

Spis zawartości

1 Jak korzystać z niniejszej Dokumentacji Techniczno-Ruchowej	5
Prawa autorskie, ograniczenie odpowiedzialności oraz prawa do wprowadzania poprawek	5
2 Bezpieczeństwo	7
Instrukcja bezpieczeństwa	7
Ogólne ostrzeżenie	7
Przed przystąpieniem do naprawy	8
Warunki specjalne	8
Unikać przypadkowego rozruchu	9
Bezpieczny stop przetwornicy częstotliwości	9
Zasilanie IT	10
3 Instalacja mechaniczna	11
Pierwsze kroki	11
Montaż wstępny	12
Planowanie miejsca montażu	12
Odbiór przetwornicy częstotliwości	12
Transport i odpakowanie urządzenia	12
Podnoszenie	13
Wymiary fizyczne	15
Moc znamionowa	22
Instalacja mechaniczna	23
Położenia zacisków - rozmiar ramy D	24
Położenie zacisków - rozmiar ramy E	26
Położenie zacisków - rozmiar ramy F	30
Chłodzenie i przepływ powietrza	33
Instalacja opcji	38
Montaż zestawów kanałów chłodzących w obudowach Rittal	38
Instalacja na zewnątrz/ Zestaw NEMA 3R do obudów Rittal	41
Montaż na podstawie	42
Opcja płyty wejściowej	44
Instalacja osłony zasilania dla przetwornic częstotliwość	45
Opcje panelu dla rozmiaru ramy F	45
Opcje panelu rozmiaru ramy F	45
4 Instalacja elektryczna	49
Instalacja elektryczna	49
Podłączenie zasilania	49
Podłączenie zasilania	64

Bezpieczniki	65
Izolacja silnika	68
Prądy na łożyskach silnika	69
Prowadzenie przewodów sterowania	69
Instalacja elektryczna, Zaciski sterowania	70
Przykłady podłączenia	72
Start/Stop	72
Start/Stop impulsowy	72
Instalacja elektryczna - dodatkowa	73
Instalacja elektryczna, przewody sterownicze	73
Przełączniki S201, S202 i S801	75
Końcowe ustawienie parametrów i test	76
Złącza dodatkowe	78
Sterowanie hamulcem mechanicznym	78
Zabezpieczenie termiczne silnika	78
5 Załączniki	79
Obsługa graficznego lokalnego panelu sterowania (GLCP)	79
Obsługa numerycznego LCP (NLCP)	84
Wskazówki i sekrety	88
6 Sposób programowania	91
Tryb Szybkie menu	93
Zestawy parametrów funkcji	100
Listy parametrów	130
Struktura głównego menu	130
0-** Praca i wyświetlacz	131
1-** Obciążenie / Silnik	133
2-** Hamulce	134
3-** Wartość zadana/Czas rozpędzenia/zatrzymania	135
4-** Ograniczenia / Ostrzeżenia	136
5-** We / wy cyfrowe	137
6-** Wejście / Wyjście analogowe	139
8-** Komunikacja i opcje	141
9-** Profibus	142
10-** Mag. Kom. CAN	143
11-** LonWorks	144
13-** Logiczny sterownik zdarzeń	145
14-** Funkcje specjalne	146
15-** Informacje na temat FC	147
16-** Odczyty danych	149
18-** Informacje i odczyty danych	151

20-** Pętla zamknięta FC	152
21-** Zew. pętla zamknięta	153
22-** Funkcje aplikacji	155
23-** Funkcje zależne czasowo	157
24-** Funkcje aplikacji 2	158
25-** Sterownik kaskadowy	159
26-** Opcja MCB 109 wejścia/wyjścia analogowego	161
7 Ogólne warunki techniczne	163
8 Ostrzeżenia i alarmy	175
Komunikaty o błędach	178
Indeks	185

1 Jak korzystać z niniejszej Dokumentacji Techniczno-Ruchowej

1

1.1.1 Prawa autorskie, ograniczenie odpowiedzialności oraz prawa do wprowadzania poprawek

Niniejsza publikacja zawiera informacje będące własnością Danfoss. Poprzez akceptację i korzystanie z niniejszej instrukcji obsługi użytkownik wyraża zgodę na to, że zawarte w niej informacje zostaną wykorzystane wyłącznie do obsługi urządzeń firmy Danfoss lub urządzeń innych sprzedawców, pod warunkiem, że urządzenia te są przeznaczone do komunikacji z urządzeniami Danfoss poprzez łącze komunikacji szeregowej. Publikacja ta jest chroniona prawami autorskimi Danii oraz większości innych krajów.

Firma Danfoss nie gwarantuje, że oprogramowanie stworzone zgodnie z wytycznymi zawartymi w niniejszym dokumencie będzie poprawnie funkcjonowało w każdym otoczeniu fizycznym, sprzętowym lub programistycznym.


Pomimo, że firma Danfoss sprawdziła i przejrzała informacje zawarte w niniejszej instrukcji, Danfoss nie udziela żadnej gwarancji i nie będzie rozpatrywać skarg doraźnych lub domniemanych związanych z niniejszą dokumentacją dotyczących jakości, działania lub możliwości wykorzystania w określonym celu.

W żadnym przypadku firma Danfoss nie ponosi odpowiedzialności za bezpośrednie, pośrednie, wyjątkowe, przypadkowe lub wynikowe szkody wynikające z wykorzystania lub niemożności wykorzystania informacji zawartych w niniejszym dokumencie nawet w przypadku, gdy użytkownik zostanie powiadomiony o możliwości wystąpienia powyższych szkód. W szczególności, firma Danfoss nie ponosi odpowiedzialności za żadne koszty obejmujące, lecz nieograniczone do kosztów poniesionych w wyniku utraconych zysków lub dochodów, utraty lub uszkodzenia urządzeń, utraty oprogramowania, utraty danych, kosztów poniesionych w wyniku konieczności zastąpienia powyższych elementów nowymi lub jakichkolwiek roszczeń stron trzecich.

