -]-painikkeilla. Valitse Indeksi 1.
3. Voit selata kolmea numeroa [< >]-näppäimellä. Kun painat [<]-painiketta kerran, voit valita parametrinumeron viimeisen numeron [+ / -]-painikkeilla. Asettamalla indeksin 1 arvoksi 100 valitset parametrin 100 *Toimintatapa*.
4. Paina [OK], kun indeksin 1 arvoksi on asetettu 100.
5. Toista vaiheet 2 - 4, kunnes kaikki haluamasi parametrit on valittu Quick Menu -painikkeen alle.
6. Paina [OK] ja päättää pika-asetusten valinta. Jos parametri 100 *Toimintatapa* valitaan indeksillä 1, pika-asetukset käynnistyvät parametrissa 100 aina, kun pika-asetukset aktivoidaan.

Huomaa, että parametri 024 *Käyttäjän pika-asetukset* ja parametri 025 *Pika-asetusten valinta* palaavat tehdasasetuksiin alustuksen yhteydessä.

■ Kuormitus ja moottori

100 Toimintatapa

(CONFIGURATION)

Arvo:

- ★Avoimen piirin nopeudenohjaus (SPEED OPEN LOOP) [0]
- Suljetun piirin nopeudenohjaus: (SPEED CLOSED LOOP) [1]
- Prosessin ohjaus, suljettu piiri (PROCESS CLOSED LOOP) [3]

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan toimintatapa, johon taajuudenmuuttaja on tarkoitettu sovitettavaksi. Tämä helpottaa sovitamista tiettyyn sovellukseen, koska parametrit, joita ei käytetä kyseisessä sovelluksessa, ohitetaan (eivät ole aktiivisia).

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Avoimen piirin nopeudenohjaus* [0], saadaan normaali nopeudenohjaus (ilman takaisinkytkentäviestiä) automaattisella kuormituksen ja jättämän kompensoinnilla, joka varmistaa, että nopeus pysyy vakiona kuormituksen muuttuessa. Kompensoinnit ovat käytössä, mutta ne voidaan poistaa käytöstä parametrissa 134 *Kuormituksen kompensointi* ja parametrissa 136 *Jättämäkompensointi*.

Jos valitaan *Suljetun piirin nopeudenohjaus* [1], nopeuden tarkkuus paranee. Takaisinkytkentäviesti tarvitaan, ja PID-säädin on asetettava parametriryhmässä 400 *Erikoistoiminnot*.

Jos valitaan *Suljetun piirin prosessinohjaus* [3], sisäinen prosessinsäädin aktivoituu ja mahdollistaa prosessin tarkan ohjaamisen annetun prosessiviestin mukaan. Prosessiviesti voidaan asettaa joko prosessisyksikköä käyttäen tai prosenttilukuna. Prosessista on tultava takaisinkytkentäviesti, ja prosessinsäädin on asetettava parametriryhmässä 400 *Erikoistoiminnot*. Suljetun piirin prosessinohjaus ei ole aktiivinen, jos DeviceNet-kortti on asennettuna ja Instance 20/70 tai 21/71 on valittuna parametrin 904 *Instance types* -osassa.

101 Momenttikäyttäytyminen

(TORQUE CHARACT)

Arvo:

- ★CONSTANT TORQUE (CONSTANT TORQUE) [1]
- Muuttuva momentti matala (TORQUE: LOW) [2]
- Muuttuva momentti keskimääräinen

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

- (TORQUE: MEDIUM) [3]
- Muuttuva momentti korkea (TORQUE: HIGH) [4]
- Muuttuva momentti alhainen alhaisella käynnistysmomentilla (VT LOW CT-START) [5]
- Muuttuva momentti keskimääräinen alhaisella käynnistysmomentilla (VT MEDIUM CT-START) [6]
- Muuttuva momentti korkea alhaisella käynnistysmomentilla (VT HIGH CT-START) [7]
- SPECIAL MOTOR MODE (SPECIAL MOTOR MODE) [8]

CT = Vakiomomentti

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita periaate, jolla taajuudenmuuttajan jännite-/taajuusominaiskäyrä sovitetaan kuormituksen momenttiominaiskäyrän mukaan. Katso par. 135 *Jännite-/taajuussuhde*.

Valinnan selostus:

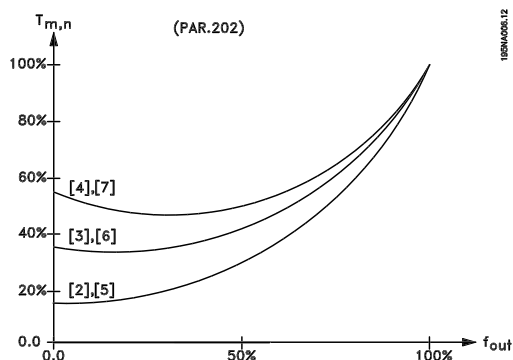
Jos valitaan *Vakiomomentti* [1], saadaan kuormituksesta riippuva U/f-ominaiskäyrä, jossa lähtöjännite ja -taajuus kasvavat kuormituksen kasvaessa ja näin pitävät yllä moottorin vakiomagnetointia.

Valitse *Muuttuva momentti matala* [2], *Muuttuva momentti keskimääräinen* [3] tai *Muuttuva momentti korkea* [4], jos kuormitus on neliöinen (keskipakopumput, puhaltimet). *Muuttuva momentti alhainen alhaisella käynnistysmomentilla* [5], - *keskimääräinen alhaisella käynnistysmomentilla* [6] tai *korkea alhaisella käynnistysmomentilla* [7], valitaan, jos tarvitaan suurempi irrotusmomentti kuin kolmella ensin mainitulla kuormitustyyppillä.



Huom:

Kuormituksen kompensointia ja jättämäkompensointia ei voi valita, kun on valittu muuttuva momentti tai erikoismoottoritila.



Valitse *Erikoismoottoritila* [8], jos halutaan asettaa kyseiseen moottoriin sopiva U/f-ominaiskäyrä. Taitekohdat asetetaan parametreissa 423-428 *Jännite/taajuus*.



Huom:

Huomaa, että moottorikilpiparametreissa 102-106 tehty muutos aiheuttaa automaattisesti muutoksen parametrissa 108 *Staattorin resistanssi* ja 109 *Staattorin reaktanssi*.

102 Moottorin teho $P_{M,N}$ (MOTOR POWER)

Arvo:

0,25 -22 kW ★ Depends on unit

Toiminto:

Tässä on määritettävä tehon arvo [kW] $P_{M,N}$ moottorin nimellistehon mukaan. Tehtaalla on valittu nimellinen tehoarvo [kW] $P_{M,N}$, joka riippuu laitteen tyypistä.

Valinnan selostus:

Valitse moottorin kilven mukainen arvo. Valittavana on yksi yli- ja yksi alakoko tehdasasetukseen nähden.

103 Moottorin jännite $U_{M,N}$ (MOOTT. JÄNNITE)

Arvo:

200 V laitteille: 50 -999 V ★ 230 V

400 V laitteille: 50 -999 V ★ 400 V

Toiminto:

Tässä parametrissa moottorin nimellisjännite $U_{M,N}$ määritetään tähti-Y- tai delta Δ -kytkentää varten.

Valinnan selostus:

Valitse moottorikilven mukainen arvo riippumatta taajuudenmuuttajan verkkojännitteestä.

104 Moottorin taajuus $f_{M,N}$ (MOOTT. TAAJUUS)

Arvo:

24 -1000 Hz ★ 50 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan moottorin nimellistaajuus $f_{M,N}$.

Valinnan selostus:

Valitse moottorin kilven mukainen arvo

105 Moottorin virta, $I_{M,N}$

(MOOTTORIN VIRTA)

Arvo:

0,01 - I_{MAX} ★ Riippuu valitusta moottorista

Toiminto:

Moottorin nimellisvirran $I_{M,N}$ arvoa käytetään taajuudenmuuttajan laskiessa esimerkiksi momenttia ja moottorin lämpösuojausta.

Valinnan selostus:

Valitse moottorin kilven mukainen arvo Määritä moottorin virran $I_{M,N}$ arvo. Ota huomioon moottorin kytkentätapa: Tähti Y tai delta Δ .

106 Moottorin nimellinopeus

(MOOTT. NIM. NOPEUS)

Arvo:

100 - $f_{M,N} \times 60$ (enintään 60 000 1/min)

★ Määräytyy parametrin 102 *Moottorin teho*, $P_{M,N}$ mukaan.

Toiminto:

Tällä toiminnolla valitaan moottorin kilven mukainen nimellinopeus $n_{M,N}$, joka käy ilmi tyyppikilven tiedoista.

Valinnan selostus:

Valitse moottorin kilven mukainen arvo



Huom:

Enimmäisarvo on $f_{M,N} \times 60$. Aseta $f_{M,N}$ parametrissa 104 *Moottorin taajuus*, $f_{M,N}$.

107 Automaattinen moottorin sovitus, AMT

(AUTO MOTOR TUN.)

Arvo:

★ Optimointi ei käytössä (AMT OFF) [0]

Optimoinnin käynnistys (AMT START) [2]



Huom:

AMT ei ole mahdollinen VLT 2880-82 -taajuudenmuuttajassa.

Toiminto:

Automaattinen moottorin sovitus on algoritmi, joka mittaa staattorin resistanssin R_S , vaikka

moottorin akseli ei pyöri. Tämä tarkoittaa, ettei moottori tuota momenttia.

AMT on erinomainen apuväline, kun otetaan käyttöön laitteistoja, joiden moottorin ja taajuudenmuuttajan käyttäjä haluaa sovittaa mahdollisimman hyvin yhteen. Ominaisuutta käytetään erityisesti siinä tapauksessa, ettei tehdasasetus kata moottoria riittävästi.

Paras taajuudenmuuttajan sovitus saavutetaan, jos AMT suoritetaan moottorin ollessa kylmä. On huomattava, että AMT:n toistaminen saattaa nostaa moottorin lämpötilaa, mikä taas lisää staattorin resistanssia R_S . Normaalisti tämä ei ole kriittinen tekijä.

AMT suoritetaan seuraavasti:

AMT:n käynnistäminen:

1. Anna STOP-viesti.
2. Parametrin 107 *Automaattinen moottorin sovitus* arvoksi asetetaan [2] *Optimoinnin käynnistys*.
3. Kun AMT on suoritettu, annetaan START-viesti ja parametrin 107 *Automaattinen moottorin sovitus* arvoksi palautuu [0], kun AMT on suoritettu.

AMT:n lopettaminen:

AMT lopetetaan RESET-viestillä. Parametrin 108 *Staattorin resistanssi, R_S* arvoksi tulee optimoitu arvo.

AMT:n keskeyttäminen:

AMT voidaan keskeyttää STOP-viestillä.

AMT:n käytössä on otettava huomioon seuraavat seikat:

- AMT:n avulla voidaan määritellä moottoriparametrit optimoidusti vain, jos taajuudenmuuttajaan liitetyn moottorin moottorikilpitiedot on syötetty parametreihin 102 - 106.
- Näytössä näkyy hälytys, jos moottorin sovituksen aikana ilmenee vika.
- AMT-toiminto pystyy normaalisti mittaamaan sellaisten moottoreiden R_S -arvon, jotka ovat 1 - 2 kertaa suurempia kuin taajuudenmuuttajan nimelliskoko.
- Paina [STOP/RESET] -painiketta, jos haluat keskeyttää automaattisen moottorin sovituksen.



Huom:

AMT-toimintoa ei saa suorittaa rinnan kytketyille moottoreille, eikä asetuksia saa muuttaa AMT:n ollessa käynnissä.

Menettely, kun AMT:tä ohjataan SLCP:n kautta:

Katso jakso *Ohjausyksikkö*.

Valinnan selostus:

Valitse *Optimoinnin käynnistys* [2], jos halutaan, että taajuudenmuuttaja suorittaa automaattisen moottorin sovituksen.

108 Staattorin resistanssi R_S (STATOR RESISTAN)

Arvo:

0.000 - X.XXX Ω

★ Riippuu valitusta moottorista

Toiminto:

Kun on asetettu parametrit 102-106 *Moottorikilven tiedot*, laite asettaa automaattisesti näiden perusteella joitakin parametreja, mm. staattorin resistanssin R_S . Manuaalisesti syötetyn R_S -arvon tulee koskea kylmää moottoria. Akselitehoa voi parantaa hienovirittämällä R_S - ja X_S -arvot, katso menettely seuraavasta.



Huom:

Parametreja 108 *Staattorin resistanssi R_S* ja 109 *Staattorin reaktanssi X_S* ei yleensä tule muuttaa, jos asetuksina ovat tyyppikilven tiedot.

Valinnan selostus:

R_S voidaan asettaa seuraavasti:

1. Käytetään R_S -tehdasasetuksia, jotka taajuudenmuuttaja valitsee moottorin tyyppikilven tietojen perusteella.
2. Arvon saa moottorin toimittajalta.
3. Arvot saadaan manuaalisesti mittaamalla: R_S voidaan laskea mittaamalla kahden vaiheliittimen välinen resistanssi R_{VAIHE} - $VAIHE$. JOS R_{VAIHE} - $VAIHE$ ON pienempi kuin 1-2 ohmia (tyypillinen arvo moottoreissa > 5,5 kW, 400 V), pitää käyttää erikoisohmimittaria (Thomson-mittasiltaa tai vastaavaa). **$R_S = 0.5 \times R_{VAIHE}$ - $VAIHE$.**
4. R_S asetetaan automaattisesti, kun AMT on valmis. Katso parametri 107 *Automaattinen moottorin sovitus*.

109 Staattorin reaktanssi X_S (STATOR REACTANCE)

Arvo:

0.00 - X,XX Ω

★ Riippuu valitusta moottorista

Toiminto:

Kun on asetettu parametrit 102-106 *Moottorikilven tiedot*, laite asettaa automaattisesti näiden perusteella joitakin parametreja, mm. staattorin reaktanssin

X_S Akselitehoa voi parantaa hienovirittämällä R_S - ja X_S -arvot, katso menettely seuraavasta.

Valinnan selostus:

X_S voidaan asettaa seuraavasti:

1. Arvon saa moottorin toimittajalta.
2. Arvon saa manuaalisesti mittaamalla. X_S saadaan kytkemällä moottori verkkovirtaan ja mittaamalla jännite vaiheesta vaiheeseen U_M ja tyhjäkäyntivirta I_t :

$$X_S = \frac{U_M}{\sqrt{3} \times I_t}$$
3. Käytetään X_S -tehdasasetuksia, jotka taajuudenmuuttaja valitsee moottorin tyyppikilven tietojen perusteella.

117 Resonanssin vaimennus (RESONANCE DAMPING)

Arvo:

OFF - 100% [OFF -100]
 ★OFF % [OFF]

Toiminto:

Resonanssin vaimennus voidaan optimoida CT-tilassa. Vaikutustaso säädetään tässä parametrissa. Arvo voi olla väliltä 0 % (OFF) ja 100 %. 100 % vastaa 50 %:n vähennystä U/F-suhteeseen. Oletusarvo on OFF.

Sisäiset asetukset (kiinteät):

Resonanssisuodatin on aktiivinen arvon ollessa enemmän kuin 10 % nimellisarvosta.

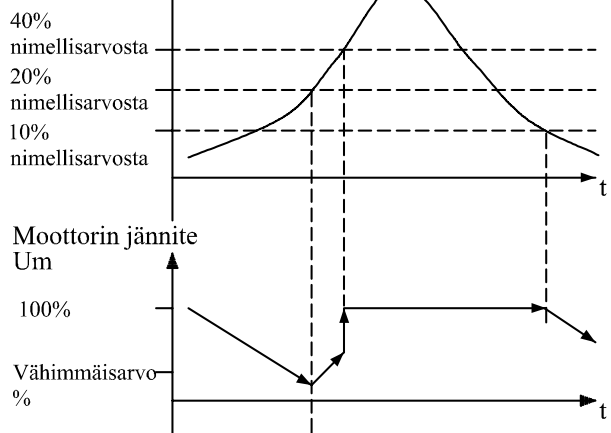
Tässä tapauksessa se on aktiivinen arvon ollessa vähintään 5 Hz.

Nopeuden siirtymä arvosta 0 nimellisuotasolle: 500 ms
 Nopeuden siirtymä nimellistasolta vuotasolle =: 500 ms

Toiminnon kuvaus:

Suodatin tarkkailee aktiivista moottorivirtaa ja muuttaa moottorinjännitettä seuraavan kuvan mukaisesti. Suodatin reagoi moottorin nimellisvirtaan viittaaviin tasoihin.

Moottorin virta
[Imact]



175NA105.10

Jos aktiivinen moottorivirta on alle 10 %, moottorin jännitettä pienennetään edellä mainitulla nopeudella, kunnes jännite saavuttaa parametrin 117 asetuksen. Jos aktiivinen moottorivirta on yli 20 %, jännitettä suurennetaan edellä mainitulla nopeudella. Jos aktiivinen moottorivirta saavuttaa 40 %, moottorijännitettä suurennetaan heti tavalliseksi moottorijännitteeksi. Moottorijännitteen pienennys määräytyy parametrin 117 asetuksen mukaisesti.

Valinnan selostus:

Määritä moottorivirran vaikutus [Imact] U/F-suhteeseen välille 0 % (OFF) ja 100 %. 100 % vastaa 50 %:n vähennystä U/F-suhteeseen. Oletusarvo on OFF.

119 Korkea käynnistysmomentti (HIGH START TORQ.)

Arvo:

0,0 -0,5 s ★ 0,0 s

Toiminto:

Suuren käynnistysmomentin varmistamiseksi voidaan sallia n. $1,8 \times I_{INV}$ enintään 0,5 s ajan. Taajuudenmuuttajan (vaihtosuuntaajan) suojausraja rajoittaa kuitenkin virtaa. 0 s vastaa ei korotettua käynnistysmomenttia.

Valinnan selostus:

Aseta aika, jona käynnistysmomentin halutaan olevan suuri.

120 Käynnistysviive

(START DELAY)

Arvo:

0,0 - 10,0 s ★ 0,0 s

Toiminto:

Tämä parametri mahdollistaa käynnistyshetken viivästyttämisen sen jälkeen, kun käynnistysedellytykset ovat olemassa.. Viiveen jälkeen lähtötaajuus nousee ohjearvoon.

Valinnan selostus:

Aseta aika, jonka halutaan kuluvan ennen kiihdytyksen alkamista.

121 Käynnistystoiminto

(START FUNCTION)

Arvo:

Tasavirtapito käynnistysviiveen ajan (DC HOLD/DELAY TIME)	[0]
Tasavirtajarrutus käynnistysviiveen ajan (DC BRAKE/DELAY TIME)	[1]
★Vapaa rullaus käynnistysviiveen ajan (COAST/DELAY TIME)	[2]
Käynnistystaajuus/-jännite myötäpäivään (CLOCKWISE OPERATION)	[3]
Käynnistystaajuus/-jännite ohjearvon suuntaan (VERTICAL OPERATION)	[4]

Toiminto:

Tässä valitaan tila, jossa moottorin halutaan olevan käynnistysviiveen ajan (valittu parametrissa 120 *Käynnistysviive*).

Valinnan selostus:

Kun valitaan *Tasavirtapito käynnistysviiveen ajan* [0]; moottorille syötetään DC-pitovirta käynnistysviiveen ajan. Jännite asetetaan parametrissa 137 *Tasavirtapitojännite* .

Kun valitaan *Tasavirtajarrutus käynnistysviiveen ajan* [1]; moottorille syötetään DC-jarrutusvirta käynnistysviiveen ajan. Jännite asetetaan parametrissa 132 *Tasavirtajarrutusjännite*.

Kun valitaan *Vapaa rullaus käynnistysviiveen ajan* [2], taajuudenmuuttaja ei ohjaa moottoria käynnistysviiveen aikana (vaihtosuuntaaja on pysäytetty).

Kun valitaan *Käynnistystaajuus/-jännite myötäpäivään* [3], saadaan parametreissa 130 *Käynnistystaajuus* ja 131 *Jännite käynnistettäessä* selostettu toiminto aktivoitua käynnistysviiveen ajaksi. Riippumatta siitä, mikä ohjearvoviestin arvo on, lähtötaajuus on se,

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

joka on asetettu parametrissa 130 *Käynnistystaajuus* ja lähtöjännite on se, joka on asetettu parametrissa 131 *Jännite käynnistettäessä*.

Toimintoa käytetään tyyppillisesti nosto-/laskusovelluksissa. Tätä käytetään erityisesti sovelluksissa, joissa on kartioankkurimoottoreita, ja joissa halutaan aluksi käynti myötäpäivään ja sitten käynti ohjearvon suuntaan.

Kun valitaan *Käynnistystaajuus/-jännite ohjearvon suuntaan* [4], saadaan parametreissa 130 *Käynnistystaajuus* ja 131 *Jännite käynnistettäessä* selostettu toiminto aktivoitua käynnistysviiveen ajaksi. Moottori pyörii tällöin aina ohjearvon suuntaan. Jos ohjearvoviesti on nolla, lähtötaajuus on 0 Hz, mutta lähtöjännite on se, joka on asetettu parametrissa 131 *Jännite käynnistettäessä* . Jos ohjearvoviesti on muu kuin nolla, lähtötaajuus on se, joka on valittu parametrissa 130 *Käynnistystaajuus* ja lähtöjännite on se, joka on asetettu parametrissa 131 *Jännite käynnistettäessä* . Toimintoa käytetään tyyppillisesti nosto-/laskusovelluksissa, joissa on vastapaino. Tätä käytetään erityisesti sovelluksissa, joissa on kartioankkurimoottori. Kartioankkurimoottori voidaan kytkeä irti parametrissa 130 *Käynnistystaajuus* ja parametrissa 131 *Jännite käynnistettäessä*.

122 Toiminto pysäytettäessä

(FUNCTION AT STOP)

Arvo:

★Vapaa rullaus (COAST)	[0]
Tasavirtapito (DC HOLD)	[1]

Toiminto:

Tässä voidaan valita taajuudenmuuttajan toiminto, joka kytkeytyy, kun lähtötaajuus on pienempi kuin parametrissa 123 *Minimitaajuus*, jolla *toiminto pysäytettäessä aktivoituu* asetettu taajuus, tai pysäytyskäskyn jälkeen, tai kun lähtötaajuus on hidastettu arvoon 0 Hz.

Valinnan selostus:

Vapaa rullaus [0] valitaan, jos taajuudenmuuttajan pitää 'vapauttaa' moottori (vaihtosuuntaaja pysähtyy).

Tasavirtapito [1] valitaan, jos halutaan aktivoida parametri 137 *Tasavirtapitojännite*.

123 Minimitaajuus, jolla toiminto pysäytettäessä aktivoituu (MIN.F. FUNC.STOP)

Arvo:

0,1 -10 Hz ★ 0,1 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan asettaa taajuus, jolla parametrissa 122 *Toiminto pysäytettäessä* valittu toiminto aktivoituu.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu lähtötaajuus.



Huom:

Jos parametrille 123 on asetettu parametria 130 suurempi arvo, käynnistysviivetoiminto (parametrit 120 ja 121) jätetään väliin.



Huom:

Jos parametrille 123 on asetettu liian suuri arvo ja parametrissa 122 on valittu tasavirtapito, lähtötaajuus hyppää parametrissa 123 asetettuun arvoon ilman kiihdytystä. Tästä voi olla tuloksena ylivirtavaroitus/-hälytys.

126 Tasavirtajarrutuksen vaikutusaika (DC BRAKING TIME)

Arvo:

0 -60 s ★ 10 s

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan tasavirtajarrutuksen vaikutusaika, jonka parametrissa 132 *Tasavirtajarrutusjännite* asetettu jännite on aktivoituna.

Valinnan selostus:

Aseta tarvittava aika.

127 Tasavirtajarrutuksen alkamistaajuus (DC-JARR. ALKAA)

Arvo:

0,0 (SEIS) - param. 202
Lähtötaajuuden yläraja, f_{MAX} ★ OFF

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan tasavirtajarrutuksen alkamistaajuus, jolla jarrutusvirta aktivoituu pysäytyskäskyn yhteydessä.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu taajuus.

128 Moottorin lämpösuojaus (MOT THERM PROTEC)

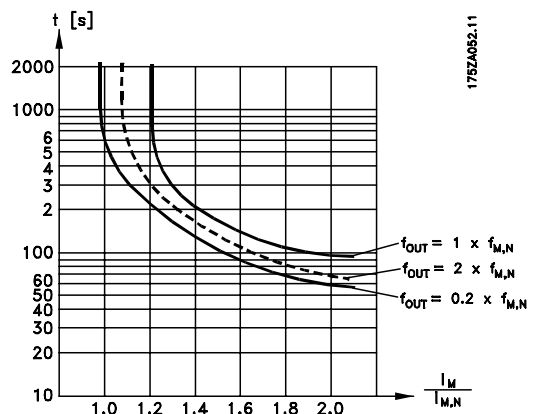
Arvo:

★Ei käytössä (EI SUOJAUSTA)	[0]
Termistorin varoitus (THERMISTOR WARN)	[1]
Termistorin laukaisu (THERMISTOR TRIP)	[2]
ETR-varoitus 1 (ETR-VAROITUS 1)	[3]
ETR-laukaisu 1 (ETR-LAUKAISU 1)	[4]
ETR-varoitus 2 (ETR-VAROITUS 2)	[5]
ETR-laukaisu 2 (ETR-LAUKAISU 2)	[6]
ETR-varoitus 3 (ETR-VAROITUS 3)	[7]
ETR-laukaisu 3 (ETR-LAUKAISU 3)	[8]
ETR-varoitus 4 (ETR-VAROITUS 4)	[9]
ETR-laukaisu 4 (ETR-LAUKAISU 4)	[10]

Toiminto:

Taajuudenmuuttaja voi valvoa moottorin lämpötilaa kahdella tavalla:

- PTC-termistorilla, joka on asennettu moottoriin. Termistori kytketään liittimen 50 (+10 V) ja jonkin digitaaliliittimistä 18, 19, 27 tai 29 väliin. Katso parametri 300 *Digitaalitulot*.
- Lämpökuormituksen laskenta (ETR - Electronic Thermal Relay) senhetkisen kuormituksen ja ajan pohjalta. Tätä verrataan moottorin nimellisvirtaan $I_{M,N}$ ja nimellistaajuuteen $f_{M,N}$. Laskennassa otetaan huomioon, että pienemmillä nopeuksilla tarvitaan pienempi kuormitus vähäisemmän ilmanvaihdon vuoksi.



ETR-toiminnot 1 - 4 ryhtyvät kuormituksen laskentaan vasta sitten, kun siirrytään Asetuksiin, joissa ne on valittu. Tämän vuoksi voidaan käyttää ETR-toimintoa silloinkin, kun käytetään vuorotellen useita moottoreita.

Valinnan selostus:

Valitse *Ei käytössä* [0], ellei varoitusta tai laukaisua tarvita moottorin ylikuormituksessa.
 Valitse *Termistorin varoitus* [1], jos halutaan varoitus, kun moottoriin liitetty termistori kuumentuu liikaa.
 Valitse *Termistorin laukaisu* [2], jos halutaan laukaisu, kun moottoriin liitetty termistori kuumentuu liikaa.
 Valitse *ETR-varoitus*, jos halutaan varoitus, kun moottori on laskelmien mukaan ylikuormittunut.
 Taajuudenmuuttaja voidaan myös ohjelmoida antamaan varoitusviesti digitaalilähdön kautta.
 Valitse *ETR-laukaisu*, jos halutaan laukaisu, kun moottori on laskelmien mukaan ylikuormittunut.
 Valitse *ETR-varoitus1 - 4*, jos halutaan varoitus, kun moottori on laskelmien mukaan ylikuormittunut.
 Taajuuden muuttaja voidaan myös ohjelmoida antamaan varoitusviesti jonkin digitaalilähdön kautta.
 Valitse *ETR-laukaisu 1 - 4*, jos halutaan laukaisu, kun moottori on laskelmien mukaan ylikuormittunut.



Huom:

Toiminto ei suojaa yksittäisiä moottoreita, jos moottorit on kytketty rinnan.

130 Käynnistystaajuus

(START FREQUENCY)

Arvo:

0,0 -10,0 Hz ★ 0,0 Hz

Toiminto:

Käynnistystaajuus on käytössä käynnistyskäskyn jälkeen parametrissa 120 *Käynnistysviive* asetetun ajan. Lähtötaajuus 'hyppää' asetettuun taajuuteen. Tietyt moottorit, esim. kartioankkurimoottorit tarvitsevat käynnistettäessä suuremman jännitteen/käynnistystaajuuden kytkeäkseen mekaanisen jarrun irti. Ne asetetaan parametrissa 130 *Käynnistystaajuus* ja 131 *Jännite käynnistettäessä*.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu käynnistystaajuus. Edellytyksenä on, että parametrin 121 *Käynnistystoiminto* arvoksi on asetettu *Käynnistystaajuus/-jännite myötäpäivään* [3] tai *Käynnistystaajuus/-jännite ohjearvon suuntaan* [4], että parametrissa 120 *Käynnistysviive* on asetettu aika ja että on olemassa ohjearvoviesti.



Huom:

Jos parametrille 123 on asetettu parametria 130 suurempi arvo, käynnistysviivetoiminto (parametrit 120 ja 121) jätetään väliin.

131 Jännite käynnistettäessä

(INITIAL VOLTAGE)

Arvo:

0,0 - 200,0 V ★ 0,0 V

Toiminto:

Jännite käynnistettäessä on aktiivinen parametrissa 120 *Käynnistysviive* asetetun ajan käynnistyskäskyn jälkeen. Parametria voidaan käyttää esim. nosto- ja laskusovelluksissa (kartioankkurimoottoreiden yhteydessä).

Valinnan selostus:

Aseta jännite, joka tarvitaan mekaanisen jarrun irtikytkemiseksi. Edellytyksenä on, että parametrin 121 *Käynnistystoiminto*, arvoksi on asetettu *Käynnistystaajuus/-jännite myötäpäivään* [3] tai *Käynnistystaajuus/-jännite ohjearvon suuntaan* [4], että parametrissa 120 *Käynnistysviive* on asetettu aika ja että on olemassa ohjearvoviesti.

132 Tasavirtajarrutuksen jännite

(DC BRAKE VOLTAGE)

Arvo:

0 - 100 % tasavirtajarrutusjännitteen maksimiarvosta. ★ 0%

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan tasavirtajarrutusjännite, joka aktivoituu pysäytettäessä, kun saavutetaan parametrissa 127 *Tasavirtajarrutuksen alkamistaajuus* asetettu tasavirtajarrutustaajuus, tai jos on aktivoitu *Tasavirtajarrutus käänteinen* digitaalitulon tai sarjaportin kautta. Tämän jälkeen tasavirtajarrutus on käytössä ajan, joka on asetettu parametrissa 126 *Tasavirtajarrutuksen vaikutusaika*.

Valinnan selostus:

Asetetaan %-arvona suurimmasta tasavirtajarrutusjännitteestä, joka riippuu valitusta moottorista.

133 Käynnistysjännite

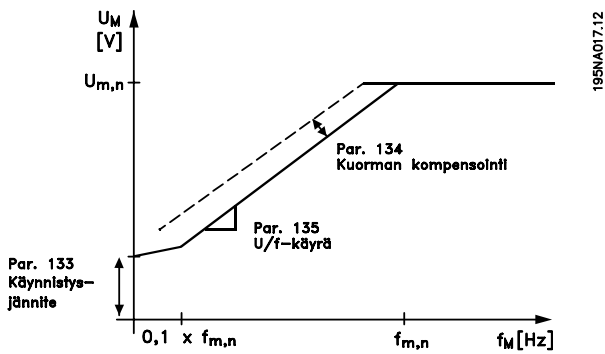
(START VOLTAGE)

Arvo:

0,00 - 100,00 V ★ Riippuu laitteesta

Toiminto:

Käynnistysmomenttia voidaan lisätä suurentamalla käynnistysjännitettä. Pienet moottorit (< 1,0 kW) vaativat yleensä korkean käynnistysjännitteen.



Valinnan selostus:

Arvo valitaan siten, että moottorin käynnistäminen kyseisellä kuormituksella on juuri ja juuri mahdollinen.



Varoitus: Jos käynnistysjännite asetetaan liian suureksi, seurauksena saattaa olla moottorin ylimagnetointi ja ylikuumeneminen, jolloin taajuudenmuuttaja saattaa lopettaa toiminnan.

134 Kuormituksen kompensointi (LOAD COMPENSATIO)

Arvo:

0,0 - 300,0 % ★ 100,0 %

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan kuormituskäyrät. Kun kuormituksen kompensointia lisätään, moottorille syötetään suurempi jännite korkeammalla taajuudella kuormituksen kasvaessa. Toimintoa käytetään esim. moottoreissa tai sovelluksissa, joiden tyhjäkäyntivirta on täyden kuormituksen virtaa selvästi pienempi.



Huom:

Jos arvo asetetaan liian suureksi, taajuudenmuuttaja saattaa lopettaa toiminnan ylivirran vuoksi.

Valinnan selostus:

Ellei tehtaalla asetettu arvo ole riittävä, kuormituksen kompensointi asetetaan arvoon, joka mahdollistaa käynnistymisen kyseisellä kuormituksella.



Varoitus: Liian suuri kuormituksen kompensointi tekee käynnin epävakaaksi.

135 Jännite-/taajuussuhde (U/F RATIO)

Arvo:

0,00 - 20,00 V/Hz ★ Riippuu laitteesta

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan muuttaa lähtöjännitteen (U) ja lähtötaajuuden (f) välistä suhdetta lineaarisesti, tavoitteena moottorin oikea magnetointi, jolla puolestaan käynnin dynamiikka, tarkkuus ja hyötösuhde ovat parhaat mahdolliset. Jännite-/taajuussuhde vaikuttaa jännitekäyrään, jos valitaan *Vakiomomentti* [1] parametrissa 101 *Momentti*

Valinnan selostus:

Jännite-/taajuussuhdetta muutetaan vain, ellei voida asettaa oikeita arvoja parametreissa 102-109. Tehdasasetuksiin ohjelmoitu arvo perustuu kuormittamattomaan käyttöön.

136 Jättämäkompensointi (SLIP COMP.)

Arvo:

-500 - +500% nimellisestä jättämäkompensoinnista ★ 100%

Toiminto:

Jättämäkompensointi lasketaan automaattisesti mm. moottorin nimellispoisuuden $n_{M,N}$ perusteella. Tässä parametrissa jättämäkompensointia voidaan hienosäätää ja siten ottaa huomioon $n_{M,N}$ -arvon toleranssit. Jättämäkompensointi on käytössä vain, jos on valittu *Avoimen piirin nopeudenohjaus* [0] parametrissa 100 *Toimintatapa* ja *Vakiomomentti* [1] parametrissa 101 *Momentti*.

Valinnan selostus:

Näppäile %-arvo.

137 Tasavirtapitojännite (DC HOLD VOLTAGE)

Arvo:

0 - 100% tasavirtapitojännitteen maksimiarvosta. ★ 0%

Toiminto:

Parametria käytetään moottorin pitoon (pitomomentti) käynnistymisen ja pysäytyksen yhteydessä.

