

Contents

1 如何閱讀操作說明書	4
1.1.1 著作權、責任限制與修訂權	4
1.1.3 認證	5
2 安全性	6
2.1.2 一般警告	6
2.1.3 在修復工作開始執行之前	6
2.1.4 特殊條件	7
2.1.5 避免意外啟動	7
2.1.6 安全停機安裝	7
2.1.7 變頻器安全停機	9
2.1.8 IT 主電源	10
3 低諧波變頻器簡介	11
3.1.1 運作原理	11
3.1.2 IEEE519 符合性	11
3.1.3 訂購單類型代碼	12
4 如何安裝	13
4.1 開始使用	13
4.2 預先安裝	13
4.2.1 規劃安裝地點	13
4.2.2 變頻器接收	13
4.2.3 運送與開箱	14
4.2.4 舉吊	14
4.2.5 機械尺寸	15
4.3 機械安裝	18
4.3.3 端子位置 - 機架大小 D13	19
4.3.4 端子位置 - 機架大小 E9	20
4.3.5 端子位置 - 機架大小 F18	22
4.3.6 冷卻與氣流	25
4.4 現場安裝選項	29
4.4.1 輸入板選項的安裝	29
4.4.2 變頻器主電源遮罩的安裝	30
4.5 機架大小 F 面板選項	30
4.6 電氣安裝	31
4.6.1 電源連接	31
4.6.2 接地	40
4.6.4 RFI 開關	40
4.6.5 轉矩	40

4.6.6 遮罩的電纜線	41
4.6.10 負載共償	42
4.6.11 主電源連接	42
4.6.12 外部風扇異常電源	43
4.6.13 無遮罩電纜線的電源與控制配線	43
4.6.14 保險絲	43
4.6.20 控制電纜線佈線	46
4.6.22 電氣安裝、控制端子	47
4.7 透過外部信號器控制馬達的連接範例	47
4.7.1 啟動/停機	48
4.7.2 脈衝啟動/停機	48
4.8 電氣安裝 - 額外	50
4.8.1 電氣安裝，控制電纜線	50
4.8.2 開關 S201、S202 和 S801	52
4.9 最終的設定及測試	52
4.10 其他連接	53
4.10.1 機械煞車控制	53
4.10.3 馬達熱保護	54
5 如何操作低諧波變頻器	55
5.1.2 如何操作圖形化 LCP (GLCP)	55
6 如何進行低諧波變頻器程式設定	62
6.1 如何進行變頻器程式設定	62
6.1.1 快速設定參數	62
6.1.2 基本設定參數	64
6.1.3.1 PTC 熱敏電阻連結	65
6.1.3.2 KTY 感測器連接	66
6.1.3.3 ETR	66
6.1.3.4 ATEX ETR	66
6.1.3.5 Klixon	67
6.2 如何進行主動型濾波器的程式設定	81
6.2.1 在 NPN 模式下使用低諧波變頻器	81
6.3 參數清單 - 變頻器	82
6.4 參數清單 - 主動型濾波器	113
6.4.1 0-** 操作/顯示	113
6.4.2 5-** 數位輸入/輸出	114
6.4.3 8-** 通訊和選項	115
6.4.4 14-** 特殊功能	115
6.4.5 15-** 裝置資訊	115
6.4.6 16-** 數據讀出	117

6.4.7 300-** AF 設定	118
6.4.8 301-** AF 讀數	118
7 RS-485 安裝與設定	119
7.1.2 EMC 預防措施	120
7.2 網路模式	120
7.2.1 FC 300 變頻器設定表單	120
7.3 FC 協議訊息架構	120
7.3.1 字元 (位元組) 的內容	120
7.3.2 電報結構	120
7.3.3 電報長度 (LGE)	121
7.3.4 變頻器地址 (ADR)	121
7.3.5 數據控制位元 (BCC)	121
7.3.6 數據欄位	121
7.3.7 PKE 欄位	122
7.3.8 參數編號 (PNU)	123
7.3.9 索引 (IND)	123
7.3.10 參數值 (PWE)	123
7.3.11 FC 300 支援的數據類型	123
7.3.12 轉換	124
7.3.13 製程字組 (PCD)	124
7.4 範例	124
7.4.1 寫入參數值	124
7.4.2 讀取參數值	124
7.5 如何存取參數	125
7.5.1 參數處理	125
7.5.2 數據的儲存	125
7.5.3 IND	125
7.5.4 文字區塊	125
7.5.5 轉換因數	125
7.5.6 參數值	125
8 一般規格	126
8.1 濾波器規格	133
9 疑難排解	134
9.1 警告與警報 - 變頻器 (右 LCP)	134
9.1.1 警告/警報訊息	134
9.2 警報與警告 - 濾波器 (左 LCP)	144
Index	149

1 如何閱讀操作說明書

1.1.1 著作權、責任限制與修訂權

本出版品包含 Danfoss 的專屬資訊。接受並使用此手冊即代表使用者同意只將此處包含的資訊使用於操作 Danfoss 的設備，或是其他供應商提供、旨在透過串列通訊連結與 Danfoss 設備通訊的設備。此出版品受到丹麥與其他大部分國家的著作權法保護。

Danfoss 並不保證依據此手冊中提供的指示所製造的軟體程式可以在每一個實體、硬體或軟體環境中正常作用。

雖然 Danfoss 已經測試並復審此手冊內的文件，但對於此文件，包括其品質、效能或用於特定目的的適用性，Danfoss 不提供任何明示或默示的保證或陳述。

即使事先已經警告過損壞發生的可能性，Danfoss 對於使用所造成的直接、間接、特別、偶然或隨之發生的損壞，或是無法使用此手冊包含的資訊，都不承擔任何責任。尤其對於任何成本（包含但不限於收益或收入損失的成本）、設備的損失或損壞、電腦程式的損失、資料的損失、替換這些物品的成本、或是第三方的索賠，Danfoss 都不承擔任何責任。

Danfoss 保留在任何時間修訂本出版品並更改其內容，而不通知過去或現有使用者有關修訂或更改的權力，並對使用者沒有任何通知義務。

1.1.2 VLT AutomationDrive 的現有資料

- *VLT® AutomationDrive 操作說明書 - 高功率*，MG33UXYY 提供了安裝和運轉變頻器所需的資訊。
- *VLT® AutomationDrive 設計指南* MG33BXYY 詳細介紹了有關變頻器、用戶設計和應用的所有技術資訊。
- *VLT® AutomationDrive 程式設定指南* MG33MXYY 提供了如何進行程式設定的資訊並包含完整的參數說明。
- *VLT® AutomationDrive Profibus 操作說明書* MG33CXYY 提供透過 Profibus Fieldbus 來控制、監控和程式設定變頻器的必要資訊。
- *VLT® AutomationDrive DeviceNet 操作說明書* MG33DXYY 提供透過 DeviceNet Fieldbus 來控制、監控和程式設定變頻器的必要資訊。

X = 版本號碼

YY = 語言代碼

Danfoss 技術資料也可在網站上找到，網址為 www.danfoss.com/drives。

VLT® AutomationDrive

操作說明書

軟體版本：6.5x

這些操作說明書適用於軟體版本 6.5x 的所有 VLT Automation Low Harmonic Drive 變頻器。

軟體版本號碼可以從 15-43 Software Version 上取得。

Table 1.1

NOTE

此低諧波變頻器具有兩個不同的 LCP，一個用於變頻器 (右側)，一個用於主動型濾波器 (左側)。每個 LCP 只控制與之連接的裝置，而且兩個裝置之間僅具有啟動/停機訊號。

1.1.3 認證

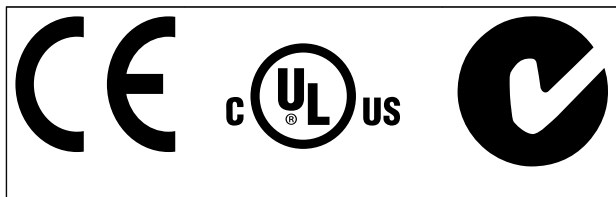


Table 1.2

符號

本手冊使用了以下的符號。



表示如果沒有避開的話，可能會導致人員傷亡的潛在危險狀況。



表示如果沒有避開的話，可能會導致輕度或中度傷害的潛在危險狀況。也可用於危險施工方式的警示。

CAUTION

表示可能只會損及設備或財產的狀況。

NOTE

指出應注意反白的資訊以避免錯誤或使設備的操作低於最佳效能情況。

認證

Table 1.3

2 安全性

2.1.1 安全注意事項

⚠️ WARNING

每次連接至主電源時，變頻器的電壓都是相當危險的。馬達或變頻器或 Fieldbus 安裝不當可能會導致設備損壞以及人員傷亡。因此，必須遵守本手冊包含的說明，以及全國性和地區性法規與安全法規。

安全法規

1. 如果要進行修復工作，變頻器必須斷開與主電源的連接。在拆下馬達與主電源插頭之前，先檢查主電源已經斷開連接並且已經過了必須的等待時間。
2. 在變頻器上的 [Off/Reset] 按鍵並不會斷開設備與主電源的連接，因此無法作為安全開關使用。
3. 務必為設備進行正確的保護性接地，保護使用者不受輸入電壓的傷害，馬達也必須依照適用的全國性及地區性法規使用以避免超載。
4. 對地漏電電流高於 3.5 mA。
5. 可透過 1-90 Motor Thermal Protection 進行設定以避免馬達超載。如果想要使用此功能，將 1-90 Motor Thermal Protection 設定至數據值 [ETR 跳脫] (出廠預設值) 或數據值 [ETR 警告]。

NOTE

此功能是以 1.16 倍的額定馬達電流與馬達額定頻率來進行初始化。對北美洲的使用者：ETR 功能可以提供符合 NEC 規定的第 20 類馬達過載保護。

6. 請注意，當安裝負載共償 (DC 中間電路的連接) 與外接 24 V DC 時，變頻器有 L1、L2 與 L3 以外的電壓輸入。在開始修復工作之前，請先檢查所有電壓輸入都已經斷開連接，並且已經過了必須的等待時間。

在高海拔時的安裝

⚠️ WARNING

海拔高度超過 3 km 時，請洽詢 Danfoss 瞭解有關 PELV 的資訊

意外啟動警告

1. 當變頻器連接至主電源時，可以使用數位命令、總線命令、設定值或操作器停機來停止馬達。如果因為個人安全的考量而必須確定絕對不會發生意外啟動，則這些停止功能並不足夠。
2. 在更改參數時，馬達可能會啟動。因此，停機按鍵 [Reset] 必須一直啟動著；之後才可以更改數據。
3. 如果變頻器的電子零組件發生故障，或是主電源發生暫時超載或故障，或是馬達連接中斷時，已經停止的馬達可能會啟動。

⚠️ WARNING

碰觸電氣零件可能會造成生命危險 - 即使設備已切斷和主電源的連接。

同時請確認已切斷其他電壓輸入的連接，例如外部 24 V DC、負載共償 (DC 中間電路的連接)，以及動態備份的馬達連接。

2.1.2 一般警告

⚠️ WARNING

碰觸電氣零件可能會造成生命危險 - 即使設備已切斷和主電源的連接。

此外，還要確保其他電壓輸入、直流中間電路的連接和動態備份馬達連接均已斷開。

在接觸變頻器上任何可能帶電的零件之前，請至少等待以下時間：

380 - 480 V, 132 - 200 kW, 至少等待 20 分鐘。

380 - 480 V, 250 - 630 kW, 至少等待 40 分鐘。

僅當特定裝置銘牌上有指明允許時才可使用較短的時間。請注意，即使控制卡 LED 已關閉，直流電路上仍可能有高電壓。在變頻器與主動型濾波器內的電路板上裝有紅色 LED，以顯示直流電的總線電壓。此紅色 LED 會在直流電路的電壓為 50 V DC 或更低之前保持恆亮。

⚠️ WARNING

漏電電流

變頻器的接地漏電電流大於 3.5 mA。根據 IEC 61800-5-1 規定，必須透過以下方式來確保實現強化性保護性接地：必須單獨終接橫截面面積最小為 10mm 的銅線或 16mm 的 Al PE 電線或其他 PE 電線 (需要與主電源電線具有相同的橫截面面積)。

殘餘電流器

此產品可能在保護導體中產生直流電。使用漏電斷路器 (RCD) 提供額外保護時，只有 B 類 RCD (時間延遲) 能用在此產品的電源端上。另請參閱 RCD 應用注意事項 MN90GX02。

變頻器的保護接地和 RCD 的使用務必符合全國性和地區性的法規。

2.1.3 在修復工作開始執行之前

1. 斷開變頻器與主電源的連接
2. 將 DC 總線端子 88 和 89 連接斷開
3. 至少等待在 2.1.2 一般警告 章節中所述的時間

2.1.4 特殊條件

電氣額定值：

變頻器銘牌上註明的額定值是根據指定電壓、電流與溫度範圍內的典型三相主電源得出的，適用於大多數應用。

變頻器也支援會影響變頻器電氣額定值的其他特殊應用。

會影響電氣額定值的特殊條件可能是：

- 單相應用
- 高溫應用，可能需要降低電氣額定值
- 海事應用，具有更嚴苛的環境條件。

請查閱 *VLT AutomationDrive* 設計指南，MG33BXYY 中的相關規定，以瞭解與電氣額定值有關的資訊。

安裝要求：

為了保證變頻器的整體電氣安全，需要針對以下方面進行特殊安裝考量：

- 用於過電流與短路保護的保險絲與斷路器
- 電源電纜線 (主電源、馬達、煞車、負載共償與繼電器) 的選擇
- 網格配置 (IT、TN、接地腳等)
- 低壓埠的安全性 (PELV 狀況)。

請查閱 *VLT AutomationDrive* 設計指南，MG33BXYY 中的相關規定，以瞭解安裝要求。

2.1.5 避免意外啟動

⚠ WARNING

當變頻器連接至主電源時，可以使用數位命令、總線命令、設定值或借助 LCP 操作控制器來啟動/停止馬達。

- 如果存在人身安全問題，必須將變頻器和主電源斷開連接，以避免意外啟動。
- 若要避免意外啟動，在變更參數前一定要啟動 [OFF] 鍵。
- 除非端子 37 已關閉，否則，電子故障、臨時過載、主電源故障或馬達失去連接都可能導致已停止的馬達啟動。

2.1.6 安全停機安裝

要按照安全類別 3 (EN954-1) 執行類別 0 停機 (EN60204) 的安裝，請遵照以下說明：

1. 必須取下端子 37 和 24 V 直流之間的橋接器 (跳線)。僅僅切斷或斷開該跳線還是不夠的。為避免短路，請將其整個取下。請參見 *Illustration 2.1* 上的跳線。
2. 用帶有短路保護的電纜線將端子 37 連接至 24 V DC。24 V 直流電源必須能被 EN954-1 類別 3 的電路中斷裝置所中斷。如果中斷裝置和變頻器放在同一個安裝面板中，您可以使用未遮罩的電纜線代替有遮罩功能的電纜線。

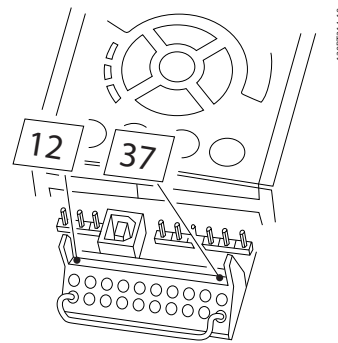
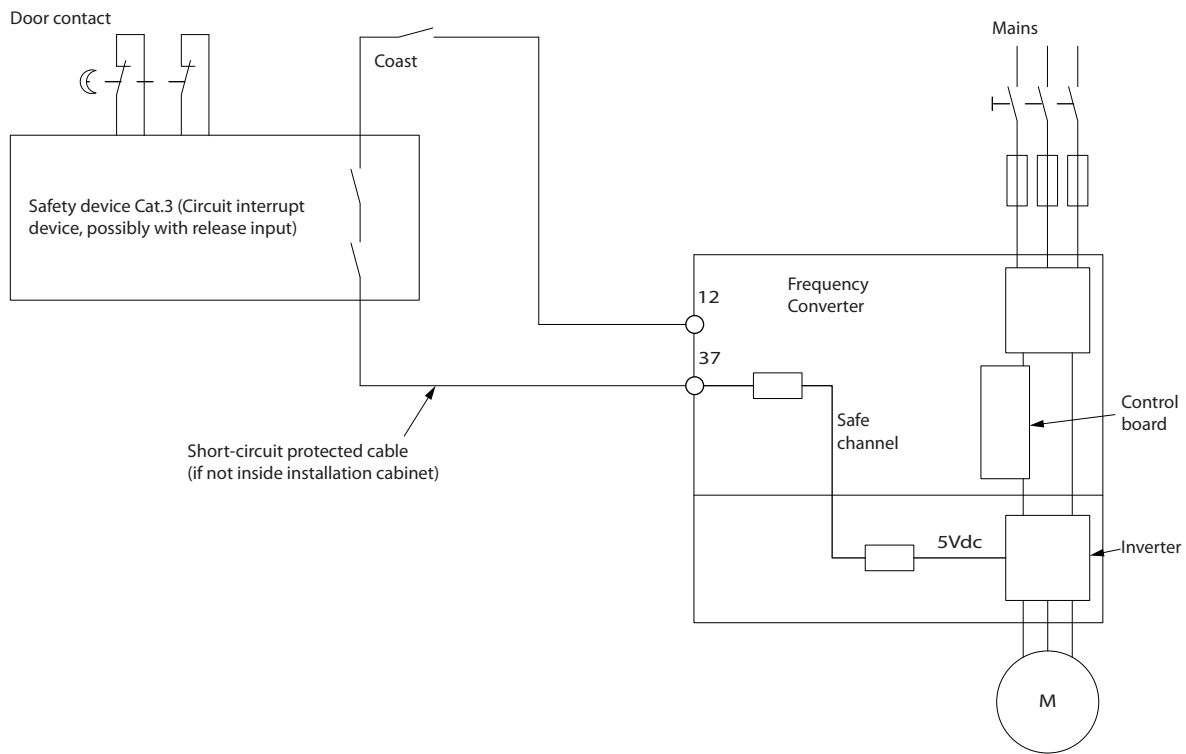


Illustration 2.1 端子 37 和 24 V 直流之間的橋接器跳線

2

Illustration 2.2 顯示了一個符合安全類別 3 (EN 954-1) 停止類別 0 (EN 60204-1) 系統。 電路中斷是由一個開路的門接

觸器造成的。 該圖還顯示了如何進行與安全無關的硬體自由旋轉連接。



130BA073.14

Illustration 2.2 符合 安全類別 3 (EN 954-1) 的停止類別 0 (EN 60204-1) 的安裝所需的基本配置之圖解。

2.1.7 變頻器安全停機

對於配有安全停機端子 37 輸入的型號，變頻器可以執行安全功能 **安全轉矩關閉** (在 CD IEC 61800-5-2 草案中定義) 或 **停機類別 0** (在 EN 60204-1 中定義)。

該安全功能是按照 EN 954-1 安全類別 3 的要求所設計和認可的。這個功能稱為「安全停機」。在安裝處進行整合

和使用安全停機之前，必須為安裝執行一次仔細的風險分析，以決定安全停機功能和安全類別是否合宜並充分。為了能夠符合 EN 954-1 中安全類別 3 的要求來安裝和使用「安全停機」功能，必須遵守 **設計指南** 中的相關資訊及說明。操作說明書所提供的資訊和說明不足以讓使用者正確且安全使用安全停機功能。



Prüf- und Zertifizierungsstelle
im BG-PRÜFZERT



BGIA
Berufsgenossenschaftliches
Institut für Arbeitsschutz

Hauptverband der gewerblichen
Berufsgenossenschaften

Translation
In any case, the German
original shall prevail.

Type Test Certificate

05 06004

No. of certificate

Name and address of the holder of the certificate: (customer) Danfoss Drives A/S, Ulhøes 1 DK-6300 Graasten, Danmark

Name and address of the manufacturer: Danfoss Drives A/S, Ulhøes 1 DK-6300 Graasten, Danmark

Ref. of customer: Ref. of Test and Certification Body: Date of Issue: Apf/Köh VE-Nr. 2003 23220 13.04.2005

Product designation: Frequency converter with integrated safety functions

Type: VLT@ Automation Drive FC 302

Intended purpose: Implementation of safety function „Safe Stop“

Testing based on: EN 954-1, 1997-03, DKE AK 226.03, 1998-06, EN ISO 13849-2; 2003-12, EN 61800-3, 2001-02, EN 61800-5-1, 2003-09,

Test certificate: No.: 2003 23220 from 13.04.2005

Remarks: The presented types of the frequency converter FC 302 meet the requirements laid down in the test bases. With correct wiring a category 3 according to DIN EN 954-1 is reached for the safety function.

The type tested complies with the provisions laid down in the directive 98/37/EC (Machinery).

Further conditions are laid down in the Rules of Procedure for Testing and Certification of April 2004.

Head of certification body

(Prof. Dr. rer. nat. Dietmar Reinert)

Certification officer

(Dipl.-Ing. R. Apfeld)

130BA373.11

PZB10E
01.05



Postal address:
53754 Sankt Augustin

Office:
Alte Heerstraße 111
53757 Sankt Augustin

Phone: 0 22 41/2 31-02
Fax: 0 22 41/2 31-22 34

Illustration 2.3

2.1.8 IT 主電源

⚠ WARNING

IT 主電源

不可將含 RFI 濾波器的變頻器，與 400 V 變頻器在相位線和地線間有超過 440 V 的主電源相連接，或與 690 V 變頻器在相位線和地線間有超過 760 V 的主電源相連接。

對於 400V 的 IT 主電源與三角接地 (接地腳)，在相位線和地線間的主電源電壓可能超過 440 V。

14-50 RFI Filter 可用來使內部 RFI 電容與 RFI 濾波器接地電路斷開。變頻器與濾波器上的 14-50 RFI Filter 必須關閉。

2.1.9 處置說明

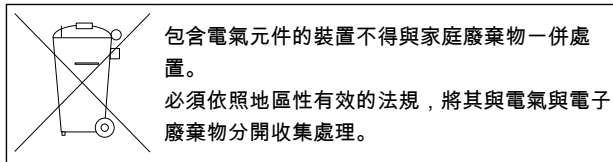


Table 2.1

3 低諧波變頻器簡介

3.1.1 運作原理

VLT 低諧波變頻器是一款配有整合式主動型濾波器的 VLT 高功率變頻器。主動型濾波器是一種能主動監測諧波失真級數，並將補償諧波電流注入線路以抵消諧波的裝置。

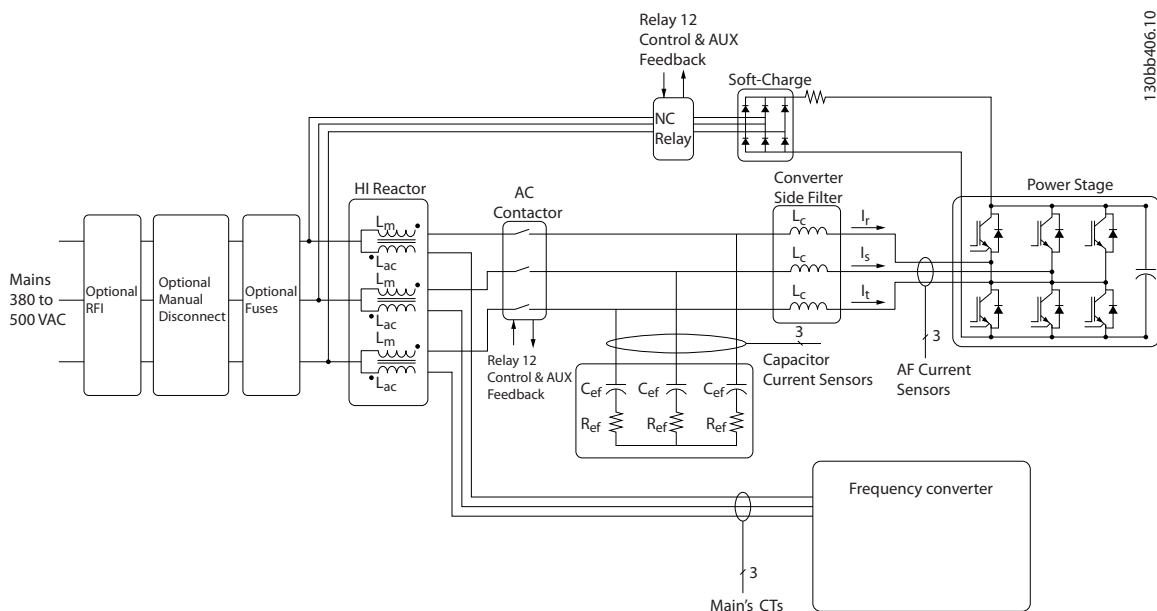


Illustration 3.1 低諧波變頻器的基本配置

3.1.2 IEEE519 符合性

低諧波變頻器的設計宗旨在於透過等於 1 的功率因數，從供電網取得理想的正弦電流波型。傳統非線性負載取得脈衝形電流，而低諧波變頻器則會透過平行濾波器路徑補償此電流，減少電力網的壓力。低諧波變頻器符合最嚴苛的諧波標準，在 3% 不平衡三相電力網預失真率小於 3% 之下，在全負載的 THiD 則小於 5%。此裝置的設計旨在滿足 IEEE519 對於具有奇數與偶數個個別諧波級數且 I_{sc}/I_l 大於 20 的建議。低諧波變頻器的濾波器選項具有前進載波頻率，它能實現寬廣的變頻器延展範圍，讓較低的個別諧波級數超過 50 級以上。

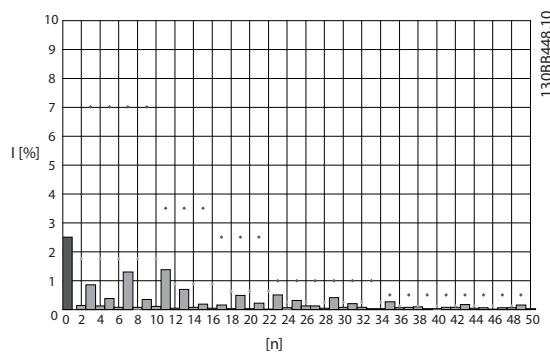


Illustration 3.2 在變頻器主電源端子的典型諧波變頻器頻譜與 THD 值

n = 諧波級數

◇.....IEEE519 對個別諧波級數的限制 ($I_{sc}/I_l > 20$)

3.1.3 訂購單類型代碼

使用者可以使用訂購代碼系統依照應用的需求自行設定 VLT 低諧波變頻器。

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	-	-	30
F	C	-	X	0	2	P	X	X	0	T	5	E	2	1	N	2	X	G	C	X	X	X	S	X	X	X	X	X	.	.	X

Table 3.1

產品組別	1-3
變頻器系列	4-6
額定功率	8-10
相	11
主電源電壓	12
外殼	13-15
外殼類型	
外殼等級	
控制輸入電壓	
硬體配置	
RFI 濾波器	16-17
煞車	18
顯示器 (LCP)	19
有塗層的 PCB	20
主電源選項	21
調諧 A	22
調諧 B	23
軟體版本	24-27
軟體語言	28
A 選配裝置	29-30
B 選配裝置	31-32
C0 選配裝置, MCO	33-34
C1 選配裝置	35
C 選配軟體	36-37
D 選配裝置	38-39

Table 3.2

如欲訂購 VLT 低諧波變頻器，請在類型代碼字串的位置 16 中輸入字母 "N"。並非每個變頻器型號都提供所有的選擇/選項。如欲確認是否有適當版本，請上網際網路查詢變頻器訂貨代碼查詢軟體。有關可用選項的更多資訊，請參閱設計指南。

4 如何安裝

4.1 開始使用

本章內容包括電力端子和控制卡端子之間的機械安裝和電氣安裝。

選項的電氣安裝在相關的操作說明與設計指南中有所描述。

請依照以下所述步驟，將變頻器以符合 EMC 要求的方式快速完成安裝。

WARNING

請於安裝裝置之前閱讀安全說明。

若未依照建議事項執行，可能導致人員的傷亡。

機械安裝

- 機械安裝

電氣安裝

- 主電源連接與接地
- 馬達連接與電纜線
- 保險絲與斷路器
- 控制端子 - 電纜線

快速安裝

- 變頻器的 LCP 操作控制器 (LCP)
- 濾波器的 LCP 操作控制器
- 馬達自動調諧 (AMA)
- 程式設定

機架大小取決於外殼的類型、功率範圍與主電源電壓

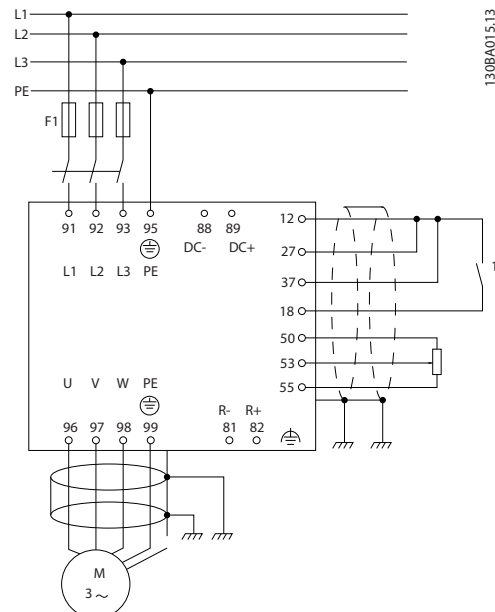


Illustration 4.1 本圖顯示基本的安裝，包括：主電源、馬達、啟動/停機鍵和用於速度調整的電位器。

4.2 預先安裝

4.2.1 規劃安裝地點

CAUTION

在進行安裝之前，變頻器事前的安裝規劃是很重要的。忽略本項工作，可能會在安裝期間與之後產生額外不必要的工作。

在選擇最佳的操作地點時，應當考慮以下因素 (參閱以下數頁詳細資訊及個別的 VLT AutomationDrive 設計指南)：

- 環境操作溫度
- 安裝方式
- 如何冷卻裝置
- 變頻器的位置
- 電纜佈線方式
- 確保電源提供正確的電壓與必要的電流
- 確保馬達電流額定值在變頻器最大電流以內
- 如果變頻器沒有內建保險絲，請確保使用有正確額定值的保險絲。

4.2.2 變頻器接收

當接收變頻器時，請確保包裝材料是否完好，並注意裝置在運送途中是否有損壞。萬一有損壞，請立即與貨運公司聯繫以便求償。

4.2.3 運送與開箱

在拆開變頻器包裝箱之前，建議將設備送至離最後安裝地點最近的地方。
拆開箱子並儘量在棧板上處理變頻器。

4.2.4 舉吊

務必使用專用的吊掛點以吊起變頻器。針對所有 D 與 E 機架，為防止變頻器吊掛孔彎曲，請使用吊桿。

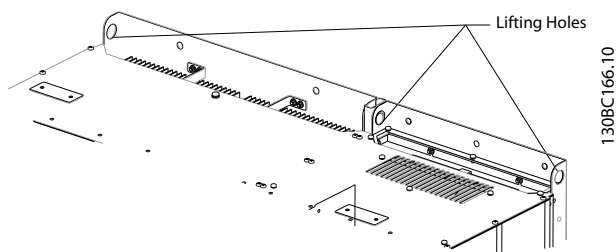


Illustration 4.2 建議的吊掛方式，機架大小 D13

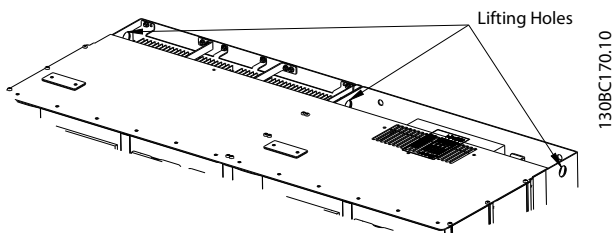


Illustration 4.3 建議的吊掛方式，機架大小 E9

⚠ WARNING

吊桿必須足以操作變頻器的重量。有關不同機架大小的重量，請參閱 4.2.5 機械尺寸。吊桿的最大直徑為 2.5 公分 (1 英寸)。從變頻器的頂端至吊舉纜線的角度應為 60° 或以上。

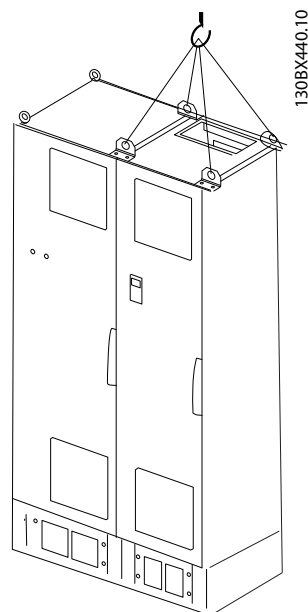


Illustration 4.4 建議的吊掛方式，機架大小 F18 - 濾波器部分。

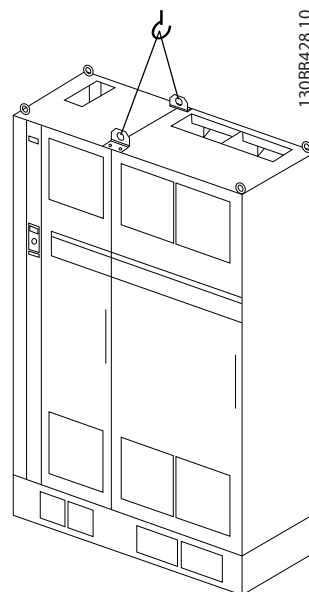


Illustration 4.5 建議的吊掛方式，機架大小 F18 - 變頻器部分。

NOTE

方形底座可在與裝置相同的包裝內找到，但在運送途中並未接至機架大小 F。需要使用方形底座以讓氣流進入變頻器並予以適當地冷卻。在最終的安裝地點時，F 機架應當放在方形底座的頂端。從變頻器的頂端至吊舉纜線的角度應為 60° 或以上。
除了上圖之外，允許使用吊掛橫桿來吊舉 F 機架。

NOTE

F 機架將以 2 件運送。有關如何組裝分件的說明，可在 4.3 機械安裝 中找到。

4.2.5 機械尺寸

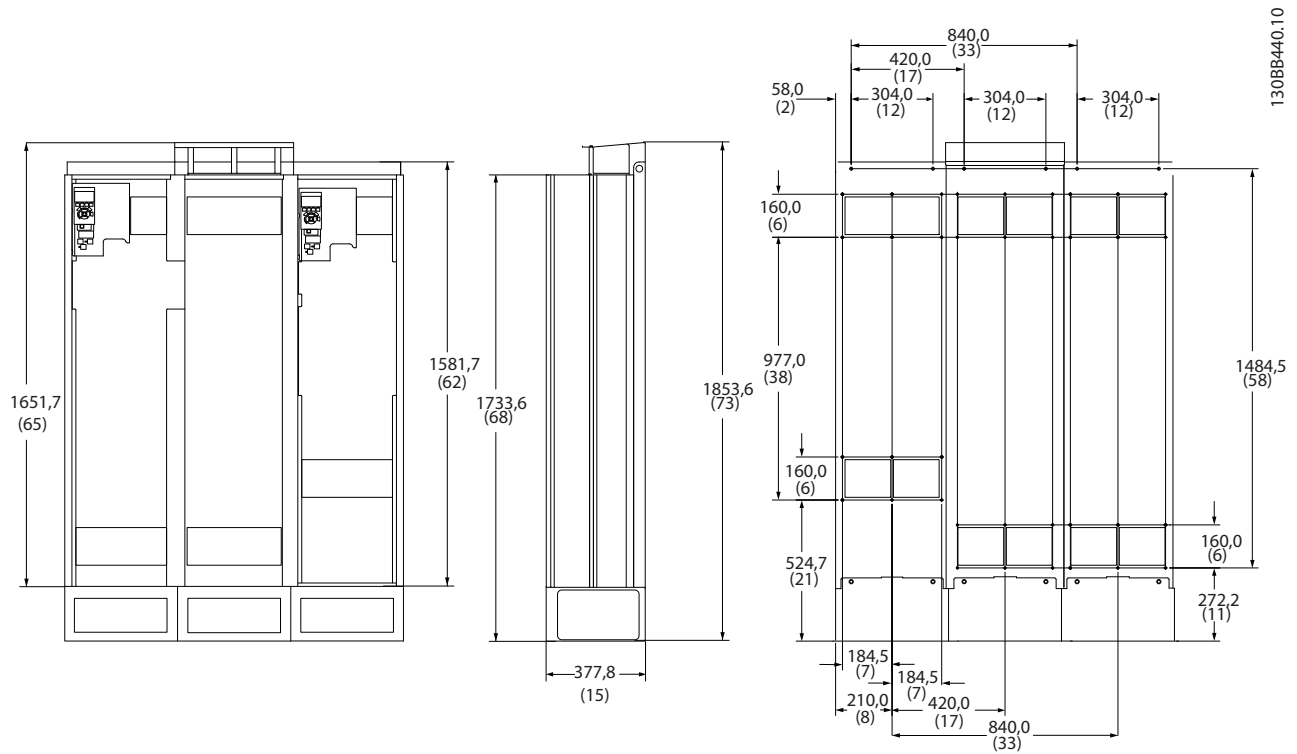


Illustration 4.6 機架大小 D13

4

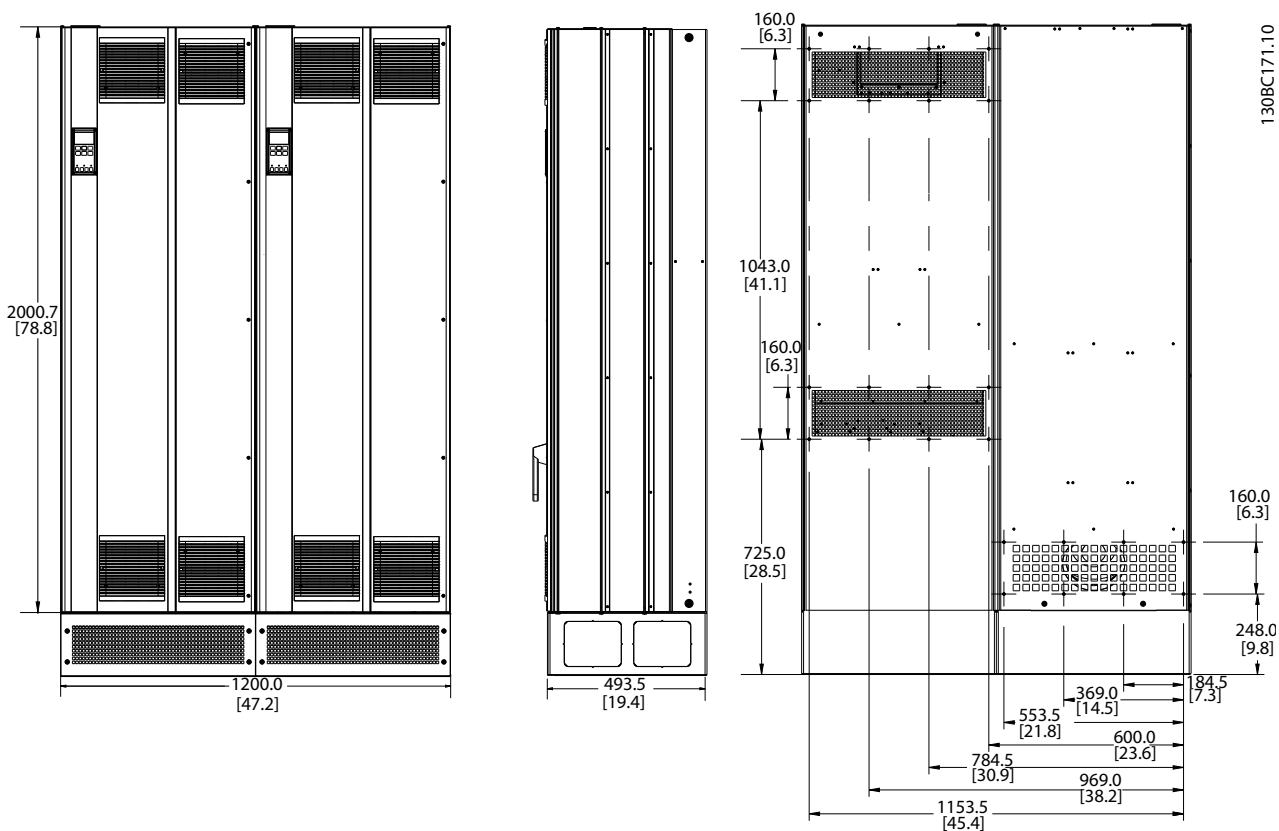


Illustration 4.7 機架大小 E9

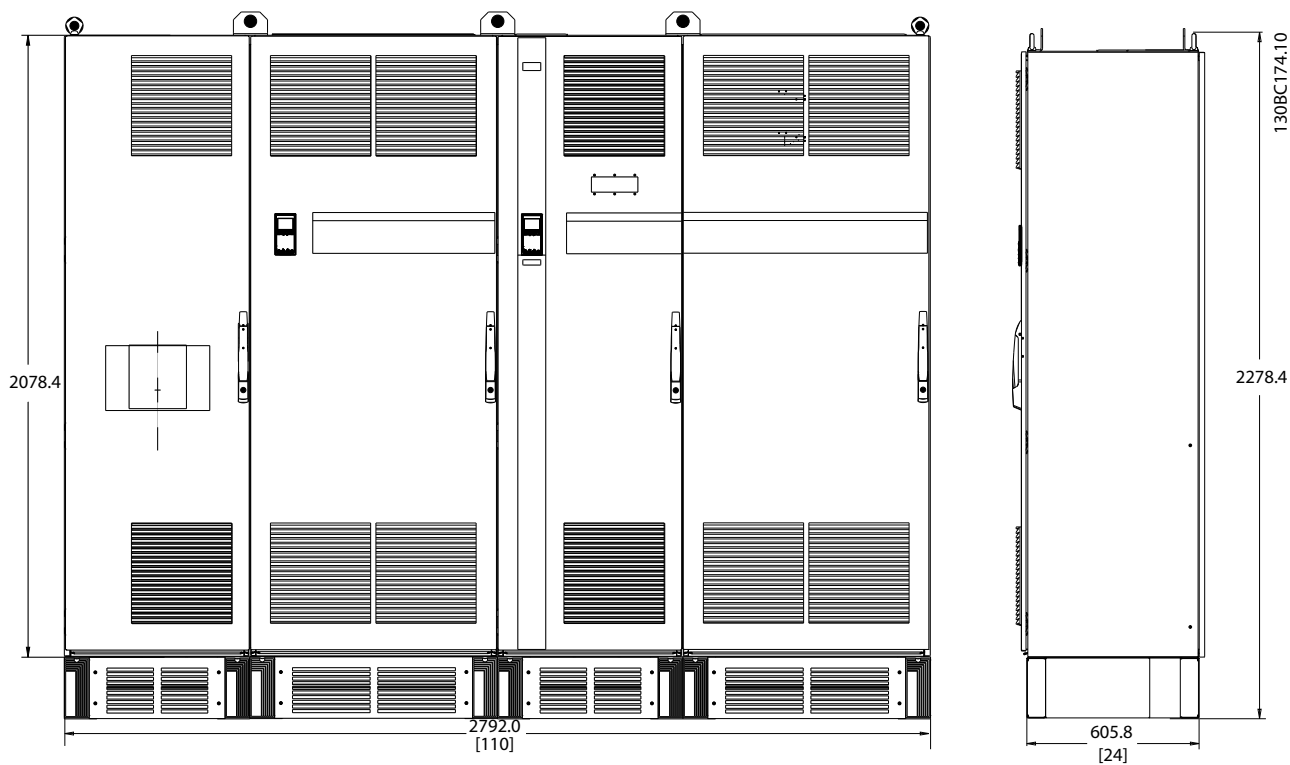


Illustration 4.8 機架大小 F18 (前後視圖)

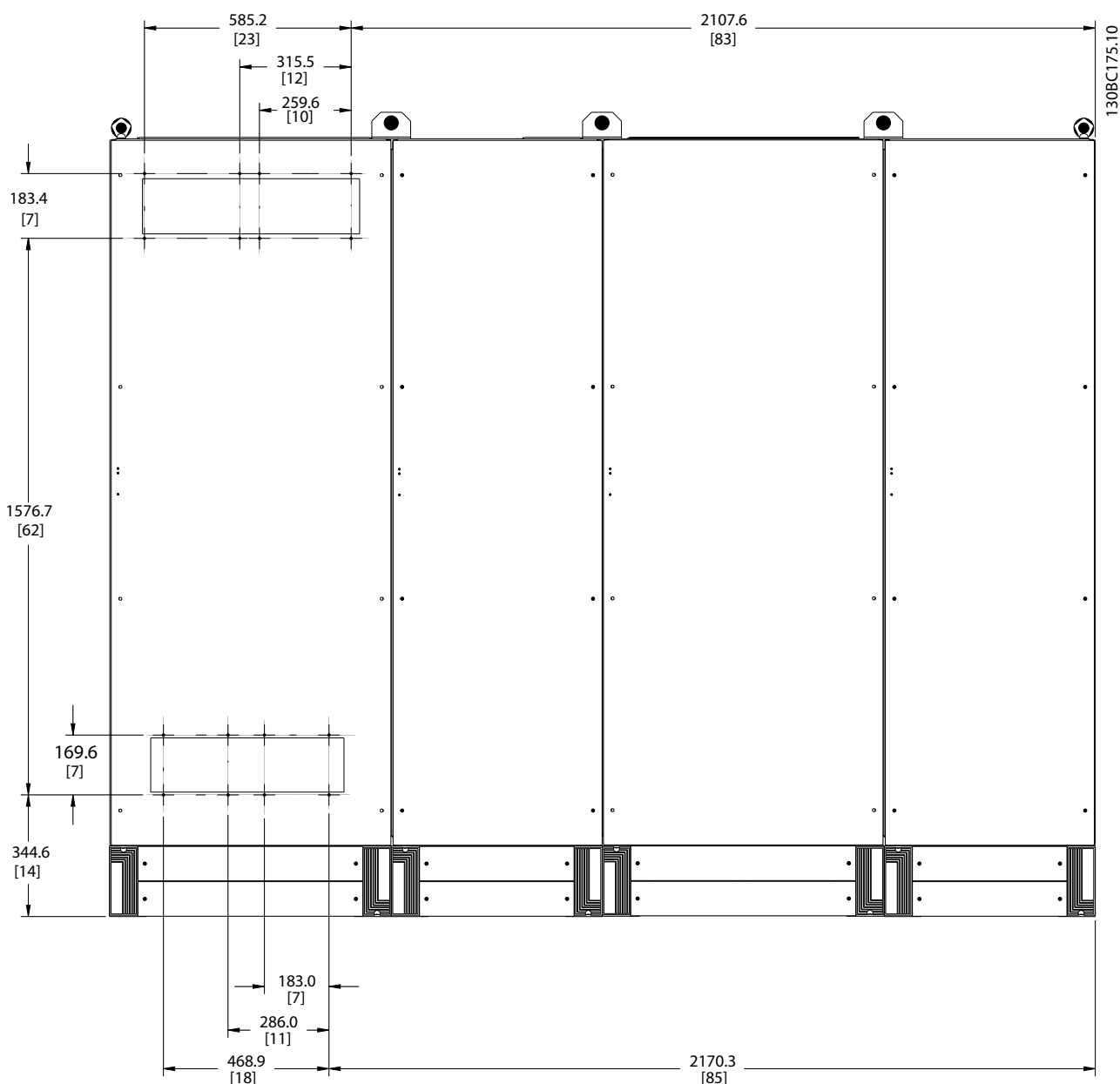


Illustration 4.9 機架大小 F18 (後視圖)

機械尺寸與額定功率			
機架大小		D13	E9
外殼保護	IP	21/54	21/54*
	NEMA	類型 1/類型 12	類型 1/類型 12
高過載額定功率 - 160% 過載轉矩		132 - 200 kW (在 400 V (380 - 480 V))	250 - 400 kW (在 400 V (380 - 480 V))
變頻器尺寸	高度	1780.5 mm/70.1"	2000.7 mm/78.77"
	寬度	1021.9 mm/40.23"	1200 mm/47.24"
	深度	377.8 mm/14.87"	493.5 mm/19.43"
	最大重量	390 kg/860 lbs。	676 kg/1490 lbs。
	運送重量	435 kg/959 lbs。	721 kg/1590 lbs。

Table 4.1

機架大小		F18
外觀保護	IP	21/54
	NEMA	類型 1
高過載額定功率 - 160% 過載轉矩		450 - 630 kW (在 400 V (380 - 480 V))
變頻器尺寸	高度	2278.4 mm/89.70"
	寬度	2792 mm/109.92"
	深度	605.8 mm/23.85"
	最大重量	1900 kg/4189 lbs。
	運送重量	2262 kg/4987 lbs。

Table 4.2

4.3 機械安裝

變頻器機械安裝的預備工作必須小心處理,以確保有正確的結果,並避免安裝時增加額外的工作。仔細研讀本說明手冊後面的機械圖解,以瞭解空間的需求。

4.3.1 所需的工具

機械安裝必備工具：

- 使用 10 或 12 mm 的鑽頭來鑽孔。
- 皮尺
- 螺絲起子
- 具相關公制單位套筒 (7-17 mm) 的扳手
- 扳手延伸桿
- 導線管的金屬片沖頭或電纜線固定頭
- 吊舉裝置用的吊舉桿 (最大直徑為 25 毫米 (1 英寸) 的圓柱桿), 最少可吊起 1000 公斤的重量。
- 可將濾波器放置定位的起重機或其他吊舉輔助裝置
- Torx T50 工具