Firma Danfoss zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian do niniejszej publikacji w dowolnym czasie oraz bez uprzedniego zawiadomienia poprzednich lub obecnych właścicieli dokumentacji.


1.1.2 Symbole

Symbole wykorzystane w niniejszej instrukcji:

	Uwaga Wskazuje fragment, na który czytający powinien zwrócić uwagę.
---	---

	Wskazuje ogólne ostrzeżenie.
---	------------------------------

	Wskazuje ostrzeżenie o wysokim napięciu.
---	--

	Wskazuje nastawę fabryczną, domyślną
---	--------------------------------------

1.1.3 Dostępna literatura

1

- Dokumentacja techniczno-ruchowa MG.11.Ax.yy zawiera informacje niezbędne do konfiguracji i obsługi przetwornicy częstotliwości.
- Zalecenia projektowe MG.11.Bx.yy obejmują wszystkie informacje techniczne dotyczące przetwornicy częstotliwości oraz konfiguracji i aplikacji użytkowników.
- Przewodnik programowania MG.11.Cx.yy zawiera informacje na temat programowania oraz pełne opisy parametrów.
- Instrukcje montażowe, opcja MCB109 we/wy analogowego, MI.38.Bx.yy
- Narzędzie konfiguracyjne oparte o komputer PC MCT 10, MG.10.Ax.yy pozwala użytkownikowi na skonfigurowanie przetwornicy częstotliwości w środowisku Windows™ na komputerze PC.
- Oprogramowanie Danfoss VLT® Energy Box,
- Broszura dot. zastosowań VLT® 6000 HVAC, MN.60.Ix.yy
- Dokumentacja techniczno-ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT®HVAC BACnet, MG.11.Dx.yy
- Dokumentacja techniczno - ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT®HVAC Profibus, MG.33.Cx.yy.
- Dokumentacja techniczno - ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT®HVAC Device Net, MG.33.Dx.yy
- Dokumentacja techniczno - ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT® HVAC LonWorks, MG.11.Ex.yy
- Dokumentacja techniczno-ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT® HVAC High Power, MG.11.Fx.yy.
- Dokumentacja techniczno - ruchowa przetwornicy częstotliwości VLT®HVAC Metasys, MG.11.Gx.yy

x = Numer wersji

yy = Kod języka

Literatura techniczna firmy Danfoss jest również dostępna w internecie na www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm.

1.1.4 Skróty i normy

Skróty:	Pojęcia:	Jednostki SI:	Jednostki I-P:
a	Przyspieszenie	m/s ²	ft/s ²
AWG	Amerykańska miara grubości kabla		
Auto Tune	Automatyczne dopasowanie silnika		
°C	Stopnie Celsjusza		
I	Prąd	A	Amper
I _{LIM}	Ograniczenie prądu		
Dżul	Energia	J = N•m	stopa-funt, Btu
°F	Stopnie Fahrenheita		
FC	Przetwornica częstotliwości		
f	Częstotliwość	Hz	Hz
kHz	Kiloherc	kHz	kHz
LCP	Lokalny panel sterowania		
mA	Miliamper		
ms	Milisekunda		
min.	Minuta		
MCT	Oprogramowanie Motion Control Tool		
M-TYPE	Zależnie od typu silnika		
Nm	Niutonometry		cale-funty
I _{M,N}	Prąd znamionowy silnika		
f _{M,N}	Częstotliwość znamionowa silnika		
P _{M,N}	Moc znamionowa silnika		
U _{M,N}	Napięcie znamionowe silnika		
par.	Parametr		
PELV	Zabezpieczenie przy pomocy bardzo niskiego napięcia		
Wat	Moc	W	Btu/godz., KM
paskal	Ciśnienie	Pa = N/m ²	funt/cal2, funt/stopa2, stopa wody
I _{INV}	Znamionowy prąd wyjściowy inwertora		
obr./min.	Obroty na minutę		
SR	Powiązane z rozmiarem		
T	Temperatura	C	F
t	czas	s	s _{godz.}
T _{LIM}	Ograniczenie momentu obrotowego		
U	Napięcie	V	V

Tabela 1.1: Tabela skrótów i norm.

2 Bezpieczeństwo

2.1.1 Ostrzeżenie przed wysokim napięciem



Napięcie przetwornicy częstotliwości oraz opcjonalnej karty MCO 101 jest niebezpieczne zawsze, gdy urządzenie jest podłączone do zasilania. Nieprawidłowa instalacja silnika lub przetwornicy częstotliwości może spowodować uszkodzenia sprzętu, poważne zranienie lub śmierć. Należy zatem obowiązkowo przestrzegać zaleceń zawartych w niniejszej instrukcji, a także przepisów lokalnych i krajowych oraz przepisów bezpieczeństwa.

2

2.1.2 Instrukcja bezpieczeństwa



Przed użyciem funkcji wpływających bezpośrednio lub pośrednio na bezpieczeństwo osób (np. **Bezpieczny stop, Tryb pożarowy** lub inne funkcje wymuszające zatrzymanie silnika lub próbujące utrzymać jego pracę) należy dokonać szczegółowej **oceny ryzyka** i wykonać **testy systemu**. Testy systemu **muszą** obejmować sprawdzenie trybów awaryjnych dotyczących sygnalizacji sterowania (sygnały analogowe i cyfrowe oraz komunikacja szeregową).