Valinnan selostus:

Parametria voidaan käyttää vain, jos on valittu *Tasavirtapito* parametrissa 121 *Käynnistystoiminto*

tai par. 122 *Toiminto pysäytettäessä.*
Pysäytystoiminto-arvoksi asetetaan %-arvo suurimmasta tasavirtapitojännitteestä, joka taas riippuu valitusta moottorista.

138 Jarrun laukaisutaajuus (BRAKE CUT OUT)

Arvo:

0,5 - 132,0/1000,0 Hz ★ 3,0 Hz

Toiminto:

Tässä valitaan taajuus, jolla ulkoinen jarru vapautetaan sen lähdön kautta, joka on asetettu parametrissa 323 *Relelähtö 1-3* tai 341 *Digitaalilähtö liitin 46*.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu taajuus.

139 Jarrun kytkentätaajuus (BRAKE CUT IN)

Arvo:

0,5 - 132,0/1000,0 Hz ★ 3,0 Hz

Toiminto:

Tässä valitaan taajuus, jolla ulkoinen jarru aktivoidaan; tämä tapahtuu sen lähdön kautta, joka on asetettu parametrissa 323 *Relelähtö 1-3* tai 341 *Digitaalilähtö liitin 46*.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu taajuus.

140 Virta, minimiarvo (CURRENTMIN VAL)

Arvo:

0 % arvosta - 100 % arvosta ★ 0 %

Toiminto:

Tässä valitaan vähimmäisvirta, joka vaaditaan mekaanisen jarrun vapauttamiseksi. Virran valvonta on aktiivinen pysäytyksestä jarrun vapautumiseen saakka.

Valinnan selostus:

Tämä on varotoimenpide, jolla varmistetaan, ettei kuorma putoa nosto-/laskusovelluksessa.

142 Roottorin reaktanssi X_L (LEAK REACTANCE)

Arvo:

0,000 - XXX,XXX Ω

★ Riippuu valitusta moottorista

Toiminto:

Kun on asetettu parametrit 102-106 *Moottorikilven tiedot*, laite asettaa automaattisesti näiden perusteella joitakin parametreja, mm. roottorin reaktanssin X_L . Akselitehoa voi nostaa hienosäätämällä roottorin reaktanssia L .



Huom:

Parametria 142 *Roottorin reaktanssia X_L* ei normaalisti muuteta, jos on asetettu moottorikilven tiedot, parametreissa 102-106.

Valinnan selostus:

X_L voidaan asettaa seuraavasti:

1. Arvon saa moottorin toimittajalta.
2. Käytä tehtaalla asetetut X_L :n arvot, jotka taajuudenmuuttaja valitsee moottorikilven tietojen perusteella.

143 Sisäisen tuulettimen ohjaus (FAN CONTROL)

Arvo:

★ Automaattinen (AUTOMATIC)	[0]
Aina päällä (ALWAYS ON)	[1]
Aina poissa käytöstä (ALWAYS OFF)	[2]

Toiminto:

Parametri voidaan asettaa niin, että sisäinen tuuletin kytkeytyy automaattisesti päälle ja pois. Sisäinen tuuletin voidaan myös ohjelmoida siten, että se on aina päällä tai aina poissa käytöstä.

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Automaattinen* [0], sisäisen tuuletin kytkeytyy päälle ja pois päältä ympäristön lämpötilasta ja taajuudenmuuttajan kuormituksesta riippuen. Jos valitaan *Aina päällä* [1] *Aina poissa käytöstä* [2], sisäinen tuuletin on vastaavasti aina tai ei koskaan päällä.



Huom:

Jos valitaan *Aina poissa käytöstä* [2] yhdistettynä korkeaan kytkentätaajuuteen, pitkiin moottorikaapeleihin tai suureen lähtötehoon, taajuudenmuuttajan käyttökä lyhenee.

144 Vaihtovirtajarrutuksen vahvistus

(GAIN AC BRAKE)

Arvo:

1,00 - 1,50

★ 1,30

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan vaihtovirtajarrutus. Parametrissa 144 voidaan säätää moottoriin vaikuttavaa generatiivista momenttia mahdollisimman suureksi, kuitenkin niin, ettei välipiirin jännite nouse varoitusrajalle.

Valinnan selostus:

Arvoa suurennetaan, jos tarvitaan suurempi mahdollinen jarrutusmomentti. Jos valitaan 1,0, vaihtovirtajarru ei ole käytössä.



Huom:

Jos parametrin 144 arvoa suurennetaan, generaattorikuormalla esiintyvä moottorin virta suurenee samalla voimakkaasti. Parametrin arvoa on siksi syytä muuttaa vain sellaisissa tapauksissa, että on mittauksin varmistettu, ettei moottorin virta missään käyttöolosuhteissa ylitä suurinta sallittua moottorin virtaa. *Huomaa:* virtaa ei voi lukea näytöstä.

146 Kuittausjännitevektori

(RESET VECTOR)

Arvo:

*Ei käytössä (OFF)

[0]

Nollaus (RESET)

[1]

Toiminto:

Kun jännitevektori nollataan, se asetetaan samaan lähtöarvoon joka kerta, kun uusi prosessijakso käynnistyy.

Valinnan selostus:

Valitse nollaus (1), kun prosessijakso toistuu aina samanlaisena. Tällöin pysäytyksen toistotarkkuus paranee. Valitse Ei käytössä (0), kun kyseessä on esim. nosto-/laskusovellus tai käytetään tahtimoottoreita. Tällöin on eduksi, että moottori ja taajuudenmuuttaja ovat aina tahdissa keskenään.

■ Ohjearvot ja rajat

200 Lähtötaajuus alue

(OUT FREQ. RNG/ROT)

Arvo:

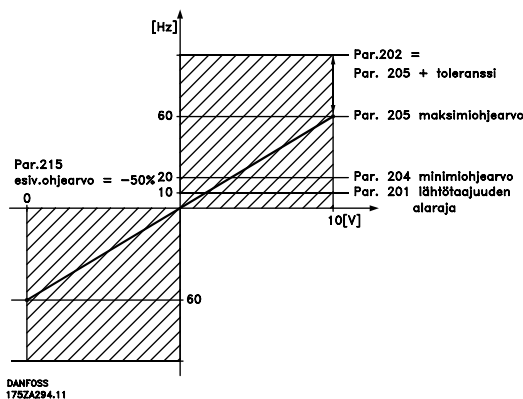
- ★ Vain myötäpäivään, 0 - 132 Hz (132 HZ CLOCKWISE) [0]
- Molempiin suuntiin, 0 - 132 Hz (132 HZ BOTH DIRECT) [1]
- Vain vastapäivään, 0 - 132 Hz (132 HZ COUNTER CLOCK) [2]
- Vain myötäpäivään, 0 - 1000 Hz (1000 HZ CLOCK WISE) [4]
- Molempiin suuntiin, 0 - 1 000 Hz (1000 HZ BOTH DIRECT) [4]
- Vain vastapäivään, 0 - 1 000 Hz (1000 HZ COUNTER CLOCK) [5]

Toiminto:

Tämä parametri suojaa tahattomalta suunnanvaihdolta. Lisäksi voidaan valita suurin lähtötaajuus, joka on voimassa riippumatta muiden parametrien asetuksista. Parametri ei ole käytössä, jos on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus* parametrissa 100 *Toimintatapa*.

Valinnan selostus:

Valitse haluttu pyörimissuunta ja enimmäislähtötaajuus. Huomaa, että jos valitaan *Vain myötäpäivään* & ≤ 0 /[3] tai *Vain vastapäivään* [2]/[5], lähtötaajuus rajoitetaan alueelle f_{MIN} - f_{MAX} . Jos valitaan *Molempiin suuntiin* [1]/[4], lähtötaajuus rajoitetaan alueelle $\pm f_{MAX}$ (minimitaajuudella ei ole merkitystä).



201 Lähtötaajuuden alaraja, f_{MIN}

(MIN OUTPUT FREQ)

Arvo:

0,0 - f_{MAX} ★ 0,0 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita minimitaajuus, joka vastaa pienintä pyörimisnopeutta, jolla

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

moottoria saa käyttää. Jos on valittu *molempiin suuntiin* parametrissa 200 *Lähtötaajuusalue*, minimitaajuudella ei ole merkitystä.

Valinnan selostus:

Arvo voidaan valita väliltä 0,0 Hz - parametrissa 202 *Lähtötaajuuden yläraja*, f_{MAX} asetettu taajuus.

202 Lähtötaajuuden yläraja, f_{MAX}

(MAX OUTPUT FREQ)

Arvo:

f_{MIN} - 132/1000 Hz (par. 200 *Lähtötaajuusalue*) ★ 132 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita maksimitaajuus, joka vastaa suurinta pyörimisnopeutta, jolla moottoria saa käyttää.



Huom:

Taajuudenmuuttajan lähtötaajuus ei voi olla suurempi kuin 1/10 kytkentätaajuudesta (parametri 411 *KytKentätaajuus*).

Valinnan selostus:

Arvo voidaan valita väliltä f_{MIN} - parametrissa 200 *Lähtötaajuusalue* valittu arvo.

203 Ohjearvoalue

(REFERENCE RANGE)

Arvo:

★ Minimiohjearvo - maksimiohjearvo (MIN - MAX) [0]
-Maksimiohjearvo - maksimiohjearvo (-MAX - +MAX)[1]

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan, pitääkö ohjearvoviestin olla positiivinen vai voiko se olla sekä positiivinen että negatiivinen. Alaraja voi olla negatiivinen, ellei parametrissa 100 *Toimintatapa* ole valittu *Suljetun piirin nopeudenohjaus*. Tässä tulee valita *Minimiohjearvo - maksimiohjearvo* [0], jos on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus* [3] parametrissa 100 *Toimintatapa*.

Valinnan selostus:

Valitse haluttu alue.

204 Minimiohjearvo, Ref_{MIN}

(MIN. REFERENCE)

Arvo:

Par. 100 *Toimintatapa* = *Avoim piiri* [0].
-100.000,000 - par. 205 Ref_{MAX} ★ 0,000 Hz

Par. 100 *Toimintatapa* = *Suljettu piiri* [1]/[3].
-Par. 414 *Minimitakaisinkytkentä* - par. 205 Ref_{MAX}
★ 0,000 r/min / par 416

Toiminto:

Minimiohjearvo ilmaisee kaikkien ohjearvojen summan pienimmän mahdollisen arvon. Jos parametrissa 100 *Toimintatapa* on valittu *Suljetun piirin nopeudenohjaus* [1] tai *Suljetun piirin prosessinohjaus* [3] minimiohjearvoa rajoittaa parametri 414 *Minimitakaisinkytkentä*. Minimiohjearvoa ei oteta huomioon, jos paikallisohearvo on käytössä.

Ohjearvon yksikkö voidaan valita seuraavan kaavion perusteella:

Par. 100 <i>Toimintatapa</i>	Yksikkö
Avoim piiri [0]	Hz
Avoimen piirin nopeudenohjaus [1]	r/min
Suljetun piirin prosessinohjaus [3]	Par. 416

Valinnan selostus:

Minimiohjearvo asetetaan, jos moottorin täytyy pyöriä tietyllä miniminopeudella, vaikka kokonaisohjearvo olisikin 0.

205 Maksimiohjearvo, Ref_{MAX}

(MAX. REFERENCE)

Arvo:

Par. 100 *Toimintatapa* = *Avoim piiri* [0].
Par. 204 Ref_{MIN} - 1000,000 Hz ★ 50,000 Hz

Par. 100 *Toimintatapa* = *Suljettu piiri* [1]/[3].
Par. 204 Ref_{MIN} - Par. 415 *Maksimitakaisinkytkentä*
★ 50,000 r/min / par 416

Toiminto:

Maksimiohjearvo ilmaisee kaikkien ohjearvojen summan suurimman mahdollisen arvon. Jos on valittu *Suljettu piiri* [1]/[3] parametrissa 100 *Toimintatapa*, maksimiohjearvo ei voi ylittää parametrissa 415 *Maksimitakaisinkytkentä* annettua arvoa. Maksimiohjearvo ohitetaan, kun paikallisohearvo on aktiivisena.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Ohjearvon yksikkö voidaan valita seuraavan kaavion perusteella:

Par. 100 <i>Toimintatapa</i>	Yksikkö
Avoim piiri [0]	Hz
Avoimen piirin nopeudenohjaus [1]	r/min
Suljetun piirin prosessinohjaus [3]	Par. 416

Valinnan selostus:

Maksimiohjearvo asetetaan, jos moottoria ei saa käyttää asetettua arvoa suuremmalla nopeudella silloinkaan, kun kokonaisohjearvo on suurempi kuin maksimiohjearvo.

206 Rampin tyyppi

(RAMP TYPE)

Arvo:

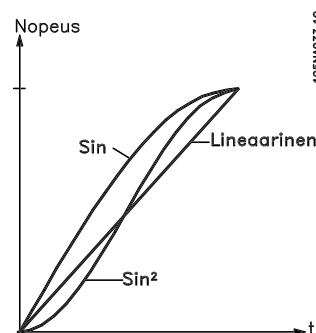
★Lineaarinen (LINEAR) [0]
Sinimuoto (S-SHAPED) [1]
Sini² -muoto (S2) [2]

Toiminto:

Valittavana on lineaarinen, sinimuotoinen ja sini potenssiin kaksi -muotoinen rampaus.

Valinnan selostus:

Valitse haluttu rampin tyyppi kiihtyvyyshidastuvuusvaatimusten mukaan.



207 Rampin nousuaika 1

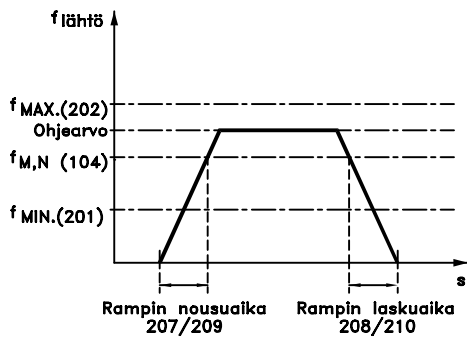
(RAMP UP TIME 1)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Rampin nousuaika on aika, joka kuluu kiihdyttäessä käyttö 0 hertsistä moottorin nimellistaajuuteen $f_{M,N}$ (parametri 104, *Moottorin taajuus* $f_{M,N}$). Kiihdytyksen aikana lähtövirta ei saa saavuttaa virtarajaa (virtaraja asetetaan parametrissa 221 *Virtaraja* I_{LM}).



175ZA047.12

Valinnan selostus:

Haluttu Rampin nousuaika asetetaan.

208 Rampin laskuaika 1

(RAMP DOWN TIME 1)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Rampin laskuaika on aika, jona moottorin nopeus lasketaan moottorin nimellistaajuudesta $f_{M,N}$ (parametri 104 *Moottorin taajuus*, $f_{M,N}$) 0 Hz:n taajuuteen, jos vaihtosuuntaajassa ei ole ylijännitettä sen vuoksi, että moottori toimii generaattorina.

Valinnan selostus:

Haluttu rampin laskuaika asetetaan.

209 Rampin nousuaika 2

(RAMP UP TIME 2)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Katso parametrin 207 *Rampin nousuaika 1* kuvaus.

Valinnan selostus:

Haluttu rampin nousuaika asetetaan. Rampista 1 vaihdetaan ramppiin 2 aktivoimalla *Ramppi 2* digitaalitulon kautta.

210 Rampin laskuaika 2

(RAMP DOWN TIME 2)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Katso parametrin 208 *Hidastusaika 1* kuvaus.

Valinnan selostus:

Haluttu hidastusaika asetetaan. Rampista 1 vaihdetaan ramppiin 2 aktivoimalla *Ramppi 2* digitaalitulon kautta.

211 Ryöminnan ramppiaika

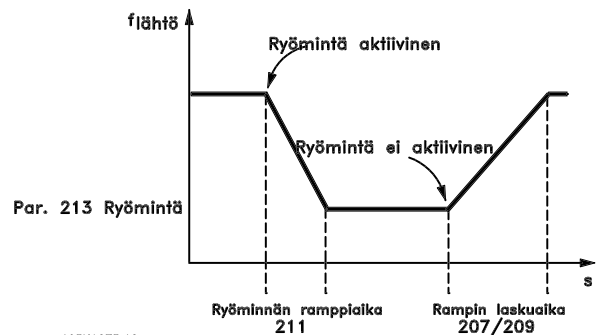
(JOG RAMP TIME)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Ryömintäkiihdytysaika on aika, joka kuluu kiihdytettäessä/hidastettaessa käyttö 0 hertsistä moottorin nimellistaajuuteen $f_{M,N}$ (parametri 104, *Moottorin taajuus* $f_{M,N}$). Kiihdytyksen aikana lähtövirta ei saa saavuttaa virtarajaa (virtaraja asetetaan parametrissa 221 *Virtaraja* L_{IM}).



195NA075.10

Ryöminnan ramppiaika alkaa, jos paikallisohjauspaneelin, digitaalitulon tai sarjaportin kautta annetaan ryömintäviesti.

Valinnan selostus:

Haluttu ramppiaika asetetaan.

212 Pikapysäytyksen rampin laskuaika (Q STOP RAMP TIME)

Arvo:

0,02 -3600,00 s ★ 3,00 s (VLT 2803-2875)
10,00 s (VLT 2880-2882)

Toiminto:

Pikapysäytyksen rampin laskuaika on hidastusaika moottorin nimellistaajuudesta 0 hertsiin edellyttäen, ettei vaihtosuuntaajassa synny ylijännitettä moottorin regeneratiivisen toiminnan kautta, tai jos generoitunut virta on suurempi kuin virtaraja parametrissa 221 *Virtaraja I_{LIM}*. Pikapysäytys aktivoidaan digitaalliliitännän tai sarjaportin kautta annetulla viestillä.

Valinnan selostus:

Haluttu rampin laskuaika asetetaan.

213 Ryömintätaajuus (JOG FREQUENCY)

Arvo:

0,0 - Par. 202 Lähtötaajuuden yläraja, f_{MAX}
★ 10,0 Hz

Toiminto:

Ryömintätaajuudella f_{JOG} tarkoitetaan kiinteää lähtötaajuutta, jonka taajuudenmuuttaja lähettää moottorille, kun ryömintätoiminto aktivoidaan. Ryömintä aktivoidaan digitaalitulojen, sarjaportin tai paikallisohjauspaneelin kautta annetulla viestillä, edellyttäen, että tämä on aktivoitu parametrissa 015 *Paikallinen ryömintä*.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu taajuus.

214 Ohjearvon tyyppi (REF FUNCTION)

Arvo:

★Summa (SUM) [0]
Suhteellinen (RELATIVE) [1]
Ulkoinen/esivalittu (EXTERNAL/PRESET) [2]

Toiminto:

On mahdollista määritellä, miten esivalitut ohjearvot lisätään muihin ohjearvoihin, tällöin käytetään asetusta *Summa* tai *Suhteellinen*. Toiminnolla *Ulkoinen/esivalittu* voidaan myös valita, halutaanko vaihtaa ulkoisista ohjearvoista esivalittuihin ja päinvastoin.

Ulkoinen ohjearvo on analogisten ohjearvojen, pulssiohjearvojen ja sarjaliikenteestä saatujen ohjearvojen summa.

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Summa* [0], yhden esivalitun ohjearvon (parametrit 215-218 *Esivalittu ohjearvo*) osoittama prosenttiosuus ohjearvoalueesta ($Ref_{MIN} - Ref_{MAX}$), lisätään muihin ulkoisiin ohjearvoihin.

Jos valitaan *Suhteellinen* [1], yhden esivalitun ohjearvon (parametrit 215-218 *Esivalittu ohjearvo*) arvo lisätään prosenttimääränä muiden ulkoisten ohjearvojen summasta.

Jos valitaan *Ulkoinen/esivalittu* [2], voidaan digitaalitulon kautta vaihtaa ulkoisesta ohjearvosta esivalittuun ja päinvastoin. Esivalittu ohjearvo on prosenttiosuus ohjearvoalueesta.



Huom:

Jos valitaan *Summa* tai *Suhteellinen*, yksi esivalituista ohjearvoista on aina aktiivisena. Jos halutaan ohittaa esivalitut ohjearvot, niiden arvoksi asetetaan 0% (tehdasasetus).

215 Esivalittu ohjearvo 1 (PRESET REF. 1)

216 Esivalittu ohjearvo 2 (PRESET REF. 2)

217 Esivalittu ohjearvo 3 (PRESET REF. 3)

218 Esivalittu ohjearvo 4 (PRESET REF. 4)

Arvo:

-100,00 % - +100,00 % ★ 0,00 %
ohjearvoalueesta/ulkoinen ohjearvo

Toiminto:

Esivalittuja ohjearvoja voidaan ohjelmoida neljä kappaletta parametreissa 215-218 *Esivalittu ohjearvo*. Esivalittu ohjearvo ilmoitetaan prosenttina ohjearvoalueesta ($Ref_{MIN} - Ref_{MAX}$) tai prosenttina muista ulkoisista ohjearvoista, riippuen arvosta, joka valittiin parametrissa 214 *Ohjearvon tyyppi*. Esivalittuja ohjearvoja voi valita digitaalitulojen tai sarjaportin kautta.

Esivalittu ohjearvo., msb	Esivalittu ohjearvo lsb	
0	0	Esivalittu ohjearvo 1
0	1	Esivalittu ohjearvo 2
1	0	Esivalittu ohjearvo 3
1	1	Esivalittu ohjearvo 4

Valinnan selostus:

Aseta valittavana oleva/olevat esivalittu ohjearvo/esivalitut ohjearvot.

219 Kiinniajo ylös/ Kiinniajo alas ohjearvoon (CATCH UP/SLW DWN)

Arvo:

0,00 - 100 % nykyisestä ohjearvosta ☆ 0,00 %

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan syöttää suhteellinen prosenttiarvo, joka joko lisätään esivalittuun kokonaisohjearvoon tai vähennetään siitä. Kokonaisohjearvo on esivalittujen ohjearvojen, analogisten ohjearvojen, pulssiohjearvojen ja sarjaliikenteestä saatujen ohjearvojen summa.

Valinnan selostus:

Jos *Kiinniajo ylös* aktivoidaan digitaalitulon kautta, parametrissa 219 *Kiinniajo ylös/Kiinniajo alas ohjearvoon* saatu arvo lisätään kokonaisohjearvoon. Jos *Kiinniajo alas* aktivoidaan digitaalitulon kautta, parametrissa 219 *Kiinniajo ylös/Kiinniajo alas ohjearvoon* saatu arvo vähennetään kokonaisohjearvosta.

221 Virtaraja, I_{LIM}

(CURRENT LIMIT)

Arvo:

0 - XXX,X % maksimivirrasta par. 105

☆ 160 %

Toiminto:

Tässä asetetaan suurin lähtövirta I_{LIM} . Tehdasasetus vastaa lähtövirran maksimiarvoa I_{MAX} . Jos virtarajaa halutaan käyttää suojaustarkoituksiin, sen arvoksi asetetaan moottorin nimellisvirta. Jos virtaraja asetetaan arvoon, joka ylittää 100 % (taajuudenmuuttajan nimellislähtövirrasta), I_{INV}), taajuudenmuuttajaa voidaan kuormittaa vain lyhytaikaisesti. Jos kuormitus on ollut suurempi kuin I_{INV} , on varmistettava, että kuormitus sen jälkeen on pienempi kuin I_{INV} . Huomaa, että jos virtaraja asetetaan pienemmäksi kuin I_{INV} , kiihtyvyyden väheneminen vastavasti.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu suurin lähtövirta I_{LIM} .

223 Varoitus: Alhainen virta, I_{LOW}

(WARN. CURRENT LO)

Arvo:

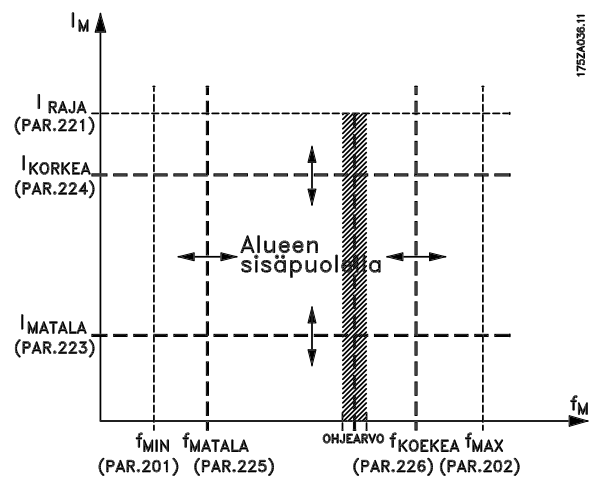
0,0 - par. 224 Varoitus: Suuri virta, I_{MAX} ☆ 0,0 A

Toiminto:

Moottorivirran ollessa pienempi kuin tässä parametrissa ohjelmoitu virtaraja I_{LOW} , annetaan varoitus. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen, eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut tuloksena olevan ohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta.

Valinnan selostus:

Lähtövirran alarajavaroitus I_{LOW} pitää ohjelmoida taajuudenmuuttajan normaalille toiminta-alueelle.



Ohjelmointi

224 Varoitus: Korkea virta, I_{HIGH}

(CURRENT HI)

Arvo:

0 - I_{MAX}

☆ I_{MAX}

Toiminto:

Jos lähtövirta ylittää ennalta asetetun rajan I_{HIGH} , laite antaa varoituksen. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen, eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut kokonaisohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta.

Valinnan selostus:

Lähtövirran yläraja I_{HIGH} on ohjelmoitava taajuudenmuuttajan normaalille toiminta-alueelle. Katso piirros parametrin 223 *Varoitus: Matala virta, I_{LOW}* .

225 Varoitus: Alhainen taajuus, f_{LOW}

(WARN. FREQ. LOW)

Arvo:

0,0 - par. 226 *Varoitus: Suuri taajuus, f_{HIGH}* ★ 0,0 Hz

Toiminto:

Lähtötaajuuden ollessa pienempi kuin tässä parametrissa ohjelmoitu raja f_{LOW} , annetaan varoitus. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut tuloksena olevan ohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta.

Valinnan selostus:

Lähtötaajuuden alaraja f_{LOW} pitää ohjelmoida taajuudenmuuttajan normaalille toiminta-alueelle. Katso piirros parametrin 223 *Varoitus: Alhainen virta, I_{LOW}* selostuksessa.

226 Varoitus: Suuri taajuus f_{HIGH}

(WARN. FREQ. HIGH)

Arvo:

Par. 200 *Taajuusalue* = 0-132 Hz [0]/[1].
par. 225 f_{LOW} - 132 Hz ★ 132,0 Hz

Par. 200 *Taajuusalue* = 0-1000 Hz [2]/[3].
par. 225 f_{LOW} - 1000 Hz ★ 132,0 Hz

Toiminto:

Lähtötaajuuden ollessa suurempi kuin tässä parametrissa ohjelmoitu raja f_{HIGH} , annetaan varoitus. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen, eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut tuloksena olevan ohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta.

Valinnan selostus:

Lähtötaajuuden yläraja f_{HIGH} pitää ohjelmoida taajuudenmuuttajan normaalille toiminta-alueelle.

Katso piirros parametrin 223 *Varoitus: Alhainen virta, I_{LOW}* selostuksessa.

227 Varoitus: Matala takaisinkytkentä, FB_{LOW} .

(FEEDBACK LOW)

Arvo:

-100.000,000 - par. 228 *Varoitus: FB_{HIGH}*

★ -4000.000

Toiminto:

Jos takaisinkytkentäsignaali laskee ennalta asetetun raja-arvon FB_{LOW} alapuolelle, laite antaa varoituksen. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen, eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut kokonaisohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta. Takaisinkytkennän yksikkö Suljetussa piirissä ohjelmoidaan parametrissa 416 *Prosessiyksiköt*.

Valinnan selostus:

Aseta haluamasi takaisinkytkentäalueella (parametri 414 *Vähimmäistakaisinkytkentä, FB_{MIN}* - 415 *Enimmäistakaisinkytkentä, FB_{MAX}*) oleva arvo.

228 Varoitus: Korkea takaisinkytkentä, FB_{HIGH}

(FEEDB HIGH)

Arvo:

Par. *Varoitus: FB_{LOW}* - 100,000.000 ★ 4000.000

Toiminto:

Jos takaisinkytkentäsignaali nousee ennalta asetetun raja-arvon FB_{HIGH} yläpuolelle, laite antaa varoituksen. Parametrit 223-228 *Varoitustoiminnot* eivät ole käytössä käynnistyskomentoa seuraavan kiihdytyksen aikana, pysäytyskomennon jälkeen, eivätkä laitteen ollessa pysäytettynä. Varoitustoiminnot aktivoituvat, kun lähtötaajuus on saavuttanut kokonaisohjearvon. Viestilähdöt voidaan ohjelmoida antamaan varoituksen liittimen 46 tai relelähdön kautta. Takaisinkytkennän yksikkö Suljetussa piirissä ohjelmoidaan parametrissa 416 *Prosessiyksiköt*.

Valinnan selostus:

Aseta haluamasi takaisinkytkentäalueella (parametri 414 *Vähimmäistakaisinkytkentä, FB_{MIN}* - 415 *Enimmäistakaisinkytkentä, FB_{MAX}*) oleva arvo.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

229 Taajuuden ohituksen kaistanleveys

(FREQ BYPASS B.W.)

Arvo:

0 (OFF) - 100 Hz

★ 0 Hz

Toiminto:

Joissakin järjestelmissä on vältettävä tiettyjä lähtötaajuuksia laitteistossa syntyvien mekaanisten resonanssien estämiseksi. Parametreissa 230-231 *Taajuuden ohitus* voidaan ohjelmoida nämä taajuudet. Tässä parametrissa voidaan määrittellä kaistanleveys näiden ohitettavien taajuuksien kummallekin puolelle.

Valinnan selostus:

Tässä parametrissa asetettu taajuusalueen keskikohta on parametrissa 230 *Taajuuden ohitus 1* ja 231 *Taajuuden ohitus 2* ilmoitettu taajuus.

230 Taajuuden ohitus 1 (FREQ. BYPASS 1)

231 Taajuuden ohitus 2 (FREQ. BYPASS 2)

Arvo:

0 -1000 Hz

★ 0,0 Hz

Toiminto:

Joissakin järjestelmissä on vältettävä tiettyjä lähtötaajuuksia laitteistossa syntyvien mekaanisten resonanssien estämiseksi.

Valinnan selostus:

Syötä vältettävät taajuudet. Katso myös parametri 229 *Taajuuden ohituksen kaistanleveys*.

■ Tulot ja lähdöt

Digitaalitulot	Liitin nro	18 ¹	19 ¹	27	29	33
	parametri nro	302	303	304	305	307
Arvo:						
Ei toimintoa	(NO OPERATION)	[0]	[0]	[0]	[0]	★[0]
Kuittaus	(RESET)	[1]	[1]	[1]	[1]	[1]
Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen	(MOTOR COAST INVERSE)	[2]	[2]	[2]	[2]	[2]
Kuittaus ja vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen	(RESET & COAST INV.)	[3]	[3]	★[3]	[3]	[3]
Pikapysäytys, käänteinen	(QUICK STOP INVERSE)	[4]	[4]	[4]	[4]	[4]
Tasavirtajarrutus, käänteinen	(DC-BRAKE INVERSE)	[5]	[5]	[5]	[5]	[5]
Pysäytys, käänteinen	(STOP INVERSE)	[6]	[6]	[6]	[6]	[6]
Käynnistys	(START)	★[7]	[7]	[7]	[7]	[7]
Pulssikäynnistys	(LATCHED START)	[8]	[8]	[8]	[8]	[8]
Suunnanvaihto	(REVERSING)	[9]	★[9]	[9]	[9]	[9]
Suunnanvaihto ja käynnistys	(START REVERSING)	[10]	[10]	[10]	[10]	[10]
Käynnistys myötäpäivään	(ENABLE FORWARD)	[11]	[11]	[11]	[11]	[11]
Käynnistys vastapäivään	(ENABLE REVERSE)	[12]	[12]	[12]	[12]	[12]
Ryömintä	(JOGGING)	[13]	[13]	[13]	★[13]	[13]
Ohjearvon lukitus	(FREEZE REFERENCE)	[14]	[14]	[14]	[14]	[14]
Lähtötaajuuden lukitus	(FREEZE OUTPUT)	[15]	[15]	[15]	[15]	[15]
Nopeus ylös	(SPEED UP)	[16]	[16]	[16]	[16]	[16]
Nopeus alas	(SPEED DOWN)	[17]	[17]	[17]	[17]	[17]
Kiinniajo ylös	(CATCH UP)	[19]	[19]	[19]	[19]	[19]
Hidastus	(SLOW DOWN)	[20]	[20]	[20]	[20]	[20]
Ramppi 2	(RAMP 2)	[21]	[21]	[21]	[21]	[21]
Esivalittu ohjearvo, LSB	(PRESET REF, LSB)	[22]	[22]	[22]	[22]	[22]
Esivalittu ohjearvo, MSB	(PRESET REF, MSB)	[23]	[23]	[23]	[23]	[23]
Esivalittu ohjearvo käytössä	(PRESET REFERENCE ON)	[24]	[24]	[24]	[24]	[24]
Termistori	(THERMISTOR)	[25]	[25]	[25]	[25]	
Täsmällinen pysäytys, käänteinen	(PRECISE STOP INV.)	[26]	[26]			
Täsmällinen käynnistys/pysäytys	(PRECISE START/STOP)	[27]	[27]			
Pulssiohjearvo	(PULSE REFERENCE)					[28]
Pulssitakaisinkytkentä	(PULSE FEEDBACK)					[29]
Pulssitulo	(PULSE INPUT)					[30]
Asetusten valinta, lsb	(SETUP SELECT LSB)	[31]	[31]	[31]	[31]	[31]
Asetusten valinta, msb	(SETUP SELECT MSB)	[32]	[32]	[32]	[32]	[32]
Kuittaus ja käynnistys	(RESET AND START)	[33]	[33]	[33]	[33]	[33]
Pulssilaskurikäynnistys	(PULSE COUNTER START)	[34]	[34]			

1. Liittimiä 18 ja 19 ohjaa keskeytin, joten vasteajan toistotarkkuus on vakio. Tätä voidaan käyttää käynnistykseen ja pysäyttämiseen ja erityisesti digitaalisten esivalintojen muuttamiseen, esimerkiksi vakaan pysäytyskohdan saamiseen ryömintänopeudella ajettaessa. Lisätietoja saat VLT 2800:n täsmällisen pysäytyksen ohjeesta MI.28.CX.02.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Toiminto:

Parametreissa 302 - 307 *Digitaalitulot* on mahdollista valita digitaalituloihin liittyviä erilaisia toimintoja (liittimet 18 - 33).

Valinnan selostus:

Ei toimintoa valitaan, jos taajuudenmuuttajan ei haluta reagoivan liittimeen syötettyyn viestiin.