4.3.2 一般考量事項

空間

請確保變頻器上下有足夠的空間,以允許氣流流動與電纜線進出的空間。此外,裝置前方的空間必須考慮到面板開啟時的空間需求。

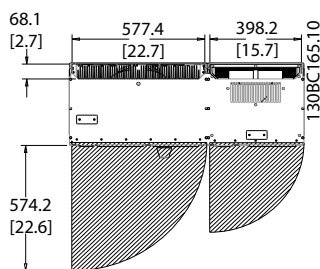


Illustration 4.10 IP21/IP54 外觀類型, 機架大小 D13 的前方空間。

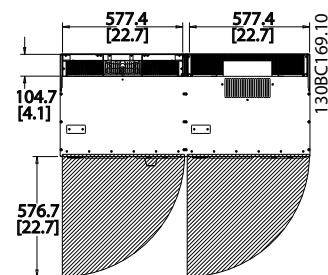


Illustration 4.11 IP21/IP54 外觀類型, 機架大小 E9 的前方空間。

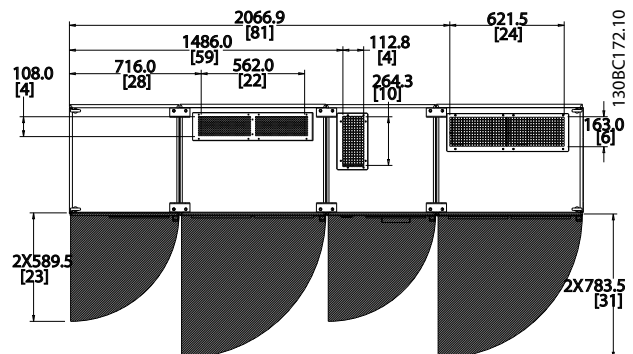


Illustration 4.12 IP21/IP54 外觀類型, 機架大小 F18 的前方空間。

電線進出空間

確保有足夠電纜線進出空間,並包含足夠空間以允許電線彎曲。

NOTE

所有的纜線銜套/接頭必須安裝在端子總線列的寬度之內。

4.3.3 端子位置 - 機架大小 D13

在設計電纜線進出空間時，請考慮以下端子位置。

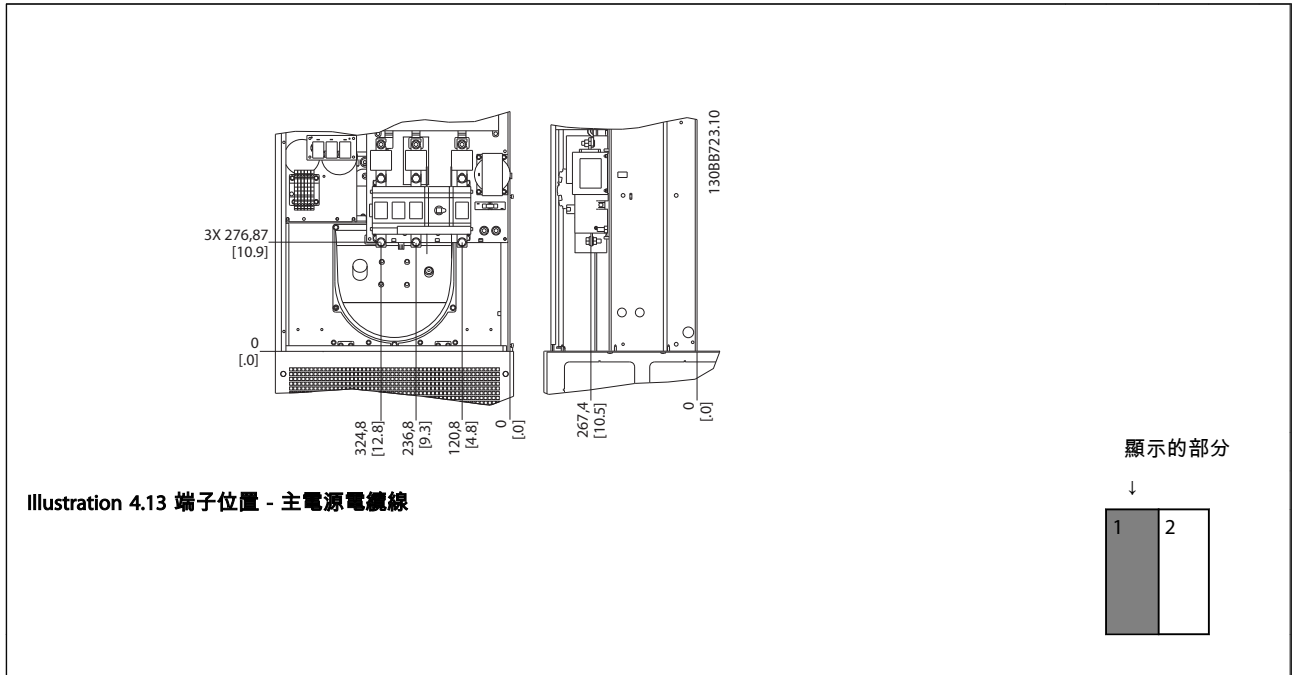


Table 4.3

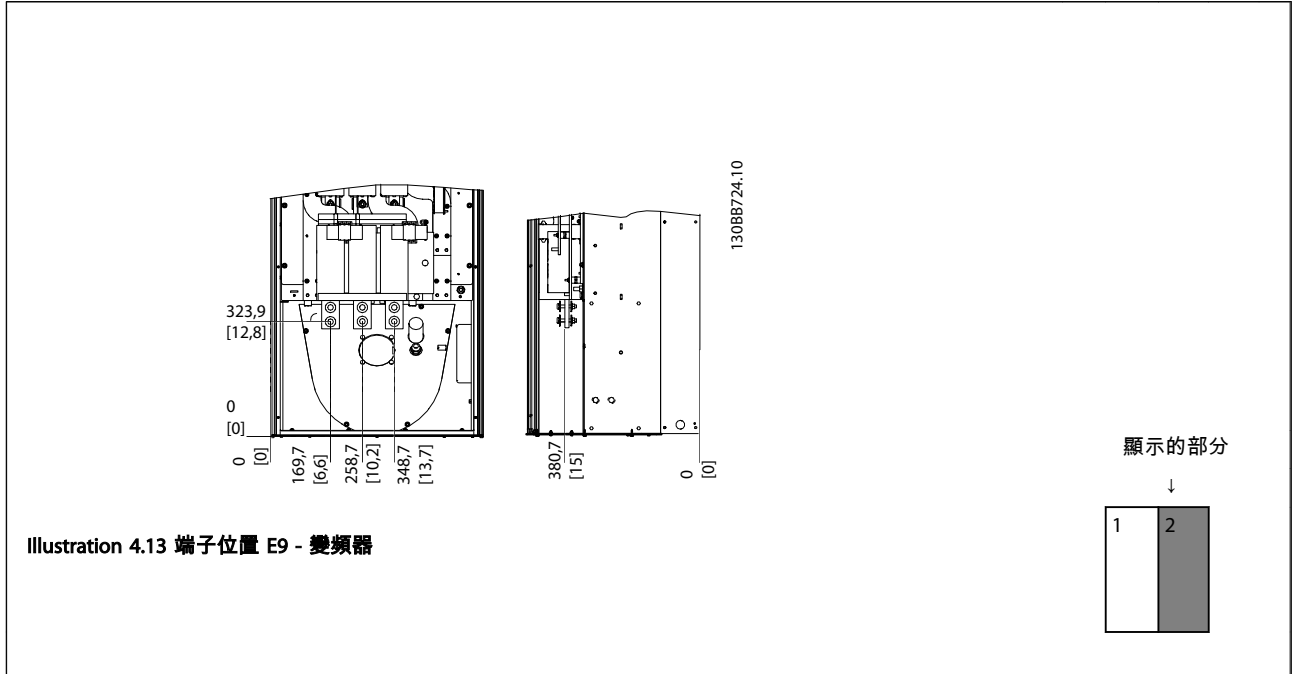


Table 4.4

請注意，電纜線相當重且很難彎曲。請選擇變頻器的最佳位置，以方便安裝電纜線。

NOTE

所有 D 型機架皆含輸入端子或斷開連接開關等標準配備

4.3.4 端子位置 - 機架大小 E9

在設計電纜線進出空間時，請考慮以下端子位置。

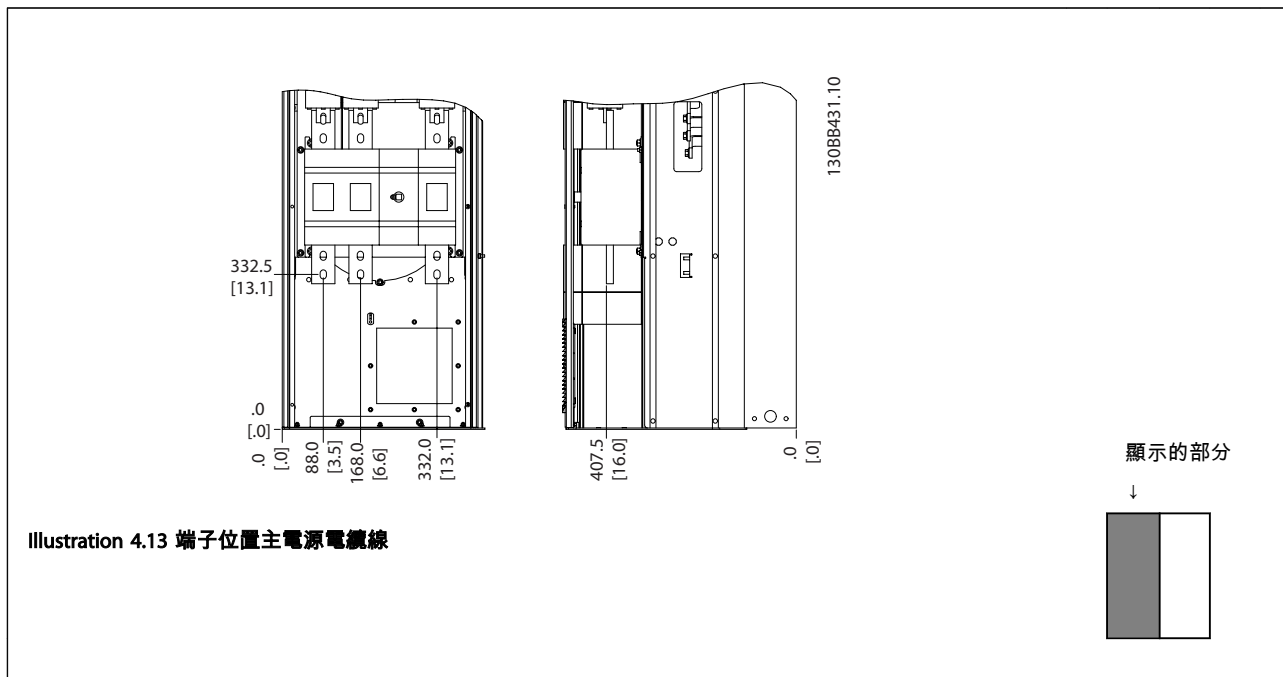


Table 4.5

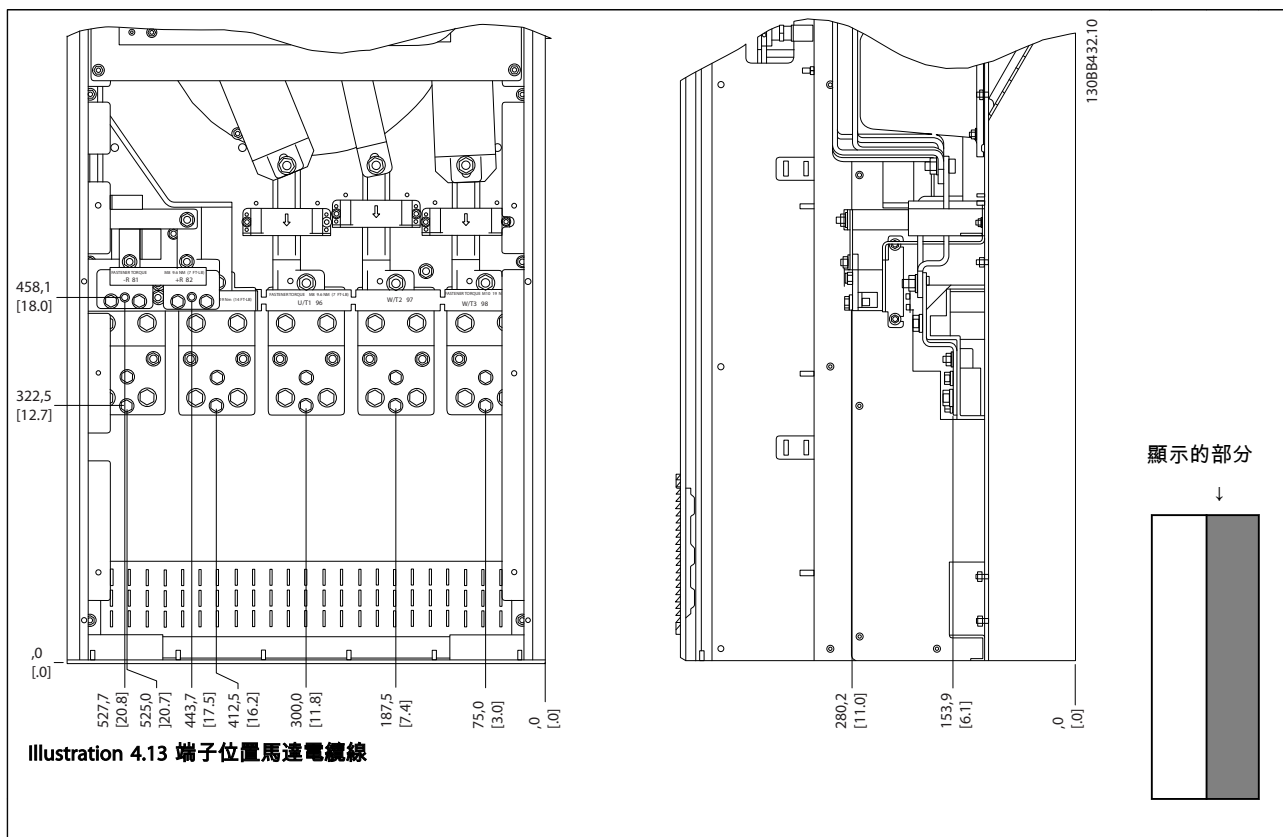


Table 4.6

請注意，電纜線相當重且很難彎曲。請選擇變頻器的最佳位置，以方便安裝電纜線。

每個端子最多允許使用帶有 4 條帶電纜線銜套的電纜線，或使用標準的接線盒銜套。地線則連接至變頻器相關的終接點。

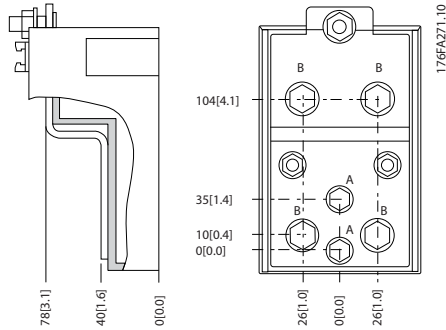


Illustration 4.13 端子細部圖

NOTE

可為位置 A 或 B 進行電源連接

4.3.5 端子位置 - 機架大小 F18

端子位置 - 濾波器

4

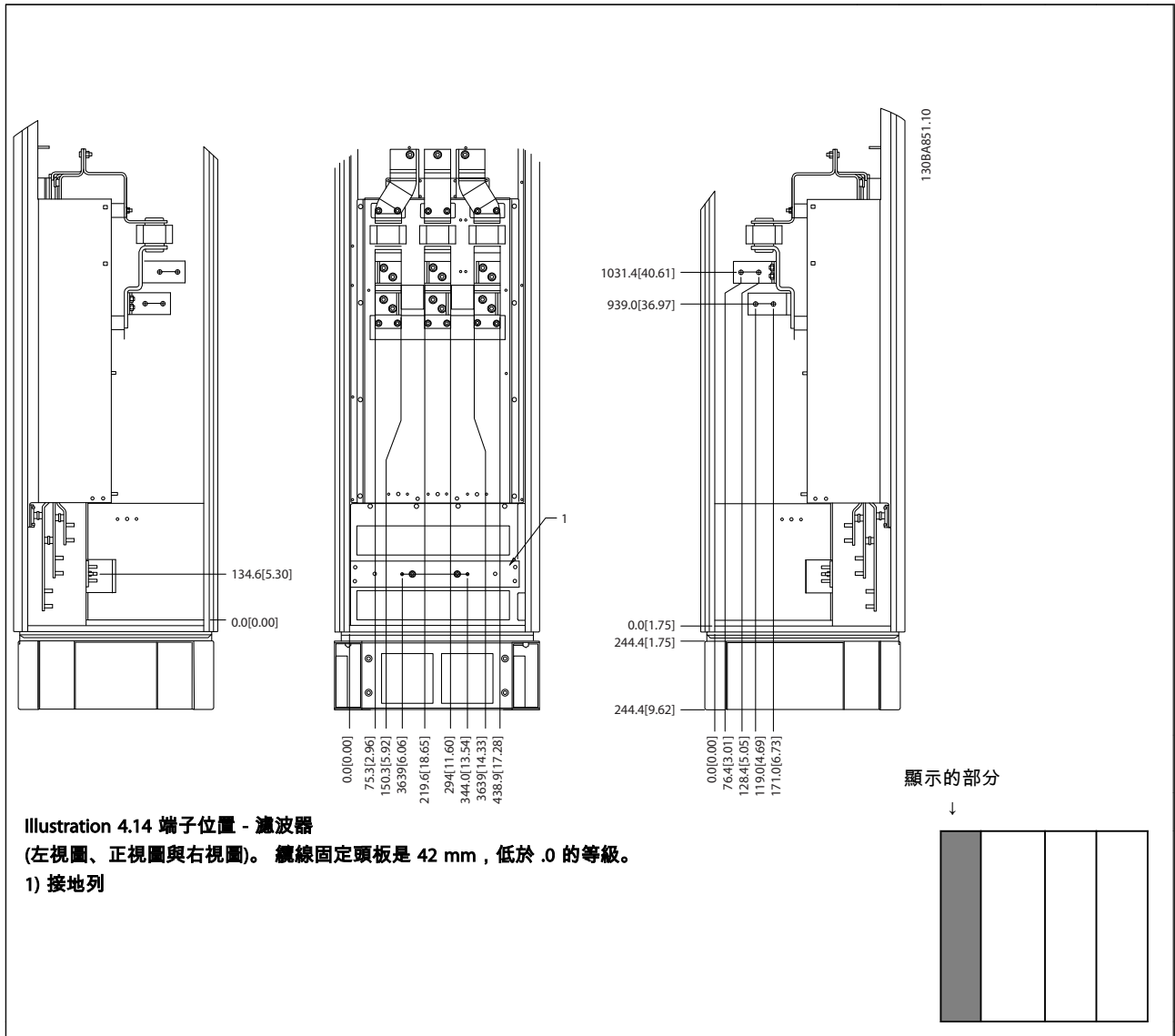


Illustration 4.14 端子位置 - 濾波器

(左視圖、正視圖與右視圖)。纜線固定頭板是 42 mm，低於 .0 的等級。

1) 接地列

Table 4.7

端子位置 - 整流器

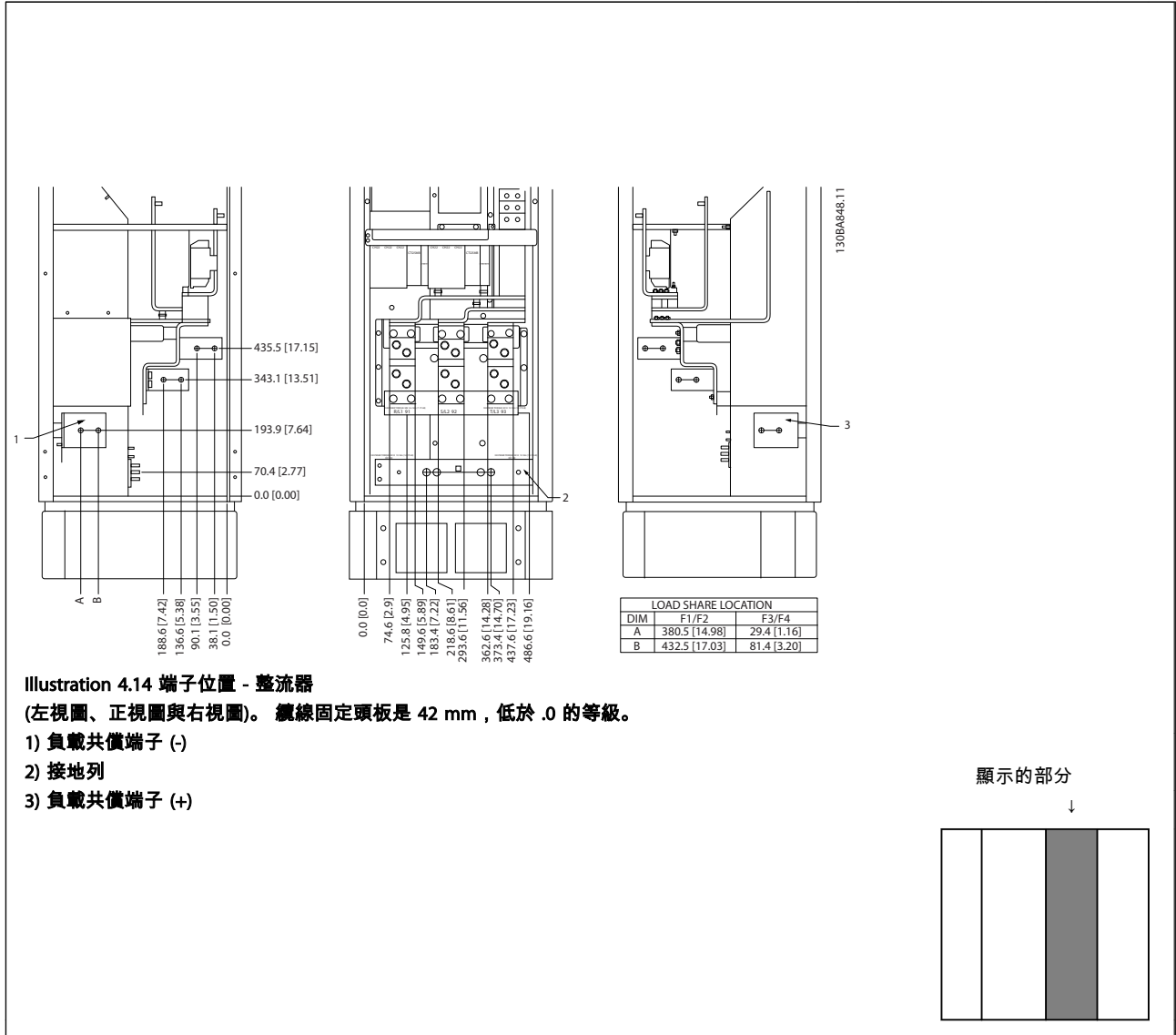


Illustration 4.14 端子位置 - 整流器

(左視圖、正視圖與右視圖)。纜線固定頭板是 42 mm，低於 .0 的等級。

- 1) 負載共備端子 (-)
- 2) 接地列
- 3) 負載共備端子 (+)

顯示的部分

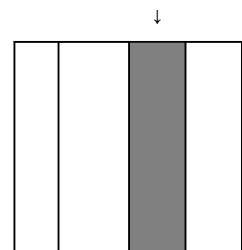


Table 4.8

端子位置 - 逆變器

4

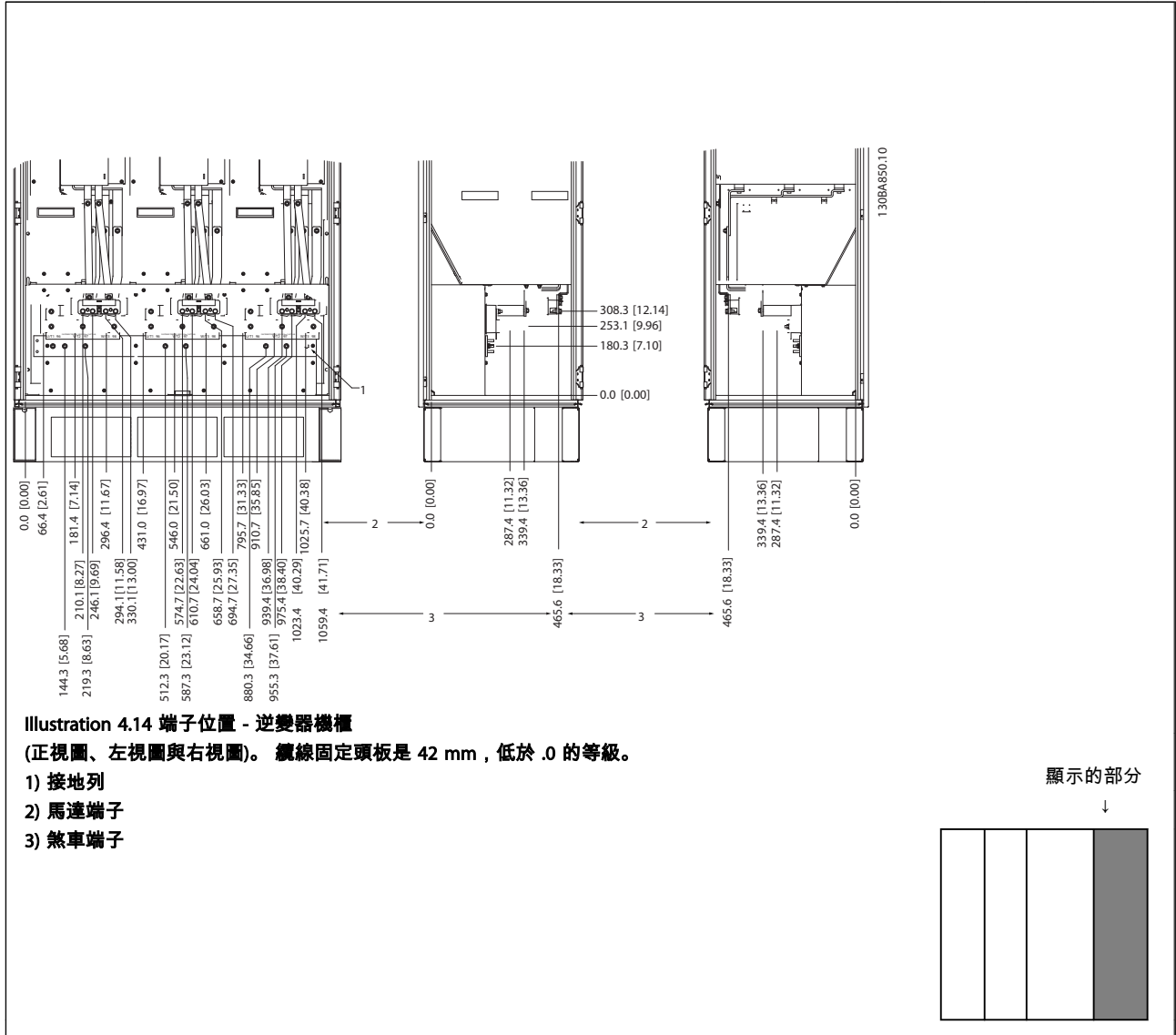


Table 4.9

4.3.6 冷卻與氣流

冷卻

有數種不同的冷卻方式：在裝置的底部與頂部使用冷卻導管、在裝置後方使空氣流進與流出，或不同方式的組合。

後方冷卻

背面通道的空氣亦可從 Rittal TS8 外殼的背面排入或排出。此種方式提供了背面通道可將設施以外的空氣帶入並送回設施以外的熱損失的方案，進而降低空調的需求。

NOTE

必須在機殼上安裝門風扇，以便消除未包含在變頻器背面通道內的熱損耗，以及消除安裝於機殼內其他元件所產生的額外熱損耗。必須計算出所需的總氣流量，以便選用正確的風扇。有些機殼製造商有提供氣流量的計算軟體 (即 Rittal Therm 軟體)。

氣流

必須確保流經散熱片的氣流流量。流量如 Table 4.10 中所示。

外殼保護	機架大小	門風扇/上方風扇氣流 多具風扇的總氣流	散熱片風扇 多具風扇的總氣流
IP21 / NEMA 1	D13	510 m ³ /h (300 cfm)	2295 m ³ /h (1350 cfm)
IP54 / NEMA 12	E9 P250	680 m ³ /h (400 cfm)	2635 m ³ /h (1550 cfm)
	E9 P315-P400	680 m ³ /h (400 cfm)	2975 m ³ /h (1750 cfm)
IP21 / NEMA 1	F18	4900 m ³ /h (2884 cfm)	6895 m ³ /h (4060 cfm)

Table 4.10 散熱片空氣流量

NOTE

變頻器部分的風扇會在下列情形下運轉：

1. AMA
2. 直流挾持
3. 預磁化
4. 直流煞車
5. 超過了額定電流的 60%。
6. 超出特定的散熱片溫度 (與電源規格有關)
7. 超出特定的功率卡環境溫度 (與電源規格有關)
8. 超出特定的控制卡環境溫度

一旦風扇開始運轉，它會至少運轉 10 分鐘。

NOTE

主動型濾波器的風扇會在以下的情形下運轉：

1. 主動型濾波器正在運轉
2. 主動型濾波器沒有運轉，但主電源電流超過極限 (與電源規格有關)
3. 超出特定的散熱片溫度 (與電源規格有關)
4. 超出特定的功率卡環境溫度 (與電源規格有關)
5. 超出特定的控制卡環境溫度

一旦風扇開始運轉，它會至少運轉 10 分鐘。

外部導管

如果 Rittal 機櫃外部額外增加了導管工件，必須計算管路的壓力降。請使用下表以根據壓力降來降低變頻器的額定值。

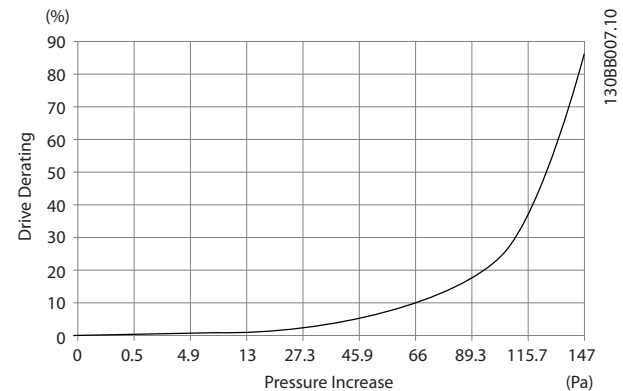


Illustration 4.14 D 機架隨著 壓力變化降低額定值
變頻器空氣流量：450 cfm (765 m³/h)

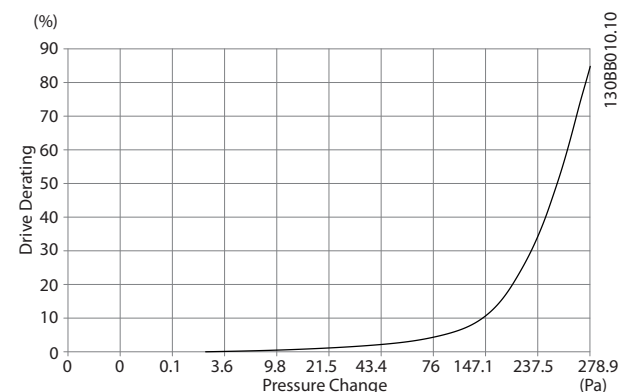


Illustration 4.15 E 機架隨著 壓力變化降低額定值 (小風扇)，P315
變頻器空氣流量：650 cfm (1105 m³/h)

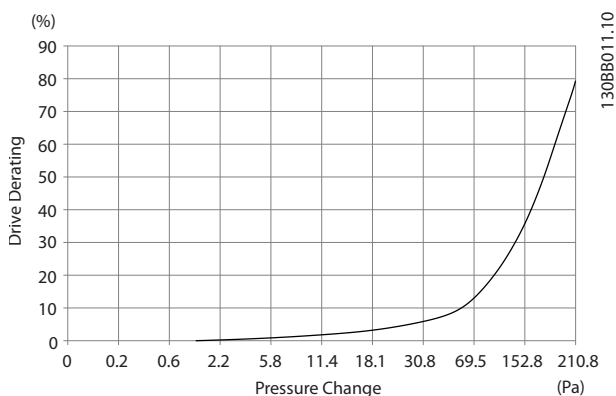


Illustration 4.16 E 機架隨著 壓力變化降低額定值 (大風扇) ,P355-P450

變頻器空氣流量：850 cfm (1445 m³/h)

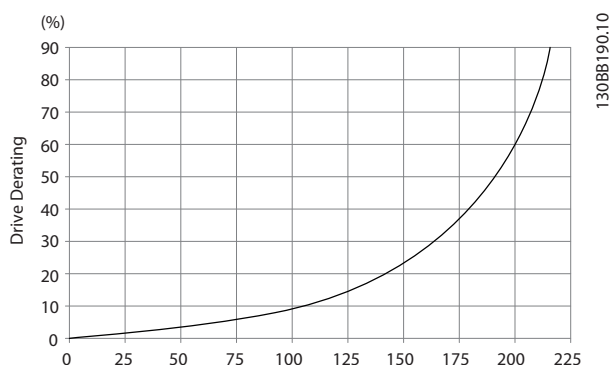


Illustration 4.17 F 機架隨著 壓力變化降低額定值

變頻器空氣流量：580 cfm (985 m³/h)

4.3.7 纜線固定頭/導線管入口 - IP21 (NEMA 1) 與 IP54 (NEMA12)

電纜線係透過底部的纜線固定頭板來連接的。拆下板子並規劃要在何處放置纜線固定頭或導線管。在藍圖標示的位置鑽好孔。

NOTE

纜線固定頭板必須裝至變頻器，以確保有滿足規定的保護等級且裝置有適當冷卻。如果未安裝纜線固定頭，變頻器可能因警報 69，溫度過高

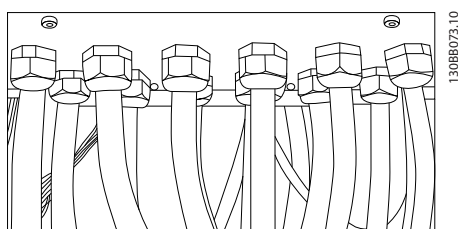


Illustration 4.18 纜線固定頭板正確安裝的範例。

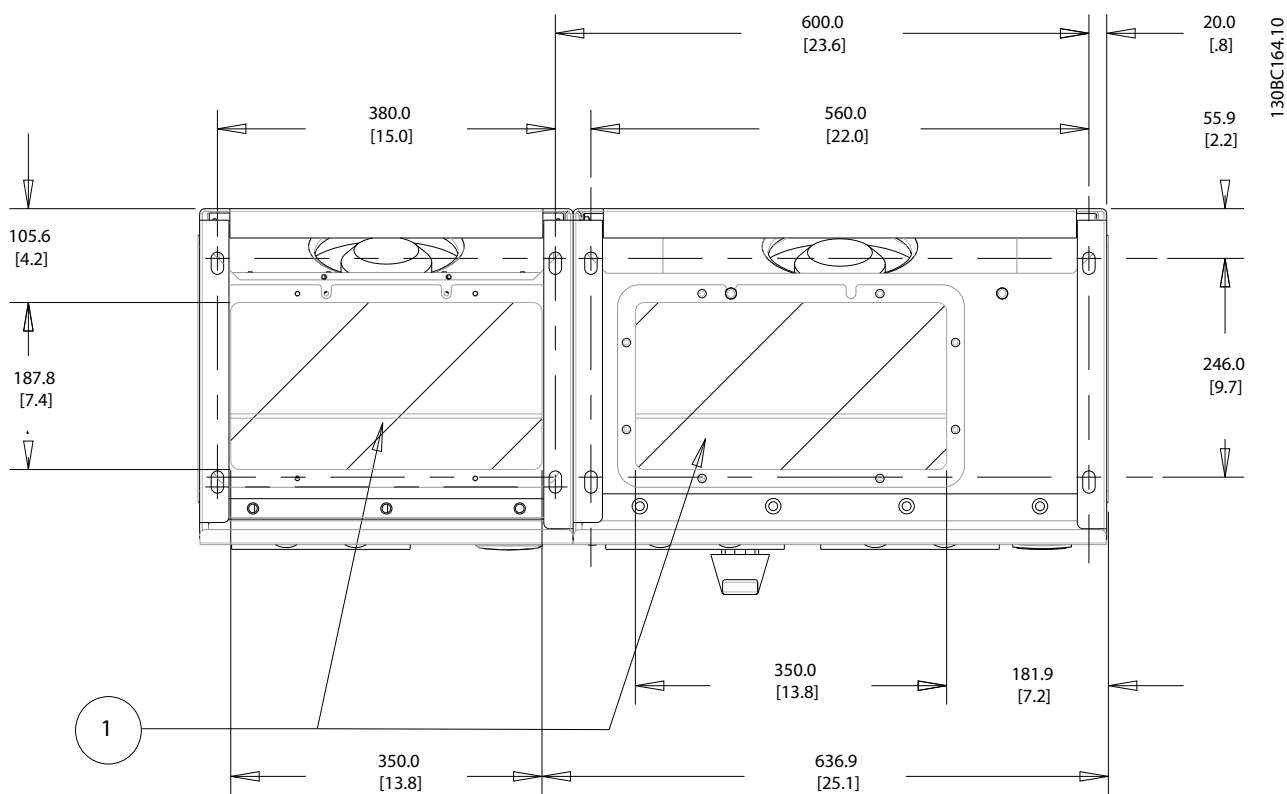


Illustration 4.19 機架大小 D13

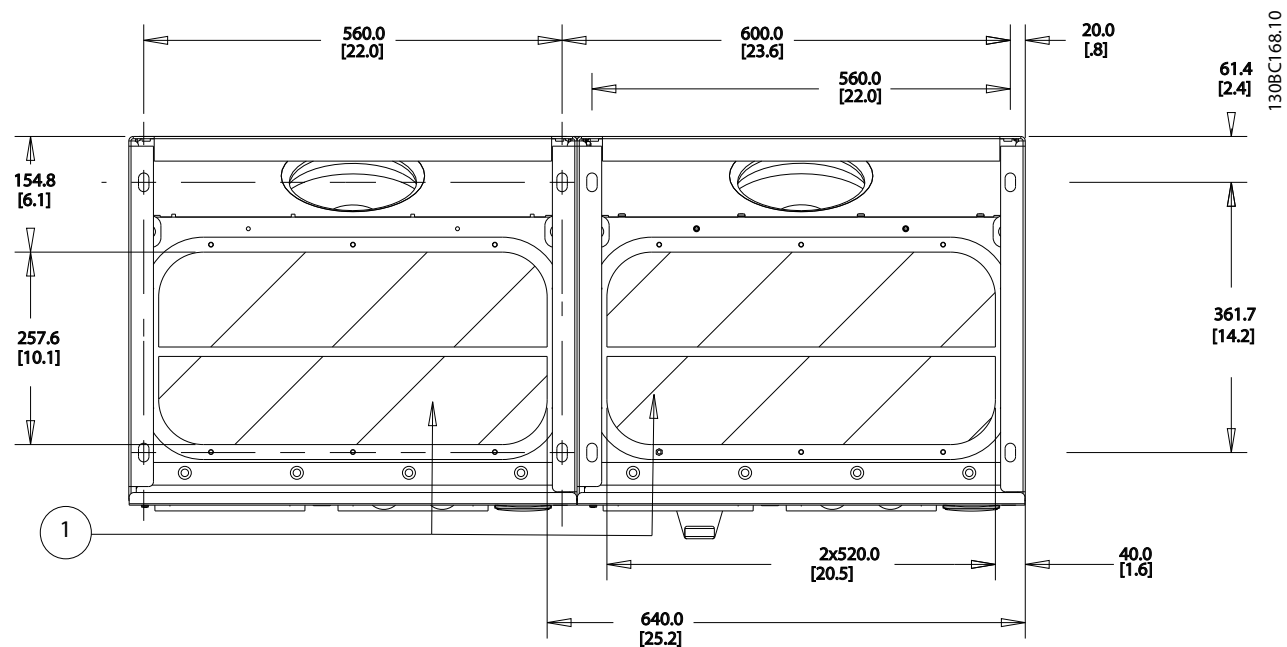
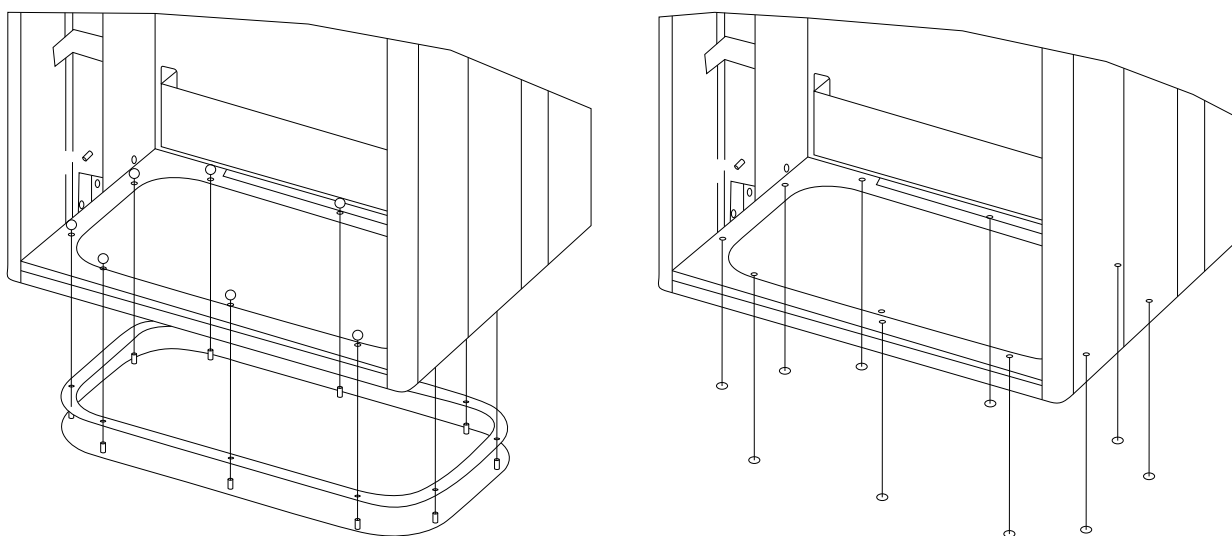


Illustration 4.20 機架大小 E9

4



176FA269.10

Illustration 4.21 底板的安裝，機架大小 E9

E 機架的底板可從外殼的內部或外部安裝，讓安裝過程更有彈性。例如：如果從底部安裝，纜線固定頭與纜線可在變頻器置放於基座之前安裝。

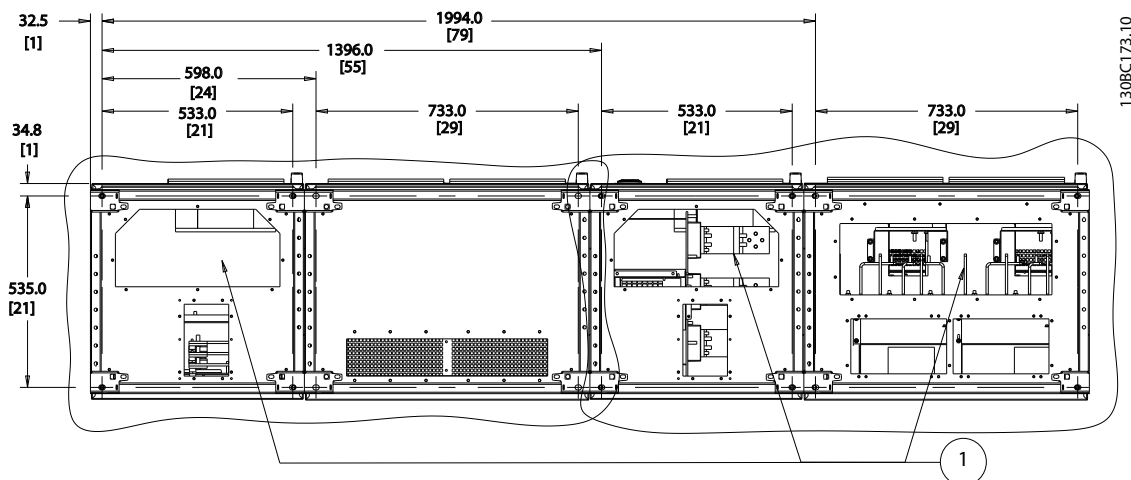


Illustration 4.22

從變頻器底部所看到的電纜線入口

- 1) 主電源電纜線連接
- 2) 馬達電纜線連接

4.3.8 IP21 滴漏防護安裝 (機架大小 D)

為了符合 IP21 級別，必須安裝額外的滴漏防護裝置，原因如下：

- 拆下兩顆前螺絲
- 裝入滴漏防護裝置並更換螺絲
- 將螺絲扭緊至 5,6 Nm (50 in-lbs) 扭力

NOTE

濾波器和變頻器的部分都必須具備滴漏防護裝置。

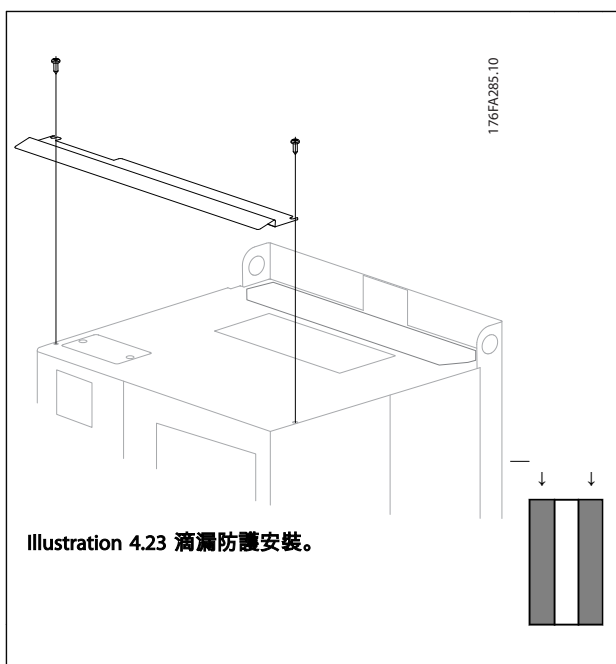


Illustration 4.23 滴漏防護安裝。

Table 4.11

	380-480 V 380-500 V	保險絲	斷開保險絲	雜訊干擾	RFI 保險絲	RFI 斷開保險絲
D13		176F8443	176F8441	176F8445	176F8449	176F8447
E9	FC 102/ 202: 315 kW FC 302: 250 kW	176F0253	176F0255	176F0257	176F0258	176F0260
	FC 102/ 202: 355-450 kW FC 302: 315-400 kW	176F0254	176F0256	176F0257	176F0259	176F0262

Table 4.12

NOTE

詳細資訊，請參閱說明單張 175R5795

4.4 現場安裝選項

4.4.1 輸入板選項的安裝

本節說明如何現場安裝採用 D 與 E 機架之變頻器所提供之輸入選項套件。

不要嘗試從輸入板拆除 RFI 濾波器。如果移除輸入板的 RFI 濾波器的話，它可能會損壞。

NOTE

若有提供 RFI 濾波器，視輸入板的組合與 RFI 濾波器的互換性而定，您有兩種 RFI 濾波器可供選擇。在某些範例中，所有電壓的現場安裝套件都是相同的。

4.4.2 變頻器主電源遮罩的安裝

主電源遮罩係用於 D 與 E 機架的安裝以及滿足 BG-4 需求。

訂購代碼：

D 機架：176F0799

E 機架：176F1851

NOTE

詳細資訊，請參閱說明單張 175R5923

4.5 機架大小 F 面板選項

空間加熱器與溫度調節裝置

空間加熱器係安裝在機架大小 F 變頻器機櫃內部，它可透過自動的溫度調節裝置來控制，進而協助控制外殼內的濕度，延長變頻器元件在潮濕環境下的使用壽命。溫度調節裝置的出廠設定：在 10° C (50° F) 時將加熱器打開，並在 15.6° C (60° F) 時將它們關閉。

機櫃燈光與電源插座

照明燈係安裝在機架大小 F 變頻器的機櫃內側，可增加維修時的照明。照明燈的外殼包括了一個電源插座，可作為電動工具或其他裝置的暫時電源，且有兩種電壓可供使用：

- 230 V, 50 Hz, 2.5 A, CE/ENEC
- 120 V, 60 Hz, 5 A, UL/cUL

變壓器分接頭設定

如果已安裝機櫃燈光與電源和/或空間加熱器與溫度調節裝置，則需要為變壓器 T1 的分接頭設定正確的輸入電壓。380-480/500 V 的變頻器的初始設定為 525 V (分接頭)，而 525-690 V 變頻器將被設定為 690 V (分接頭)，以確保若分接頭於上電之前仍未變更的話，次級設備不會產生電壓過高的情形。請參閱 Table 4.13 以設定位於整流器機櫃內 T1 端子的正確分接頭。有關變頻器內的相關位置，請參閱 Illustration 4.14。

輸入電壓範圍	要選擇的分接頭
380 V-440 V	400 V
441 V-490 V	460 V

Table 4.13 分接頭設定

NAMUR 端子

MANUR 乃是由製程產業自動化技術使用者組成的國際協會，其主要產業為德國境內的化學與製藥業。若選用此選項的話，將提供按照 NAMUR 規格的變頻器輸入與輸出端子標準所排列與貼上標籤的端子。這需要 MCB 112 PTC 熱敏電阻卡與 MCB 113 延伸繼電器卡。

殘餘電流器 (RCD)

使用核心平衡方法以監控在接地與高阻抗接地系統的接地故障電流 (以 IEC 術語則是 TN 與 TT)。這是一個預先警告 (達警告臨界值 50%) 與警報主要設定值。與各個設定值相關的則是供外部使用的 SPDT 警報繼電器。需要一個外部的「窗型」電流轉換器 (由客戶提供與安裝)。

- 與變頻器的安全停機電路整合
- IEC 60755 B 型裝置監測 AC、脈衝 DC 與純 DC 接地故障電流
- 顯示從設置點 10% 至 100% 的 LED 接地故障電流量條狀圖指示燈
- 記憶體
- TEST/RESET 鍵

絕緣電阻監控器 (IRM)

監測系統相位導體與接地之間的未接地系統裡的絕緣阻抗 (以 IEC 術語則是 IT 系統)。有一項歐姆值的預警告以及絕緣等級的一個主警報設定值。與各個設定值相關的則是供外部使用的 SPDT 警報繼電器。

NOTE

僅有一個絕緣阻抗監控器可以接到各個未接地 (IT) 系統。

- 與變頻器的安全停機電路整合
- 絕緣電阻的歐姆值 LCD 顯示器
- 故障的記憶體
- [Info]、[Test] 與 [Reset] 按鈕

含 Pilz 安全繼電器的 IEC 緊急停機

包括安裝在外殼前方的 4 線式備援緊急停機按鍵、配合變頻器安全停機電路使用而進行監控的 Pilz 繼電器，以及位於選項機櫃內的主電源接觸器。

手動馬達啟動器

提供通常用於大型馬達之電動風扇所需的 3 相電源。啟動器所需的電源係來自所提供之任何接觸器的負載端、斷路器或斷開連接開關。在連接至每個馬達器啟動器之前的電源都裝有保險絲。當進入變頻器的電源關閉時，該電源也會關閉。最多僅允許兩個啟動器 (若已訂購 30 安培、保險絲保護的電路，則允許一個)。與變頻器的安全停機電路整合裝置功能包括：

- 操作開關 (開/關)
- 含測試功能的短路與過載保護
- 手動復歸功能

30 安培、保險絲保護的端子

- 符合進入主電源電壓的 3 相電源以提供客戶輔助設備所需的電力
- 若已選擇馬達手動啟動器，則不提供
- 當進入變頻器的電源關閉時，端子也會關閉
- 保險絲保護的端子電源係來自所提供之任何接觸器的負載端、斷路器或斷開連接開關。

24 V DC 電源

- 5 amp, 120 W, 24 V DC
- 提供輸出過電流、過載、短路與溫度過高的保護
- 提供像是感測器、PLC I/O、接觸器、溫度探針、指示燈和/或其他電子硬體等客戶自行提供之附件裝置的電源

- 診斷功能包括一個乾式、適用直流電的接點，一個綠色適用直流電的 LED，以及紅色過載的 LED。

外部溫度監控

專為監控外部系統元件 (如馬達繞線和/或軸成) 的溫度而設計。包括八個通用輸入模組，再加上兩個專用熱敏電阻輸入模組。所有十個模組均整合到此變頻器的安全停機電路上，且可透過 Fieldbus 網路監控 (需要購買額外的模組與總線連結器)。

通用輸入 (8)

信號類型：

- RTD 輸入 (包括 Pt100)，3 線式或 4 線式
- 熱電偶
- 類比電流或類比電壓

額外功能：

- 一個通用輸出，可為類比電壓或類比電流進行設定
- 兩個輸出繼電器 (N.O.)
- 雙線 LC 顯示器與 LED 診斷功能
- 感測器隱現斷裂、短路與極性錯誤偵測
- 介面設定軟體

專用熱敏電阻輸入 (2)

功能：

- 各個模組能監控多達六個串聯的熱敏電阻
- 電線斷裂或感測器短路故障偵測引線
- 通過 ATEX/UL/CSA 認證
- 視需要，也可由 PTC 熱敏電阻選項卡 MCB 112 提供第三個熱敏電阻輸入。

4.6 電氣安裝

4.6.1 電源連接

佈線與保險絲

NOTE

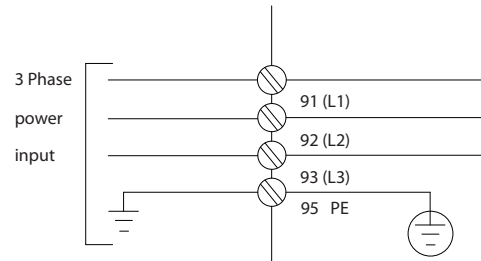
電纜線一般要求

所有的電纜線必須符合與橫截面與環境溫度相關的全國性和地區性規定。必須在 UL 認證的應用中使用 75°C 銅導體。在非 UL 認證應用中，變頻器可接受 75°C 與 90°C 銅導體的使用。

電源電纜線的連接位置如下所示。電纜線橫截面大小的決定必須按照電流額定值與當地的法規。有關詳細資訊請參閱 8.1.1 纜線長度和橫截面：

為了保護變頻器，必須使用建議的保險絲，或裝置必須內建有保險絲。建議使用的保險絲種類係列於保險絲一節當中表內。務必確保按照當地的法規使用、安裝正確的保險絲。

如果包含主電源開關，則主電源連接應接上主電源開關。



130BA026.10

Illustration 4.23

NOTE

為了符合 EMC 干擾規格，建議使用有遮罩/有保護層的電纜線。若使用無遮罩/無保護層的電纜線，請參閱 4.6.13 無遮罩電纜線的電源與控制配線。

請參閱 8 一般規格 以獲得正確的馬達電纜線橫截面積和長度。

電纜線的遮罩：

避免在安裝上使用扭結的遮罩端 (豬尾形)。這會破壞在高頻時的遮罩效果。如果一定要切開遮罩以安裝馬達隔離器或馬達接觸器，就必須將遮罩在儘可能低的 HF 阻抗下重新連接。

將馬達電纜線遮罩連接到變頻器的去耦板和馬達的金屬外殼。

遮罩層連接接觸面積應儘量放大 (使用電纜線夾鉗)。可使用變頻器中所提供的安裝裝置來完成。

電纜線長度和橫截面積：

變頻器已在指定的電纜線長度下進行 EMC 測試。儘量縮短馬達電纜線的長度，以減少雜訊量和漏電電流。

載波頻率：

如果將變頻器與正弦濾波器一起使用，以降低來自馬達的噪音，則必須根據 14-01 Switching Frequency 中的說明，設定載波頻率。

端子號碼	96	97	98	99	
	U	V	W	PE ¹⁾	馬達電壓，主電源電壓的 0-100%。 從馬達伸出的 3 條電線
	U1 W2	V1 U2	W1 V2	PE ¹⁾	三角形連接 從馬達伸出的 6 條電線
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	星狀連接 U2、V2、W2 U2、V2 與 W2 需個別互相連接。

Table 4.14

¹⁾ 安全接地的連接

NOTE

如果馬達沒有相絕緣紙或其他適用於電壓電源操作 (例如變頻器) 的絕緣強化裝置，請在變頻器的輸出上裝設正弦濾波器。

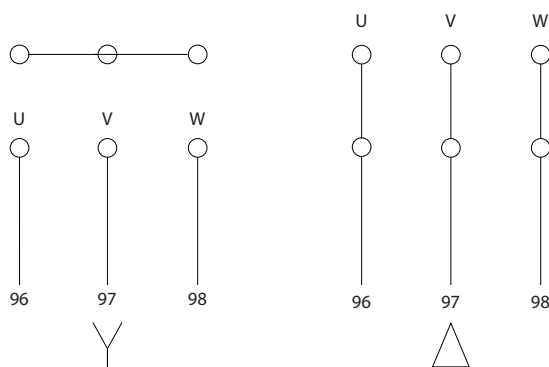


Illustration 4.24

175ZA114.10

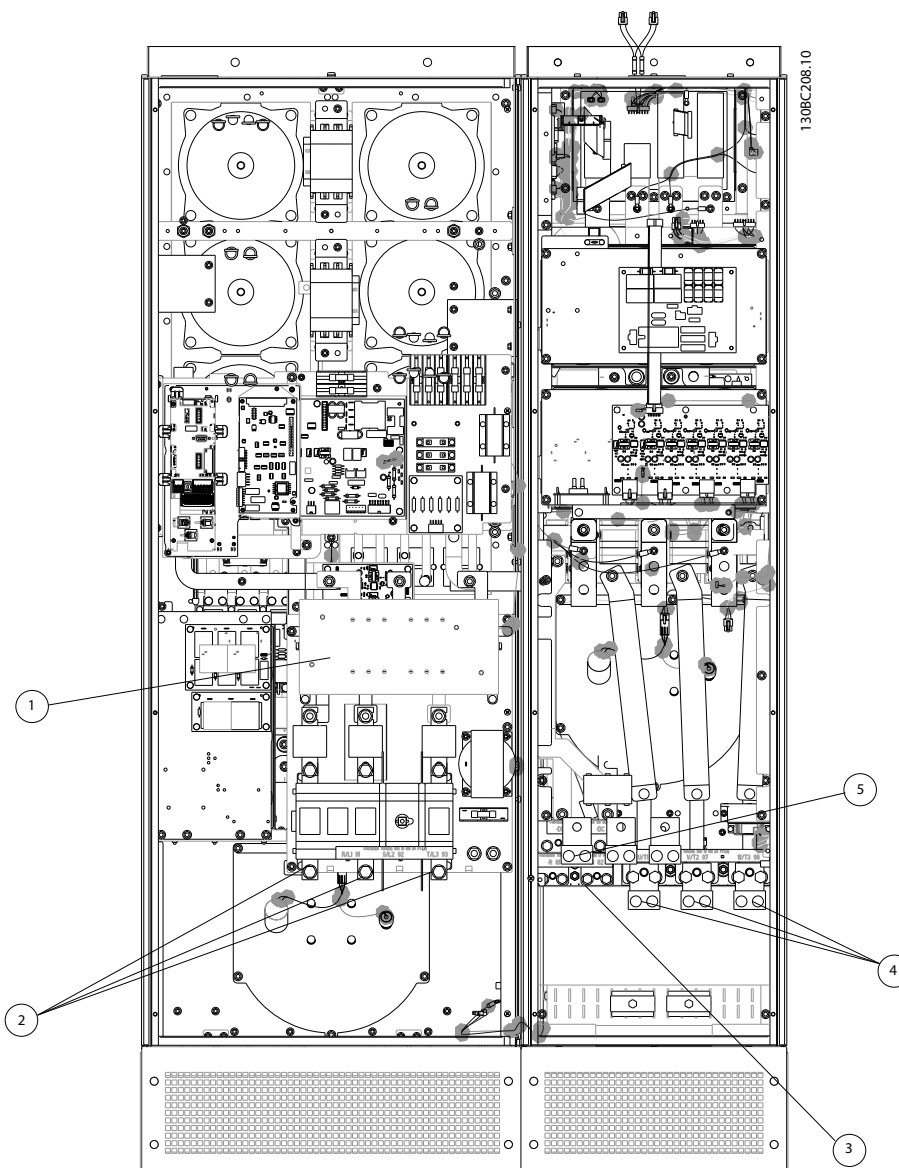


Illustration 4.25 機架大小 D13

1)	雜訊干擾	4)	馬達
2)	線路		U V W
	R S T		96 97 98
	L1 L2 L3		T1 T2 T3
3)	煞車選項	5)	負載共償選項
	-R +R		-DC +DC
	81 82		88 89
		6)	輔助風扇
			100 101 102 103
			L1 L2 L1 L2