Uwaga
Przed użyciem trybu pożarowego skontaktować się z Danfoss

- Upewnić się, że przetwornica częstotliwości jest odpowiednio uziemiona.
- Nie odłączać wtyczek zasilania ani wtyczek silnika lub innych połączeń zasilania, kiedy przetwornica częstotliwości jest podłączona do zasilania.
- Chronić użytkowników przed napięciem zasilania.
- Chronić silnik przed przeciążeniem zgodnie z krajowymi i lokalnymi przepisami.
- Prąd upływu przekracza 3,5 mA.
- Przycisk [OFF] nie jest przelącznikiem bezpieczeństwa. Nie odłącza on przetwornicy częstotliwości od zasilania.

2.1.3 Ogólne ostrzeżenie



Ostrzeżenie:

Dotknięcie części elektrycznych może być śmiertelne - nawet po odłączeniu urządzenia od zasilania.

Należy pamiętać o odłączeniu pozostałych wejść napięcia (połączenie obwodu pośredniego DC) oraz połączenie silnika w zakresie podtrzymania kinetycznym odzyskiem energii.

Przed dotknięciem części przetwornicy częstotliwości VLT AQUA FC 200, które mogą być pod napięciem, odczekać przynajmniej:

380 - 480 V, 110 - 450 kW, należy odczekać przynajmniej 15 minut.

525 - 690 V, 132 - 630 kW, należy odczekać przynajmniej 20 minut.

Krótszy okres jest dozwolony jedynie w przypadku, gdy jest on oznaczony na tabliczce znamionowej danego urządzenia.



Prąd upływowy

Upływ prądu u przetwornicy częstotliwości VLT AQUA FC 200 przekracza 3,5 mA. Zgodnie z normą IEC 61800-5-1 połączenie wzmocnionego uziemienia ochronnego musi zostać wykonane za pomocą: przewodu PE A1 min. 10mm₂ Cu lub 16mm₂ lub dodatkowego przewodu PE – o takim samym przekroju poprzecznym, co okablowanie sieci zasilającej. Muszą być one osobno zakończone.

Wyłącznik różnicowoprądowy

Ten produkt może powodować prąd DC w przewodzie ochronnym. Jeśli w ramach dodatkowego zabezpieczenia zastosowano wyłącznik różnicowoprądowy (RCD), należy użyć tylko RCD typu B (z opóźnieniem czasowym) po stronie zasilania tego produktu. Patrz również Nota aplikacyjna RCD MN.90.GX.02.

Uziemienie ochronne urządzenia VLT AQUA FC 200 i zastosowanie wyłącznika RCD powinno zawsze być zgodne z krajowymi i lokalnymi przepisami.

2.1.4 Przed przystąpieniem do naprawy

1. Odłączyć przetwornicę częstotliwości od zasilania.
2. Odłączyć zaciski 88 i 89 magistrali DC
3. Odczekać przynajmniej czas opisany w powyższym rozdziale Ogólne ostrzeżenie.
4. Odłączyć kabel silnika

2.1.5 Warunki specjalne

Wartości znamionowe układu elektrycznego:

Wartość znamionowa na tabliczce znamionowej przetwornicy częstotliwości opiera się na typowym zasilaniu trójfazowym przy określonym zakresie napięcia, prądu i temperatury zwykle wykorzystywanym w przypadku większości zastosowań.

Przetwornice częstotliwości obsługują także specjalne zastosowania, które mają wpływ na ich wartości znamionowe.

Poniżej opisane są warunki specjalne mogące mieć wpływ na wartości znamionowe układu elektrycznego:

- Zastosowania z pojedynczą fazą
- Zastosowania obsługujące wysokie temperatury, wymagające obniżenia wartości znamionowych układu elektrycznego
- Zastosowania w otoczeniu morskim przy trudniejszych warunkach atmosferycznych.

Inne zastosowania także mogą mieć wpływ na wartości znamionowe układu elektrycznego.

Patrz odpowiednie części niniejszej instrukcji oraz *Zaleceń projektowych*, *MG.11.BX.YY*, gdzie znajdują się informacje na temat wartości znamionowych układu elektrycznego.

Wymagania instalacyjne:

Ogólne bezpieczeństwo elektryczne przetwornicy częstotliwości wymaga zastosowania specjalnych rozwiązań instalacyjnych, obejmujących:

- Bezpieczniki i wyłączniki chroniące przed przetężeniem i krótkim spięciem
- Odpowiednie przewody zasilające (główne zasilanie, silnik, hamulec, podział obciążenia i przekaźnik)
- Konfiguracja siatki (IT, TN, uziemiona noga, itd.)
- Zabezpieczenie gniazd niskiego napięcia (warunki PELV).

Patrz odpowiednie części niniejszej instrukcji oraz *Zaleceń projektowych*, gdzie znajdują się informacje dotyczące wymogów w zakresie instalacji.

2.1.6 Uwaga



Kondensatory obwodu pośredniego DC przetwornicy częstotliwości pozostają naładowane po odłączeniu mocy. Aby uniknąć niebezpieczeństwa związanego z porażeniem elektrycznym, odłączyć przetwornicę częstotliwości od zasilania przed przystąpieniem do konserwacji. Przed przystąpieniem do serwisowania przetwornicy częstotliwości, należy poczekać co najmniej okres czasu wskazany poniżej:

Napięcie	Moc	Min. Czas oczekiwania
380 - 480 V	110 - 250 kW	20 minut
	315 - 1000 kW	40 minut
525 - 690 V	45 - 400 kW	20 minut
	450- 1200 kW	30 minut
Nawet, gdy diody są wyłączone, w obwodzie pośrednim DC może wciąż być wysokie napięcie.		