Kuittaus nollaa taajuudenmuuttajan hälytyksen jälkeen, mutta eräät hälytykset (laukaisu lukittu) on kuitattava siten, että syöttöjännite katkaistaan ja kytketään uudelleen päälle. Katso taulukko *Varoitukset ja hälytysviestit*. Kuittauksen aktivoi viestin alkuosa.

Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen valitaan, jos taajuudenmuuttajan tulee "päästää" moottori (lähtötransistorit "sammutetaan") siten, että moottori rullaa vapaasti pysähdyksiin. Looginen '0' saa aikaan vapaan rullauksen pysähdyksiin.

Kuittaus ja vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen, aktivoi vapaan rullauksen ja kuittauksen samanaikaisesti. Looginen '0' aiheuttaa vapaan rullauksen pysähdyksiin ja kuittauksen. Kuittauksen aktivoi viestin loppuosa.

Pikapysäytys, käänteinen valitaan, kun halutaan aktivoita parametrissa 212 *Pikapysäytyksen rampin laskuaika* asetettu pikapysäytyksen ramppiaika. Looginen '0' saa aikaan pikapysäytyksen.

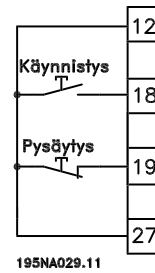
Tasavirtajarrutus, käänteinen pysäyttää moottorin syöttämällä siihen tietyn ajan tasajännitettä, katso parametrit 126, 127 ja 132 *Tasavirtajarrutus*. Huomaa, että toiminto on käytettävissä vain, jos arvot, jotka asetettiin parametrissa 126 *Tasavirtajarrutuksen vaikutusaika* ja 132 *Tasavirtajarrutuksen jännite*, eivät ole 0. Looginen '0' saa aikaan tasavirtajarrutuksen.

Pysäytys käänteinen, looginen '0' saa aikaan sen, että moottorin nopeus hidastuu pysähdyksiin valitun rampin mukaisesti.



Mitään yllä mainituista pysäytyskäskyistä ei pidä käyttää erotuskytkimenä huoltotyön yhteydessä. Huomaa, että taajuudenmuuttajassa on L1-, L2- ja L3-tulojen lisäksi muitakin jännitetuloja, kun tasajänniteväyläliittimet ovat käytössä. Varmista, että kaikki jännitetulot on kytketty irti ja että ennen korjaustöiden aloittamista on kulunut riittävä aika (4 minuuttia).

Käynnistys valitaan, kun halutaan käynnistys-/pysäytyskäsky. Looginen '1' = käynnistys, looginen '0' = pysäytys.



Pulssikäynnistys - jos liittimeen syötetään vähintään 14 ms kestävä pulssi, taajuudenmuuttaja käynnistää moottorin, ellei ole annettu pysäytyskäskyä. Moottori pysähtyy, jos *Pysäytys käänteinen* aktivoidaan lyhyesti.

Suunnanvaihtoa käytetään moottoriakselin pyörimissuunnan vaihtoon. Looginen '0' ei aiheuta suunnanvaihtoa. Looginen '1' aiheuttaa suunnanvaihtoa. Suunnanvaihtoviesti aktivoi vain pyörimissuunnan, mutta se ei aktivoi käynnistystä. Se ei ole aktiivinen, jos on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus*. Katso myös parametri 200 *Lähtötaajuusalue/suunta*.

Käynnistys ja suunnanvaihto aktivoi käynnistys-/pysäytyksen ja suunnanvaihtoa samalla viestillä. Liittimessä ei saa samanaikaisesti olla aktiivista käynnistyskäskyä. Toimii kuten pulssikäynnistys suunnanvaihtoa kera, jos pulssikäynnistys on valittu liittimelle 18. Ei ole käytössä, jos *Suljetun piirin prosessinohjaus* on valittuna. Katso myös parametri 200 *Lähtötaajuusalue/suunta*.

Käynnistys myötäpäivään valitaan, jos moottori saa pyöriä vain myötäpäivään käynnistyessään. Sitä ei pidä käyttää, jos on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus*.

Käynnistys vastapäivään valitaan, jos moottori saa pyöriä vain vastapäivään käynnistyessään. Sitä ei pidä käyttää, jos on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus*. Katso myös parametri 200 *Lähtötaajuusalue/suunta*.

Ryömintää käytetään lähtötaajuuden muuttamiseen parametrissa 213 *Ryömintätaajuus* asetettuun ryömintätaajuuteen. Ryömintä on aktiivinen, vaikka ei olisi annettu käynnistyskäskyä, ei kuitenkaan silloin, kun *Vapaa rullaus pysähdyksiin*, *Pikapysäytys* tai *Tasavirtajarrutus* on aktiivinen.

Ohjearvon lukitus lukitsee hetkellisen ohjearvon. Ohjearvoa voidaan muuttaa ainoastaan *Nopeus ylös* ja *Nopeus alas* -toiminnoilla. Kun *Ohjearvon lukitus* on aktiivisena, ohjearvo tallentuu muistiin pysäytyskäskyn ja verkkojännitteen katkaisun yhteydessä.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Lähdön lukitus lukitsee hetkellisen lähtötaajuuden (Hz). Lähtötaajuutta voidaan muuttaa ainoastaan Nopeus ylös ja Nopeus alas -toiminnoilla.



Huom:

Jos Lähdön lukitus on aktiivisena, taajuudenmuuttaja voidaan pysäyttää vain, jos on valittu Vapaa rullaus pysähdyksiin, Pikapysäytys tai Tasavirtajarrutus digitaalitulon kautta.

Nopeus ylös ja Nopeus alas valitaan, jos halutaan ohjata nopeuden muutoksia digitaalisesti. Toiminto on aktiivinen vain, kun on valittu Ohjearvon lukitus tai Lähtötaajuuden lukitus.

Jos Nopeus ylös on aktiivinen, ohjearvo tai lähtötaajuus kasvaa, ja jos Nopeus alas on aktiivinen, ohjearvo tai lähtötaajuus alenevat. Lähtötaajuutta muutetaan parametreissa 209 ja 210 Ramppi 2 asetettujen ramppiaikojen mukaan. Yksi pulssi (looginen '1' korkeana vähintään 14 ms:n ajan ja taukoa vähintään 14 ms) aiheuttaa 0,1 %:n (ohjearvo) tai 0,1 Hz:n (lähtötaajuus) muutoksen. Esimerkki: Esimerkki:

Liitin	Liitin	Ohjearvon lukitus/lähdön lukitus.	Toiminto
29	33		
0	0	1	Ei nopeuden muutosta
0	1	1	Nopeus ylös
1	0	1	Nopeus alas
1	1	1	Nopeus alas

Ohjearvon lukitus voidaan ohittaa, vaikka taajuudenmuuttaja olisi pysäytetty. Ohjearvo tallentuu lisäksi virtakatkon yhteydessä.

Kiinniajo ylös/alas valitaan, jos halutaan suurentaa tai pienentää ohjearvoa parametrissa 219 Kiinniajo ylös / Kiinniajo alas ohjearvoon asetetulla prosenttimäärällä.

Hidastus	Kiinniajo ylös	Toiminto
0	0	Ei nopeuden muutosta
0	1	Lisätty %-arvolla
1	0	Vähennetty %-arvolla
1	1	Vähennetty %-arvolla

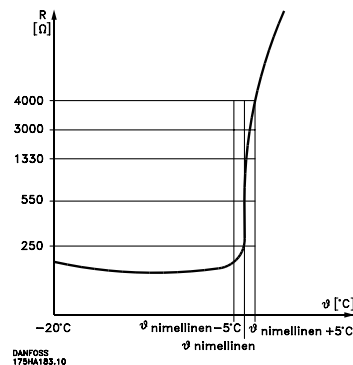
Ramppi 2 valitaan, jos halutaan vaihtaa rampista 1 (parametrit 207 ja 208) ramppiin 2 (parametrit 209 ja 210) ja päinvastoin. Looginen '0' antaa rampin 1 ja looginen '1' rampin 2.

Esivalittu ohjearvo, Isb ja Esivalittu ohjearvo, msb sallivat yhden esivalitun ohjearvon valitsemisen neljän joukosta, katso seuraava taulukko:

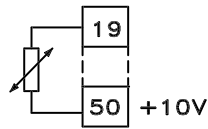
Esivalittu ohjearvo msb	Esivalittu ohjearvo Isb	Toiminto
0	0	Esivalittu ohjearvo 1
0	1	Esivalittu ohjearvo 2
1	0	Esivalittu ohjearvo 3
1	1	Esivalittu ohjearvo 4

Esivalittua ohjearvoa, käytössä käytetään siirryttäessä ulkoisesta arvosta esiasetettuun ohjearvoon ja päinvastoin. Edellytyksenä on, että on valittu Ulkoinen/esivalittu [2] parametrissa 214 Ohjearvon tyyppi. Looginen '0' = ulkoinen ohjearvo on aktiivinen, looginen '1' = yksi neljästä esivalitusta ohjearvosta on aktiivinen, edellisen taulukon mukaisesti.

Termistori valitaan, jos moottorissa mahdollisesti olevan sisäisen termistorin on kyettävä suorittamaan moottorin hätäpysäytys moottorin ylikuumentumisen yhteydessä. Poiskytketymisarvo on 3 kOhm.



Jos moottorissa sen sijaan on Klixon-lämpökytkin, se voidaan kytkeä myös tuloon. Kun taajuudenmuuttaja ohjaa rinnankytkettyjä moottoreita, termistorit/lämpökytkimet voidaan kytkeä sarjaan (kokonaisresistanssi alle 3 kOhm). Parametrin 128 Moottorin lämpösuojaus arvoksi asetetaan Termistorin varoitus [1] tai Termistorin laukaisu [2] ja termistori kytketään digitaalitulon ja liittimen 50 (+ 10 V syöttöjännite) väliin.



195NA077.10

Täsmällinen pysäytys, käänteinen valitaan, kun halutaan suuri pysäytyskäskyn toistotarkkuus. Looginen '0' saa aikaan, että moottorin nopeus hidastuu pysähdyksiin valitun rampin mukaisesti.

Täsmällinen pysäytys, käänteinen valitaan, kun halutaan suuri käynnistys- ja pysäytyskäskyn toistotarkkuus.

Pulssiohjearvo valitaan, jos ohjearvoviestinä käytetään pulssijonoa (taajuus). 0 Hz vastaa parametria 204 Minimiohjearvo, Ref_{MIN} . Taajuus, joka on asetettu parametrissa 327 Pulssiohjearvo/-takaisinkytkentä, vastaa parametria 205 Maksimiohjearvo, Ref_{MAX} .

Pulssitakaisinkytkentä valitaan, jos takaisinkytkentäviestinä käytetään pulssijonoa (taajuus). Parametrissa 327 Pulssiohjearvo/-takaisinkytkentä asetetaan pulssitakaisinkytkennän maksimitaajuus.

Pulssitulo valitaan, jos halutaan, että tietty määrä pulsseja johtaa Täsmälliseen pysäytykseen. Katso parametri 343 Täsmällinen pysäytys ja parametri 344 Laskurilukema.

Jos valitaan Asetusten valinta, Isb ja Asetusten valinta, msb voidaan valita mikä tahansa neljästä asetuksesta. Tämä edellyttää kuitenkin, että parametrin 004 arvoksi on asetettu Moniasetukset.

Kuittaus ja käynnistys -toimintoa voidaan käyttää käynnistystoimintona. Jos digitaalituloon kytketään 24 V, seurauksena on taajuudenmuuttajan kuittaus ja moottorin kiihdytys asetettuun ohjearvoon.

Pulssilaskurikäynnistys-toiminnon avulla voidaan käynnistää laskurin pysäytys jakso pulssisignaalin avulla. Pulssin keston on oltava vähintään 14 ms eikä se saa olla laskukautta pidempi. Katso myös parametri 343 ja ohje MI28CXYY.

308 Liitin 53, analogiatulo jännite

(TERMINAL 53 ANALOGUE INPU)

Arvo:

Ei toimintoa (NO OPERATION)	[0]
★Ohjearvon (REFERENCE)	[1]
Takaisinkytkentä (, FB)	[2]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita liittimen 53 eri toimintojen välillä. Tuloviestin skaalaus tehdään parametrissa 309 Liitin 53, min. skaalaus ja parametrissa 310 Liitin 53, maks. skaalaus.

Valinnan selostus:

Ei toimintoa[0]. Valitaan, jos taajuudenmuuttajan ei haluta reagoivan liittimeen syötettyyn viestiin. Ohjearvo [1]. Jos valitaan tämä toiminto, ohjearvoa voidaan muuttaa analogisen ohjearvoviestin avulla. Jos ohjearvoja kytketään useampiin liittimiin, ohjearvoviestit summataan. Jos liittimeen kytketään yksi jännitetakaisinkytkentäviesti, on valittava Takaisinkytkentä [2] liittimessä 53.

309 Liitin 53 Min. skaalaus

(AI 53 MIN. SKAAL.)

Arvo:

0,0 - 10,0 V ★ 0,0 V

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan vähimmäisohjearvoa tai vähimmäistakaisinkytkentää, parametri 204 Vähimmäisohjearvo, $Ref_{MIN}/414$ Vähimmäistakaisinkytkentä, FB_{MIN} vastaava signaalin arvo.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu jännitearvo. Tarkkuus edellyttää, että pitkissä ohjausjohtimissa esiintyvä jännitehäviö kompensoidaan. Jos haluaa käyttää aikavalvontatoimintoa (parametri 317 Aikavalvonta ja 318 Aikavalvontatoiminto), on asetettava arvo, joka on suurempi kuin 1 V.

310 Liitin 53, maks. skaalaus

(AI 53 MAX. SKAAL.)

Arvo:

0 - 10,0 V ★ 10.0 voltia

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan enimmäisohjearvoa tai enimmäistakaisinkytkentää (parametri 205 Enimmäisohjearvo, $Ref_{MAX}/414$ Vähimmäistakaisinkytkentä, FB_{MAX}) vastaava signaalin arvo.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu jännitearvo. Tarkkuus edellyttää, että pitkissä ohjausjohtimissa esiintyvä jännitehäviö kompensoidaan.

314 Liitin 60, analoginen tulovirta

(AI [MA] 60 FUNCT)

Arvo:

★Ei toimintoa (NO OPERATION)	[0]
Ohjearvon (REFERENCE)	[1]
Takaisinkytkentä (, FB)	[2]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita tuloliittimen 60 eri toimintojen välillä. Tulosignaalin skaalaus tehdään parametrissa 315 *Liitin 60, min. skaalaus* ja parametrissa 316 *Liitin 60, maks. skaalaus*.

Valinnan selostus:

Ei toimintoa [0]. Valitaan. jos taajuudenmuuttajan ei haluta reagoivan liittimeen syötettyyn viestiin. Ohjearvo [1]. Jos valitaan tämä toiminto, ohjearvo voidaan muuttaa analogisen ohjearvoviestin avulla. Jos ohjearvosignaalit kytketään useisiin tuloihin, ohjearvosignaalit on laskettava yhteen. Jos yksi virtatakaisinkytkentäsignaali on kytkettynä, valitse *Takaisinkytkentä* [2] liittimestä 60.

315 Liitin 60 Min. skaalaus

(AI 60 MIN. SKAAL.)

Arvo:

0,0 - 20,0 mA ★ 0,0 mA

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan vähimmäisohjearvoa tai vähimmäistakaisinkytkentää, parametri 204 *Vähimmäisohjearvo*, $Ref_{MIN}/414$ *Vähimmäistakaisinkytkentä*, FB_{MIN} vastaava signaalin arvo.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu virta-arvo. Jos haluaa käyttää aikavalvontatoimintoa (parametri 317 *Aikavalvonta* ja 318 *Toiminta aikavalvonnan jälkeen*) on arvo asetettava suuremmaksi kuin 2 mA.

316 Liitin 60, maks. skaalaus

(AI 60 MAX. SKAAL.)

Arvo:

0,0 - 20,0 mA ★ 20.0 mA

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan viestin arvo, joka vastaa maksimiohjearvoa, parametri 205 *Maksimiohjearvo*, Ref_{MAX} .

Valinnan selostus:

Aseta haluttu virta-arvo.

317 Aikavalvonta

(LIVE ZERO TIME O)

Arvo:

1 - 99 s ★ 10 s

Toiminto:

Jos tuloliittimeen 53 tai 60 kytketyn ohjearvo- tai takaisinkytkentäviestin arvo on alle 50 % minimiskaalauksesta pitempään kuin asetetun ajan, aktivoituu parametrissa 318 *Aikavalvontatoiminto* valittu toiminto. Toiminto on aktiivinen vain, jos parametrissa 309 *Liitin 53, min. skaalaus* on valittu arvo, joka on suurempi kuin 1 V tai parametrissa 315 *Liitin 60, min. skaalaus* on valittu arvo, joka on suurempi kuin 2 mA.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu aika.

318 Aikavalvontatoiminto

(LIVE ZERO FUNCT)

Arvo:

★Ei toimintoa (NO OPERATION)	[0]
Lähtötaajuuden lukitus (FREEZE OUTPUT FREQ.)	[1]
Pysäytys (STOP)	[2]
Ryömintä (JOGGING)	[3]
Maksiminopeus (MAX SPEED)	[4]
Pysäytys ja laukaisu (STOP AND TRIP)	[5]

Toiminto:

Tässä voidaan valita toiminto, joka aktivoituu, jos aikavalvonnan arvo (parametri 317 *Aikavalvonta*) on ylitetty. Jos on valittu samanaikaisesti aikavalvontatoiminto ja väylän aikavalvontatoiminto (parametri 513 *Väylän aikavalvontatoiminto*), aktivoituu parametrissa 318 valittu aikavalvontatoiminto.

Valinnan selostus:

Taajuudenmuuttajan lähtötaajuus voidaan:

- lukita hetkellisarvoon [1]
- ajaa nolnaan [2]
- ajaa ryömintätaajuuteen [3]
- ajaa suurimpaan lähtötaajuuteen [4]
- ajaa pysähdyksiin ja aktivoida laukaisu [5]

319 Analogialähtö liitin 42

(AO 42 FUNCTION)

Arvo:

Ei toimintoa (NO OPERATION)	[0]
Ulkoinen ohjearvo min.-max. 0-20 mA (REF MIN-MAX = 0-20 MA)	[1]
Ulkoinen ohjearvo min.-max. 4-20 mA (REF MIN-MAX = 4-20 MA)	[2]
Takaisinkytkentä min.-max. 0-20 mA (FB MIN-MAX = 0-20 MA)	[3]
Takaisinkytkentä min.-max. 4-20 mA (FB MIN-MAX = 4-20 MA)	[4]
Lähtötaajuus 0-max 0-20 mA (0-FMAX = 0-20 MA)	[5]
Lähtötaajuus 0-max 4-20 mA (0-FMAX = 4-20 MA)	[6]
★Lähtövirta 0-I _{INV} 0-20 mA (0-I _{INV} = 0-20 MA)	[7]
Lähtövirta 0-I _{INV} 4-20 mA (4-I _{INV} = 0-20 MA)	[8]
Lähtöteho 0-P _{M,N} 0-20 mA (0-PMN = 0-20 MA)	[9]
Lähtöteho 4-P _{M,N} 0-20 mA (0-PMN = 4-20 MA)	[10]
Vaihtosuuntaajan lämpötila 20-100 °C 0-20 mA (TEMP 20-100 C=0-20 MA)	[11]
Vaihtosuuntaajan lämpötila 20-100 °C 4-20 mA (TEMP 20-100 C= 4-20 MA)	[12]

Toiminto:

Analogialähdössä voidaan ilmaista prosessiarvo. Analogialähdössä käytetään joko 0 - 20 mA tai 4 - 20 mA viestejä. Jos sitä käytetään jännitelähtönä (0 - 10 V) on runkoon asennettava 500 Ω vastus (liitin 55). Jos lähtöä käytetään virtalähtönä, liitettujen laitteiden yhteinen resistanssi ei saa olla yli 500 ohmia.

Valinnan selostus:

Ei toimintoa. valitaan, ellei analogialähtöä haluta käyttää.

Ulkoinen ohjearvo Ref_{MIN} - Ref_{MAX} 0 - 20 mA / 4-10 mA. Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen ohjearvoon välillä Minimiohjearvo, Ref_{MIN} - Maksimiohjearvo, Ref_{MAX} (parametrit 204/205).

FB_{MIN}-FB_{MAX} 0 - 20 mA / 4-20 mA.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen takaisinkytkentäarvoon välillä Minimitakaisinkytkentä, FB_{MIN} - Maksimitakaisinkytkentä, FB_{MAX} (parametrit 414/415).

0-f_{MAX} ⇒ 0-20 mA / 4-20 mA.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen lähtötaajuuteen välillä 0 - f_{MAX} (parametri 202 Lähtötaajuuden yläraja, f_{MAX}).

0 - I_{INV} 0-20 mA/4-20 mA.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen lähtövirtaan välillä 0 - I_{INV}

0 - P_{M,N} 0-20 mA / 4-20 mA.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen hetkelliseen lähtötehoon. 20 mA vastaa parametrissa 102 Moottorin teho, P_{M,N} asetettua arvoa.

0 - Temp_{MAX} 0-20 mA / 4-20 mA.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen jäähdytysrivin lämpötilaan. 0/4 mA vastaa jäähdytysrivin alle 20 °C lämpötilaa ja 20 mA vastaa 100 °C lämpötilaa.

323 Relelähtö 1-3

(RELAY 1-3 FUNCT.)

Arvo:

Ei toimintoa (NO OPERATION)	[0]
★Ohjaus valmiina (UNIT READY)	[1]
Laitte valmiina, ei varoitusta (ENABLE/NO WARNING)	[2]
Käy (RUNNING)	[3]
Nopeus = ohjearvo, ei varoitusta (RUN ON REF/NO WARN)	[4]
Käy, ei varoitusta (RUNNING/NO WARNING)	[5]
Käy alueella, ei varoitusta (RUN IN RANGE/NO WARN)	[6]
Valmiina - verkkojännite alueella (RDY NO OVER/ UNDERVOL)	[7]
Hälytys tai varoitus (ALARM OR WARNING)	[8]
Virta yli virtarajan, par. 221 (CURRENT LIMIT)	[9]
Hälytys (ALARM)	[10]
Lähtötaajuus suurempi kuin f _{LOW} par. 225 (ABOVE FREQUENCY LOW)	[11]
Lähtötaajuus pienempi kuin f _{HIGH} par. 226 (BELOW FREQUENCY HIGH)	[12]
Lähtövirta suurempi kuin f _{LOW} par. 223 (ABOVE CURRENT LOW)	[13]
Lähtövirta pienempi kuin f _{HIGH} par. 224 (BELOW CURRENT HIGH)	[14]
Takaisinkytkentä suurempi kuin FB _{LOW} par. 227 (ABOVE FEEDBACK LOW)	[15]
Takaisinkytkentä pienempi kuin FB _{HIGH} par. 228	

(UNDER FEEDBACK HIGH)	[16]
Rele 123 (RELAY 123)	[17]
Suunnanvaihto (REVERSE)	[18]
Lämpövaroitus (THERMAL WARNING)	[19]
Paikallisojtaus (LOCAL MODE)	[20]
Poissa taajuusalueelta, par. 225/226 (OUT OF FREQ RANGE)	[22]
Poissa virta-alueelta (OUT OF CURRENT RANGE)	[23]
Poissa takaisinkytkentäalueelta (OUT OF FDBK. RANGE)	[24]
Mekaanisen jarrun ohjaus (MECH. BRAKE CONTROL)	[25]
Ohjaussana, bitti 11 (CONTROL WORD BIT 11)	[26]

Toiminto:

Relelähdtä voidaan käyttää hetkellisen tilan tai varoituksen ilmaisemiseen. Lähtö aktivoituu (1-2 sulkeutuu), kun annettu edellytys on täytetty.

Valinnan selostus:

Ei toimintoa. Valitaan, jos taajuudenmuuttajan ei haluta reagoivan liittimeen syötettyyn viestiin.

Ohjaus valmiina, taajuudenmuuttajan ohjauskortti saa käyttöjännitteen ja taajuudenmuuttaja on käyttövalmiina.

Laite valmiina, ei varoitusta, taajuudenmuuttaja on käyttövalmiina, mutta käynnistyskäskyä ei ole annettu. Ei varoitusta.

Käy, käynnistyskäsky on annettu. Aktiivinen myös ramppipysäytyksen aikana.

Nopeus = ohjearvo, ei varoitusta, nopeus on sama kuin ohjearvo.

Käy, ei varoitusta, on annettu käynnistyskäsky. Ei varoitusta.

Valmiina - verkkojännite alueella, taajuudenmuuttaja on käyttövalmiina, ohjauskortti saa käyttöjännitteen, eikä tuloissa ole aktiivisia ohjausviestejä. Verkkojännite on alueella.

Hälytys tai varoitus, lähtö aktivoituu, kun siihen saapuu hälytys tai varoitustiedote.

Virtaraja, lähtövirta on suurempi kuin arvo, joka on asetettu parametrissa 221 Virtaraja I_{LIM}.

Hälytys, lähtö aktivoituu, kun siihen saapuu hälytystiedote.

Lähtötaajuus yli alarajan f_{LOW}, lähtötaajuus on suurempi kuin parametrissa 225 asetettu arvo
Varoitustiedote: Alhainen taajuus, f_{LOW}.

Lähtötaajuus alle ylärajan f_{HIGH}, lähtötaajuus on pienempi kuin arvo, joka on asetettu parametrissa 226
Varoitustiedote: Suuri taajuus f_{HIGH}.

Lähtövirta suurempi kuin f_{LOW}, lähtövirta on suurempi kuin parametrissa 223 asetettu arvo
Varoitustiedote: Matala virta, I_{LOW}.

Lähtövirta pienempi kuin f_{HIGH}, lähtövirta on pienempi kuin parametrissa 224 asetettu arvo
Varoitustiedote: Suuri virta, I_{HIGH}.

Takaisinkytkentä suurempi kuin FB_{LOW}, takaisinkytkentä on suurempi kuin parametrissa 227 asetettu arvo
Varoitustiedote: Alhainen takaisinkytkentä, FB_{LOW}.

Takaisinkytkentä pienempi kuin FB_{HIGH}, takaisinkytkentä on pienempi kuin parametrissa 228 asetettu arvo
Varoitustiedote: Suuri virta, I_{HIGH}.

Rele 123, käytetään vain Profidriven yhteydessä.

Suunnanvaihto. Relelähdtä aktivoituu, kun moottori pyörii vastapäivään. Kun moottori pyörii myötäpäivään, relelähdtä on auki.

Lämpövaroitus, lämpötila on ylittynyt joko moottorissa, taajuudenmuuttajassa tai digitaalitulon kytketyssä termistorissa.

Paikallisojtaus, lähtö on aktiivinen, kun parametrin 002 Paikallis-/kauko-ohjaus arvo on Paikallisojtaus [1].

Poissa taajuusalueelta, lähtötaajuus on parametrissa 225 ja 226 määritellyn taajuusalueen ulkopuolella.

Poissa virta-alueelta, lähtövirta on parametrissa 223 ja 224 määritellyn virta-alueen ulkopuolella.

Poissa takaisinkytkentäalueelta, takaisinkytkentäviesti on parametrissa 227 ja 228 määritellyn alueen ulkopuolella.

Mekaanisen jarrun ohjaus, mahdollistaa ulkoisen mekaanisen jarrun ohjaamisen (katso Suunnitteluoppaan mekaanista jarrua käsittelevä jakso).

327 Pulssiohjearvo/takaisinkytkentä

(PULSE REF/FB MAX)

Arvo:

150 - 67600 Hz

★ 5000 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan viestin arvo, joka vastaa parametrissa 205 Maksimiohjearvo, Ref_{MAX}

asetettavaa maksimiarvoa tai parametrissa 415 *Maksimitakaisinkytkentä*, FB_{MAX} asetettavaa suurinta takaisinkytkennän arvoa.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu pulssiohjearvo tai pulssitakaisinkytkentä, joka kytketään liittimeen 33.

328 Maksimipulssi 29

(MAX PULSE 29)

Arvo:

150 - 67 600 Hz ★ 5 000 Hz

Toiminto:

Tämän parametrin avulla määritetään parametrissa 205 *Enimmäisohjearvo*, Ref_{MAX} määritettyä enimmäisarvoa tai parametrissa 415 *Enimmäistakaisinkytkentä*, FB_{MAX} määritettyä enimmäistakaisinkytkentää vastaava viestin arvo.



Huom:

Käytössä ainoastaan DeviceNet-laitteissa. Lisätietoja on ohjeessa MG90BXY.

341 Digitaalinen/pulssilähtö liitin 46

(DO 46 FUNCTION)

Arvo:

Ohjaus valmiina (UNIT READY)	[0]
Parametri [0] - [20] katso parametri 323	
Pulssiohjearvo (PULSE REFERENCE)	[21]
Parametri [22] - [25] katso parametri 323	
Pulssitakaisinkytkentä (PULSE FEEDBACK)	[26]
Lähtötaajuus (PULSE OUTPUTFREQ)	[27]
Pulssivirta (PULSE CURRENT)	[28]
Pulssiteho (PULSE POWER)	[29]
Pulssilämpötila (PULSE TEMP)	[30]

Toiminto:

Digitaalista lähtöä voidaan käyttää hetkellisen tilan tai varoituksen ilmaisemiseen. Digitaalinen lähtö (liitin 46) antaa 24 V DC -viestin, kun tietty ehto täyttyy. Liitintä voidaan käyttää myös taajuuslähtöön. Parametri 342 määrittää suurimman pulssitaajuuden.

Valinnan selostus:

Pulssiohjearvo Ref_{MIN} - Ref_{MAX}

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen ohjearvoon välillä Minimiohjearvo, Ref_{MIN} - Maksimiohjearvo, Ref_{MAX} (parametrit 204/205).

Pulssitakaisinkytkentä FB_{MIN} - FB_{MAX} .

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen takaisinkytkentäarvoon välillä Minimitakaisinkytkentä, FB_{MIN} - Maksimitakaisinkytkentä, FB_{MAX} (parametrit 414/415).

Lähtötaajuus, $0-f_{MAX}$.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen lähtötaajuuteen välillä $0 - f_{MAX}$ (parametri 202 *Lähtötaajuuden yläraja*, f_{MAX}).

Pulssivirta $0 - I_{INV}$.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen lähtövirtaan välillä $0 - I_{INV}$.

Pulssiteho $0 - P_{M,N}$.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen hetkelliseen lähtötehoon. Parametri 342 vastaa parametrissa 102 *Moottoriteho*, $P_{M,N}$ määritettyä arvoa.

Pulssilämpötila $0 - Temp_{MAX}$.

Saadaan lähtöviesti, joka on verrannollinen jäähdytysrivin lämpötilaan. 0 Hz vastaa alle 20 °C olevaa jäähdytysaluetta lämpötilaa ja parametri 342 vastaa 100 °C:n lämpötilaa.



Huom:

Lähtöliitin 46 ei ole käytettävissä DeviceNet-laitteissa. Pienin lähtötaajuus taajuuslähdössä = 16 Hz

342 Liitin 46, Max. pulssilähtö

(DO 46 MAX PULS)

Arvo:

150-10000 Hz ★ 5000 Hz

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan pulssilähtöviestin maksimitaajuus.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu taajuus.

343 Täsmällinen pysäytystoiminto

(PRECISE STOP)

Arvo:

★Täsmällinen ramppipysäytys (NORMAL)	[0]
Laskuripysäytys ja nollaus (COUNT STOP RESET)	[1]
Laskuripysäytys ilman nollausta (COUNT STOP NO RESET)	[2]
Nopeuskompensoitu pysäytys (SPD CMP STOP)	[3]

Nopeuskompensoitu laskuripysäytys ja nollaus (SPD CMP CSTOP W. RES) [4]
 Nopeuskompensoitu laskuripysäytys ilman nollausta (SPD CMP CSTOP NO RES) [5]

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan pysäytystoiminto, jonka pysäytyskäsky aktivoi. Kaikkiin valintoihin sisältyy täsmällinen pysäytystoiminto, joka takaa suuren toistotarkkuuden. Datavalinnat ovat seuraavien toimintojen yhdistelmiä.



Huom:

Pulssikäynnistystä [8] ei saa käyttää yhdessä täsmällisen pysäytystoiminnon kanssa.

Valinnan selostus:

Täsmällinen ramppipysäytys [0], valitaan, kun halutaan, että sama pysäytyskohta on toistettavissa suurella tarkkuudella.

Laskuripysäytys . Saatuaan pulssikäynnistysviestin taajuudenmuuttaja käy, kunnes tuloliittimelle 33 on saapunut käyttäjän asettama pulssimäärä. Sisäinen pysäytysignaali aktivoi näin tavallisen hidastusajan (parametri 208).

Laskuritoiminto aktivoituu (aloittaa ajastuksen) käynnistysviestin vaihtuessa pysähdystilasta käynnistystilaksi

Nopeuskompensoitu pysäytys. Jotta pysäytys nopeudesta riippumatta voisi aina tapahtua samassa kohdassa, vastaanotettu pysäytysviesti hidastuu, kun todellinen nopeus on alhaisempi kuin (parametrissa 202) asetettu maksiminopeus.

Nollaus. *Laskuripysäytys* ja *Nopeuskompensoitu pysäytys* voidaan yhdistää tai jättää yhdistämättä nollaukseen.

Laskuripysäytys ja nollaus [1]. Jokaisen täsmällisen pysäytyksen jälkeen nollataan pulssimäärä, joka laskettiin nopeuden hidastuessa taajuuteen 0 Hz.

Laskuripysäytys ilman nollausta [2]. Pulssimäärä, joka laskettiin nopeuden hidastuessa taajuuteen 0 Hz, vähennetään laskurin parametrissa 344 olevasta arvosta.

344 Laskurin arvo

(PULSE COUNT PRE.)

Arvo:

0 - 999999 ★ 100000 pulssia

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan integroidussa laskuripysäytystoiminnossa (parametri 343) käytettävää laskuriarvoa.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

Valinnan selostus:

Tehdasasetus on 100000 pulssia. Suurin taajuus (max. erottelu), joka voidaan havaita liittimessä 33 on 67,6 kHz.

349 Järjestelmän viiveaika

(SPEED COMP DELAY)

Arvo:

0 ms - 100 ms ★ 10 ms

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan järjestelmän viiveaika (anturi, PLC, jne.). Jos käytetään nopeuskompensoitua pysäytystä, eri taajuuksille asetetulla viiveajalla on suuri vaikutus pysäytystapaan.

Valinnan selostus:

Tehdasasetus on 10 ms. Tämä tarkoittaa, että anturin, PC:n ja muun laitteiston yhteenlaskettu viiveaika vastaa tätä asetusta.



Huom:

Toiminto on aktiivinen vain, kun on valittu nopeuskompensoitu pysäytys.