Table 4.15

4

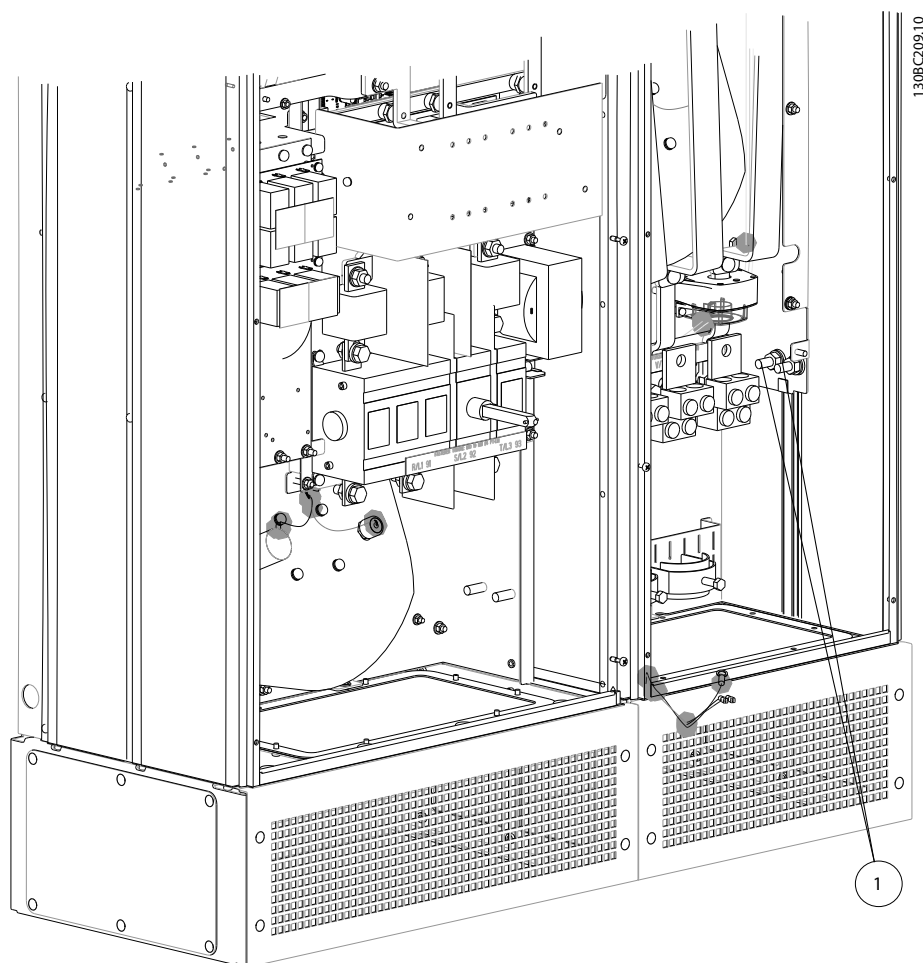


Illustration 4.26 地線端子位置

1	地線
---	----

Table 4.16

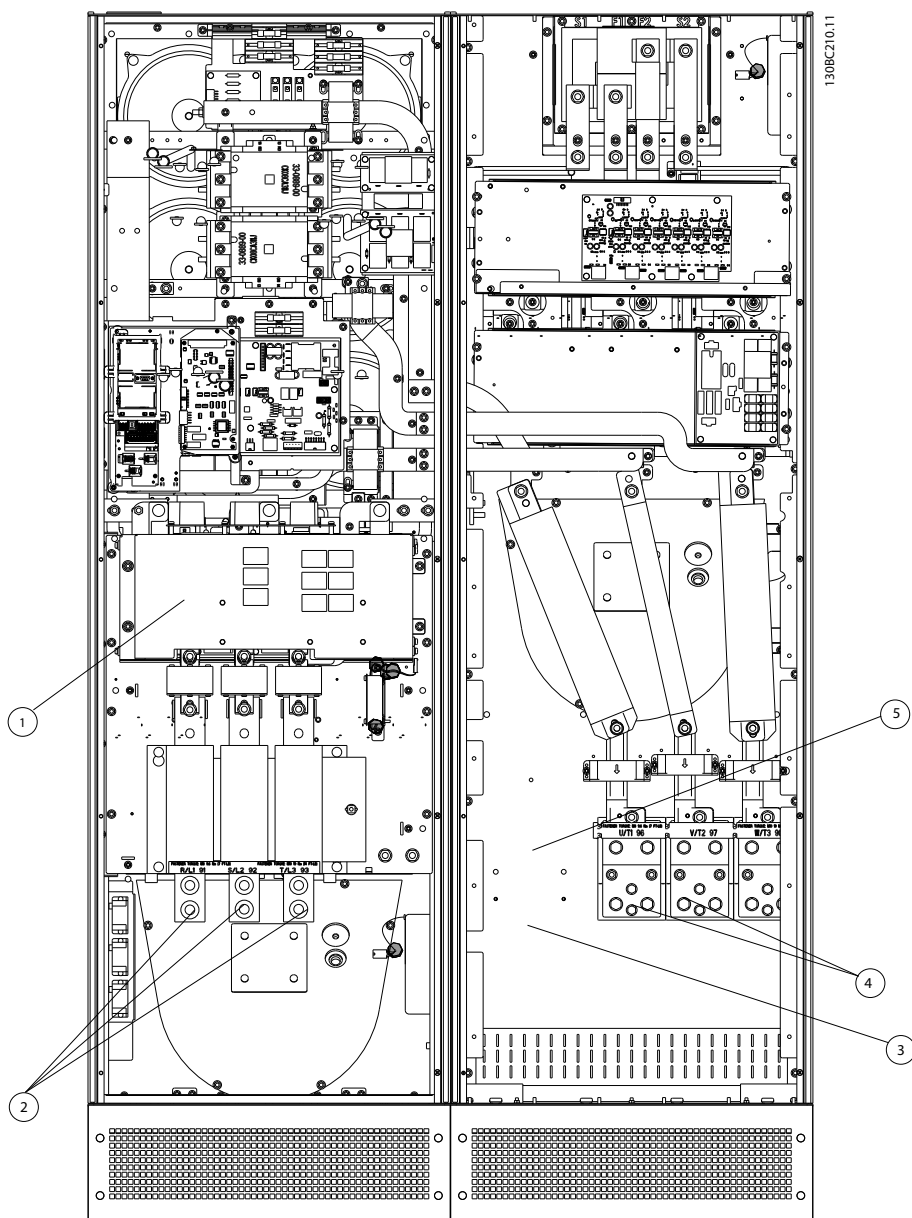


Illustration 4.27 機架大小 E9

1)	雜訊干擾	4)	馬達
2)	線路		U V W
	R S T		96 97 98
	L1 L2 L3		T1 T2 T3
3)	煞車選項	5)	負載共償選項
	-R +R		-DC +DC
	81 82		88 89
		6)	輔助風扇
			100 101 102 103
			L1 L2 L1 L2

Table 4.17

4

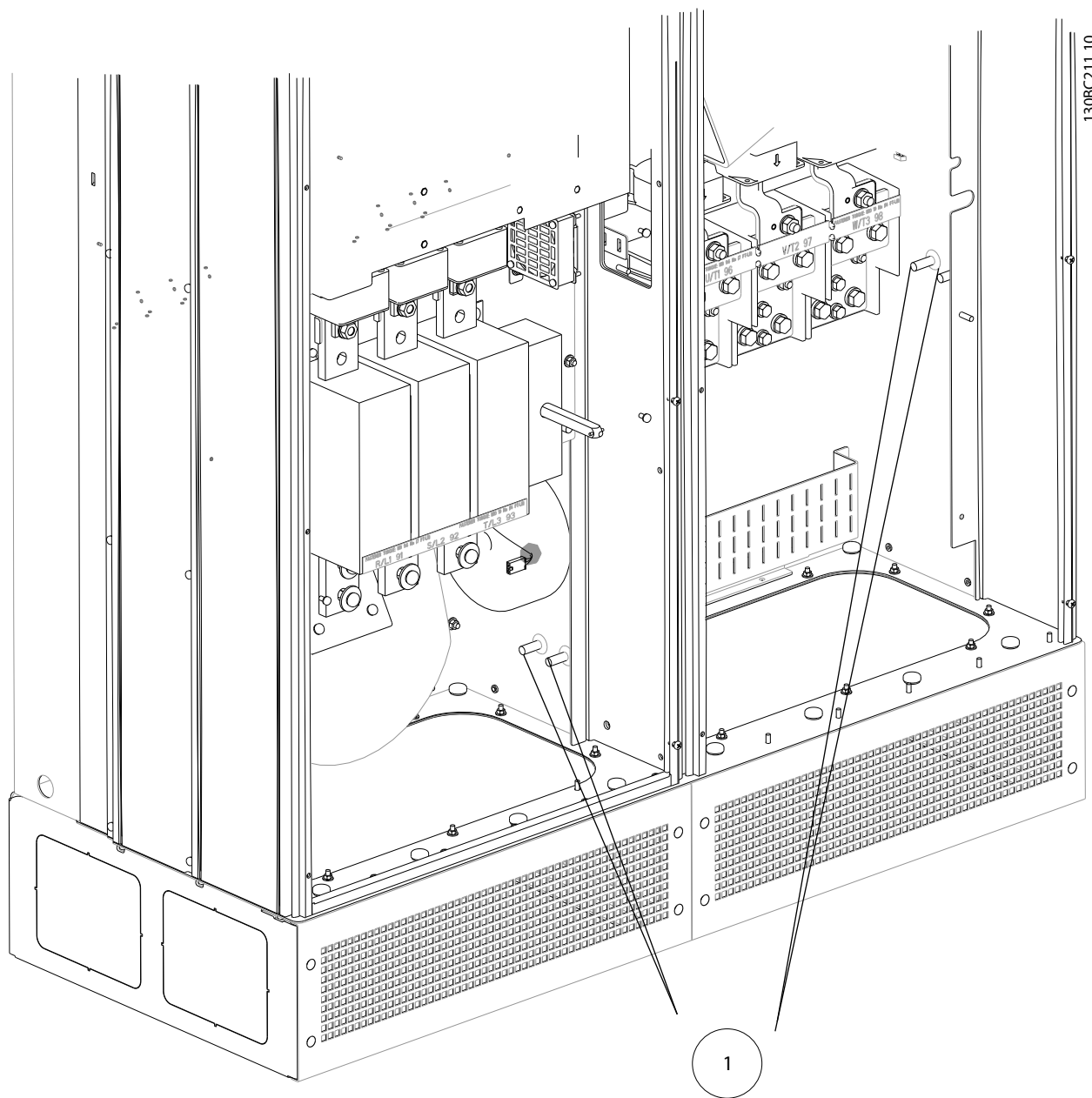


Illustration 4.28 地線端子位置

1	地線
---	----

Table 4.18

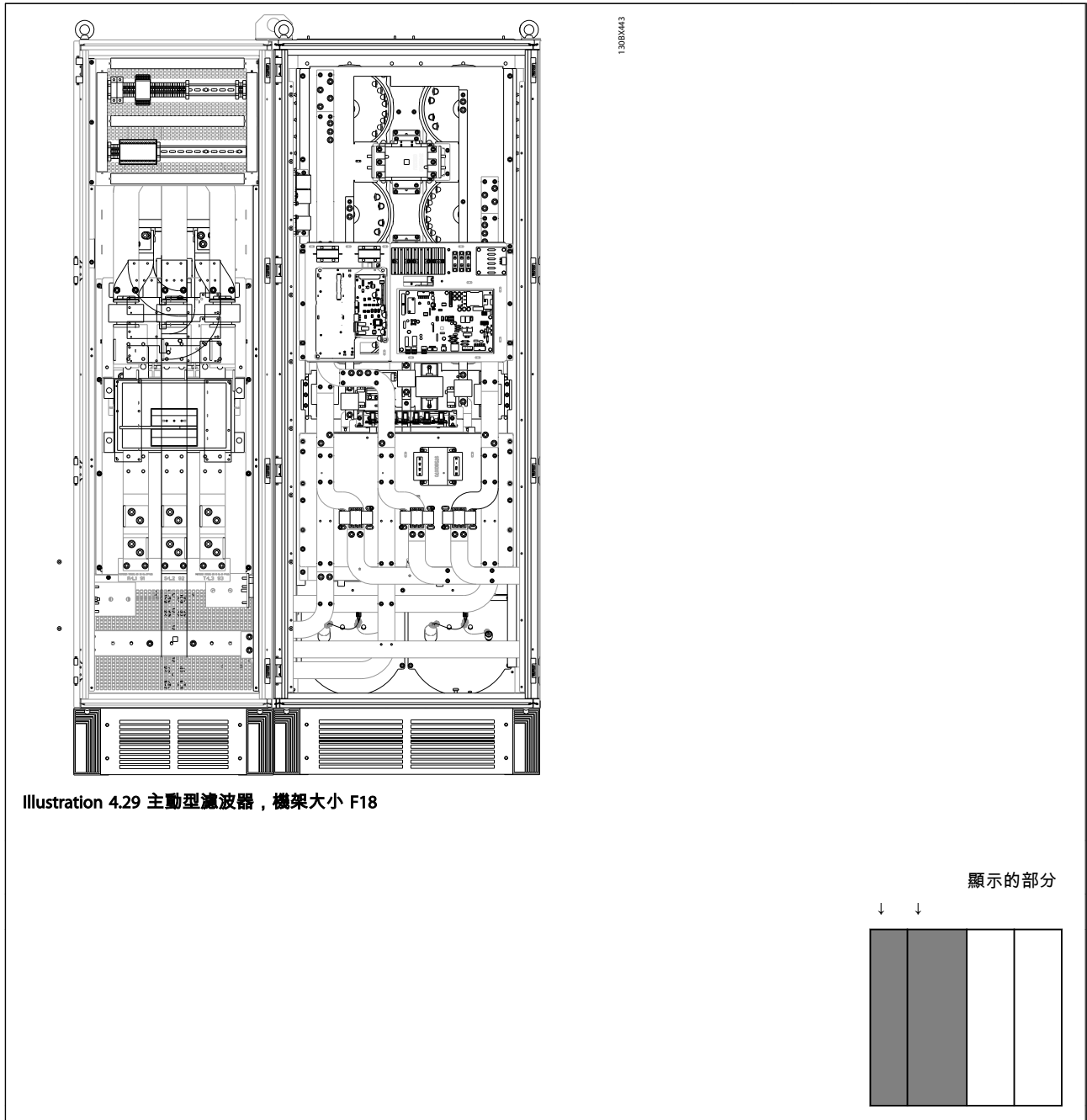


Illustration 4.29 主動型濾波器，機架大小 F18

顯示的部分

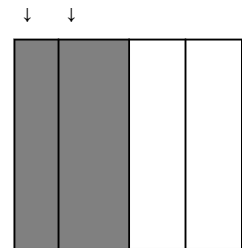


Table 4.19

1)	線路
	R S T
	L1 L2 L3
2)	接至變頻器之整流器部分的總線列
3)	保險絲盒

Table 4.20

4

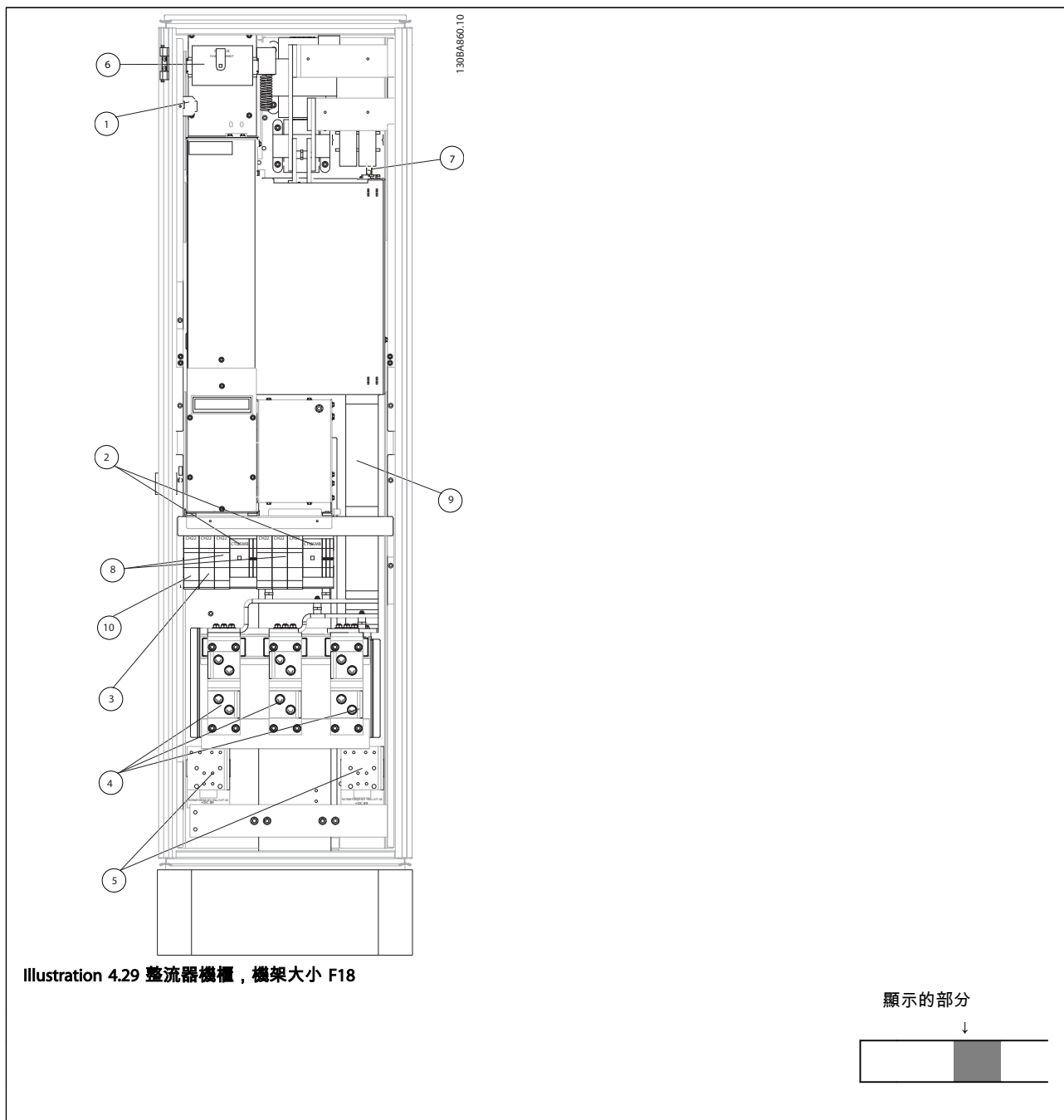


Illustration 4.29 整流器機櫃，機架大小 F18

Table 4.21

1)	24 V DC , 5 A	5)	負載共償
	T1 輸出 Tap [%]		-DC +DC
	溫度開關		88 89
	106 104 105	6)	控制變壓器保險絲 (2 或 4 件)。請參閱 4.6.14 保險絲 以取得零件編號
2)	手動馬達啟動器	7)	SMPS 保險絲。請參閱 4.6.14 保險絲 以取得零件編號
3)	受 30 A 保險絲保護的電源端子	8)	手動馬達控制器保險絲 (3 或 6 件)。請參閱 4.6.14 保險絲 以取得零件編號
4)	到濾波器的連接點	9)	線路保險絲，F1 與 F2 機架 (3 件)。請參閱 4.6.14 保險絲 以取得零件編號
	R S T	10)	受 30 安培保險絲保護的電源保險絲
	L1 L2 L3		

Table 4.22

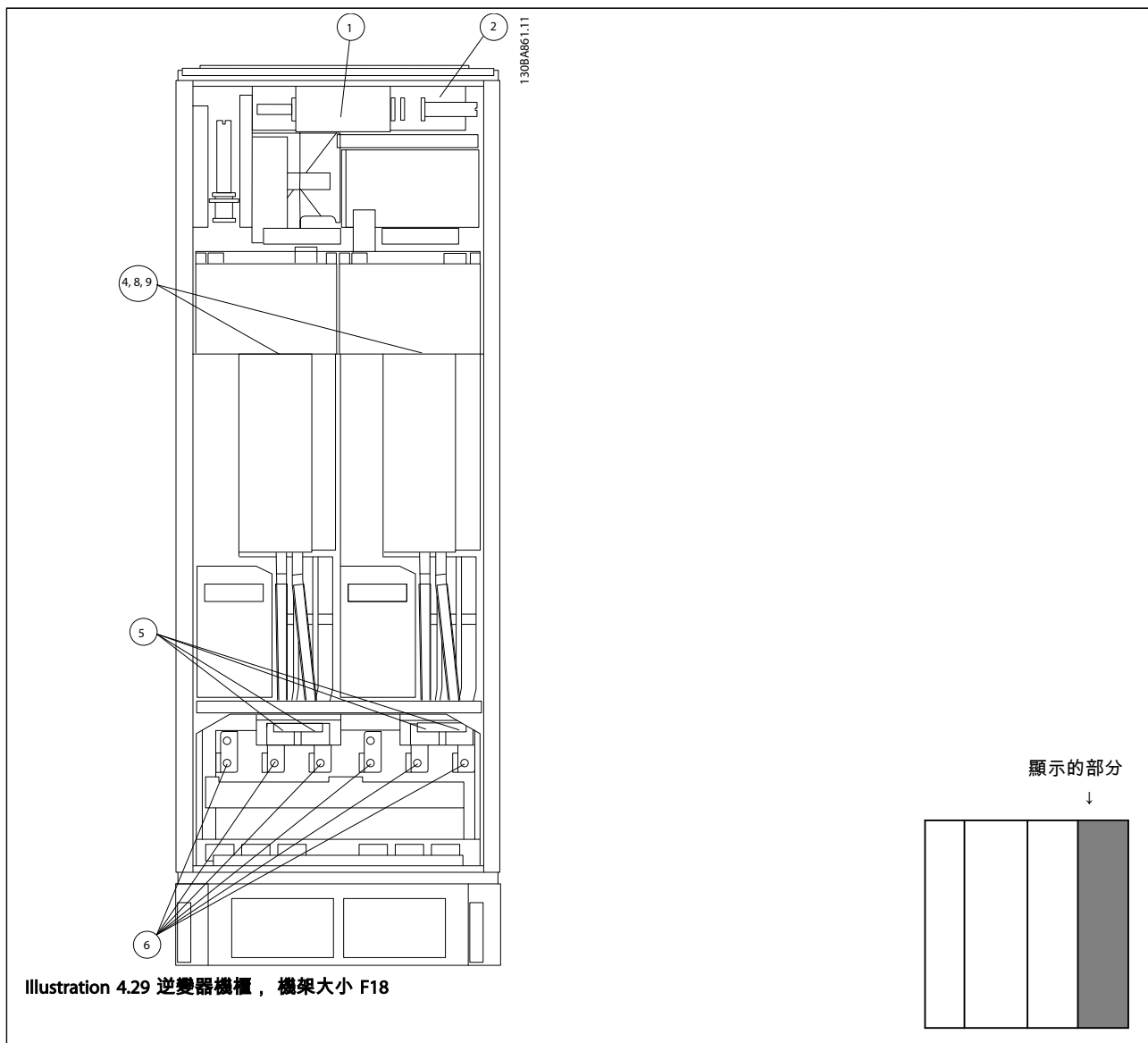


Illustration 4.29 逆變器機櫃，機架大小 F18

Table 4.23

1)	外部溫度監控	6)	馬達
2)	輔助繼電器		U V W
	01 02 03		96 97 98
	04 05 06		T1 T2 T3
3)	NAMUR	7)	NAMUR 保險絲。請參閱 4.6.14 保險絲以取得零件編號
4)	輔助風扇	8)	風扇保險絲。請參閱 4.6.14 保險絲以取得零件編號
	100 101 102 103	9)	SMPS 保險絲。請參閱 4.6.14 保險絲以取得零件編號
	L1 L2 L1 L2		
5)	煞車		
	-R +R		
	81 82		

Table 4.24

4.6.2 接地

在安裝變頻器時，必須考量以下基本的問題，以符合電磁相容性 (EMC) 的要求。

- 安全接地：變頻器漏電電流較高，為了安全起見必須採取良好的接地措施。請按照當地的安全法規執行。
- 高頻率接地：接地線連接要盡量短。

連接不同的地線系統時，導體阻抗要儘可能降低。要獲得最低導體阻抗方式是讓導體越短越好，且使用最大的截面積。

不同裝置的金屬機櫃要安裝在靠近板子的機櫃，HF 阻抗越低越好。如此可避免不同裝置有不同的 HF 電壓，並避免在可能用來連接裝置纜線中產生無線電干擾電流。無線電干擾將被降低。

為了獲得較低 HF 阻抗，請使用裝置的固定螺栓作為 HF 連接至後方板的方式。必須去除絕緣固定螺栓的塗漆或之類的東西。

4.6.3 額外保護 (RCD)

在符合地方安全法規的前提下，可以使用 ELCB 繼電器、多重保護接地或接地以作為附加的保護。

如果發生接地故障，在故障電流中可能產生 DC 成分。

如果使用 ELCB 繼電器，必須遵守地方法規的要求。繼電器必須能保護具有橋式整流電路的 3 相設備，並且能在上電時瞬間放電。

請參閱 VLT® AutomationDrive 設計指南 ,MG33BXY 中的特殊條件一節。

4.6.4 RFI 開關

與地線絕緣的主電源

如果變頻器由絕緣的主電源 (IT 主電源、浮動三角與接地三角連接) 或帶有接地腳的 TT/TN-S 主電源供電，建議透過變頻器上的 14-50 RFI Filter 與濾波器上的 14-50 RFI Filter 來關閉 RFI 開關 (OFF)¹⁾。相關說明，請參閱 IEC 364-3。如果需要最佳的 EMC 效能、馬達進行並聯或馬達電纜線長度超過 25 公尺時，建議將設定為 14-50 RFI Filter [ON]。

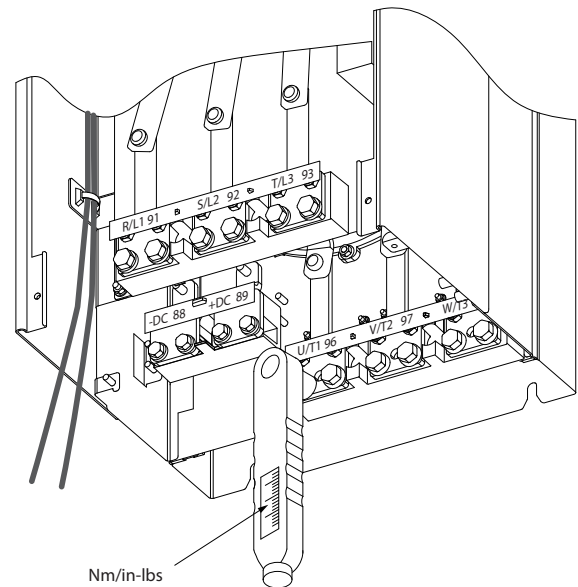
¹⁾不提供機架大小 D、E 與 F 的 525-600/690 變頻器。

在「關閉」模式下，底架與中間電路之間的 RFI 電容 (濾波器電容器) 被切斷，目的是避免損壞中間電路並降低地容量電流 (依 IEC 61800-3 的規定)。

請亦參閱應用注意事項 IT 主電源供電的 VLT, MN.90.CX.02。使用可以和高功率電子設備一起使用的絕緣監測器是很重要的 (IEC 61557-8)。

4.6.5 轉矩

在將所有的電氣接頭鎖緊時，使用正確的扭矩是相當重要的。扭矩太低或太高將使電氣連接不良。請使用扭力扳手，以確保有鎖上正確扭力。



176FA247.12

Illustration 4.29 務必使用扭力扳手將螺栓扭緊。

機架大小	端子	轉矩	頭柱大小
D	主電源 馬達	19-40 Nm (168-354 in-lbs)	M10
	負載共償 煞車	8.5-20.5 Nm (75-181 in-lbs)	M8
E	主電源 馬達	19-40 Nm (168-354 in-lbs)	M10
	負載共償 煞車	8.5-20.5 Nm (75-181 in-lbs)	M8
F	主電源 馬達	19-40 Nm (168-354 in-lbs)	M10
	負載共償	19-40 Nm (168-354 in-lbs)	M10
	煞車 Regen	8.5-20.5 Nm (75-181 in-lbs) 8.5-20.5 Nm (75-181 in-lbs)	M8 M8

Table 4.25 端子扭力

4.6.6 遮罩的電纜線

NOTE

Danfoss 建議在 LCL 濾波器與 AFE 裝置之間，使用有遮罩的電纜線。可在變壓器與 LCL 濾波器輸入端之間使用無遮罩電源線。

將有遮罩/保護層的電纜線正確連接，以確保有高 EMC 耐受性是相當重要的。

可使用電纜線固定頭或夾子進行連接：

- EMC 電纜線固定頭：可使用一般用途的電纜線固定頭，以確保有最佳 EMC 效果的連接。
- EMC 電纜線夾鉗：變頻器有隨附可方便進行連接的夾鉗。

4.6.7 馬達電纜線

馬達必須連接至裝置右側遠邊上的端子 U/T1/96、V/T2/97、W/T3/98。接地連接至端子 99。可以將所有類型的三相標準異步馬達與變頻器使用。出廠設定為順時針方向旋轉，此時的變頻器輸出端按照下述方式連接：

端子編號	功能
96, 97, 98, 99	主電源 U/T1、V/T2、W/T3 地線

Table 4.26

- 端子 U/T1/96 連接到 U 相
- 端子 V/T2/97 連接到 V 相
- 端子 W/T3/98 連接到 W 相

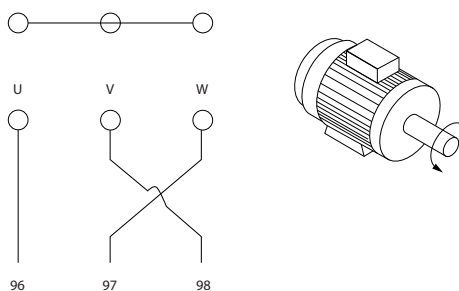
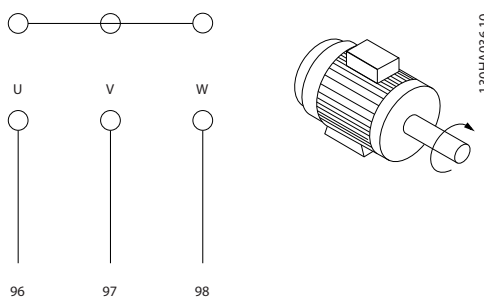


Illustration 4.30

NOTE

將馬達纜線的兩個相調換或是變更 4-10 Motor Speed Direction 的設定值，即可改變馬達轉動的方向。

馬達選轉檢查可藉由使用 1-28 Motor Rotation Check 並遵循顯示器所顯示的步驟來執行。

F 機架需求

馬達相位纜線的數量應為 2、4、6 或 8 的倍數 (不允許只有 1 條纜線)，如此才有等量的電線可連接至兩個逆變器模組端子。在逆變器模組端子與第一個共同相位點之間的每條纜線的長度必須相同，誤差不超過 10%。建議馬達端子為共同點。

輸出連接盒的需求：最小長度為 2.5 米，而從每個逆變器模組至連接盒內共同端子的纜線數量必須相同。

NOTE

如果改裝應用的每個相位需要不同量的電線，請向原廠諮詢相關的需求及文件，或頂/底部進入機櫃選項的使用說明 177R0097。

4.6.8 煞車電纜線包含出廠時已安裝煞車斷路器選項的變頻器

(類型代碼位置 18 為字母 B 的標準配備)。

接至煞車電阻的連接電纜線必須有遮罩的，而且變頻器至 DC 條的最大長度為 25 米 (82 英尺)。

端子編號	功能
81, 82	煞車電阻器端子

Table 4.27

與煞車電阻器相連接的電纜線必須是有遮罩的。使用電纜線夾鉗將遮罩與變頻器的導電背板及煞車電阻器的金屬機櫃相連。

根據煞車轉矩確定煞車電纜線的橫截面積。有關安全安裝的詳細資訊，請參閱煞車說明 MI90FYXX 和 MI50SXYY。

⚠ WARNING

請注意，端子上的 DC 電壓可能高達 790 V，視輸入電壓而定。

F 機架需求

煞車電阻必須連接至每個逆變器模組內的煞車端子。

4.6.9 煞車電阻溫度開關

機架大小 D-E-F

扭力：0.5-0.6 Nm (5 in-lbs)

螺絲規格：M3

本輸入可用來監控外部連接的煞車電阻的溫度。如果移除介於 104 與 106 的連接，變頻器將在發生警告/警報 27，「煞車晶體故障」時跳脫。

必須透過 106 或 104 上現有的連接來安裝系列中「常關」的 KLIXON 開關。必須對任何端子的連接進行高電壓雙重絕緣以維持電氣絕緣 (PELV) 效果。

常關：104-106 (出廠安裝的跳線)。

端子編號	功能
106, 104, 105	煞車電阻溫度開關。

Table 4.28

⚠ CAUTION

如果煞車電阻溫度太高且溫控開關停止作用，變頻器將停止煞車功能。馬達將啟動自由旋轉。

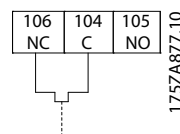


Illustration 4.31

4.6.10 負載共償

端子編號	功能
88, 89	負載共償

Table 4.29

連接電纜線必須有遮罩的，而且變頻器至 DC 條的最大長度為 25 米 (82 英尺)。

負載共償功能可將數個變頻器的直流中間電路加以連接。

⚠ WARNING

請注意，端子上可能產生最高為 1099 VDC 的直流電壓。負載共償功能要求使用額外的設備和安全考量。有關詳細資訊，請參閱負載共償說明 MI50NXYY。

⚠ WARNING

請注意，主電源斷開連接可能因為 DC 回路連接而無法將變頻器隔離。

4.6.11 主電源連接

主電源必須連接至裝置左側遠邊上的端子 91、92 與 93。地線連接至端子 93 右邊的端子。

端子編號	功能
91, 92, 93	主電源 R/L1、S/L2、T/L3
94	地線

Table 4.30

NOTE

檢查銘牌以確保變頻器主電源電壓與廠房使用的電源電壓相符。

請確保電源能夠供應變頻器所需的電流。

如果該裝置沒有內建保險絲，請確保使用有正確電流額定值的保險絲。

4.6.12 外部風扇異常電源

機架大小 D、E 與 F

如果變頻器由直流電源供電，或如果風扇必須在沒有該電源時繼續運轉，則可以使用外部電源。該項連接是透過功率卡來進行的。

端子編號	功能
100, 101	輔助電源 S、T
102, 103	內部電源 S、T

Table 4.31

位於功率卡上的接頭可提供冷卻風扇所需的線路電壓。風扇的連接方式於出廠時即透過共同的交流線路來供電（介於 100-102 與 101-103 之間的跳線）。如果需要外部電源，則跳線需移除，且電源需連接至端子 100 與 101。應該使用 5 Amp 的保險絲來保護。在 UL 認證的應用中，應該使用的保險絲是 LittleFuse KLK-5 或同級產品。

4.6.13 無遮罩電纜線的電源與控制配線

⚠ WARNING

感應電壓！

將馬達電纜線與多個變頻器分開佈置。配置在一起的輸出馬達電纜線所產生的感應電壓，能在設備關閉及鎖定時照樣為設備電容器充電。若未能將輸出電纜線分開佈線，可能會導致人員的傷亡。

⚠ CAUTION

請在三個獨立的金屬導線管或線槽中佈置變頻器輸入電源線、馬達配線與控制線路，以隔離高頻率雜訊。若未能隔離電源線、馬達與控制線路，可能無法令控制器及相關設備達到最佳的效能。

由於功率配線挾帶高頻率電氣脈衝，因此務必在獨立的導線管中佈置輸入電源與馬達電源線。如果在佈置馬達配線的導線管中佈置電源輸入配線，這些脈衝可能會將電氣雜訊耦合至大樓的電力網上。控制線路應當一直與高電壓電源配線絕緣。

如果沒有使用有遮罩/有保護層的電纜線，必須至少將三個獨立的導線管連接至面板選項（請參閱下圖）。

UL 認證

380-480 V，機架大小 D、E 與 F

以下的保險絲適合用在可提供 100.000 Arm（對稱）、240 V、480 V、500 V 或 600 V 的電路上，視變頻器的電壓額定值而定。使用正確的保險絲時，變頻器的短路電流額定值 (SCCR) 為 100.000 Arm。

- 進入外殼的電源配線
- 外殼至馬達的電源配線
- 控制線路

4.6.14 保險絲

建議在電源端上使用保險絲和/或斷路器以進行保護，以免變頻器內發生組件報銷問題（首次故障）。

NOTE

此為必要措施，藉以確保符合 CE 的 IEC 60364 規定或 UL 的 NEC 2009 規定。

⚠ WARNING

必須針對變頻器內部組件報銷問題之後果，為人員及財產提供保護。

分支電路保護

為了保護安裝時不受電擊及火災的危害，所有在安裝部位、切換齒輪、機器等的分支電路，必須依照國家和國際規定施以短路保護和過電流保護。

NOTE

提供之建議並未涵蓋 UL 的分支電路保護。

短路保護：

Danfoss 建議使用以下所述的保險絲/斷路器，以備在變頻器內發生組件報銷問題時，可保護維修人員與財產。

非 UL 認證

如果不需符合 UL/cUL，建議使用下列的保險絲，以確保符合 EN50178 規定：

P132 - P200	380-480 V	gG 類型
P250 - P400	380-480 V	類型 gR

Table 4.32

尺寸/類型	Bussmann E1958 JFHR2**	Bussmann E4273 T/JDDZ**	SIBA E180276 JFHR2	Littelfuse E71611 JFHR2**	Ferraz- Shawmut E60314 JFHR2**	Bussmann E4274 H/JDDZ**	Bussmann E125085 JFHR2*	內部 選項 Bussmann
P132	FWH- 400	JJS- 400	2061032.40	L50S-400	A50-P400	NOS- 400	170M4012	170M4016
P160	FWH- 500	JJS- 500	2061032.50	L50S-500	A50-P500	NOS- 500	170M4014	170M4016
P200	FWH- 600	JJS- 600	2062032.63	L50S-600	A50-P600	NOS- 600	170M4016	170M4016

Table 4.33 機架大小 D，線路保險絲，380-480 V

尺寸/類型	Bussmann PN*	額定值	Ferraz	Siba
P250	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P315	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Table 4.34 機架大小 E，線路保險絲，380-480 V

尺寸/類型	Bussmann PN*	額定值	Siba	Internal Bussmann 選項
P450	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P560	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082

Table 4.35 機架大小 F，線路保險絲，380-480 V

尺寸/類型	Bussmann PN*	額定值	Siba
P450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Table 4.36 機架大小 F，逆變器模組 DC 回路保險絲，380-480 V

*顯示之 Bussmann 170M 保險絲使用 -/80 視覺指示器；而具相同規格與安培數之 -TN/80 類型 T、-/110 或 TN/110 類型 T 指示器保險絲，則可作為外部使用的替代品

**任何具有相關電流額定值、最小為 500 V 的 UL 認證保險絲都可以滿足 UL 的要求。

補充式保險絲

機架大小	Bussmann PN*	額定值
D、E 與 F	KTK-4	4 A, 600 V

Table 4.37 SMPS 保險絲

尺寸/類型	Bussmann PN*	Littelfuse	額定值
P132-P250, 380-480 V	KTK-4		4 A, 600 V
P315-P630, 380-480 V		KLK-15	15A, 600 V

Table 4.38 風扇保險絲

尺寸/類型		Bussmann PN*	額定值	替代保險絲
P450-P630, 380-480 V	2.5-4.0 A	LPJ-6 SP 或 SPI	6 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 6 A
P450-P630, 380-480 V	4.0-6.3 A	LPJ-10 SP 或 SPI	10 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 10 A
P450-P630, 380-480 V	6.3 - 10 A	LPJ-15 SP 或 SPI	15 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 15 A
P450-P630, 380-480 V	10 - 16 A	LPJ-25 SP 或 SPI	25 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 25 A

Table 4.39 手動馬達控制器保險絲

機架大小	Bussmann PN*	額定值	替代保險絲
F	LPJ-30 SP 或 SPI	30 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 30 A

Table 4.40 受 30 A 保險絲保護的端子保險絲

機架大小	Bussmann PN*	額定值	替代保險絲
D	LP-CC-8/10	0.8A, 600V	任何列出的 CC 類, 0.8A
E	LP-CC-1 1/2	1.5A, 600V	任何列出的 CC 類, 1.5 A
F	LPJ-6 SP 或 SPI	6 A, 600 V	任何列出的 J 類雙元素, 時間延遲, 6 A

Table 4.41 控制變壓器保險絲

機架大小	Bussmann PN*	額定值
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Table 4.42 NAMUR 保險絲

機架大小	Bussmann PN*	額定值	替代保險絲
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	任何列出的 CC 類, 6 A

Table 4.43 PILS 繼電器的安全繼電器線圈保險絲

4.6.15 主要接頭 - 機架大小 D、E 與 F

機架大小	功率與電壓	類型
D	P132-P200 380-480 V	OT400U12-91
E	P250 380-480 V	ABB OETL-NF600A
E	P315-P400 380-480 V	ABB OETL-NF800A
F	P450 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F	P500-P630 380-480 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Table 4.44

4.6.16 F 機架斷路器

機架大小	功率與電壓	類型
F	P450 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F	P500-P630 380-480 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP

Table 4.45

4.6.17 F 機架主電源接觸器

機架大小	功率與電壓	類型
F	P450-P500 380-480 V	Eaton XTCE650N22A
F	P560-P630 380-480 V	Eaton XTCEC14P22B

Table 4.46

4.6.18 馬達絕緣

對馬達電纜線長度 ≤ 列於 8 一般規格 中的最大纜線長度，因為巔峰電壓可能高達直流電壓的兩倍 (或因為在馬達纜線裡的輸電線路效用而高達 2.8 倍的主電壓)，建議使用下列馬達絕緣級別。如果馬達具有較低的絕緣級別，建議使用一個 du/dt 或正弦波濾波器。

額定主電源電壓	馬達絕緣
$U_N \leq 420 \text{ V}$	標準 $U_{LL} = 1300 \text{ V}$
$420 \text{ V} < U_N \leq 500 \text{ V}$	加強的 $U_{LL} = 1600 \text{ V}$

Table 4.47

4.6.19 馬達軸承電流

建議在具有 110 kW 或更高額定功率，且透過變頻器操作的馬達上，應安裝「非變頻器端」(NDE) 的絕緣軸承，以消除馬達因實體大小所產生的循環軸承電流。要將變頻器端 (DE) 軸承與轉軸電流降到最低，需要將變頻器、馬達、從動機器以及從馬達到從動機器進行適當地接地。雖然軸承電流造成操作失敗的機率很低，而且取決於眾多不同的操作項目，但為了操作的安全起見，您可以實行以下的風險降低策略。

標準風險降低策略：

1. 使用絕緣軸承
2. 使用嚴苛的安裝程序
 - 確保馬達與負載馬達是配合的
 - 嚴格地遵循 EMC 安裝指導原則
 - 加強 PE 以讓在 PE 裡高頻率阻抗低於輸入電源線
 - 對馬達與變頻器間提供良好的高頻連線，例如透過在馬達與變頻器之間提供具有 360° 遮罩的電纜線以進行連接
 - 確保從變頻器到大樓接地的阻抗低於機器的接地阻抗 這對汞浦可能有點困難 - 在馬達與負載馬達之間建立一條直接接地的連線。
3. 施以導電性潤滑
4. 試著確保線路電壓與大地保持平衡。這對 IT、TT、TN-CS 或接地接腳系統可能有點困難
5. 使用馬達製造商建議的絕緣軸承 (注意：知名的馬達製造商一般都會在此種尺寸的馬達中安裝此種標準絕緣軸承)

若發現有必此要且已向 Danfoss 諮詢：

6. 降低 IGBT 的載波頻率。

7. 修改逆變器的波型，60° AVM 對上 SFAVM
8. 安裝一個轉軸接地系統或在馬達與負載間接上一個絕緣耦合
9. 如果可能，請使用最小轉速設定
10. 使用 du/dt 或正弦波濾波器

4.6.20 控制電纜線佈線

如圖示，按照控制電纜線佈線圖綁下所有的控制電纜線。請記得以正確方式連接遮罩，確保最佳的電氣耐受性效果。

Fieldbus 連接

針對相關的控制卡選項進行連接。有關細節，請參閱相關的 Fieldbus 說明。電纜線必須放置在變頻器內所提供的路徑中，並與其他控制線路一起綁下 (請參閱 *Illustration 4.32* 與 *Illustration 4.33*)。

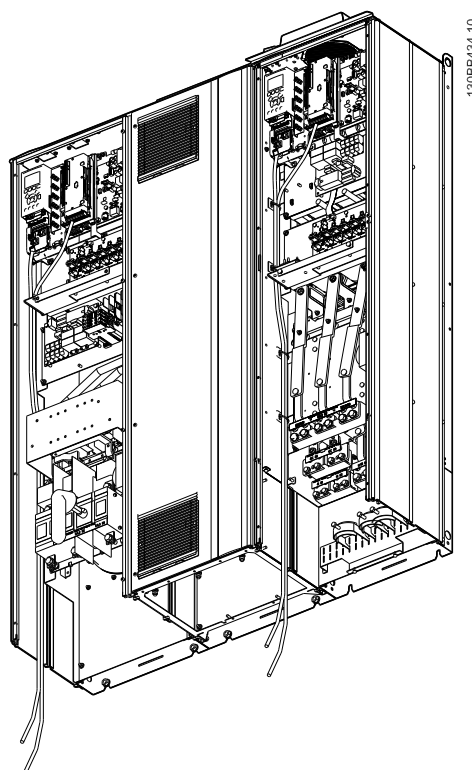


Illustration 4.32 D13 控制卡線路的路線

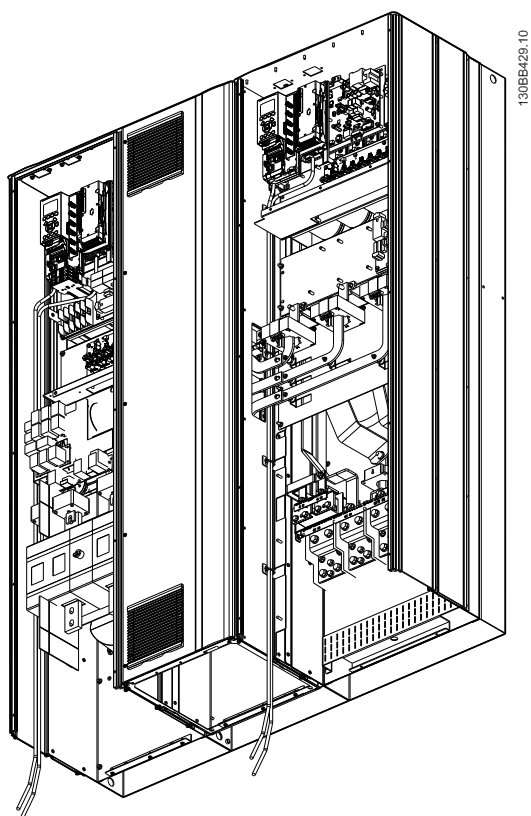


Illustration 4.33 E9 控制卡線路的路線

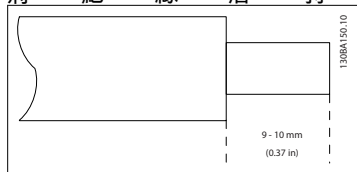
4.6.21 控制端子的進手

所有控制電纜線的端子皆位於 LCP 下方 (濾波器和變頻器 LCP)。而且均透過開啟裝置門進入。

4.6.22 電氣安裝、控制端子

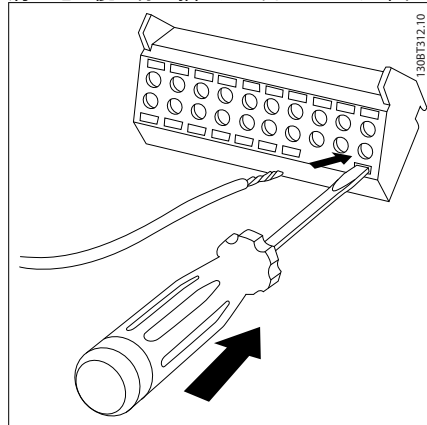
將纜線連接到端子：

1. 將絕緣層剝開 9-10 mm



2. 將螺絲起子¹⁾插入方孔中。

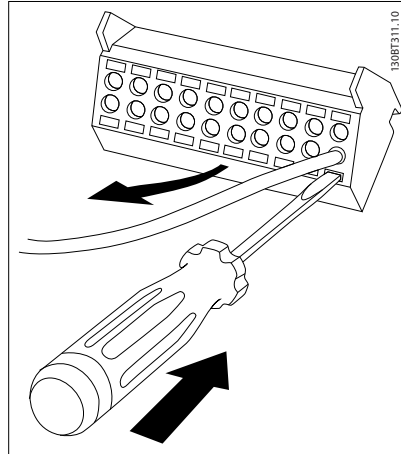
3. 將電纜線插入旁邊的圓孔中。



4. 取下螺絲起子。電纜線現在已安裝在端子內。

從端子移除電纜線：

1. 將螺絲起子¹⁾插入方孔中。
2. 拉出電纜線。



¹⁾ 最大 0.4 x 2.5 mm

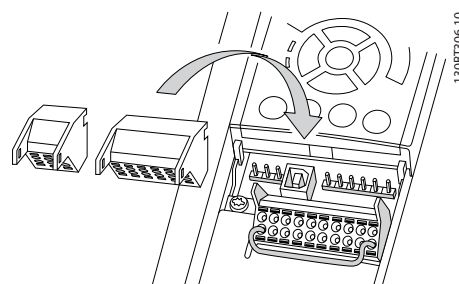


Illustration 4.34

4.7 透過外部信號器控制馬達的連接範例

NOTE

以下範例僅適用於變頻器控制卡 (右邊 LCP)，並不適用於濾波器。

4.7.1 啟動/停機

端子 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input [8] 啟動
 端子 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input [0] 無作用 (出廠設定自由旋轉停機)
 端子 37 = 安全停機

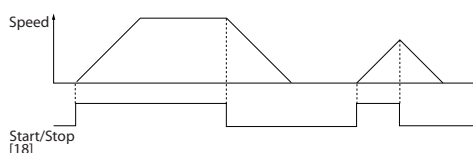
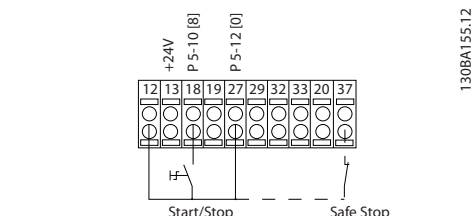


Illustration 4.35

4.7.2 脈衝啟動/停機

端子 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input [9] 脈衝啟動
 端子 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input [6] 停機 (反邏輯)
 端子 37 = 安全停機

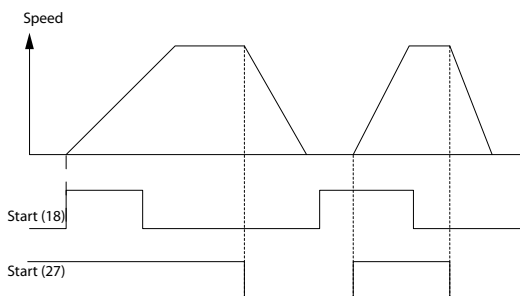
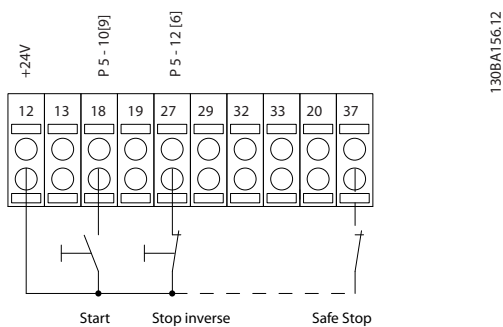


Illustration 4.36

4.7.3 加速/減速

端子 29/32 = 加速/減速

端子 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input 啟動 [9] (出廠設定)
 端子 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input 凍結設定值 [19]
 端子 29 = 5-13 Terminal 29 Digital Input 加速 [21]
 端子 32 = 5-14 Terminal 32 Digital Input 減速 [22]

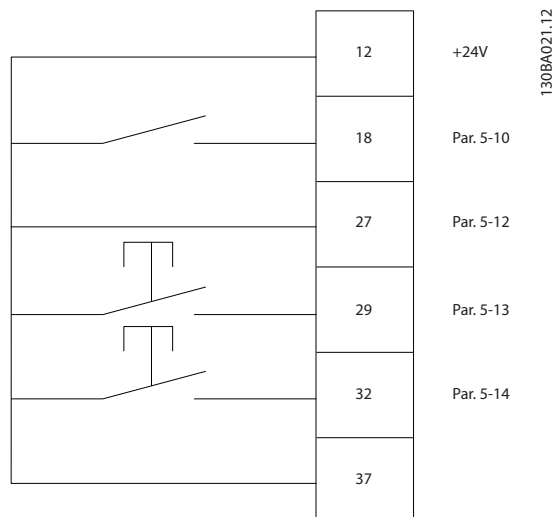


Illustration 4.37

4.7.4 電位器設定值

透過電位器的電壓設定值

設定值 1 輸入端 = [1] 類比輸入端 53 (出廠設定)

端子 53, 最低電壓 = 0V

端子 53, 最高電壓 = 10V

端子 53, 最低設定值/回授值 = 0 RPM

端子 53, 最高設定值/回授值 = 1500 RPM

開關 S201 = 關閉 (U)