2.1.7 Montaż na dużych wysokościach (PELV)



Montaż na dużych wysokościach:

380 - 480 V: Przy wysokościach powyżej 3000 m n.p.m., proszę się skontaktować z Danfoss odnośnie PELV.
 525 - 690 V: Przy wysokościach powyżej 2000 m n.p.m., proszę się skontaktować z Danfoss odnośnie PELV.



2.1.8 Unikać przypadkowego rozruchu

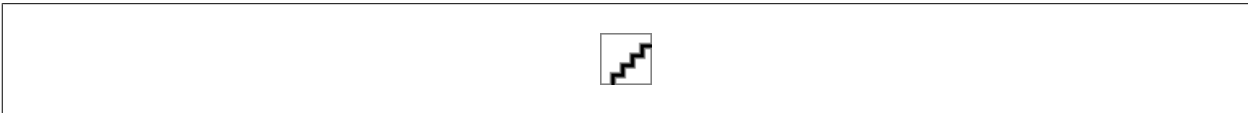
Kiedy przetwornica częstotliwości jest podłączona do zasilania, silnik można uruchomić/zatrzymać za pomocą poleceń cyfrowych, poleceń magistrali, wartości zadanych lub lokalnego panelu sterowania.

- Jeśli wymaga tego bezpieczeństwo osobiste, należy zawsze odłączyć przetwornicę częstotliwości od zasilania, aby zapobiec przypadkowemu rozruchowi.
- Aby zapobiec przypadkowemu rozruchowi, przed zmianą parametrów należy zawsze wcisnąć przycisk [OFF].
- Jeśli nie zostanie wyłączony zacisk 37, może dojść do rozruchu zatrzymanego silnika na skutek awarii elektroniki, chwilowego przeciążenia, błędu zasilania lub utraty przyłącza silnika.

2.1.9 Bezpieczny stop przetwornicy częstotliwości

W przypadku wersji urządzeń wyposażonych w wejście zacisku bezpiecznego stopu 37, przetwornica częstotliwości może realizować funkcję bezpieczeństwa *Bezpieczny moment obrotowy wył.* (zgodnie z projektem CD IEC 61800-5-2) lub *Kategoria stop 0* (zgodnie z EN 60204-1).

Została zaprojektowana i zatwierdzona jako zgodna z wymogami Kategorii bezpieczeństwa 3 według EN 954-1. Tę funkcję określa się jako Bezpieczny Stop. Przed przyłączeniem i użyciem funkcji Bezpiecznego stopu do instalacji, należy przeprowadzić na instalacji dokładną analizę ryzyka, w celu określenia, czy funkcja Bezpiecznego stopu i kategoria bezpieczeństwa są stosowne i wystarczające. W celu zainstalowania i korzystania z funkcji Bezpieczny stop zgodnie z wymogami Kategorii bezpieczeństwa 3 według EN 954-1, należy postępować zgodnie z odpowiednimi informacjami i instrukcjami podanymi w *Zaleceniach projektowych* ! Informacje i instrukcje zawarte w Dokumentacji Techniczno-Ruchowej nie gwarantują prawidłowego i bezpiecznego korzystania z funkcji Bezpiecznego stopu!



Ten certyfikat obejmuje również FC 102 i FC 202!

2.1.10 Zasilanie IT



Zasilanie IT

Nie należy podłączać przetwornicy częstotliwości 400 V z filtrami RFI do zasilania o napięciu między fazą a uziemieniem przekraczającym 440 V.

W przypadku zasilania IT i uziemienia trójkątnego (uziemiona noga), napięcie zasilania może przekraczać 440 V między fazą i uziemieniem.

parametr 14-50 *Filtr RFI* może być zastosowany do odłączenia wewnętrznych kondensatorów RFI od filtra RFI do masy. W przypadku, gdy jest to wykonane, wydajność RFI zostanie zredukowana do poziomu A2.

2.1.11 Wersja oprogramowania i zezwolenia:

Wersja oprogramowania: 2.8.x



Niniejsza instrukcja może być używana w przypadku wszystkich przetwornic częstotliwości z oprogramowaniem w wersji 2.8.x. Numer wersji oprogramowania można odczytać z parametru 15-43 *Wersja oprogramowania*.

2.1.12 Postępowanie z odpadami



Sprzętu zawierającego elementy elektryczne nie wolno usuwać wraz z odpadami domowymi. Sprzęt taki należy oddzielić od innych odpadów i dołączyć do odpadów elektrycznych oraz elektronicznych, zgodnie z obowiązującymi przepisami lokalnymi.

3 Instalacja mechaniczna

3.1 Pierwsze kroki

3.1.1 Informacje o rozdziale Sposób instalacji

Niniejszy rozdział dotyczy instalacji mechanicznej i elektrycznej zacisków mocy i zacisków karty sterującej. Instalacja elektryczna *opcji* została opisana w odpowiedniej instrukcji oraz zaleceniach projektowych.

3.1.2 Pierwsze kroki

Przetwornica częstotliwości jest zaprojektowana w sposób umożliwiający szybką i zgodną z wymogami kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) instalację poprzez wykonanie czynności opisanych poniżej.



Przed zainstalowaniem urządzenia należy przeczytać instrukcję bezpieczeństwa.