■ Erikoistoiminnot

400 Jarrutoiminto (BRAKE FUNCTION)

Arvo:

Ei käytössä (OFF)	[0]
Vastusjarru (RESISTOR)	[1]
Vaihtovirtajarru (AC BRAKE)	[4]
Kuormituksenjako (LOAD SHARING)	[5]

Tehdasasetus riippuu laitteesta.

Toiminto:

Vastusjarru [1] valitaan, kun taajuudenmuuttajassa on yhdysrakenteinen jarrutransistori ja kun liittimiin no 81, 82 on kytketty jarruvastus. Jarruvastusta käytettäessä sallitaan suurempi välipiirin jännite jarrutuksen aikana (regeneratiivinen käyttö). *Vaihtovirtajarru* [4] voidaan valita, jos halutaan tehostaa jarrutusta käyttämättä jarruvastusta. Huomaa, ettei *vaihtovirtajarru* [4] ole yhtä tehokas kuin *vastusjarru* [1].

Valinnan selostus:

Valitse *Vastusjarru* [1], jos jarruvastus on kytketty. Valitse *vaihtovirtajarru* [4], jos esiintyy lyhytaikaisia regeneratiivisia kuormituksia. Parametri 144 *Vaihtovirtajarrutuskerroin* vaikuttaa jarrun asetuksiin.

Valitse *Kuormituksenjako* [5], jos toiminto on käytössä.



Huom:

Valinnan muutos on aktiivinen vasta sen jälkeen, kun verkkojännite on katkaistu ja jälleen kytketty.

405 Kuittaustoiminto (RESET MODE)

Arvo:

★ Manuaalinen kuittaus (MANUAL RESET)	[0]
Automaattinen kuittaus x 1 (AUTOMATIC X 1)	[1]
Automaattinen kuittaus x 3 (AUTOMATIC X 3)	[3]
Automaattinen kuittaus x 10 (AUTOMATIC X 10)	[10]
Kuittaus verkkojännitteen kytkeytyessä (RESET AT POWER UP)	[11]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan valita, pitääkö kuittaus ja uudelleenkäynnistys tehdä manuaalisesti laukaisun jälkeen, vai pitääkö kuittauksen ja uudelleenkäynnistuksen tapahtua automaattisesti. Lisäksi voidaan valita, kuinka monta

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

uudelleenkäynnistysyritystä tehdään. Yritysten välinen aika asetetaan parametrissa 406 *Automaattisen uudelleenkäynnistysajan aika*.

Valinnan selostus:

Jos valitaan *Manuaalinen kuittaus* [0], kuittaus pitää suorittaa [STOP/RESET]-painikkeella, digitaalitulon tai sarjaliitännän kautta. Jos halutaan, että taajuudenmuuttaja kuittaa automaattisesti laukaisun jälkeen, valitaan data-arvoksi [1], [3] tai [10]. Jos valitaan *Kuittaus verkkojännitteen kytkeytyessä* [11], taajuudenmuuttaja kuittaa, jos verkkojännitteen katkaisun aikaan on havaittu vika.



Moottori saattaa käynnistyä ilman varoitusta.

406 Automaattisen uudelleenkäynnistysajan aika (AUTORESTART TIME)

Arvo:

0 - 10 s ★ 5 s

Toiminto:

Tässä parametrissa asetetaan laukaisun ja automaattisen kuittaustoiminnon alkamisen välinen aika. Edellytyksenä on, että parametrissa 405 *Kuittaustoiminto* on valittu automaattinen kuittaus.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu aika.

409 Laukaisuviive virtarajalla, I_{LM} (TRIP DELAY CUR.)

Arvo:

0 - 60 s (61 = OFF) ★ OFF

Toiminto:

Kun taajuudenmuuttaja rekisteröi, että lähtövirta on saavuttanut virtarajan I_{LM} (parametri 221 *Virtaraja*) ja pysyy siinä asetetun ajan, taajuudenmuuttaja kytkeytyy pois päältä. Tätä voidaan käyttää kohteen suojaamiseen, kuten ETR sujaa moottoria, jos se on valittu.

Valinnan selostus:

Valitse, miten kauan taajuudenmuuttaja saa pitää virran virtarajalla I_{LM}, ennen kuin se kytkeytyy pois päältä. Kun asetus on OFF, parametri 409

Laukaisuviive virtarajalla, L_{IM} ei ole aktiivinen, eli taajuudenmuuttaja ei kytkeydy pois päältä.

411 KytKentätaajuus

(SWITCH FREQ.)

Arvo:

3000 - 14 000 Hz (VLT 2803 - 2875) ★ 4500 Hz
3000 -10 000 Hz (VLT 2880 -2882) ★ 4500 Hz

Toiminto:

Asetettu arvo vaikuttaa vaihtosuuntaajan kytKentätaajuuteen. KytKentätaajuutta vaihtamalla voidaan minimoida moottorin mahdollisesti aiheuttamia akustisia häiriöitä.



Huom:

Taajuudenmuuttajan lähtötaajuus ei voi olla suurempi kuin 1/10 kytKentätaajuudesta.

Valinnan selostus:

Kun moottori on käynnissä, kytKentätaajuutta säädetään parametrissa 411 *KytKentätaajuus*, kunnes on löydetty taajuus, jolla moottorin käyntiäänäni on pienimmillään.



Huom:

KytKentätaajuus alenee automaattisesti kuormituksen kasvaessa. Katso *Lämpötilasta riippuvainen kytKentätaajuus* kohdassa

Erikoisolosuhteet .

Jos valitaan *LC-suodatin asennettu* parametrissa 412, minimi-kytKentätaajuus on 4,5 kHz.

412 Muuttuva kytKentätaajuus

(VARCARRIER FREQ)

Arvo:

★ Ilman LC-suodatinta (WITHOUT LC FILTER) [2]
LC-suodatin asennettu
(LC FILTER CONNECTED) [3]

Toiminto:

Parametrin arvoksi asetetaan *LC-suodatin asennettu* , jos taajuudenmuuttajan ja moottorin välille on asennettu LC-suodatin.

Valinnan selostus:

LC-suodatin asennettu [3] valitaan, jos taajuudenmuuttajan ja moottorin väliin on asennettu LC-suodatin, koska taajuudenmuuttaja ei muussa tapauksessa voi suojata LC-suodatinta.



Huom:

Kun valitaan LC-suodatin, kytKentätaajuus muutetaan arvoon 4,5 kHz.

413 Ylimodulointitoiminto

(OVERMODULATION)

Arvo:

Ei käytössä (OFF) [0]
★ Käytössä (ON) [1]

Toiminto:

Tässä parametrissa voidaan kytkeä lähtöjännitteen ylimodulointitoiminto.

Valinnan selostus:

OFF [0] tarkoittaa, ettei lähtöjännitettä ylimoduloida, jolloin moottoriakselilla esiintyvää momentin värähtelyä vältetään. Tämä saattaa olla hyödyllistä esim. hiomakonekäytössä. *Käytössä* [1] tarkoittaa, että voidaan saavuttaa verkkojännitettä suurempi lähtöjännite (jopa 5 %).

414 VähimmäistakaisinkytKentä, FB_{MIN}

(FEEDBACK)

Arvo:

-100,000.000 - par. 415 FB_{MAX} ★ 0.000

Toiminto:

Parametreja 414 *VähimmäistakaisinkytKentä, FB_{MIN}* ja 415 *EnimmäistakaisinkytKentä, FB_{MAX}* käytetään näytön skaalaamiseen, jolloin voidaan varmistaa, että takaisinkytKentäsignaali näkyy näytössä prosessiyksikkönä, joka on suhteessa tulosignaaliin.

Valinnan selostus:

Aseta näytössä näytettävä arvo, kun minimi-kytKentä on saavutettu valitussa takaisinkytKentätulossa (parametri 308/314 *Analogiatulot*).

415 EnimmäistakaisinkytKentä, FB_{MAX}

(FEEDBACK)

Arvo:

FB_{MIN} -100 000,000 ★ 1500.000

Toiminto:

Katso parametrin 414 *VähimmäistakaisinkytKentä, FB_{MIN}* kuvaus.

Valinnan selostus:

Aseta arvo, jonka halutaan näkyvän näytössä, kun maksimitakaisinkytkentä on saavutettu valitussa takaisinkytkentätulossa (parametri 308/314 *Analogiatulot*).

416 Prosessiyksiköt

(REF/FEEDB. UNIT)

Arvo:

★ Ei yksikköä (NO UNIT)	[0]
% (%)	[1]
ppm (PPM)	[2]
r/min (RPM)	[3]
bar (BAR)	[4]
Kierrosta/min (CYCLE/MI)	[5]
Pulssia/s (PULSE/S)	[6]
Yksikköä/s (UNITS/S)	[7]
Kpl./min (UNITS/MI)	[8]
Kpl/h (UNITS/H)	[9]
°C (°C)	[10]
Pa (PA)	[11]
l/s (L/S)	[12]
m ³ /s (M ³ /S)	[13]
l/min. (L/MIN)	[14]
m ³ /min. (M ³ /MIN)	[15]
l/h (L/H)	[16]
m ³ /h (M ³ /H)	[17]
kg/s (KG/S)	[18]
kg/min. (KG/MIN)	[19]
kg/h (KG/H)	[20]
t/min. (T/MIN)	[21]
t/h (T/H)	[22]
m (M)	[23]
Nm (NM)	[24]
m/s (M/S)	[25]
m/min. (M/MIN)	[26]
°F (°F)	[27]
in wg (IN WG)	[28]
gal/s (GAL/S)	[29]
ft ³ /s (FT ³ /S)	[30]
gal/min. (GAL/MIN)	[31]
ft ³ /min. (FT ³ /MIN)	[32]
Gal/h (GAL/H)	[33]
ft ³ /h (FT ³ /H)	[34]
lb/s (LB/S)	[35]
lb/min. (LB/MIN)	[36]
lb/h (LB/H)	[37]
lb ft (LB FT)	[38]
ft/s (FT/S)	[39]
ft/min. (FT/MIN)	[40]

Toiminto:

Näytössä näkyvien yksiköiden valinta. Yksikkö näytetään, kun taajuudenmuuttajaan on kytketty LCP, ja jos on valittu *Ohjearvo [Yksikkö]* [2] tai *Takaisinkytkentä [Yksikkö]* [3] yhdessä parametreista 009-012 *Näytön lukeminen*, sekä *Näyttötilassa*. Yksikköä käytetään *Suljettu piiri* -tilassa myös maksimi- ja minimiohjearvon sekä minimi- ja maksimitakaisinkytkennän yksikkönä.

Valinnan selostus:

Valitse ohjearvo/takaisinkytkentäviestin haluttu yksikkö.



Huom:

Parametreja 417-421 käytetään vain, jos parametrissa 100 *Toimintatapa* on valittu *Suljetun piirin nopeudenohjaus* [1].

417 PID suhteellinen vahvistus

(SPEED PROP GAIN)

Arvo:

0,000 (OFF) - 1,000 ★ 0,010

Toiminto:

Suhteellinen vahvistus ilmoittaa, kuinka paljon virhettä (takaisinkytkentäviestin ja asetuspisteen välistä poikkeamaa) on vahvistettava.

Valinnan selostus:

Säätö saadaan nopeaksi, kun vahvistus on suuri, mutta jos se on liian suuri, prosessi saattaa tulla epävakaa.

418 PID - integrointiaika

(SPEED INT. TIME)

Arvo:

20,00 - 999,99 ms (1000 = OFF) ★ 100 ms

Toiminto:

Integrointiaika määrää ajan, joka PID-säätimeltä kuluu vian korjaamiseen. Mitä suurempi vika on, sitä nopeammin integroijan taajuudenvahvistus kasvaa. Integrointiaika on se aika, jonka integroija tarvitsee saavuttakseen suhteellisen vahvistuksen suuruisen muutoksen.

Valinnan selostus:

Integrointiajan ollessa lyhyt säätöaika saadaan nopeaksi. Aika voi kuitenkin olla liian lyhyt, jolloin prosessista saattaa tulla epävakaa. Jos integrointiaika on pitkä, prosessiarvo voi poiketa huomattavastikin halutusta arvosta, koska prosessinsäädin aloittaa

tietyin virheen aiheuttaman säätötoimenpiteen vasta pitkähkön ajan kuluttua.

419 PID - derivointi-aika

(SPEED DIFF. TIME)

Arvo:

0,00 (OFF) - 200,00 ms ★ 20,00 ms

Toiminto:

Derivoija ei reagoi vakiovirheeseen. Se reagoi vain muuttuvaan virheeseen. Mitä nopeammin virhe muuttuu, sitä suurempi derivoijan vaikutus on. Vaikutus on suhteessa virheen muutosnopeuteen.

Valinnan selostus:

Säätö saadaan nopeaksi derivointiajan ollessa pitkä. Aika voi kuitenkin olla myös liian pitkä, jolloin prosessista saattaa tulla epävakaa. Kun derivointiajaksi on asetettu 0 ms, D-toiminto ei ole päällä.

420 PID D-vahvistuksen raja-arvo

(SPEED D-GAIN LIM)

Arvo:

5,0 - 50,0 ★ 5,0

Toiminto:

Derivoijan vahvistukselle voidaan asettaa raja-arvo. Koska D-vahvistus kasvaa suuremmilla taajuuksilla, vahvistuksen rajoittaminen saattaa olla tarpeen. Tällöin voidaan käyttää puhdasta D-toimintoa alhaisilla taajuuksilla ja vakio toimintoa suuremmilla taajuuksilla.

Valinnan selostus:

Valitse haluttu vahvistusraja.

421 PID - alipäästösuodatusaika

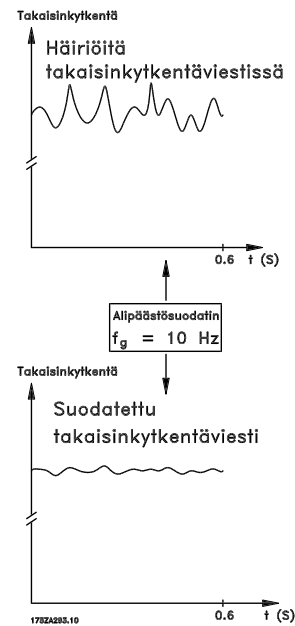
(SPEED FILT. TIME)

Arvo:

20 - 500 ms ★ 100 ms

Toiminto:

Takaisinkytkentäviestin häiriöitä vaimennetaan 1. kategorian alipäästösuodattimella, jolloin häiriöiden vaikutus ohjaukseen vähenee. Tästä saattaa olla etua, erityisesti silloin, kun viesti on hyvin häiriöinen. Katso kuva.



Valinnan selostus:

Jos on ohjelmoitu esim. aikavakio (t) 100 ms, alipäästösuodattimen katkaisutaajuus on $1/0,1 = 10 \text{ rad/s}$, mikä vastaa $(10 / 2 \times \pi) = 1,6 \text{ Hz}$. PID-säädin säätää tällöin vain sellaista takaisinkytkentäviestiä, jonka taajuus on alle 1,6 Hz. Jos takaisinkytkentäviestin vaihtelutaajuus on suurempi kuin 1,6 Hz, alipäästösuodatin vaimentaa sitä.

423 U1 VOLTAGE

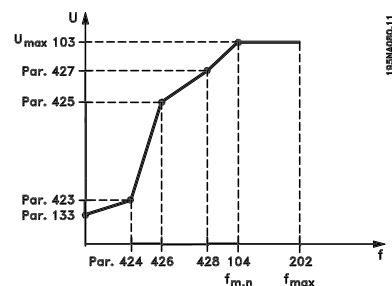
(U1 VOLTAGE)

Arvo:

0,0 -999,0 V ★ par. 103

Toiminto:

Parametreja 423 - 428 käytetään, kun parametrissa 101 *Momenttikäyttäytyminen* on valittu *Erikoismootoritila* [8]. On mahdollista määrittellä U/f-käyrä neljän määriteltävän jännitteen ja kolmen taajuuden perusteella. Jännite 0 Hz taajuudella asetetaan parametrissa 133 *Käynnistysjännite*.



Valinnan selostus:

Aseta lähtöjännite (U1), jonka halutaan vastaavan ensimmäistä lähtötaajuutta (F1), joka asetettiin parametrissa 424 *Taajuus F1*.

424 F1 FREQUENCY (F1 FREQUENCY)

Arvo:

0.0 - par. 426 *F2 taajuus*
★ Par. 104 *Moottorin taajuus*

Toiminto:

Katso parametri 423 *U1 jännite*.

Valinnan selostus:

Aseta lähtötaajuus (F1), jonka halutaan vastaavan ensimmäistä lähtöjännitettä (U1), joka asetettiin parametrissa 423 *Jännite U1*.

425 U2 VOLTAGE (U2 VOLTAGE)

Arvo:

0,0 -999,0 V ★ par. 103

Toiminto:

Katso parametri 423 *Jännite U1*.

Valinnan selostus:

Aseta lähtöjännite (U2), jonka halutaan vastaavan toista lähtötaajuutta (F2), joka asetettiin parametrissa 426 *Taajuus F2*.

426 F2 FREQUENCY (F2 FREQUENCY)

Arvo:

Par. 424 *Taajuus F1* - par. 428 *Taajuus F3*
★ Par. 104 *Moottorin taajuus*

Toiminto:

Katso parametri 423 *Jännite U1*.

Valinnan selostus:

Aseta lähtötaajuus (F2), jonka halutaan vastaavan toista lähtöjännitettä (U2), joka asetettiin parametrissa 425 *Jännite U2*.

427 U3 VOLTAGE (U3 VOLTAGE)

Arvo:

0,0 -999,0 V ★ par. 103

Toiminto:

Katso parametri 423 *Jännite U1*.

Valinnan selostus:

Aseta lähtöjännite (U3), jonka halutaan vastaavan lähtötaajuutta (F3), joka asetettiin parametrissa 428 *Taajuus F3*.

428 F3 FREQUENCY (F3 FREQUENCY)

Arvo:

Par. *Taajuus F2* - 1000 Hz
★ Par. 104 *Moottorin taajuus*

Toiminto:

Katso parametri 423 *Jännite U1*.

Valinnan selostus:

Aseta lähtötaajuus (F3), jonka halutaan vastaavan lähtöjännitettä (U3), joka asetettiin parametrissa 427 *Jännite U3*.



Huom:

Parametreja 437-444 käytetään vain, jos parametrissa 100 *Toimintatapa* on valittu *Suljetun piirin prosessinohjaus* [3].

437 Prosessin PID normaali/käänteinen ohjaus (PROC NO/INV CTRL)

Arvo:

★Normaali (NORMAL) [0]
Käänteinen (INVERSE) [1]

Toiminto:

On mahdollista valita lisääkö vai vähentääkö prosessiohjain lähtötaajuutta ohjearvon tai asetuspisteen poiketessa prosessin todellisesta tilasta.

Valinnan selostus:

Jos halutaan, että taajuudenmuuttaja vähentää lähtötaajuutta, kun takaisinkytkentäviestin arvo suurenee, valitaan *Normaali* [0].
Jos halutaan, että taajuudenmuuttaja suurentaa

lähtötaajuutta, kun takaisinkytkentäviestin arvo suurenee, valitaan *Käänteinen* [1]

438 Prosessin PID, anti windup

(PROC ANTI WINDUP)

Arvo:

Not active (Ei KÄYTOSSÄ) [0]
 ★ Active (KÄYTOSSÄ) [1]

Toiminto:

On mahdollista valita jatkaako prosessinsäädin säätelyä poikkeaman esiintyessä sinäkin tapauksessa, ettei lähtötaajuutta voida lisätä eikä vähentää.

Valinnan selostus:

Tehdasasetus on *Käytössä* [1], mikä tarkoittaa, että integrointiyhteys alustetaan suhteessa todelliseen lähtötaajuuteen, jos joko virtaraja, jänniteraja tai maksimi/minimitaajuus saavutetaan. Prosessinsäädin ei kytkeydy uudelleen ennen kuin vika on nolla tai sen etumerkki on vaihtunut. Valitse *Ei käytössä* [0], jos integroijan pitää jatkaa integrointia poikkeamatapauksessa silloinkin, kun poikkeamaa ei voida poistaa säätelyn avulla.



Huom:

Jos valitaan *Ei käytössä* [0], tämä tarkoittaa, että poikkeaman etumerkin vaihduttua integroijan täytyy ensin integroida alas tasolta, johon päädyttiin aiemman poikkeaman johdosta, ennen kuin lähtötaajuudessa tapahtuu muutoksia.

439 Prosessin PID-lähtötaajuus

(PROC START VALUE)

Arvo:

$f_{MIN}-f_{MAX}$ (parametrit 201/202)
 ★ Par. 201 *Lähtötaajuuden alaraja*, f_{MIN}

Toiminto:

Käynnistysviestin saatuaan taajuudenmuuttaja reagoi siihen *Avoimen piirin* ohjauksella ja vaihtaa *Suljetun piirin* ohjaukseen vasta, kun esiasetettu käynnistystaajuus on saavutettu. Tällöin voidaan asettaa taajuus, joka vastaa prosessin normaalia käyttönopeutta, jolloin haluttu prosessin tila saavutetaan nopeammin.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu käynnistystaajuus.



Huom:

Jos taajuudenmuuttaja saavuttaa virtarajan ennen kuin se saavuttaa halutun käynnistystaajuuden, prosessiohjain ei aktivoidu. Jos ohjaimen halutaan käynnistyvän kaikesta huolimatta, lähtötaajuus on alennettava todelliseen lähtötaajuuteen. Tämä voidaan tehdä käytön aikana.

440 Prosessin PID, suhteellinen vahvistus

(PROC PROP. GAIN)

Arvo:

0.0 - 10.00 ★ 0.01

Toiminto:

Suhteellinen vahvistus ilmaisee, kuinka paljon takaisinkytkentäviestin ja asetuspisteen välistä poikkeamaa on vahvistettava.

Valinnan selostus:

Säätö saadaan nopeaksi, kun vahvistus on suuri, mutta jos se on liian suuri, prosessi saattaa tulla epävakaa ylityksen yhteydessä.

441 Prosessin PID integrointiaika

(PROC. INTEGR. T.)

Arvo:

0,01 - 9999,99 (OFF) ★ OFF

Toiminto:

Integroijan vahvistus lisääntyy, jos ohjearvon/asetuspisteen ja takaisinkytkentäviestin erotus on vakio. Mitä suurempi vika on, sitä nopeammin integroijan taajuudenvahvistus kasvaa. Integrointiaika on se aika, jonka integroija tarvitsee saavuttakseen suhteellisen vahvistuksen suuruisen muutoksen.

Valinnan selostus:

Säätö saadaan nopeaksi integrointiajan ollessa lyhyt. Aika voi kuitenkin jäädä liian lyhyeksi, jolloin prosessi saattaa tulla epävakaa ylityksen yhteydessä. Jos integrointiaika on pitkä, prosessiarvo voi poiketa huomattavastikin halutusta asetusarvosta, koska prosessiohjain aloittaa tietyn virheen aiheuttaman säätötoimenpiteen vasta pitkähkön ajan kuluttua.

442 Prosessin PID derivointiaika (PROC. DIFF. TIME)

Arvo:

0,00 (OFF) - 10,00 s ★ 0,00 s

Toiminto:

Derivoija ei reagoi vakiovirheeseen. Se reagoi vain muuttuvaan virheeseen. Mitä nopeammin poikkeama muuttuu, sitä suurempi derivoijan vaikutus on. Vaikutus on suhteessa poikkeaman muutosnopeuteen.

Valinnan selostus:

Derivointiajan ollessa lyhyt säätö saadaan nopeaksi. Aika voi kuitenkin olla myös liian pitkä, jolloin prosessi saattaa tulla epävakaa ylityksen seurauksena.

443 Prosessin PID derivointivahvistuksen arvo (PROC. DIFF. GAIN)

Arvo:

5,0 - 50,0 ★ 5,0

Toiminto:

Derivoijan vaikutukselle voidaan asettaa raja-arvo. Derivoinnin vaikutus lisääntyy muutosten ollessa nopeita, siksi sen rajoittaminen saattaa olla hyödyllistä. Tällöin saadaan järkevä vaikutus muutosten ollessa hitaita ja vakiovaikutus poikkeaman muutosten ollessa nopeita.

Valinnan selostus:

Aseta haluttu derivoinnin vaikutuksen raja-arvo.

444 Prosessin PID alipäästösuodatusaika (PROC FILTER TIME)

Arvo:

0.02 - 10.00 ★ 0.02

Toiminto:

Takaisinkytkentäviestin häiriöitä vaimennetaan 1. kategorian alipäästösuodattimella, jolloin häiriöiden vaikutus prosessinohjaukseen vähenee. Tämä saattaa olla eduksi, jos esim. viesti on hyvin häiriöinen.

Valinnan selostus:

Valitse haluttu aikavakio (t). Jos on ohjelmoitu esim. aikavakio (t) 0,1 s, alipäästösuodattimen katkaisutaajuus on $1/0,1 = 10 \text{ rad/s}$, mikä vastaa $(10 / 2 \times p) = 1,6 \text{ Hz}$. Tällöin prosessiohjain säätää ainoastaan sellaista takaisinkytkentäviestiä, jonka taajuus on alle

1,6 Hz. Jos takaisinsyöttöviestin vaihtelutaajuus on suurempi kuin 1,6 Hz, alipäästösuodatin vaimentaa sitä.

445 Kytkeytyminen pyörivään moottoriin (FLYING START)

Arvo:

- ★ Ei käytössä (DISABLE) [0]
- OK - samaan suuntaan (OK-SAME DIRECTION) [1]
- OK - molempiin suuntiin (OK-BOTH DIRECTIONS) [2]
- Tasavirtajarrutus ja käynnistys (DC BRAKE & START) [3]

Toiminto:

Tämän toiminnon avulla saadaan kiinni moottori, jota taajuudenmuuttaja ei enää ohjaa esim. sähkökatkon seurauksena. Toiminto on käytössä aina käynnistyskäskyn ollessa aktiivinen. Jotta tajuudenmuuttaja voisi kytkeytyä pyörivään moottorin akseliin, moottorin pyörimisnopeuden on oltava pienempi kuin taajuus, joka vastaa parametrissa 202 *Lähtötaajuuden yläraja*, f_{MAX} asetettua taajuutta.

Valinnan selostus:

Valitse *Ei käytössä* [0], ellei toimintoa tarvita.

Valitse *OK - samaan suuntaan* [1], jos moottori saa pyöriä vain samaan suuntaan taajuudenmuuttajan kytkeytyessä siihen. *OK - samaan suuntaan* [1] Jos valitaan, jos parametrissa 200 *Lähtötaajuusalue* on valittu *Vain myötäpäivään* .

Valitse *OK - molempiin suuntiin* [2], jos moottori saa pyöriä molempiin suuntiin taajuudenmuuttajan kytkeytyessä siihen.

Valitse *Tasavirtajarrutus ja käynnistys* [3], jos halutaan, että taajuudenmuuttaja ensin jarruttaa moottoria tasavirtajarrutuksella ja vasta sen jälkeen käynnistää sen. Edellytyksenä on, että parametrit 126-127/132 *Tasavirtajarrutus* ovat käytössä. Suuremmilla 'Windmilling'-tehoilla (moottori pyörii) taajuudenmuuttaja ei voi kytkeytyä pyörivään moottoriin, ellei *Tasavirtajarrutus ja käynnistys* ole valittu.

Rajoitukset:

- Liian pieni hitaus aiheuttaa kuormituksen kiihdytyksen, mikä voi olla vaarallista tai ainakin estää oikean kytkeytymisen pyörivään moottoriin. Käytä sen sijaan tasavirtajarrutusta.
- Jos kuormituksen aiheuttajana on esim. 'Windmilling' (pyörivä moottori), laite voi kytkeytyä pois päältä ylijännitteen vuoksi.

★ = tehdasasetus. () = näytön teksti. [] = sarjaliikenteessä käytettävä arvo

- Kytkeytyminen pyörivään moottoriin ei toimi alle 250 r/min pyörintänopeuksilla.

451 Myötäkytkentäkerroin

(FEEDFORWARD FACT)

Arvo:

0-500 % ★ 100 %

Toiminto:

Tätä parametria käytetään vain, jos parametrissa 100 *Toimintatapa* on valittu *Suljetun piirin nopeudenohjaus*. Myötäkytkentäkerroin lähettää suuren tai pienen osan ohjearvoviestistä PID-säätimen ohi, joten PID-säädin vaikuttaa vain osaan ohjearvoviestistä. Asetusarvon muutos vaikuttaa siten suoraan moottorin nopeuteen. Myötäkytkentäkerroin aiheuttaa korkean dynamiikan asetusarvon muutoksissa ja vähemmän yliheilahteluja.

Valinnan selostus:

Voit valita halutun prosenttiarvon väliltä f_{MIN} - f_{MAX} . Valitse suurempi arvo kuin 100 %, jos asetusarvon muutokset ovat pieniä.

452 Säätimen alue

(PID CONTR. RANGE)

Arvo:

0-200 % ★ 10 %

Toiminto:

Tätä parametria käytetään vain, jos parametrissa 100 *Toimintatapa* on valittu *Suljetun piirin nopeudenohjaus*. Säätimen alue (kaistanleveys) rajoittaa PID-säätimen lähtösignaalia prosentuaalisesti $f_{M,N}$ -taajuudesta.

Valinnan selostus:

Voit valita prosenttiluvun moottorin taajuudesta $f_{M,N}$. Jos säätimen aluetta pienennetään, nopeusvaihtelut pienenevät säädön aikana.

456 Jarrutusjännitteen alennus

(BRAKE VOL REDUCE)

Arvo:

0 - 25 V 200 V laitteilla ★ 0

0 - 50 V 400 V laitteilla ★ 0

Toiminto:

Tässä asetetaan jännite, jolla jarrutusjännitteen tasoa alennetaan. Toiminto on aktiivinen vain, jos parametrissa 400 on valittu vastusjarrutus.

Valinnan selostus:

Mitä suurempi vähennettävä arvo on, sitä nopeammin laitteisto reagoi generatiiviseen kuormitukseen. Käytetään vain, jos välipiirissä on ylijänniteongelmia.

461 Takaisinkytkennän muunnos

(FEEDBAC CONV.)

Arvo:

★Lineaarinen (LINEAR) [0]

Neliöjuuri (SQUARE ROOT) [1]

Toiminto:

Tässä parametrissa valitaan toiminto, joka muuntaa prosessista saapuvan kytketyn takaisinkytkentäsignaalin takaisinkytkentäarvoksi, joka vastaa signaalin neliöjuurta. Tätä käytetään esimerkiksi, jos virtauksen säätöä (tilavuus) edellytetään takaisinkytkentäsignaalina saatavan paineen perusteella (virtaus = vakio $\times \sqrt{\text{paine}}$). Tämän muunnoksen avulla ohjearvo voidaan määrittää siten, että ohjearvon ja tarvittavan virtauksen välillä on lineaarinen suhde.

Valinnan selostus:

Jos on valittu *Lineaarinen* [0], takaisinkytkentäsignaali ja takaisinkytkentäarvo ovat suhteellisia. Jos parametrin arvoksi valitaan *Neliöjuuri* [1], taajuudenmuuttaja muuntaa takaisinkytkentäviestin neliölliseksi takaisinkytkentäarvoksi.



Huom:

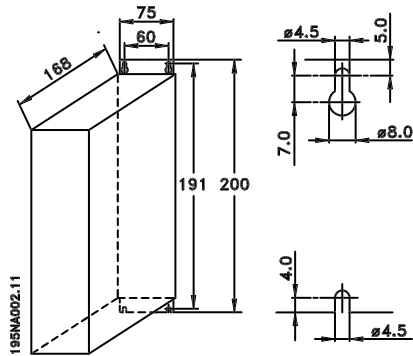
Parametriyhmiä 500 *Sarjaliikenne* ja 600 *Huoltotoiminnot* ei ole käsitelty tässä ohjekirjassa. Kysykää VLT 2800 Suunnitteluopasta Danfoss-myyjältänne.

■ Fyysiset mitat

Fyysiset mitat ilmenevät oheisista piirroksista.
Kaikki mitat mm.