150BA154.11

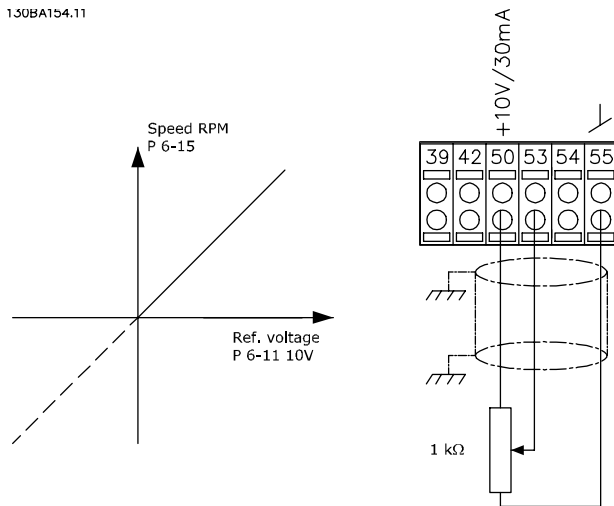


Illustration 4.38

4.8 電氣安裝 - 額外

4.8.1 電氣安裝，控制電纜線

4

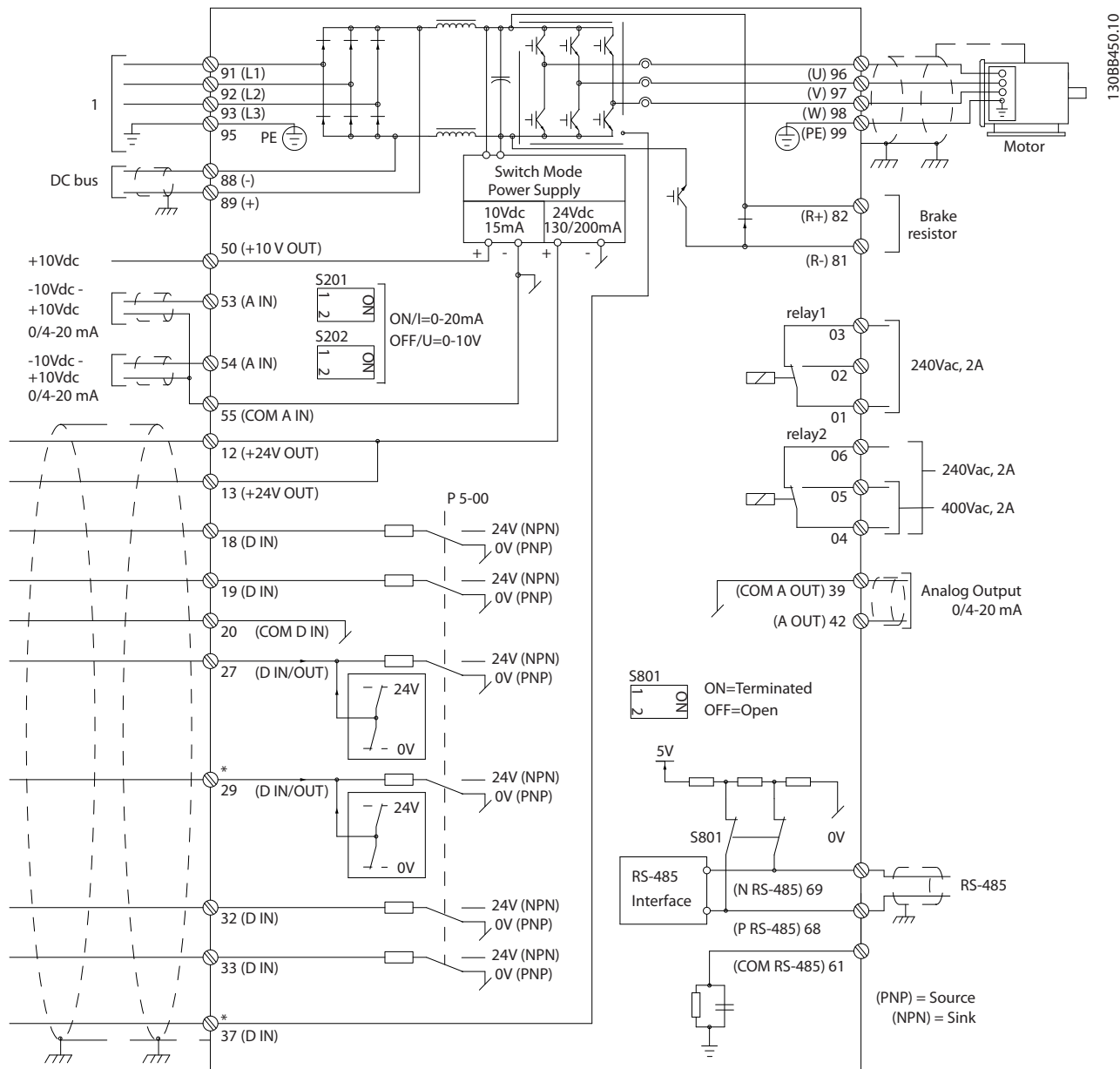


Illustration 4.39 顯示所有不含選項的電氣端子的圖表。

1: 連接濾波器

端子 37 是安全停機所使用的輸入。有關安全停機安裝的詳細資訊，請參閱變頻器設計指南的**安全停機安裝**一節。也請參閱**安全停機與安全停機安裝**章節。

在極少數的情況下，且視安裝的情況而定，很長的控制纜線和類比信號可能會因為主電源纜線的噪音導致 50/60 Hz 的接地迴路。

如果發生這種情況，您可能需要切開遮罩或在遮罩與底架之間插入 100 nF 的電容。

數位的和類比的輸入輸出都必須分別連接到裝置的控制卡(濾波器與變頻器，端子 20、55、39)，以避免來自兩個組的接地電流影響其他組。例如，在數位輸入端切換可能會干擾類比輸入訊號。

控制端子的輸入極性

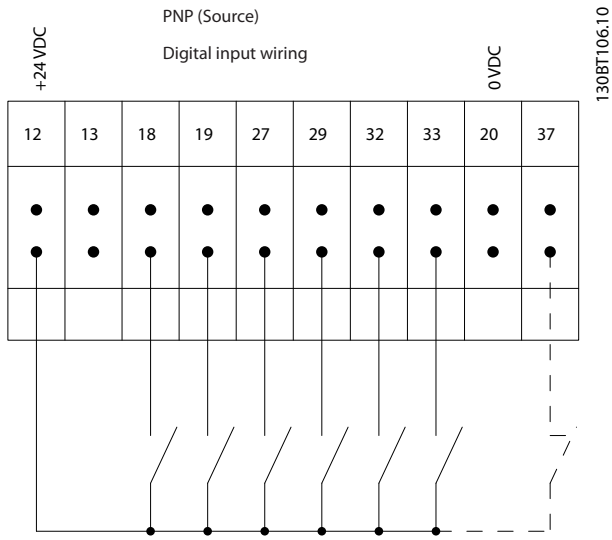


Illustration 4.40

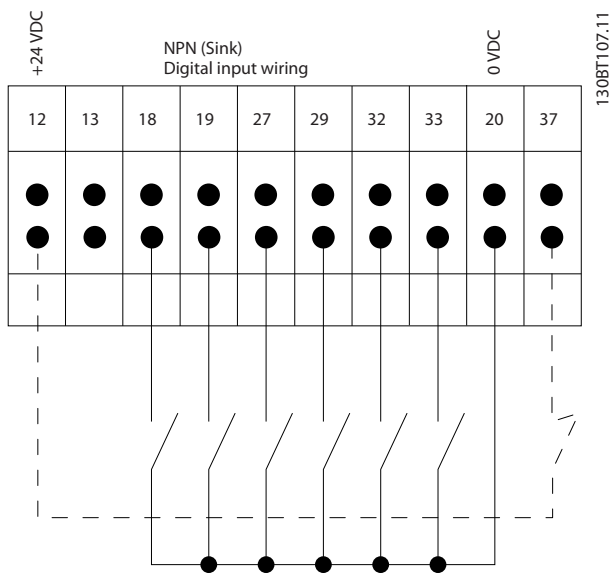


Illustration 4.41

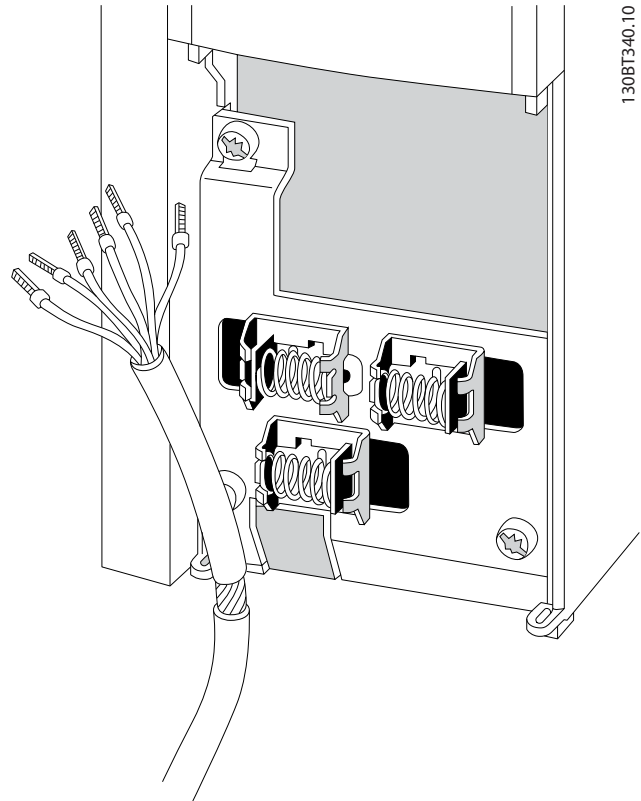


Illustration 4.42

請按照變頻器操作說明書連接電線。請記得以正確方式連接遮罩，確保最佳的電氣耐受性效果。

NOTE

為了符合 EMC 干擾規格，建議使用有遮罩/有保護層的電纜線。若使用無遮罩/無保護層的電纜線，請參見 4.6.13 無遮罩電纜線的電源與控制配線。如果使用沒有遮罩的控制電纜線，建議使用鐵粉芯以 EMC 改善效能。

4.8.2 開關 S201、S202 和 S801

開關 S201 (A53) 和 S202 (A54) 分別用於選取類比輸入端子 53 和 54 的電流 (0-20mA) 或電壓 (-10 至 10V) 組態。

可使用開關 S801 (BUS TER.) 來終接 RS-485 埠 (端子 68 與 69)。

請參閱 *Illustration 4.39*

出廠設定：

S201 (A53) = OFF (關閉) (電壓輸入)

S202 (A54) = OFF (關閉) (電壓輸入)

S801 (總線終接) = OFF (關閉)

NOTE

在更改 S201、S202 或 S801 的功能時，請在切換時小心，不要使用力量。操作開關時，建議先移除 LCP 固定架 (底座)。在變頻器通電時不得操作開關。

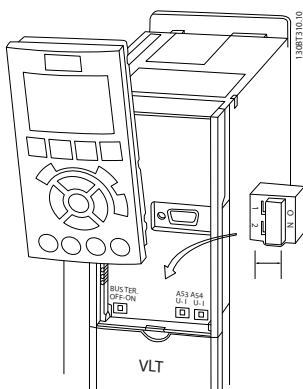


Illustration 4.43

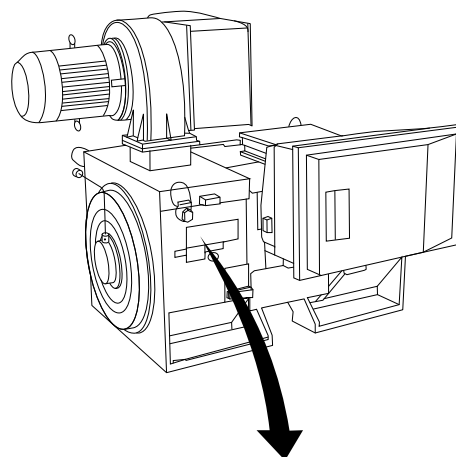
4.9 最終的設定及測試

若要測試設定並確保變頻器正在運轉，請遵循這些步驟。

步驟 1：找到馬達銘牌

NOTE

馬達可能是星狀 (Y) 或三角連接 (Δ)。這項資訊位於馬達銘牌數據上。



130BA767.10

THREE PHASE INDUCTION MOTOR					
MOD MCV 315E	Nr.	135189 12 04	IL/IN		6.5
kW		400	PRIMARY		SF
HP	536	V	690	A	410.6
mm	1481	V	A	CONN	Y
Hz	50	V	A	CONN	AMB
DESIGNN		SECONDARY		CONN	40
DUTY	S1	V	A	CONN	°C
INSUL I	EFFICIENCY %	95.8%	100%	95.8%	75%
				RISE	80
				ENCLOSURE	IP23
				WEIGHT	1.83 ton

⚠ CAUTION

Illustration 4.44

步驟 2：在這個參數清單輸入馬達銘牌上的數據。

要存取這份清單，請先按 [QUICK MENU] 鍵，然後選擇「Q2 快速安裝」「快速」。

1.	1-20 Motor Power [kW] 1-21 Motor Power [HP]
2.	1-22 Motor Voltage
3.	1-23 Motor Frequency
4.	1-24 Motor Current
5.	1-25 Motor Nominal Speed

Table 4.48

步驟 3：啟動馬達自動調諧 (AMA)

執行 AMA 可確保最佳的效能。AMA 會測量來自馬達模式對等圖表的值。

- 將端子 37 接到端子 12 (若有提供端子 37)。
- 將端子 27 連接至端子 12 或將 5-12 Terminal 27 Digital Input 設定成「無作用」(5-12 Terminal 27 Digital Input [0])。
- 啟動 AMA 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)。
- 在完整或降低的 AMA 之間選擇。如果安裝有正弦濾波器，則只能執行部份 AMA，或在 AMA 程序中將正弦濾波器移除。
- 按 [OK] 鍵。顯示上會出現「按 [Hand on] 以啟動」。

- 按 [Hand on] 鍵。進度顯示條將顯示 AMA 是否在進行中。

在操作中停止 AMA

- 按 [OFF] 鍵 - 變頻器會進入警報模式，而顯示上會指出 AMA 被使用者終止。

AMA 順利完成

- 顯示上會出現「按 [OK] 完成 AMA」。
- 按 [OK] 鍵以離開 AMA 狀態。

AMA 未順利完成

- 變頻器會進入警報模式。警報的說明可以在 *警告與警報* 章節中找到。
- [Alarm Log] 中的「報告值」顯示 AMA 在變頻器進入警報模式前執行的最後一個測量順序。此編號和警報說明將協助您解決問題。如果您要聯絡 Danfoss 以取得服務，請務必提供編號和警報說明。

NOTE

未順利完成 AMA 通常是由於登錄了錯誤的馬達銘牌數據，或馬達功率大小與變頻器功率大小差異過大所致。

步驟 4：設定速度極限和加減速時間

3-02 Minimum Reference

3-03 Maximum Reference

設定想要的速度和加減速時間極限值

4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] 或 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz]

4-13 Motor Speed High Limit [RPM] 或 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]

3-41 Ramp 1 Ramp up Time

3-42 Ramp 1 Ramp Down Time

4.10 其他連接

4.10.1 機械煞車控制

在起重/升降應用中，您需要能夠控制電氣機械煞車：

- 使用繼電器輸出或數位輸出控制煞車（端子 27 或 29）。
- 只要變頻器無法「支援」馬達（例如負載太重），就將輸出保持關閉（無電壓）。
- 在參數 5-4* 中選取 *機械煞車控制* [32]，以便在包含電氣機械煞車的應用中使用。
- 馬達電流超過 2-20 Release Brake Current 中預先設定的值時，就會放開煞車。
- 輸出頻率小於 2-21 Activate Brake Speed [RPM] 或 2-22 Activate Brake Speed [Hz] 中設定的頻率，而且僅在變頻器執行停機指令時，煞車才會嚙合。

如果變頻器處在警報模式或過電壓狀況中，機械煞車就會立即切入。

4.10.2 馬達並聯

本變頻器可控制多台並聯的馬達。馬達的總電流消耗不得超過變頻器的額定輸出電流 $I_{M,N0}$ 。

NOTE

如 *Illustration 4.45* 所示，電纜線連接至共同接合處僅建議使用在較短電纜線的安裝例。

NOTE

當馬達並聯時，不能使用 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)。

NOTE

在具有並聯馬達的系統中，不能將變頻器的電子積熱電驛 (ETR) 用於個別馬達的保護。請為馬達提供進一步的保護，例如，在每個馬達或單個積熱電驛中使用熱敏電阻（斷路器不適合當作保護裝置）。

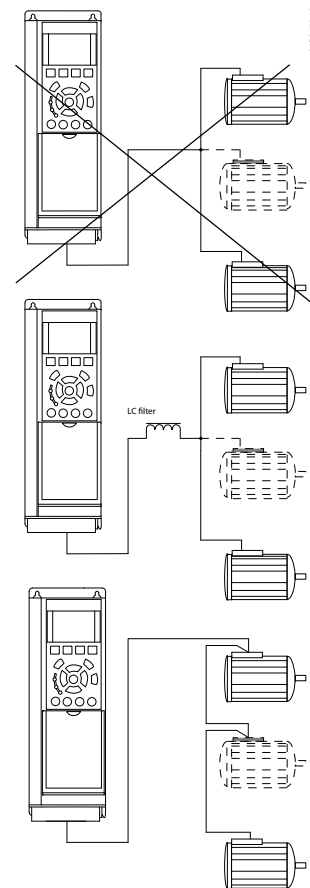


Illustration 4.45 電纜線連接至共同接合處的安裝例

如果馬達大小有很大的差異，在啟動以及 RPM 值很低時可能會發生問題，因為小型馬達在定子中的電阻歐姆值相對較高，在啟動以及 RPM 值很低時需要較高的電壓。

4.10.3 馬達熱保護

當 *1-90 Motor Thermal Protection* 被設定為 *ETR 跳脫*，且 *1-24 Motor Current* 被設定為額定馬達電流（參閱馬達銘牌）時，變頻器內的電子積熱電驛已經符合單一馬達保護的 UL 認證。

為獲得馬達熱保護功能，也可以使用 MCB 112 PTC 熱敏電阻卡選項。此卡提供 ATEX 認證以在爆炸危險區域：區域 1/21 與 2/22 內保護馬達。當 *1-90 Motor Thermal Protection* 被設定為 [20] ATEX ETR 與 MCB 112 合併使用，則可能夠在爆炸危險區域中控制 Ex-e 馬達。請查閱程式設定指南取得有關如何設定變頻器之詳細資訊，以確保能安全操作 Ex-e 馬達。

5 如何操作低諧波變頻器

5.1.1 操作方式

低諧波變頻器可透過兩種方式進行操作：

1. 圖形化 LCP 操作控制器 (GLCP)
2. RS-485 串列通訊或 USB (兩者都適用於 PC 連接)

5.1.2 如何操作圖形化 LCP (GLCP)

低諧波變頻器裝有兩個 LCP，一個在變頻器的變頻器部分 (右側) 上，一個在主動型濾波器的部分 (左側)。濾波器 LCP 的操作方式與變頻器 LCP 的一樣。每個 LCP 只控制與之連接的裝置，而且兩個 LCP 之間無任何通訊。

NOTE

主動型濾波器應處於自動模式，亦即必須按下濾波器 LCP 上的 [Auto On] 鍵。

以下說明適用於 GLCP (LCP 102)。

GLCP 分為四個功能群組：

1. 附狀態行的圖形顯示。
2. 表單按鍵和指示燈 (LED) – 選擇模式、更改參數與顯示功能切換。
3. 導航鍵及指示燈 (LED)。
4. 操作按鍵和指示燈 (LED)。

圖形化顯示：

LCD 顯示器帶有背光，總共可以顯示 6 行字母-數字資訊。所有的數據都顯示在 LCP 上，可在 [Status] 模式中顯示最多 5 個操作變數。Illustration 5.1 顯示變頻器 LCP 的範例。濾波器 LCP 和變頻器 LCP 的外觀相同，但會顯示濾波器操作的相關資訊。

顯示行：

- a. 狀態行：狀態訊息顯示圖示和圖形。
- b. 行 1-2：操作員數據行可顯示使用者定義或選擇的數據與變數。按 [Status] 鍵時可加入一行新行。
- c. 狀態行：顯示文字的狀態訊息。

顯示分為 3 個區域：

上部區域(a)

在狀態模式時將顯示狀態，或在非狀態模式時及警報/警告情況下將顯示最多 2 個變數。

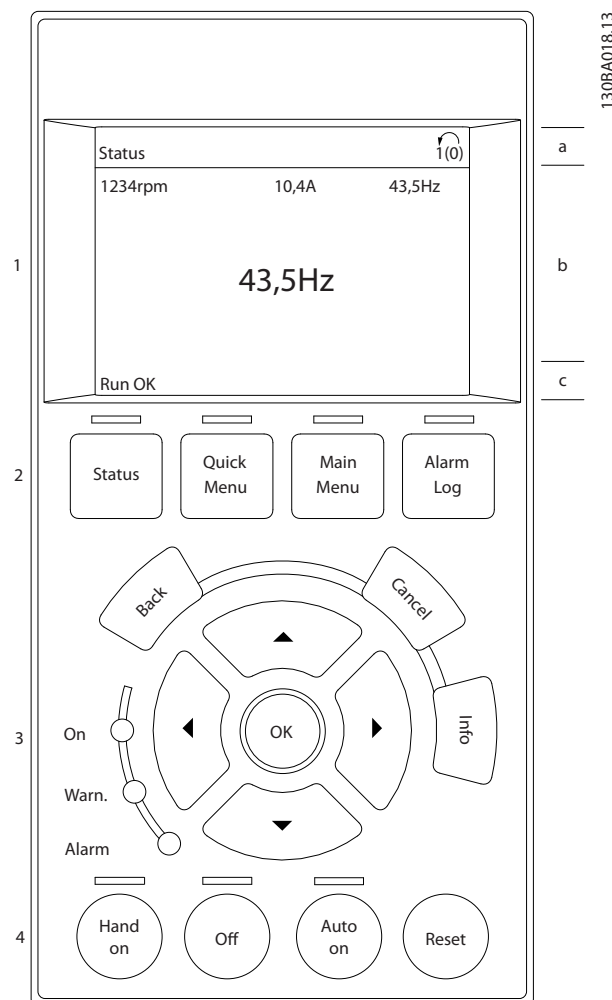


Illustration 5.1 LCP

將顯示在參數 0-10 Active Set-up 被設定為有效設定表單的有效設定表單編號。如果正在對有效設定表單之外的其他設定表單進行程式設定，則被設定的設定表單編號將出現在右側的括弧內。

中間區域(b)

無論狀態為何，將最多顯示相關裝置的 5 個變數。若在警報/警告情況下，則顯示警告，而非變數。

透過按下 [Status] 鍵，可以在 3 個狀態讀數顯示之間切換。每個狀態螢幕顯示了具有不同格式的操作變數 – 請參閱下文。

可將數個值或測量值關聯到每一個顯示的操作變數。所顯示的值/測量值可透過參數 0-20、0-21、0-22、0-23 與 0-24 進行定義。

在參數 0-20 至參數 0-24 中所選擇的每個值/測量值讀數參數都有其刻度及數字位數 (或許在小數點之後)。顯示較大的數值時，在小數點之後將有較少量的數字。

範例：電流讀數
5.25 A； 15.2 A 105 A。

狀態顯示 I

這是啟動或初始化之後的標準讀出狀態。對於所顯示的操作變數 (1.1、1.2、1.3、2 和 3)，要獲得與其關聯的值/測量值資訊，請按下 [INFO] 鍵。請參閱 *Illustration 5.2* 的顯示螢幕中所顯示的操作變數。1.1、1.2 與 1.3 字體較小。2 與 3 字體為中等大小。

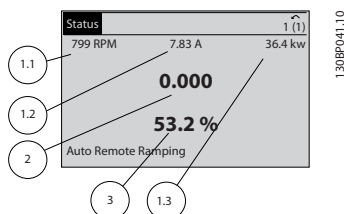


Illustration 5.2 狀態顯示 I - 操作變數

狀態顯示 II

請參閱 *Illustration 5.3* 的顯示螢幕中所顯示的操作變數 (1.1、1.2、1.3 與 2)。本範例分別選擇了速度、馬達電流、馬達功率以及頻率作為第 1 和第 2 行中的變數。1.1、1.2 與 1.3 字體較小。2 的字體較大。

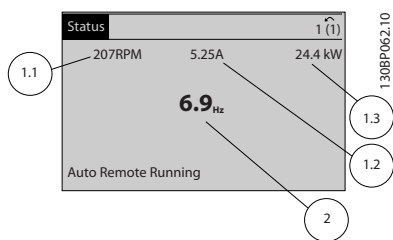


Illustration 5.3 狀態顯示 II - 操作變數

狀態顯示 III：

該狀態螢幕顯示了有關智慧邏輯控制的事件和動作。有關詳細資訊，請參閱 *智慧邏輯控制器* 章節。

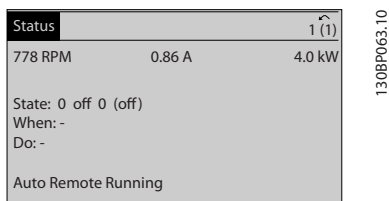


Illustration 5.4 狀態顯示 III - 操作變數

NOTE

濾波器 LCP 上沒有狀態顯示 III。

底部區域 (c)

始終顯示變頻器在狀態模式下的狀態。

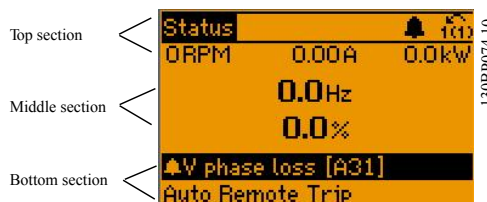


Illustration 5.5

顯示對比度調整

按下 [status] 和 [▲] 以獲得較暗的顯示效果。
按下 [Status] 和 [▼] 以獲得較亮的顯示效果。

指示燈 (LED)：

如果超過了某些特定的極限值，警報和/或警告發光二極體將亮起。同時會在操作控制器上出現狀態和警報文字。當變頻器接入主電源電壓、DC 總線端子或外接 24 V 電源時，On (開啟) LED 將會亮起。同時，背光也將打開。

- 綠色 LED/開啟：正在進行控制。
- 黃色 LED/警告：指示警告。
- 閃爍的紅色 LED/警報：指示警報。

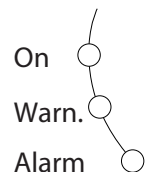


Illustration 5.6

GLCP 按鍵

表單按鍵

表單按鍵按功能分為幾類。顯示器和指示燈下方的按鍵用於參數設定，包括選擇正常操作期間顯示的指示內容。



Illustration 5.7

[Status]

會各自顯示變頻器 (和/或馬達) 或濾波器的狀態。在變頻器 LCP 上按 [Status] 按鍵可選擇 3 個不同的讀數：5 行讀數、4 行讀數或智慧邏輯控制。無法在濾波器上使用智慧邏輯控制器。

[Status] 用於選擇顯示模式，或用於從快速表單模式、主設定表單模式或警報模式回到顯示模式。[Status] 按鍵還可用於切換單讀數或雙讀數模式。

[Quick Menu]

允許進行變頻器或濾波器的快速設定。可在此進行最常用功能的程式設定。

[Quick Menu] 包括：

- Q1：個人設定表單
- Q2：快速安裝
- Q5：所作的變更
- Q6：記錄

主動型濾波器是與低諧波變頻器整合的零件，因此所需進行的程式設定最少。濾波器 LCP 主要是用來顯示濾波器操作的資訊，例如電壓或電流的 THD、修正電流、注入電流或 $\cos \phi$ 與真實功率因數。

除非已經透過參數 0-60、0-61、0-65 或 0-66 建立密碼，否則可以立即存取這些快速表單參數。您可以直接在快速表單模式和主設定表單模式之間進行切換。

[Main Menu]

用於設定所有參數。

除非已經透過參數 0-60、0-61、0-65 或 0-66 建立密碼，否則可以立即存取這些主設定表單參數。

您可以直接在主設定表單模式和快速表單模式之間進行切換。

可以透過按住 [Main Menu] 按鍵 3 秒鐘來執行參數捷徑。參數捷徑允許直接存取任何參數。

[Alarm Log]

顯示最近五個警報的警報清單（編號為 A1 到 A5）。若要取得警報的其他詳細資料，請使用箭頭鍵移到警報編號上，然後按下 [OK]。在進入警報模式之前，將顯示有關變頻器或濾波器狀況的資訊。

[Back]

讓您回到前一個步驟或導航結構中的上一層。



Illustration 5.8

[Cancel]

將取消您最後一個變更或指令，直到顯示再度變更。



Illustration 5.9

[INFO]

顯示視窗中指令、參數或功能的資訊。當您需要幫助時，[Info] 可以為您提供詳細的資訊。

按下 [Info]、[Back] 或 [Cancel] 中任一按鍵即可離開資訊模式。



Illustration 5.10

導航鍵

使用四個導航箭頭可在 [快速表單]、[主設定表單] 和 [警報日誌] 中的不同選項之間移動。這些按鍵可用於移動游標。

[OK]

用於選擇以游標標記的參數並啟用參數的變更功能。

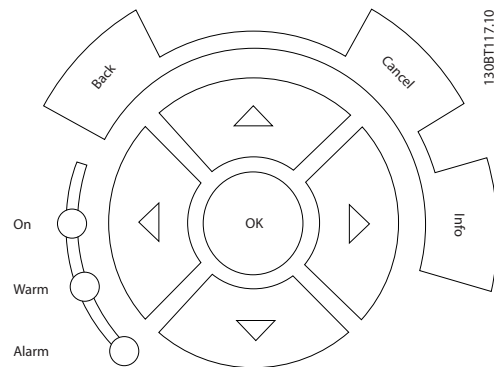


Illustration 5.11

操作按鍵

操作器控制所用的按鍵位於操作控制器的底部。

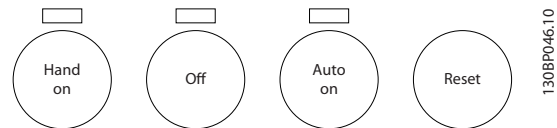


Illustration 5.12

[Hand on]

透過 GLCP 啟用變頻器控制。[Hand on] 也會啟動馬達，現在也可以透過箭頭鍵輸入馬達轉速設定值。可以透過 0-40 [Hand on] Key on LCP 將該鍵啟用 [1] 或停用 [0]。

當 [Hand on] 啟用之後，以下的控制信號仍將啟用。

- [Hand on] - [Off] - [Auto on]
- 復歸
- 自由旋轉 停機反邏輯 (馬達自由旋轉至停機)
- 反轉
- 設定表單選擇 lsb - 設定表單選擇 msb
- 來自串列通訊的停機命令
- 快速停止
- 直流煞車

NOTE

經由控制信號或串列總線所啟動的外部停機會取代透過 LCP 發出的「啟動」指令。

[Off]

會停止連接的馬達 (當按下變頻器 LCP 上的 [Off] 鍵時) 或濾波器 (當按下濾波器 LCP 上的 [Off] 鍵時)。可以透過 0-41 [Off] Key on LCP 將該鍵啟用 [1] 或停用 [0]。如果沒有選擇外部停機功能, 並且停用了 [Off] 鍵, 則只能透過斷開主電源來停止馬達。

[Auto on]

讓變頻器透過控制端子和 (或) 串列通訊來控制。當啟動信號加在控制端子和/或總線, 變頻器將會啟動。可以透過 0-42 [Auto on] Key on LCP 將該鍵啟用 [1] 或停用 [0]。

NOTE

[Auto on] 必須被按下 (位於濾波器 LCP 上)。

NOTE

經由數位輸入的有效的手動-關閉-自動信號, 其優先度高於控制鍵 [Hand on] - [Auto on]。

[Reset]

用於在發生警報 (跳脫) 後將變頻器或濾波器復歸。可以透過 0-43 [Reset] Key on LCP 將該鍵啟用 [1] 或停用 [0]。

參數捷徑

參數捷徑可以透過按住 [Main Menu] 按鍵 3 秒鐘來執行。參數捷徑允許直接存取任何參數。

5.1.3 更改數據

1. 按下 [Quick Menu] 或 [Main Menu]。
2. 使用 [▲] 與 [▼] 可尋找要編輯的參數群組。
3. 按下 [OK]。
4. 使用 [▲] 與 [▼] 可尋找要編輯的參數。
5. 按下 [OK]。
6. 使用 [▲] 與 [▼] 可選擇正確的參數設定。或者使用 [◀] 和 [▶] 在數字的數位之間移動。游標指示選定要進行更改的數字。[▲] 按鍵將增大數值, 而 [▼] 按鍵將減小數值。
7. 按下 [Cancel] 按鍵可放棄更改, 或按下 [OK] 按鍵可接受更改並輸入新的設定值。

5.1.4 更改文字值

如果所選參數為文字值, 可使用上/下導航鍵更改文字值。向上鍵將增大參數值, 而向下鍵將減小參數值。將游標放在要儲存的值上, 然後按下 [OK] (確定)。



Illustration 5.13 顯示範例。

5.1.5 更改一組數字型數據值

如果所選擇的參數代表一個數字型數據值, 可經由 [◀][▶] 導航鍵和上/下[▲] [▼] 導航鍵更改已選定的數據值。使用 [◀] 與 [▶] 導航鍵可水平移動游標。

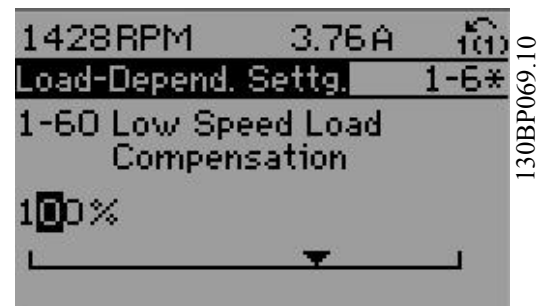


Illustration 5.14 顯示範例。

使用向上/向下導航鍵可更改數據值。向上鍵增大數據值, 而向下鍵減小數據值。將游標放在要儲存的值上, 然後按下 [OK] (確定)。

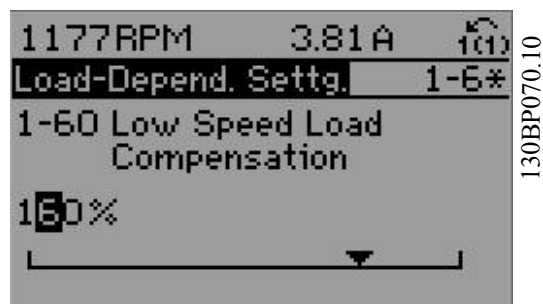


Illustration 5.15 顯示範例。

5.1.6 以步進方式更改數據值

某些參數既可以步進方式更改，也可以進行無段可變式更改。此種方式適用於 1-20 Motor Power [kW]、1-22 Motor Voltage 與 1-23 Motor Frequency。

這些參數既可以按一組數字型數據值進行更改，也可以進行無段可變式更改。

5.1.7 讀取和程式設定索引參數

當參數置於更動組中，則進行索引。

15-30 Alarm Log: Error Code 到 15-32 Alarm Log: Time 包括可讀取的故障記錄。選擇一個參數，然後按下 [OK]，並使用向上/向下導航鍵在數值紀錄中捲動。

再以 3-10 Preset Reference 為例：

選擇該參數，然後按下 [OK]，並使用向上/向下導航鍵在索引值中捲動。要更改參數值，請選擇索引值，然後按下 [OK]。使用向上和向下鍵更改該值。按下 [OK] 可接受新設定。按下 [Cancel] 可放棄。要退出該參數，請按 [Back]。

5.1.8 使用 GLCP 時，快速傳輸參數設定

一旦變頻器的設定完成後，建議您將參數設定儲存 (備份) 於 GLCP 或經由 MCT 10 設定軟體工具儲存於個人電腦上。

⚠ WARNING

在執行任一操作之前，請先停止馬達。

儲存數據至 LCP：

1. 前進 0-50 LCP Copy
2. 按下 [OK] 鍵
3. 選擇「參數上傳到 LCP」
4. 按下 [OK] 鍵

所有參數設定現已儲存於 GLCP 中 (如進度顯示條所示)。當到達 100% 時，按下 [OK]。

現在可以將 GLCP 連接到另一個變頻器並將參數設定拷貝至該變頻器。

從 LCP 傳輸數據至變頻器：

1. 前進 0-50 LCP Copy
2. 按下 [OK] 鍵
3. 選擇「從 LCP 下載所有參數」
4. 按下 [OK] 鍵

儲存於 GLCP 的參數設定現已傳輸至變頻器 (如進度顯示條所示)。當到達 100% 時，按下 [OK]。

5.1.9 初始化成為出廠設定

有兩種方式可將變頻器初始化成為出廠設定：建議使用初始化以及手動初始化。

請注意這些方式會產生如下所述之不同的影響。

建議使用初始化 (透過 14-22 Operation Mode)

1. 選擇 14-22 Operation Mode
2. 按 [OK]
3. 選擇初始化 (針對 NLCP 則選擇「2」)
4. 按 [OK]
5. 斷開裝置的電源並等待顯示關閉。
6. 重新連接電源，變頻器即已復歸。

NOTE

第一次啟動需要等待幾秒鐘。

7. 按 [Reset]

14-22 Operation Mode 可將所有設定初始化，除了以下項目外：

14-50 RFI Filter
8-30 Protocol
8-31 Address
8-32 Baud Rate
8-35 Minimum Response Delay
8-36 Max Response Delay
8-37 Maximum Inter-Char Delay
15-00 Operating Hours 至 15-05 Over Volt's
15-20 Historic Log: Event 至 15-22 Historic Log: Time
15-30 Alarm Log: Error Code 至 15-32 Alarm Log: Time

NOTE

在 0-25 My Personal Menu 中所選擇的參數，將與出廠設定保留在當前的參數。

手動初始化

NOTE

執行手動初始化時，同時也會將串列通訊、RFI 濾波器設定和故障記錄的設定復歸。

移除在 0-25 My Personal Menu 中所選擇的參數。

1. 切斷主電源，等待顯示器關閉。
- 2a. 當圖形化 LCP (GLCP) 上電時，同時按下 [Status] - [Main Menu] - [OK]
- 2b. 當 LCP 101 數值化顯示幕上電時，按下 [Menu] 按鍵
3. 5 秒之後鬆開這些鍵。
4. 變頻器現在就按照出廠設定值來設定

除以下項目外，該參數可將所有其他項目初始化：

15-00 Operating Hours
15-03 Power Up's
15-04 Over Temp's

15-05 Over Volt's

5.1.10 RS 485 總線連接

借助 RS 485 標準介面可將濾波器和變頻器連接到控制器 (或主控制器) 及其他負載。端子 68 與 P 信號端子 (TX+、RX+) 相連，而端子 69 與 N 信號端子 (TX-、RX-) 相連。

低諧波變頻器務必採用並聯的方式，確保濾波器和變頻器的零件都已連接。

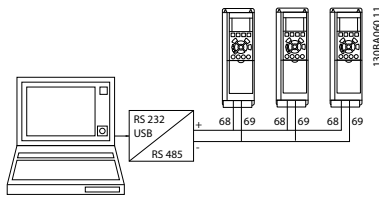


Illustration 5.16 連接範例。

要避免遮罩中出現電動勢等化電流，請透過端子 61 (該端子經由 RC 回路和機架相連接) 將電纜線遮罩接地。

總線終接

RS 485 總線的兩端必須使用電阻電路終接。若變頻器是 RS 485 迴路上首先或最終裝置的第一個變頻器，請將控制卡上的 S801 開關設定至 ON 的位置。

有關詳細資訊，請參閱 *開關 S201、S202 和 S801* 一節。

5.1.11 如何將電腦連接到變頻器

要從個人電腦控制或設定變頻器 (與濾波器零件)，請安裝個人電腦配置工具 MCT 10。

個人電腦是透過標準的 (主機/裝置) USB 電纜線或 RS 485 介面來連接的 (如 VLT® HVAC Drive 設計指南中如何安裝 > 其他連接的安裝一章所示)。

NOTE

USB 連接已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。USB 連接與變頻器上的保護接地相連。請僅使用隔離的筆記型電腦與變頻器的 USB 接頭進行連線。

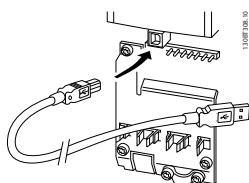


Illustration 5.17 有關控制電纜的連接，請參閱 4.8.1 電氣安裝，控制電纜線。

5.1.12 PC 軟體工具

個人電腦配置工具 MCT 10

低諧波變頻器配備有二個串列通訊埠。Danfoss 提供了 PC 工具 - 個人電腦配置工具 MCT 10，以便在 PC 與變頻器之間進行通訊。有關此工具之詳情，請參閱 1.1.2 VLT AutomationDrive 的現有資料。

MCT 10 設定軟體

MCT 10 是一種用於在 Danfoss 變頻器中設定參數的簡單易用的互動式工具。可從 Danfoss 網站下載本軟體，網址為：<http://www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm>。

MCT 10 設定軟體可用於：

- 規劃離線通訊網路。MCT 10 包含一個完整的變頻器資料庫
- 線上進行變頻器試運行
- 儲存所有變頻器的設定
- 更換網路中的變頻器
- 簡單準確地記錄試運行之後的變頻器設定值。
- 擴充現有的網路
- 可支援未來開發的變頻器

MCT 10 設定軟體可透過主類型 2 的連接來支援 Profibus DP-V1。因此可以透過 Profibus 網路在變頻器中進行參數的線上讀/寫。從而可消除對額外通訊網路的需求。

儲存變頻器設定：

1. 使用 USB com 埠將個人電腦與裝置相連。

NOTE

應使用經由 USB 埠連接且與主電源隔離的個人電腦。否則可能會損壞設備。

2. 開啟 MCT 10 設定軟體
3. 選擇 *自變頻器讀取*
4. 選擇 *另存新檔*

所有參數現已儲存至個人電腦。

載入變頻器設定：

1. 使用 USB 埠將個人電腦與變頻器相連
2. 開啟 MCT 10 設定軟體
3. 選擇 *開啟* - 已經儲存的檔案將會顯示出來
4. 開啟正確的檔案
5. 選擇 *寫入變頻器*

所有參數設定現已傳輸至變頻器。

可索取 MCT 10 設定軟體的個別使用手冊：*MG.10.Rx.yy*。

MCT 10 設定軟體模組

以下模組已內含在軟體套件中：


	<p>MCT 10 設定軟體</p> <p>設定參數 自變頻器拷貝與拷貝至變頻器 文件與參數設定列印資料，包含圖表</p> <p>外部使用者介面</p> <p>預防性維修時間表 時鐘設定 計時的動作程式設計 智慧邏輯控制器設定表單</p>
---	---

Table 5.1

訂購代碼：

請用代碼 130B1000 來訂購內含 MCT 10 設定軟體的 CD 光碟片。

亦可從 Danfoss 網站下載 MCT 10，網址為：
WWW.DANFOSS.COM，經營領域：動作控制。

6 如何進行低諧波變頻器程式設定

6.1 如何進行變頻器程式設定

6.1.1 快速設定參數

6

0-01 Language		
Option:	Function:	
	請定義顯示中要使用的語文。變頻器提供 4 種不同的語言配套。英文和德文包含在所有的配套當中。英文內容是無法消除或操縱的。	
[0] *	English	語言套件 1 - 4 一部份
[1]	Deutsch	語言套件 1 - 4 一部份
[2]	Francais	語言套件 1 一部份
[3]	Dansk	語言套件 1 一部份
[4]	Spanish	語言套件 1 一部份
[5]	Italiano	語言套件 1 一部份
	Svenska	語言套件 1 一部份
[7]	Nederlands	語言套件 1 一部份
[10]	Chinese	語言套件 2 一部份
	Suomi	語言套件 1 一部份
[22]	English US	語言套件 4 一部份
	Greek	語言套件 4 一部份
	Bras.port	語言套件 4 一部份
	Slovenian	語言套件 3 一部份
	Korean	語言套件 2 一部份
	Japanese	語言套件 2 一部份
	Turkish	語言套件 4 一部份
	Trad.Chinese	語言套件 2 一部份
	Bulgarian	語言套件 3 一部份
	Srpski	語言套件 3 一部份
	Romanian	語言套件 3 一部份
	Magyar	語言套件 3 一部份
	Czech	語言套件 3 一部份
	Polski	語言套件 4 一部份
	Russian	語言套件 3 一部份
	Thai	語言套件 2 一部份

0-01 Language		
Option:	Function:	
	Bahasa Indonesia	語言套件 2 一部份
[52]	Hrvatski	

1-20 Motor Power [kW]		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

1-22 Motor Voltage		
Range:	Function:	
Size related*	[10. - 1000. V]	依照馬達銘牌數據，輸入馬達額定電壓。出廠值與裝置的額定輸出相符。本參數於馬達運轉時無法調整。

1-23 Motor Frequency		
Range:	Function:	
Application dependent*	[20 - 1000 Hz]	最小 - 最大馬達頻率：20 - 1000Hz。依照馬達銘牌數據，選擇馬達頻率。如果選擇 50 Hz 或 60 Hz 以外的值，就必須調整在 1-50 Motor Magnetisation at Zero Speed 到 1-53 Model Shift Frequency 中與負載無關的設定。使用 230V/50 Hz 的馬達進行 87 Hz 操作，設定 230V/50 Hz 的銘牌數據。調整 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] 和 3-03 Maximum Reference 以適應 87 Hz 的應用。

1-24 Motor Current		
Range:	Function:	
Size related*	[0.10 - 10000.00 A]	依照馬達銘牌數據，輸入馬達額定電流。本數據是用來計算馬達轉矩、馬達熱保護等。

NOTE

本參數於馬達運轉時無法更改。

1-25 Motor Nominal Speed		
Range:	Function:	
Size related*	[100 - 60000 RPM]	依照馬達銘牌數據，輸入馬達額定轉速。數據用來計算馬達自動補償。

NOTE

本參數於馬達運轉時無法更改。

5-12 端子 27 數位輸入

Option: Function:

	從可用的數位輸入範圍內選擇功能。
	無作用 [0]
	復歸 [1]
	自由旋轉停機 [2]
	自由旋轉停機復歸 [3]
	快速停機 (反邏輯) [4]
	直流煞車 (反邏輯) [5]
	停機 (反邏輯) [6]
	啟動 [8]
	脈衝啟動 [9]
	反轉 [10]
	啟動反轉 [11]
	僅順時針啟動 [12]
	僅逆時針啟動 [13]
	寸動 [14]
	預置設定值位元 0 [16]
	預置設定值位元 1 [17]
	預置設定值位元 2 [18]
	凍結設定值 [19]
	凍結輸出 [20]
	加速 [21]
	減速 [22]
	設定表單選擇位元 0 [23]
	設定表單選擇位元 1 [24]
	相對增加 [28]
	相對減少 [29]
	脈衝輸入 [32]
	加減速位元 0 [34]
	加減速位元 1 [35]
	主電源故障選擇 [36]
	數位電位器升速 [55]
	數位電位器減速 [56]
	數位電位器清除 [57]
	將計數器 A 復歸 [62]
	將計數器 B 復歸 [65]

Table 6.1

1-29 馬達自動調諧 (AMA)

Option: Function:

	AMA 功能會藉由自動最佳化馬達的進階參數來最佳化馬達的靜態效能 (參數 1-30 到 1-35)。選取 [1] 或 [2] 後，按 [Hand On] 鍵啟動 AMA 功能。另請參閱馬達自動調諧。在一般程序後，螢幕上會顯示：「按 [OK] 完成 AMA」。按 [OK] 鍵後，變頻器已準備就緒，可進行操作。本參數於馬達運轉時無法調整。
[0] *	關
[1]	啟用完整 AMA 對定子阻抗值 R_s 、轉子阻抗值 R_r 、定子漏電抗值 X_1 、轉子漏電抗值 X_2 以及主電抗值 X_h 等執行 AMA。

1-29 馬達自動調諧 (AMA)

Option: Function:

	FC 301: 完整 AMA 不包含 FC 301 的 X_h 測量值。 X_h 值反而是由馬達數據庫所決定。可以調整參數 1-35 以獲得最佳的啟動效能。
[2]	啟用部份 AMA 僅在系統內對定子阻抗值 R_s 執行降低的 AMA。如果在變頻器與馬達之間使用 LC 濾波器，請選擇此選項。

注意：

- 為實現變頻器的最佳調諧功能，請在馬達冷機時執行 AMA。
- 馬達在運轉時無法執行 AMA。
- AMA 無法於永磁馬達上執行。

NOTE

一定要正確設定馬達參數 1-2*，因為這些是 AMA 演算法的一部分。您必須執行 AMA 以確保最佳的動態馬達效能。視馬達的功率等級而定，最多可能要花 10 分鐘。

NOTE

執行 AMA 時，避免產生外部轉矩。

NOTE

如果變更參數群組 1-2* 中的任一設定，參數 1-30 到 1-39 (進階馬達參數) 將恢復為出廠設定值。

3-02 Minimum Reference

Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

3-03 Maximum Reference

Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

3-41 Ramp 1 Ramp up Time

Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

3-42 Ramp 1 Ramp Down Time

Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

6.1.2 基本設定參數

0-02 Motor Speed Unit		
Option:	Function:	
		* 顯示的內容將根據在 0-02 Motor Speed Unit 與 0-03 Regional Settings 所做的選擇而定。0-02 Motor Speed Unit 與 0-03 Regional Settings 的出廠設定取決於變頻器的供應區域並可視需要重新設定。 NOTE 變更馬達轉速單位會將某些參數復歸至初始值。建議在變更其他參數之前，先行選擇馬達轉速單位。
[0]	RPM	選擇以馬達轉速 (RPM) 表示的馬達轉速變數與參數顯示 (即設定值、回授與極限)。
[1] *	Hz	選擇以馬達輸出頻率 (HZ) 表示的馬達轉速變數與參數顯示 (即設定值、回授與極限)。

NOTE

本參數於馬達運轉時無法調整。

0-50 LCP Copy		
Option:	Function:	
[0] *	No copy	
[1]	All to LCP	將所有設定表單參數從變頻器記憶體拷貝至 LCP 記憶體。
[2]	All from LCP	將所有設定表單參數從 LCP 記憶體拷貝至變頻器記憶體。
[3]	Size indep. from LCP	僅拷貝與馬達規格無關的參數。後面的選擇項目可以用來為多台變頻器設定相同功能，而不影響馬達資料。
[4]	File from MCO to LCP	
[5]	File from LCP to MCO	
[6]	Data from DYN to LCP	
[7]	Data from LCP to DYN	

NOTE

本參數於馬達運轉時無法調整。

1-03 Torque Characteristics		
Option:	Function:	
		選擇所需的轉矩特性。 VT 和 AEO 兩者皆屬能源節省操作方式。
[0]	Constant torque *	馬達轉軸輸出可在可變轉速控制下提供恒定轉矩。
[1]	Variable torque	馬達轉軸輸出可在可變轉速控制下提供可變轉矩。請於 14-40 VT Level 中設定可變轉矩的大小等級。

1-03 Torque Characteristics		
Option:	Function:	
[2]	Auto Energy Optim.	本功能可透過 14-41 AEO Minimum Magnetisation 和 14-42 Minimum AEO Frequency 將磁化與頻率降到最低，進而自動最佳化能量消耗。
[5]	Constant Power	本功能可在弱磁控制區域中提供恒定功率。馬達模式的轉矩形狀在發電模式中係作限制之用。藉此限制發電模式中的功率，否則它會因發電模式中之高直流電壓的緣故，變得比在馬達模式時大得多。 $P_{shaft}[W] = \omega_{mech}[rad/s] \times T[Nm]$ 下圖說明了此與恒定功率之間的關係： Illustration 6.1

NOTE

本參數於馬達運轉時無法調整。

1-04 Overload Mode		
Option:	Function:	
[0] *	High torque	最多允許 160% 的超載轉矩。
[1]	Normal torque	對於過大的馬達 – 最多允許 110% 的超載轉矩。

NOTE

本參數於馬達運轉時無法調整。

1-90 Motor Thermal Protection		
Option:	Function:	
		您可使用數種技術來執行馬達熱保護功能： <ul style="list-style-type: none"> 經由在馬達繞組中與類比或數位輸入端 (1-93 Thermistor Source) 之一相連的 PTC 感測器。請參閱 6.1.3.1 PTC 熱敏電阻連結。 經由在馬達繞組中連結至類比輸入的 KTY 感測器 (1-96 KTY Thermistor Resource)。請參閱 6.1.3.2 KTY 感測器連接。 根據實際負載和時間計算熱負載 (ETR = 積熱電驛)。所計算的熱負載將與馬達額定電流 $I_{M,N}$ 和額定馬達頻率 $f_{M,N}$ 進行比較。請參閱 6.1.3.3 ETR 與。

1-90 Motor Thermal Protection		
Option:	Function:	
		<ul style="list-style-type: none"> 經由機械式溫控開關 (Klixon 類型)。請參閱 6.1.3.4 ATEX ETR。 對北美洲的使用者：ETR 功能可以提供符合 NEC 規定的第 20 類馬達過載保護。
[0] *	No protection	當不需變頻器發出警告或跳脫時，馬達持續過載。
[1]	Thermistor warning	馬達過熱時，若馬達中連接的熱敏電阻或 KTY 感測器做出反應時將啟動警告。
[2]	Thermistor trip	當馬達過熱時，如果馬達內已連接的熱敏電阻或 KTY 感測器做出反應，將停止 (跳脫) 變頻器。 熱敏電阻斷路值必須大於 3 kΩ。 請將熱敏電阻 (PTC 感測器) 整合在馬達內，以實現繞組保護功能。
[3]	ETR warning 1	在設定表單 1 啟用時計算負載，並在馬達過載時於顯示器上顯示警告。您可以透過數位輸出之一來設定警告信號。
[4]	ETR trip 1	在設定表單 1 啟用時計算負載，並在馬達過載時使變頻器停機 (跳脫)。您可以透過數位輸出之一來設定警告信號。一旦發生警告且變頻器跳脫 (過熱警告)，就會出現此信號。
[5]	ETR warning 2	
[6]	ETR trip 2	
[7]	ETR warning 3	
[8]	ETR trip 3	
[9]	ETR warning 4	
[10]	ETR trip 4	
[20]	ATEX ETR	啟動 ATEX 的 Ex-e 馬達之過熱監測功能。啟用 1-94 ATEX ETR cur.lim. speed reduction、1-98 ATEX ETR interpol. points freq. 與 1-99 ATEX ETR interpol points current。
[21]	Advanced ETR	

NOTE

如果選擇了 [20]，請嚴謹遵循 VLT® AutomationDrive 設計指南內專門章節中所述的說明與製造商所給予的指示。

NOTE

如果選擇了 [20]，則必須將 4-18 Current Limit 設為 150%。

6.1.3.1 PTC 熱敏電阻連結

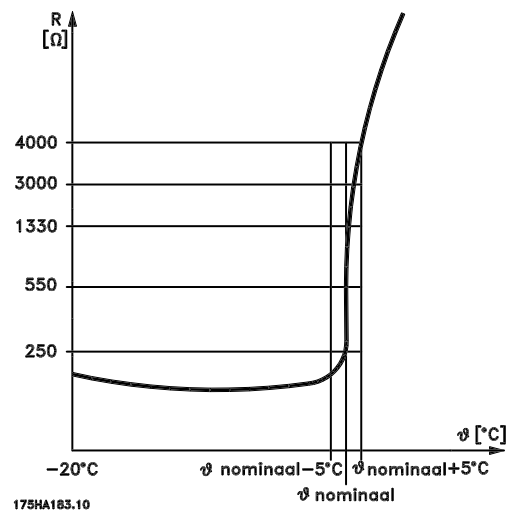


Illustration 6.2 PTC 描述檔

使用一個數位輸入和 10 V 作為電源：
 範例：當馬達溫度過高時，變頻器會跳脫。
 參數設定：
 設定 1-90 Motor Thermal Protection 為熱敏電阻跳脫 [2]
 設定 1-93 Thermistor Source 為數位輸入 [6]