Instalacja mechaniczna

- Montaż mechaniczny

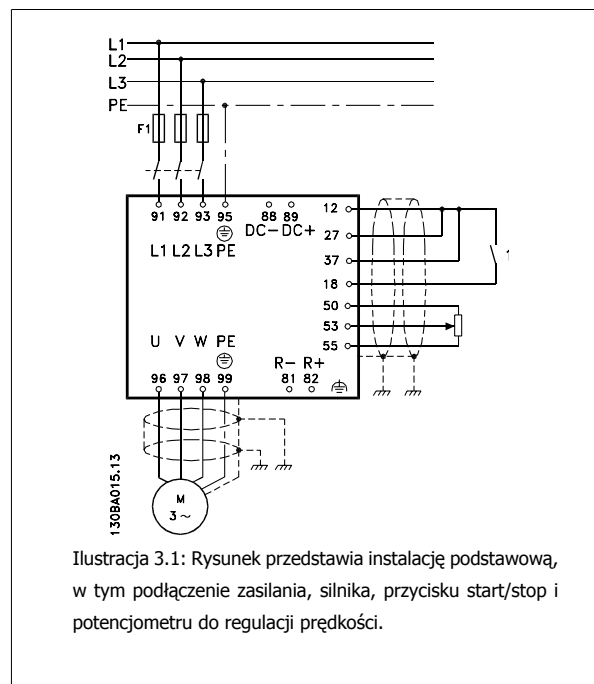
Instalacja elektryczna

- Podłączenie do sieci zasilającej i uziemienie
- Podłączenie silnika i kable
- Bezpieczniki i wyłączniki
- Zaciski sterowania - kable

Konfiguracja skrócona

- Lokalny panel sterowania, LCP
- Automatyczne dopasowanie silnika, AMA
- Programowanie

Rozmiar ramy zależy od typu obudowy, zakresu mocy oraz napięcia zasilania



Ilustracja 3.1: Rysunek przedstawia instalację podstawową, w tym podłączenie zasilania, silnika, przycisku start/stop i potencjometru do regulacji prędkości.

3.2 Montaż wstępny

3.2.1 Planowanie miejsca montażu

**Uwaga**

Przed wykonaniem montażu przetwornicy częstotliwości, należy go dokładnie zaplanować. Dzięki temu, można uniknąć dodatkowej pracy w trakcie i po zakończeniu montażu.

Wybrać najlepsze miejsce dla urządzenia biorąc pod uwagę następujące czynniki (patrz informacje w dalszej części dokumentu oraz odpowiednie zalecenia projektowe):

- Robocza temperatura otoczenia
- Metoda montażu
- Chłodzenie urządzenia
- Położenie przetwornicy częstotliwości
- Prowadzenie przewodów
- Sprawdzić, czy źródło zasilania dostarcza odpowiednie napięcie i prąd.
- Sprawdzić, czy wartość znamionowa prądu silnika znajduje się w zakresie prądu przetwornicy częstotliwości.
- Jeśli przetwornica nie jest wyposażona we wbudowane bezpieczniki, sprawdzić, czy montowane bezpieczniki mają odpowiednie wartości znamionowe.

3.2.2 Odbiór przetwornicy częstotliwości

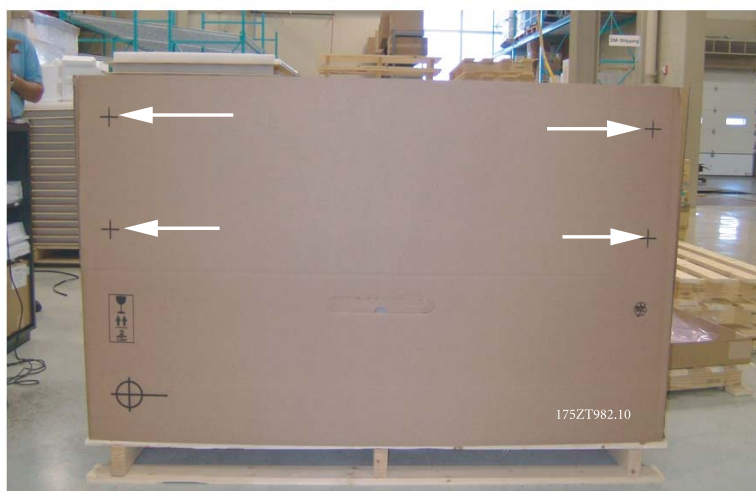
Przy odbiorze urządzenia należy sprawdzić, czy opakowanie jest nienaruszone oraz, czy przetwornica nie została uszkodzona podczas transportu. Jeśli została ona uszkodzona, należy natychmiast zawiadomić o tym fakcie firmę transportową.

3.2.3 Transport i odpakowanie urządzenia

Przed odpakowaniem przetwornicy częstotliwości należy sprawdzić, czy znajduje się ona w niewielkiej odległości od miejsca jej docelowej instalacji. Zdjąć pudło i przynieść przetwornicę na palecie, tak długo jak to możliwe.