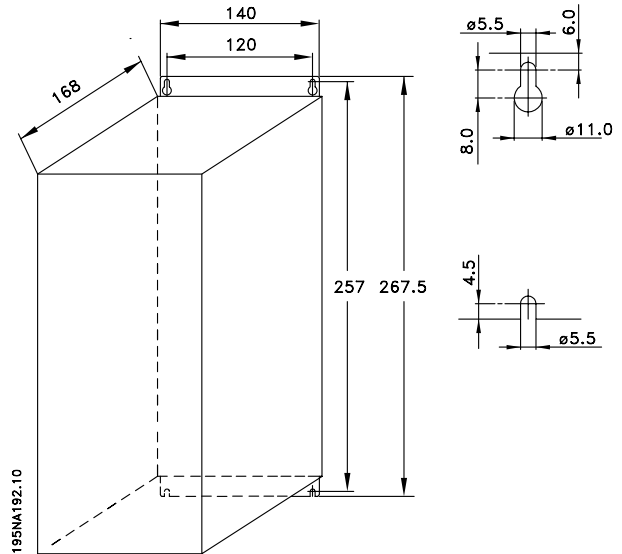
VLT 2803-2815 200-240 V

VLT 2805-2815 380 - 480 Volt



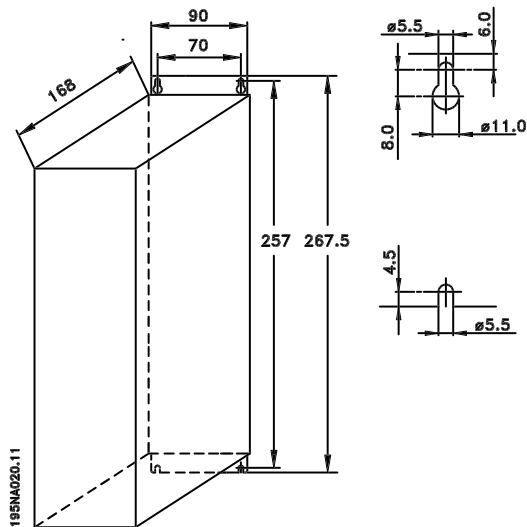
VLT 2840 200 - 240 Volt

VLT 2855-2875 380 - 480 Volt

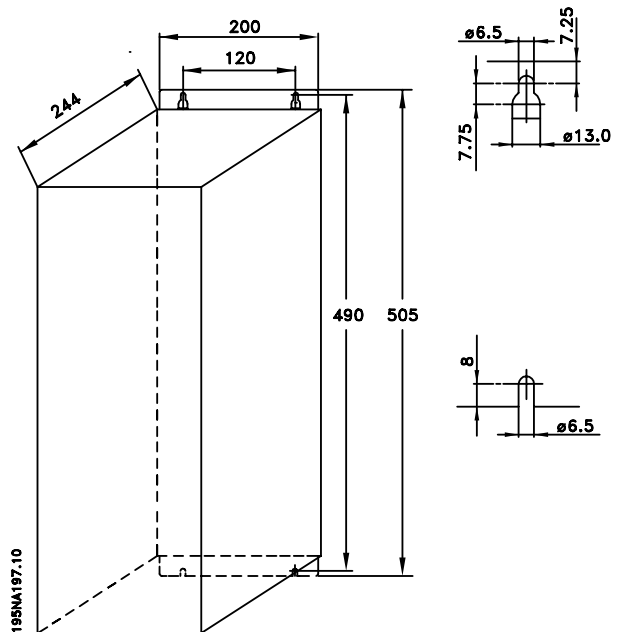


VLT 2822 200-240 V

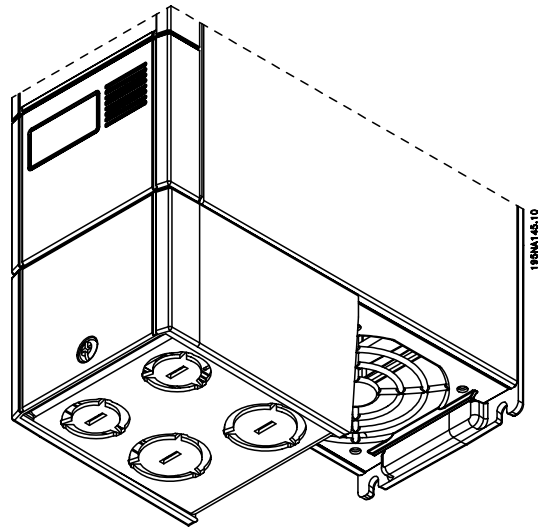
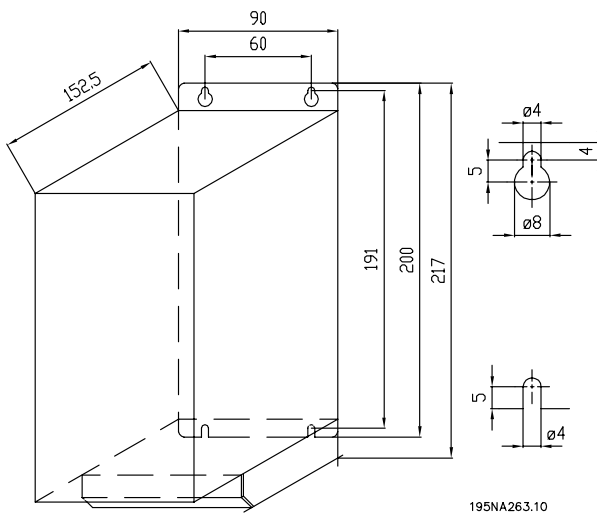
VLT 2822-2840 380-480 V



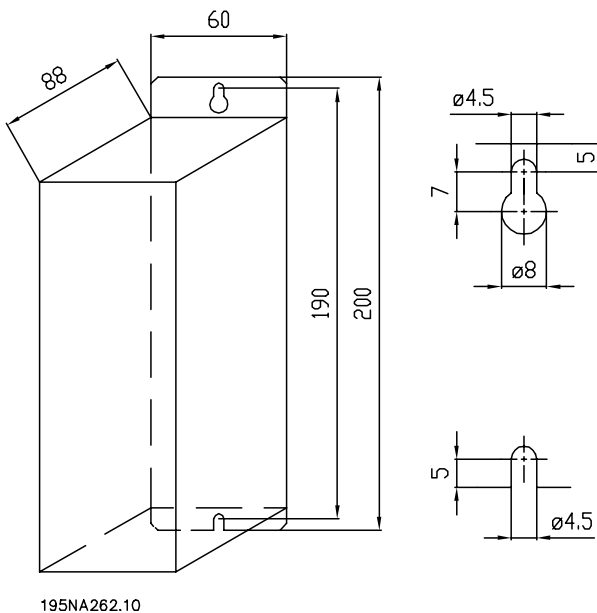
VLT 2880-82 380 - 480V



■ Moottorikuristimet (195N3110)

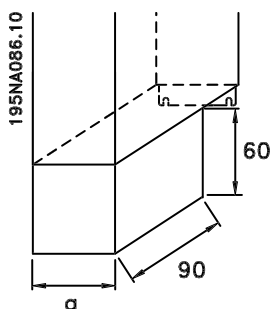


■ RFI 1B filter (195N3103)

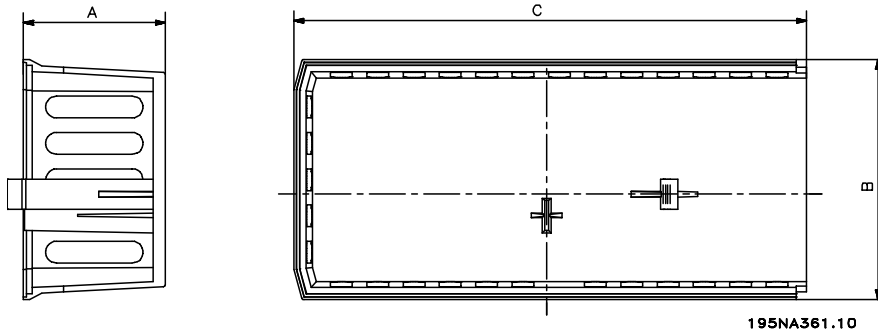
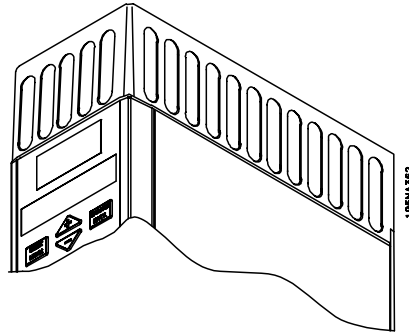


■ Liittimien suojakansi

Seuraavassa piirustuksessa on NEMA 1 -liitinsuojauksen mitat VLT 2803-2875 -taajuudenmuuttajalle.
Mitta "a" vaihtelee laitteen tyyppin mukaan.



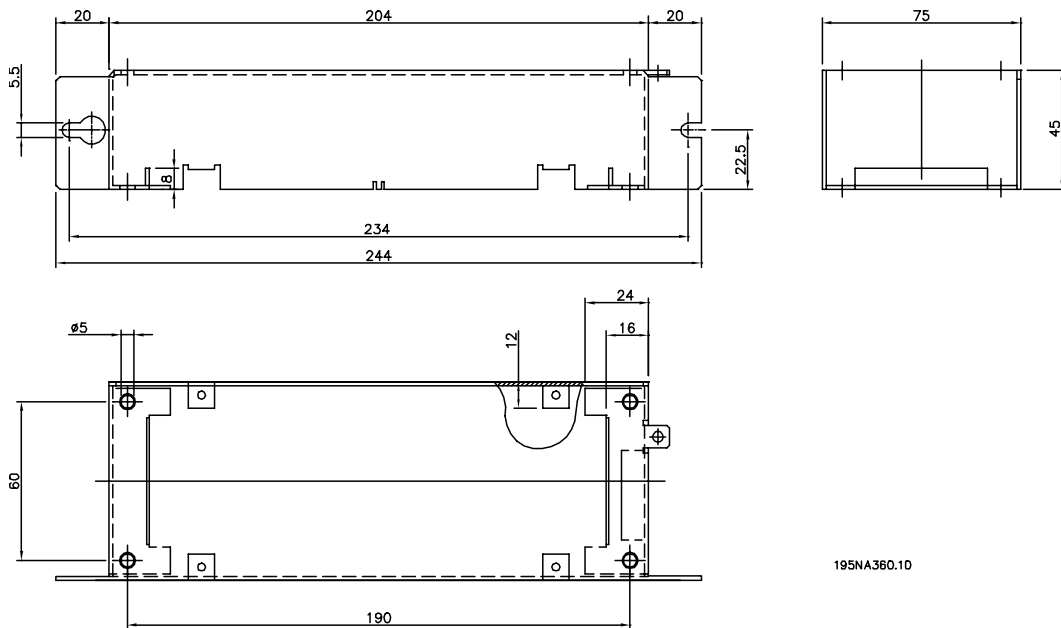
■ IP 21 -ratkaisu



Mitat

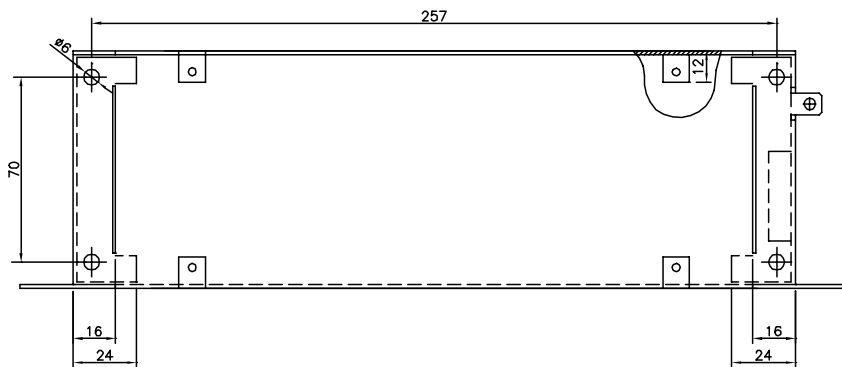
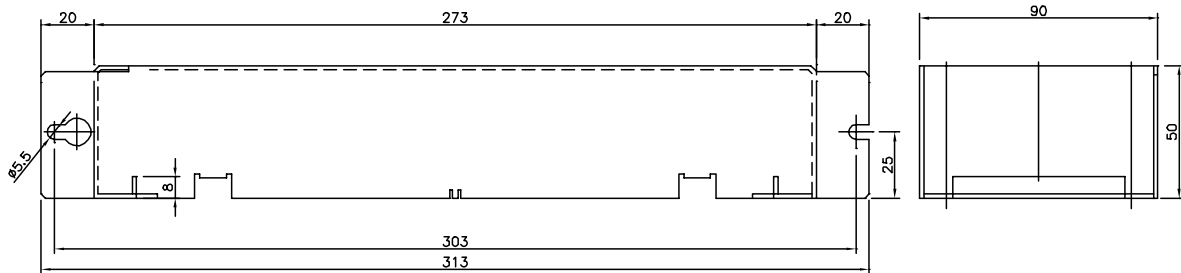
Tyyppi	Koodinumero	A	B	C
VLT 2803 -2815 200 - 240 V, VLT 2805 -2815 380 - 480 V	195N2118	47	80	170
VLT 2822 200 - 240 V, VLT 2822 -2840 380 - 480 V	195N2119	47	95	170
VLT 2840 200 - 240 V, VLT 2855 - 2875 380 - 480 V	195N2120	47	145	170
VLT 2880 -2882 380 -480 V	195N2126	47	205	245

■ EMC-suodatin pitkille moottorikaapeleille



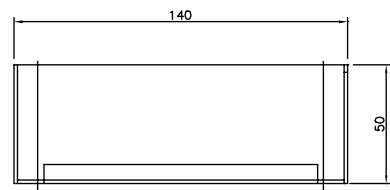
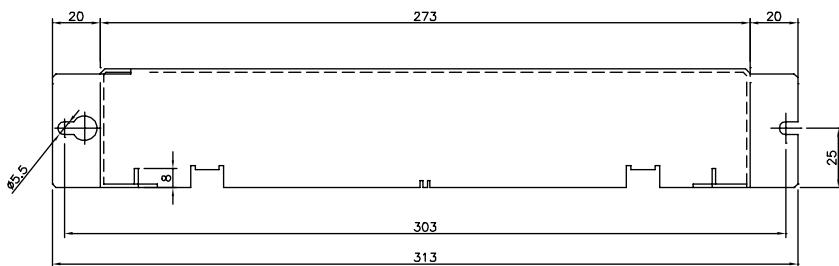
Asennus

192H4719

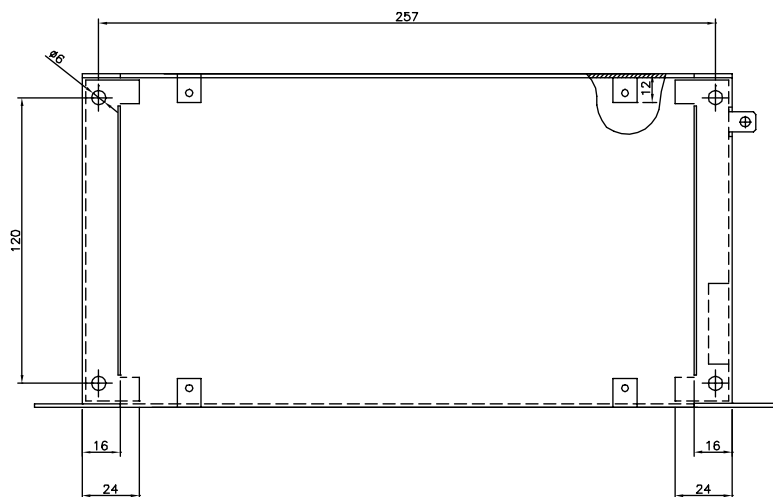


195NA358.10

192H4720



195NA359.10



192H4893

■ Mekaaninen asennus



Huomaa asennusta koskevat vaatimukset.

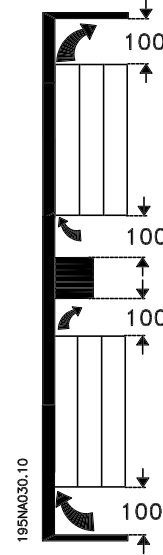
Taajuudenmuuttajan jäähdytys tapahtuu ilmankierrolla. Jotta jäähdytysilma pääsisi liikkumaan vapaasti, taajuudenmuuttajan ala- ja yläpuolelle on jätettävä vapaata tilaa vähintään 100 mm. Laitteen suojaamiseksi ylikuumenemiselta on varmistettava, ettei ympäristön lämpötila ylitä taajuudenmuuttajalle ilmoitettua suurinta lämpötilaa ja ettei suurinta vuorokauden keskilämpötilaa ylitetä. Suurin lämpötila ja vuorokauden keskilämpötila on mainittu *Yleisissä teknisissä tiedoissa*. Jos ympäristön lämpötila on välillä 45 °C - 55 °C, on taajuudenmuuttajan tehoa redusoitava. Katso *Redusointi ympäristölämpötilan johdosta*. Huomaa, että taajuudenmuuttajan käyttöikä lyhenee, ellei redusointia ympäristölämpötilan johdosta ote ta huomioon.

■ Asennus kaappiin

Kaikki laitteet, joiden kotelointiluokka on IP 20, on asennettava kaappiin tai paneeliin. IP 20 ei sovellu pinta-asennukseen. Joissakin maissa, esim USA:ssa, laitteiden, joiden kotelointiluokka on NEMA 1, pinta-asennus on sallittu.

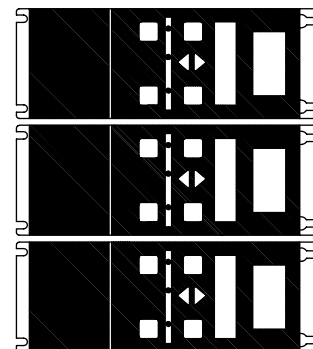
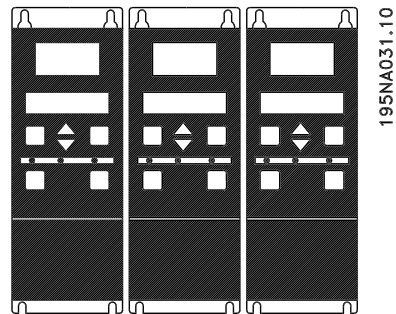
■ Vapaa tila laitteen ympärillä

Kaikki laitteet edellyttävät vähintään 100 mm:n vapaata tilaa kotelion ylä- ja alapuolella.



■ Vierekkäin

Kaikki VLT 2800 -laitteet voidaan asentaa vierekkäin sivuseinät kiinni toisissaan tai vapaasti, koska laitteet eivät tarvitse jäähdytystä sivuilta.



195NA0147.10



Huom:

IP 21 -ratkaisussa kaikki yksiköt tarvitsevat vähintään 100 mm ilmaa joka puolelle. Tämä merkitsee, että niitä ei saa asentaa kiinni toisiinsa.

■ Yleistä sähköasennuksesta

■ Varoitus korkeasta jännitteestä



Taajuudenmuuttajassa esiintyy vaarallisia jännitteitä, kun se on kytkettynä verkkoon. Moottorin tai taajuudenmuuttajan virheellinen asennus saattaa johtalaite- ja henkilövahinkoihin, jopa kuolemaan. Noudata siksi tämän oppaan ohjeita sekä kansallisia ja paikallisia turvallisuusmääräyksiä. Sähköisten osien koskettaminen voi olla hengenvaarallista myös laitteen virransyötön katkaisun jälkeen: Odota ainakin 4 minuuttia virran vapautumista.



Huom:

Käyttäjä tai asentaja vastaa siitä, että laite on maadoitettu ja suojattu voimassaolevien paikallisten ja kansallisten määräysten mukaisesti.

■ Maadoitus

Asennuksen yhteydessä on otettava huomioon seuraavat tärkeät seikat:

- Suojamaadoitus: Huomaa, että taajuudenmuuttajassa esiintyy suuria vuotovirtoja, ja on turvallisuuden vuoksi maadoitettava määräysten mukaisesti. Noudata paikallisia turvamääräyksiä.
- Suurtaajuusmaadoitus: Maadoitusjohtimien on oltava mahdollisimman lyhyet.

Yhdistä eri maadoitusjärjestelmät johtimella, jonka impedanssi on mahdollisimman pieni. Tämä saavutetaan pitämällä johtimet mahdollisimman lyhyinä ja käyttämällä mahdollisimman suurta johtimen poikkipinta-alaa. Litteällä johtimella on esim. alhaisempi suurtaajuusimpedanssi kuin pyöreällä, jonka poikkipinta on sama C_{VSS} . Useita laitteita samaan koteloon asennettaessa, kotelon metallista asennuslevyä yhteisenä maatasona. Eri laitteiden metallikotelot kiinnitetään kaapin asennuslevyyn niin, että suurtaajuusimpedanssi on mahdollisimman pieni. Näin vältetään eri laitteiden väliset erisuuret suurtaajuusjännitteet ja mahdollisissa liitäntäkaapeleissa kulkevat häiriövirrat. Häiriösäteily pienenee. Pienen suurtaajuusimpedanssin saavuttamiseksi voi laitteen kiinnitysruuveja käyttää suurtaajuuskytkentöinä asennuslevyyn. Eristysmaalaus tai vastaava pintakäsittely on poistettava kiinnityskohdista.

■ Lisäsuojaus

Lisäsuojauksena voidaan käyttää vikavirtareleitä, nollausta tai maadoitusta edellyttäen, että paikallisia turvallisuusmääräyksiä noudatetaan. Maavika voi aiheuttaa tasavirtaa purkausvirtaan. Älä koskaan käytä A-tyyppistä RCD:tä (vikavirtarelettä), koska ne eivät sovellu tasavirtavikavirtojen käsittelyyn. Vikavirtareleiden käytössä on noudatettava paikallisia määräyksiä. Vikavirtareleiden on oltava

- sopivia sellaisten (3-vaiheisten tasasuuntaussillalla varustettujen) laitteiden suojaukseen, joiden vikavirrassa on tasavirtakomponentti
- sopivia kytkentöihin, joissa esiintyy lyhyitä purkauksia
- sopivia suuriin vuotovirtoihin.

N on kytkettävä ennen L1:tä yksivaiheisissa 200 V rajoitetun vuotovirran yksiköissä (tyyppikoodi R4).

■ Suurjännitetesti

Suurjännitetesti voidaan tehdä oikosulkemalla liittimet U, V, W, L1, L2 ja L3 ja kytkemällä tämän oikosulun ja liittimen 95 välille enintään 2160 V DC 1 sekunnin ajaksi.

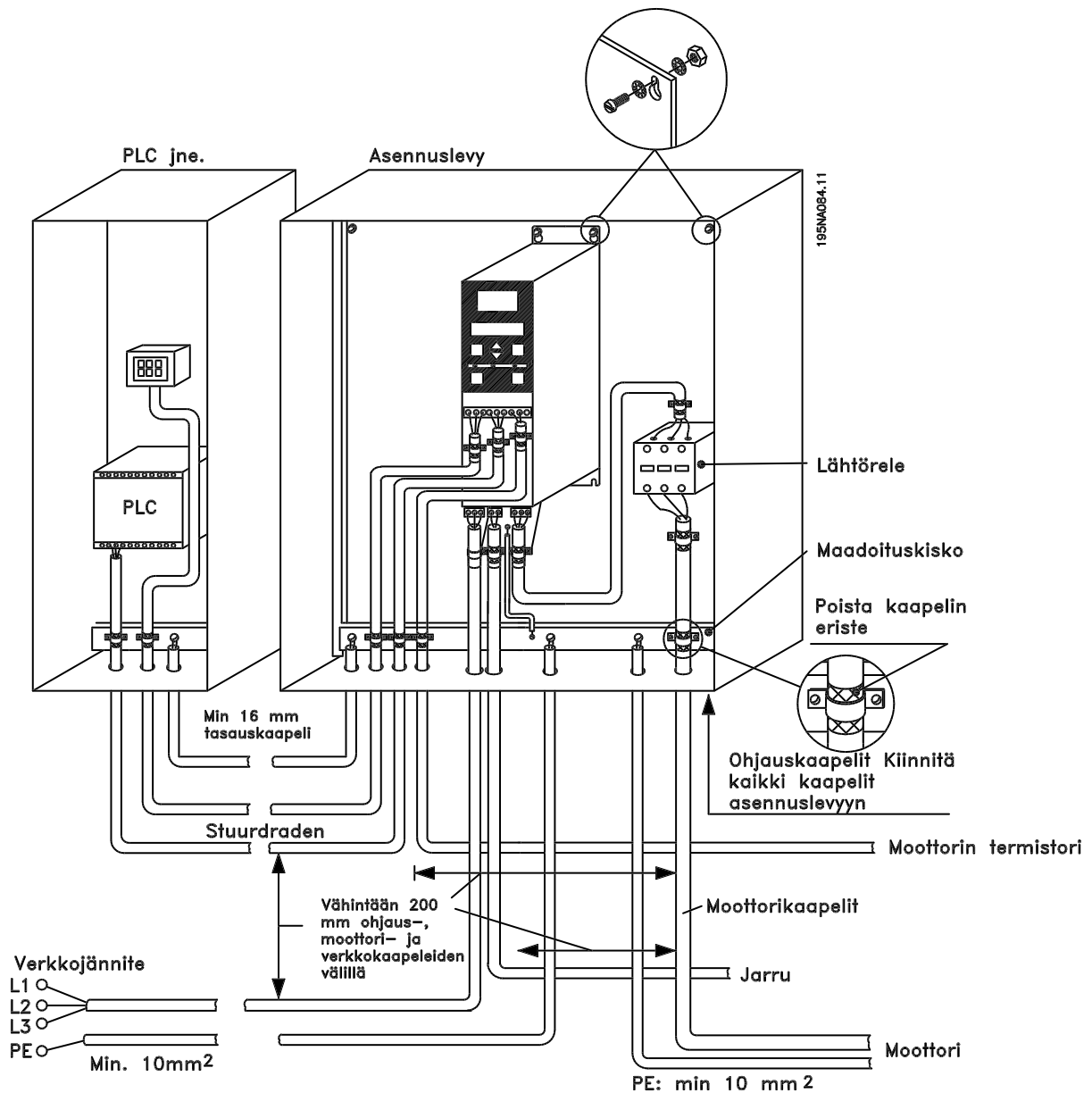
■ EMC-direktiivin mukainen sähköasennus

Yleisiä seikkoja otettavaksi huomioon EMC-direktiivin mukaisen sähköasennuksen varmistamiseksi.

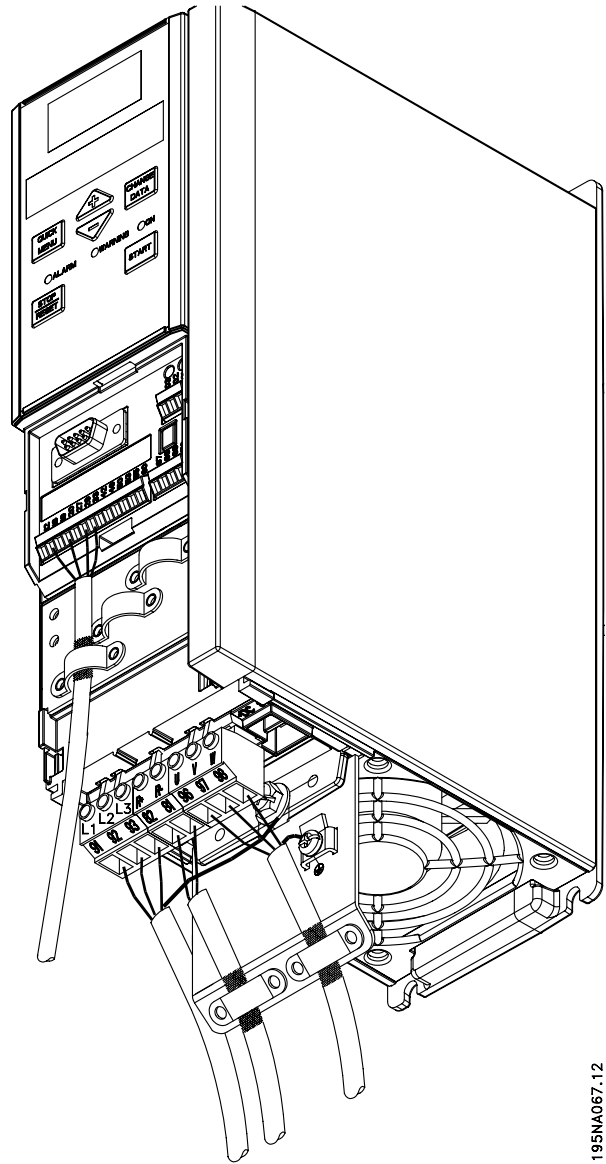
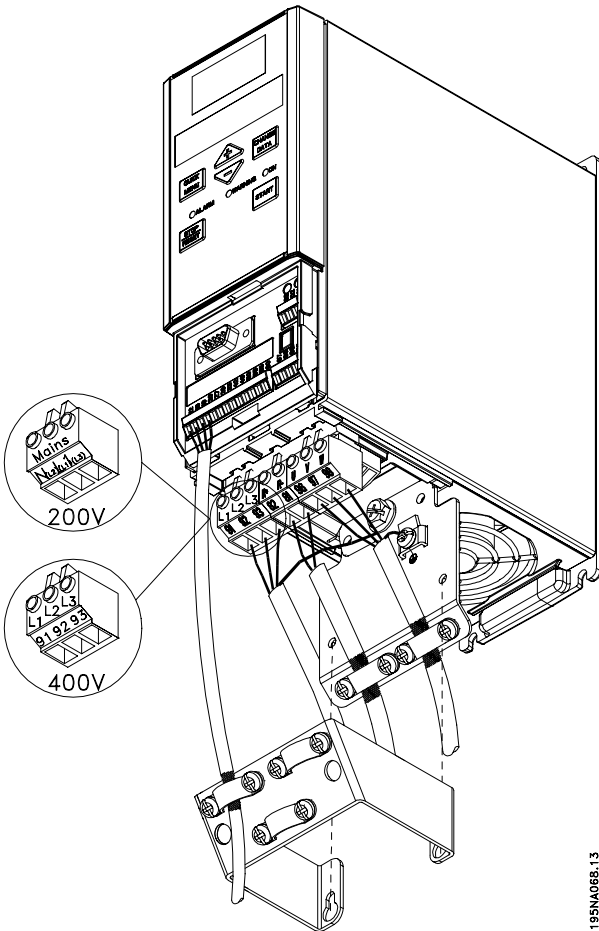
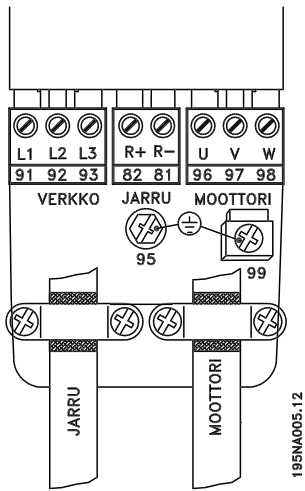
- Käytä vain suojattuja moottorikaapeleita ja suojattuja ohjauksikaapeleita.
- Suojaus on kytkettävä maadoitukseen molemmissa päissä.
- Suojauksen päitä ei saa kiertää "siansaparoiksi", koska ne tuhoavat suojausvaikutuksen suurilla taajuuksilla. Käytä niiden sijasta kaapelinpitimiä.

- On tärkeää varmistaa hyvin sähköä johtava kosketus asennuslevystä kiinnitysruuvien kautta taajuudenmuuttajan metallikoteloon.
- Käytä hammasaluslevyjä ja sähköä johtavia asennuslevyjä.
- Älä käytä suojaamattomia moottorikaapeleita asennuskaapissa.

Alla olevassa kuvassa on EMC-direktiivin mukainen sähköasennus, jossa taajuudenmuuttaja on asennettu kaappiin ja kytketty ohjelmoitavaan logiikkaohjaimen (PLC).

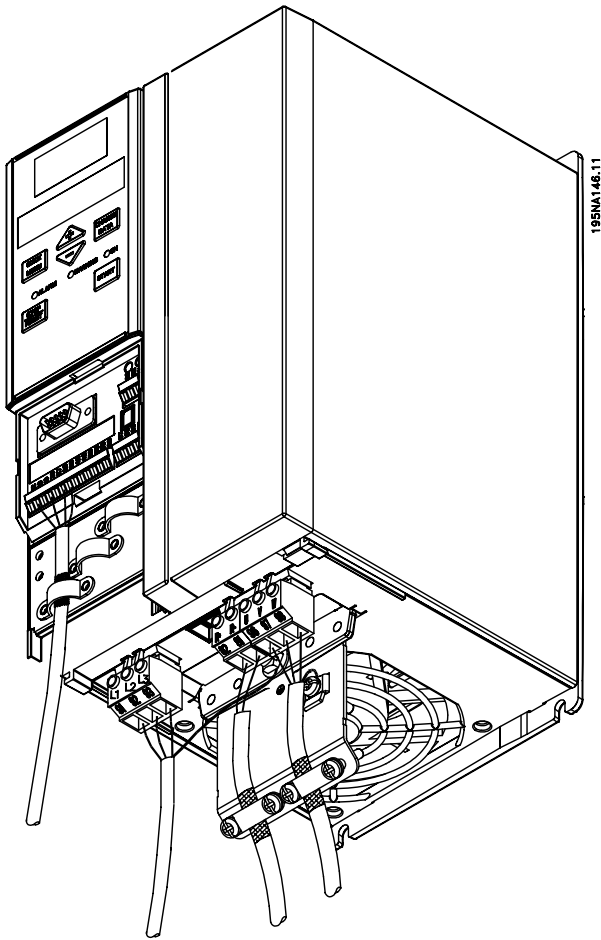


■ Sähköasennus

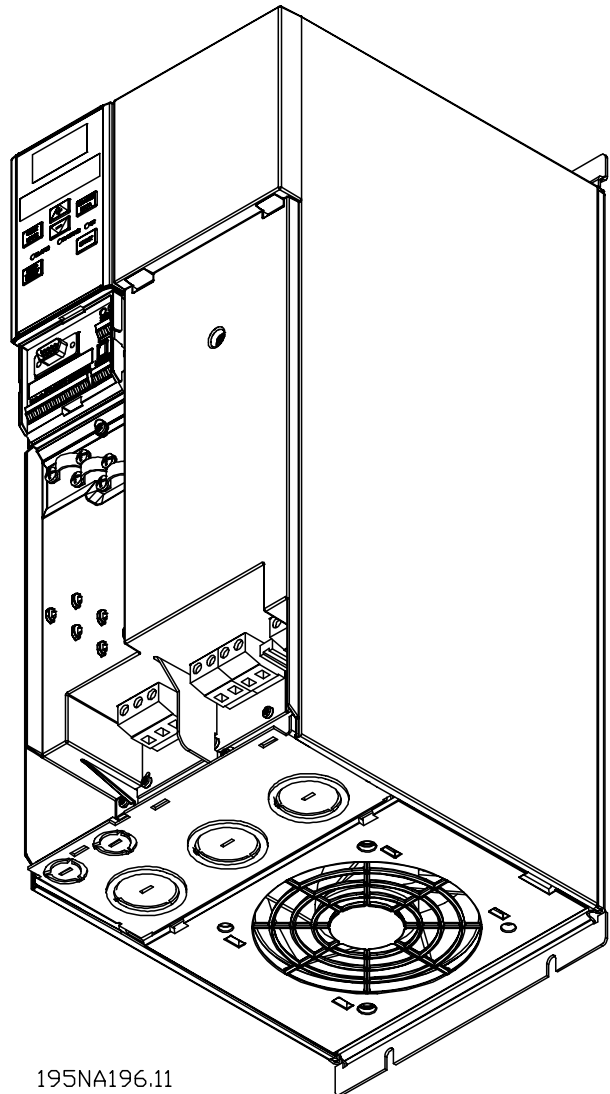


VLT 2822 200 - 240 V, 2822-2840 380 - 480 V

VLT 2803-2815 200-240 V, 2805-2815 380-480 V



VLT 2840 200 - 240 V, 2855-2875 380 - 480 V

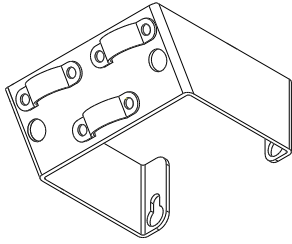


195NA196.11

VLT 2880-2882 380-480V

Huomaa, että edellä kuvatut laitteet toimitetaan kahden pohjalevyn kanssa: toinen metrisille laipoille ja toinen kaapelisuojauputkille.

■ Turvakaari



195NA112.10



Ohjausliittimien ja suurjänniteliittimien galvaanisen erotuksen (PELV)

varmistamiseksi, mukana toimitettu turvakaari on asennettava VLT 2803-2815 200-240 V ja VLT 2805-2815 380-480 V -taajuudenmuuttajiin.

■ Etusulakkeet

Kaikissa laitetyypeissä taajuudenmuuttajan verkkovirran syöttöön on asennettava ulkoiset etusulakkeet. UL/cUL-hyväksyttävissä sovelluksissa, joiden verkkojännite on 200 -240 V, käytetään Busmann KTN-R (200 -240 V) tai Ferraz Shawmut -tyypin (max. 30 A) etusulakkeita. UL/cUL-hyväksyttävissä sovelluksissa, joiden verkkojännite on 380 - 480 V, käytetään Busmann KTS-R (380 - 480 V) etusulakkeita. Jaksossa *Tekniset tiedot* selostetaan etusulakkeiden oikea mitoitus.

■ Verkkoliitäntä

Huomaa, että 1 x 220 - 240 voltin laitteiden nollajohdin kytketään liittimeen N (L₂) ja vaihejohdin liittimeen L1 (L₁).