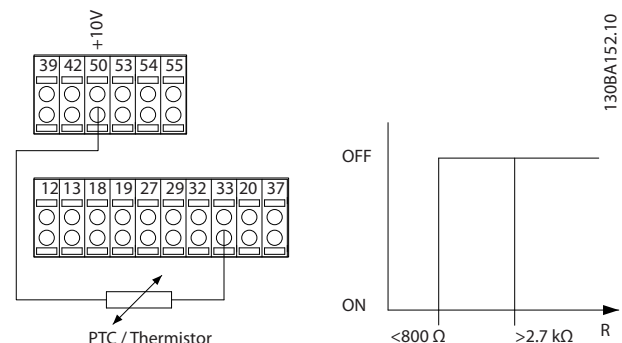


Illustration 6.3

使用一個類比輸入和 10 V 電源作為電源：
 範例：當馬達溫度過高時，變頻器會跳脫。
 參數設定：
 設定 1-90 Motor Thermal Protection 為熱敏電阻跳脫 [2]
 設定 1-93 Thermistor Source 為類比輸入 54 [2]

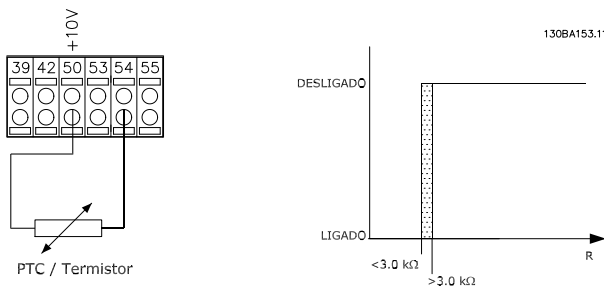


Illustration 6.4

輸入數位/類比	輸入電壓	極限值 斷開值
數位	10 V	< 800 Ω - > 2.7 kΩ
類比	10 V	< 3.0 kΩ - > 3.0 kΩ

Table 6.2

NOTE

檢查選定之輸入電壓是否遵照使用的熱敏電阻器零件規格要求。

6.1.3.2 KTY 感測器連接

(僅限 FC 302)

KTY 感測器是專門用於永磁伺服馬達 (永磁馬達), 會根據線圈溫度動態調整馬達參數, 例如: 永磁馬達的定子阻抗值 (1-30 Stator Resistance (R_s)), 以及異步馬達的轉子阻抗值 (1-31 Rotor Resistance (R_r)). 計算方式如下:

$$R_s = R_{s20^\circ C} \times (1 + \alpha_{cu} \times \Delta T) [\Omega] \text{ 其中 } \alpha_{cu} = 0.00393$$

KTY 感測器可用於馬達保護中 (1-97 KTY Threshold level). FC 302 可以處理三種的 KTY 感測器 (於 1-95 KTY Sensor Type 中定義)。而實際的感測器溫度可自 16-19 KTY sensor temperature 中讀出。

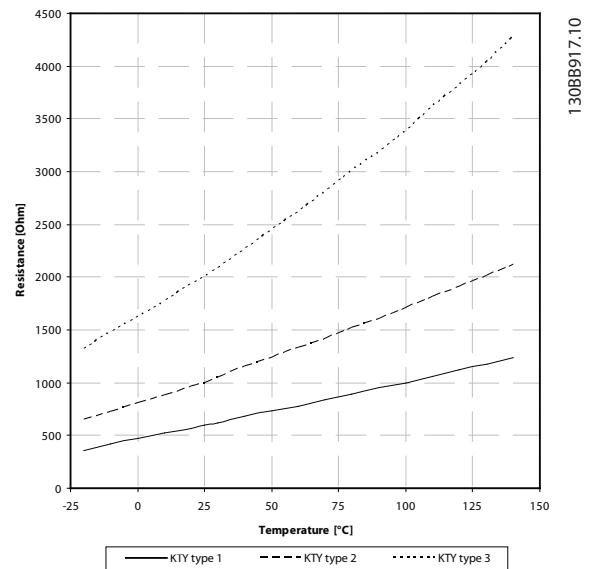


Illustration 6.5 KTY 類型選擇

- KTY 感測器 1 : KTY 84-1, 於 100° C 時 1 kΩ
- KTY 感測器 2 : KTY 81-1、KTY 82-1, 於 25° C 時 1 kΩ
- KTY 感測器 3 : KTY 81-2、KTY 82-2, 於 25° C 時 2 kΩ

NOTE

如果馬達的溫度是利用熱敏電阻或 KTY 感測器量得, 當馬達繞組與感測器之間發生短路時, 則不符合 PELV 電氣絕緣規定。為了符合 PELV 要求, 感測器應該另外絕緣。

6.1.3.3 ETR

這種計算會預估低速時的低負載的需求, 因為馬達內風扇的冷卻能力此時會降低。

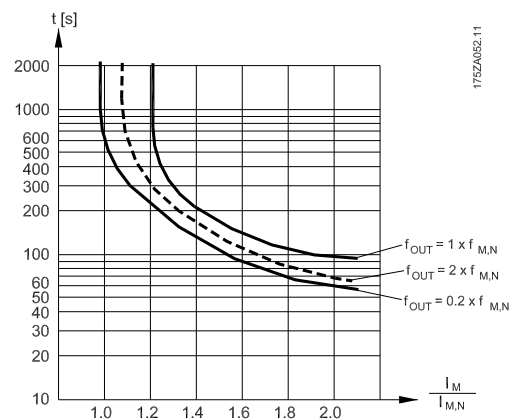


Illustration 6.6 ETR 描述

6.1.3.4 ATEX ETR

B-option MCB 112 PTC 熱敏電阻選項可提供 ATEX 認可的馬達溫度監控功能。或者, 也能夠使用外部的 ATEX 認可之 PTC 保護裝置。

NOTE

此功能僅限使用 ATEX Ex-e 認可的馬達。請參閱馬達銘牌、核可證明、數據資料，或聯繫馬達供應商。

當以「加強的安全性」在控制 Ex-e 馬達時，請務必確保某些限制。必須進行程式設定的參數將列於下列應用範例中。

參數	
功能	設定
1-90 Motor Thermal Protection	[20] ATEX ETR
1-94 ATEX ETR cur.lim. speed reduction	20%
1-98 ATEX ETR interpol. points freq.	馬達銘牌
1-99 ATEX ETR interpol points current	
1-23 Motor Frequency	請輸入與 4-19 Max Output Frequency 相同的值
4-19 Max Output Frequency	馬達銘牌，可能因長馬達纜線正弦波濾波器或降低的輸入電壓而降低
4-18 Current Limit	以 1-90 [20] 強制至 150%
5-15 Terminal 33 Digital Input	[80] PTC 卡 1
5-19 Terminal 37 Safe Stop	[4] PTC 1 警報
14-01 Switching Frequency	檢查預設值是否符合馬達銘牌的需求。若否，請使用正弦波濾波器。
14-26 Trip Delay at Inverter Fault	0

Table 6.3

CAUTION

請務必將馬達製造商所說明的最低載波頻率需求與變頻器的最低載波頻率需求 (14-01 Switching Frequency 中的預設值) 進行比較。如果變頻器未符合此項需求，則必須使用正弦波濾波器。

您可於應用注意事項 MN33GXYY 中找到更多 ATEX ETR 過熱監測功能的相關資訊。

6.1.3.5 Klixon

Klixon 類型熱耦斷路器採用 KLIXON® 金屬盤。達預先定義的過載時，通過碟片的電流所造成的熱度會造成跳脫。

使用一個數位輸入和 24 V 作為電源：

範例：當馬達溫度過高時，變頻器會跳脫

參數設定：

設定 1-90 Motor Thermal Protection 為熱敏電阻跳脫 [2]

設定 1-93 Thermistor Source 為數位輸入 [6]

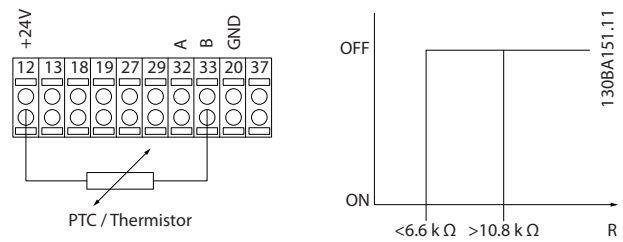


Illustration 6.7

1-93 Thermistor Source		
Option:	Function:	
		選擇用來連接熱敏電阻 (PTC 感測器) 的輸入。如果類比輸入已經用作設定值來源 (在 3-15 Reference 1 Source、3-16 Reference 2 Source 或 3-17 Reference 3 Source 中已經選擇)，則無法選擇該類比輸入選項 [1] 或 [2]。 當使用 MCB 112，總是必須選擇選項 [0] 無。
[0] *	None	
[1]	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[3]	Digital input 18	
[4]	Digital input 19	
[5]	Digital input 32	
[6]	Digital input 33	

NOTE

本參數於馬達運轉時無法調整。

NOTE

數位輸入應在 5-00 Digital I/O Mode 設定為 [0] PNP - 在 24V 時有效。

2-10 Brake Function		
Option:	Function:	
[0] *	Off	未安裝煞車電阻。
[1]	Resistor brake	系統包含煞車電阻器，將多餘的煞車能量以熱能形式耗散。連接煞車電阻器後，在煞車 (發電操作) 期間允許存在較高的直流電壓。煞車電阻器功能僅在帶有完整動態煞車的變頻器中才有效。
[2]	AC brake	在不需使用煞車電阻下要改善煞車時請選擇此項。本參數會控制在有發電負載之下運轉的馬達的過度磁化現象。本功能可以改善 OVC 功能。馬達電氣損失的增加可讓 OVC 功能增加煞車轉

2-10 Brake Function	
Option:	Function:
	矩，而不會增加過電壓限制。請注意 AC 煞車的有效性不如帶電阻的動態煞車。 AC 煞車乃是針對開迴路與閉迴路的 VVC ^{plus} 與磁通模式的使用。

2-11 Brake Resistor (ohm)	
Range:	Function:
Size related* [5.00 - 65535.00 Ohm]	設定煞車電阻值 (單位為歐姆)。該值用於監測 2-13 Brake Power Monitoring 的煞車電阻器的功率。該參數僅在帶有完整動態煞車的變頻器才有效。 為沒有小數的數值使用此參數。對具有兩個小數位數的選項，使用 30-81 Brake Resistor (ohm)。

2-12 Brake Power Limit (kW)	
Range:	Function:
Size related* [0.001 - 2000.000 kW]	<p>2-12 Brake Power Limit (kW) 是煞車電阻器在 120 秒期間內耗散的預期平均功率。它當作 16-33 Brake Energy /2 min 的監測極限來使用，並因此指定要發出警告/警報的時間。</p> <p>若要計算 2-12 Brake Power Limit (kW)，可使用以下的公式。</p> $P_{br,avg}[W] = \frac{U_{br}^2[V] \times t_{br}[s]}{R_{br}[\Omega] \times T_{br}[s]}$ <p>$P_{br,avg}$ 是煞車電阻器中耗散的平均功率，R_{br} 是煞車電阻器的電阻，t_{br} 則是 120 秒期間 T_{br} 內的有效煞車時間。 U_{br} 是有效煞車電阻器的 DC 電壓。係視以下的裝置而定： T2 裝置：390 V T4 裝置：778 V T5 裝置：810 V T6 裝置：943V/1099V (適用於 D - F 機架) T7 裝置：1099 V</p> <p>NOTE 若 R_b 為未知，或是 T_{br} 並非 120 秒，實際的作法是執行煞車應用、讀取 16-33 Brake Energy /2 min，然後在 2-12 Brake Power Limit (kW) 中輸入 + 20%。</p>

2-13 Brake Power Monitoring	
Option:	Function:
	該參數僅在帶有完整動態煞車的變頻器才有效。本參數啟用對傳輸至煞車電阻器功率的監測功能。該功率是根據電阻 (2-11 Brake Resistor (ohm))、直流電壓和電阻器的工作週期時間來計算的。
[0] *	不需要煞車容量監測功能。

2-13 Brake Power Monitoring	
Option:	Function:
[1]	Warning 當在 120 秒內傳輸的功率超過監測極限 (2-12 Brake Power Limit (kW)) 的 100% 時，會在顯示幕上顯示警告。 如果傳輸的功率降低到監測極限的 80% 以下，警告將消失。
[2]	Trip 當功率計算值超過監測極限的 100% 時，使變頻器跳脫並同時顯示警報。
[3]	Warning and trip 啟動上述兩者，包含警告、跳脫與警報。

如果容量監測設為 [0] 關 或 [1] 警告，則即使已超出監測極限，煞車功能也仍將有效。這可能導致電阻器過熱。也可以透過繼電器/數位輸出產生警告。容量監測的測量精確度取決於電阻器電阻值的精確度 (優於 ± 20%)。

2-15 Brake Check	
Option:	Function:
	<p>選擇測試類型與監測功能，以檢查煞車電阻器的連接是否正常，或者是否有煞車電阻器。若有故障發生時，則顯示警告或警報。</p> <p>NOTE 在上電時，會測試煞車電阻斷開連接功能。然而煞車晶體測試是在沒有煞車的時候執行的。警告或跳脫會斷開煞車功能。</p> <p>測試程序如下：</p> <ol style="list-style-type: none"> 在沒有煞車的情況下，測量在 300 Ams 內的直流漣波振幅。 在啟用煞車的情況下，測量在 300 Ams 內的直流漣波振幅。 如果煞車時的直流漣波幅度低於煞車前的直流漣波振幅達 1%：煞車功能檢查失敗，並送回警告或警報。 如果煞車時的直流漣波幅度高於煞車前的直流漣波振幅達 1%：煞車功能檢查成功。
[0]	Off * 監測煞車電阻和煞車晶體是否在運轉時發生短路。如果發生短路，則警告 25 會出現。
[1]	Warning 監測煞車電阻和煞車晶體是否發生短路，並在電源上電時，執行煞車電阻切斷功能測試。
[2]	Trip 監測煞車電阻是否短路或切斷，或煞車晶體是否短路。如果故障發生，在顯示警報的同時，變頻器會斷開 (跳脫鎖定)。
[3]	Stop and trip 監測煞車電阻是否短路或切斷，或煞車晶體是否短路。如果故障發生，變頻器會減速至自由旋轉，然後跳脫。將顯示跳脫鎖定警報。(如：警告 25、27 或 28)。
[4]	AC brake 監測煞車電阻是否短路或切斷，或煞車晶體是否短路。如果故障發生，變頻器會執行受控減速。本選項僅限於 FC 302 使用。

2-15 Brake Check	
Option:	Function:
[5] Trip Lock	

NOTE

透過將主電源斷電後重新上電，可以將跟 [0] 關或 [1] 警告有關的警告消除。但首先必須排除故障。在 [0] 關或 [1] 警告的情況下，即使發現了故障，變頻器也將繼續運轉。

該參數僅在帶有完整動態煞車的變頻器才有效。

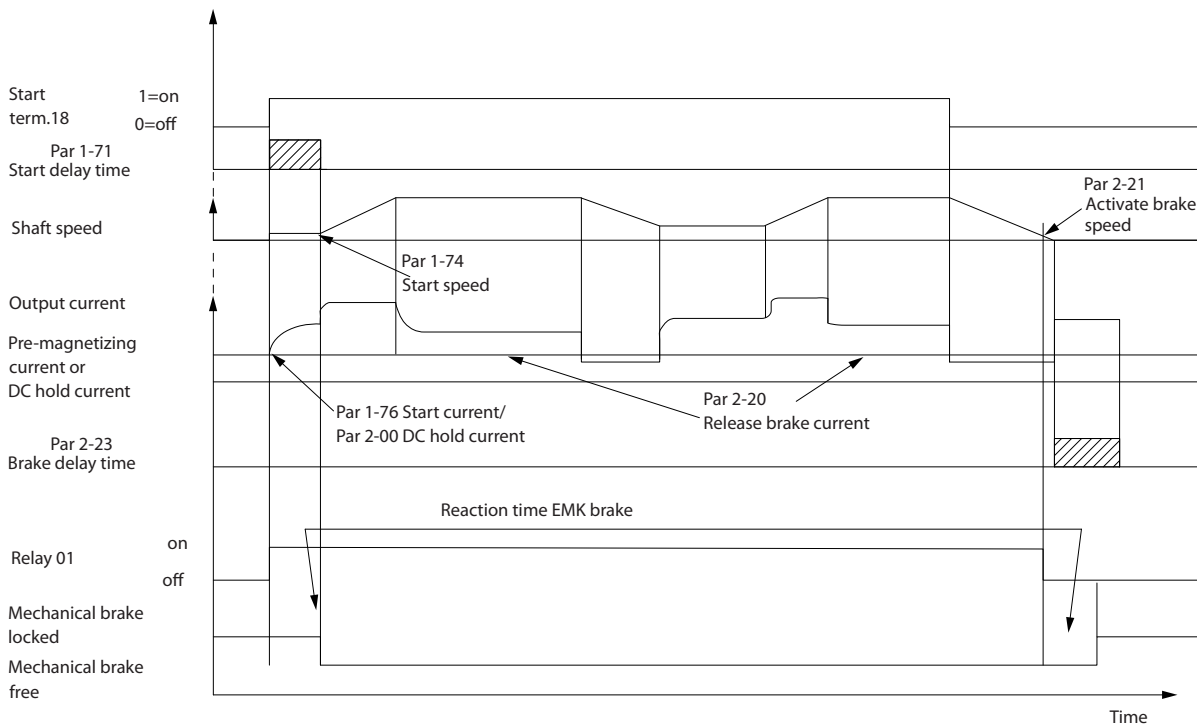
6.1.4 2-2* 機械制動

控制電磁 (機械) 煞車操作的參數，通常用於起重應用中。若要控制機械煞車，需要使用繼電器輸出 (繼電器 01 或繼電器 02) 或經過程式設定的數位輸出 (端子 27 或 29)。一般而言，該輸出端在變頻器無法「挾持」馬達時 (例如，因

為負載過大)，必須關閉。在 5-40 Function Relay、5-30 Terminal 27 Digital Output 或 5-31 Terminal 29 Digital Output 中，為使用電磁煞車的應用例選擇 [32] 機械煞車控制。如果選擇了 [32] 機械煞車控制，機械煞車從啟動開始時都是關閉的，直到輸出電流超過了在 2-20 Release Brake Current 中所選擇的電流等級為止。在停機期間，當速度低於在 2-21 Activate Brake Speed [RPM] 中所指定的等級時，機械煞車都會啟動。如果變頻器進入警報狀態，或有過電流或過電壓產生時，機械煞車會立即切入。在安全停機期間也是如此。

NOTE

保護模式與跳脫延遲功能 (14-25 Trip Delay at Torque Limit 與 14-26 Trip Delay at Inverter Fault) 可能在警報條件下延遲啟動機械煞車。這些功能必須在起重應用當中設定成無效。



130BA074.12

Illustration 6.8

2-20 Release Brake Current	
Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

2-21 Activate Brake Speed [RPM]	
Range:	Function:
Application dependent*	[0 - 30000 RPM] 設定啟動機械煞車時的馬達轉速 (當停機條件產生時)。轉速上限值係於 4-53 Warning Speed High 中指定。

2-22 Activate Brake Speed [Hz]	
Range:	Function:
Application dependent*	[Application dependant]

2-23 Activate Brake Delay	
Range:	Function:
0.0 - 5.0 s*	[0.0 - 5.0 s] 輸入在經過了減速時間之後的自由旋轉煞車延遲時間。轉軸速度保持為零，而轉矩值保持在完全維持轉矩值。在馬達進入自由旋轉模式之前，請確認機械煞車已將負載鎖定。請參閱 FC 300 設計指南，MG33BXY 中機械煞車控制一節。

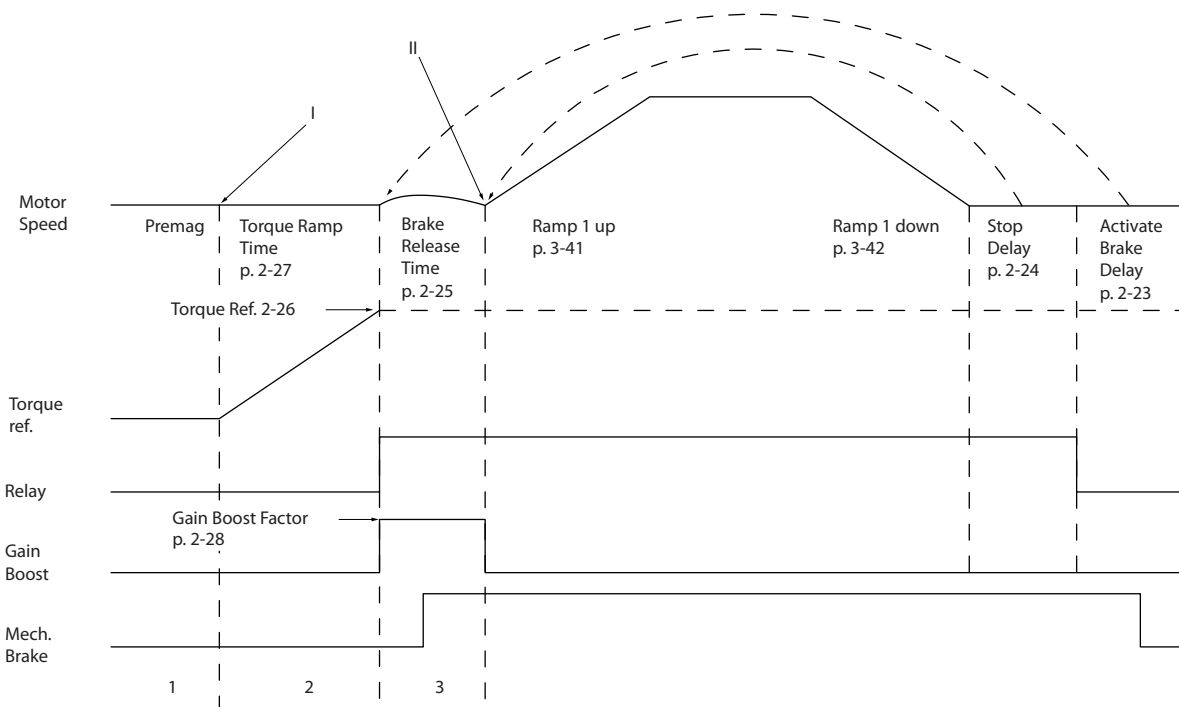
2-24 Stop Delay		
Range:	Function:	
0.0 s* [0.0 - 5.0 s]	設定從馬達停止至煞車關閉之前的時間間隔。本參數是停機功能的一部份。	

2-27 Torque Ramp Time		
Range:	Function:	
0.2 s* [0.0 - 5.0 s]	該值定義了以順時針方向旋轉的轉矩加減速時間長度。	

2-25 Brake Release Time		
Range:	Function:	
0.20 s* [0.00 - 5.00 s]	本值定義了使機械煞車開啟所需的時間。當回授啟動時，本參數必須作為時間截止參數使用。	

2-28 Gain Boost Factor		
Range:	Function:	
1.00* [1.00 - 4.00]	僅在磁通閉迴路中啟用。當馬達從煞車承接負載時，該功能可以確保順利地從轉矩控制模式轉換至轉速控制模式。	

2-26 Torque Ref		
Range:	Function:	
0.00 %* [Application dependant]	該值定義了在釋放之前加至機械煞車的轉矩。	



130BA642.12

Illustration 6.9 起重機械煞車控制的煞車釋放程序

- I) 啟動煞車延遲：變頻器會從機械煞車啣合的位置再次啟動。
- II) 停機延遲：當連續啟動之間的時間少於 2-24 Stop Delay 的設定值，變頻器會在沒有使用機械煞車的情況下啟動 (例如反轉)。

3-10 Preset Reference		
數組 [8]		
範圍：0-7		
Range:	Function:	
0.00 %* [-100.00 - 100.00 %]	在本參數中，使用數組程式設定方式輸入最多八個不同的預置設定值 (0-7)。預置設定值係表示成相對於 Ref _{MAX} (3-03 Maximum Reference) 的百分比。如果設定的 Ref _{MIN} 不等於 0 (3-02 Minimum Reference)，將按照整個設定值範圍的百分比來計算預置設定值，例如根據 Ref _{MAX} 與 Ref _{MIN} 之間的差異來計算。然後，將該值加到 Ref _{MIN} 中。使用預置設定值	

3-10 Preset Reference		
數組 [8]		
範圍：0-7		
Range:	Function:	
	時，請為參數群組 5-1* 中相對應的數位輸入選擇預置設定值位元 0/1/2 [16]、[17] 或 [18]。	

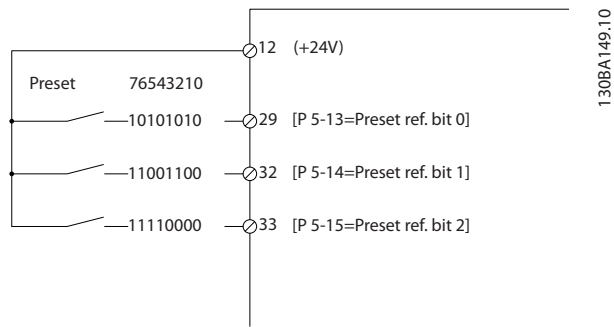


Illustration 6.10

預置設定值位元	2	1	0
預置設定值 0	0	0	0
預置設定值 1	0	0	1
預置設定值 2	0	1	0
預置設定值 3	0	1	1
預置設定值 4	1	0	0
預置設定值 5	1	0	1
預置設定值 6	1	1	0
預置設定值 7	1	1	1

Table 6.4

3-11 Jog Speed [Hz]		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

3-15 Reference Resource 1		
Option:	Function:	
	選擇要用於第一個設定值信號的設定值輸入。在 3-15 Reference Resource 1、3-16 Reference Resource 2 與 3-17 Reference Resource 3 中可定義最多三個不同的設定值信號。這些設定值信號的總和構成了實際設定值。	
[0]	No function	
[1] *	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	
[8]	Frequency input 33	
[11]	Local bus reference	
[20]	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	(GPIO 一般用途 I/O 選配模組)
[22]	Analog input X30-12	(GPIO 一般用途 I/O 選配模組)
[29]	Analog Input X48/2	

3-16 Reference Resource 2		
Option:	Function:	
	選擇要用於第二個設定值信號的設定值輸入。在 3-15 Reference Resource 1、3-16 Reference Resource 2 與 3-17 Reference Resource 3 中可定義最多三個不同的設定值信號。這些設定值信號的總和構成了實際設定值。	
[0]	No function	
[1]	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	
[8]	Frequency input 33	
[11]	Local bus reference	
[20] *	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	
[22]	Analog input X30-12	
[29]	Analog Input X48/2	

3-17 Reference Resource 3		
Option:	Function:	
	選擇即將給第三個設定值信號使用的設定值輸入。在 3-15 Reference Resource 1、3-16 Reference Resource 2 與 3-17 Reference Resource 3 可最多定義三個不同設定值信號。這些設定值信號的總和構成了實際設定值。	
[0]	No function	
[1]	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	
[8]	Frequency input 33	
[11] *	Local bus reference	
[20]	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	
[22]	Analog input X30-12	
[29]	Analog Input X48/2	

5-00 Digital I/O Mode		
Option:	Function:	
	數位輸入和經過程式設定的數位輸出可根據是在 PNP 系統還是在 NPN 系統中工作，來事先進行程式設定。	
[0] *	PNP	正向脈衝的動作 (↑)。PNP 系統的電壓下降到與大地相等。
[1]	NPN	逆向脈衝的動作 (↓)。NPN 系統的電壓會在變頻器內部提升到 +24 V。

NOTE

一旦此參數已經更改，則可經由關閉電源再開啟電源來啟動它。

5-01 Terminal 27 Mode		
Option:	Function:	
[0] *	Input	將端子 27 定義為數位輸入。
[1]	Output	將端子 27 定義為數位輸出。

NOTE

本參數於馬達運轉時無法更改。

5-02 Terminal 29 Mode		
Option:	Function:	
[0] *	Input	將端子 29 定義為數位輸入。
[1]	Output	將端子 29 定義為數位輸出。

本參數僅限於 FC 302 使用。

6

6.1.5 數位輸入

數位輸入可用來選擇變頻器的各項功能。所有的數位輸入均可設定為以下的功能：

數位輸入功能	選擇	端子
無作用	[0]	所有端子 *端子 32、33
復歸	[1]	全部
自由旋轉停機	[2]	所有端子 *端子 27
自由旋轉停機復歸	[3]	全部
快速停機 (反邏輯)	[4]	全部
直流煞車 (反邏輯)	[5]	全部
停機 (反邏輯)	[6]	全部
啟動	[8]	所有端子 *端子 18
脈衝啟動	[9]	全部
反轉	[10]	所有端子 *端子 19
啟動反轉	[11]	全部
僅順時針啟動	[12]	全部
僅逆時針啟動	[13]	全部
寸動	[14]	所有端子 *端子 29
預置設定值開啟	[15]	全部
預置設定值位元 0	[16]	全部
預置設定值位元 1	[17]	全部
預置設定值位元 2	[18]	全部
凍結設定值	[19]	全部
凍結輸出	[20]	全部
加速	[21]	全部
減速	[22]	全部
設定表單選擇位元 0	[23]	全部
設定表單選擇位元 1	[24]	全部
精確停機 (反邏輯)	[26]	18, 19
精確啟動、停機	[27]	18, 19
相對增加	[28]	全部
相對減少	[29]	全部
計數器輸入	[30]	29, 33
邊緣觸發式脈衝輸入	[31]	29, 33
以時間為主的脈衝輸入	[32]	29, 33
加減速位元 0	[34]	全部

數位輸入功能	選擇	端子
加減速位元 1	[35]	全部
脈衝精確啟動	[40]	18, 19
脈衝精確反邏輯	[41]	18, 19
外部互鎖	[51]	
數位電位器升速	[55]	全部
數位電位器減速	[56]	全部
數位電位器清除	[57]	全部
數位電位器起重	[58]	全部
計數器 A (上增)	[60]	29, 33
計數器 A (下減)	[61]	29, 33
將計數器 A 復歸	[62]	全部
計數器 B (上增)	[63]	29, 33
計數器 B (下減)	[64]	29, 33
將計數器 B 復歸	[65]	全部
機械回授	[70]	全部
機械回授逆變器	[71]	全部
PID 誤差反邏輯	[72]	全部
PID 復歸 I 部份	[73]	全部
PID 有效	[74]	全部
PTC 卡 1	[80]	全部
Profidrive OFF2	[91]	
Profidrive OFF3	[92]	
邊緣觸發式啟動	[98]	
安全選項復歸	[100]	

Table 6.5

FC 300 的標準端子是端子 18、19、27、29、32、與 33。MCB 101 端子為 X30/2、X30/3 與 X30/4。

端子 29 在 FC 302 僅作為輸出使用。

專為單一數位輸入使用的功能會在其相關的參數中指明。

所有的數位輸入均可設定為以下的功能：

[0]	無作用	對傳輸至端子的訊號無反應。
[1]	復歸	在跳脫/警報發生後將變頻器復歸。並不是所有警報都能被復歸。
[2]	自由旋轉停機	(出廠數位輸入端 27)：自由旋轉停機，反邏輯輸入 (NC)。變頻器讓馬達以自由模式運動。邏輯「0」=> 自由旋轉停機。
[3]	自由旋轉停機復歸	復歸和自由旋轉停機反邏輯的輸入 (NC)。將馬達保持在自由模式並復歸變頻器。邏輯「0」=> 自由旋轉停機和復歸。
[4]	快速停機 (反邏輯)	反邏輯輸入 (NC)。根據 3-81 Quick Stop Ramp Time 中設定的快速停止加減速時間產生停機。當馬達停止時，其轉軸將處於自由模式。邏輯「0」=> 快速停止。
[5]	直流煞車 (反邏輯)	直流煞車反邏輯輸入 (NC)。持續一段時間向馬達施加直流電流，使其停止。請參閱 2-01 DC Brake Current 到 2-03 DC Brake Cut In Speed [RPM]。此功能僅在 2-02 DC Braking Time 的數值不是 0 時才會有效。邏輯「0」=> 直流煞車。

[6]	停機 (反邏輯)	停機 (反邏輯) 功能。當所選擇的端子從邏輯等級「1」變為「0」時，將產生停機功能。該停機動作將按照所選的加減速時間 (3-42 Ramp 1 Ramp Down Time、3-52 Ramp 2 Ramp down Time、3-62 Ramp 3 Ramp down Time、3-72 Ramp 4 Ramp Down Time) 來執行。 NOTE 如果變頻器在達到轉矩極限且已經收到了停機命令時，它可能無法自動停止。為確保變頻器能停止，請將數位輸出設定為 [27] 轉矩極限和停止，並將該數位輸出連接到被設定為自由旋轉的數位輸入端。
[8]	啟動	(出廠數位輸入端 18)：為啟動/停機命令選擇啟動。邏輯「1」= 啟動，邏輯「0」= 停機。
[9]	脈衝啟動	如果脈衝持續時間最少為 2 毫秒，馬達將啟動。如果啟動了停機 (反邏輯) 或發出了復歸指令 (藉由 DI)，馬達將停止。
[10]	反轉	(出廠設定為數位輸入端 19)。更改馬達轉軸的旋轉方向。選擇邏輯「1」即可反轉。反轉信號只更改旋轉方向。它並不開始啟動功能。在 4-10 Motor Speed Direction 選擇雙向。此功能在製程閉迴路中未啟用。
[11]	啟動反轉	用於啟動/停機，以及同一線路上的反轉。使用反轉功能時，不允許同時存在啟動信號。
[12]	僅順時針啟動	解除逆時針運動並允許順時針方向運動。
[13]	僅逆時針啟動	解除順時針運動並允許逆時針方向運動。
[14]	寸動	(出廠數位輸入端 29)：用來啟動寸動轉速。請參閱 3-11 Jog Speed [Hz]。
[15]	預置設定值開啟	用於外部設定值和預置設定值之間的切換。其前提為已經在 3-04 Reference Function 中選定了 [1] 外部/預置。邏輯「0」= 外部設定值有效；邏輯「1」= 八個預置設定值之一有效。
[16]	預置設定值位元 0	透過預置設定值位元 0、1 和 2，可以根據 Table 6.6 選擇八個預置設定值中的一個。
[17]	預置設定值位元 1	與「預置設定值位元 0 [16]」相同。
[18]	預置設定值位元 2	與「預置設定值位元 0 [16]」相同。

預置設定值位元	2	1	0
預置設定值 0	0	0	0
預置設定值 1	0	0	1
預置設定值 2	0	1	0
預置設定值 3	0	1	1
預置設定值 4	1	0	0
預置設定值 5	1	0	1
預置設定值 6	1	1	0
預置設定值 7	1	1	1

Table 6.6 預置設定值 位元

[19]	凍結設定值	凍結實際設定值 (該設定值現在已成為開始使用加速和減速功能的啟用點/條件)。如果使用加速/減速，則速度總是按加減速 2 (參數 3-51 Ramp 2 Ramp up Time 和 3-52 Ramp 2 Ramp down Time) 在 0 至 3-03 Maximum Reference 的範圍內變化。
[20]	凍結輸出	凍結馬達的實際頻率 (該頻率現在已成為開始使用加速和減速功能的啟用點/條件)。如果使用加速/減速，則速度總是按加減速 2 (參數 3-51 Ramp 2 Ramp up Time 和 3-52 Ramp 2 Ramp down Time) 在 0 至 1-23 Motor Frequency 的範圍內變化。 NOTE 當凍結輸出有效時，則不能透過較低的「啟動 [8]」信號來停止變頻器。此時需要透過被設定為「自由旋轉停機 [2]」或「自由旋轉停機復歸」的端子來停止變頻器。
[21]	加速	如果要對加速/減速進行數位控制 (馬達電位器) 請選擇「加速」和「減速」。該功能可透過選擇「凍結設定值」或「凍結輸出」來啟動此功能。當加速/減速啟動時間低於 400 msec 時，最終設定值將增加/減少 0.1%。如果加速/減速啟動時間超過 400 msec，最終設定值將遵照加減速參數 3-x1/ 3-x2 的設定值。

	關機	相對增加
速度無變化	0	0
按百分比減少	1	0
按百分比增加	0	1
按百分比減少	1	1

Table 6.7

[22]	減速	與「加速 [21]」相同。
[23]	設定表單選擇位元 0	透過「選擇設表單選擇位元 0」或「選擇設表單選擇位元 1」來選擇四個設定表單中的一個。設定選擇位元 0-10 Active Set-up 為多重設定表單。
[24]	設定表單選擇位元 1	(出廠數位輸入端 32)：與「設定表單選擇位元 0 [23]」相同。
[26]	精確停機 (反邏輯)	當在 1-83 Precise Stop Function 中啟動精確停機功能時，將送出反邏輯停機信號。精確停機 (反邏輯) 功能可在端子 18 或 19 使用。
[27]	精確啟動、停機	當在 1-83 Precise Stop Function 選定精確加減速停機 [0] 時，可使用本選項。精確啟動、停機功能可在端子 18 與 19 使用。精確啟動功能可確保每次啟動時，馬達從靜止的狀態轉至設定值的角度均相同 (相同的加減速時間、相同的設定值)。等同於精確停機功能，即每次停機時，馬達從設定值轉至靜止狀態的角度均相同。若用於 1-83 Precise Stop Function [1] 或 [2]：在達到 1-84 Precise Stop Counter Value 的值之前，變頻器需要一個精準停機信號。若未提供，則當達到 1-84 Precise Stop Counter Value 的值時，變頻器將不會停止。

		精確啟動、停機功能必須由數位輸入來觸發，而且可在端子 18 與 19 使用。
[28]	相對增加	按 3-12 <i>Catch up/slow Down Value</i> 中設定的百分比 (相對值) 增加設定值。
[29]	相對減少	按 3-12 <i>Catch up/slow Down Value</i> 中設定的百分比 (相對值) 減少設定值。
[30]	計數器輸入	1-83 <i>Precise Stop Function</i> 的精確停機功能可用作計數器停機或轉速補償計數器停機功能 (使用或不使用復歸)。計數器值必須在 1-84 <i>Precise Stop Counter Value</i> 中設定。
[31]	邊緣觸發式脈衝	<p>邊緣觸發式脈衝輸入會計算在每個取樣時間中脈衝的數目。它能在較高頻率下提供較高的解析度，但在較低頻率時並不精確。若編碼器解析度非常低 (例如 30 ppr)，則請使用此脈衝原則。</p> <p>Illustration 6.11</p>
[32]	以時間為主的脈衝	<p>以時間為主的脈衝能測量兩側之間的時間長度。它能在較低頻率下提供較高的解析度，但在較高頻率下並不精確。此原則具有斷開頻率，使其不適合在低速下用於解析度非常低的編碼器 (例如 30 ppr)。</p> <p>Table 6.8</p> <p>a：非常低的編碼器解析度 b：標準的編碼器解析度</p> <p>Illustration 6.12</p>
[34]	加減速位元 0	根據下表，在所提供的 4 個加減速當中進行選擇。
[35]	加減速位元 1	與加減速位元 0 相同。

預置加減速位元	1	0
加減速 1	0	0
加減速 2	0	1
加減速 3	1	0
加減速 4	1	1

Table 6.9

[40]	脈衝精確啟動	脈衝精確啟動在 T18 或 T19 上僅需 3ms 的脈衝時間。 若用於 1-83 [1] 或 [2]： 當達到設定值時，變頻器內部會啟動精確停機信號。這表示當達到 1-84 <i>Precise Stop Counter Value</i> 的計數器值時，變頻器將會執行精確停機。
[41]	脈衝精停反邏輯	當在 1-83 <i>Precise Stop Function</i> 中啟動精確停機功能時，將送出脈衝停機信號。脈衝精停反邏輯功能可在端子 18 或 19 使用。
[51]	外部互鎖	此功能使其能夠送出外部故障至該變頻器。此故障的處理方式與內部產生的警報相同。
[55]	數位電位器升速	參數群組 3-9* 所描述之數位電位器功能的「加速」信號。
[56]	數位電位器減速	參數群組 3-9* 所描述之數位電位器功能的「減速」信號。
[57]	數位電位器清除	清除參數群組 3-9* 所描述之數位電位器設定值。
[60]	計數器 A	(限端子 29 或 33) SLC 計數器於增量計數時的輸入。
[61]	計數器 A	(限端子 29 或 33) SLC 計數器於減量計數時的輸入。
[62]	將計數器 A 復歸	計數器 A 復歸的輸入。
[63]	計數器 B	(限端子 29 或 33) SLC 計數器於增量計數時的輸入。
[64]	計數器 B	(限端子 29 或 33) SLC 計數器於減量計數時的輸入。
[65]	將計數器 B 復歸	計數器 B 復歸的輸入。
[70]	機械煞車回授	起重應用的煞車回授：將 1-01 <i>Motor Control Principle</i> 設定為 [3] <i>馬達回授磁通量</i> ；將 1-72 <i>Start Function</i> 設定為 [6] <i>起重機械煞車設定值</i> 。
[71]	機械煞車回授反邏輯	起重應用的反邏輯煞車回授
[72]	PID 誤差反邏輯	它會在啟動時，逆轉製程 PID 控制器產生的誤差。只能在「控制方式」被設定為「表面捲曲」、「擴展型 PID 轉速 OL」或「擴展型 PID 轉速 CL」時可用。
[73]	PID 復歸 I 部份	在啟動時復歸製程 PID 控制器的 I 部份。等同於 7-40 <i>Process PID I-part Reset</i> 。只能在「控制方式」被設定為「表面捲曲」、「擴展型 PID 轉速 OL」或「擴展型 PID 轉速 CL」時可用。
[74]	PID 有效	在啟動時，啟動擴展型製程 PID 控制器。等同於 7-50 <i>Process PID Extended PID</i> 。只能在「控制方式」被設定為「擴展型 PID

		轉速 OL」或「擴展型 PID 轉速 CL」時可用。
[80]	PTC 卡 1	所有的數位輸入均可設定為 PTC 卡 1 [80]。然而，卻只有一個數位輸入必須設定成此選項。
[91]	Profidrive OFF2	該功能與相對應的 Profibus/Profinet 選項之控制字位元相同。
[92]	Profidrive OFF3	該功能與相對應的 Profibus/Profinet 選項之控制字位元相同。
[98]	邊緣觸發式啟動	邊緣觸發式啟動指令。保持啟動指令有效，即使輸入正降低 - 可供啟動按鈕使用。
[100]	安全選項復歸	

6.1.6 5-3* 數位輸出

2 個固態數位輸出為端子 27 與 29 的共用端子。為 5-01 Terminal 27 Mode 的端子 27 設定 I/O 功能，並為 5-02 Terminal 29 Mode 的端子 29 設定 I/O 功能。

NOTE

這些參數於馬達運轉時無法調整。

[0]	無作用	所有數位輸出和繼電器輸出的出廠設定
[1]	控制就緒	控制卡已準備就緒，例如：當變頻器的控制透過外部電源 24 V (MCB 107) 與該裝置之主電源供電時，未偵測到從此變頻器來的回授。
[2]	變頻器就緒	變頻器準備好操作，並且對控制板輸入電壓信號。
[3]	變頻器就緒外控制	變頻器已做好操作準備，並處於 [Auto on] 模式。
[4]	就緒 / 無警告	操作已準備就緒。沒有給出啟動或停機命令 (啟動/停用)。無有效的警告。
[5]	運轉	馬達正在運轉，並且出現轉軸轉矩。
[6]	運轉 / 無警告	輸出轉速高於 1-81 Min Speed for Function at Stop [RPM] 中所設定的轉速。馬達正在運轉，並且沒有警告。
[7]	範圍內運轉無警告	馬達在 4-50 Warning Current Low 到 4-53 Warning Speed High 設定的電流/轉速範圍內運轉。沒有警告。
[8]	設定值運轉無警告	馬達以設定轉速運轉。無警告。
[9]	警報	警報啟動了輸出。沒有警告。
[10]	警報或警告	警報或警告啟動了輸出。
[11]	在轉矩極限	已超過在 4-16 Torque Limit Motor Mode 或 4-17 Torque Limit Generator Mode 中設定的轉矩極限。
[12]	超出電流範圍	馬達電流超出了 4-18 Current Limit 所設定的範圍。
[13]	低於電流下限	馬達電流低於 4-50 Warning Current Low 的設定。
[14]	高於電流上限	馬達電流高於 4-51 Warning Current High 的設定。
[15]	超出轉速範圍	輸出頻率超出在 4-52 Warning Speed Low 與 4-53 Warning Speed High 所設定的頻率範圍。

[16]	低於轉速下限	輸出轉速低於 4-52 Warning Speed Low 的設定。
[17]	高於轉速上限	輸出轉速高於 4-53 Warning Speed High 的設定。
[18]	超出回授範圍	回授超出在 4-56 Warning Feedback Low 和 4-57 Warning Feedback High 中所設定的範圍。
[19]	低於回授下限	回授低於在 4-56 Warning Feedback Low 中所設定的限制。
[20]	高於回授上限	回授高於在 4-57 Warning Feedback High 中所設定的限制。
[21]	過熱警告	當溫度超出馬達、變頻器、煞車電阻器或熱敏電阻的溫度極限時，會啟動過熱警告。
[22]	就緒 / 無過熱警告	變頻器已做好操作準備，並且沒有超溫警告。
[23]	外控就緒無過熱警告	變頻器已做好操作準備，並處於 [Auto on] 模式。沒有超溫警告。
[24]	就緒 / 電壓正常	變頻器已做好操作準備，並且主電源電壓在指定的電壓範圍內 (請參閱設計指南中的共同規格章節)。
[25]	反轉	反轉。邏輯「1」(當馬達順時針旋轉時)。邏輯「0」(當馬達逆時針旋轉時)。如果馬達沒有在旋轉，則輸出將遵照此設定值。
[26]	總線正常	透過串列通訊埠的有效通訊 (無時間截止)。
[27]	轉矩極限和停止	在執行自由旋轉停機和在轉矩極限情況下使用。如果變頻器收到停機命令並達到轉矩極限時，信號將為邏輯「0」。
[28]	煞車 / 無煞車警告	煞車有效並且沒有警告。
[29]	煞車就緒，無故障	煞車功能已準備就緒，並且沒有故障。
[30]	煞車故障 (IGBT)	當煞車晶體 IGBT 發生短路時，輸出為邏輯「1」。如果煞車模組有故障時，使用該功能可保護變頻器。使用輸出/繼電器切斷變頻器的主電源電壓。
[31]	繼電器 123	如果在參數群組 8-** 中選擇了控制字組 [0]，則會啟動繼電器。
[32]	機械煞車控制	啟用外部機械煞車控制，請參閱機械煞車控制章節的說明以及參數群組 2-2*。
[33]	安全停機啟動 (僅限 FC 302)	表示在端子 37 的安全停機功能已經啟動。
[40]	超出設定值範圍	當實際轉速超出 4-52 Warning Speed Low 至 4-55 Warning Reference High 中之設定值才會有效。
[41]	低於設定值下限	當實際轉速小於轉速設定值時才會有效。
[42]	高於設定值上限	當實際轉速大於轉速設定值時才會有效
[43]	擴展型 PID 極限	
[45]	總線控制	透過總線的控制輸出。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設定。當總線時間截止發生時，輸出狀態將會保留。
[46]	總線控制，在時間截止時開啟	透過總線的控制輸出。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設定。當總線時間截止

		線時間截止發生時，輸出狀態將設定為高（開啟）。
[47]	總線控制，在時間截止時關閉	透過總線的控制輸出。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設定。當總線時間截止發生時，輸出狀態將設定為低（關閉）。
[51]	MCO 控制	當 MCO 302 或 MCO 305 連接時才會有效。此輸出是從選項來控制。
[55]	脈衝輸出	
[60]	比較器 0	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 0 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[61]	比較器 1	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 1 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[62]	比較器 2	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 2 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[63]	比較器 3	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 3 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[64]	比較器 4	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 4 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[65]	比較器 5	參閱參數群組 13-1*。如果比較器 5 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[70]	邏輯規則 0	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 0 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[71]	邏輯規則 1	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 1 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[72]	邏輯規則 2	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 2 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[73]	邏輯規則 3	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 3 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[74]	邏輯規則 4	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 4 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[75]	邏輯規則 5	參閱參數群組 13-4*。如果邏輯規則 5 被判定為 TRUE，輸出將變高，否則將變低。
[80]	SL 數位輸出 A	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [38] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸出就會變高。每當智慧邏輯控制器動作 [32] 「數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。
[81]	SL 數位輸出 B	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [39] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸出就會變高。每當智慧邏輯控制器動作 [33] 數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。
[82]	SL 數位輸出 C	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [40] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸出就會變高。每當智慧邏輯控制器動作 [34] 「數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。
[83]	SL 數位輸出 D	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [41] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸入就會變高。每當智慧邏輯控制器動作 [35] 「數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。
[84]	SL 數位輸出 E	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [42] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸出就會變高。每當智慧邏輯控制

		器動作 [36] 「數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。																								
[85]	SL 數位輸出 F	請參閱 13-52 SL Controller Action。每當智慧邏輯控制器動作 [43] 「數位輸出 A 設為高」被執行，輸出就會變高。每當智慧邏輯控制器動作 [37] 「數位輸出 A 設為低」被執行，輸入就變低。																								
[120]	手動模式致動	如果 3-13 Reference Site = [2] 本地，或者 3-13 Reference Site = [0] 聯接到手動/自動，同時 LCP 正處於 [Hand on] 模式，則輸出將變高。 <table border="1"> <thead> <tr> <th>設定值給定方式係於 3-13 Reference Site 中設定。</th> <th>操作器設定值有效 [120]</th> <th>遠端設定值有效 [121]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>設定值給定方式：本地 3-13 Reference Site [2]</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>設定值給定方式：外部 3-13 Reference Site [1]</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>設定值給定方式：聯接到手動/自動</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>手動</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>手動 -> 關閉</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>自動 -> 關閉</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>自動</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	設定值給定方式係於 3-13 Reference Site 中設定。	操作器設定值有效 [120]	遠端設定值有效 [121]	設定值給定方式：本地 3-13 Reference Site [2]	1	0	設定值給定方式：外部 3-13 Reference Site [1]	0	1	設定值給定方式：聯接到手動/自動			手動	1	0	手動 -> 關閉	1	0	自動 -> 關閉	0	0	自動	0	1
設定值給定方式係於 3-13 Reference Site 中設定。	操作器設定值有效 [120]	遠端設定值有效 [121]																								
設定值給定方式：本地 3-13 Reference Site [2]	1	0																								
設定值給定方式：外部 3-13 Reference Site [1]	0	1																								
設定值給定方式：聯接到手動/自動																										
手動	1	0																								
手動 -> 關閉	1	0																								
自動 -> 關閉	0	0																								
自動	0	1																								
[121]	自動模式致動	如果 3-13 Reference Site = [1] 外部，或 [0] 聯接到手動/自動，同時 LCP 正處於 [Auto on] 模式，則輸出將變高。參閱上述內容。																								
[122]	無警報	當未出現警報時，則輸出變高。																								
[123]	啟動指令致動	每當存在有效的啟動命令（也就是透過數位輸入總線或 [Hand on] 或 [Auto on] 連接），並且沒有其他有效的停機或啟動命令時，輸出將變高。																								
[124]	反向運轉	每當變頻器逆時針運轉時（狀態位元「運轉中」AND 「反向」的邏輯運算結果），輸出將變高。																								
[125]	手動模式致動	每當變頻器處於 [Hand on] 模式時（可由 [Hand on] 鍵上方的 LED 指示燈看出），輸出將變高。																								
[126]	自動模式致動	每當變頻器處於 [Auto on] 模式時（可由 [Auto on] 鍵上方的 LED 指示燈看出），輸出將變高。																								
[151]	ATEX ETR 電流警報	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 164 ATEX ETR 電流極限警報有效，則輸出將為 1。																								
[152]	ATEX ETR 頻率警報	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 166 ATEX ETR 頻率極限警報有效，則輸出將為 1。																								
[153]	ATEX ETR 電流警告	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 163 ATEX ETR 電流極限警告有效，則輸出將為 1。																								

Table 6.10

[154]	ATEX ETR 頻率警告	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 165 ATEX ETR 頻率極限警告有效，則輸出將為 1。
[188]	AHF 電容連接	於 20% 時將會啟動電容 (50% 的滯後會產生 10% - 30% 的間隔) 低於 10% 將會中斷電容。關閉延遲為 10 秒，且在延遲期間，若額定電力達 10% 以上，將會重新啟動。將使用 5-80 AHF Cap Reconnect Delay，以確保最少的電容關閉時間。
[189]	外部風扇控制	內部風扇控制的內部邏輯會傳送至此輸出，使其可能控制外部風扇 (與 HP 導管冷卻相關)。

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:		Function:
[0] *	No operation	所有數位與繼電器輸出已預設為「無作用」。
[1]	Control ready	控制卡已準備就緒，例如：當變頻器的控制透過外部電源 24 V (MCB 107) 與變頻器之主電源供電時，未偵測到從此變頻器來的回授。
[2]	Drive ready	變頻器已做好操作準備。主電源與控制電源正常。
[3]	Drive rdy/rem ctrl	變頻器已做好操作準備，並處於自動開啟模式
[4]	Enable / no warning	操作已準備就緒。沒有發出啟動或停機命令 (啟動/停用)。無有效的警告。
[5]	Running	馬達正在運轉，並且出現轉軸轉矩。
[6]	Running / no warning	輸出轉速高於 1-81 Min Speed for Function at Stop [RPM] 停機功能的最低啟動轉速 [RPM] 中所設定的轉速。馬達正在運轉，並且沒有警告。
[7]	Run in range/no warn	馬達在 4-50 Warning Current Low 與 4-53 Warning Speed High 中設定的電流/轉速範圍內運轉。無警告。
[8]	Run on ref/no warn	馬達以設定轉速運轉。無警告。
[9]	Alarm	警報啟動了輸出。無警告
[10]	Alarm or warning	警報或警告啟動了輸出。
[11]	At torque limit	已超過在 4-16 Torque Limit Motor Mode 或 4-17 Torque Limit Generator Mode 中設定的轉矩極限。
[12]	Out of current range	馬達電流超出了 4-18 Current Limit 所設定的範圍。
[13]	Below current, low	馬達電流低於 4-50 Warning Current Low 的設定。
[14]	Above current, high	馬達電流高於 4-51 Warning Current High 的設定。

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:		Function:
[15]	Out of speed range	輸出轉速/頻率超出在 4-52 Warning Speed Low 與 4-53 Warning Speed High 中設定的頻率範圍。
[16]	Below speed, low	輸出轉速低於 4-52 Warning Speed Low 中的設定
[17]	Above speed, high	輸出轉速高於 4-53 Warning Speed High 的設定。
[18]	Out of feedb. range	回授超出在 4-56 Warning Feedback Low 和 4-57 Warning Feedback High 中所設定的範圍。
[19]	Below feedback, low	回授低於在 4-56 Warning Feedback Low 中所設定的限制。
[20]	Above feedback, high	回授高於在 4-57 Warning Feedback High 中所設定的限制。
[21]	Thermal warning	當溫度超出馬達、變頻器、煞車電阻器或連接之熱敏電阻的溫度極限時，會啟動過熱警告。
[22]	Ready, no thermal W	變頻器已做好操作準備，並且沒有超溫警告。
[23]	Remote, ready, no TW	變頻器已做好操作準備，並處於自動開啟模式。沒有超溫警告。
[24]	Ready, Voltage OK	變頻器已做好操作準備，並且主電源電壓在指定的電壓範圍內 (請參閱設計指南中的共同規格章節)。
[25]	Reverse	邏輯「1」(當馬達順時針旋轉時)。邏輯「0」(當馬達逆時針旋轉時)。如果馬達沒有在旋轉，則輸出將遵照此設定值。
[26]	Bus OK	透過串列通訊埠的有效通訊 (無時間截止)。
[27]	Torque limit & stop	在執行自由旋轉停機和變頻器在轉矩極限情況下使用。如果變頻器接收到停機信號並達到轉矩極限時，信號將為邏輯「0」。
[28]	Brake, no brake war	煞車有效並且沒有警告。
[29]	Brake ready, no fault	煞車功能已準備就緒，並且沒有故障。
[30]	Brake fault (IGBT)	當煞車晶體 IGBT 發生短路時，輸出為邏輯「1」。如果煞車模組發生故障時，使用該功能可保護變頻器。使用數位輸出/繼電器切斷變頻器的主電源電壓。