**Uwaga**

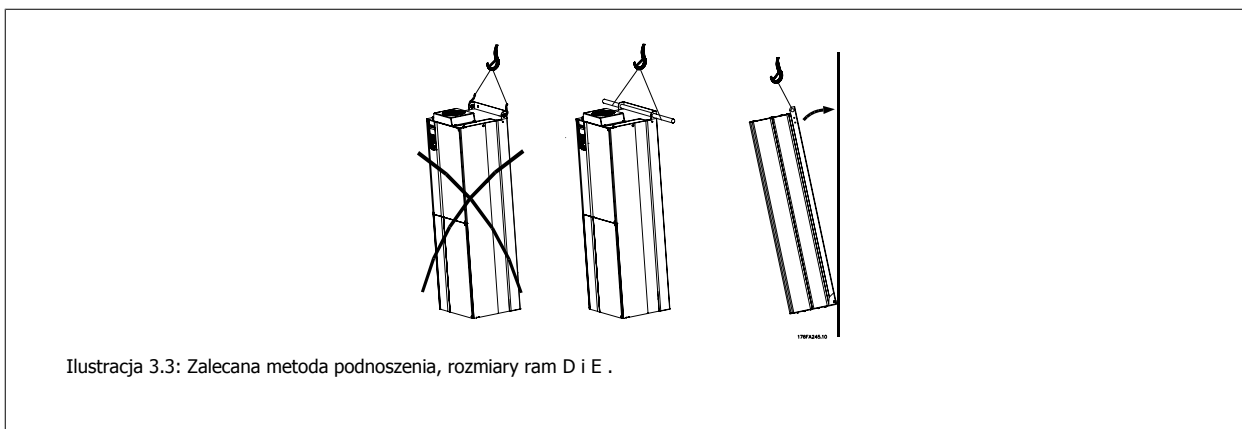
Na pokrywie pudła znajduje się schemat wykonywania otworów montażowych w ramach D. W przypadku rozmiaru E proszę skorzystać z punktu *Rozmiary mechaniczne* w dalszej części tego rozdziału.



Ilustracja 3.2: Szablon montażowy

3.2.4 Podnoszenie

Przetwornice należy zawsze podnosić za odpowiednie ucho do podnoszenia. Dla wszystkich ram D i E2 (IP00), korzystać z odpowiedniego pręta, aby nie wygiąć otworów do podnoszenia na przetwornicy.



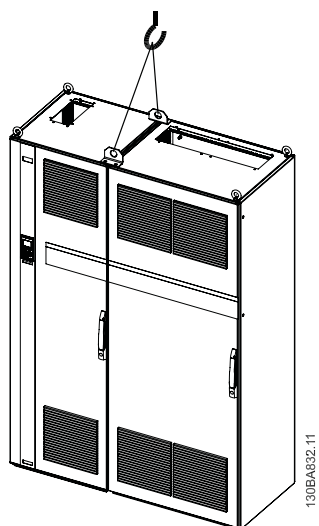
Ilustracja 3.3: Zalecana metoda podnoszenia, rozmiary ram D i E .



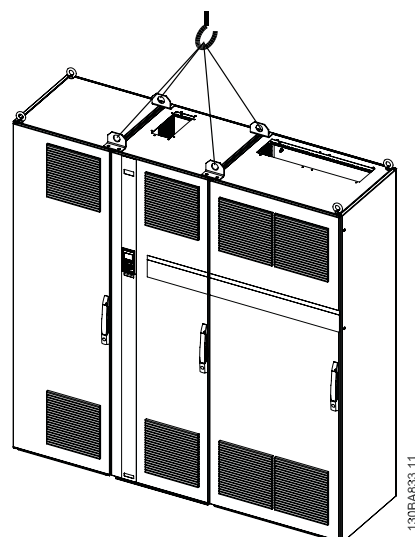
Uwaga

Pręt do podnoszenia musi być dostosowany do ciężaru przetwornicy częstotliwości. Patrz *Wymiary mechaniczne* w celu sprawdzenia ciężaru poszczególnych rozmiarów ram. Maksymalna średnica pręta to 2,5 cm (1 cal). Kąt mierzony od góry przetwornicy do linki do podnoszenia musi wynosić 60 stopni lub więcej.

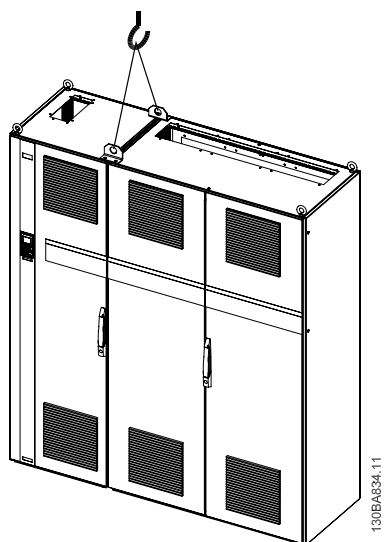
3



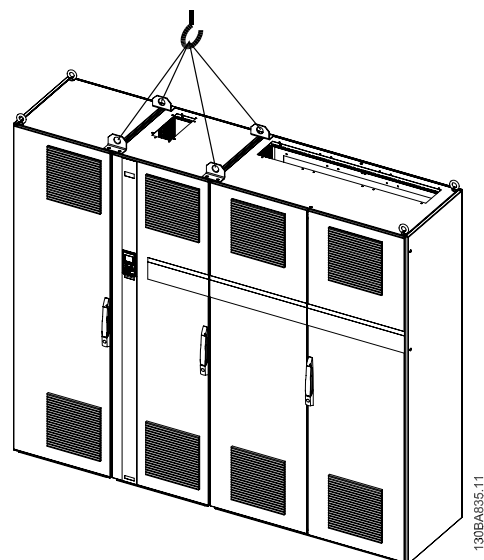
Ilustracja 3.4: Zalecana metoda podnoszenia, rozmiar ramy F1.



Ilustracja 3.6: Zalecana metoda ponoszenia, rozmiar ramy F3.



Ilustracja 3.5: Zalecana metoda podnoszenia, rozmiar ramy F2.