Nro	N(L ₂)	L1(L ₁)	(L ₃)	Verkkojännite 1 x 220 -240 V
	N	L1		
Nro	95			Maadoitus

Nro	N(L ₂)	L1(L ₁)	(L ₃)	Verkkojännite 3 x 220 -240 V
	L2	L1	L3	
Nro	95			Maadoitus

Nro	91	92	93	Verkkojännite 3 x 380 -480 V
	L1	L2	L3	
Nro	95			Maadoitus



Huom:

Varmista, että verkkojännite on sama kuin taajuudenmuuttajan verkkojännite, joka ilmoitetaan laitekilvessä.



400 V:n laitteita, joissa on RFI-suodatin, ei saa kytkeä verkkojännitteeseen, jossa vaiheen ja maan välinen potentiaaliero on yli 300 V. Huomaa, että IT-verkkojännitteen ja delta-maadoituksen verkkojännite saattaa ylittää 300 V potentiaalieron vaiheen ja maan välissä. Tyyppikoodin R5 sisältävät laitteet voidaan kytkeä verkkojännitteeseen, joka ei ylitä 400 V potentiaaliero vaiheen ja maan välissä.

Katso kaapelien poikkipinnan mitoitus jaksosta *Tekniset tiedot*. Katso lisätietoja myös jaksosta *Galvaaninen erotus*.

■ Moottorin kytkeminen

Moottoriliitäntä Moottori liitetään liittimiin 96, 97, 98. Maadoitus liitetään liittimeen 99.

Nro	96	97	98	Moottorin jännite 0 - 100 % verkon jännitteestä. 3 moottorin johdinta
	U	V	W	
	U1	V1	W1	6 johdinta ulos moottorista, kytkentä kolmioon
	W2	U2	V2	
	U1	V1	W1	6 johdinta ulos moottorista, kytkentä tähteen U2, V2, W2 kytkettävä keskenään erikseen (lisävarusteena saatava liitinrima)
Nro	PE			Maadoitus

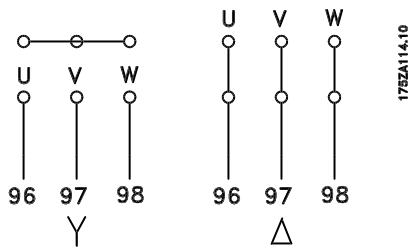
Katso kaapelien poikkipinnan mitoitus jaksosta *Tekniset tiedot*.

Taajuudenmuuttajaan voidaan liittää kaikenlaisia kolmivaiheisia vakiomoottoreita. Pienemmät moottorit kytketään yleensä tähteen (230/400 V, Δ/ Y). Suuremmat moottorit kytketään kolmioon (400/690 V, Δ/ Y). Oikea kytkentä ja jännite ilmenevät moottorikilvestä.



Huom:

Jos moottorivaiheiden välissä ei ole paperieristettä, on taajuudenmuuttajan lähtöön asennettava LC-suodatin.



Liitin 97 kytketään V-vaiheeseen.

Liitin 98 kytketään W-vaiheeseen.

Pyörimissuunta voidaan vaihtaa vaihtamalla keskenään kaksi vaihejohtinta.

RFI-kytkin

Verkkovirta erotettu maasta:

Jos VLT-taajuudenmuuttajan syöttövirta tulee erotetusta verkkovirtalähteestä (ATK-verkosta), RFI-kytkimen voi poistaa käytöstä (OFF-asento). OFF-asennossa kotelon ja välipiirin väliset sisäiset RFI-kapasitanssit (suodatinkondensaattorit) irrotetaan toisistaan välipiirin vahingoittumisen estämiseksi ja maakapasitanssin vähentämiseksi (standardi IEC 61800-3).



Huom:

RFI-kytkintä ei saa käyttää laitteen ollessa kytkettynä verkkoon. Tarkista, että verkkovirta on katkaistu ennen RFI-kytkimen käyttämistä.



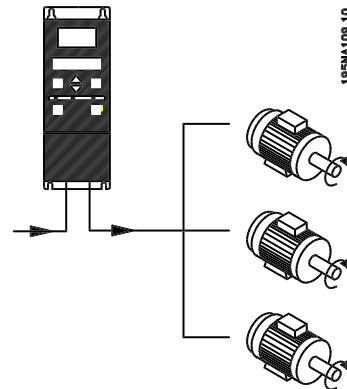
Huom:

RFI-kytkin erottaa kondensaattorit galvaanisesti maasta.

Liittimen 96 vieressä oleva kytkin Mk9 on poistettava RFI-suodattimen erottamiseksi.

RFI-kytkin on saatavissa ainoastaan VLT 2880 - 2882 -taajuudenmuuttajiin.

Moottoreiden rinnankytkentä



Taajuudenmuuttajalla voidaan ohjata useita rinnankytkettyjä moottoreita. Jos moottoreilla tulee olla erilaiset pyörimisnopeudet, on käytettävä nimellisaikavälisiä moottoreita. Moottorien nopeutta muutetaan samanaikaisesti, joten moottorien nimellisaikavälien suhde säilyy koko nopeusalueella. Moottorien ottama kokonaisvirta ei saa ylittää käytettävän taajuudenmuuttajan jatkuvaa nimellistä antovirtaa I_{INV} .

Ongelmia saattaa esiintyä käynnistettäessä ja alhaisilla kierrosnopeuksilla, jos moottorien koot ovat hyvin erilaisia. Tämä johtuu siitä, että pienten moottorien staattorin resistanssi on verraten suuri, joten ne vaativat suuremman jännitteen käynnistymisen aikana ja käydessään pienellä nopeudella.

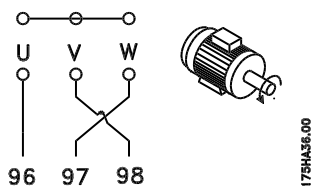
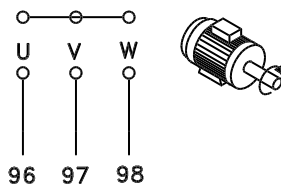
Moottorien rinnakkaiskäytössä ei taajuudenmuuttajan elektronista lämpörelettä (ETR) voi käyttää yksittäisen moottorin suojausena. Siksi on käytettävä vielä lisäsuojausta, esimerkiksi termistoreita kaikissa moottoreissa tai erillisiä lämpöreleitä. (Katkaisimet eivät sovi käytettäväksi suojaukseksi).



Huom:

Parametria 107 *Automaattinen moottorin sovitus, AMT*, ei voida käyttää, kun moottoreita on kytketty rinnan. Parametrin 101 *Momenttikäyttäytymisen arvoksi* on asetettava *Erikoismoottoritila* [8], kun käytetään rinnankytkettyjä moottoreita

Moottorin pyörimissuunta



Tehdasasetuksilla pyörimissuunta on myötäpäivään, kun taajuudenmuuttaja kytketään moottoriin seuraavasti:

Liitin 96 kytketään U-vaiheeseen.

■ Moottorikaapelit

Katso kaapelin poikkipinnan ja pituuden oikea mitoitus jaksossa Tekniset tiedot. Noudata kaapelin poikkipinta-alaa koskevia kansallisia ja paikallisia määräyksiä.



Huom:

Jos käytetään suojaamatonta kaapelia, jotkut EMC-vaatimukset eivät täyty. Katso EMC-testitulokset Suunnitteluoppaasta.

EMC-direktiivin emissiovaatimusten täyttämiseksi moottorikaapelin pitää olla suojattu, ellei kyseisen RFI-suodattimen yhteydessä ole toisin mainittu. On tärkeää pitää moottorikaapeli mahdollisimman lyhyenä, jotta häiriötaso ja maavuotovirta olisivat mahdollisimman pienet. Moottorikaapelin suojaus pitää kytkeä sekä taajuudenmuuttajan että moottorin metallikoteloon. Suojaukset pitää kiinnittää mahdollisimman suuripintaisilla kaapelinpitimillä. Tämän mahdollistavat eri taaajuudenmuuttajien erilaiset asennusjärjestelyt. Suojauksen päitä ei saa kiertää "siansaparoiksi", koska ne tuhoavat suojausvaikutuksen suurilla taajuuksilla. Jos suojaus joudutaan katkaisemaan moottorinsuojan tai releiden asennusta varten, suojaus pitää jatkaa niin, että suurtaajuusimpedanssi on mahdollisimman pieni.

Jarruvastuksen liitäntäkaapelin on oltava suojattu. Suojaus pitää kytkeä kaapelinpitimillä sekä taaajuudenmuuttajan että jarruvastuksen metallikoteloon. Jarrukaapelin poikkipinta mitoitetaan jarrumomentin mukaan.

Jarruvastusten mitoitus selostetaan *Suunnitteluoppaassa*.



Huom:

Huomaa, että liittimissä saattaa esiintyä jopa 850 V DC jännite.

■ Maadoitus

Koska vuotovirta maahan voi olla suurempi kuin 3,5 mA, taajuudenmuuttaja on aina maadoitettava voimassa olevien kansallisten ja paikallisten määräysten mukaisesti. Maakaapelin hyvän mekaanisen kytkennän liittimeen 95 takaamiseksi kaapelin poikkipinta-alan tulee olla vähintään 10 mm² tai on käytettävä kahta nimellismaajohdinta, joiden päät on suljettu erikseen. Turvallisuuden lisäämiseksi voit asentaa RCD-laitteen (Residual Current Device), joka varmistaa, että taajuudenmuuttaja kytkeytyy pois toiminnasta, kun vuotovirrat kasvavat liian suuriksi. Katso myös vikavirtareleen asennushuomautus MN .90.GX.02.

■ Moottorin lämpösuojaus

UL-hyväksytyjen taajuudenmuuttajien elektroninen lämpörele on UL-hyväksytty yhden moottorin suojaukseen, kun parametrin 128 *Moottorin lämpösuojaus* arvoksi on asetettu *ETR-laukaisu* ja parametri 105 *Moottorin virta*, $I_{M,N}$ on ohjelmoitu nimellisvirralle (katso moottorin tyyppikilpi).

■ Kuormituksenjako

Kuormituksenjako mahdollistaa useamman taaajuudenmuuttajan DC-välipiirin ketjutuksen. Edellytyksenä on, että laitteistoon lisätään ylimääräisiä sulakkeita ja vaihtovirtakuristimia (ks. allaoleva piirros). Kuormituksenjakoa käytettäessä parametrin 400 *Jarrutustoiminto* arvoksi asetetaan *Kuormituksenjako* [5].

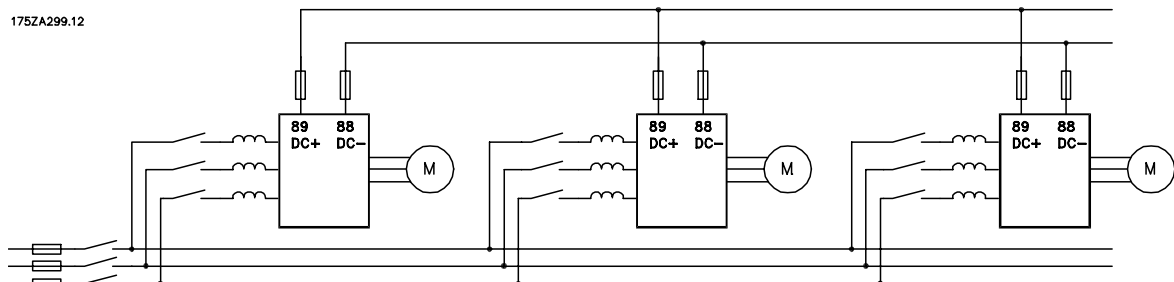
Käytä tasavirtaan 6,3 mm:n Faston Plugs -liitäntöjä (kuormituksenjako).

Lisätietoja saat Danfossilta tai käyttöohjeesta nro MI.50.NX.02.

■ Jarrukaapelin asennus

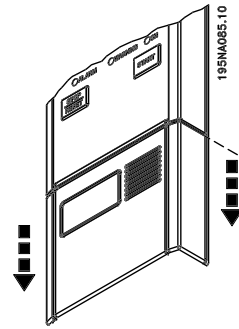
No.	81	82	Jarruvastuksen liittimet
	R-	R+	

Nro	88	89	Kuormituksen jakaminen
	-	+	





Huomaa, että liittimissä 88 ja 89 saattaa esiintyä jopa 850 V DC jännite.



■ Kiristysmomentit, teholiittimet

Teho- ja maadoitusliittimien kiristysmomenttien on oltava seuraavat:

VLT	Liittimet	Momentti [Nm]
2803- 2875	Verkkojarru	0.5-0.6
	Maa	2-3
2880- 2882	Verkkojarru	1.2-1.5
	Maa	2-3

■ Mekaanisen jarrun ohjaus

Nosto- ja laskusovelluksissa tarvitaan sähkömagneettisen jarrun ohjaustoimintoa. Jarrua ohjataan relelähdön tai digitaalilähdön (liitin 46) kautta. Lähtö on pidettävä suljettuna (jännitteettömänä) silloin, kun taajuudenmuuttaja ei pysty "pitämään" moottoria esim. ylikuormituksen takia. Valitse *Mekaaninen jarrun ohjaus* parametrissa 323 tai 341, kun jarru on elektroninen. Kun lähtötaajuus ylittää parametrissa 138 asetetun jarrun irrotusrajan, jarru vapautuu, jos moottorin virta ylittää parametrissa 140 asetetun arvon. Jarru kytkeytyy silloin, kun lähtötaajuus on pienempi kuin jarrun kytkeytymistäajuus, joka asetetaan parametrissa 139. Jos taajuudenmuuttaja joutuu hälytystilaan tai siihen syötetään ylijännitettä, mekaaninen jarru kytkeytyy välittömästi.



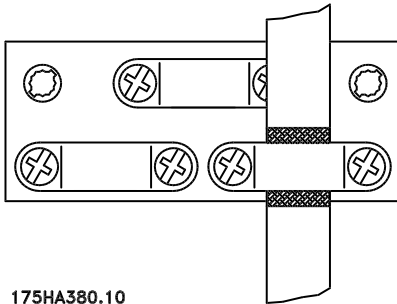
Huom:

Tätä sovellusta voidaan käyttää vain ilman vastapainoa tapahtuvaan nostamiseen/laskemiseen.

■ Ohjausliitinten käyttö

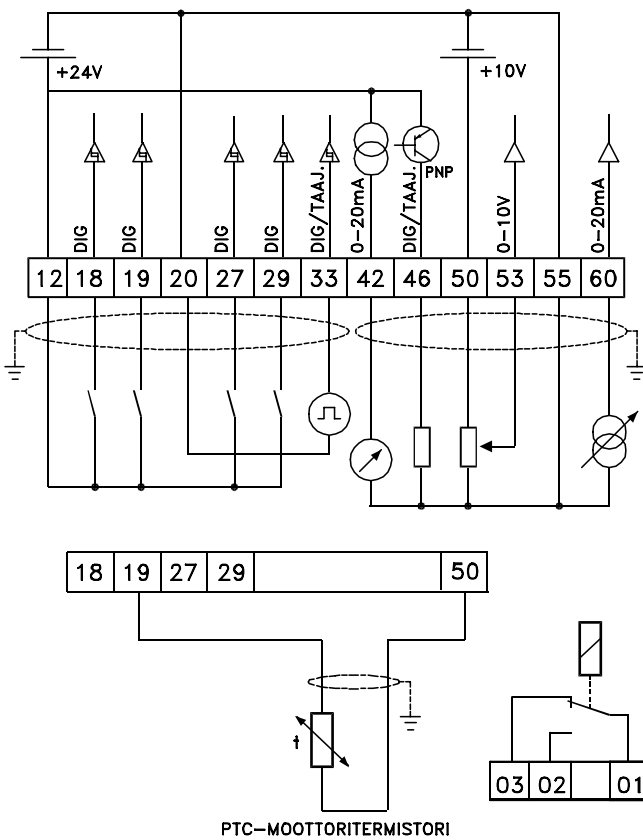
Kaikki ohjauskaapelin liittimet sijaitsevat suojalevyn alla taajuudenmuuttajan etuosassa. Suojalevy irrotetaan alaspäin vetämällä (katso piirros).

■ Sähköasennus, ohjauskaapelit

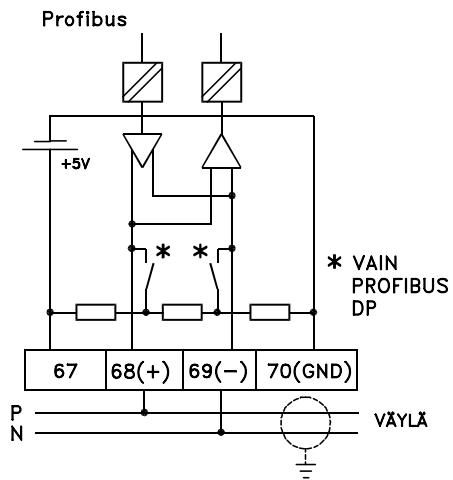
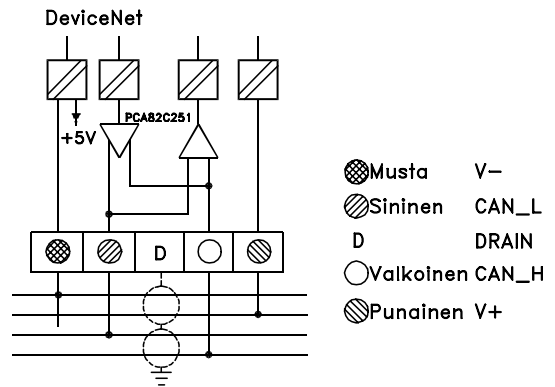


175HA380.10

Ohjauskaapeleiden on oltava suojattuja. Suojaus kytketään taajuudenmuuttajan asennuslevyyn. Normaalisti suojaus pitää kytkeä myös ohjattavan laitteen runkoon (noudata kyseisen laitteen asennusohjeita). Hyvin pitkien ohjauskaapeleiden ja analogisten viestien yhteydessä saattaa joskus asennuksen mukaan esiintyä 50/60 Hz:n hurinasilmukoita, jotka johtuvat verkkokaapeleiden häiriökytkennästä. Tällöin saattaa olla tarpeen katkaista suojaus tai asentaa 100 nF:n kondensaattori suojauksen ja kotelon välille.

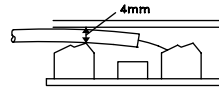


195NA028.14



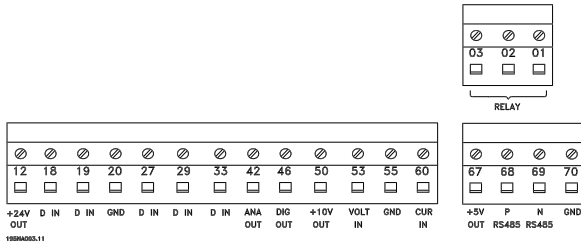
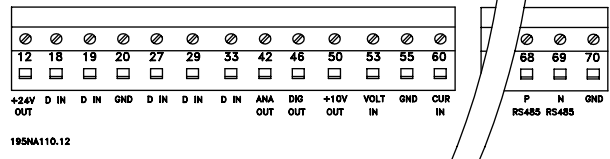
■ Kiristysmomentit, ohjauskaapelit

Ohjauskaapeleiden liitäntöjen kiristysmomenttien on oltava 0,22 -0,25 Nm.



■ Sähköasennus, ohjausliittimet

Suunnitteluoppaan jaksossa *Suojattujen ohjausjohtimien maadoitus* selostetaan ohjausjohtimien oikea päättäminen.



■ Kytkimet 1 - 4

Dip-kytkin on vain Profibus DP-väylällä varustetuilla ohjauksorteilla. Kuvassa kytkimen tehdasasetus.



Kytкимиä 1 ja 2 käytetään RS 485 -sarjaliikenneliittymän päättämiseen. Jos taajuudenmuuttaja on väyläjärjestelmän ensimmäisenä tai viimeisenä laitteena, kytkinten 1 ja 2 tulee olla ON-asennossa. Muissa taajuudenmuuttajissa kytkinten 1 ja 2 pitää olla OFF-asennossa. Kytkimet 3 ja 4 eivät ole käytössä.

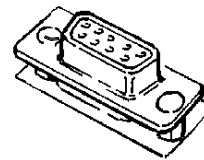
Numero	Toiminto
01-03	Relelähtöä 01-03 voidaan käyttää tilan sekä hälytyksen/varoituksen ilmaisemiseen.
12	24 V DC -jännitelähde.
18-33	Digitaalitulot.
20, 55	Yhteinen runko tulo- ja lähtöliittimille.
42	Analoginen lähtö taajuuden, ohjearvon, virran tai momentin esittämistä varten.
46 ¹	Digitaallilähtö tilan, varoitusten tai hälytysten näyttämiseen sekä taajuuslähtönä.
50	+10 V DC -syöttö-jännite potentiometrille tai termistorille.
53	Analoginen jännitetulo 0 - 10 V DC.
60	Analoginen virtatulo 0/4 - 20 mA.
67 ¹	+ 5 V DC -verkkojännite Profibus-väylää varten.
68, 69 ¹	RS 485, sarjaliikenne.
70 ¹	Maadoituspiste liittimille 67, 68 ja 69. Tätä liittintä ei normaalisti pidä käyttää.

■ VLTOhjelmistonvalintaikkuna

Liittäminen liittimiin 68-70 tai Sub D:

- PIN 3 GND
- PIN 8 P-RS 485
- PIN 9 N-RS 485

■ Sub D -pistoke



195NA025-10

Ohjauksortin D-Sub -pistokkeeseen voi liittää kauko-ohjauspaneelin 2. Tilausnumero: 175N0131. LCP-paneelia, jonka tilausnumero on 175Z0401, ei saa käyttää.

1. Liittimiä ei voi käyttää DeviceNet-laitteiden kanssa. Saat lisätietoja DeviceNet-käsikirjasta MG.90.BX.YY.

■ Releliitos

Relelähdön ohjelmoinnin selostus parametrin 323 *Relelähtö* selostuksen yhteydessä.

No	01 - 02	1 - 2 sulkeutuva (normaalisti auki)
	01 - 03	1 - 3 avautuva (normaalisti kiinni)



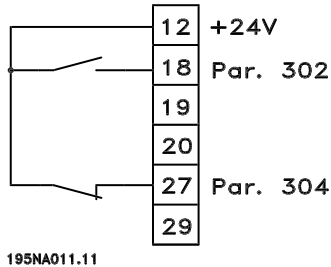
Huom:

Huomaa, että releeseen liitettävän kaapelin kuoren on ulotuttava ohjauksortin ensimmäisen liittinriman yli, muussa tapauksessa kytkentä ei ole galvaanisesti erotettu (PELV). Kaapelin enimmäishalkaisija: 4 mm. Katso piirustusta.

■ Kytkenäesimerkkejä

■ Käynnistys/pysäytys

Käynnistys/pysäytys liittimellä 18 ja vapaa rullaus pysähdyksiin liittimellä 27.



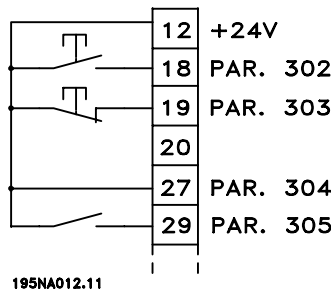
Par. Digitaalitulo = Käynnistys [7]
 Par. Digitaalitulo = Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen [2]

Kun halutaan Täsmällinen käynnistys/pysäytys, tehdään seuraavat asetukset:

Par. Digitaalitulo = Täsmällinen käynnistys/pysäytys [27]
 Par. Digitaalitulo = Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen [2]

■ Pulssikäynnistys/pysäytys

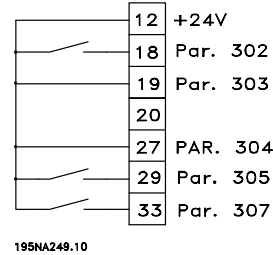
Pulssikäynnistys liittimen 18 ja pulssipysäytys liittimen 19 kautta. Lisäksi ryömintäaajuus aktivoituu liittimen 29 kautta.



Par. Digitaalitulo = Pulssikäynnistys [8]
 Par. Digitaalitulo = Pysäytys käänteinen [6]
 Par. Digitaalitulo = Vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen [2]
 Par. Digitaalitulo = Ryömintä [13]

■ Nopeus ylös/alas

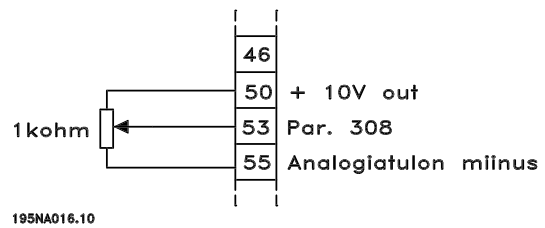
Nopeus ylös/alas liittimillä 29/33.



Par. Digitaalitulo = Käynnistys [7]
 Par. Digitaalitulo = Ohjearvon lukitus [14]
 Par. Digitaalitulo = Nopeus ylös [16]
 Par. Digitaalitulo = Nopeus alas [17]

■ Ohjearvoviesti potentiometrillä

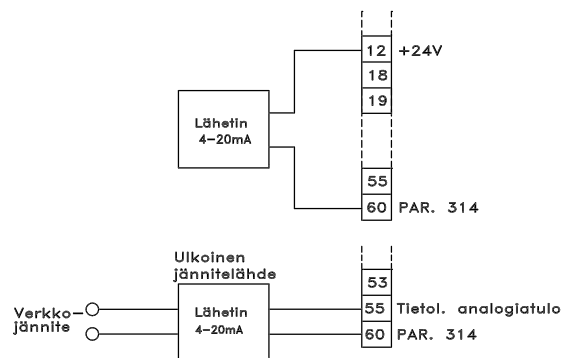
Potentiometrin kautta saatu jänniteohjearvo.



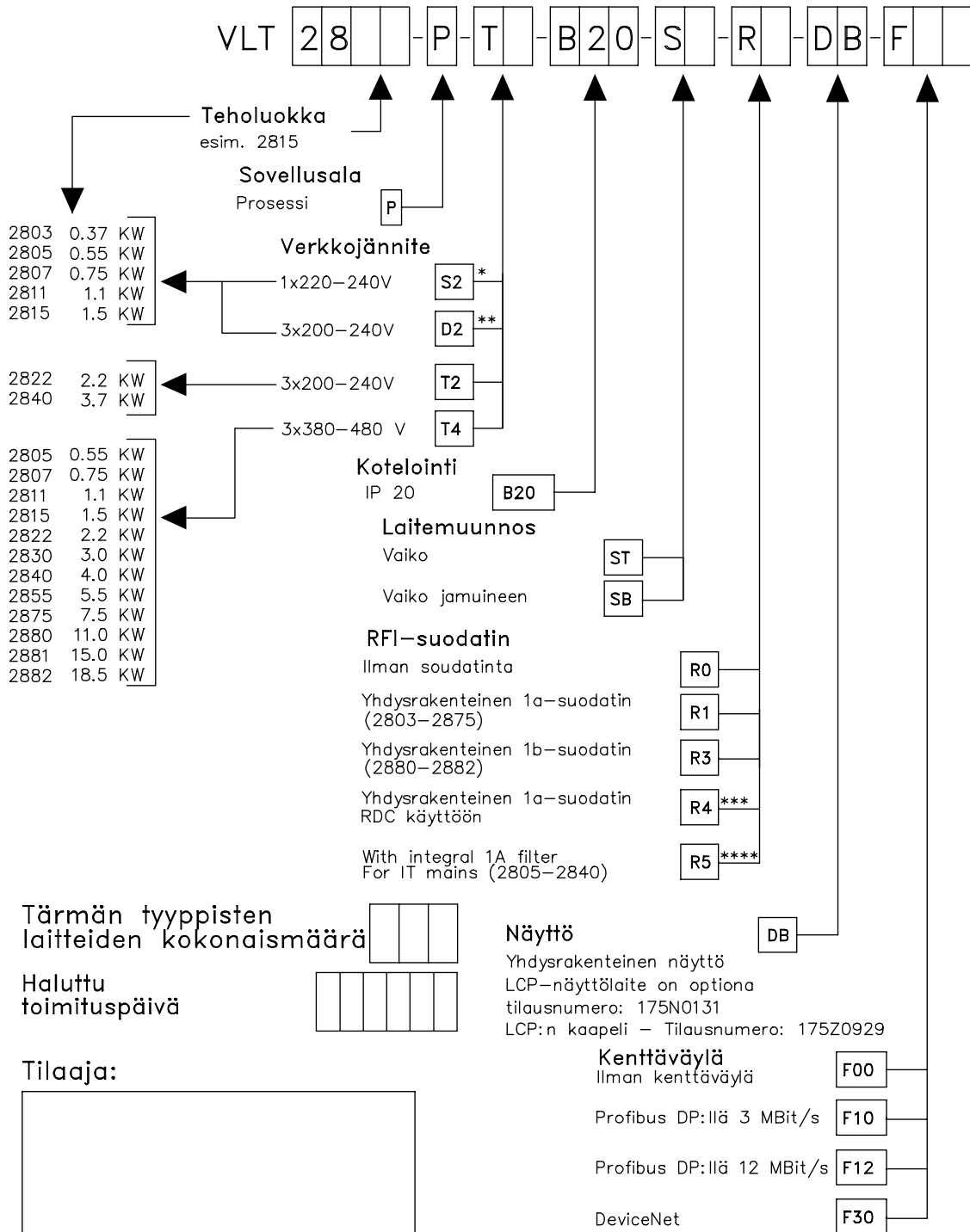
Par. 308 Analogiatulo = Ohjearvo [1]
 Par. 309 Liitin 53, minimiskaalaus = 0 voltia.
 Par. 310 Liitin 53, max. skaalaus = 10 V.

■ Kaksijohtimisen lähettimen asentaminen

Kaksijohtimisen lähettimen asentaminen takaisinkytkennäksi liittimeen 60. Par.



Analogiatulo = Takaisinkytkentä [2] Par.
 Liitin 60, min. skaalaus = 4 mA
 Par. Liitin 60, max. skaalaus = 20 mA



Päiväys _____

Kopioi tämä tilauskaavake. Täytä se ja lähetä tilauksesi lähimmälle.

Danfoss-myyjälle.

- * S2 = Laite voidaan tilata vain RFI suodattimella
**D2 = Laite ei voi tilata vain RFI suodattimella
*** = Laite voidaan tilata vain S2
**** = Laite voidaan tilata vain T4

195NA026.18

■ Näytön lukema

Fr

Taajuudenmuuttaja näyttää käytössä olevan lähtötaajuuden hertseinä [Hz].

Io

Taajuudenmuuttaja näyttää käytössä olevan lähtövirran ampeereina [A].

Uo

Taajuudenmuuttaja näyttää käytössä olevan lähtöjännitteen voltteina [V].

Ud

Taajuudenmuuttaja näyttää välipiirin jännitteen voltteina [V].

Po

Taajuudenmuuttaja näyttää lasketun tehon kilowatteina [kW].

notrun

Tämä sanoma näytetään, jos parametrin arvoa yritetään muuttaa, kun moottori on käynnissä. Jos haluat muuttaa parametrin arvon, pysäytä moottori.

LCP

Tämä sanoma näytetään, jos LCP2-ohjausyksikkö on asennettu ja [QUICK MENU]- tai [CHANGE DATA]-näppäin aktivoidaan. Jos LCP2-ohjausyksikkö on asennettu, voit muuttaa parametreja ainoastaan sen kanssa.

Ha

Taajuudenmuuttaja näyttää käytössä olevan Hand mode -ohjetaajuuden hertseinä [Hz].

SC

Taajuudenmuuttaja näyttää skaalatun lähtötaajuuden (nykyinen lähtötaajuus x parametri 008).

■ Varoitukset/hälytysviestit

Varoitus tai hälytys näkyy näytössä numerokoodina

Err. xx. Varoitus näkyy näytössä, kunnes vika on korjattu, kun taas hälytysviesti vilkkuu, kunnes painetaan [STOP/RESET]-painiketta.

Taulukossa on esitetty eri varoitukset ja hälytykset sekä se, aiheuttaako vika taajuudenmuuttajan lukittumisen.

Laukaisu lukittu -tilassa verkkojännite on katkaistava ja vika korjattava. Tämän jälkeen verkkojännite kytketään uudelleen ja taajuudenmuuttaja kuitataan. Taajuudenmuuttaja on nyt käyttövalmis. *Laukaisu*

voidaan kuitata manuaalisesti kolmella eri tavalla:

1. [STOP/RESET]-painikkeella.
2. Digitaalitulon kautta.
3. Sarjaportin kautta.

Lisäksi voidaan valita automaattinen kuittaus parametrissa 405 *Kuittaustoiminto*. Kun on merkitty rasti sekä varoitus- että hälytysrakoeseen, hälytystä saattaa edeltää varoitus. Se voi tarkoittaa myös, että käyttäjä voi valita, aiheuttaako tietty virhe varoituksen vai hälytyksen. Tämä on mahdollista esim. parametrissa 128 *Moottorin lämpösuojaus*. Laukaisun jälkeen moottori pyörii vapaasti ja sekä varoitus että hälytys vilkkuvat, mutta vian poistuttua vilkkuu ainoastaan hälytys. Kuittauksen jälkeen taajuudenmuuttaja on jälleen käyttövalmis.

No	Kuvaus	Varoitus	Hälytys	laukaisu lukittu
2	Elävä nolla -vika (LIVE ZERO ERROR)	X	X	X
4	Vaihevika (MAINS PHASE LOSS)	X	X	X
5	Varoitus korkeasta jännitteestä (DC LINK VOLTAGE HIGH)	X		
6	Varoitus matalasta jännitteestä (DC LINK VOLTAGE LOW)	X		
7	Ylijännite (DC LINK OVERVOLT)	X	X	X
8	Alijännite (DC LINK UNDERVOLT)	X	X	X
9	Vaihtosuuntaaja ylikuormittunut (INVERTER TIME)	X	X	
10	Moottorin ylikuormitus (MOTOR, TIME)	X	X	
11	Moottorin termistori (MOTOR THERMISTOR)	X	X	
12	Virtaraja (CURRENT LIMIT)	X	X	
13	Ylivirta (OVERCURRENT)	X	X	X
14	Maavika (EARTH FAULT)		X	X
15	KytKentättilavika (SWITCH MODE FAULT)		X	X
16	Oikosulku (CURR.SHORT CIRCUIT)		X	X
17	Vakioväylän aikavalvonta (STD BUS TIMEOUT)	X	X	
18	HPFB-väylän aikavalvonta (HPFB TIMEOUT)	X	X	
33	Poissa taajuusalueelta (OUT FREQ RNG/ROT LIM)	X		
34	HPFB-väylävika (PROFIBUS OPT. FAULT)	X	X	
35	Kytkeytymisvika (INRUSH FAULT)		X	X
36	Liian korkea lämpötila (OVERTEMPERATURE)	X	X	
37-45	Sisäinen vika (INTERNAL FAULT)		X	X
50	AMT ei mahdollinen		X	
51	AMT-vika tyyppikilven tiedoissa (AMT TYPE. DATA FAULT)		X	
54	AMT väärä moottori (AMT WRONG MOTOR)		X	
55	AMT Aikavalvonta (AMT TIMEOUT)		X	
56	AMT-varoitus AMT:n aikana (AMT WARN. DURING AMT)		X	
99	Lukittu (LOCKED)	X		

LED-näyttö	
Varoitus	keltainen
Hälytys	punainen
Laukaisu lukittu	keltainen ja punainen

VAROITUS/HÄLYTYS 2: Elävä nolla -vika

Jännite- tai virtaviesti liittimessä 53 tai 60 on alle 50 % parametrissa 309 tai 315 *Liitin, minimiskaalaus* asetetusta arvosta.