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:		Function:
[31]	Relay 123	如果在參數群組 8-** 中選擇了控制字組 [0]，則會啟動數位輸出/繼電器。
[32]	Mech brake ctrl	機械煞車控制的選擇。當在參數群組 2-2* 中選擇的參數有效時，必須加強輸出以傳送煞車線圈的電流。將外部繼電器連接至選取的數位輸出，通常能解決此問題。
[33]	Safe stop active	(僅適用於 FC 302) 表示在端子 37 的安全停機功能已經啟動。
[36]	Control word bit 11	透過來自 Fieldbus 的控制字組來啟動繼電器 1。變頻器其他功能沒有受到影響。典型應用：從 Fieldbus 控制輔助裝置。在選取 8-10 Control Word Profile 中的 [0] FC 描述檔時，該功能才會有效。
[37]	Control word bit 12	透過 Fieldbus 的控制字組來啟動繼電器 2 (僅適用於 FC 302)。變頻器其他功能沒有受到影響。典型應用：從 Fieldbus 控制輔助裝置。在選取 8-10 Control Word Profile 中的 [0] FC 描述檔時，該功能才會有效。
[38]	Motor feedback error	馬達在閉迴路運轉時發生速度回授迴路失效。在緊急情況下，最終可使用輸出來準備切換在開迴路的變頻器。
[39]	Tracking error	當 4-35 Tracking Error 的計算轉速與實際轉速之間的差異大於選擇的參數時，數位輸出/繼電器才會有效。
[40]	Out of ref range	當實際轉速超出 4-52 Warning Speed Low 至 4-55 Warning Reference High 中之設定值才會有效。
[41]	Below reference, low	當實際轉速小於轉速設定值時才會有效。
[42]	Above ref, high	當實際轉速大於轉速設定值時才會有效。
[43]	Extended PID Limit	
[45]	Bus ctrl.	透過總線控制數位輸出/繼電器。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設定。當總線時間截止發生時，輸出狀態將會保留。
[46]	Bus ctrl, 1 if timeout	透過總線的控制輸出。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設定。當總線時間截止發生時，輸出狀態將設定為高 (開啟)。
[47]	Bus ctrl, 0 if timeout	透過總線的控制輸出。輸出狀態是在 5-90 Digital & Relay Bus Control 中設

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:		Function:
		定。當總線時間截止發生時，輸出狀態將設定為低 (關閉)。
[51]	MCO controlled	當 MCO 302 或 MCO 305 連接時才會有效。此輸出是從選項來控制。
[60]	Comparator 0	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 0 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[61]	Comparator 1	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 1 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[62]	Comparator 2	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 2 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[63]	Comparator 3	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 3 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[64]	Comparator 4	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 4 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[65]	Comparator 5	請參閱參數群組 13-1* (智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的比較器 5 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[70]	Logic rule 0	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 0 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[71]	Logic rule 1	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 1 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[72]	Logic rule 2	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 2 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[73]	Logic rule 3	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 3 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[74]	Logic rule 4	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 4 被判定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[75]	Logic rule 5	請參閱參數群組 13-4*(智慧邏輯控制器)。如果 SLC 中的邏輯規則 5 被判

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:		Function: 定為 TRUE，輸出將變高。否則將變低。
[80]	SL digital output A	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 A 在慧邏輯控制器動作上 [32] 過低。輸出 A 在慧邏輯控制器動作上 [38] 過高。
[81]	SL digital output B	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 B 在慧邏輯控制器動作上 [33] 過低。輸出 B 在慧邏輯控制器動作上 [39] 過高。
[82]	SL digital output C	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 C 在慧邏輯控制器動作上 [34] 過低。輸出 C 在慧邏輯控制器動作上 [40] 過高。
[83]	SL digital output D	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 D 在慧邏輯控制器動作上 [35] 過低。輸出 D 在慧邏輯控制器動作上 [41] 過高。
[84]	SL digital output E	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 E 在慧邏輯控制器動作上 [36] 過低。輸出 E 在慧邏輯控制器動作上 [42] 過高。
[85]	SL digital output F	請參閱 13-52 SL Controller Action。輸出 F 在慧邏輯控制器動作上 [37] 過低。輸出 F 在慧邏輯控制器動作上 [43] 過高。
[120]	Local ref active	如果 3-13 Reference Site = [2] 本地，或者 3-13 Reference Site = [0] 聯接到手動/自動，同時 LCP 正處於 [Hand on] 模式，則輸出將變高。

5-40 Function Relay			
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))			
Option:		Function:	
		設定值給定方式係於 3-13 Reference Site 中設定。	操作器設定值有效 [120]
		遠端設定值有效 [121]	
		設定值給定方式：本地 3-13 Reference Site [2]	1
		設定值給定方式：外部 3-13 Reference Site [1]	0
		設定值給定方式：聯接到手動/自動	
		手動	1
		手動 -> 關閉	0
		自動 -> 關閉	0
		自動	0
		1	1
Table 6.11			
[121]	Remote ref active	如果 3-13 Reference Site = 外部 [1]，或聯接到手動/自動 [0]，同時 LCP 正處於 [Auto on] 模式，則輸出將變高。參閱上述內容。	
[122]	No alarm	當未出現警報時，則輸出變高。	
[123]	Start command activ	每當啟動命令過高 (也就是透過數位輸入、總線或 [Hand on] 或 [Auto on] 連接)，並且上一個命令是停機命令時，輸出將變高。	
[124]	Running reverse	每當變頻器逆時針運轉時 (狀態位元「運轉中」AND「反向」的邏輯運算結果)，輸出將變高。	
[125]	Drive in hand mode	每當變頻器處於 [Hand on] 模式時 (可由 [Hand on] 鍵上方的 LED 指示燈看出)，輸出將變高。	
[126]	Drive in auto mode	每當變頻器處於「自動」模式時 (可由 [Auto on] 鍵上方的 LED 指示燈看出)，輸出將變高。	
[151]	ATEX ETR cur. alarm	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 164 ATEX ETR 電流極限警報有效，則輸出將為 1。	
[152]	ATEX ETR freq. alarm	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果	

5-40 Function Relay		
數組 [9] (「繼電器 1 [0]」、「繼電器 2 [1]」、「繼電器 3 [2]」(MCB 113)、「繼電器 4 [3]」(MCB 113)、「繼電器 5 [4]」(MCB 113)、「繼電器 6 [5]」(MCB 113)、「繼電器 7 [6]」(MCB 105)、「繼電器 8 [7]」(MCB 105)、「繼電器 9 [8]」(MCB 105))		
Option:	Function:	
	警報 166 ATEX ETR 頻率極限警報有效，則輸出將為 1。	
[153]	ATEX ETR cur. warning	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 163 ATEX ETR 電流極限警告有效，則輸出將為 1。
[154]	ATEX ETR freq. warning	如果 1-90 Motor Thermal Protection 的設定為 [20] 或 [21]，則可選擇。如果警報 165 ATEX ETR 頻率極限警告有效，則輸出將為 1。
[188]	AHF Capacitor Connect	
[189]	External Fan Control	內部風扇控制的內部邏輯會傳送至此輸出，使其可能控制外部風扇 (與 HP 導管冷卻相關)。
[192]	RS Flipflop 0	
[193]	RS Flipflop 1	
[194]	RS Flipflop 2	
[195]	RS Flipflop 3	
[196]	RS Flipflop 4	
[197]	RS Flipflop 5	
[198]	RS Flipflop 6	
[199]	RS Flipflop 7	

NOTE

在 14-22 Operation Mode 中執行控制卡測試時，請記得依下方指定的方式設定開關 S201 (A53) 與 S202 (A54)。否則測試將失敗！

14-22 Operation Mode		
Option:	Function:	
	請使用本參數來指定正常操作、執行測試，或初始化所有參數 (15-03 Power Up's、15-04 Over Temp's 和 15-05 Over Volt's 除外)。僅當變頻器電源關閉並重新開啟，本功能才會啟動。 選擇 [0] 正常操作，可以讓變頻器和馬達一起在選定應用例中正常運轉。 選擇 [1] 控制卡測試，可以對類比和數位輸入與輸出以及 +10 V 控制電壓進行測試。該測試會要求使用一個含有內部連接的測試連接器。控制卡的測試程序如下：	
	<ol style="list-style-type: none"> 選擇 [1] 控制卡測試。 斷開主電源，等待顯示幕的指示燈熄滅。 	

14-22 Operation Mode		
Option:	Function:	
	<ol style="list-style-type: none"> 設定開關 S201 (A53) 與 S202 (A54) = 'ON' / I。 插入測試插頭 (請參閱下文)。 連接到主電源。 執行各種測試。 結果將顯示在 LCP 上，而變頻器將進入無限迴路。 14-22 Operation Mode 會被自動設為正常操作。在控制卡測試之後，請先關閉電源再開啟電源，以便在正常操作模式下啟動。 	
	<p>如果測試成功 LCP 讀數為：控制卡正常。 斷開主電源並取下測試插頭。控制卡上的綠色 LED 將亮起。</p> <p>如果測試失敗 LCP 讀數為：控制卡 I/O 故障。 更換變頻器或控制卡。控制卡上的紅色 LED 亮起。測試插頭 (請將下列端子互連)：18 - 27 - 32; 19 - 29 - 33; 42 - 53 - 54</p>	
	<p>Illustration 6.13</p> <p>選擇 初始化 [2]，可以將所有參數值 (不包括 15-03 Power Up's、15-04 Over Temp's 和 15-05 Over Volt's) 復歸為出廠設定。變頻器將在下次上電時，自動復歸。 14-22 Operation Mode 也會恢復為出廠設定 正常操作 [0]。</p>	
[0] *	Normal operation	
[1]	Control card test	
[2]	Initialisation	
[3]	Boot mode	

14-50 RFI Filter	
此項參數僅可用於 FC 302。由於採用不同的設計且馬達電纜線較短，故與 FC 301 無關。	
Option: Function:	
[0]	Off 當變頻器是由與其絕緣的主電源 (IT 主電源) 供電時，請選擇 [0] 關閉。 如果使用了濾波器，請於充電時選擇關 [0]，以避免高漏電電流造成 RCD 切換。 在該模式下，底架與主電源 RFI 濾波器電路之間的內部 RFI 濾波器電容被切斷，以降低地線電容電流。
[1] *	On 如果希望變頻器符合 EMC 標準，請選擇 [1] 開。

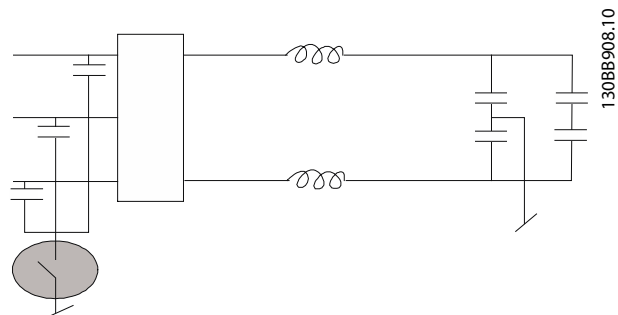


Illustration 6.14

濾波器零件的參數群組概述

群組	標題	功能
0-**	操作/顯示	與濾波器基本功能、LCP 按鈕的功能以及 LCP 顯示器設定有關的參數。
5-**	數位輸入/輸出	設定數位輸入與輸出的參數群組。
8-**	通訊與選項	設定通訊與選項的參數群組。
14-**	特殊功能	設定特殊功能的參數群組。
15-**	裝置資訊	包含諸如操作數據、硬體設定與軟體版本等主動型濾波器資訊的參數群組。
16-**	數據讀出	數據讀出使用的參數群組 (如實際設定值、電壓、控制、警報、警告與狀態字組等)。
300-**	AF 設定	用於設定主動型濾波器的參數群組。除了參數 300-10 主動型濾波器額定電壓之外，不建議變更此參數群組的設定
301-**	AF 讀數	濾波器讀數的參數群組。

Table 6.12 參數群組

可從濾波器 LCP 取得的一系列參數均可在參數選項 - 濾波器一節中找到。更詳盡的主動型濾波器參數說明，可在 VLT 主動型濾波器 AAF00x 操作說明，MG90VXXX 中找到

6.2.1 在 NPN 模式下使用低諧波變頻器

5-00 Digital I/O Mode 的出廠設定為 PNP 模式。如果想要使用 NPN 模式，則必須變更低諧波變頻器之濾波器部分的配線。在將參數 5-00 Digital I/O Mode 的設定變更為 NPN 模式之前，必須將連接至 24 V (控制端子 12 或 13) 的電線變更為端子 20 (地線)。

15-43 Software Version	
Range:	Function:
0 *	[0 - 0] 檢視組合軟體的版本 (或「套裝程式的版本」)，包括功率卡軟體和控制卡軟體。

6.2 如何進行主動型濾波器的程式設定

選擇低諧波變頻器之濾波器零件的出廠設定，以使用最少的額外程式設定達到最佳的操作效果。所有 CT 值、頻率、電壓等級，以及其他直接連結至變頻器模式的值均已預設。

不建議變更其他任何足以影響濾波器操作的參數。不過，可根據個別的偏好，選擇要在 LCP 狀態行上顯示的讀數與資訊。

必須使用以下兩項步驟設定濾波器：

- 變更參數 300-10 Active Filter Nominal Voltage 中的額定電壓
- 確定濾波器處於自動模式 (按下 [Auto On])

6.3 參數清單 - 變頻器

操作時的變更

「TRUE」表示參數可以在變頻器操作時變更，「FALSE」表示在進行變更前必須先停止變頻器。

4 - 設定表單

所有設定表單：參數可以在四個設定表單個別設定，即單一的參數可以有四個不同的數據值。

「1 設定表單」：數據值在所有的設定表單中都相同。

轉換索引

這個編號代表透過變頻器寫入或讀取時使用的轉換數字。

轉換索引	100	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
轉換因數	1	1/60	1000000	100000	10000	1000	100	10	1	0.1	0.01	0.001	0.0001	0.00001	0.000001

Table 6.13

數據類型	說明	類型
2	整數 8	Int8
3	整數 16	Int16
4	整數 32	Int32
5	無符號 8	UInt8
6	無符號 16	UInt16
7	無符號 32	UInt32
9	可見的字串	VisStr
33	2 位元組標準值	N2
35	16 個布林變數的位元序列	V2
54	無日期的時間差異	TimD

Table 6.14

如需資料類型 33、35 和 54 的更多資訊，請參閱 *變頻器設計指南*。

變頻器的參數被分成不同的參數群組，方便您選用正確參數，使變頻器的操作達到最佳效能。

0-** 操作與顯示參數，用於變頻器的基本設定

1-** 負載與馬達參數，包括所有與負載和馬達相關的參數

2-** 煞車參數

3-** 設定值與加減速參數，包括數位電位器功能

4-** 限制警告，極限與警告參數的設定

5-** 數位輸入與輸出，包括繼電器控制

6-** 類比輸入與輸出

7-** 控制器，轉速與製程控制的設定參數

8-** 通訊與選項參數，用於 FC RS485 和 FC USB 埠參數的設定。

9-** Profibus 參數

10-** DeviceNet 和 CAN Fieldbus 參數

12-** Ethernet 參數

13-** 智慧邏輯控制器參數

14-** 特殊功能參數

15-** 變頻器資訊參數

16-** 讀數參數

17-** 編碼器選項參數

18-** 數據讀出 2

30-** 特殊功能

32-** MCO 305 基本參數

33-** MCO 305 進階參數

34-** MCO 數據讀出參數

35-** 感測器輸入選項

6.3.1 0-** 操作與顯示

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表 單	僅限 FC 302	操作中進 行更改	轉 換索引	類型
0-0* 基本設定							
0-01	語言	[0] English	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-02	馬達轉速單位	[0] RPM	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
0-03	區域設定	[0] 國際	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
0-04	復電後的動作模式	[1] 強制停止用儲設值	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-09	Performance Monitor	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
0-1* 設定表單操作							
0-10	有效設定表單	[1] 設定表單 1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	編輯設定表單	[1] 設定表單 1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	參數關聯表單	[0] 未連接的	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	數據讀數:關聯表單	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	讀取各通道之設定表單號碼	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* LCP 顯示器							
0-20	顯示行 1.1	1617	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	顯示行 1.2	1614	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	顯示行 1.3	1610	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	大顯示行 2	1613	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	大顯示行 3	1602	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	個人設定表單	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
0-3* LCP 自定讀數							
0-30	用於使用者定義讀數的裝置	[0] 無	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-31	使用者定義讀數的最小值	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-32	使用者定義讀數的最大值	100.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-37	Display Text 1	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]]
0-38	Display Text 2	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]]
0-39	Display Text 3	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]]
0-4* LCP 控制鍵							
0-40	LCP [Hand on] 鍵	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	LCP [Off] 鍵	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	LCP [Auto on] 鍵	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	LCP [Reset] 鍵	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-45	[Drive Bypass] Key on LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-5* 拷貝 / 儲存							
0-50	LCP 拷貝	[0] 不拷貝	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	設定表單拷貝	[0] 不拷貝	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-6* 密碼							
0-60	主設定表單密碼	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	無密碼時可否存取所有參數	[0] 完全存取	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	快速表單密碼	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	無密碼時可否存取快速表單參數	[0] 完全存取	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-67	總線密碼存取	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.15

6.3.2 1-** 負載與馬達

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
1-0* 一般設定							
1-00	控制方式	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-01	馬達控制原理	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-02	馬達回授源磁通	[1] 24V 編碼器	All set-ups	x	FALSE	-	Uint8
1-03	轉矩特性	[0] 定轉矩	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-04	超載模式	[0] 高轉矩	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-05	操作器模式設定	[2] 如模式參數 1-00	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-06	Clockwise Direction	[0] Normal	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-1* 馬達選擇							
1-10	馬達結構	[0] 異步	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-2* 馬達資料							
1-20	馬達功率 [kW]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	1	Uint32
1-21	馬達功率 [HP]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-22	馬達電壓	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-23	馬達頻率	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-24	馬達電流	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-25	馬達額定轉速	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	67	Uint16
1-26	馬達恆定額定轉矩	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-1	Uint32
1-29	馬達自動調諧 (AMA)	[0] 關閉	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-3* 馬達進階參數							
1-30	定子電阻值(Rs)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-31	轉子電阻值(Rr)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-33	定子漏抗值(X1)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-34	轉子漏抗值(X2)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-35	主電抗值(Xh)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-36	鐵損電阻值(Rfe)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
1-37	d-軸電感 (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Int32
1-39	馬達極數	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint8
1-40	在 1000 RPM Back EMF	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	0	Uint16
1-41	馬達角度偏差	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
1-5* 與負載無關的設定							
1-50	零速度時馬達的磁化	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-51	正常磁化最低速度 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-52	正常磁化最低速度 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-53	模式切換頻率	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-1	Uint16
1-54	Voltage reduction in fieldweakening	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint8
1-55	U/f 特性 - U	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-56	U/f 特性 - F	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-58	Flystart Test Pulses Current	30 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-59	Flystart Test Pulses Frequency	200 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-6* 與負載相關的設定							
1-60	低速區負載補償	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-61	高速區負載補償	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-62	轉差補償	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-63	轉差補償時間常數	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
1-64	共振衰減	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-65	共振衰減時間常數	5 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-66	低速時的最小電流	100 %	All set-ups	x	TRUE	0	Uint8
1-67	負載類型	[0] 被動式負載	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
1-68	最小慣性矩	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-69	最大慣性矩	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-7* 啓動調整							
1-71	啓動延遲	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
1-72	啓動功能	[2] 啓動延遲自由旋轉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-73	追縱啓動	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-74	啓動轉速 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-75	啓動速度 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-76	啓動電流	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
1-8* 停止調整							
1-80	停止功能	[0] 自由旋轉停機	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-81	停止功能的最低啓動轉速 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-82	停機功能的最低轉速 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-83	精確停機功能	[0] 精確加減速停機	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-84	精確停機計數器	100000 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
1-85	精確停機轉速補償延遲	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-9* 馬達溫度							
1-90	馬達熱保護	[0] 無保護	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-91	馬達散熱風扇	[0] 否	All set-ups		TRUE	-	Uint16
1-93	熱敏電阻來源	[0] 無	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-95	KTY 感測器類型	[0] KTY 感測器 1	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-96	KTY 熱敏電阻來源	[0] 無	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-97	KTY 上限等級	80 °C	1 set-up	x	TRUE	100	Int16

Table 6.16

6.3.3 2-** 煞車功能

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表 單	僅限 FC 302	操作中進 行更改	轉 換索引	類型
2-0* DC 煞車							
2-00	直流挾持電流	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
2-01	直流煞車電流	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-02	DC 煞車時間	10.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-03	DC 煞車切入速度 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
2-04	DC 煞車切入速度 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-05	最大設定值	MaxReference (P303)	All set-ups		TRUE	-3	Int32
2-1* 煞車容量功能							
2-10	煞車功能	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-11	煞車電阻值(Ω)	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-12	煞車容量極限(kW)	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
2-13	煞車容量監測	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-15	煞車功能檢查	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-16	AC brake Max. Current	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
2-17	過電壓控制	[0] 無效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-18	煞車檢查狀況	[0] 在上電時	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-19	Over-voltage Gain	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-2* 機械制動							
2-20	釋放煞車時電流	I _{maxVLT} (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
2-21	啟動煞車時轉速 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
2-22	啟動煞車速度 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-23	煞車延遲時間	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-24	停機延遲	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-25	煞車釋放時間	0.20 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
2-26	轉矩設定值	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
2-27	轉矩加減速時間	0.2 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-28	增益增加因數	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16

Table 6.17

6.3.4 3-** 設定值/加減速

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
3-0* 設定值限幅							
3-00	設定值範圍	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-01	設定值/回授單位	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-02	最小設定值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-03	最大設定值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-04	設定值功能	[0] 加總	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-1* 設定值							
3-10	預置設定值	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-11	寸動轉速 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
3-12	相對增加/減少值	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-13	設定值給定方式	[0] 聯接到手動/自動	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-14	預置相對設定值	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int32
3-15	設定值 1 輸入端	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-16	設定值 2 輸入端	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-17	設定值 3 輸入端	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-18	相對設定值比例輸入端	[0] 無功能	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-19	寸動轉速 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
3-4* 加減速 1							
3-40	加減速 1 類型	[0] 直線	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-41	加速時間 1	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-42	減速時間 1	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-45	加減速 1 S-ramp 加速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-46	加減速 1 S-ramp 加速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-47	加減速 1 S-ramp 減速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-48	加減速 1 S-ramp 減速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-5* 加減速 2							
3-50	加減速 2 類型	[0] 直線	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-51	加速時間 2	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-52	減速時間 2	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-55	加減速 2 S-ramp 加速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-56	加減速 2 S-ramp 加速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-57	加減速 2 S-ramp 減速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-58	加減速 2 S-ramp 減速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-6* 加減速 3							
3-60	加減速 3 類型	[0] 直線	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-61	加速時間 3	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-62	減速時間 3	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-65	加減速 3 S-ramp 加速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-66	加減速 3 S-ramp 加速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-67	加減速 3 S-ramp 減速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-68	加減速 3 S-ramp 減速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-7* 加減速 4							
3-70	加減速 4 類型	[0] 直線	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-71	加速時間 4	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-72	減速時間 4	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-75	加減速 4 S-ramp 加速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-76	加減速 4 S-ramp 加速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-77	加減速 4 S-ramp 減速時比率 啓動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-78	加減速 4 S-ramp 減速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
3-8* 其他加減速							
3-80	寸動加減速時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-81	快速停機減速時間	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-82	快速停機加減速類型	[0] 直線	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-83	快速停機 S-ramp 減速時比率 啟動	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-84	快速停機 S-ramp 減速時比率 結束	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-9* 數位電位器							
3-90	步進幅度	0.10 %	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
3-91	加減速時間	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-92	復電後設定值	[0] 關	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-93	最大極限	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-94	最小極限	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-95	加減速延遲	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	TimD

Table 6.18

6.3.5 4-** 限幅 / 警告

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
4-1* 馬達限制							
4-10	馬達轉向	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
4-11	馬達轉速下限 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-12	馬達轉速下限 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-13	馬達轉速上限 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-14	馬達轉速上限 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-16	馬達模式的轉矩極限	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-17	再生發電模式的轉矩極限	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-18	電流限制	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
4-19	最大輸出頻率	132.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
4-2* 極限因數							
4-20	轉矩極限因數來源	[0] 無功能	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-21	速度極限因數來源	[0] 無功能	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-3* 馬達轉速監控							
4-30	馬達回授缺損功能	[2] 跳脫	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-31	馬達回授轉速錯誤	300 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-32	馬達回授缺損時間截止	0.05 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-34	追蹤誤差功能	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-35	追蹤誤差	10 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-36	追蹤誤差逾時	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-37	追蹤誤差加減速	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-38	追蹤誤差加減速逾時	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-39	加減速逾時後的追蹤誤差	5.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-5* 警告值							
4-50	低電流警告	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
4-51	過電流警告	I _{max} VLT (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
4-52	低速警告	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-53	高速警告	outputSpeedHighLimit (P413)	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-54	設定值過低警告	-999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-55	設定值過高警告	999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-56	回授過低警告	-999999.999 Reference-FeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-57	回授過高警告	999999.999 Reference-FeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-58	馬達缺相功能	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-6* 回避轉速							
4-60	回避轉速的起點 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-61	回避轉速始點 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-62	回避轉速的末點 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-63	回避轉速末點 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16

Table 6.19

6.3.6 5-** 數位輸入/輸出

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
5-0* 數位 I/O 模式							
5-00	數位輸入/輸出模式	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	端子 27 的模式	[0] 數位輸入	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	端子 29 的模式	[0] 數位輸入	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-1* 數位輸入							
5-10	端子 18 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	端子 19 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	端子 27 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	端子 29 數位輸入	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-14	端子 32 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	端子 33 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	端子 X30/2 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	端子 X30/3 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	端子 X30/4 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	端子 37 安全停機	[1] 全停機警報	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	端子 X46/1 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	端子 X46/3 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	端子 X46/5 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	端子 X46/7 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	端子 X46/9 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	端子 X46/11 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	端子 X46/13 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-3* 數位輸出							
5-30	端子 27 數位輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	端子 29 數位輸出	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	端子 X30/6 數位輸出(MCB 101)	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	端子 X30/7 數位輸出(MCB 101)	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-4* 繼電器							
5-40	繼電器功能	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	繼電器 "開" 延遲	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	繼電器 "關" 延遲	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-5* 脈衝輸入							
5-50	端子 29 最低頻率	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
5-51	端子 29 最高頻率	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
5-52	端子 29 最低設定值/回授值	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-53	端子 29 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-54	端子 29 脈衝濾波器時間常數	100 ms	All set-ups	x	FALSE	-3	Uint16
5-55	端子 33 最低頻率	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-56	端子 33 最高頻率	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-57	端子 33 最低設定值/回授值	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
5-58	端子 33 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
5-59	端子 33 脈衝濾波器時間常數	100 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-6* 脈衝輸出							
5-60	端子 27 脈衝輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-62	端子 27 最大脈衝輸出頻率	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-63	端子 29 脈衝輸出	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-65	端子 29 最大脈衝輸出頻率	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
5-66	端子 X30/6 脈衝輸出變數	null	All set-ups		TRUE	-	UInt8
5-68	端子 X30/6 最大脈衝輸出頻率	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	UInt32
5-7* 24V 編碼器輸入							
5-70	端子 32/33 每轉脈衝	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt16
5-71	端子 32/33 編碼器轉向	[0] 順時針	All set-ups		FALSE	-	UInt8
5-9* 總線控制的							
5-90	數位和繼電器總線控制	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
5-93	端子 27 總線控制輸出	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-94	端子 27 時間截止預置脈衝輸出	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	UInt16
5-95	端子 29 總線控制輸出	0.00 %	All set-ups	x	TRUE	-2	N2
5-96	端子 29 時間截止預置脈衝輸出	0.00 %	1 set-up	x	TRUE	-2	UInt16
5-97	端子 #X30/6 總線控制脈衝輸出	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-98	端子 #X30/6 時間截止預置脈衝輸出	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	UInt16

Table 6.20

6.3.7 6-** 類比輸入/輸出

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
6-0* 類比輸入/出模式							
6-00	類比電流輸入中斷時間	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
6-01	類比電流輸入中斷功能	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-1* 類比輸入端 1							
6-10	端子 53 最低電壓	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-11	端子 53 最高電壓	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-12	端子 53 最低電流	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-13	端子 53 最高電流	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-14	端子 53 最低設定值/回授值	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-15	端子 53 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-16	端子 53 濾波器時間常數	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-2* 類比輸入端 2							
6-20	端子 54 最低電壓	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-21	端子 54 最高電壓	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-22	端子 54 最低電流	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-23	端子 54 最高電流	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-24	端子 54 最低設定值/回授值	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-25	端子 54 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-26	端子 54 濾波器時間常數	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-3* 類比輸入端 3							
6-30	端子 X30/11 最低電壓	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-31	端子 X30/11 最高電壓	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-34	端子 X30/11 最低設定值/回授值	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-35	端子 X30/11 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-36	端子 X30/11 脈衝濾波器時間常數	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-4* 類比輸入端 4							
6-40	端子 X30/12 最低電壓	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-41	端子 X30/12 最高電壓	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-44	端子 X30/12 最低設定值/回授值	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-45	端子 X30/12 最高設定值/回授值	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-46	端子 X30/12 脈衝濾波器時間常數	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-5* 類比輸出 1							
6-50	端子 42 輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-51	端子 42 最小輸出比例	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-52	端子 42 最大輸出比例	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-53	端子 42 輸出總線控制	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-54	端子 42 輸出時間截止預置	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
6-55	端子 42 輸出濾波器	[0] 關	1 set-up		TRUE	-	Uint8
6-6* 類比輸出 2							
6-60	端子 X30/8 輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-61	端子 X30/8 最小標度	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-62	端子 X30/8 最大標度	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-63	端子 X30/8 總線控制	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-64	端子 X30/8 輸出時間截止預置	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
6-7* 類比輸出 3							
6-70	端子 X45/1 輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-71	端子 X45/1 最小標度	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-72	端子 X45/1 最大標度	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-73	端子 X45/1 總線控制	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
6-74	端子 X45/1 輸出時間截止預置	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
6-8* 類比輸出 4							
6-80	端子 X45/3 輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-81	端子 X45/3 最小 標度	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-82	端子 X45/3 最大 標度	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-83	端子 X45/3 總線控制	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-84	端子 X45/3 輸出時間截止預置	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16

Table 6.21

6.3.8 7-** PID 控制器

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
7-0* 轉速 PID 控制器							
7-00	速度 PID 回授來源	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
7-02	轉速 PID 比例增益	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-03	轉速 PID 積分時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint32
7-04	轉速 PID 微分時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-05	轉速 PID 微分增益極限	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-06	轉速 PID 低通濾波器時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-07	速度 PID 回授齒數比	1.0000 N/A	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
7-08	轉速 PID 前授因數	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
7-1* 轉矩 PI 控制器							
7-12	轉矩 PI 比例增益	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
7-13	轉矩 PI 積分時間	0.020 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-2* 製程控制器 回授							
7-20	製程 CL 回授 1 來源	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-22	製程 CL 回授 2 來源	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-3* 製程 PID 控制器							
7-30	製程 PID 正常/逆向控制	[0] 正常	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-31	製程 PID 抗積分飽和	[1] 開	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-32	製程 PID 控制器啟動值	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
7-33	製程 PID 比例增益	0.01 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-34	製程 PID 積分時間	10000.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-35	製程 PID 微分時間	0.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-36	製程 PID 微分器增益極限	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-38	製程 PID 前授因數	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
7-39	在頻寬設定值	5 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
7-4* Adv. Process PID I							
7-40	製程 PID I 部分復歸	[0] 否	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-41	製程 PID 輸出負向 限幅	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-42	製程 PID 輸出正向 限幅	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-43	製程 PID 增益最小 設定值標度	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-44	製程 PID 增益最大 設定值標度	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-45	製程 PID 前授來源	[0] 無功能	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-46	製程 PID 前授正常/逆向 控制字組	[0] 正常	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-48	PCD Feed Forward	0 N/A	All set-ups	x	TRUE	0	Uint16
7-49	製程 PID 輸出正常/逆向 控制字組	[0] 正常	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-5* Adv. Process PID II							
7-50	製程 PID 擴展型 PID	[1] 有效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-51	製程 PID 前授增益	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-52	製程 PID 前授加速	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-53	製程 PID 前授減速	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-56	製程 PID 設定值 濾波器時間	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-57	製程 PID 回授 濾波器時間	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

Table 6.22

6.3.9 8-** 通訊和選項

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
8-0* 一般設定							
8-01	控制地點	[0] 數位和控制字組	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	控制字組源	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	控制字組超時時間	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	控制字組超時功能	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	超時結束功能	[1] 繼續設定表單	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	控制字組超時復歸	[0] 不復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-07	診斷觸發器	[0] 無效	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
8-08	Readout Filtering	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-1* 控制字組設定							
8-10	控制字組描述檔	[0] FC 描述檔	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-13	可設定的狀態字組 STW	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-14	可設定的控制字組 CTW	[1] 描述檔預設值	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-3* FC 埠設定							
8-30	協議	[0] FC	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	地址	1 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	FC 埠傳輸速率	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-33	同位/停機位元	[0] 偶同位/1 個停機位元	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-34	Estimated cycle time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
8-35	最小回應延遲	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	最大回應延遲	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	最大位元組間延遲	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-5	Uint16
8-4* FC MC 協議組							
8-40	電報選擇	[1] 標準電報 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
8-41	Parameters for signals	0	All set-ups		FALSE	-	Uint16
8-42	PCD write configuration	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
8-43	PCD read configuration	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
8-5* 數位 / 總線功能							
8-50	自由旋轉停機選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-51	快速停機選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-52	直流煞車選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-53	啟動選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-54	反轉選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	設定表單選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-56	預置設定值選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-57	Profidrive OFF2 Select	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-58	Profidrive OFF3 Select	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-8* FC 埠診斷							
8-80	總線訊息計數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-81	總線故障計數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-82	已接收從訊息	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-83	從故障計數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-9* 總線寸動							
8-90	總線寸動 1 速度	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
8-91	總線寸動 2 速度	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16

Table 6.23

6.3.10 9-** PROFIdrive

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
9-00	設定值	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-07	實際值	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-15	寫入 PCD 配置	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-	Uint16
9-16	讀取 PCD 配置	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-18	節點地址	126 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
9-22	電報選擇	[100] None	1 set-up		TRUE	-	Uint8
9-23	信號參數	0	All set-ups		TRUE	-	Uint16
9-27	參數編輯	[1] 有效	2 set-ups		FALSE	-	Uint16
9-28	製程控制	[1] 啟用循環控制	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
9-44	故障訊息計數器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-45	故障代碼	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-47	故障編號	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-52	故障狀況計數器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-53	Profibus 警告字組	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-63	實際傳輸速率	[255] 無傳輸速率	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-64	裝置標識	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-65	描述檔編號	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	OctStr[2]
9-67	控制字組 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-68	狀態字組 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-71	Profibus 儲存資料值	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-72	Profibus 變頻器復歸	[0] 無操作	1 set-up		FALSE	-	Uint8
9-75	DO Identification	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-80	已定義參數 (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-81	已定義參數 (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-82	已定義參數 (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-83	已定義參數 (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-84	已定義參數 (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-90	已更改參數 (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-91	已更改參數 (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-92	已更改參數 (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-93	已更改參數 (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-94	已更改參數 (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-99	Profibus 版本的計數器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.24

6.3.11 10-** CAN Fieldbus

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
10-0* 通用設定							
10-00	CAN 協議	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
10-01	傳輸速率選擇	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-02	MAC 識別碼	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
10-05	傳輸錯誤計數器讀數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-06	接收錯誤計數器讀數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-07	總線停止計數器讀數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-1* DeviceNet							
10-10	製程數據類型選擇	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
10-11	製程數據配置寫入	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
10-12	製程數據配置讀取	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
10-13	警告參數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
10-14	網路設定值	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-15	網路控制	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-2* COS 濾波器							
10-20	COS 濾波器 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-21	COS 濾波器 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-22	COS 濾波器 3	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-23	COS 濾波器 4	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-3* 參數存取							
10-30	數組索引	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
10-31	存儲資料值	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	Uint8
10-32	Devicenet 修訂	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
10-33	總是存儲	[0] 關	1 set-up		TRUE	-	Uint8
10-34	DeviceNet 產品代碼	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
10-39	DeviceNet F 參數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
10-5* CAN Open							
10-50	製程數據配置寫入。	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
10-51	製程數據配置讀取。	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16

Table 6.25

6.3.12 12-** 乙太網路

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
12-0* IP 設定							
12-00	IP 位址指派	null	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-01	IP 位址	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-02	次網路遮罩	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-03	出廠設定閘道	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-04	DHCP 伺服器	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	OctStr[4]
12-05	租用到期	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	TimD
12-06	網域名稱伺服器	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-07	網域名稱	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[48]
12-08	主機名稱	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[48]
12-09	實體位址	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[17]
12-1* 乙太網路連接參數							
12-10	連接狀態	[0] 無連接	1 set-up		TRUE	-	UInt8
12-11	連接期間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	TimD
12-12	自動協商	[1] 開	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-13	連接轉速	[0] 無	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-14	連接雙工	[1] 全雙工	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-2* 製程數據							
12-20	控制實例	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	UInt8
12-21	製程數據配置寫入	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	UInt16
12-22	製程數據配置讀取	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	UInt16
12-28	存儲資料值	[0] 關閉	All set-ups		TRUE	-	UInt8
12-29	總是存儲	[0] 關	1 set-up		TRUE	-	UInt8
12-3* 乙太網路/IP							
12-30	警告參數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-31	網路設定值	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-32	網路控制	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-33	CIP 修訂	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-34	CIP 馬達產品代碼	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	UInt16
12-35	EDS 參數	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-37	COS 禁止定時器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-38	COS 濾波器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-4* Modbus TCP							
12-40	Status Parameter	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-41	Slave Message Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-42	Slave Exception Message Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-8* 其他乙太網路服務							
12-80	FTP 伺服器	[0] 無效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-81	HTTP 伺服器	[0] 無效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-82	SMTP 服務	[0] 無效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-89	透通性插座通道連接埠	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	0	UInt16
12-9* 進階乙太網路服務							
12-90	電纜診斷	[0] 無效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-91	MDI-X	[1] 有效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-92	IGMP 偵聽	[1] 有效	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-93	電纜線錯誤長度	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	UInt16
12-94	廣播風暴保護	-1 %	2 set-ups		TRUE	0	Int8
12-95	廣播風暴過濾	[0] 僅有廣播	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-96	Port Mirroring	null	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-98	介面計數器	4000 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
12-99	媒體計數器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.26

6.3.13 13-** 智慧邏輯控制器

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
13-0* SLC 設定							
13-00	SL 控制器模式	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-01	啟動事件	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-02	停機事件	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-03	復歸 SLC	[0] 請勿復歸 SLC	All set-ups		TRUE	-	Uint8
13-1* 比較器							
13-10	比較器運算元	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-11	比較器運算符	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-12	比較器數值	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
13-2* 定時器							
13-20	SL 控制器計時器	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	TimD
13-4* 邏輯規則							
13-40	邏輯規則布爾算子 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-41	邏輯規則運算符 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-42	邏輯規則布爾算子 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-43	邏輯規則運算符 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-44	邏輯規則布爾算子 3	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-5* 狀態							
13-51	SL 控制器事件	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-52	SL 控制器動作	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.27

6.3.14 14-** 特殊功能

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
14-0* 逆變器載波							
14-00	載波模式	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-01	載波頻率	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-03	過調變	[1] On	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-04	PWM 隨機	[0] 關	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-06	Dead Time Compensation	[1] 開	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-1* 主電源開 / 關							
14-10	主電源故障	[0] 無功能	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-11	主電源故障時電壓	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-12	主電源電壓不平衡時的功能	[0] 跳脫	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-13	主電源故障步進因數	1.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
14-14	Kin. Backup Time Out	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-2* 跳脫復歸							
14-20	復歸模式	[0] 手動復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	自動重新啟動時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	操作模式	[0] 正常操作	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	類型代碼設定	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
14-24	電流極限時跳脫延遲	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-25	轉矩極限時跳脫延遲	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-26	逆變器故障時跳脫延遲	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-28	生產設定	[0] 無動作	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	服務代碼	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-3* 電流限制控制器							
14-30	電流限制控制器,比例增益	100 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
14-31	電流限制控制器,積分時間	0.020 s	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
14-32	電流限制控制器,濾波器時間	1.0 ms	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
14-35	失速保護	[1] 有效	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-4* 能量最優化							
14-40	VT 等級	66 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
14-41	AEO 最小磁化	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-42	最小 AEO 頻率	10 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-43	馬達功率因數	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
14-5* 環境							
14-50	RFI 濾波器	[1] 開	1 set-up	x	FALSE	-	Uint8
14-51	DC Link Compensation	[1] 開	1 set-up		TRUE	-	Uint8
14-52	風扇控制	[0] 自動	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-53	風扇監控	[1] 警告	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-55	輸出濾波器	[0] 無濾波器	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-56	電容輸出濾波器	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-7	Uint16
14-57	電感輸出濾波器	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-6	Uint16
14-59	逆變器裝置的實際數量	ExpressionLimit	1 set-up	x	FALSE	0	Uint8
14-7* 相容性							
14-72	VLT 警報字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-73	VLT 警告字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-74	VLT 外部 狀態字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-8* 選配裝置							
14-80	選項由外部 24 VDC 供電	[1] 是	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-89	Option Detection	[0] Protect Option Config.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
14-9* 故障設定							
14-90	故障層級	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8

Table 6.28

6.3.15 15-** 變頻器資訊

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
15-0* 操作數據							
15-00	運行時數	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	運轉時數	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-02	kWh 時計	0 kWh	All set-ups		FALSE	75	Uint32
15-03	電源開關切入次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	溫度過高次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	電壓過高次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-06	kWh 計數器復歸	[0] 不復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-07	運轉時數計數器復歸	[0] 不復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* 數據記錄設定							
15-10	登入源	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	登錄間隔	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	觸發事件	[0] FALSE	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	登錄模式	[0] 務必登錄	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	觸發前範例	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* 使用記錄							
15-20	使用記錄:事件	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	使用記錄:數值	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	使用記錄:時間	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* 故障記錄							
15-30	故障記錄:故障碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-31	故障記錄:數值	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	故障記錄:時間	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* 變頻器標識							
15-40	FC 類型	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	電力元件	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	電壓	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	訂購類型代碼字串	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	實際類型代碼字串	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	變頻器訂貨號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	功率卡訂貨號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	LCP 識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	控制卡軟體識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	功率卡軟體識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	變頻器序列號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	功率卡序列號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
15-59	CSIV Filename	ExpressionLimit	1 set-up		FALSE	0	VisStr[16]
15-6* 選項識別							
15-60	選項安裝的	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	選項訂購單號碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	選項序列號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	插槽 A 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	插槽 A 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	插槽 B 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	插槽 B 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-74	插槽 C0 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	插槽 C0 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	插槽 C1 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
15-77	插槽 C1 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* 參數資料							
15-92	已定義參數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	已修改參數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	變頻器標識	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	參數元數據	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

Table 6.29

6.3.16 16-** 數據讀出

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
16-0* 一般狀態							
16-00	控制字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-01	設定值 [單位]	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-02	設定值 %	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-03	狀態字組 [二進位]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-05	主要實際值 [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-09	自定讀數	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-1* 馬達狀態							
16-10	功率 [kW]	0.00 kW	All set-ups		FALSE	1	Int32
16-11	功率 [hp]	0.00 hp	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-12	馬達電壓	0.0 V	All set-ups		FALSE	-1	UInt16
16-13	頻率	0.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	UInt16
16-14	馬達電流	0.00 A	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-15	頻率 [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-16	轉矩 [Nm]	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-17	轉速 [RPM]	0 RPM	All set-ups		FALSE	67	Int32
16-18	馬達熱負載	0 %	All set-ups		FALSE	0	UInt8
16-19	KTY 感測器溫度	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Int16
16-20	馬達角度	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
16-21	Torque [%] High Res.	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-22	轉矩 [%]	0 %	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-25	轉矩 [Nm] 高	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int32
16-3* 變頻器狀態							
16-30	直流電路電壓	0 V	All set-ups		FALSE	0	UInt16
16-32	煞車功率 / 秒	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-33	煞車功率 / 2 分鐘	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-34	散熱片溫度	0 °C	All set-ups		FALSE	100	UInt8
16-35	逆變器熱負載	0 %	All set-ups		FALSE	0	UInt8
16-36	逆變器額定電流	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	UInt32
16-37	逆變器最大電流	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	UInt32
16-38	SL 控制器狀態	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt8
16-39	控制卡過熱	0 °C	All set-ups		FALSE	100	UInt8
16-40	登錄緩衝區已滿	[0] 否	All set-ups		TRUE	-	UInt8
16-41	LCP 底部狀態行	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	VisStr[50]
16-49	Current Fault Source	0 N/A	All set-ups	x	TRUE	0	UInt8
16-5* 設定和回授值							
16-50	外部設定值	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-51	脈衝設定值	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-52	回授 [Unit]	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-53	數位電位器設定值	0.00 N/A	All set-ups		FALSE	-2	Int16
16-57	Feedback [RPM]	0 RPM	All set-ups		FALSE	67	Int32
16-6* 輸入和輸出							
16-60	數位輸入	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt16
16-61	類比端子 53 輸入形式	[0] 電流	All set-ups		FALSE	-	UInt8
16-62	類比輸入端 53	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-63	類比端子 54 輸入形式	[0] 電流	All set-ups		FALSE	-	UInt8
16-64	類比輸入端 54	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
16-65	類比輸出 42 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-66	數位輸出 [二進位]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-67	端子 29 輸入頻率 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-68	端子 33 輸入頻率 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-69	端子 27 脈衝輸出 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-70	端子 29 脈衝輸出 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-71	繼電器輸出 [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-72	計數器 A	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-73	計數器 B	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-74	精確 停機計數器	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
16-75	類比輸入 X30/11	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-76	類比輸入 X30/12	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-77	類比輸出 X30/8 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-78	類比輸出 X45/1 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-79	類比輸出 X45/3 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-8* Fieldbus 和 FC 埠							
16-80	Fieldbus 控制字組 1 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-82	Fieldbus 速度給定值 A 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-84	通訊選項組狀態字	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	FC 埠控制字組 1 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-86	FC 埠速度給定值 A 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-9* 診斷讀出							
16-90	警報字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-91	警報字組 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-92	警告字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-93	警告字組 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
16-94	外部狀態字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32

Table 6.30

6.3.17 17-** 回授選項

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
17-1* 增量編碼器介面							
17-10	信號類型	[1] RS422 (5V TTL)	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-11	解析度 (PPR)	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
17-2* 絕對編碼器介面							
17-20	協議選擇	[0] 無	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-21	解析度 (位置/轉)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint32
17-24	SSI 數據長度	13 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
17-25	時鐘率	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	3	Uint16
17-26	SSI 數據格式	[0] 灰色碼	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-34	HIPERFACE 傳輸速率	[4] 9600	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-5* 解析器介面							
17-50	極	2 N/A	1 set-up		FALSE	0	Uint8
17-51	輸入電壓	7.0 V	1 set-up		FALSE	-1	Uint8
17-52	輸入頻率	10.0 kHz	1 set-up		FALSE	2	Uint8
17-53	轉換比率	0.5 N/A	1 set-up		FALSE	-1	Uint8
17-56	Encoder Sim. Resolution	[0] Disabled	1 set-up		FALSE	-	Uint8
17-59	解析器介面	[0] 無效	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-6* 監控,約為							
17-60	編碼器正轉向	[0] 順時針	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-61	編碼器信號監測	[1] 警告	All set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.31

6.3.18 18-** 數據讀出 2

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
18-3* Analog Readouts							
18-36	Analog Input X48/2 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
18-37	Temp. Input X48/4	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-38	Temp. Input X48/7	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-39	Temp. Input X48/10	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-6* Inputs & Outputs 2							
18-60	Digital Input 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
18-90 PID 讀數							
18-90	製程 PID 錯誤	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-91	製程 PID 輸出	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-92	製程 PID 鎖定輸出	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-93	製程 PID 增益比例輸出	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16

Table 6.32

6.3.19 30-** 特別功能

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
30-0* 擺頻							
30-00	擺頻模式	[0] 絕對 頻率/絕對 時間	All set-ups		FALSE	-	Uint8
30-01	擺頻頻率差異 [Hz]	5.0 Hz	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-02	擺頻頻率差異 [%]	25 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
30-03	擺頻頻率差異 比例輸入端	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
30-04	擺頻跳變頻率 [Hz]	0.0 Hz	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-05	擺頻跳變頻率 [%]	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
30-06	擺頻跳變時間	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
30-07	擺頻序列時間	10.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
30-08	擺頻增加/減少時間	5.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
30-09	擺頻隨機功能	[0] 關	All set-ups		TRUE	-	Uint8
30-10	擺頻比率	1.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-11	最大擺頻隨機比率	10.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-12	最小擺頻隨機比率	0.1 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-19	擺頻頻率差異 比例	0.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
30-2* Adv. Start Adjust							
30-20	High Starting Torque Time [s]	0.00 s	All set-ups	x	TRUE	-2	Uint8
30-21	High Starting Torque Current [%]	100.0 %	All set-ups	x	TRUE	-1	Uint32
30-22	Locked Rotor Protection	[0] 關	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	0.10 s	All set-ups	x	TRUE	-2	Uint8
30-8* 相容性 (I)							
30-80	d-軸電感 (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-6	Int32
30-81	煞車電阻值 (Ω)	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-2	Uint32
30-83	轉速 PID 比例增益	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint32
30-84	製程 PID 比例增益	0.100 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

Table 6.33

6.3.20 32-** MCO 基本設定

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
32-0* 編碼器 2							
32-00	增量信號類型	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-01	增量解析度	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-02	絕對協議	[0] 無	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-03	絕對解析度	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-05	編碼器數據絕對長度	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-06	編碼器時鐘絕對頻率	262.000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-07	絕對編碼器時鐘產生	[1] 開	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-08	編碼器電纜線絕對長度	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-09	編碼器監控	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-10	旋轉方向	[1] 無操作	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-11	使用者單位分母	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-12	使用者單位分子	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-13	Enc.2 Control	[0] No soft changing	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-14	Enc.2 node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-15	Enc.2 CAN guard	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-3* 編碼器 1							
32-30	增量信號類型	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-31	增量解析度	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-32	絕對協議	[0] 無	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-33	絕對解析度	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-35	編碼器數據絕對長度	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-36	編碼器時鐘絕對頻率	262.000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-37	絕對編碼器時鐘產生	[1] 開	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-38	編碼器電纜線絕對長度	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-39	編碼器監控	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-40	編碼器終接	[1] 開	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-43	Enc.1 Control	[0] No soft changing	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-44	Enc.1 node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-45	Enc.1 CAN guard	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-5* 回授來源							
32-50	從來源	[2] 編碼器 2	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-51	MCO 302 最終意願	[1] 跳脫	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-6* PID 控制器							
32-60	比例因數	30 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-61	導數因數	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-62	積分因數	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-63	積分總和極限值	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-64	PID 頻寬	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-65	速率前授	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-66	加速度前授	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-67	最大允許位置誤差	20000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-68	從系統的反轉行為	[0] 允許反轉	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-69	PID 控制的取樣時間	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint16
32-70	描述檔產生器掃描時間	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint8
32-71	控制視窗大小 (啟動)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-72	控制視窗大小 (停用)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-73	Integral limit filter time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int16
32-74	Position error filter time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int16
32-8* 速率和加速度							

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表 單	僅限 FC 302	操作中進 行更改	轉 換索引	類型
32-80	最大速率 (編碼器)	1500 RPM	2 set-ups		TRUE	67	Uint32
32-81	最短加減速	1.000 s	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-82	加減速類型	[0] 直線	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-83	速率解析度	100 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-84	出廠速率設定	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-85	出廠加速度設定	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-86	Acc. up for limited jerk	100 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-87	Acc. down for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-88	Dec. up for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-89	Dec. down for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-9* 發展							
32-90	原始程式除錯	[0] 控制卡	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.34

6.3.21 33-** MCO 進階設定

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
33-0* Home 動作							
33-00	強制 HOME	[0] Home 未強制	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-01	從 Home 位置計算的零點偏差	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-02	Home 動作的加減速	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-03	Home 動作的速率	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-04	執行 Home 動作時的行為	[0] 反轉並索引	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-1* 同步							
33-10	主同步因數 (M:S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-11	從同步因數 (M:S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-12	同步位置偏差	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-13	位置同步精確度視窗	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-14	相對從速率極限	0 %	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
33-15	主系統標記號碼	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-16	從系統標記號碼	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-17	主標記距離	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-18	從標記距離	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-19	主標記類型	[0] 編碼器 Z 正向	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-20	從標記類型	[0] 編碼器 Z 正向	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-21	主標記容差視窗	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-22	從標記容差視窗	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-23	標記同步啟動行為	[0] 啟動功能 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
33-24	故障標記號碼	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-25	就緒標記號碼	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-26	速率濾波器	0 us	2 set-ups		TRUE	-6	Int32
33-27	偏差濾波器時間	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
33-28	標記濾波器模式	[0] 標記濾波器 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-29	標記濾波器濾波時間	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
33-30	最大標記修正	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-31	同步類型	[0] 標準	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-32	Feed Forward Velocity Adaptation	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-33	Velocity Filter Window	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-4* 極限處理							
33-40	在結束極限開關的行為	[0] 呼叫故障處理器	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-41	負向軟體結束極限	-500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-42	正向軟體結束極限	500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-43	負向軟體結束極限啟動	[0] 未啟動	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-44	正向軟體結束極限啟動	[0] 未啟動	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-45	目標視窗內時間	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint8
33-46	目標視窗極限值	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-47	目標視窗大小	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-5* I/O 模式							
33-50	端子 X57/1 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-51	端子 X57/2 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-52	端子 X57/3 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-53	端子 X57/4 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-54	端子 X57/5 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-55	端子 X57/6 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-56	端子 X57/7 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-57	端子 X57/8 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-58	端子 X57/9 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
33-59	端子 X57/10 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-60	端子 X59/1 與 X59/2 模式	[1] 數位輸出	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
33-61	端子 X59/1 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-62	端子 X59/2 數位輸入	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-63	端子 X59/1 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-64	端子 X59/2 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-65	端子 X59/3 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-66	端子 X59/4 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-67	端子 X59/5 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-68	端子 X59/6 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-69	端子 X59/7 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-70	端子 X59/8 數位輸出	[0] 無功能	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-8* 全域參數							
33-80	已啟動程式編號	-1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int8
33-81	上電狀態	[1] 馬達開啟	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-82	變頻器狀態監控	[1] 開	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-83	故障後行為	[0] 自由旋轉停機	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-84	中斷後行為	[0] 受控停機	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-85	MCO 由外部 24 VDC 供電	[0] 否	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-86	警報的端子	[0] 繼電器 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-87	警報的端子狀態	[0] 不會有任何動作	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-88	警報的狀態字組	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-9* MCO Port Settings							
33-90	X62 MCO CAN node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
33-91	X62 MCO CAN baud rate	[20] 125 Kbps	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-94	X60 MCO RS485 serial termination	[0] 關	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-95	X60 MCO RS485 serial baud rate	[2] 9600 Baud	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.35