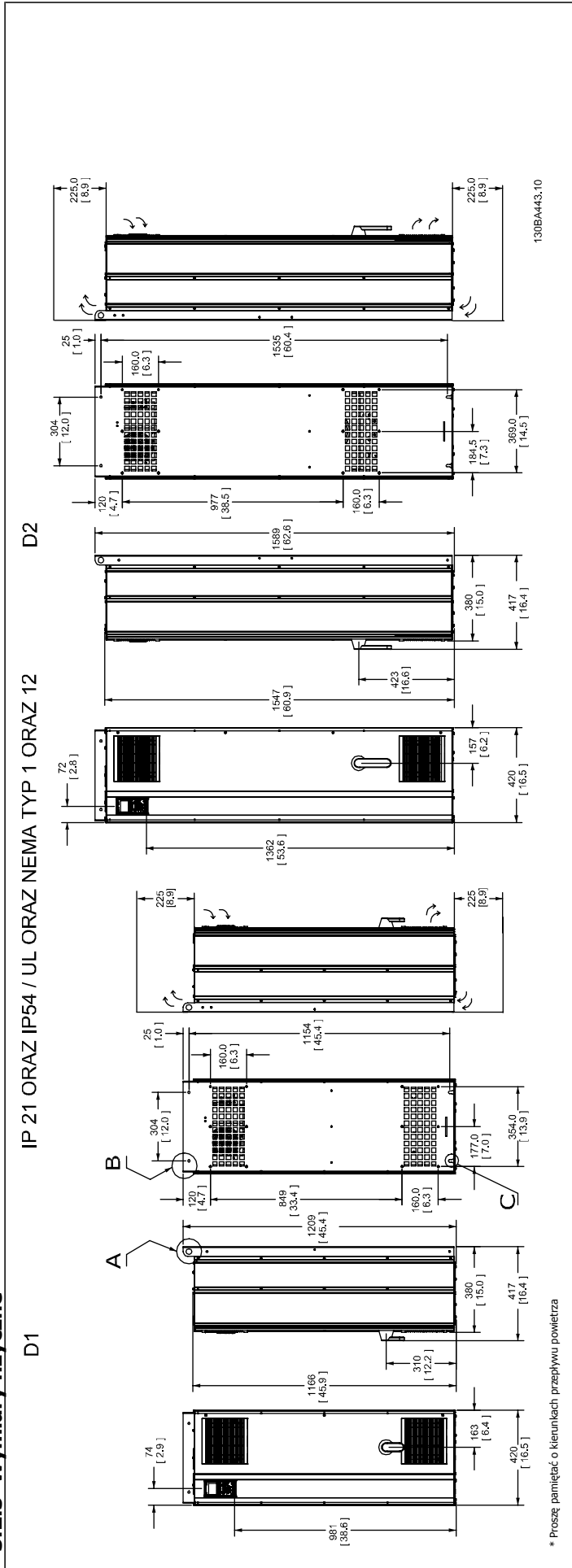
Ilustracja 3.7: Zalecana metoda podnoszenia, rozmiar ramy F4.