VAROITUS/HÄLYTYS 4: Vaihevika

Vaihe puuttuu syöttöpuolella. Tarkista taajuudenmuuttajalle tuleva syöttöjännite. Vika voi olla aktiivinen vain, kun verkkojännite on kolmivaiheinen. Hälytys saattaa esiintyä myös kuormituksen ollessa sykkivä. Tuolloin sykkimistä vähennetään esimerkiksi vauhtipyörän avulla.

VAROITUS 5: Varoitus suuresta jännitteestä

Jos välipiirin jännite (UDC) on suurempi kuin *Varoitus suuresta jännitteestä* -arvo, taajuudenmuuttaja antaa varoituksen ja moottorin käyttö jatkuu ennallaan. Jos UDC jää yli varoitusrajan, vaihtosuuntaaja laukaisee määrätyn ajan kuluttua. Laitteen mukaan määrätty aika on 5 - 10 sekuntia. Huomautus: Taajuudenmuuttaja laukaisee ja antaa hälytyksen 7

(Ylijännite). Liian suuri verkkojännite saattaa aiheuttaa varoituksen suuresta jännitteestä. Tarkista, että verkkojännite sopii taajuudenmuuttajalle, katso *Tekniset tiedot*. Laitte antaa jännitevaroituksen myös siinä tapauksessa, että moottorin taajuus alenee liian nopeasti liian lyhyen rampin ajan vuoksi.

VAROITUS 6: Varoitus alhaisesta jännitteestä

Jos välipiirin jännite (UDC) on pienempi kuin *Varoitus alhaisesta jännitteestä* -arvo, taajuudenmuuttaja antaa varoituksen ja moottorin käyttö jatkuu ennallaan. Liian pieni verkkojännite saattaa aiheuttaa jännitevaroituksen. Tarkista, että verkkojännite sopii taajuudenmuuttajalle, katso *Tekniset tiedot*. Kun taajuudenmuuttaja kytketään pois päältä, näyttöön tulee lyhytaikaisesti varoitus 6 (ja varoitus 8).

VAROITUS/HÄLYTYS 7: Ylijännite

Jos välipiirin jännite (UDC) on vaihtosuuntaajan *Ylijänniterajan* yläpuolella, taajuudenmuuttaja kytkee pois vaihtosuuntaajan, kunnes UDC on jälleen ylijänniterajan alapuolella. Jos UDC jää yli jänniterajan, vaihtosuuntaaja laukaisee määrätyn ajan kuluttua. Laitteen mukaan määrätty aika on 5 - 10 sekuntia. UDC:ssä saattaa esiintyä ylijännite, jos moottorin taajuus alenee liian nopeasti liian lyhyen

ramppiajan vuoksi. Kun vaihtosuuntaaja sammutetaan, annetaan laukaisun kuittaus. Huom: *Varoitus suuresta jännitteestä* (varoitus 5) voi myös aiheuttaa hälytyksen 7.

VAROITUS/HÄLYTYS 8: Alijännite

Jos välipiirin jännite (UDC) on vaihtosuuntaajan *Alijänniterajan* alapuolella, taajuudenmuuttaja kytkee pois vaihtosuuntaajan, kunnes UDC jälleen on alijänniterajan yläpuolella. Jos UDC jää alle *jännitteen alarajan*, vaihtosuuntaaja laukaisee määrätyn ajan kuluttua. Laitteen mukaan määräytyvä aika on 2 - 15 sekuntia. Liian pieni verkkojännite saattaa aiheuttaa alijännitteen. Tarkista, että verkkojännite sopii taajuudenmuuttajalle, katso *Tekniset tiedot*. Kun taajuudenmuuttaja sammutetaan, näyttöön tulee hetkeksi hälytys 8 (ja hälytys 6), ja laukaisun kuittaus annetaan. Huom: *Varoitus alhaisesta jännitteestä* (varoitus 6) voi myös aiheuttaa hälytyksen 8.

VAROITUS/HÄLYTYS 9: Vaihtosuuntaajan ylikuormitus

Vaihtosuuntaajan elektroninen lämpösuoja ilmoittaa, että taajuudenmuuttaja on kytketyssä irti ylikuormituksen vuoksi (liian suuri lähtövirta liian pitkän ajan). Vaihtosuuntaajan elektronisen lämpösuojan laskuri antaa varoituksen, kun se on saavuttanut arvon 98 %, ja laukaisee ja antaa hälytyksen arvon ollessa 100 %. Vaihtosuuntaajan voi palauttaa vasta, kun laskurin arvo on alle 90 %. Tämä vika aiheutuu siitä, kun taajuusmuuttajassa on ollut ylikuormitus liian kauan.

VAROITUS/HÄLYTYS 10: Moottorin ylikuormitus

Moottorin elektroninen lämpösuoja ilmoittaa, että moottori on ylikuumentunut. Parametrissa 128 voidaan valita, antaako taajuudenmuuttaja varoituksen vai hälytyksen, kun laskuri on saavuttanut arvon 100 %. Vikana on, että moottorin ylikuormitus on ollut yli 100 % liian pitkään. Tarkista, että moottoriparametrit 102-106 on asetettu oikein.

VAROITUS/HÄLYTYS 11: Moottorin termistori

Moottori on ylikuumentunut, tai yhteys termistoriin on poikki. Parametrissa 128 *Moottorin lämpösuojaus* voidaan valita, antaako taajuudenmuuttaja varoituksen vai hälytyksen. Varmista, että PTC-termistori on kytketty oikein liittimien 18, 19, 27 tai 29 (digitaalitulo) ja liittimeen 50 (+ 10 V jännitetulon) väliin.

VAROITUS/HÄLYTYS 12: Virtaraja

Lähtövirta on suurempi kuin parametrin 221 *Virtaraja LIM* -arvo. Taajuudenmuuttaja laukaisee parametrissa 409 *Laukaisuviive ylivirta* määritetyn ajan jälkeen.

VAROITUS/HÄLYTYS 13: Ylivirta

Vaihtosuuntaajan hetkellisen maksimivirran raja-arvo (noin 200 % nimellislähtövirrasta) on ylittynyt.

Varoituksen kesto on noin 1 - 2 sekuntia, jonka jälkeen taajuudenmuuttaja laukaisee ja antaa hälytyksen. Kytke taajuudenmuuttaja irti ja tarkista, pyöriikö moottorin akseli ja sopiiko moottori kokonsa puolesta taajuudenmuuttajan ohjattavaksi.

HÄLYTYS 14: Maavika

Havaittu vuotovirta lähtevistä vaiheista maahan, joko taajuudenmuuttajan ja moottorin välisissä kaapeleissa tai moottorin sisällä. Kytke taajuudenmuuttaja irti ja korjaa maavika.

HÄLYTYS 15: Kytkentätila virheellinen

Vika teholahteessa (sisäinen). Ota yhteyttä Danfoss-myyjääsi.

HÄLYTYS: 16: Oikosulku

Moottorin liittimissä tai moottorin sisällä on oikosulku. Kytke taajuudenmuuttaja irti ja poista oikosulku.

VAROITUS/HÄLYTYS 17: Sarjaliikenteen aikavalvonta

Tietoliikenneyhteys taajuudenmuuttajaan ei toimi. Varoitus on aktiivinen vain, jos parametrin 514 *Väylän aikavalvontatoiminto* arvoksi on asetettu muu kuin OFF. Jos parametrin 514 *Väylän aikavalvontatoiminto* arvoksi on asetettu *Pysäytys ja laukaisu* [5], parametri antaa ensin varoituksen ja hidastaa sitten laukaisuun saakka, laukaisee ja antaa hälytyksen. Parametrin 513 *Väylän aikavalvonta* arvoa voidaan mahdollisesti suurentaa.

VAROITUS/HÄLYTYS 18: HPFB-väylän aikavalvonta

Tietoliikenneyhteys taajuudenmuuttajan tietoliikenneoptiokorttiin ei toimi. Varoitus on aktiivinen vain, jos parametrin 804 *Väylän aikavalvontatoiminto* arvoksi on asetettu muu kuin OFF. Jos parametrin 804 *Väylän aikavalvontatoiminto* arvoksi on asetettu *Pysäytys ja laukaisu*, se antaa ensin varoituksen ja hidastaa sitten laukaisuun saakka, laukaisee ja antaa hälytyksen. Parametrin 803 *Väylän aikavalvonta* arvoa voidaan mahdollisesti suurentaa.

VAROITUS 33: Poissa taajuusalueelta

Varoitus on aktiivinen, jos lähtötaajuus on saavuttanut *Lähtötaajuuden alarajan* (parametri 201) tai *Lähtötaajuuden ylärajan* (parametri 202). Jos taajuudenmuuttajan toimintatila on *Suljetun piirin prosessinohjaus* (parametri 100), varoitus on aktiivinen näytössä. Jos taajuudenmuuttajan toimintatapa on joku muu kuin *Suljetun piirin prosessinohjaus*, bitti 008000 *Poissa taajuusalueelta* laajennetussa tilasanassa on aktiivinen, mutta näytössä ei ole varoitusta.

VAROITUS/HÄLYTYS 34: HPFB-väylävika

Tämä vika esiintyy ainoastaan Fieldbus-optiolla varustetuissa laitteissa. Lisätietoja hälytyksen tyypistä: katso parametri 953, Fieldbus-käsikirja.

HÄLYTYS 35: Liian suuri jännitepiikki

Tämä hälytys annetaan, kun taajuudenmuuttaja on kytkeytynyt verkkojännitteeseen liian monta kertaa minuutin aikana.

VAROITUS/HÄLYTYS 36: Yliämpötila

Jos tehomodulin sisälämpötila on yli 75 - 85 °C (määräytyy laitteen mukaan), taajuudenmuuttaja antaa varoituksen, mutta käyttö jatkuu ennallaan. Jos lämpötila nousee edelleen, kytkentätaajuus laskee automaattisesti. Katso *Lämpötilan mukaan määräytyvä kytkentätaajuus*.

Jos tehomodulin sisälämpötila on yli 92 - 100 °C (määräytyy laitteen mukaan), taajuudenmuuttaja kytkeytyy irti. Lämpötilavikaa ei voida kuitata ennen kuin lämpötila on laskenut alle 70 °C:een. Toleranssi on ± 5 °C. Seuraavat viat ovat mahdollisia:

- Ympäristön lämpötila on liian korkea.
- Moottorikaapeli on liian pitkä.
- Verkkojännite on liian suuri.

HÄLYTYS 37-45: Sisäinen vika

Ota yhteys Danfossiin, jos havaitset jonkin näistä vioista.

Hälytys 37, sisäinen virhenumero 0: Ohjauskortin ja BMC:n välinen tietoliikennevirhe.

Hälytys 38, sisäinen virhenumero 1: Flash EEPROM -vika ohjauskortissa.

Hälytys 39, sisäinen virhenumero 2: RAM-vika ohjauskortissa.

Hälytys 40, sisäinen virhenumero 3: Kalibroitavakio EEPROMissa.

Hälytys 41, sisäinen virhenumero 4: Data-arvot EEPROMissa.

Hälytys 42, sisäinen virhenumero 5: Virhe moottoriparametritietokannassa.

Hälytys-/varoitusrajat:

	Ilman jarrua	Jarrun kanssa	Ilman jarrua	Jarrun kanssa
	[VDC]	[VDC]	[VDC]	[VDC]
VLT 2800	1 / 3 x 200 - 240 V	1 / 3 x 200 - 240 V	3 x 380 - 480 V	3 x 380 - 480 V
Alijännite	215	215	410	410
Varoitus alhaisesta jännitteestä	230	230	440	440
Varoitus suuresta jännitteestä	385	400	765	800
Ylijännite	410	410	820	820

Hälytys 43, sisäinen virhenumero 6: Yleinen vika ohjauskortissa.

Hälytys 44, sisäinen virhenumero 7: Ohjauskortin tai BMC2:n ohjelmiston minimiversio

Hälytys 45, sisäinen virhenumero 8: I/O-vika (digitaalinen tulo/lähtö, rele tai analoginen tulo/lähtö)



Huom:

Kun laitteisto käynnistyy hälytyksen 38-45 jälkeen, taajuudenmuuttaja näyttää hälytystä 37. Täsmällinen vikakoodi on luettavissa parametrin 615 kautta.

HÄLYTYS 50: AMT ei mahdollinen

Jokin seuraavasta kolmesta tapauksesta saattaa esiintyä:

- Laskettu R_S -arvo ei ole sallittujen rajojen sisällä.
- Moottorin virta ainakin yhdessä moottorivaiheessa on liian alhainen.
- Käytetty moottori on todennäköisesti liian pieni AMT:n suorittamisen kannalta.

HÄLYTYS 51: AMT-vika, tyyppikilpidata

Ilmoitetut moottoritiedot eivät täsmää keskenään. Tarkista kyseisten asetusten moottoritiedot.

HÄLYTYS 52: AMT, moottorin vaihe puuttuu

AMT-toiminto on havainnut puuttuvan moottorin vaiheen.

HÄLYTYS 55: AMT, aikavalvonta

Laskelmien tekeminen kestää liian kauan esimerkiksi moottorikaapeleissa esiintyvien häiriöiden vuoksi.

HÄLYTYS 56: AMT, varoitus AMT:n aikana

AMT:n suorittamisen aikana on annettu taajuudenmuuttajaa koskeva varoitus..

VAROITUS 99: Lukittu

Katso parametri 18.

Ilmoitetut jännitteet ovat taajuudenmuuttajan välipiirin jännitteitä, joiden toleranssi on ± 5 %. Vastaava verkkojännite on välipiirin jännite jaettuna arvolla $\sqrt{1,35}$.

■ Varoitussana, laajennettu tilasana ja hälytyssana

Varoitussana, tilasana ja hälytyssana näkyy näytössä heksamuotoisena. Jos varoituksia, tilasanoja tai hälytyksiä on useita, näytetään varoitusten, tilasanojen tai hälytysten summa. Varoitussanat, tilasanat ja hälytyssanat ovat myös luettavissa sarjaväylän kautta parametrissa 540, 541 ja 538.

Bitti (heksa)	Varoitussana
000008	HPFB-väylän aikavalvonta
000010	Vakioväylän aikavalvonta
000040	Virtaraja
000080	Moottorin termistori
000100	Moottori ylikuormitettu
000200	Vaihtosuuntaaja ylikuormitettu
000400	Alijännite
000800	Ylijännite
001000	Varoitus alhaisesta jännitteestä
002000	Varoitus suuresta jännitteestä
004000	Vaihevika
010000	Elävän nollan vika
400000	Poissa taajuusalueelta
800000	Profibus-tietoliikennevirhe
40000000	Varoitus kytkentätilasta
80000000	Korkea jäähdytysrivan lämpötila

Bitti (heksa)	Laajennettu tilasana
000001	Ramppaus
000002	AMT käynnissä
000004	Käynnistys myötä-/vastapäivöön
000008	Kiinniajo alas
000010	Kiinniajo ylös
000020	Takaisinkytkentä max.
000040	Takaisinkytkentä min.
000080	Lähtövirta max.
000100	Lähtövirta min.
000200	Lähtötaajuus Max.
000400	Lähtötaajuus min.
002000	Jarrutus
008000	Poissa taajuusalueelta

Bitti (heksa)	Hälytyssana
000002	Laukaisu lukittu
000004	AMT ei ole OK
000040	HPFB-väytän aikavalvonta
000080	Vakioväylän aikavalvonta
000100	Oikosulku
000200	KytKentätila virheellinen
000400	Maavika
000800	Ylivirta
002000	Moottorin termistori
004000	Moottori ylikuormitettu
008000	Vaihtosuuntaaja ylikuormitettu
010000	Alijännite
020000	Ylijännite
040000	Vaihevika
080000	Elävä nolla -vika
100000	Jäähdytysrivan lämpötila on liian korkea
2000000	Profibus-tietoliikennevika
8000000	Liian suuri jännitepiikki
10000000	Sisäinen vika

■ Erikoisolosuhteet

■ Syövyttävä ympäristö

Muiden elektronisten laitteiden tavoin taajuudenmuuttaja sisältää runsaasti mekaanisia ja elektronisia komponentteja, jotka kaikki ovat jossain määrin alttiita ympäristöolosuhteiden vaikutukselle.



Siksi taajuudenmuuttajaa ei tulisi asentaa sellaiseen ympäristöön, jossa on elektronisia komponentteja vaurioittavia höyryjä, hiukkasia tai kaasuja. Ellei tarpeellisiin suoja toimiin ryhdytä, toimintahäiriöiden riski kasvaa ja taajuudenmuuttajan käyttöikä saattaa lyhentyä.

Nesteet saattavat esiintyä ilmassa höyryinä ja kondensoitua taajuudenmuuttajaan. Tämän lisäksi höyryt saattavat syövyttää komponentteja ja metalliosia. Vesihöyry, öljy ja suolavesi saattavat syövyttää komponentteja ja metalliosia. Näillä alueilla laitteet on suositeltavaa asentaa kaappeihin. Kotelointiluokan on oltava vähintään IP 54.

Ilmassa olevat hiukkaset, esim. pölyhiukkaset, saattavat aiheuttaa taajuudenmuuttajassa mekaanisia vaurioita tai sähkö- ja lämpövaurioita. Tyypillisesti sisäilman liiallinen hiukkaspitoisuus ilmenee pölykertymänä taajuudenmuuttajan tuulettimen läheisyydessä. Erittäin pölyiseen ympäristöön suositellaan laitteiden asentamista koteloon. Kotelointiluokan on oltava vähintään IP 54.

Syövyttävät kaasut, kuten rikki-, typpi- ja klooriyhdisteet saattavat lämpimässä ja kosteassa ympäristössä aiheuttaa kemiallisia prosesseja, jotka vaurioittavat taajuudenmuuttajan komponentteja. Tällöin elektroniset komponentit vaurioituvat nopeasti. Tällaiseen ympäristöön suosittelemme raitisilmatuuletettua koteloa, joka estää syövyttävän kaasun pääsyn taajuudenmuuttajalle.



Huom:

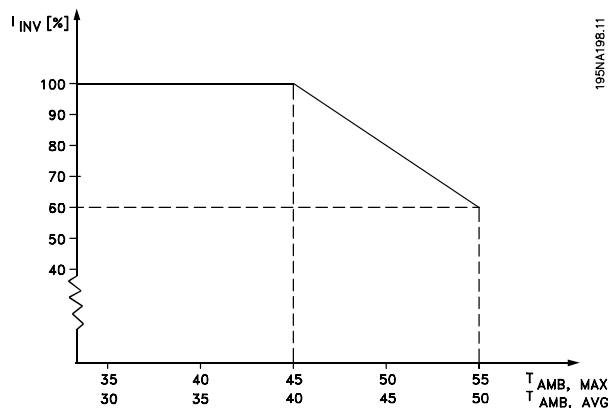
Jos taajuudenmuuttaja asennetaan syövyttävään ympäristöön, toimintahäiriöiden riski kasvaa ja taajuudenmuuttajan käyttöikä lyhenee merkittävästi.

Asennuspaikan höyry-, hiukas- ja kaasupitoisuus tulisi tarkistaa ennen kuin taajuudenmuuttajaa ryhdytään asentamaan. Tämän voi tehdä tarkastelemalla samaan ympäristöön asennettuja muita laitteita. Metalliosissa oleva vesi tai öljy ja metalliosien korrosio kertovat, että ilmassa on haitallisia höyryjä. Pölyiset asennuskaapit tai sähkölaitteet osoittavat, että ilmassa saattaa olla runsaasti hiukkasia. Syövyttävien kaasujen läsnäolo

ilmenee mm. edellisten asennusten kupariosien ja kaapelinpäiden mustumisena.

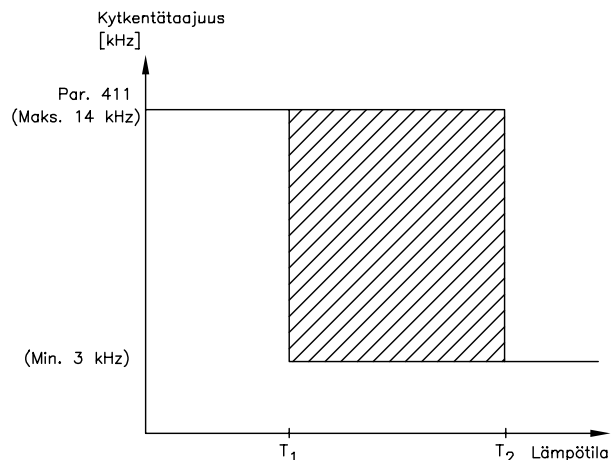
■ Nimellisarvojen redusointi ympäristön lämpötilan perusteella

Ympäristölämpötila ($T_{AMB,MAX}$) on suurin sallittu lämpötila. 24 tunnin aikana mitatun keskiarvon ($T_{AMB,AVG}$) on oltava vähintään 5 °C alempi. Jos taajuudenmuuttajaa käytetään yli 45 °C:een lämpötilassa, on redusoitava nimellislähtövirtaa.



■ Lämpötilasta riippuva kytkentätaajuus

Tällä toiminnolla varmistetaan, että kytkentätaajuus on mahdollisimman suuri ilman, että taajuudenmuuttaja ylikuormittuu termisesti. Sisäinen lämpötila ilmaisee kuormituksen, ympäristön lämpötilan, syöttöjännitteen ja kaapelin pituuden perusteella, miten suuri kytkentätaajuus voi olla. Toiminto varmistaa, että taajuudenmuuttaja säätää automaattisesti kytkentätaajuuden välillä $f_{sw, min} - f_{sw, max}$ (parametri 411), katso allaoleva piirros.



175NA020.13

LC-suodatinta käytettäessä minimikytkentätaajuus on 4,5 kHz.

■ Galvaaninen erotus (PELV)

PELV (Protective Extra Low Voltage) -erotus saavutetaan sijoittamalla galvaaninen erotus ohjauspiiriin ja verkkopotentiaaliin yhteydessä olevien piirien väliin. Erotukset on toteutettu siten, että ne vuoto- ja ilmvälensä puolesta täyttävät vahvistetulle eristykselle asetetut vaatimukset. Vaatimukset on kuvattu standardissa EN 50 178. Asennus vaaditaan myös suoritettavaksi kansallisten PELV-määräysten mukaan.

Kaikki ohjausliittimet, sarjaliikenteen liittimet ja releliittimet on erotettu turvallisesti verkkojännitteestä, eli ne ovat PELV-vaatimusten mukaisia. Ohjausliittimiin 12, 18, 19, 20, 27, 29, 33, 42, 46, 50, 53, 55 ja 60 liitetyt piirit ovat galvaanisesti yhteydessä toisiinsa. Kenttäväylään liitetty sarjaportti on erotettu galvaanisesti ohjausliittimistä, ja tämä muodostaa itsessään toimivan eristyksen.

Liittimiin 1 - 3 liitetyt releliittimet on erotettu muista ohjauspiireistä vahvistetulla tai kaksinkertaisella erotuksella, eli PELV-vaatimukset toteutuvat, vaikka releliittimissä olisikin verkon potentiaali.

Varma sähköinen erotus saavutetaan, kun käytetään seuraavassa mainittuja piirikomponentteja. Ne ovat EN 50 178 -standardin vahvistettua erotusta ja siihen liittyviä testejä koskevien määräysten mukaisia.

1. Muuntaja ja optinen erotus jännitteensyötössä.
2. Optinen erotus moottorin perusohjauksen ja ohjauskortin välillä.
3. Erotus ohjauskortin ja teho-osan välillä.
4. Relekontaktorit ja -liittimet ohjauskortin muihin piireihin.

Ohjauskortin PELV-erotus taataan seuraavien edellytyksin:

- TT-verkoissa, jossa vaiheen ja maan välinen potentiaaliero on enintään 300 Vrms.
- TN-verkoissa, jossa vaiheen ja maan välinen potentiaaliero on enintään 300 Vrms.
- IT-verkoissa, jossa vaiheen ja maan välinen potentiaaliero on enintään 400 Vrms.

Jotta PELV-vaatimukset toteutuisivat, kaikki ohjausliittimiin tehtävät liitokset on tehtävä PELV-vaatimusten mukaisesti, esimerkiksi termistorien erotuksen on oltava vahvistettu tai kaksinkertainen.

■ EMC-emissio

Allaolevat koetulokset on saatu järjestelmällä, johon kuuluu VLT 2800 -sarjan taajuudenmuuttaja, suojattu ohjauskaapeli, potentiometrilla varustettu ohjausyksikkö, suojattu moottorikaapeli ja LCP-yksikkö kaapeleineen.

VLT 2803 - 2875	Emissio			
	Teollinen ympäristö		Asunnot, työpaikat ja kevyt teollisuus	
	EN 55011 luokka 1A		EN 55011 luokka 1B	
Asetukset	Johtimissa 150 kHz-30 MHz	Säteilleet 30 MHz-1 GHz	Johtimissa 150 kHz-30 MHz	Säteilleet 30 MHz-1 GHz
400 V -versio, jossa 1A-luokan RFI-suodatin	Kyllä 25 m suojattu	Kyllä 25 m suojattu	Ei	Ei
400 V -versio, jossa 1A-luokan RFI-suodatin (R5: tietoliikenneverkkoa varten)	Kyllä 5 m suojattu	Kyllä 5 m suojattu	Ei	Ei
200 V -versio, jossa 1A-luokan RFI-suodatin 1.	Kyllä 40 m suojattu	Kyllä 40 m suojattu	Kyllä 15 m suojattu	Ei
200 V -versio, jossa 1A-luokan RFI-suodatin (R4: RCD:tä varten)	Kyllä 20 m suojattu	Kyllä 20 m suojattu	Kyllä 7 m suojattu	Ei
400 V -versio, jossa 1A + 1B-luokan RFI-suodatin	Kyllä 50 m suojattu	Kyllä 50 m suojattu	Kyllä 25 m suojattu	Ei
200 V -versio, jossa 1A + 1B-luokan RFI-suodatin 1.	Kyllä 100 m suojattu	Kyllä 100 m suojattu	Kyllä 40 m suojattu	Ei
VLT 2880 -2882	Emissio			
	Teollinen ympäristö		Asunnot, työpaikat ja kevyt teollisuus	
	EN 55011 luokka 1A		EN 55011 luokka 1B	
Asetukset	Johtimissa 150 kHz - 30 MHz	Säteilleet 30 MHz - 1 GHz	Johtimissa 150 kHz - 30 MHz	Säteilleet 30 MHz - 1 GHz
400 V -versio, jossa 1B-luokan RFI-suodatin	Kyllä 50	Kyllä 50	Kyllä 50	Ei

1. VLT 2822-2840 3 x 200-240 V -laitteille on voimassa arvot, jotka koskevat 400 V versiota, jossa on 1A-luokan RFI-suodatin.

- **EN 55011: Emissio**

Teollisten, tieteellisten ja lääketieteellisten suurtaajuuslaitteiden (ISM) aiheuttamien radiohäiriöiden kynnyksarvot ja mittausmenetelmät.

Luokka 1A:

Teollisuusympäristössä käytettävät laitteet.

Luokka 1B:

Laitteet, joita käytetään yleisen sähköverkon alueella (asunnot, työpaikat ja kevyt teollisuus).



Huom:

Tämä tuote kuuluu standardin IEC61800-3 mukaiseen rajoitetun myyntijakelun luokkaan.

Tuote saattaa aiheuttaa asuinympäristössä radiohäiriöitä, jolloin käyttäjän on tehtävä niiden poistamisen edellyttämät toimet.

■ **UL-vaatimukset**

Tämä laite on UL-hyväksytty.

■ Yleiset tekniset tiedot

Verkköjännite (L1, L2, L3):

Verkköjännite VLT 2803-2815 220 - 240 V (N, L1)	1 x 220 / 230 / 240 V ±10%
Verkköjännite VLT 2803-2840 200 -240 V	3 x 200 / 208 / 220 / 230 / 240 V ±10%
Verkköjännite VLT 2805-2882 380 - 480 V	3 x 380 / 400 / 415 / 440 / 480 V ±10%
Syöttöjännitetaajuus	50/60 Hz ± 3 Hz
Verkköjännitteen suurin vaihtelu	± 2.0% nimellisyöttöjännitteestä
Todellisen tehon kerroin (λ)	0,90 nimellisestä nimelliskuormituksella
Siirrosvirran tehokerroin (cos ϕ)	lähes pätöteho (>0,98)
KytKentöjä verkköjännitetuloon L1, L2, L3	2 kertaa/min.
Suurin oikosulkuvirta	100 000 A

Katso Suunnitteluoppaan jakso Erikoisolosuhteet

Lähtötiedot (U, V, W):

Lähtöjännite	0 -100% verkköjännitteestä
Lähtötaajuus	0,2 -132 Hz, 1 -1000 Hz
Moottorin nimellisjännite, 200 -240 V -laitteet	200 / 208 / 220 / 230 / 240 V
Moottorin nimellisjännite, 380 -480 V -laitteet	380 / 400 / 415 / 440 / 460 / 480 V
Moottorin nimellistaajuus	50 / 60 Hz
KytKentä lähtöön	Rajoittamaton
Kiihdytys- ja hidastusajat	0.02 -3600 sekuntia.

Momenttikäyrä:

Käynnistysmomentti (parametri 101 Momenttikäyttätyminen = Vakiomomentti)	160% 1 min ajan*
Käynnistysmomentti (parametri 101 Momenttikäyttätyminen = Muuttuva momentti)	160% 1 min ajan*
Käynnistysmomentti (parametri 119 Korkea käynnistysmomentti))	180 % 0,5 s:n ajan*
Ylimomentti (parametri 101 Momenttikäyttätyminen = Vakiomomentti)	160%*
Ylimomentti (parametri 101 Momenttikäyttätyminen = Muuttuva momentti)	160%*

*Prosenttiluku viittaa taajuudenmuuttajan nimellisvirtaan.

Ohjauskortti, digitaalitulot:

Ohjelmoitavien digitaalitulotien määrä	5
Liittimet	18, 19, 27, 29, 33
Jännitetaso	0 - 24 V DC (PNP positiivinen logiikka)
Jännitetaso, looginen '0'	<5 V DC
Jännitetaso, looginen '1'	> 10 V DC
Suurin jännite tulossa	28 V DC
Tuloresistanssi, R_i (liittimet 18, 19, 27, 29)	noin 4 kOhm
Tulovastus R_i (liitin 33)	noin 2 kOhm

Kaikki digitaalitulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelaitteista. Katso jakso Galvaaninen erotus.

Ohjauskortti, analogiatulot:

Analogisia jännitetuloja	1 kpl
Liittimet	53
Jännitetaso	0 - 10 V DC (skaalattava)
Tuloresistanssi, R_i	noin 10 kOhm
Suurin jännite	20 V
Analogisia virtatuloja	1 kpl
Liittimet	60
Virta-alue	0/4 - 20 mA (skaalattava)
Tuloresistanssi, R_i	n. 300 Ω
Maksimivirta	30 mA
Analogiatulon resoluutio	10 bittiä
Analogiatulojen tarkkuus	Suurin virhe 1 % täydestä näytämästä
Pyyhkäisyväli	13,3 ms

*Analogiatulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelit-
timistä. Katso jakso Galvaaninen erotus.*

 Ohjauskortti, pulssitulo:

Ohjelmoitavia pulssituloja 1 kpl	1
Liittimet	33
Maks. taajuus liittimessä 33	67,6 kHz (Push-pull)
Maks. taajuus liittimessä 33	5 kHz (avoin kollektori)
Min. taajuus liittimessä 33	4 Hz
Jännitetaso	0 - 24 V DC (PNP positiivinen logiikka)
Jännitetaso, looginen '0'	<5 V DC
Jännitetaso, looginen '1'	> 10 V DC
Suurin jännite tulossa	28 V DC
Tuloresistanssi, R_i	noin 2 kOhm
Pyyhkäisyväli	13,3 ms
Resoluutio	10 bittiä
Tarkkuus (100 Hz - 1 kHz) liittimessä 33	Suurin virhe: 0,5% koko näytämästä
Tarkkuus (1 kHz - 67,6 kHz) liittimessä 33	Suurin virhe: 0.1% täydestä näytämästä

*Pulssitulo (liitin 33) on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelit-
timistä. Katso jakso Galvaaninen erotus.*

 Ohjauskortti, digitaali-/pulssilähdöt:

Ohjelmoitavia digitaali-/pulssilähtöjä	1 kpl
Liittimet	46
Digitaali-/taajuuslähdon virta-alue	0 - 24 V DC (O.C.PNP)
Suurin lähtövirta digitaali-/taajuuslähdössä	25 mA.
Maksimikuormitus digitaali-/taajuuslähdössä	1 k Ω
Taajuuslähdon suurin kapasitanssi	10 nF
Pienin lähtötaajuus taajuuslähdössä	16 Hz
Suurin lähtötaajuus taajuuslähdössä	10 kHz
Taajuuslähdon tarkkuus	Suurin virhe: 0,2 % koko näytämästä
Taajuuslähdon resoluutio	10 bittiä

*Digitaalilähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelit-
timistä. Katso jakso Galvaaninen erotus.*

Ohjauskortti, analogialähdöt:

Ohjelmoitavia analogialähtöjä	1
Liittimet	42
Analogialähdön virta-alue	0/4 - 20 mA
Suurin kuorma runkoon analogialähdössä	500 Ω
Analogialähdön tarkkuus	Suurin virhe: 1,5 % koko näyttämästä
Analogialähdön resoluutio	10 bittiä

Analogialähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelaittimista. Katso jakso Galvaaninen erotus.

Ohjauskortti, 24 V DC -lähtö:

Liittimet	12
Suurin kuorma	130 mA

24 V DC jännitelähde on erotettu galvaanisesti verkkojännitteestä (PELV), mutta sillä on sama potentiaali kuin analogia- ja digitaalituloilla ja -lähdöillä. Katso jakso Galvaaninen erotus.

Ohjauskortti, 10 V DC -lähtö:

Liittimet	50
Lähtöjännite	10.5 V ±0.5 V
Suurin kuorma	15 mA

10 V DC jännitelähde on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjännitelaittimista. Katso jakso Galvaaninen erotus.

Ohjauskortti, RS 485 -sarjaliikenne:

Liittimet	68 (TX+, RX+), 69 (TX-, RX-)
Liitin 67	+ 5 V
Liitin 70	Liittimien 67, 68 ja 69 runko

Täysi galvaaninen erotus. Katso jakso Galvaaninen erotus.
DeviceNet-yksiköt: katso VLT 2800 DeviceNet -käsikirja MG.90.BX.YY.