6.3.22 34-** MCO 數據讀數

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
34-0* PCD 寫入參數							
34-01	PCD 1 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-02	PCD 2 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-03	PCD 3 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-04	PCD 4 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-05	PCD 5 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-06	PCD 6 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-07	PCD 7 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-08	PCD 8 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-09	PCD 9 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-10	PCD 10 寫入 MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-2* PCD 讀取參數							
34-21	PCD 1 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-22	PCD 2 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-23	PCD 3 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-24	PCD 4 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-25	PCD 5 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-26	PCD 6 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-27	PCD 7 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-28	PCD 8 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-29	PCD 9 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-30	PCD 10 從 MCO 讀入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-4* 輸入與輸出							
34-40	數位輸入	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-41	數位輸出	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-5* 製程數據							
34-50	實際位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-51	命令的位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-52	實際主位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-53	從索引位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-54	主索引位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-55	曲線位置	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-56	追蹤故障	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-57	同步誤差	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-58	實際速率	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-59	實際主速率	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-60	同步狀態	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-61	軸狀態	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-62	程式狀態	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-64	MCO 302 狀態	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-65	MCO 302 控制	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-7* 診斷讀數							
34-70	MCO 警報字組 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
34-71	MCO 警報字組 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

Table 6.36

6.3.23 35-** 感測器輸入選項

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
35-0* 溫度輸入模式							
35-00	端子 X48/4 溫度單位	[60] °C	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-01	端子 X48/4 輸入類型	[0] 未連接	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-02	端子 X48/7 溫度單位	[60] °C	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-03	端子 X48/7 輸入類型	[0] 未連接	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-04	端子 X48/10 溫度單位	[60] °C	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-05	端子 X48/10 輸入類型	[0] 未連接	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-06	溫度感測器警報功能	[5] 停機並跳脫	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-1* 溫度輸入 X48/4							
35-14	端子 X48/4 濾波器時間常數	0.001 s	所有設定表單		TRUE	-3	Uint16
35-15	端子 X48/4 溫度監控	[0] 無效	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-16	端子 X48/4 低溫度極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-17	端子 X48/4 高溫度極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-2* 溫度輸入 X48/7							
35-24	端子 X48/7 濾波器時間常數	0.001 s	所有設定表單		TRUE	-3	Uint16
35-25	端子 X48/7 溫度監控	[0] 無效	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-26	端子 X48/7 低溫度極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-27	端子 X48/7 高溫度極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-3* 溫度輸入 X48/10							
35-34	端子 X48/10 濾波器時間常數	0.001 s	所有設定表單		TRUE	-3	Uint16
35-35	端子 X48/10 溫度監控	[0] 無效	所有設定表單		TRUE	-	Uint8
35-36	端子 X48/10 溫度下極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-37	端子 X48/10 溫度上極限	由應用程式決定	所有設定表單		TRUE	0	Int16
35-4* 類比輸入 X48/2							
35-42	端子 X48/2 低電流	4.00 mA	所有設定表單		TRUE	-5	Int16
35-43	端子 X48/2 高電流	20.00 mA	所有設定表單		TRUE	-5	Int16
35-44	端子 X48/2 低設定值/回授值	0.000 N/A	所有設定表單		TRUE	-3	Int32
35-45	端子 X48/2 高設定值/回授值	100.000 N/A	所有設定表單		TRUE	-3	Int32
35-46	端子 X48/2 濾波器時間常數	0.001 s	所有設定表單		TRUE	-3	Uint16

Table 6.37

6.4 參數清單 - 主動型濾波器

6.4.1 0-** 操作/顯示

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
0-0* 基本設定							
0-01	語言	[0] English	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-04	復電後的動作模式	[1] 強制停止	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-1* 設定表單操作							
0-10	有效設定表單	[1] 設定表單 1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	編輯設定表單	[1] 設定表單 1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	參數關聯表單	[0] 未連接的	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	讀數: 關聯表單	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	讀數: 編輯設定表單 / 通道	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* LCP 顯示器							
0-20	顯示行 1.1	30112	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	顯示行 1.2	30110	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	顯示行 1.3	30120	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	大顯示行 2	30100	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	大顯示行 3	30121	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	個人設定表單	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
0-4* LCP 控制鍵							
0-40	LCP [Hand on] 鍵	[1] 有效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	LCP [Off] 鍵	[1] 有效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	LCP [Auto on] 鍵	[1] 有效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	LCP [Reset] 鍵	[1] 有效	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-5* 拷貝/儲存							
0-50	LCP 拷貝	[0] 不拷貝	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	設定表單拷貝	[0] 不拷貝	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-6* 密碼							
0-60	主設定表單密碼	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	無密碼時可否存取所有參數	[0] 完全存取	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	快速表單密碼	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	無密碼時可否存取快速表單參數	[0] 完全存取	1 set-up		TRUE	-	Uint8

Table 6.38

6.4.2 5-** 數位輸入/輸出

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
5-0* 數位 I/O 模式							
5-00	數位輸入/輸出模式	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	端子 27 的模式	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	端子 29 的模式	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-1* 數位輸入							
5-10	端子 18 數位輸入	[8] 啟動	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	端子 19 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	端子 27 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	端子 29 數位輸入	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-14	端子 32 數位輸入	[90] 交流接觸器	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	端子 33 數位輸入	[91] 直流通觸器	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	端子 X30/2 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	端子 X30/3 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	端子 X30/4 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	端子 37 安全停機	[1] 全停機警報	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	端子 X46/1 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	端子 X46/3 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	端子 X46/5 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	端子 X46/7 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	端子 X46/9 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	端子 X46/11 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	端子 X46/13 數位輸入	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-3* 數位輸出							
5-30	端子 27 數位輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	端子 29 數位輸出	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	端子 X30/6 數位輸出 (MCB 101)	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	端子 X30/7 數位輸出 (MCB 101)	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-4* 繼電器							
5-40	繼電器功能	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	繼電器 "開" 延遲	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	繼電器 "關" 延遲	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-5* 脈衝輸入							
5-50	端子 29 最低頻率	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-51	端子 29 最高頻率	20000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-54	端子 29 脈衝濾波器時間常數	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-55	端子 33 最低頻率	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-56	端子 33 最高頻率	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-59	端子 33 脈衝濾波器時間常數	100 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-6* 脈衝輸出							
5-60	端子 27 脈衝輸出	[0] 無作用	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-61	Pulse Output Min Freq #27	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-62	端子 27 最大脈衝輸出頻率	5000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-63	端子 29 脈衝輸出	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-64	Pulse Output Min Freq #29	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-65	端子 29 最大脈衝輸出頻率	20000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.39

6.4.3 8-** 通訊和選項

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
8-0* 一般設定							
8-01	控制地點	[0] 數位和控制字組	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	控制字組源	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	控制字組超時時間	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	控制字組超時功能	[0] 關	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	超時結束功能	[1] 繼續設定表單	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	控制字組超時復歸	[0] 不復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-3* FC 埠設定							
8-30	協議	[1] FC MC	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	地址	2 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	FC 埠傳輸速率	[2] 9600 Baud	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-35	最小回應延遲	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	最大回應延遲	5000 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	最大位元組間延遲	25 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-5* 數位/總線功能							
8-53	啟動選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	設定表單選擇	[3] 邏輯或	All set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.40

6.4.4 14-** 特殊功能

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
14-2* 跳脫復歸							
14-20	復歸模式	[0] 手動復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	自動重新啟動時間	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	操作模式	[0] 正常操作	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	類型代碼設定	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-28	生產設定	[0] 無操作	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	維修代碼	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-5* 環境							
14-50	RFI 濾波器	[1] 開	1 set-up		FALSE	-	Uint8
14-53	風扇監控	[1] 警告	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-54	Bus Partner	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.41

6.4.5 15-** 裝置資訊

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
15-0* 操作數據							
15-00	運行時數	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	運轉時數	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-03	電源開關切入次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	溫度過高次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	電壓過高次數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-07	運轉時數計數器復歸	[0] 不復歸	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* 數據記錄設定							

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
15-10	登入源	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	登錄間隔	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	觸發事件	[0] False	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	登錄模式	[0] 務必記錄	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	觸發前範例	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* 使用記錄							
15-20	使用記錄: 事件	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	使用記錄: 值	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	使用記錄: 時間	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* 故障記錄							
15-30	故障記錄: 故障碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-31	故障記錄: 值	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	故障記錄: 時間	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* 裝置標識							
15-40	FC 類型	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	電力元件	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	電壓	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	訂購類型代碼字串	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	實際類型代碼字串	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	裝置訂購編號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	功率卡訂貨號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	LCP 識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	控制卡軟體識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	功率卡軟體識別碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	裝置序號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	功率卡序列號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
15-6* 選項識別							
15-60	安裝的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	選項訂購號碼	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	選項序列號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	插槽 A 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	插槽 A 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	插槽 B 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	插槽 B 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-74	插槽 C0 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	插槽 C0 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	插槽 C1 中的選項	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	插槽 C1 選項軟體版本	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* 參數資料							
15-92	已定義參數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	已修改參數	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	裝置標識	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	參數元數據	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

Table 6.42

6.4.6 16-** 數據讀出

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
16-0* 一般狀態							
16-00	控制字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-03	狀態字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-3* AF 狀態							
16-30	直流電路電壓	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-34	散熱片溫度	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	逆變器熱負載	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	逆變器 額定 電流	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	逆變器 最大 電流	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-39	控制卡過熱	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	登錄緩衝區已滿	[0] 否	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-49	Current Fault Source	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
16-6* 輸入和輸出							
16-60	數位輸入	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-66	數位輸出 [二進位]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-71	繼電器輸出 [二進位]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-8* Fieldbus 和 FC 埠							
16-80	Fieldbus 控制字組 1 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-84	通訊 選項組 STW	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	FC 埠控制字組 1 信號	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-9* 診斷讀出							
16-90	警報字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-91	警報字組 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	警告字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	警告字組 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	外部 狀態字組	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

Table 6.43

6.4.7 300-** AF 設定

NOTE

Except for 300-10 Active Filter Nominal Voltage, it is not recommended to change the settings in this par. group for the Low Harmonic Drive

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
300-0* 一般設定							
300-00	諧波取消模式	[0] 整體	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-01	補償優先順序	[0] 諧波	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-1* 網路設定							
300-10	有效的濾波器額定電壓	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-2* CT 設定							
300-20	CT 主要額定值	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-22	CT 額定電壓	342 V	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-24	CT 序列	[0] L1、L2、L3	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-25	CT 極性	[0] 正常	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-26	CT 配置	[1] 負載電流	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-29	啟動自動 CT 偵測	[0] 關	All set-ups		FALSE	-	Uint8
300-3* 補償							
300-30	補償點	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
300-35	功率因數設定值	0.500 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
300-4* Paralleling							
300-40	Master Follower Selection	[2] Not Paralleled	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-41	Follower ID	1 N/A	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-42	Num. of Follower AFs	1 N/A	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-5* Sleep Mode							
300-50	Enable Sleep Mode	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
300-51	Sleep Mode Trig Source	[0] Mains current	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-52	Sleep Mode Wake Up Trigger	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
300-53	Sleep Mode Sleep Trigger	80 %	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.44

6.4.8 301-** AF 讀數

參數 No. #	參數說明	出廠預設值	4 - 設定表單	僅限 FC 302	操作中進行更改	轉換索引	類型
301-0* 輸出電流							
301-00	輸出電流 [A]	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Int32
301-01	輸出電流 [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Int32
301-1* 裝置效能							
301-10	電流的 THD [%]	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
301-12	功率因數	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
301-13	功率因數	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Int16
301-14	殘餘電流	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
301-2* 主電源狀態							
301-20	主電源電流 [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32
301-21	主電源頻率	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
301-22	基本主電源電流 [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32

Table 6.45

7 RS-485 安裝與設定

RS 485 是一種可以與多重引線網路拓樸相容的雙線總線介面，也就是說，節點可以當成總線來連接，或是透過共用的主幹線引線連接。一個網路的區段最多可以連接 32 個節點。

並由中繼器劃分出網路區段。

NOTE

每個中繼器在安裝的區段中具有節點的功能。在所有區段中，連接至特定網路的每個節點都必須有獨特的節點位址。

使用變頻器的終接開關 (S801) 或是有偏壓的終接電阻電路來終接區段的兩端。務必使用有遮罩的雙絞電纜線以進行總線配線工作，並採用常見的良好安裝方式。

在每個節點的遮罩低阻抗接地連接都相當重要，包含在高頻率的情形。因此，請將遮罩的大部分表面連接至接地，例如以電纜線夾鉗或具傳導性的電纜線固定頭進行。可能需要在整個網路中使用電位等化電纜線來維持大地電位，特別是在使用長的電纜線的安裝中。

為了預防阻抗不符的情形，務必在整個網路中使用相同類型的電纜線。將馬達連接至變頻器時，務必使用有遮罩的馬達電纜線。

電纜線：有遮罩的雙絞電纜線 (STP)
阻抗：120 Ω
電纜線長度：最大 1200 m (包含引線)
站至站的距離最大 500 m

Table 7.1

7.1.1 網路連接

藉著 RS-485 標準介面可將一個或多個變頻器連接到控制器 (或者主控制器)。端子 68 與 P 信號端子 (TX+、RX+) 相連，而端子 69 與 N 信號端子 (TX-、RX-) 相連。

如果要將多個變頻器連接到某個主控制器，請使用並聯方式。

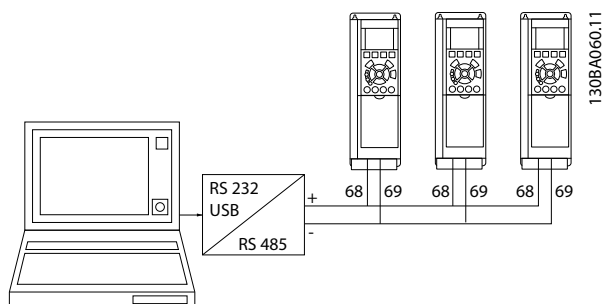


Illustration 7.1

要避免遮罩中出現電動勢等化電流，請透過端子 61 (該端子經由 RC 回路和機架相連接) 將電纜線遮罩接地。

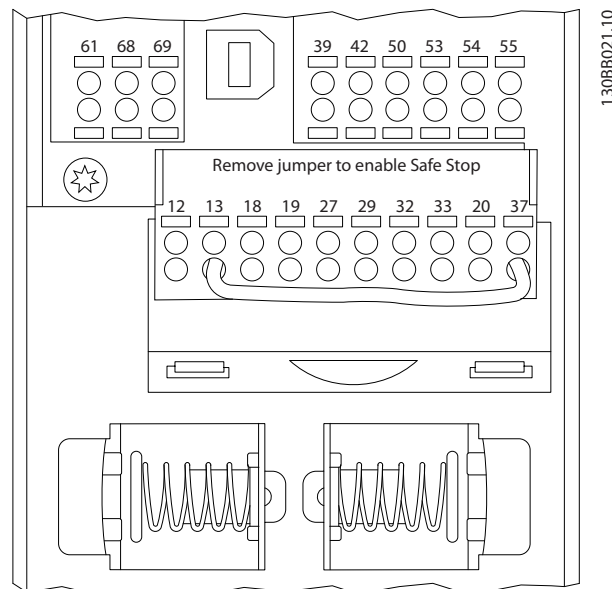


Illustration 7.2 控制卡端子

RS 485 總線的兩端必須使用電阻電路終接。為此，請將控制卡上的開關 S801 設為「開」。

有關詳細資訊，請參閱 4.8.2 開關 S201、S202 和 S801。

通訊協議必須設定成 8-30 Protocol。

7.1.2 EMC 預防措施

為了達到 RS-485 網路的無干擾操作，建議採取下列的 EMC 預防措施。

必須遵守相關的國家與地方法令 (例如保護性接地連線)。RS-485 通訊電纜線必須與馬達以及煞車電阻電纜線保持距離，以避免各電纜線的高頻噪音相互結合。正常來說 200 毫米 (8 英寸) 的距離就足夠，但是還是建議在電纜線之間保持最大的可能距離，尤其是以長距離並聯排列的電纜線。當電纜線交叉為無可避免時，RS-485 電纜線必須以 90 度的角度與馬達及煞車電阻電纜線交叉。

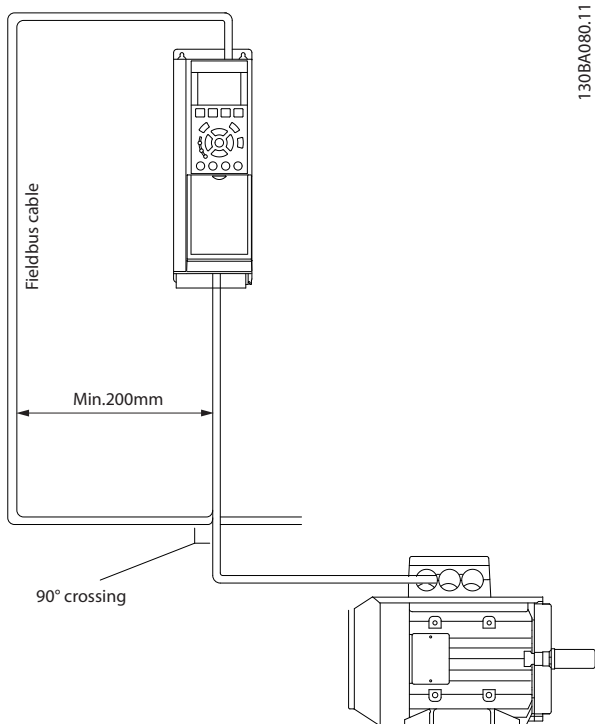


Illustration 7.3

FC 協議又稱為 FC 總線或標準總線，是一種 Danfoss 標準 Fieldbus。它會根據經由串列總線進行通訊的主從原則來定義存取技術。

總線可連接一個主系統和最多 126 個從系統。主系統會經由電報中的一個地址字元來挑選個別的從系統。從系統本身絕不會在未先經要求的情況下進行傳輸，而且每個從系統不可能直接互傳訊息給對方。通訊會在半雙工模式中進行。

無法將主系統功能傳送至另一個模式 (單一主系統)。

由於實體層為 RS-485，因此使用內建於變頻器的 RS-485 埠。FC 協議支援不同的電報格式：

- 製程數據的 8 位元組短格式。
- 包含一個參數通道的 16 位元組長格式。
- 一種用於文字的格式。

7.2 網路模式

7.2.1 FC 300 變頻器設定表單

設定下列參數，啟動變頻器的 FC 協議。

參數號碼	設定
8-30 Protocol	FC
8-31 Address	1 - 126
8-32 FC Port Baud Rate	2400 - 115200
8-33 Parity / Stop Bits	偶同位，1 個停機位元 (預設)

Table 7.2

7.3 FC 協議訊息架構

7.3.1 字元 (位元組) 的內容

每個字元的傳輸都是從該字元的起始位元開始的。隨後傳輸 8 個數據位元，相當於一個位元組。每個字元都由一個同位檢核位元所固定住。當此位元到達了同位檢核位元值時，它將被設為「1」。同位即當 8 個數據位元中位元為「1」的數目，和該同位檢核位元中位元為 1 的總數相等時。字元以停止位元作為結束，因此，一個字元共包括 11 個位元。

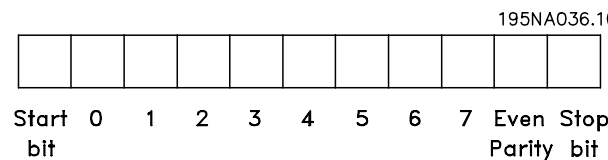


Illustration 7.4

7.3.2 電報結構

每個電報具有下列結構：

1. 起始字元 (STX)=02 Hex
2. 表示電報長度的位元組 (LGE)
3. 表示變頻器地址的位元組 (ADR)

再以後是若干數據位元組 (數量不定，視電報的類型而定)。

數據控制位元 (BCC) 完成該電報。



Illustration 7.5

7.3.3 電報長度 (LGE)

電報長度是數據位元組、地址位元組 ADR 以及數據控制位元 BCC 三者的位元組數目之和。

數據	長度
4 個數據位元組	LGE = 4 + 1 + 1 = 6 個位元組
12 個數據位元組	LGE = 12 + 1 + 1 = 14 個位元組
含有文字的電報	10 ¹¹ +n 位元組

Table 7.3

¹¹ 10 表示固定字元數，而「n」是可變的 (取決於文字的長度)。

7.3.4 變頻器地址 (ADR)

有兩種不同的地址格式可供使用。變頻器的地址範圍或者為 1-31，或者為 1-126。

1. 地址格式 1-31：

- 位元 7 = 0 (地址格式 1-31 有效使用中)
- 位元 6 不使用
- 位元 5 = 1：廣播、地址位元 (0-4) 不使用
- 位元 5 = 0：沒有廣播
- 位元 0-4 = 變頻器地址 1-31

2. 地址格式 1-126：



Illustration 7.6

參數區塊

參數區塊係用於在主從系統之間傳輸參數。數據區塊由 12 個位元組 (6 個字) 組成，並且還包含製程區塊。

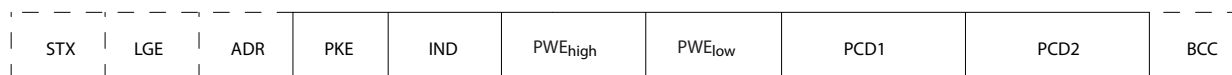


Illustration 7.7

文字區塊

文字區塊用於經過資料區塊讀取文字或寫入文字。

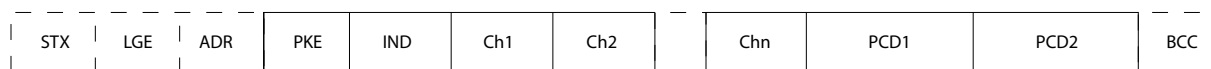


Illustration 7.8

位元 7 = 1 (地址格式 1-126 有效使用中)

位元 0-6 = 變頻器地址 1-126

位元 0-6 = 0 廣播

從系統在對主系統的回應電報中會原封不動地將地址位元組發回。

7.3.5 數據控制位元 (BCC)

校驗和 (checksum) 係以 XOR 函數計算而得。在收到電報的第一個位元組之前，計算校驗和為 0。

7.3.6 數據欄位

數據區塊的結構取決於電報類型。有三種電報類型，每種類型都同時適用於控制電報 (由主到從) 和回應電報 (由從到主)。

三種電報類型為：

製程區塊(PCD)

PCD 是由 4 個位元組 (2 個字) 的資料區塊組成，其中包括：

- 控制字組和設定值 (由主到從)
- 狀態字組和目前輸出頻率 (由從到主)

7.3.7 PKE 欄位

第 12-15 位元用於傳輸參數命令 (由主到從) 和將處理過的從回應送回主系統。

PKE 欄位包含兩個副欄位：參數指令與回應 AK，以及參數編號 PNU：

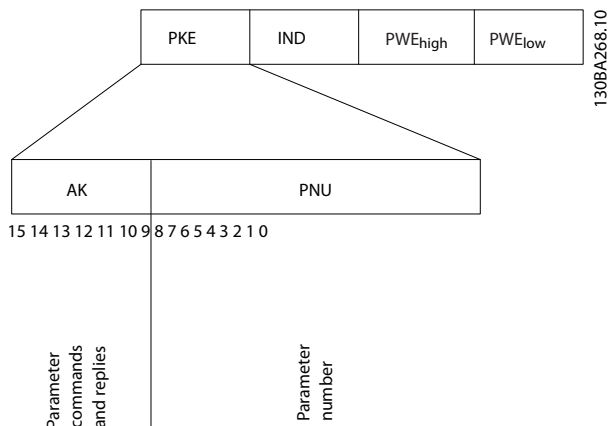


Illustration 7.9

7

參數命令 主 → 從				
位元編號				參數命令
15	14	13	12	
0	0	0	0	無命令
0	0	0	1	讀取參數值
0	0	1	0	將參數值寫入 RAM (字組)
0	0	1	1	將參數值寫入 RAM (雙字組)
1	1	0	1	將參數值寫入 RAM 和 EEPROM (雙字組)
1	1	1	0	將參數值寫入 RAM 和 EEPROM (字組)
1	1	1	1	讀/寫文字

Table 7.4

回應 從 → 主				
位元編號				回應
15	14	13	12	
0	0	0	0	無回應
0	0	0	1	傳送的參數值 (字組)
0	0	1	0	傳送的參數值 (雙字組)
0	1	1	1	命令無法執行
1	1	1	1	傳送的文字

Table 7.5

如果命令無法執行，從系統會發送這樣的回應：
0111 命令無法執行

- 並在參數值 (PWE) 中發出下述故障報告：

PWE low (Hex)	故障報告
0	使用的參數號碼不存在
1	對定義的參數沒有寫入許可權
2	數據值超出了參數的限制
3	所使用的次索引不存在
4	參數不是數組類型
5	數據類型與定義的參數不匹配
11	在變頻器的目前模式下無法更改已定義參數的資料。某些參數只有在馬達關閉的情況下才能被更改
82	對定義的參數沒有總線存取許可權
83	由於已選擇了出廠預設值，因此不能更改資料

Table 7.6

7.3.8 參數編號 (PNU)

第 0-11 位元用於傳送參數編號。有關參數的功能係於 VLT@AutomationDrive 程式設定指南 MG33MXY 的參數說明中定義。

7.3.9 索引 (IND)

將索引和參數號碼一起使用，可以對具有索引的參數 (如 15-30 Alarm Log: Error Code) 進行讀/寫存取。索引由 2 個位元組組成：一個低位元組和一個高位元組。

只有低位元組可作為索引使用。

7.3.10 參數值 (PWE)

參數值區塊由 2 個字 (4 個位元組) 組成，其值取決於定義的命令 (AK)。當 PWE 區塊不包含數值時，主系統將請求參數值。如果要更改參數值 (寫入)，新值將首先被寫入 PWE 區塊中，然後再從主系統發送到從系統。

如果從系統對參數請求作出了回應 (讀出命令)，PWE 區塊中目前的參數值將被傳回給主系統。如果參數包含的是幾個資料選項而不是數位值 (如在 0-01 Language 中，[0] 對應於英語，而 [4] 對應於丹麥語)，透過在 PWE 塊中輸入值可以選擇相應的資料值。請參閱範例 - 選擇數據值。串列通訊只能讀取包括數據類型 9 (文字字串) 的參數。

15-40 FC Type 至 15-53 Power Card Serial Number 包含數據類型 9。

例如，讀取 15-40 FC Type 當中的裝置的規格以及主電源電壓範圍。在傳送 (讀取) 文字字串時，電報的長度是可變的，而且文字具有不同的長度。電報長度定義在電報的第二個位元組 (即 LGE) 中。使用文字傳送時，索引字元可表明是讀取還是寫入命令。

要透過 PWE 區塊讀取文字，請將參數命令 (AK) 設為 'F' Hex。索引字元的高位元組必須為「4」。

某些參數包含可以透過串列總線寫入的文字。若要透過 PWE 區塊寫入文字，請將參數命令 (AK) 設為 'F' Hex。索引字元的高位元組必須為「5」。

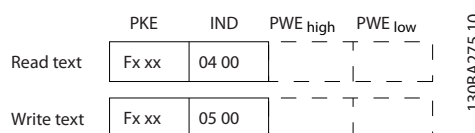


Illustration 7.10

7.3.11 FC 300 支援的數據類型

“無符號”數據類型，即在電報中沒有運算符號。

數據類型	說明
3	整數 16
4	整數 32
5	無符號 8
6	無符號 16
7	無符號 32
9	文字串
10	位元組字串
13	時間差
33	保留
35	位元序列

Table 7.7

7.3.12 轉換

有關各個參數的不同屬性，請參閱出廠設定章節。參數值只能以整數的形式傳輸。因此，若要傳輸小數，請使用轉換因數。

4-12 Motor Speed Low Limit [Hz] 的轉換因數為 0.1。如果要將最小頻率預置為 10 Hz，則要傳輸的值應為 100。轉換因數為 0.1 係表示所傳輸的值將被乘以 0.1。因此，傳輸值 100 將被認為是 10.0。

範例：

- 0s --> 轉換索引 0
- 0.00s --> 轉換索引 -2
- 0ms --> 轉換索引 -3
- 0.00ms --> 轉換索引 -5

轉換索引	轉換因數
100	
75	
74	
67	
6	1000000
5	100000
4	10000
3	1000
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001
-5	0.00001
-6	0.000001
-7	0.0000001

Table 7.8 轉換表

7.3.13 製程字組 (PCD)

製程字組的區塊分為兩個部分，各有 16 個位元，它們總是按照所定義的順序出現。

PCD 1	PCD 2
控制電報 (主 → 從控制字組)	設定值
控制電報 (從 → 主) 狀態字組	目前的輸出頻率

Table 7.9

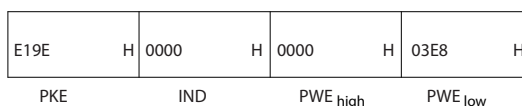
7.4 範例

7.4.1 寫入參數值

將 4-14 Motor Speed High Limit [Hz] 變更為 100 Hz。將數據寫入 EEPROM。

PKE = E19E Hex - 將單一文字寫入 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]
 IND = 0000 Hex
 PWEHIGH = 0000 Hex
 PWELow = 03E8 Hex - 數據值 1000，相當於 100 Hz (參見 7.3.12 轉換)。

電報將類似於：



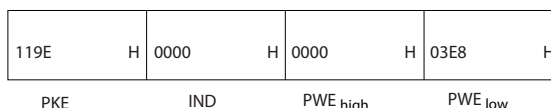
130BA092.10

Illustration 7.11

NOTE

4-14 Motor Speed High Limit [Hz] 為單一文字，在 EEPROM 寫入的參數命令為「E」。4-14 Motor Speed High Limit [Hz] 在十六進位中為 19E。

從系統對主系統的回應將如下：



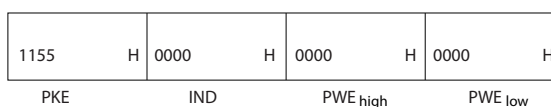
130BA093.10

Illustration 7.12

7.4.2 讀取參數值

讀取 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time 的值

PKE = 1155 Hex - 讀取 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time 的參數值
 IND = 0000 Hex
 PWEHIGH = 0000 Hex
 PWELow = 0000 Hex



130BA094.10

Illustration 7.13

如果 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time 的值為 10 秒，從系統對主系統的回應將如下：

1155 H	0000 H	0000 H	03E8 H
PKE	IND	PWE _{high}	PWE _{low}

130BA267.10

Illustration 7.14

3E8 Hex 對應於十進制的 1000。3-41 Ramp 1 Ramp Up Time 的轉換索引為帶 -2，也就是 0.01。

3-41 Ramp 1 Ramp Up Time 屬於無符號的 32 位元位元組類型。

7.5 如何存取參數

7.5.1 參數處理

PNU (參數編號) 可從 Modbus 讀取訊息或寫入訊息內含的暫存位址來轉譯。參數編號被轉譯至 Modbus (10 x 參數編號)，並轉譯成 DECIMAL。

7.5.2 數據的儲存

線圈 65 小數能用來判定寫入電報的數據是否被存入 EEPROM 及 RAM (線圈 65 = 1)，還是只存入 RAM (線圈 65 = 0)。

7.5.3 IND

數組索引會在保持暫存器 9 中設定，並在存取數組參數時使用。

7.5.4 文字區塊

儲存為文字字串的參數與其他參數的存取方式都一樣。文字區塊最大的大小為 20 個字元。如果請求讀取參數的字元比參數儲存的數目多，則回應會被切截。如果請求讀取參數的字元比參數儲存的數目少，回應則為填滿的空間。

7.5.5 轉換因數

有關各個參數的不同屬性，可參閱出廠設定章節。由於參數值只能以整數的形式傳輸，因此必須使用轉換因數來傳輸小數。

7.5.6 參數值

標準數據類型

標準數據類型為 int16、int32、uint8、uint16 與 uint32，它們均以 4x 暫存器 (40001 - 4FFFF) 的形式儲存。使用 03HEX 「讀取保持暫存器」功能即可讀取參數。可使用 6HEX 「預置一個暫存器」功能將參數寫入 1 個暫存器 (16 位元)，並使用 10HEX 「預置多個暫存器」功能將參數寫入 2 個暫存器 (32 位元)。可讀取的暫存器數目從 1 個 (16 位元) 開始，最多可到 10 個 (20 個字元)。

非標準型數據類型

非標準型數據類型為文字字串，而且以 4x 暫存器 (40001 - 4FFFF) 的形式儲存。可使用 03HEX 「讀取保持暫存器」功能讀取參數，並使用 10HEX 「預置多個暫存器」功能寫入參數。可讀取的暫存器數目從 1 個 (2 個字元) 開始，最多可到 10 個 (20 個字元)。

8 一般規格

主電源 (L1、L2、L3)

輸入電壓 380-480 V +5%

主電源電壓過低 / 主電源斷電：

在主電源電壓過低或主電源斷電的期間，變頻器將繼續工作，直到中間電路電壓低於最低停機水準（一般是比變頻器的最低馬達額定電壓低 15%）才停止。當主電源電壓比變頻器的最低馬達額定電壓低 10% 時，預期不會進入上電與全轉矩的狀態。

輸入頻率 50/60 Hz ±5%

主電源相位間的暫時最大不平衡電壓 馬達額定電壓的 3.0 %

真實功率因數 (λ) 在額定負載時大於 0.98 額定值

接近一致時的位移功率因數 (cos φ) (> 0.98)

THiD < 5%

輸入電源側 L1、L2、L3 的切換次數 (上電時) 每兩分鐘最多一次。

根據 EN60664-1 的環境 過電壓類別 III / 污染等級 2

本裝置適合用在可以傳遞不超過 100.000 RMS 對稱安培的電路上，最大電壓為 480/690 V。

馬達輸出 (U、V、W)

輸出電壓 輸入電壓的 0 - 100%

輸出頻率 0 - 800* Hz

輸出側切換 無限制

加減速時間 1 - 3600 s

* 與電壓及功率相關

轉矩特性

啟動轉矩 (定轉矩) 最大 110%，達 1 分鐘。*

啟動轉矩 最大 135%，達 0.5 秒*

過轉矩 (定轉矩) 最大 110%，達 1 分鐘。*

* 百分比 相對於變頻器額定轉矩。

纜線長度和橫截面

馬達電纜線最大長度，有遮罩/有保護層 150 m

馬達電纜線最大長度，無遮罩/無保護層 300 m

馬達、主電源、負載共價與煞車的電纜線最大橫截面 *

控制端子電纜 (硬線) 的最大橫截面 1.5 mm²/16 AWG (2 x 0.75 mm²)

控制端子電纜 (軟線) 的最大橫截面 1 mm²/18 AWG

控制端子電纜 (有密封蕊線) 的最大橫截面 0.5 mm²/20 AWG

控制端子電纜的最小橫截面 0.25 mm²

* 相關資訊請參閱主電源表格！

數位輸入

可程式化的數位輸入 4 (6)

端子號碼 18, 19, 27¹⁾, 29¹⁾, 32, 33,

邏輯 PNP 或 NPN

電壓等級 0 - 24 V DC

電壓等級，邏輯 '0' PNP < 5 V DC

電壓等級，邏輯 '1' PNP > 10 V DC

電壓等級，邏輯 '0' NPN > 19 V DC

電壓等級，邏輯 '1' NPN < 14 V DC

輸入的最大電壓 28 V DC

輸入電阻值，Ri 約為 4 kΩ

所有數位輸入已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

1) 端子 27 和 29 也可以程式設定為輸出端。

類比輸入	
類比輸入的數量	2
端子號碼	53, 54
模式	電壓或電流
模式選取	開關 S201 和開關 S202
電壓模式	開關 S201/開關 S202 = 關閉 (U)
電壓等級	0 到 +10 V (可調整)
輸入電阻值, Ri	約為 10 kΩ
最大電壓	± 20 V
電流模式	開關 S201/開關 S202 = 開 (I)
電流等級	0/4 到 20 mA (可調整)
輸入電阻值, Ri	約為 200 Ω
最大電流	30 mA
類比輸入的解析度	10 位元 (+ 符號)
類比輸入的精確度	最大誤差為全幅的 0.5%
頻寬	200 Hz

類比輸入已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

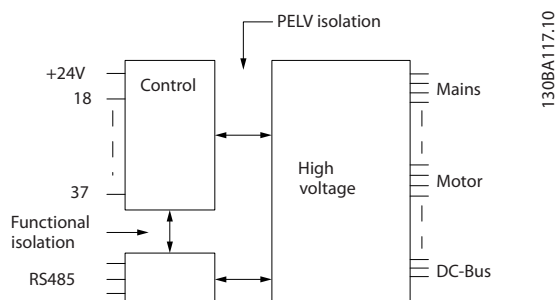


Illustration 8.1

脈衝輸入	
可程式的脈衝輸入	2
端子編號脈衝	29, 33
端子 29、33 的最大頻率	110 kHz (推拉式驅動)
端子 29、33 的最大頻率	5 kHz (開路集電極)
端子 29、33 的最小頻率	4 Hz
電壓等級	參閱「數位輸入」部分
輸入的最大電壓	28 V DC
輸入電阻值, Ri	約為 4 kΩ
脈衝輸入精確度 (0.1 - 1 kHz)	最大誤差：全幅的 0.1%
類比輸出	
可程式設定的類比輸出的數目	1
端子號碼	42
在類比輸出端的電流範圍	0/4 - 20 mA
在類比輸出端至共用端的最大電阻負載	500 Ω
類比輸出的精確度	最大誤差：全幅的 0.8%
類比輸出的解析度	8 位元

類比輸出已經和輸入電壓 (PELV) 和其他高電壓端子電氣絕緣。

控制卡, RS -485 串列通訊	
端子號碼	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
端子編號 61	端子 68 和 69 共用

RS-485 串列通訊電路的功能從其他中心電路獨立, 並已經和輸入電壓 (PELV) 電氣絕緣。

數位輸出

可程式設定的數位/脈衝輸出	2
端子號碼	27, 29 ¹⁾
數位/頻率輸出的電壓等級	0 - 24 V
最大輸出電流 (散熱片或熱源)	40 mA
在頻率輸出的最大負載	1 k Ω
在頻率輸出的最大電容性負載	10 nF
在頻率輸出的最小輸出頻率	0 Hz
在頻率輸出的最大輸出頻率	32 kHz
頻率輸出的精確度	最大誤差：全幅的 0.1%
頻率輸出上的解析度	12 位元

1) 端子 27 和 29 也可以程式設定為輸入端。

數位輸出已經和輸入電壓 (PELV) 和其他高電壓端子電氣絕緣。

控制卡，24 V DC 輸出

端子號碼	12, 13
最大負載	200 mA

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

繼電器輸出

可程式化的繼電器輸出	2
繼電器 01 端子號碼	1-3 (break)、1-2 (make)
於 1-3 (NC)、1-2 (NO) 的最大端子負載 (AC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	240 V AC, 2 A
最大端子負載 (AC-15) ¹⁾ (@ $\cos\phi$ 等於 0.4 時的電感應性負載)	240 V AC, 0.2 A
於 1-2 (NO)、1-3 (NC) 的最大端子負載 (DC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	60 V DC, 1 A
最大端子負載 (DC-13) ¹⁾ (電感應性負載)	24 V DC, 0.1 A
繼電器 02 端子編號	4-6 (break)、4-5 (make)
於 4-5 (NO) 的最大端子負載 (AC-1) ¹⁾ (電阻性負載) ²⁾³⁾	400 V AC, 2 A
於 4-5 (NO) 的最大端子負載 (AC-15) ¹⁾ (@ $\cos\phi$ 等於 0.4 時的電感應性負載)	240 V AC, 0.2 A
於 4-5 (NO) 的最大端子負載 (DC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	80 V DC, 2 A
於 4-5 (NO) 的最大端子負載 (DC-13) ¹⁾ (電感應性負載)	24 V DC, 0.1 A
於 4-6 (NC) 的最大端子負載 (AC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	240 V AC, 2 A
於 4-6 (NC) 的最大端子負載 (AC-15) ¹⁾ (@ $\cos\phi$ 等於 0.4 時的電感應性負載)	240 V AC, 0.2 A
於 4-6 (NC) 的最大端子負載 (DC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	50 V DC, 2 A
於 4-6 (NC) 的最大端子負載 (DC-13) ¹⁾ (電感應性負載)	24 V DC, 0.1 A
1-3 (NC)、1-2 (NO)、4-6 (NC)、4-5 (NO) 等的最小端子負載	24 V DC 10 mA、24 V AC 20 mA
根據 EN 60664-1 的環境	過電壓類別 III/污染等級 2

1) IEC 60947 第 4 與第 5 部份

繼電器接點藉由強化絕緣已經和電路的其餘部份電氣絕緣 (PELV)。

2) 過電壓類別 II

3) UL 驗證應用 300 V AC 2 A

控制卡，10 V DC 輸出

端子號碼	50
輸出電壓	10.5 V \pm 0.5 V
最大負載	25 mA

10 V 直流電源已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

控制特性

在輸出頻率為 0 - 1000 Hz 的解析度	+/- 0.003 Hz
系統回應時間 (端子 18、19、27、29、32、33)	\leq 2 ms
轉速控制範圍 (開迴路)	同步轉速的 1:100
轉速精確度 (開迴路)	30 - 4000 rpm : \pm 8 rpm 的最大誤差

所有控制特性是以 4 極異步馬達為準的

環境

機架大小為 D 與 E 的外殼	IP 21, IP 54 (混合)
機架大小為 F 的外殼	IP 21, IP 54 (混合)
振動測試	0.7 g
相對濕度	5% - 95%(IEC 721-3-3 ; 操作時為類別 3K3 (非冷凝))
腐蝕性環境 (IEC 60068-2-43) H ₂ S 測試	類別 KD
測試方式係依照 IEC 60068-2-43 H ₂ S 的規定 (10 天)。	
環境溫度 (在 60 AVM 切換模式)	
- 含額定值降低	最大 55° C ¹⁾
- 含典型 EFF2 馬達的完全輸出功率	最大 50° C ¹⁾
- 在持續 FC 輸出電流	最大 45° C ¹⁾

¹⁾ 有關降低額定值的詳情，請參閱設計指南中關於特殊條件的章節。

全幅操作時的最低環境溫度	0° C
降低效能時的最低環境溫度	- 10° C
存放/運輸時的溫度	-25 - +65/70° C
海平面以上的最大高度 (不降低額定值)	1000 m
海平面以上的最大高度 (降低額定值)	3000 m

根據較高高度降低額定值部分，請參閱關於特殊條件的章節。

EMC 標準，干擾	EN 61800-3、EN 61000-6-3/4、EN 55011 與 IEC 61800-3 EN 61800-3、EN 61000-6-1/2、
EMC 標準，耐受性	EN 61000-4-2、EN 61000-4-3、EN 61000-4-4、EN 61000-4-5、EN 61000-4-6

參閱關於特殊條件的章節！

控制卡效能	
掃描時間間隔	5 ms
控制卡，USB 串列通訊	
USB 標準	1.1 (全速)
USB 插頭	B 類 USB 「裝置」插頭

CAUTION

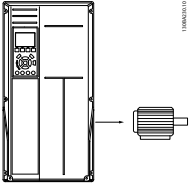
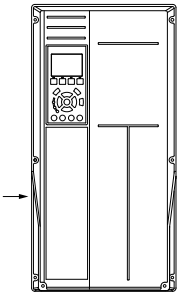
透過標準主機/裝置 USB 電纜線連接到個人電腦。

USB 連接已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

USB 連接並沒有與接地保護電氣絕緣。請確保僅使用隔離的筆記型電腦/個人電腦與變頻器的 USB 接頭，或隔離的 USB 電纜/轉接器等進行連接。

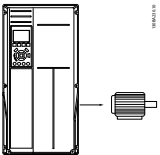
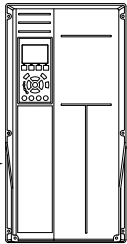
保護及功能：

- 防止過載的電子熱耦馬達保護功能。
- 散熱片的溫度監控功能可確保變頻器在溫度到達預定水平時跳脫。在散熱片溫度低於下列頁面 (準則：這些溫度可能因不同的功率大小、機架大小、外殼等級等而有所差異) 表格所註明的溫度時，超載溫度才能夠復歸。
- 變頻器於馬達端子 U、V、W 處有受到短路保護。
- 如果主電源相位缺相，則變頻器會跳脫或發出警告 (視負載而定)。
- 對中間電路電壓的監控可確保當中間電路電壓太低或太高時變頻器會跳脫。
- 變頻器於端子 U、V、W 處受到地線故障保護。

主電源 3 x 380 - 480 VAC							
FC 302		P132		P160		P200	
高/正常負載*		HO	NO	HO	NO	HO	NO
	400 V 時的典型軸輸出 [kW]	132	160	160	200	200	250
	460 V 時的典型軸輸出 [HP]	200	250	250	300	300	350
	480 V 時的典型軸輸出 [kW]	160	200	200	250	250	315
	外殼 IP21	D13		D13		D13	
	外殼 IP54	D13		D13		D13	
	輸出電流						
	持續 (在 400 V) [A]	260	315	315	395	395	480
	間歇 (60 秒超載) (在 400 V) [A]	390	347	473	435	593	528
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	240	302	302	361	361	443
	間歇 (60 秒超載) (在 460/ 480 V) [A]	360	332	453	397	542	487
持續 KVA 值 (在 400 V) [KVA]	180	218	218	274	274	333	
持續 KVA 值 (在 460 V) [KVA]	191	241	241	288	288	353	
持續 KVA 值 (在 480 V) [KVA]	208	262	262	313	313	384	
最大輸入電流							
	持續 (在 400 V) [A]	251	304	304	381	381	463
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	231	291	291	348	348	427
	最大電纜線規格、主電源、馬達、煞車與負載共償 [mm ² (AWG ²)]	2 x 185 (2 x 300 mcm)		2 x 185 (2 x 300 mcm)		2 x 185 (2 x 300 mcm)	
	最大外部主電源保險絲 [A] 1	400		500		630	
	預估的功率損失 於 400 V [W] ⁴⁾	4029		5130		5621	
	預估的功率損失 於 460 V [W]	3892		4646		5126	
	預估的濾波器損失, 400 V	4954		5714		6234	
	預估的濾波器損失, 480 V	5279		5819		6681	
	IP21、IP 54 外殼重量 [kg]	380		380		406	
	效率 ⁴⁾	0.96					
輸出頻率	0-800 Hz						
散熱片溫度過高跳脫	110° C		110° C		110° C		
電力卡環境溫度過高跳脫	60° C						

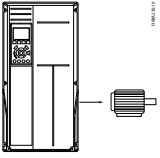
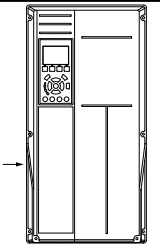
* 高過載 = 60 秒鐘有 160% 轉矩, 正常負載 = 60 秒鐘有 110% 轉矩

Table 8.1

主電源 3 x 380 - 480 VAC										
FC 302		P250		P315		P355		P400		
高/正常負載*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	400 V 時的典型軸輸出 [kW]	250	315	315	355	355	400	400	450	
	460 V 時的典型軸輸出 [HP]	350	450	450	500	500	600	550	600	
	480 V 時的典型軸輸出 [kW]	315	355	355	400	400	500	500	530	
	外殼 IP21	E9		E9		E9		E9		
	外殼 IP54	E9		E9		E9		E9		
	輸出電流									
	持續 (在 400 V) [A]	480	600	600	658	658	745	695	800	
	間歇 (60 秒超載) (在 400 V) [A]	720	660	900	724	987	820	1043	880	
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	443	540	540	590	590	678	678	730	
	間歇 (60 秒超載) (在 460/ 480 V) [A]	665	594	810	649	885	746	1017	803	
	持續 KVA 值 (在 400 V) [KVA]	333	416	416	456	456	516	482	554	
	持續 KVA 值 (在 460 V) [KVA]	353	430	430	470	470	540	540	582	
	持續 KVA 值 (在 480 V) [KVA]	384	468	468	511	511	587	587	632	
	最大輸入電流									
	持續 (在 400 V) [A]	472	590	590	647	647	733	684	787	
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	436	531	531	580	580	667	667	718	
	最大電纜線規格、主電源、馬達與負載共償 [mm ² (AWG ²)]	4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)		
	最大電纜線規格、煞車 [mm ² (AWG ²)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		
	最大外部主電源保險絲 [A] 1	700		900		900		900		
	預估的功率損失於 400 V [W] 4)	6704		7528		8671		9469		
	預估的功率損失於 460 V [W]	5930		6724		7820		8527		
	預估的濾波器損失, 400 V	6607		7049		7725		8234		
	預估的濾波器損失, 460 V	6670		7023		7697		8099		
	IP21、IP 54 外殼重量 [kg]	596		623		646		646		
	效率 4)	0.96								
	輸出頻率	0 - 600 Hz								
	散熱片溫度過高跳脫	110° C								
電力卡環境溫度過高跳脫	68° C									

* 高過載 = 60 秒鐘有 160% 轉矩，正常負載 = 60 秒鐘有 110% 轉矩

Table 8.2

主電源 3 x 380 - 480 V AC										
FC 302		P450		P500		P560		P630		
高/正常負載*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	400 V 時的典型軸輸出 [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710	
	460 V 時的典型軸輸出 [HP]	600	650	650	750	750	900	900	1000	
	480 V 時的典型軸輸出 [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800	
	外殼 IP21、54	F18		F18		F18		F18		
	輸出電流									
	持續 (在 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260	
	間歇 (60 秒超載) (在 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386	
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160	
	間歇 (60 秒超載) (在 460/ 480 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276	
	持續 KVA 值 (在 400 V) [KVA]	554	610	610	686	686	776	776	873	
持續 KVA 值 (在 460 V) [KVA]	582	621	621	709	709	837	837	924		
持續 KVA 值 (在 480 V) [KVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005		
最大輸入電流										
	持續 (在 400 V) [A]	779	857	857	964	964	1090	1090	1227	
	持續 (在 460/ 480 V) [A]	711	759	759	867	867	1022	1022	1129	
	最大電纜線規格、馬達 [mm ² (AWG ²)]	8x150 (8x300 mcm)								
	最大電纜線規格、主電源 F1/F2 [mm ² (AWG ²)]	8x240 (8x500 mcm)								
	最大電纜線規格、主電源 F3/F4 [mm ² (AWG ²)]	8x456 (8x900 mcm)								
	最大電纜線規格，負載共償 [mm ² (AWG ²)]	4x120 (4x250 mcm)								
	最大電纜線規格、煞車 [mm ² (AWG ²)]	4x185 (4x350 mcm)								
	最大外部主電源保險絲 [A] 1	1600				2000				
	預估的功率損失於 400 V [W] 4)	10647		12338		13201		15436		
	預估的功率損失於 460 V [W]	9414		11006		12353		14041		
最大面板選項損失	400									
IP21、IP 54 外殼重量 [kg]	2009									
變頻器部分重量 [kg]	1004									
濾波器部分重量 [kg]	1005									
效率 4)	0.96									
輸出頻率	0-600 Hz									
散熱片溫度過高跳脫	95° C									
電力卡環境溫度過高跳脫	68° C									

* 高過載 = 60 秒鐘有 160% 轉矩，正常負載 = 60 秒鐘有 110% 轉矩

Table 8.3

- 1) 有關保險絲類型的資訊，請參閱保險絲 章節。
- 2) 美國線規。
- 3) 用 5 米有遮罩的馬達纜線在額定負載和額定頻率下測量。
- 4) 典型的功率損失是發生在額定負載條件，並且損失期望值是在 +/-15% 之內 (容差與電壓和電纜

線條件的變異有關)。這些值基於典型的馬達效率而定 (eff2 和 eff3 的邊界值)。具有較低效率的馬達也將增加變頻器的功率損失，反之亦然。如果載波頻率增加並達到預設值，功率損失可能顯著增加。其中已包括 LCP 與典型控制卡功率消耗。其他選配裝置與客戶負載可能會增加 30 W 的功

率損失。(雖然對於全負載控制卡,或插槽 A 或插槽 B 選項,通常只有額外增加 4 W。)

雖然採用最新的技術設備進行測量,但應當允許一定範圍內的測量誤差 (+/- 5%)。

8.1 濾波器規格

機架大小	D	E	F	
電壓 [V]	380 - 480	380 - 480	380 - 480	
電流, RMS [A]	120	210	330	額定值
尖峰電流 [A]	340	595	935	電流的振幅值
RMS 過載 [%]	無過載			10 分鐘內 60 秒
回應時間 [ms]	< 0.5			
穩定時間 - 無功電流控制 [ms]	< 40			
穩定時間 - 諧波電流控制 (濾波) [ms]	< 20			
過衝 - 無功電流控制 [%]	< 20			
過衝 - 諧波電流控制 [%]	< 10			

Table 8.4 功率範圍 (含 AF 的 LHD)

9 疑難排解

9.1 警告與警報 - 變頻器 (右 LCP)

9.1.1 警告/警報訊息

警告或警報係透過變頻器前面相關的 LED 來發出訊號，且其代碼將出現在顯示屏上。

在造成警告原因消失之前，該警告將持續有效。在某種情況之下，馬達的操作可能持續進行。警告訊息可能表示非常危險的情況，但不盡然如此。

發生警報時，變頻器將會跳脫。一旦造成警報的原因已經改正，您必須將警報復歸以重新啟動操作。

您可使用三種方式來完成：

1. 使用 LCP 上的 [RESET] 鍵。
2. 使用「復歸」功能的數位輸入。
3. 使用串列通訊/選項的 Fieldbus。

NOTE

在使用 LCP 上的 [Reset] 鍵來手動復歸之後，必須按下 [Auto On] 鍵來重新啟動馬達。

如果無法復歸警報，其原因可能是警報肇因仍未更正，或該警報已被跳脫鎖定了 (請亦參考 Table 9.1)。

被跳脫鎖定的警報可提供額外的保護，即在警報可以復歸之前，主電源必須先關閉。再度開啟後，變頻器則不再被鎖定，且一旦造成警報的原因被更正後，即可按上述方式進行復歸。

對於非跳脫鎖定的警報，亦可使用參數 14-20 *Reset Mode* 中的自動復歸功能來進行復歸

NOTE

可能會發生自動喚醒！

如果在下頁的表格中某警告與警報有代碼標示，這表示有警告訊息發生在警報訊息之前；或者，您可以指定當特定故障發生時，應該顯示的是警告或警報。

此做法是可能的，以 1-90 *Motor Thermal Protection* 為例。在發生警報或跳脫後，馬達會繼續自由旋轉，而警報與警告會閃爍。一旦問題更正後，在變頻器復歸之前，只有警報會繼續閃爍。

No.	說明	警告	警報/跳脫	警報/跳脫鎖定	參數設定值
1	10 V 電源過低	X			
2	信號浮零故障	(X)	(X)		6-01 Live Zero Timeout Function
3	無馬達	(X)			1-80 Function at Stop
4	電源缺相	(X)	(X)	(X)	14-12 Function at Mains Imbalance
5	高電壓警告	X			
6	低電壓警告	X			
7	過電壓	X	X		
8	欠電壓	X	X		
9	逆變器過載	X	X		
10	ETR 溫度過高	(X)	(X)		1-90 Motor Thermal Protection
11	熱敏電阻超溫	(X)	(X)		1-90 Motor Thermal Protection
12	轉矩限制	X	X		
13	過電流	X	X	X	
14	接地故障	X	X	X	
15	硬體不符		X	X	
16	短路		X	X	
17	控字組時間止	(X)	(X)		8-04 Control Word Timeout Function
20	溫度輸入錯誤				
21	參數錯誤				

No.	說明	警告	警報/跳脫	警報/跳脫鎖定	參數 設定值
22	起重應用機械 煞車	(X)	(X)		參數群組 2-2*
23	內部風扇	X			
24	外部風扇	X			
25	煞車電阻短路	X			
26	煞車全阻功率	(X)	(X)		2-13 Brake Power Monitoring
27	煞車晶體故障	X	X		
28	煞車功能檢查	(X)	(X)		2-15 Brake Check
29	散熱片溫度	X	X	X	
30	馬達 U 相缺相	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
31	馬達 V 相缺相	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
32	馬達 W 相缺相	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
33	浪湧故障		X	X	
34	Fieldbus 通訊故障	X	X		
35	選項故障				
36	主電源故障	X	X		
37	相不平衡		X		
38	內部故障		X	X	
39	散熱片感測器		X	X	
40	過載 T27	(X)			5-00 Digital I/O Mode, 5-01 Terminal 27 Mode
41	過載 T29	(X)			5-00 Digital I/O Mode, 5-02 Terminal 29 Mode
42	過載 X30/6-7	(X)			
43	外部 電源選項				
45	接地故障 2	X	X	X	
46	功率卡電源		X	X	
47	24 V 電源過低	X	X	X	
48	1.8 V 電源過低		X	X	
49	速度限制	X			
50	AMA 校準失敗		X		
51	AMA 檢查 Unom 與 Inom		X		
52	AMA Inom 過低		X		
53	AMA 馬達過大		X		
54	AMA 馬達過小		X		
55	AMA 參數超出		X		
56	用戶中斷 AMA		X		
57	AMA 時間截止		X		
58	AMA 內部故障	X	X		
59	電流限制	X			
60	外部互鎖	X	X		
61	回授錯誤	(X)	(X)		4-30 Motor Feedback Loss Function
62	輸出頻率最大極限	X			
63	機械煞車過低		(X)		2-20 Release Brake Current
64	電壓限制	X			
65	控制卡過熱	X	X	X	
66	散熱片溫度低	X			

No.	說明	警告	警報/跳脫	警報/跳脫鎖定	參數設定值
67	選項內容變更		X		
68	安全停機	(X)	(X) ¹⁾		5-19 Terminal 37 Safe Stop
69	溫度過高		X	X	
70	FC 設定不合規			X	
71	PTC 1 安全停機				
72	危險故障				
73	停機自動重啟	(X)	(X)		5-19 Terminal 37 Safe Stop
74	PTC 熱敏電阻			X	
75	描述檔選擇不合規		X		
76	功率單位設定	X			
77	降低電源模式	X			14-59 Actual Number of Inverter Units
78	追蹤誤差	(X)	(X)		4-34 Tracking Error Function
79	PS/不合規		X	X	
80	變頻器出廠值		X		
81	CSIV 損壞		X		
82	CSIV 參數錯誤		X		
83	選項組合不合規			X	
84	無安全選項		X		
88	選項偵測			X	
89	機械煞車滑動	X			
90	回授監控	(X)	(X)		17-61 Feedback Signal Monitoring
91	類比輸入 54 設定錯誤			X	S202
163	ATEX ETR 電流極限警告	X			
164	ATEX ETR 電流極限警報		X		
165	ATEX ETR 頻率極限警告	X			
166	ATEX ETR 頻率極限警報		X		
243	煞車晶體故障	X	X	X	
244	散熱片溫度	X	X	X	
245	散熱片感測器		X	X	
246	功率卡電源			X	
247	溫度過高		X	X	
248	PS/不合規			X	
249	散熱片溫度低	X			
250	新的備份零件			X	
251	新的類型代碼		X	X	

Table 9.1 警報/警告代碼清單

(X) 視參數而定

1) 無法透過 14-20 Reset Mode 自動復歸

跳脫是出現警報時產生的動作。跳脫會使馬達自由旋轉，可藉由按下 [Reset] 或藉由數位輸入 (參數群組 5-1* [1]) 來復歸。原先引起警報的事件是無法損壞變頻器或引起危險狀況。跳脫鎖定是在出現可能損壞變頻器或連接零件的警報時，所採取的動作。跳脫鎖定只能藉由電源關閉再開啟才能復歸。

LED 指示	
警告	黃色
警報	閃爍紅色
跳脫鎖定	黃色和紅色

Table 9.2

位元	十六進位	十進位	警報字組	警報字組 2	警告字組	警告字組 2	擴展狀態字組
警報字組擴展狀態字組							
0	00000001	1	煞車功能檢查 (A28)	服務跳脫, 讀/寫	煞車功能檢查 (W28)	保留	加減速
1	00000002	2	散熱片溫度 (A29)	服務跳脫, (保留)	散熱片溫度 (W29)	保留	AMA 執行中
2	00000004	4	接地故障 (A14)	服務跳脫, 類型代碼/備份零件	接地故障 (W14)	保留	啟動 順時針/逆時針 當 DI 選項 [12] 「或」 [13] 啟動且要求的方向與設定值符號相符時, 「可能啟動/不可能啟動」指令啟動
3	00000008	8	控制卡過熱 (A65)	服務跳脫, (保留)	控制卡過熱 (W65)	保留	減慢 減慢指令啟動, 例如透過 CTW 位元 11 或 DI
4	00000010	16	控制字組 時間止 (A17)	服務跳脫, (保留)	控制字組 時間止 (W17)		加快 加快指令啟動, 例如透過 CTW 位元 12 或 DI
5	00000020	32	過電流 (A13)	保留	過電流 (W13)	保留	回授過高 回授 > 4-57
6	00000040	64	轉矩極限 (A12)	保留	轉矩極限 (W12)	保留	回授過低 回授 < 4-56
7	00000080	128	熱敏電阻超溫 (A11)	保留	熱敏電阻超溫 (W11)	保留	輸出電流過高 電流 > 4-51
8	00000100	256	馬達 ETR 溫度過高 (A10)	保留	馬達 ETR 溫度過高 (W10)	保留	輸出電流過低 電流 < 4-50
9	00000200	512	逆變器過載 (A9)	保留	逆變器過載 (W9)	保留	輸出頻率過高 速度 > 4-53
10	00000400	1024	欠電壓 (A8)	保留	欠電壓 (W8)		輸出頻率過低 速度 < 4-52
11	00000800	2048	過電壓 (A7)	保留	過電壓 (W 7)		煞車檢查成功 k 煞車檢查失敗
12	00001000	4096	短路 (A16)	保留	低電壓警告 (W6)	保留	最大煞車 煞車容量 > 煞車容量極限 (2-12)
13	00002000	8192	浪湧故障 (A33)	保留	高電壓警告 (W5)		煞車
14	00004000	16384	主電源相位 欠相 (A4)	保留	主電源相位 欠相 (W4)		超出轉速範圍
15	00008000	32768	AMA 不正常	保留	沒有馬達 (W3)		OVC 啟用
16	00010000	65536	信號浮零故障 (A2)	保留	信號浮零故障 (W2)		交流煞車
17	00020000	131072	內部故障 (A38)	KTY 錯誤	10V 電源過低 (W1)	KTY 警告	密碼時間鎖定 超過允許的密碼輸入次數 - 時間鎖定啟動
18	00040000	262144	煞車全阻功率 (A26)	風扇故障	煞車全阻功率 (W26)	風扇警告	密碼保護 0-61 = ALL_NO_ACCESS OR BUS_NO_ACCESS OR BUS_READONLY
19	00080000	524288	馬達 U 相缺相 (A30)	ECB 故障	煞車電阻短路 (W25)	ECB 警告	設定值過高 設定值 > 4-55
20	00100000	1048576	馬達 V 相缺相 (A31)	保留	煞車晶體故障 (W27)	保留	設定值過低 設定值 < 4-54

位元	十六進位	十進位	警報字組	警報字組 2	警告字組	警告字組 2	擴展狀態字組
21	00200000	2097152	馬達 W 相缺相 (A32)	保留	速度限制 (W49)	保留	操作器設定值 設定值位置 = REMOTE -> 按下 Auto on 且啟動
22	00400000	4194304	Fieldbus 故障 (A34)	保留	Fieldbus 故障 (W34)	保留	保護模式
23	00800000	8388608	24 V 電源過低 (A47)	保留	24 V 電源過低 (W47)	保留	未使用
24	01000000	16777216	主電源故障 (A36)	保留	主電源故障 (W36)	保留	未使用
25	02000000	33554432	1.8V 電源過低 (A48)	保留	電流限制 (W59)	保留	未使用
26	04000000	67108864	煞車電阻短路 (A25)	保留	散熱片溫度低 (W66)	保留	未使用
27	08000000	134217728	煞車晶體故障 (A27)	保留	電壓限制 (W64)	保留	未使用
28	10000000	268435456	選項內容變更 (A67)	保留	編碼器丟失 (W90)	保留	未使用
29	20000000	536870912	變頻器初始化 (A80)	回授故障 (A61 , A90)	回授故障 (W61 , W90)		未使用
30	40000000	1073741824	安全停機 (A68)	PTC 1 安全停機 (A71)	安全停機 (W68)	PTC 1 安全停機 (W71)	未使用
31	80000000	2147483648	機械煞車過低 (A63)	危險故障 (A72)	擴展狀態字組		未使用

Table 9.3 警報字組、警告字組和擴展狀態字組說明

警報字組、警告字組和擴展狀態字組可經由串列總線或診斷用的選項 Fieldbus 來讀取。請同時參閱 16-94 Ext. Status Word。

9.1.2 警告/警報訊息 - 變頻器

警告 1, 10V 電源過低

控制卡的電源電壓低於端子 50 的 10 V。
從終端 50 斷開一些負載，因為 10 V 電源已經過載。最大電流為 15 mA，最小電阻為 590 Ω。

連接的電位器若發生短路或電位器配線不當都可能造成這種結果。

疑難排解： 從端子 50 移除佈線。如果警告清除，表示用戶的配線方式有問題。如果警告沒有清除，請更換控制卡。

警告/警報 2, 類比訊號斷訊故障

唯有當使用者在 *6-01 Live Zero Timeout Function* 中為其進行設定以後，此警告或警報才會出現。類比輸入之一的信號數比為該輸入所設定的最小值的 50% 還少。配線發生斷裂或因故障裝置發出信號都有可能造成這種狀況。

疑難排解：

檢查所有類比輸入端子的連線狀況。信號的控制卡端子 53 與 54、共用端子 55。信號的 MCB 101 端子 11 與 12、共用端子 10。信號的 MCB 109 端子 1、3、5 與共用端子 2、4、6)。

檢查變頻器設定與開關設定是否符合類比信號類型。

執行輸入端子信號測試。

警告/警報 3, 無馬達

沒有馬達連接到變頻器的輸出端。唯有當使用者在 *1-80 Function at Stop* 中為其進行設定以後，此警告或警報才會出現。

疑難排解： 檢查變頻器與馬達之間的連線狀況。

警告/警報 4, 電源缺相

電源端少了一相，或主電源電壓不平衡過高。如果變頻器上的輸入整流器發生故障，也會出現這個訊息。選項是在 *14-12 Function at Mains Imbalance* 中進行程式設定的。

疑難排解： 檢查變頻器的電源電壓和電源電流

警告 5, 直流電路電壓過高

中間電流電壓 (DC) 高於高電壓警告限制。此限制會依變頻器的電壓級別而定。變頻器仍在有效使用中。

警告 6, 低電壓警告

中間電流電壓 (DC) 低於低電壓警告限制。此限制會依變頻器的電壓級別而定。變頻器仍在有效使用中。

警告/警報 7, 過電壓

如果中間電路電壓超過極限，變頻器在一段時間之後就會跳脫。

疑難排解：

連接一個煞車電阻器

延長加減速時間

變更加減速類型

啟動功能 *2-10 Brake Function*

增加 *14-26 Trip Delay at Inverter Fault*

警告/警報 8, 欠電壓

如果中間電路電壓 (DC) 降到低電壓的極限以下，變頻器會檢查是否連接了 24 V 備份電源。如果未連接 24 V 備份電源，變頻器將在指定的延遲時間後跳脫。延遲時間會隨著裝置大小而異。

疑難排解：

檢查輸入電壓是否與變頻器電壓相符。

執行輸入電壓測試

執行慢速充電與整流器電路測試

警告/警報 9, 逆變器超載

變頻器即將因過載而斷開 (電流過高的時間過久)。逆變器的電子熱保護的計數器會在 98% 時發出警告，在 100% 時跳脫，同時發出警報。在計數器低於 90% 時，變頻器才能復歸。

發生本故障是因為變頻器超載超過 100% 的時間太久。

疑難排解：

請比較 LCP 控制鍵上顯示的輸出電流與變頻器的額定電流。

請比較 LCP 控制鍵上顯示的輸出電流與測量的馬達電流。

在控制鍵上顯示變頻器熱負載並監測該值。當以高於變頻器的連續電流額定值執行時，計數器值應該增加。當以低於變頻器的連續電流額定值，計數器值應該減少。

注意：若需要高載波頻率，請參閱設計指南中的額定值降低章節以獲得詳細資訊。

警告/警報 10, 馬達過載溫度

根據電子熱保護功能 (ETR)，馬達已經過熱。請選擇當計數器在 *1-90 Motor Thermal Protection* 中達到 100% 時，變頻器是要發出警告還是警報。發生本故障是因為變頻器超載超過 100% 的時間太久。

疑難排解：

請檢查馬達是否過熱。

馬達是否出現機械超載

馬達 *1-24 Motor Current* 是否正確設定。

1-20 Motor Power [kW] 到 *1-25 Motor Nominal Speed* 的馬達資料已正確設定。

1-91 Motor External Fan 的設定值

在 *1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* 中執行 AMA。

警告/警報 11, 馬達熱敏電阻溫度過高

熱敏電阻或熱敏電阻連接已經斷開。請選擇當計數器在 *1-90 Motor Thermal Protection* 中達到 100% 時，變頻器是要發出警告還是警報。

疑難排解：

請檢查馬達是否過熱。

檢查馬達是否出現機械超載。

檢查端子 53 (或 54) (類比電壓輸入) 與端子 50 (+10 V 電源) 之間，或端子 18 或 19 (僅限數位輸入 PNP) 與端子 50 之間的熱敏電阻是否正確連接。

如果使用 KTY 感測器，檢查端子 54 和 55 之間的連接是否正確。

如果使用溫控開關或熱敏電阻，請檢查 1-93 *Thermistor Resource* 的設定與感測器配線是否相符。

如果使用 KTY 感測器，請檢查 1-95 *KTY Sensor Type*、1-96 *KTY Thermistor Resource* 及 1-97 *KTY Threshold level* 的設定與感測器配線是否相符。

警告/警報 12，轉矩極限

轉矩高於 4-16 *Torque Limit Motor Mode* (馬達作業中) 的值，或轉矩高於 4-17 *Torque Limit Generator Mode* (再生操作中) 的值。14-25 *Trip Delay at Torque Limit* 可用於將只發出警告的條件，變成發出警告後再發出警報這種條件。

警告/警報 13，過電流

超過逆變器的尖峰電流極限 (約為額定電流的 200%)。警告將持續約 1.5 秒，然後變頻器就會跳脫，同時發出警報。如果選取了機械煞車控制，可從外部復歸跳脫。

疑難排解：

衝擊負載或很快地將高慣性負載加速可能會造成這種故障的情況。

關閉變頻器。檢查馬達轉軸是否可以轉動。

檢查馬達規格是否與變頻器相符。

1-20 *Motor Power [kW]* 到 1-25 *Motor Nominal Speed* 的錯誤馬達資料。

警報 14，接地 (地線) 故障

有輸出相位對大地放電，可能是在變頻器和馬達之間的電纜線內，或在馬達本身之內。

疑難排解：

關閉變頻器並解決接地故障問題。

以高阻計測量馬達引線與馬達到地線的電阻值，以檢查馬達內部是否出現地線故障。

執行電流感測器測試。

警報 15，硬體不符

一個安裝的選項無法以當前的控制卡硬體或軟體操作。

請記錄以下參數的值並與您的 Danfoss 供應商聯絡：

15-40 *FC Type*

15-41 *Power Section*

15-42 *Voltage*

15-43 *Software Version*

15-45 *Actual Typecode String*

15-49 *SW ID Control Card*

15-50 *SW ID Power Card*

15-60 *Option Mounted*

15-61 *Option SW Version*

警報 16，短路

馬達內或馬達端子上發生短路。

關閉變頻器並解決短路問題。

警告/警報 17，控制字組時間止

到變頻器的通訊終止。

在 8-04 *Control Word Timeout Function* 「未」設為「關閉」時才有這個警告。

如果 8-04 *Control Word Timeout Function* 設為 *停機* 和 *跳脫*，則會先出現警告，然後變頻器減速到跳脫為止，同時發出警報。

疑難排解：

檢查串列通訊電纜線上的連線情況。

增加 8-03 *Control Word Timeout Time*

檢查通訊設備的操作狀況。

確認是否根據 EMC 要求正確安裝。

警告 22，起重應用機械煞車：

報表值會顯示其種類。

0 = 在時間截止之前，未達轉矩設定值。

1 = 在時間截止之前，沒有任何煞車回授。

警告 23，內部風扇故障

風扇警告功能是一項額外的保護功能，可以檢查風扇是否運轉或安裝。風扇警告功能可以在 14-53 *Fan Monitor* 當中停用 ([0] 無效)。

針對 D、E 與 F 機架變頻器，已進行風扇調節電壓的監控。

疑難排解：

檢查風扇電阻值。

檢查慢速充電保險絲。

警告 24，外部風扇故障

風扇警告功能是一項額外的保護功能，可以檢查風扇是否運轉或安裝。風扇警告功能可以在 14-53 *Fan Monitor* 當中停用 ([0] 無效)。

針對 D、E 與 F 機架變頻器，已進行風扇調節電壓的監控。

疑難排解：

檢查風扇電阻值。

檢查慢速充電保險絲。

警告 25，煞車電阻短路

在操作時會監控煞車電阻器。如果發生短路，煞車功能會中斷，警告也會出現。變頻器仍能運作，但是沒有煞車功能。關閉變頻器並更換煞車電阻器 (請參閱 2-15 *Brake Check*)。

警告/警報 26，煞車全阻功率

傳輸到煞車電阻器的功率的計算：是以煞車電阻器的電阻值和中間電路電壓為基準，以過去 120 秒的平均值，計算成百分數。當耗散的煞車容量超過 90% 時，就會出現警告。如果在 2-13 *Brake Power Monitoring* 中選取了 *跳脫* [2]，則當耗散的煞車容量超過 100% 時，變頻器將斷開，同時發出這個警報。

CAUTION

如果煞車電晶體發生短路，會產生大量電力傳送到煞車電阻器的危險性。

警告/警報 27，煞車斷路器故障

在操作時會監控煞車電晶體，如果發生短路，就會中斷煞車功能並顯示警告。變頻器仍將能夠運行，但由於煞車電晶體發生短路，即使煞車電阻器沒有作用也會有大量電力傳送到煞車電阻器。

關閉變頻器並移開煞車電阻器。

萬一煞車電阻過熱，此警報/警告也可能發生。端子 104 至 106 可作為煞車電阻使用。Klixon 輸入，參閱「煞車電阻溫度開關」章節。

警告/警報 28，煞車檢查失敗

煞車電阻故障：煞車電阻迄未連接也沒有作用。

檢查 2-15 Brake Check。

警報 29 散熱片溫度

已經超過散熱片的最大溫度。直到散熱片的溫度低於已定義的散熱片溫度，才會復歸溫度故障。跳脫與復歸點會因變頻器的電源規格而異。

疑難排解：

- 環境溫度過高。
- 馬達電纜線過長。
- 變頻器上下的間隙錯誤。
- 髒汙的散熱片。
- 變頻器周圍的氣流受阻。
- 損壞的散熱片風扇。

對於 D、E 與 F 機架大小，此警報係根據安裝於 IGBT 模組內部之散熱片感測器所測得的溫度。對於 F 機架變頻器，整流器模組中的熱感測器亦會觸發此警報。

疑難排解：

- 檢查風扇電阻值。
- 檢查慢速充電保險絲。
- IGBT 熱感測器。

警報 30，馬達 U 相缺相

變頻器與馬達之間的馬達 U 相缺相。

關閉變頻器並檢查馬達 U 相。

警報 31，馬達 V 相缺相

變頻器和馬達之間的馬達 V 相缺相。

關閉變頻器並檢查馬達 V 相。

警報 32，馬達 W 相缺相

變頻器和馬達之間的馬達 W 相缺相。

關閉變頻器並檢查馬達 W 相。

警報 33，浪湧故障

在短時間之內發生太多次的上電。讓裝置冷卻到操作溫度。

警告/警報 34，Fieldbus 通訊故障

通訊選項卡上的 Fieldbus 沒有作用。

警告/警報 36，主電源故障

本警告 / 警報僅在失去進入變頻器的輸入電壓且 14-10 Mains Failure 「沒有」設定為 OFF (關) 時有效。檢查變頻器的保險絲。

警報 38，內部故障

可能需要聯絡您的 Danfoss 供應商。某些典型的警告訊息：

0	串列埠無法初始化。嚴重的硬體故障
256-258	電源 EEPROM 數據有缺陷或太舊
512	控制卡 EEPROM 數據有缺陷或太舊
513	讀取 EEPROM 數據時通訊時間截止
514	讀取 EEPROM 數據時通訊時間截止
515	應用導向的控制無法識別 EEPROM 數據
516	無法寫入 EEPROM，原因是正在執行寫入指令
517	寫入指令時間截止
518	EEPROM 故障
519	在 EEPROM 中有遺失或無效的條碼數據
783	參數值超出上/下限
1024-1279	無法送出必須送出的 cantelegram
1281	數位信號處理器閃爍時間截止
1282	電源微軟體版本不符
1283	電源 EEPROM 數據版本不符
1284	無法讀取數位信號處理器軟體版本
1299	插槽 A 選項軟體版本太舊
1300	插槽 B 選項軟體版本太舊
1301	插槽 C0 選項軟體版本太舊
1302	插槽 C1 選項軟體版本太舊
1315	插槽 A 中的選項軟體不被支援 (不允許)
1316	插槽 B 中的選項軟體不被支援 (不允許)
1317	插槽 C0 中的選項軟體不被支援 (不允許)
1318	插槽 C1 中的選項軟體不被支援 (不允許)
1379	在計算平台版本時，選項 A 並未回應。
1380	在計算平台版本時，選項 B 並未回應。
1381	在計算平台版本時，選項 C0 並未回應。
1382	在計算平台版本時，選項 C1 並未回應。
1536	在應用導向的控制中登錄了一項例外。程式除錯資訊寫入 LCP
1792	DSP 監控器啟用。電力零件數據的馬達導向控制數據的程式除錯資訊沒有正確傳輸
2049	電源數據重新啟動
2064-2072	H081x：插槽 x 中的選項已經重新啟動
2080-2088	H082x：插槽 x 中的選項已發出上電等待
2096-2104	H083x：插槽 x 中的選項已發出合規的上電等待
2304	無法讀取電源 EEPROM 中的任何資料
2305	電源裝置的軟體版本資訊缺少
2314	電源裝置的電力裝置資料缺少
2315	電源裝置的軟體版本資訊缺少
2316	電源裝置的 io_statepage 缺少

2324	在上電時功率卡的配置被判定為錯誤
2325	使用主電源時，功率卡停止通訊
2326	在功率卡登錄延遲後功率卡的配置被判定為錯誤
2327	有太多的功率卡位置已經登錄為「目前存在」
2330	功率卡之間的功率大小資訊不相符
2561	DSP 與 ATACD 之間無任何通訊
2562	從 ATACD 至 DSP 無任何通訊 (狀態執行中)
2816	堆疊溢位元控制卡模組
2817	排定器慢速工作
2818	快速工作
2819	參數執行緒：
2820	LCP 堆疊溢位
2821	串列埠溢位
2822	USB 埠溢位
2836	cfListMemPool 太小
3072-5122	參數值超出限制範圍
5123	插槽 A 中的選項：與控制卡硬體不相容的硬體
5124	插槽 B 中的選項：與控制卡硬體不相容的硬體
5125	插槽 C0 中的選項：與控制卡硬體不相容的硬體
5126	插槽 C1 中的選項：與控制卡硬體不相容的硬體
5376-6231	記憶體不足

Table 9.4

警報 39，散熱片感測器

散熱片溫度感測器無回授。

功率卡上沒有來自 IGBT 熱感測器的信號。問題可能出在功率卡、閘極驅動器卡或功率卡與閘極驅動器卡之間的帶狀電纜上。

警告 40，過載 T27

檢查端子 27 的負載或移除短路的連線。檢查 5-00 Digital I/O Mode 與 5-01 Terminal 27 Mode。

警告 41，過載 T29

檢查端子 29 的負載或移除短路的連線。檢查 5-00 Digital I/O Mode 與 5-02 Terminal 29 Mode。

警告 42，過載 X30/6 或過載 X30/7

針對 X30/6，檢查端子 X30/6 的負載或移除短路的連線。檢查 5-32 Term X30/6 Digi Out (MCB 101)。

針對 X30/7，檢查端子 X30/7 的負載或移除短路的連線。檢查 5-33 Term X30/7 Digi Out (MCB 101)。

警報 46，電力卡電源

電力卡的電源超出範圍。

功率卡上的開關模式電源 (SMPS) 會產生三種電源：24 V、5 V、+/- 18 V。以 MCB 107 選項的 24 V DC 供電時，只有 24 V 與 5 V 電源會受到監控。以三相主電源電壓啟動時，所有三個電源都會受到監控。

警告 47，24V 電源過低

24 V DC 是在控制卡上測量的。外接的 24 V DC 備份電源可能過載，否則，請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警告 48，1.8 V 電源過低

控制卡上所使用的 1.8 V 直流電源超過極限。電源是在控制卡上測量的。

警告 49，速度限制

轉速不在 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] 和 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] 內規定的範圍之內。

警報 50，AMA 校準失敗

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 51，AMA 檢查 Unom 與 Inom

馬達電壓、馬達電流和馬達功率的設定大概有錯。請檢查設定。

警報 52，AMA Inom 過低

馬達電流過低。請檢查設定。

警報 53，AMA 馬達過大

馬達過大，AMA 無法執行。

警報 54，AMA 馬達過小

馬達過大，AMA 無法執行。

警報 55，AMA 參數超出

所發現的馬達參數值不在可接受的範圍內。

警報 56，用戶中斷 AMA

AMA 已被使用者中斷。

警報 57，AMA 暫停

嘗試再度啟動 AMA 幾次，直到可執行 AMA 為止。請注意，重複執行可能會讓馬達加溫到電阻值 R_s 和 R_r 會增加的程度。不過在大多數情況下都不必在意。

警報 58，AMA 內部故障

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警告 59，電流限制

電流高於 4-18 Current Limit 中的值。

警告 60，外部互鎖

外部互鎖已經啟動。要繼續正常操作，則在已設定外部互鎖的端子加上 24 V DC 的電壓，然後將變頻器復歸 (透過串列通訊、數位 I/O 或按下 LCP 上的 [Reset])。

警告 61，追蹤誤差

在計算的馬達轉速以及回授裝置的轉速測量值之間的誤差已被偵測出。「警告/警報/停用」功能已在 4-30 Motor Feedback Loss Function 當中設定；誤差設定值已在 4-31 Motor Feedback Speed Error 當中設定；而允許的誤差時間已在 4-32 Motor Feedback Loss Timeout 當中設定。在試運行程序中，這些功能可能生效。

警告 62，輸出頻率最大極限

輸出頻率大於設定值。4-19 Max Output Frequency

警告 64，電壓限制

負載和速度的組合要求的馬達電壓比實際的直流電壓還要高。

警告/警報/跳脫 65，控制卡過熱

控制卡過熱：控制卡的斷開溫度為 80° C。

警告 66，散熱片溫度過低

此警報係根據 IGBT 模組中的溫度感測器而發出。

疑難排解：

散熱片的溫度量測值為 0°C，這可能表示溫度感測器有缺陷，導致風扇速度會增加到最大值。IGBT 與閘極驅動器卡之間的感測器電線若中斷則會出現警告。請同時檢查 IGBT 熱感測器。

警報 67，選項模組內容變更

在上次關閉電源之後，一個或以上的選項已經被加上或移除。

警報 68，安全停機生效

安全停機已啟動生效。要繼續正常操作，請在端子 37 上加上 24 V DC 的電壓，然後發出復歸信號（透過總線、數位 I/O 或按下 [Reset]）。請參閱 5-19 Terminal 37 Safe Stop。

警報 69，電力卡溫度

功率卡上的溫度感測器不是過熱就是過冷。

疑難排解：

檢查門風扇的運作狀況。

檢查門風扇的過濾器是否阻塞。

檢查纜線固定頭板是否正確安裝於 IP 21 與 IP 54 (NEMA 1 與 NEMA 12) 變頻器上。

警報 70，FC 設定不合規

控制卡與電力卡的實際組合不合規定。

警告/警報 71，PTC 1 安全停機

安全停機已經從 MCB 112 PTC 熱敏電阻卡啟動（馬達過熱）。當 MCB 112 再次施加 24 V DC 至 T-37 時（當馬達溫度達到可接受的程度），以及當 MCB 112 的數位輸入功能被停用時，將恢復正常操作。當此發生時，必須送出復歸信號（透過串列通訊、數位 I/O 或按 LCP 上的 [Reset]）。請注意，若啟用自動重新啟動，則馬達可能會在故障清除後隨即啟動。

警報 72，危險故障

安全停機並跳脫。安全停機與 MCB 112 PTC 熱敏電阻卡的數位輸入有不預期的信號等級。

警告/警報 73，安全停機自動重新啟動

安全停機。請注意，若啟用自動重新啟動，則馬達可能會在故障清除後隨即啟動。

警告 76，功率單位設定

需要的功率單位數目與偵測到的使用中功率單位數目不符。

疑難排解：

若模組功率卡內的特定功率數據與剩下的變頻器不符，在更換 F 機架模組時將會發生問題。請確認備份零件及其功率卡的零件編號是正確的。

警告 77，降低功率模式：

本警告顯示變頻器正在降低功率的模式下操作（即低於逆變器章節所允許的數值）。當設定以較少的逆變器執行變頻器時，本警告將在關閉電源再開啟電源時產生，並持續保持開啟。

警報 79，合規的電力元件組態

標度卡零件編號不正確或未安裝。功率卡上的 MK102 連接器也無法安裝。

警報 80，變頻器出廠值

在手動復歸之後，參數設定值被初始化成為出廠設定值。

警告 81，CSIV 損壞：

CSIV 有語法上的錯誤。

警告 82，CSIV 參數錯誤：

CSIV 參數錯誤。

警告 85，危險故障 PB：

Profibus/Profisafe 錯誤。

警報 91，類比輸入 54 設定錯誤

當 KTY 感測器連接到類比輸入端子 54 時，開關 S202 必須在 OFF 位置（電壓輸入）設定。

警報 243，煞車 IGBT

此警報僅適用於 F 機架大小。與警報 27 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。
- 3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
- 5 = 整流器模組。

警報 244，散熱片溫度

此警報僅適用於 F 機架。與警報 29 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。
- 3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
- 5 = 整流器模組。

警報 245，散熱片感測器

此警報僅適用於 F 機架。與警報 39 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。
- 3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
- 5 = 整流器模組。

警報 246，電力卡電源

此警報僅適用於 F 機架。與警報 46 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。
- 3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
- 5 = 整流器模組。

ALARM 247，功率卡溫度

此警報僅適用於 F 機架。與警報 69 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
- 2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。

- 3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
5 = 整流器模組。

警報 248，合規的電力元件設定

此警報僅適用於 F 機架。與警報 79 相同。警報記錄中的報告值可以顯示出那個電源模組產生警報訊息：

- 1 = 左側大部分的逆變器模組。
2 = 機架大小 F2 或 F4 內的中間逆變器模組。
2 = 機架大小 F1 或 F3 內的右側逆變器模組。
3 = 機架大小 F2 或 F4 內的右側逆變器模組。
5 = 整流器模組。

警報 250，新的備份零件

電源或開關模式電源已經更換。必須在 EEPROM 當中恢復變頻器類型代碼。按照裝置上的標籤在 14-23 *Typecode Setting* 中選擇正確的類型代碼。請記得選擇「儲存至 EEPROM」以完成動作。

警報 251，新的類型代碼

變頻器已經有新的類型代碼。

9.2 警報與警告 - 濾波器 (左 LCP)**NOTE**

本節將介紹濾波器側邊 LCP 的警告與警報。有關變頻器的警告與警報，請參閱上一節

警告或警報係透過濾波器前面相關的 LED 來發出訊號，且其代碼將出現在顯示屏上。

在造成警告原因消失之前，該警告將持續有效。在某些情況之下，裝置的操作可能持續進行。警告訊息可能表示非常危險的情況，但不盡然如此。

發生警報時，裝置將會跳脫。一旦造成警報的原因已經改正，您必須將警報復歸以重新啟動操作。

您可使用四種方式來進行復歸：

1. 使用 LCP 操作控制器上的 [Reset] 鍵。
2. 使用「復歸」功能的數位輸入。
3. 使用串列通訊/選項的 Fieldbus。
4. 使用 [Auto Reset] 功能來自動復歸。請參閱 VLT@主動型濾波器 AAF 00x 操作說明書，MG90VXY 中的 14-20 *Reset Mode*。

NOTE

在使用 LCP 上的 [Reset] 鍵來手動復歸之後，必須按下 [Auto On] 或 [Hand On] 鍵來重新啟動裝置。

如果無法復歸警報，其原因可能是警報肇因仍未更正，或該警報已被跳脫鎖定了 (請亦參考下頁的表格)。

被跳脫鎖定的警報可提供額外的保護，即必須先關閉主電源才能復歸警報。再度開啟後，裝置就不再被鎖定，且一旦肇因被更正後，即可按照上述方式復歸。

對於不是被跳脫鎖定的警報，可使用 14-20 *Reset Mode* 中的自動復歸功能來執行復歸 (警告：有可能產生自動喚醒的情形！)。

如果下頁表格中的某個代碼標示有警告和警報，則表示警告發生在警報之前；或者表示可以指定當特定故障發生時，是要顯示警告或是警報。

No.	說明	警告	警報/跳脫	警報/跳脫鎖定	參數設定值
1	10 V 電源過低	X			
2	信號浮零故障	(X)	(X)		6-01
4	電源缺相		X		
5	高電壓警告	X			
6	低電壓警告	X			
7	過電壓	X	X		
8	欠電壓	X	X		
13	過電流	X	X	X	
14	地線故障	X	X	X	
15	硬體不符		X	X	
16	短路		X	X	
17	控字組時間止	(X)	(X)		8-04
23	內部風扇故障	X			
24	外部風扇故障	X			14-53
29	散熱片溫度	X	X	X	
33	浪湧故障		X	X	
34	Fieldbus/故障	X	X		
35	選項故障	X	X		

No.	說明	警告	警報/跳脫	警報/跳脫鎖定	參數設定值
38	內部故障				
39	散熱片感測器		X	X	
40	過載 T27	(X)			5-00, 5-01
41	過載 T29	(X)			5-00, 5-02
42	過載 X30/6	(X)			5-32
42	過載 X30/7	(X)			5-33
46	功率卡電源		X	X	
47	24 V 電源過低	X	X	X	
48	1.8 V 電源過低		X	X	
65	控制卡過熱	X	X	X	
66	散熱片溫度低	X			
67	選項內容變更		X		
68	安全停機生效		X ¹⁾		
69	溫度過高		X	X	
70	FC 設定不合規			X	
72	危險故障			X ¹⁾	
73	停機自動重啟				
76	功率單位設定	X			
79	PS/不合規		X	X	
80	變頻器出廠值		X		
244	散熱片溫度	X	X	X	
245	散熱片感測器		X	X	
246	功率卡電源		X	X	
247	溫度過高		X	X	
248	PS/不合規		X	X	
250	新的備份零件			X	
251	新的類型代碼		X	X	
300	主電源接觸器故障			X	
301	SC 接觸器 故障			X	
302	電容器 過電流	X	X		
303	電容器 接地故障	X	X		
304	直流過電流	X	X		
305	主/頻率 極限		X		
306	補償極限	X			
308	電阻溫度	X		X	
309	主/接地故障	X	X		
311	開關 端子 極限		X		
312	CT 範圍		X		
314	自動 CT 中斷		X		
315	自動 CT 錯誤		X		
316	CT 位置誤差		X		
317	CT 極性錯誤		X		
318	CT 比率錯誤		X		

Table 9.5 警報/警告代碼清單

跳脫是出現警報時產生的動作。跳脫會使馬達自由旋轉，可藉由按下 [Reset] 或藉由數位輸入 (參數 5-1* [1]) 來復歸。原先引起警報的事件是無法損壞變頻器或引起危險狀況。跳脫鎖定是在出現可能損壞變頻器或連接零件的警報時，所採取的動作。跳脫鎖定只能藉由電源關閉再開啟才能復歸。

LED 指示	
警告	黃色
警報	閃爍紅色
跳脫鎖定	黃色和紅色

Table 9.6

警報字組與擴展狀態字組					
位元	十六進位	十進位	警報字組	警告字組	擴展狀態字組
0	00000001	1	接觸器 故障	保留	保留
1	00000002	2	散熱片溫度	散熱片溫度	自動 CT 運轉
2	00000004	4	接地故障	接地故障	保留
3	00000008	8	控制卡過熱	控制卡過熱	保留
4	00000010	16	控制字組 時間止	控制字組 時間止	保留
5	00000020	32	過電流	過電流	保留
6	00000040	64	SC 接觸器 故障	保留	保留
7	00000080	128	電容器 過電流	電容器 過電流	保留
8	00000100	256	電容器 接地故障	電容器 接地故障	保留
9	00000200	512	逆變器過載	逆變器過載	保留
10	00000400	1024	欠電壓	欠電壓	保留
11	00000800	2048	過電壓	過電壓	保留
12	00001000	4096	短路	低電壓警告	保留
13	00002000	8192	浪湧故障	高電壓警告	保留
14	00004000	16384	主電源相位 欠相	主電源相位 欠相	保留
15	00008000	32768	自動 CT 錯誤	保留	保留
16	00010000	65536	保留	保留	保留
17	00020000	131072	內部故障	10V 電源過低	密碼時間鎖定
18	00040000	262144	直流過電流	直流過電流	密碼保護
19	00080000	524288	電阻溫度	電阻溫度	保留
20	00100000	1048576	主/接地故障	主/接地故障	保留
21	00200000	2097152	開關 端子 極限	保留	保留
22	00400000	4194304	Fieldbus 故障	Fieldbus 故障	保留
23	00800000	8388608	24 V 電源過低	24V 電源過低	保留
24	01000000	16777216	CT 範圍	保留	保留
25	02000000	33554432	1.8V 電源過低	保留	保留
26	04000000	67108864	保留	散熱片溫度低	保留
27	08000000	134217728	自動 CT 中斷	保留	保留
28	10000000	268435456	選項內容變更	保留	保留
29	20000000	536870912	裝置出廠值	裝置出廠值	保留
30	40000000	1073741824	安全停機	安全停機	保留
31	80000000	2147483648	主/頻率 極限	擴展狀態字組	保留

Table 9.7 警報字組、警告字組和擴展狀態字組說明

警報字組、警告字組和擴展狀態字組可經由串列總線或用於診斷的 Fieldbus 選項來讀取。請同時參閱 16-90 Alarm Word、16-92 Warning Word 與 16-94 Ext. Status Word。「保留」是指不保證位元會成為任何特定的值。不應將保留的位元用於任何用途。

9.2.1 故障訊息 - 主動型濾波器

警告 1, 10V 電源過低

控制卡的電源電壓低於端子 50 的 10 V。
從終端 50 斷開一些負載，因為 10 V 電源已經過載。最大電流為 15 mA，最小電阻為 590 Ω。

警告/警報 2, 類比訊號斷訊故障

端子 53 或 54 上的信號不到在參數 6-10、6-12、6-20 或 6-22 中分別設定的值的 50%。

警告/警報 4, 電源缺相

電源端少了一相，或主電源電壓不平衡過高。

警告 5, 直流電路電壓過高

中間電路電壓 (DC) 高於高電壓警告限制。此裝置仍在活動中。

警告 6, 低電壓警告

中間電路電壓 (DC) 低於控制系統的欠電壓極限。此裝置仍在活動中。

警告/警報 7, 過電壓

如果中間電路電壓超過極限，裝置將會跳脫。

警告/警報 8, 欠電壓

若中間電路電壓 (DC) 降到電壓不足極限以下，濾波器會檢查是否連接了 24 V 備份電源。若否，裝置將跳脫。請檢查主電源電壓與銘牌規格是否相符。

警告/警報 13, 過電流

已超過裝置的電流極限。

警報 14, 接地 (地線) 故障

IGBT 電流傳感器的總和電流不等於零。請檢任何相至地線的電阻值具有低的數值。務必檢查主電源接觸器前後兩者數值。也務必確認 IGBT 電流傳感器、連接電纜線與接頭皆正常。

警報 15, 未完成 硬體

一個安裝的選項未被當前的控制卡處理 (硬體/軟體)。

警報 16, 短路

輸出短路。關閉裝置並修正錯誤。

警告/警報 17, 控制字組時間止

與裝置沒有通訊。

在 8-04 Control Word Timeout Function 「未」設為「關閉」時才有這個警告。

可能的改正方式：增加 8-03 Control Word Timeout Time。

操作 8-04 Control Word Timeout Function

警告 23, 內部風扇故障

由於硬體的缺陷或未安裝風扇，內部風扇已經故障。

警告 24, 外部風扇故障

由於硬體的缺陷或未安裝風扇，外部風扇已經故障。

警報 29 散熱片溫度

已經超過散熱片的最大溫度。直到散熱片的溫度低於已定義的散熱片溫度，才會復歸溫度故障。

警報 33, 浪湧故障

檢查是否連接了 24 V DC 外部電源。

警告/警報 34, Fieldbus 通訊故障

通訊選項卡上的 Fieldbus 沒有作用。

警告/警報 35, 選項故障：

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 38, 內部故障

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 39, 散熱片感測器

散熱片溫度感測器無回授。

警告 40, 過載 T27

檢查端子 27 的負載或移除短路的連線。

警告 41, 過載 T29

檢查端子 29 的負載或移除短路的連線。

警告 42, 過載 X30/6 或過載 X30/7

針對 X30/6，檢查端子 X30/6 的負載或移除短路的連線。

針對 X30/7，檢查端子 X30/7 的負載或移除短路的連線。

警告 43, 外部 電源選項

選項上的 24 V DC 外部電源電壓無效。

警報 46, 電力卡電源

電力卡的電源超出範圍。

警告 47, 24V 電源過低

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警告 48, 1.8 V 電源過低

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警告/警報/跳脫 65, 控制卡過熱

控制卡過熱：控制卡的斷開溫度為 80° C。

警告 66, 散熱片溫度過低

此警報係根據 IGBT 模組中的溫度感測器而發出。

疑難排解：

散熱片的溫度量測值為 0° C，這可能表示溫度感測器有缺陷，導致風扇速度會增加到最大值。IGBT 與閘極驅動器卡之間的感測器電線若中斷則會出現警告。請同時檢查 IGBT 熱感測器。

警報 67, 選項模組內容變更

在上次關閉電源之後，一個或以上的選項已經被加上或移除。

警報 68, 安全停機生效

安全停機已啟動生效。要繼續正常操作，請在端子 37 上加上 24 V DC 的電壓，然後發出復歸信號 (透過總線、數位 I/O 或按下 [Reset])。請參閱 5-19 Terminal 37 Safe Stop。

警報 69, 電力卡溫度

功率卡上的溫度感測器不是過熱就是過冷。

警報 70, FC 設定不合規

控制卡與電力卡的實際組合不合規定。

警告 73, 安全停機自動啟動

安全停機。請注意，若啟用自動重新啟動，則馬達可能會在故障清除後隨即啟動。

警告 77, 降低功率模式：

本警告顯示變頻器正在降低功率的模式下操作 (即低於逆變器章節所允許的數值)。當設定以較少的逆變器執行變頻器時，本警告將在關閉電源再開啟電源時產生，並持續保持開啟。

警報 79, 合規的電力元件組態

標度卡零件編號不正確或未安裝。功率卡上的 MK102 連接器也無法安裝。

警報 80, 裝置出廠值

在手動復歸之後, 參數設定值被初始化成為出廠設定值。

警報 244, 散熱片溫度

回報值會顯示警報來源 (從左邊開始):

1-4 逆變器

5-8 整流器

警報 245, 散熱片感測器

散熱片感測器無回授。回報值會顯示警報來源 (從左邊開始):

1-4 逆變器

5-8 整流器

警報 246, 電力卡電源

功率卡上的電源超出範圍。回報值會顯示警報來源 (從左邊開始):

1-4 逆變器

5-8 整流器

ALARM 247, 功率卡溫度

功率卡過熱。回報值會顯示警報來源 (從左邊開始):

1-4 逆變器

5-8 整流器

警報 248, 合規的電力元件設定

功率卡上的功率大小配置故障。回報值會顯示警報來源 (從左邊開始):

1-4 逆變器

5-8 整流器

警報 249, 散熱片溫度低

整流器散熱片的溫度過低。顯示溫度感測器可能有缺陷。

警報 250, 新的備份零件

電源或開關模式電源已經更換。必須在 EEPROM 當中恢復濾波器類型代碼。按照裝置上的標籤在 14-23 *Typecode Setting* 中選擇正確的類型代碼。請記得選擇「儲存至 EEPROM」以完成動作。

警報 251, 新的類型代碼

濾波器具有新的類型代碼。

警報 300, 主電源接觸器 故障

主電源接觸器的回授, 與所允許之時間範圍內的期望值不符。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 301, SC 接觸器 故障

慢速充電接觸器的回授, 與所允許之時間範圍內的期望值不符。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 302, 電容器 過電流

已透過 AC 電容器偵測到過多的電流。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 303, 電容器 接地故障

已透過 AC 電容器電流偵測到接地故障的情形。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 304, DC 過電流

已透過直流電路電容貯電模組偵測到過多的電流。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 305, 主電源頻率 極限

主電源頻率在限制範圍之外。請確認主電源頻率已在產品規範內。

警報 306, 補償極限

所需的補償電流超出裝置的能力範圍。裝置以全補償運轉。

警報 308, 電阻溫度

偵測到過高的電阻散熱片溫度。

警報 309, 主電源接地故障

在主電源電流中偵測到地線故障的情形。檢查主電源是否出現短路與電流漏電的情形。

警報 310, RTDC 緩衝滿

請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 311, 開關 端子 極限

裝置的平均載波頻率超過極限。請確認 300-10 *Active Filter Nominal Voltage* 和 300-22 *CT Nominal Voltage* 已正確設定。若是, 則請聯繫您的 Danfoss 供應商。

警報 312, CT 範圍

偵測到電流轉換器的測量極限。確認使用的 CT 是正確的比率。

警報 314, 自動 CT 中斷

用戶中斷自動 CT 偵測。

警報 315, 自動 CT 錯誤

執行自動 CT 偵測時偵測到錯誤。請聯絡您的 Danfoss 供應商。

警報 316, CT 位置誤差

自動 CT 功能無法判定 CT 的正確位置。

警報 317, CT 極性錯誤

自動 CT 功能無法判定 CT 的正確極性。

警報 318, CT 比率錯誤

自動 CT 功能無法判定 CT 正確的主要額定值。

Index

<p>A</p> <p>AMA..... 52</p> <p>D</p> <p>DeviceNet..... 4</p> <p>E</p> <p>ELCB 繼電器..... 40</p> <p>EMC 預防措施..... 120</p> <p>F</p> <p>Fieldbus 連接..... 46</p> <p>G</p> <p>GLCP..... 59</p> <p>I</p> <p>IT 主電源..... 40</p> <p>K</p> <p>KTY 感測器..... 140</p> <p>L</p> <p>LCP 102..... 55</p> <p>LED..... 55</p> <p>M</p> <p>MCB 113..... 77</p> <p>MCT 10..... 60</p> <p>N</p> <p>NAMUR..... 30</p> <p>P</p> <p>PC 軟體工具..... 60</p> <p>Profibus Profibus..... 4 DP-V1..... 60</p> <p>Q</p> <p>Quick Menu..... 57</p> <p>R</p> <p>Reset..... 58</p> <p>RFI 開關..... 40</p>	<p>RS</p> <p>485..... 119</p> <p>485 總線連接..... 60</p> <p>S</p> <p>Status..... 56</p> <p>—</p> <p>一般考量事項..... 18</p> <p>串</p> <p>串列通訊..... 129</p> <p>主</p> <p>主設定表單模式..... 57</p> <p>主電抗值..... 63</p> <p>主電源 (L1、L2、L3)..... 126</p> <p>主電源連接..... 42</p> <p>以</p> <p>以步進方式..... 59</p> <p>佈</p> <p>佈線..... 31</p> <p>使</p> <p>使用 GLCP 時，快速傳輸參數設定..... 59</p> <p>保</p> <p>保護及功能..... 129</p> <p>保險絲..... 31, 43</p> <p>保險絲表..... 43</p> <p>停</p> <p>停止類別 0 (EN 60204-1)..... 8</p> <p>冷</p> <p>冷卻..... 25</p> <p>冷卻能力..... 66</p> <p>出</p> <p>出廠設定..... 59, 82</p> <p>分</p> <p>分支電路保護..... 43</p> <p>初</p> <p>初始化..... 59</p>
--	--

加		意	
加速/減速.....	48	意外啟動警告.....	6
包		手	
包含出廠時已安裝煞車斷路器選項的變頻器.....	42	手動馬達啟動器.....	30
協		拆	
協議概述.....	120	拆開.....	14
參		指	
參數值.....	125	指示燈 (LED) :	56
含		接	
含 Pilz 安全繼電器的 IEC 緊急停機.....	30	接地.....	40
啟		控	
啟動/停機.....	48	控制卡, 10 V DC 輸出.....	128
圖		控制卡, 24 V DC 輸出.....	128
圖形顯示.....	55	控制卡, RS 485 串列通訊 :	127
在		控制卡, USB 串列通訊.....	129
在高海拔時的安裝.....	6	控制卡效能.....	129
外		控制特性.....	128
外部溫度監控.....	31	控制端子.....	47
外部風扇異常電源.....	43	控制端子的輸入極性.....	51
如		控制端子的進手.....	47
如何將電腦連接到變頻器.....	60	控制電纜線.....	50, 51
如何操作圖形化 LCP (GLCP).....	55	故	
安		故障訊息 - 主動型濾波器.....	147
安全停機安裝.....	7	數	
安全注意事項.....	6	數位輸入 :	126
安全類別 3 (EN 954-1).....	8	數位輸出.....	128
定		更	
定子漏電電抗值.....	63	更改一組數字型數據值.....	58
後		更改數據.....	58
後方冷卻.....	25	更改數據值.....	59
快		更改文字值.....	58
快速表單模式.....	57	有	
		有遮罩/有保護層的電纜線.....	43
		機	
		機架大小 F 面板選項.....	30
		機械安裝.....	18

機械尺寸..... 15

機械煞車控制..... 53

正

正弦濾波器..... 32

殘

殘 餘 電 流 器

殘餘電流器..... 6

(RCD)..... 30

氣

氣流..... 25

滴

滴漏防護安裝..... 29

漏

漏電電流..... 6

煞

煞車控制..... 140

煞車電纜線..... 42

煞車電阻溫度開關..... 42

熱

熱敏電阻..... 65

狀

狀態訊息..... 55

環

環境..... 129

直

直流電路..... 139, 147

相

相對增加..... 74

空

空間..... 18

空間加熱器與溫度調節裝置..... 30

端

端子位置 - 機架大小 D13..... 19

端子扭力..... 40

符

符號..... 5

索

索引 (IND)..... 123

索引參數..... 59

絕

絕緣電阻監控器 (IRM)..... 30

網

網路連接..... 119

繼

繼電器輸出..... 75, 128

纜

纜線固定頭/導線管入口 - IP21 (NEMA 1) 與 IP54 (NEMA12).... 26

纜線長度和橫截面..... 126

脈

脈衝啟動/停機..... 48

脈衝輸入..... 127

自

自動調諧 (AMA)..... 52

自由旋轉..... 57

舉

舉吊..... 14

著

著作權、責任限制與修訂權..... 4

處

處置說明..... 10

規

規劃安裝地點..... 13

認

認證..... 5

語	言	套	件	電
1.....			62	電位器設定值..... 49
2.....			62	電報長度 (LGE)..... 121
3.....			62	電壓等級..... 126
4.....			62	電子廢棄物..... 10
警				電氣安裝..... 47, 50
警告.....			134	電源連接..... 31
警報/警告代碼清單.....			145	電線進出空間..... 18
警報與警告.....			144	電纜線的遮罩：..... 31
警報訊息.....			134	電纜線長度和橫截面積：..... 31
變				非
變頻器主電源遮罩的安裝.....			30	非 UL 認證..... 43
變頻器接收.....			13	類
負				類比輸入..... 127
負載共償.....			42	類比輸出..... 127
載				馬
載波頻率：.....			31	馬達並聯..... 53
輸				馬達保護..... 129
輸入板選項的安裝.....			29	馬達熱保護..... 54
輸出效能 (U、V、W).....			126	馬達熱保護功能..... 64
轉				馬達自動調諧 (AMA)..... 63
轉矩.....			40	馬達軸承電流..... 46
轉矩特性.....			126	馬達輸出..... 126
透				馬達銘牌..... 52
透過電位器的電壓設定值.....			49	馬達電纜線..... 41
通				
通訊選項.....			141	
遮				
遮罩的電纜線.....			41	
銘				
銘牌上的數據.....			52	
銘牌數據.....			52	
開				
開關 S201、S202 和 S801.....			52	