Relelähhdöt:

Ohjelmoitavia relelähtöjä 1 kpl	1
Liittimet, ohjauskortti	1 - 3 (auki), 1 - 2 (kiinni)
Suurin kuorma (AC) ohjauskortin liittimissä 1-3, 1-2	240 V AC, 2 A
Pienin kuorma ohjauskortin liittimissä 1-3, 1-2	24 V DC 10 mA, 24 V AC 100 mA

Releen katkaisin on erotettu muusta virtapiiristä vahvistetulla eristyksellä. Katso jakso Galvaaninen erotus.

Kaapelien pituudet ja poikkipinta-alat:

Enimmäispituus, suojattu kaapeli	40 m
Enimmäispituus, suojaamaton kaapeli	75 m
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli ja moottorikuristimet	100 m
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojaamaton kaapeli ja moottorikuristimet	200 m
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli ja RFI/1B-suodatin	200 V, 100 m
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli ja RFI/1B-suodatin	400 V, 25 m
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli ja RFI 1B/LC-suodatin	400 V, 25 m

Moottorikaapelin enimmäispoikkipinta, katso seuraava jakso.

Ohjauskaapelien suurin poikkipinta-ala, jäykkä johdin	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Ohjauskaapelien suurin poikkipinta-ala, taipuisa johdin	1 mm ² /18 AWG
Ohjauskaapelien suurin poikkipinta-ala, sisävaipalla varustettu johdin	0,5 mm ² /20 AWG

EN 55011 1A ja EN 55011 1B -normien noudattaminen edellyttää joissakin tapauksissa lyhyempien moottorikaapeleiden käyttöä. Katso EMC-emissio.

Ohjausominaisuudet:

Taajuusalue	0,2 -132 Hz, 1 -1000 Hz
Lähtötaajuuden resoluutio	0,013 Hz, 0,2 - 1000 Hz
Toistotarkkuus <i>Täsmällisessä käynnistyksessä/pysäytyksessä</i> (liittimet 18, 19)	≤ ± 0.5 msec
Järjestelmän vasteaika (liittimet 18, 19, 27, 29, 33)	≤ 26.6 msec
Nopeus, ohjausalue (avoin piiri)	1:15 synkroninopeudesta
Nopeus, ohjausalue (suljettu piiri)	1:120 synkroninopeudesta
Nopeus, tarkkuus (avoin piiri)	90-3600 1/min: Maksimivirhe ±23 rpm
Nopeus, tarkkuus (suljettu piiri)	30-3600 1/min: Maksimivirhe ±7,5 rpm

Kaikki ohjausominaisuudet 4-napaisella epätahtimoottorilla

Käyttöympäristöt:

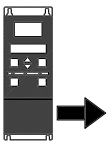

Kotelointi	IP 20
Kotelointi ja optiot	NEMA 1
Tärinätesti	0,7 g
Suurin suhteellinen ilmankosteus	5 % -93% käytön aikana
Ympäristön lämpötila	Enintään 45 °C (vuorokauden keskiarvo enintään 40 °C)
<i>Redusointi ilman korkean lämpötilan vuoksi, katso Suunnitteluoppaan jakso Erikoisolosuhteet</i>	
Pienin ympäristön lämpötila, täysi toiminta	0 °C
Pienin ympäristön lämpötila, rajoitettu teho	- 10 °C
Lämpötila varastoinnin/kuljetuksen aikana	-25 - +65/70 °C
Enimmäiskorkeus merenpinnan yläpuolella	1 000 m
<i>Redusointi korkean ilmanpaineen vuoksi, katso Suunnitteluoppaan jakso Erikoisolosuhteet</i>	
Käytetyt EMC-standardit, emissio	EN 50081-2/2, EN 61800-3, EN 55011
Käytetyt EMC-standardit, sieto	EN 50082-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6, EN 61800-3

Katso Suunnitteluoppaan luku Erikoisolosuhteet

Suojaukset:

- Moottorin elektroninen lämpösuoja ylikuormitusta vastaan.
- Tehomodulin lämpötilan valvonta varmistaa, että taajuudenmuuttaja pysäyttää toiminnan, jos lämpötila nousee arvoon 100 °C. Yliämpötila voidaan kuitata vasta sitten, kun tehomodulin lämpötila on alle 70 °C.
- Taajuudenmuuttaja on suojattu liittimien U, V, W oikosulkua vastaan.
- Jos verkkovaihe puuttuu, taajuudenmuuttaja pysäyttää toiminnan.
- Välipiirin jännitteen valvonta varmistaa, että taajuudenmuuttaja pysäyttää toiminnan, jos välipiirin jännite on liian suuri tai liian pieni.
- Taajuudenmuuttaja on suojattu liittimien U, V, W maasulkua vastaan.

■ Tekniset tiedot, verkkojännite1 x 220 - 240 V / 3 x200 - 240 V

Kansainvälisten määräysten mukainen	Tyyppi	2803	2805	2807	2811	2815	2822	2840	
	Lähtövirta (3 x 200 - 480 V)	I_{INV} [A]	2.2	3.2	4.2	6.0	6.8	9.6	16
		I_{MAX} (60s) [A]	3.5	5.1	6.7	9.6	10.8	15.3	25.6
	Lähtöteho (230 V)	S_{INV} [KVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	3.8	6.4
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.7
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [hv]	0.5	0.75	1.0	1.5	2.0	3.0	5.0
	Moottorikaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Tulovirta (1 x 220 -240 V)	$I_{L,N}$ [A]	5.9	8.3	10.6	14.5	15.2	-	-
		$I_{L,MAX}$ (60s) [A]	9.4	13.3	16.7	23.2	24.3	-	-
	Tulovirta (3 x 200 -240 V)	$I_{L,N}$ [A]	2.9	4.0	5.1	7.0	7.6	8.8	14.7
		$I_{L,MAX}$ (60s) [A]	4.6	6.4	8.2	11.2	12.2	14.1	23.5
	Syöttökaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Etusulakkeet, enintään	IEC/UL ²⁾ [A]	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	25/25
	Hyötysuhde ³⁾	[%]	95	95	95	95	95	95	95
	Tehohäviö max. kuormituksella	[W]	24	35	48	69	94	125	231
	Paino	[kg]	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	3,7	6.0
	Kotelointi ⁴⁾	tyyppi	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20

- American Wire Gauge. Kaapelin suurin poikkipinta on suurin kaapelin poikkipinta-ala, joka voidaan asentaa liittimin. Noudata aina kansallisia ja paikallisia määräyksiä.
- Asennukseen on käytettävä tyyppin gG etusulakkeita IEC-sääntöjen mukaisesti. UL/cUL-hyväksyntä edellyttää, että käytetään etusulakkeita tyyppiä Bussmann KTN-R 200 V, KTS-R 500 V tai Ferraz Shawmut, tyyppi ATMR (max. 30A). Sulakkeet on sijoitettava suojaamaan piiriä, jonka oikosulkuvirta on enintään 100 000 A rms (symmetrinen), 500 V.
- Mitattu 25 m suojatulla moottorikaapelilla nimelliskuormituksella ja -taajuudella.
- IP 20 -kotelointi on vakiokotelointi VLT 2805-2875 -taajuudenmuuttajalle, kun taas NEMA 1 on optio.

■ Tekniset tiedot, verkkojännite 3 x 380 - 480 V

Kansainvälisten määräysten mukainen	Tyyppi	2805	2807	2811	2815	2822	2830	
	Lähtövirta (3 x 380 - 480 V)	I_{INV} [A]	1.7	2.1	3.0	3.7	5.2	7.0
		I_{MAX} (60s) [A]	2.7	3.3	4.8	5.9	8.3	11.2
	Lähtöteho (400 V)	S_{INV} [KVA]	1.1	1.7	2.0	2.6	3.6	4.8
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [kW]	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [hv]	0.75	1.0	1.5	2.0	3.0	4.0
	Moottorikaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Tulovirta (3 x 380 - 480 V)	$I_{L,N}$ [A]	1.6	1.9	2.6	3.2	4.7	6.1
		$I_{L,MAX}$ (60s)[A]	2.6	3.0	4.2	5.1	7.5	9.8
	Syöttökaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Etusulakkeet, enintään	IEC/UL ²⁾ [A]	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20
	Hyötysuhde ³⁾	[%]	96	96	96	96	96	96
	Tehohäviö max. kuormituksella	[W]	28	38	55	75	110	150
	Paino	[kg]	2.1	2.1	2.1	2.1	3.7	3.7
	Kotelointi ⁴⁾	tyyppi	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20
	<hr/>							
	Kansainvälisten määräysten mukainen	Tyyppi	2840	2855	2875	2880	2881	2882
	Lähtövirta (3 x 380 - 480 V)	I_{INV} [A]	9.1	12	16	24	32.0	37.5
		I_{MAX} (60s) [A]	14.5	19.2	25.6	38.4	51.2	60.0
	Lähtöteho (400 V)	S_{INV} [KVA]	6.3	8.3	11.1	16.6	22.2	26.0
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [kW]	4.0	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5
	Tyypillinen akseliteho	$P_{M,N}$ [hv]	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0
	Moottorikaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6	16/6
	Tulovirta (3 x 380 - 480 V)	$I_{L,N}$ [A]	8.1	10.6	14.9	24.0	32.0	37.5
		$I_{L,MAX}$ (60s)[A]	13.0	17.0	23.8	38.4	51.2	60
	Syöttökaapelin enimmäispoikkipinta	[mm ² /AWG] ¹⁾	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6	16/6
	Etusulakkeet, enintään	IEC/UL ²⁾ [A]	20/20	25/25	25/25	50/50	50/50	50/50
	Hyötysuhde ³⁾	[%]	96	96	96	97	97	97
	Tehohäviö max. kuormituksella	[W]	200	275	372	412	562	693
	Paino	[kg]	3.7	6.0	6.0	18.5	18.5	18.5
	Kotelointi ⁴⁾	tyyppi	IP20	IP20	IP20	IP20/ NEMA 1	IP20/ NEMA 1	IP20/ NEMA 1

1. American Wire Gauge. Kaapelin suurin poikkipinta on suurin kaapelin poikkipinta-ala, joka voidaan asentaa liittimin. Noudata aina kansallisia ja paikallisia määräyksiä.

2. Asennukseen on käytettävä tyyppin gG etusulakkeita IEC-sääntöjen mukaisesti. UL/cUL-hyväksyntä edellyttää, että käytetään etusulakkeita tyyppiä Bussmann KTN-R 200 V, KTS-R 500 V tai Ferraz Shawmut, tyyppi ATMR (max. 30A). Sulakkeet on sijoitettava suojaamaan piiriä, jonka oikosulkuvirta on enintään 100 000 A rms (symmetrinen), 500 V.

3. Mitattu 25 m suojatulla moottorikaapelilla nimelliskuormituksella ja -taajuudella.

4. IP 20 -kotelointi on vakiokotelointi VLT 2805-2875 -taajuudenmuuttajalle, kun taas NEMA 1 on optio.

■ Muu kirjallisuus**■ Toimitetaan laitteen mukana**

Alla on katsaus VLT 2800 -taajuudenmuuttajaa koskevaan kirjallisuuteen. Tiedot saattavat vaihdella maittain.

Toimitetaan laitteen mukana

Käyttöohje MG.28.AX.YY

Muu kirjallisuus, VLT 2800:

Suunnitteluopas MG.28.EX.YY
Datalehti MD.28.AX.YY

VLT 2800:n käyttöohjeet

LCP remote-mounting kit MI.56.AX.51
Filter instruction MI.28.B1.02
VLT 2800 DeviceNet cable MI.28.F1.02
Cold plate MI.28.D1.02
Precise stop MI.28.C1.02

Tietoliikenne, VLT 2800:

Profibus-käsikirja MG.90.AX.YY
VLT 2800 DeviceNet -käsikirja MG.90.BX.YY

X = painoksen numero

YY = kieliversio

■ Parametrituettelo tehdasasetuksineen

PNU #	Parametrinkuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-tyyppi
001	Kieli	Englanti	Ei	0	5
002	Local/remote operation	Remote controlled	Kyllä	0	5
003	Paikallisohjearvo	000,000.000	Kyllä	-3	4
004	Asetusvalinnat	Asetus 1	Ei	0	5
005	Asetusten ohjelmointi	Asetusvalinnat	Ei	0	5
006	Asetusten kopiointi	Ei kopiointia	Ei	0	5
007	LCP-kopiointi	Ei kopiointia	Ei	0	5
008	Display scaling	1.00	Kyllä	-2	6
009	Suuri näytön lukema	Taajuus [Hz]	Kyllä	0	5
010	Small display line 1,1	Reference [%]	Kyllä	0	5
011	Small display line 1,2	Moottorin virta [A]	Kyllä	0	5
012	Small display line 1.3	Teho [kW]	Kyllä	0	5
013	Paikallisohjaus	Kauko-ohjaus as par. 100	Kyllä	0	5
014	Local stop/reset	Active	Kyllä	0	5
015	Local jog	Not active	Kyllä	0	5
016	Paikallinen suunnanvaihto	Not active	Kyllä	0	5
017	Local reset of trip	Active	Kyllä	0	5
018	Tietojen muutoksen lukitus	Ei lukittu	Kyllä	0	5
019	Operating status at power-up	Forced stop, use saved ref.	Kyllä	0	5
020	Lock for Hand mode	Active	Ei	0	5
024	User-defined Quick Menu	Not active	Ei	0	5
025	Quick Menu Setup	000	Ei	0	6

4-asetukset

'Yes' tarkoittaa, että parametri voidaan ohjelmoida erikseen jokaisessa neljässä Asetuksessa, eli samalla parametrilla voi olla neljä erilaista data-arvoa. 'No' tarkoittaa, että data-arvo on sama kaikissa asetuksissa.

Muunnosindeksi:

Tämä numero viittaa muunnoskertoimeen, jota käytetään kirjoitettaessa tai luettaessa taajuudenmuuttajaan/-muuttajasta sarjaportin kautta. Katso *Tietolaji* kohdasta *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaassa*.

Datatyypit:

Datatyypit ilmaisee sanoman tyypin ja pituuden.

Datatyypit	Kuvaus
3	Kokonaisluku 16
4	Kokonaisluku 32
5	Etumerkitön 8
6	Etumerkitön 16
7	Etumerkitön 32
9	Merkkijono

PNU #	Parametrin kuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Tietolaji
100	Configuration	Avoimen piirin nopeudenohjaus	Kyllä	0	5
101	Momenttikäyrä	CONSTANT TORQUE	Kyllä	0	5
102	Moottorin teho, $P_{M,N}$	Laitteen mukaan	Kyllä	1	6
103	Moottorin jännite $U_{M,N}$	Laitteen mukaan	Kyllä	-2	6
104	Moottorin taajuus $f_{M,N}$	50 Hz	Kyllä	-1	6
105	Moottorin virta $I_{M,N}$	riippuu valitusta moottorista	Kyllä	-2	7
106	Moottorin nimellinopeus	riippuu parametrilla 102	Kyllä	0	6
107	Automaattinen moottorin säätö	Optimointi ei käytössä	Kyllä	0	5
108	Staattorin resistanssi R_S	riippuu valitusta moottorista	Kyllä	-3	7
109	Staattorin reaktanssi X_S	riippuu valitusta moottorista	Kyllä	-2	7
117	Resonanssin vaimennus	OFF	Kyllä	0	6
119	Suuri käynnistysmomentti	0,0 s	Kyllä	-1	5
120	Käynnistysviive	0,0 s	Kyllä	-1	5
121	Käynnistystoiminto	Vapaa rullaus käynnistysviiveen aik.	Kyllä	0	5
122	Toiminto pysäytettäessä	Vapaa rullaus	Kyllä	0	5
123	Minimitaajuus aktivoitaessa par. 122	0,1 Hz	Kyllä	-1	5
126	Tasavirtajarrutuksen vaikutusaika	10 s	Kyllä	-1	6
127	Tasavirtajarrun kytkentätaajuus	OFF	Kyllä	-1	6
128	Moottorin lämpösuojaus	Ei käytössä	Kyllä	0	5
130	Käynnistystaajuus	0,0 Hz	Kyllä	-1	5
131	Jännite käynnistettäessä	0,0 V	Kyllä	-1	6
132	Tasavirtajarrutuksen jännite	0%	Kyllä	0	5
133	Käynnistysjännite	Laitteen mukaan	Kyllä	-2	6
134	Kuormituksen kompensointi	100 %	Kyllä	-1	6
135	Jännite-/taajuussuhde	Laitteen mukaan	Kyllä	-2	6
136	Jättämäkompensointi	100 %	Kyllä	-1	3
137	Tasavirtapitojännite	0%	Kyllä	0	5
138	Jarrun laukaisutaajuus	3,0 Hz	Kyllä	-1	6
139	Jarrun kytkentätaajuus	3,0 Hz	Kyllä	-1	6
140	Virta, minimiarvo	0%	Kyllä	0	5
142	Vuotoreaktanssi	riippuu valitusta moottorista	Kyllä	-3	7
143	Sisäisen tuulettimen valvonta	Automaattinen	Kyllä	0	5
144	Vaihtovirtajarrutekijä	1.30	Kyllä	-2	5
146	Kuittausjännitevektori	Ei käytössä	Kyllä	0	5

PNU #	Parametrin kuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-tyyppi
200	Output frequency range	Clockwise only, 0-132 Hz	Yes	0	5
201	Output frequency, low limit f_{MIN}	0,0 Hz	Yes	-1	6
202	Output frequency, high limit f_{MAX}	132 Hz	Yes	-1	6
203	Reference range	Min ref - Max ref.	Yes	0	5
204	Minimum ref Ref_{MIN}	0,000 Hz	Yes	-3	4
205	Maximum ref Ref_{MAX}	50,000 Hz	Yes	-3	4
206	Ramp type	Linear	Yes	0	5
207	Ramp-up time 1	3,00 sec.	Yes	-2	7
208	Ramp-down time 1	3,00 sec.	Yes	-2	7
209	Ramp-up time 2	3,00 sec.	Yes	-2	7
210	Ramp-down time 2	3,00 sec.	Yes	-2	7
211	Jog ramp time	3,00 sec.	Yes	-2	7
212	Quick stop ramp-down time	3,00 sec.	Yes	-2	7
213	Jog frequency	10,0 Hz	Yes	-1	6
214	Reference function	Sum	Yes	0	5
215	Preset reference 1	0,00%	Yes	-2	3
216	Preset reference 2	0,00%	Yes	-2	3
217	Preset reference 3	0,00%	Yes	-2	3
218	Preset reference 4	0,00%	Yes	-2	3
219	Catch up/slow down reference	0,00%	Yes	-2	6
221	Current limit	160 %	Yes	-1	6
223	Warn. Low current	0,0 A	Yes	-1	6
224	Warn. High current	I_{MAX}	Yes	-1	6
225	Warn. Low frequency	0,0 Hz	Yes	-1	6
226	Warn. High frequency	132,0 Hz	Yes	-1	6
227	Warn. Low feedback	-4000,000	Yes	-3	4
228	Warn. High feedback	4000,000	Yes	-3	4
229	Frequency bypass bandwidth	0 Hz (OFF)	Yes	0	6
230	Frequency bypass 1	0,0 Hz	Yes	-1	6
231	Frequency bypass 2	0,0 Hz	Yes	-1	6

PNU #	Parametrinkuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-laji
302	Relay output 18	Käynnistys	Kyllä	0	5
303	Relay output 19	Suunnanvaihto	Kyllä	0	5
304	Relay output 27	Control ready Yes	Kyllä	0	5
305	Relay output 29	Ryömintä	Kyllä	0	5
307	Relay output 33	Ei toimintoa	Kyllä	0	5
308	Liitin 53, analoginen tulojännite	Ohjearvon	Kyllä	0	5
309	Liitin 46 digital output	0,0 V	Kyllä	-1	6
310	Liitin Control ready	10,0 V	Kyllä	-1	6
314	Liitin 46 Max. pulse output	Ei toimintoa	Kyllä	0	5
315	Liitin 60, min. skaalaus	0,0 mA	Kyllä	-4	6
316	Liitin 60, maks. skaalaus	20,0 mA	Kyllä	-4	6
317	Aikavalvonta	10 s	Kyllä	-1	5
318	Toiminta aikakatkaisun jälkeen	Ei toimintoa	Kyllä	0	5
319	Liitin 42, analogialähtö	0 - I _{MAX} = 0-20 mA	Kyllä	0	5
323	Relelähtö	Ohjaus valmis	Kyllä	0	5
327	Pulssiohjearvo/FB	5000 Hz	Kyllä	0	7
341	Liitin 46 digitaalinen lähtö	Ohjaus valmis	Kyllä	0	5
342	Liitin 46 Maksimipulssilähtö	5000 Hz	Kyllä	0	6
343	Täsmällinen pysäytystoiminto	Tavanomainen rampipysäytys	Kyllä	0	5
344	Laskurin arvo	100000 pulssia	Kyllä	0	7
349	Järjestelmän viiveaika	10 ms	Kyllä	-3	6

4-asetukset

'Yes' tarkoittaa, että parametri voidaan ohjelmoida erikseen jokaisessa neljässä Asetuksessa, eli samalla parametrilla voi olla neljä erilaista data-arvoa. 'No' tarkoittaa, että data-arvo on sama kaikissa asetuksissa.

Muunnosindeksi:

Tämä numero viittaa muunnoskertoimeen, jota käytetään kirjoitettaessa tai luettaessa taajuudenmuuttajaan/-muuttajasta sarjaportin kautta. Katso *Tietolaji* kohdasta *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaassa*.

Datatyypit:

Datatyypit ilmaisee sanoman tyypin ja pituuden.

Datatyypit	Kuvaus
3	Kokonaisluku 16
4	Kokonaisluku 32
5	Etumerkitön 8
6	Etumerkitön 16
7	Etumerkitön 32
9	Merkkijono

PNU #	Parametrinkuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-laji
400	Jarrustustoiminto	Riippuu laitetyypistä	Ei	0	5
405	Kuittaustoiminto	Manuaalinen kuittaus	Kyllä	0	5
406	Aut. uudelleenkäynn.aika	5 s	Kyllä	0	5
409	Laukaisuviiveen ylivirta	Ei päällä (61 s)	Kyllä	0	5
411	Kytkeäntaajuus	4,5 kHz	Kyllä	0	6
412	VARCARRIER FREQ	Ei LC-suodatinta	Kyllä	0	5
413	Ylimodulointitoiminto	Käytössä	Kyllä	0	5
414	Takaisinkytkentä	0.000	Kyllä	-3	4
415	Takaisinkytkentä	1500.000	Kyllä	-3	4
416	Prosessiyksiköt	Ei yksikköä	Kyllä	0	5
417	Nopea PID suht. vahv.	0.010	Kyllä	-3	6
418	Nopea PID integr.	100 ms	Kyllä	-5	7
419	Nopea PID, derivointiaika	20,00 ms	Kyllä	-5	7
420	Nopea PID deriv. vahvistus raja	5.0	Kyllä	-1	6
421	PID - alipäästösuodatin	20 ms	Kyllä	-3	6
423	Jännite U1	par. 103	Kyllä	-1	6
424	Taajuus F1	Param. 104	Kyllä	-1	6
425	Jännite U2	par. 103	Kyllä	-1	6
426	Taajuus F2	par. 104	Kyllä	-1	6
427	Jännite U3	par. 103	Kyllä	-1	6
428	Taajuus F3	par. 104	Kyllä	-1	6
437	PROC. PID nro/inv.	Normaali	Kyllä	0	5
438	PROC. PID:n anti-windup	Active	Kyllä	0	5
439	PROC. PID:n käynnistystaajuus	Param. 201	Kyllä	-1	6
440	PROC. PID:n käynnistys suhteellinen vahv.	0.01	Kyllä	-2	6
441	PROC. PID, integrointiaika	Ei päällä (9999,99 s)	Kyllä	-2	7
442	PROC. PID:n derivointiaika	Ei päällä (0,00 s).	Kyllä	-2	6
443	PROC. PID deriv. vahv.raja	5.0	Kyllä	-1	6
444	PROC. PID-alipäästösuodatusaika	0,02 s	Kyllä	-2	6
445	Kytkeytyminen pyörivään moottoriin	Ei voimassa	Kyllä	0	5
451	Nopea PID eteenpäinsyötön tekijä	100%	Kyllä	0	6
452	Ohjaimen alue	10 %	Kyllä	-1	6
456	Jarrutusjännitteen alennus		Kyllä	0	5
461	Takaisinkytkennän muunnos	Lineaarinen	Kyllä	0	5

PNU #	Parametrin kuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-tyyppi
500	Address	1	No	0	5
501	Baud rate	9600 Baud	No	0	5
502	Coast	Logic or	Yes	0	5
503	Quick stop	Logic or	Yes	0	5
504	DC brake	Logic or	Yes	0	5
505	Start	Logic or	Yes	0	5
506	Reversing	Logic or	Yes	0	5
507	Selection of Setup	Logic or	Yes	0	5
508	Selection of preset ref.	Logic or	Yes	0	5
509	Bus jog 1	10.0 Hz	Yes	-1	6
510	Bus jog 2	10.0 Hz	Yes	-1	6
512	Telegram profile	FC protocol	Yes	0	5
513	Bus time interval	1 sec.	Yes	0	5
514	Bus time interval function	Off	Yes	0	5
515	Data readout: Reference%		No	-1	3
516	Data readout: Reference [unit]		No	-3	4
517	Data readout: Feedback [unit]		No	-3	4
518	Data readout: Frequency		No	-1	3
519	Data readout: Frequency x scaling		No	-1	3
520	Data readout: Motor current		No	-2	7
521	Data readout: Torque		No	-1	3
522	Data readout: Power [kW]		No	1	7
523	Data readout: Power [HP]		No	-2	7
524	Data readout: Motor voltage [V]		No	-1	6
525	Data readout: DC Link voltage		No	0	6
526	Data readout: Motor thermal load		No	0	5
527	Data readout: Inverter thermal load		No	0	5
528	Data readout: Digital input		No	0	5
529	Data readout: Analogue input, Term. 53		No	-1	5
531	Data readout: Analogue input, Term. 60		No	-4	5
532	Data readout: Pulse reference		No	-1	7
533	Data readout: External reference		No	-1	6
534	Data readout: Status word		No	0	6
537	Data readout: Inverter temperature		No	0	5
538	Data readout: Alarm word		No	0	7
539	Data readout: Control word		No	0	6
540	Data readout: Warning word		No	0	7
541	Data readout: Extended status word		No	0	7
544	Data readout: Pulse count		No	0	7

PNU #	Parametrinkuvaus	Tehdasasetus	4-asetukset	Muunnosindeksi	Data-laji
600	Käyttötunnit		Ei	73	7
601	Käyntitunnit		Ei	73	7
602	kWh-laskuri		Ei	2	7
603	Katkosten määrä		Ei	0	6
604	Yliämpöjen määrä		Ei	0	6
605	Ylijännitteiden määrä		Ei	0	6
615	Vikaloki: Virhekoodi		Ei	0	5
616	Vikaloki: Aika		Ei	0	7
617	Vikaloki: Arvo:		Ei	0	3
618	kWh-mittarin nollaus	Ei nollausta	Ei	0	7
619	Käyttötuntilaskurin nollaus	Ei nollausta	Ei	0	5
620	Käyttötila	Normaali käyttö	Ei	0	5
621	Tyypikilpi: Laitteen tyyppi		Ei	0	9
624	Tyypikilpi: Ohjelmistoversio		Ei	0	9
625	Tyypikilpi: LCD-näytön tunnistenro		Ei	0	9
626	Tyypikilpi: Tietokannan tunnistenro		Ei	-2	9
627	Tyypikilpi: Voimaosien versio		Ei	0	9
628	Tyypikilpi: Sovellusoptiotyyppi		Ei	0	9
630	Tyypikilpi: Tietoliikenneoption tyyppi		Ei	0	9
632	Tyypikilpi: BMC-ohjelmiston tunniste		Ei	0	9
634	Tyypikilpi: Laitteen tunniste tietoliikennettä varten		Ei	0	9
635	Tyypikilpi: Ohjelmiston osien numerot		Ei	0	9
640	Ohjelmistoversio		Ei	-2	6
641	BMC-ohjelmiston tunniste		Ei	-2	6
642	Virransyöttökortin tunnistus		Ei	-2	6

4-asetukset

'Yes' tarkoittaa, että parametri voidaan ohjelmoida erikseen jokaisessa neljässä Asetuksessa, eli samalla parametrilla voi olla neljä erilaista data-arvoa. No' tarkoittaa, että data-arvo on sama kaikissa asetuksissa.

Muunnosindeksi:

Tämä numero viittaa muunnoskertoimeen, jota käytetään kirjoitettaessa tai luettaessa taajuudenmuuttajaan/-muuttajasta sarjaportin kautta. Katso *Tietolaji* kohdasta *Sarjaliikenne Suunnitteluoppaassa*.

Datatyypit:

Datatyypit ilmaisee sanoman tyypin ja pituuden.

Datatyypit	Kuvaus
3	Kokonaisluku 16
4	Kokonaisluku 32
5	Etumerkitön 8
6	Etumerkitön 16
7	Etumerkitön 32
9	Merkkijono

A

Aikavalvonta	38
Analogialähtö	39
Analogiatulo	37
Asennus kaappiin	55
Asetuksista toisiin	11
Asetusten kopiointi	11
Asetusten ohjelmointi	11
Asetusvalinnat	10
Automaattinen moottorin sovitus	18
Automaattinen moottorin sovitus	9
Avoimen piirin nopeudenohjaus	17

C

CHANGE DATA	7
CONSTANT TORQUE	17

D

Datamuutosten lukinta	15
Digitaal-/pulssilähtö	41
Digitaalituloihin	35

E

EMC-direktiivin mukainen sähköasennus	58
EMC-emissio	76
Esivalittu ohjearvo	30
ETR - Electronic Thermal Relay	22
Etusulakkeet	61

G

Galvaaninen erotus (PELV)	76
---------------------------------	----

H

Hand Auto	8
-----------------	---

I

IP 21 -ratkaisu	52
-----------------------	----

J

Jarrukaapelin asennus	63
Jarrun kytkentätaajuus	25
Jarrun laukaisutaajuus	25
Jarrutusjännitteen alennus	50
Jarrustustoiminto	43
Jännite-/taajuussuhde	24
Järjestelmän viiveaika	42
Jättämäkompensointi	24

K

Kiinniajo alas	31
Kaksijohtimisen lähettimen asentaminen	67
Kieli	10
Kiinniajo ylös	31
Kristysmomentit, tehollittimet	64
Kirjallisuus	85
Kuittaajännitevektori	26
Kuittaustoiminto	43
Kuormituksen kompensointi	24
Kuormituksenjako	63
KytKentätaajuus	44
Kytkeytyminen pyörivään moottoriin	49
Kytkimet 1 - 4	66
Käsi käyttö	16
Käynnistys/pysäytys	67
Käynnistysjännite	23
Käynnistysmomentti	20
Käynnistystaajuus	23
Käynnistystoiminto	21
Käynnistysviive	21

L

Laskurin arvo	42
LCP-kopiointi	11
Liitin 42	39
Liitin 46	41
Liitin 53	37
Liitin 60	38
Liittimien suojakansi	52
Liittimillä	67
Lisäsuojaus	57
Lähtötaajuus	27
Lämpötilasta riippuva kytkentätaajuus	75

M

Maadoitus	57, 63
Maksimipulssi 29	41
Manuaalinen alustus	7
Mekaaninen asennus	55
Mekaanisen jarrun	64
Mitat	51
Momenttikäyttäytyminen	17
Mootoreiden rinnankytkentä	62
Mootorikaapelit	62
Moottorikuristimet	52
Moottorin jännite	18
Moottorin kytkeminen	61
Moottorin lämpösuojaus	22, 63
Moottorin nimellisaika	18
Moottorin pyörimissuunta	62

Moottorin taajuus	18
Moottorin taajuusnäytön skaalaus	12
Moottorin teho	18
Moottorin virta, I	18
Muuttuva momentti	17

N

Neliöjuuri	50
Nimellisarvojen redusointi ympäristön lämpötilan perusteella ...	75
Nopeus ylös/alas	67
Näyttö	7
Näyttötila	8
Näytön lukema	69
Näytön tilat	8

O

ohjauspaneeli	7
Ohjauskaapeleiden	65
Ohjauskaapelit	66
Ohjausliitinten	64
Ohjausliittimet	66
Ohjauspainikkeet	7
Ohjausyksikkö	7
Ohjearvo	28
Ohjearvon tyyppi	30
Ohjearvoviesti potentiometrillä	67
Ohjelmistonvalintaikkuna	66

P

Paikallisohejarvo	10
Parametriluettelo tehdasasetuksineen	86
PID	45
Pika-asetuksista	8
Pika-asetusten	8
Pika-asetusten valinta	16
Pikapysäytyksen rampin laskuaika	30
Pikavalikko, käyttäjän määrittelemä	16
Prosessin ohjaus, suljettu piiri	17
Prosessin PID	47
Prosessiyksiköt	45
Pulssikäynnistys/-pysäytys	67
Pulssiohejarvo/-takaisinkytkentä	40

Q

QUICK MENU	7
------------------	---

R

Rampin laskuaika	29
Rampin nousuaika	28
Rampin tyyppi	28

RCD	63
Releliitos	66
Relelähtö 1-3	39
Resonanssin vaimennus	20
RFI 1B filter	52
RFI-kytkin	62
Roottorin reaktanssi	25
Ryöminnan ramppi aika	29
Ryömintätaajuus	30

S

SPECIAL MOTOR MODE	17
Staattorin reaktanssi	19
Staattorin resistanssi	19
STOP/RESET	7
Sub D -pistoke	66
Suhteellinen	30
Suljetun piirin nopeudenohjaus:	17
Summa	30
Suunnanvaihtoa	35
Suuri näytön lukema	12
Suurjännitetesti	57
Syövyttävä ympäristö	75
Sähköasennus	59
Sähköasennus, ohjauskaapelit	65

T

Taajuuden ohituksen kaistanleveys	33
Takaisinkytkennän muunnos	50
Tasavirtajarrutuksen jännite	23
Tasavirtajarrutuksen vaikutusaika	22
Tasavirtapitojännite	24
Termistori	23
Termistorin	36
Toimintatila käynnistettäessä, paikallisohejarvo	15
Toiminto pysäytettäessä	21
Tuulettimen ohjaus	25
Täsmällinen pysäytystoiminto	41

U

UL-vaatimukset	78
----------------------	----

V

Varoitusoinnot	31
Vaihtovirtajarru	43
Vaihtovirtajarrutuksen vahvistus	26
Valiikotila	8
Valiikotilaan	8
Vapaa tila laitteen ympärillä	55
Varoitukset/hälytysviestit	69

Varoitus korkeasta jännitteestä	6 , 57
Varoitussana, laajennettu tilasana ja hälytyssana.....	74
Verkkojännite	83
Verkkoliitäntä	61
Vierekkäin	55
Vikavirtareleitä	57
Virta, minimiarvo	25
Virtaraja	31
Vähimmäistakaisinkytkentä,	44

Y

Ylimodulointitoiminto	44
-----------------------------	----