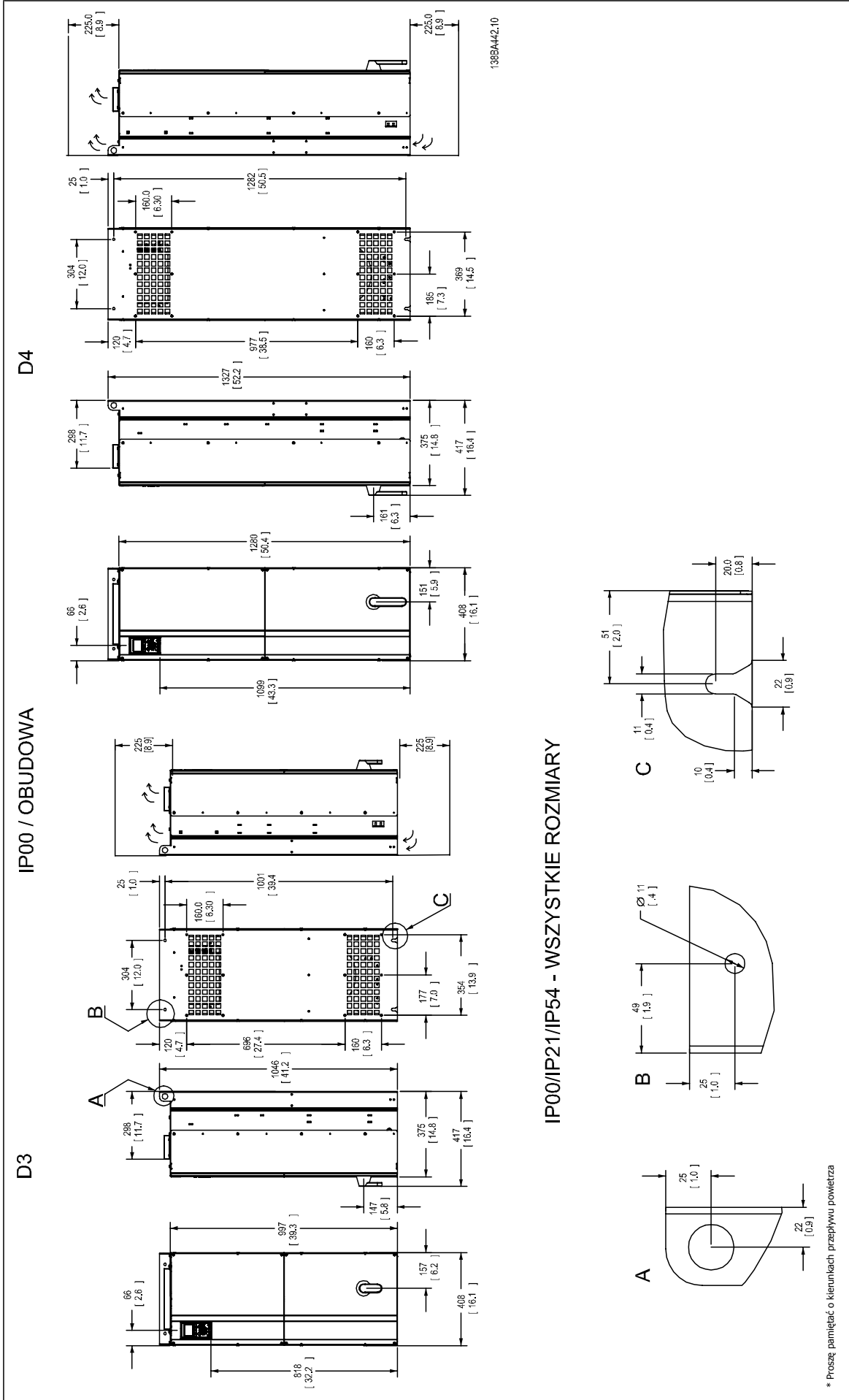
Uwaga

Uwaga: cokół ma takie samo opakowanie, jak przetwornica częstotliwości, lecz nie jest przymocowany do ramF1-F4 podczas dostawy. Cokół musi umożliwiać przepływ powietrza do przetwornicy, aby zapewnić odpowiednią wentylację. RamyF należy umieszczać na górze cokołu, w miejscu ostatecznej instalacji. Kąt mierzony od góry przetwornicy do linki do podnoszenia musi wynosić 60 stopni lub więcej.

3.2.5 Wymiary fizyczne

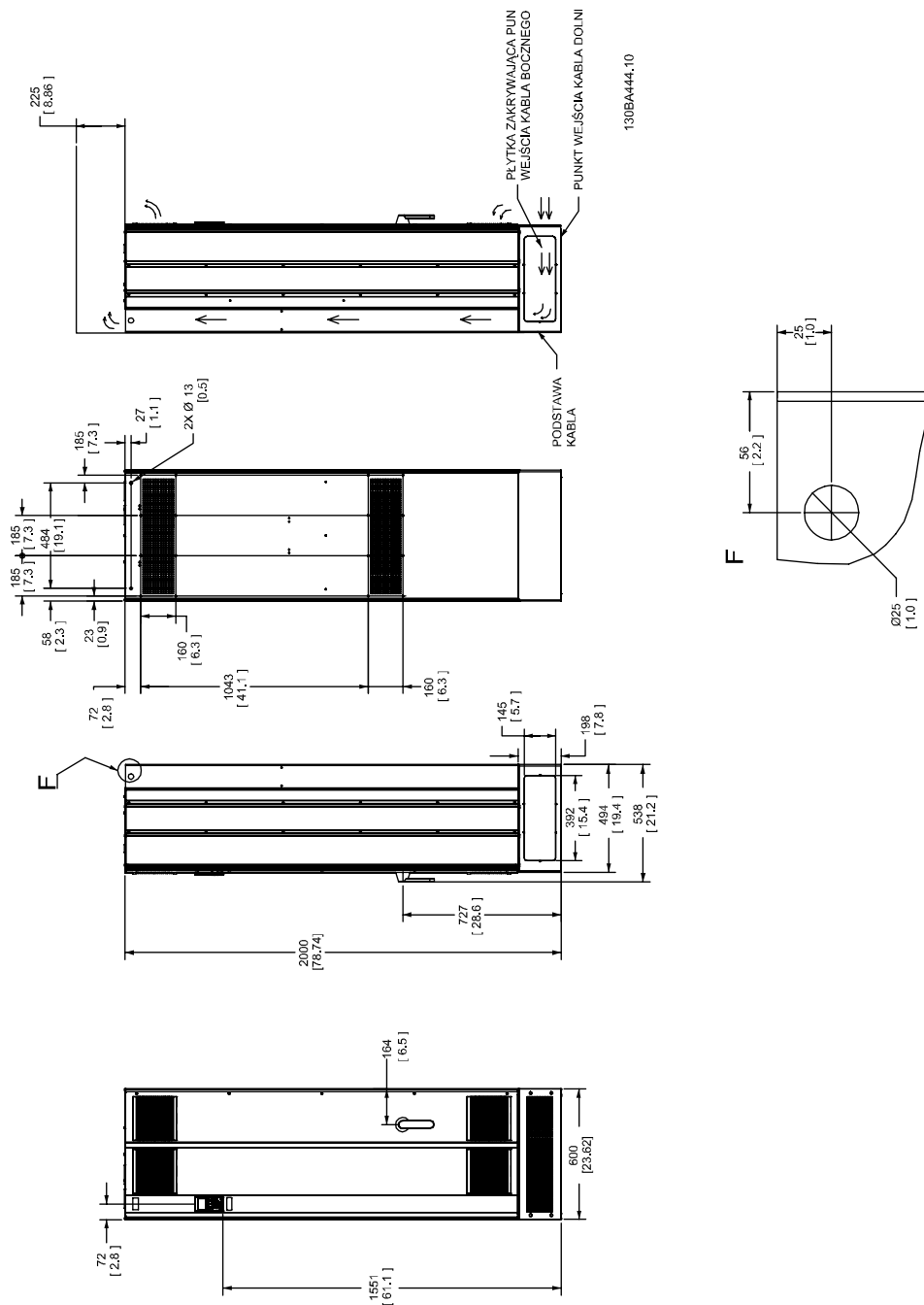


3

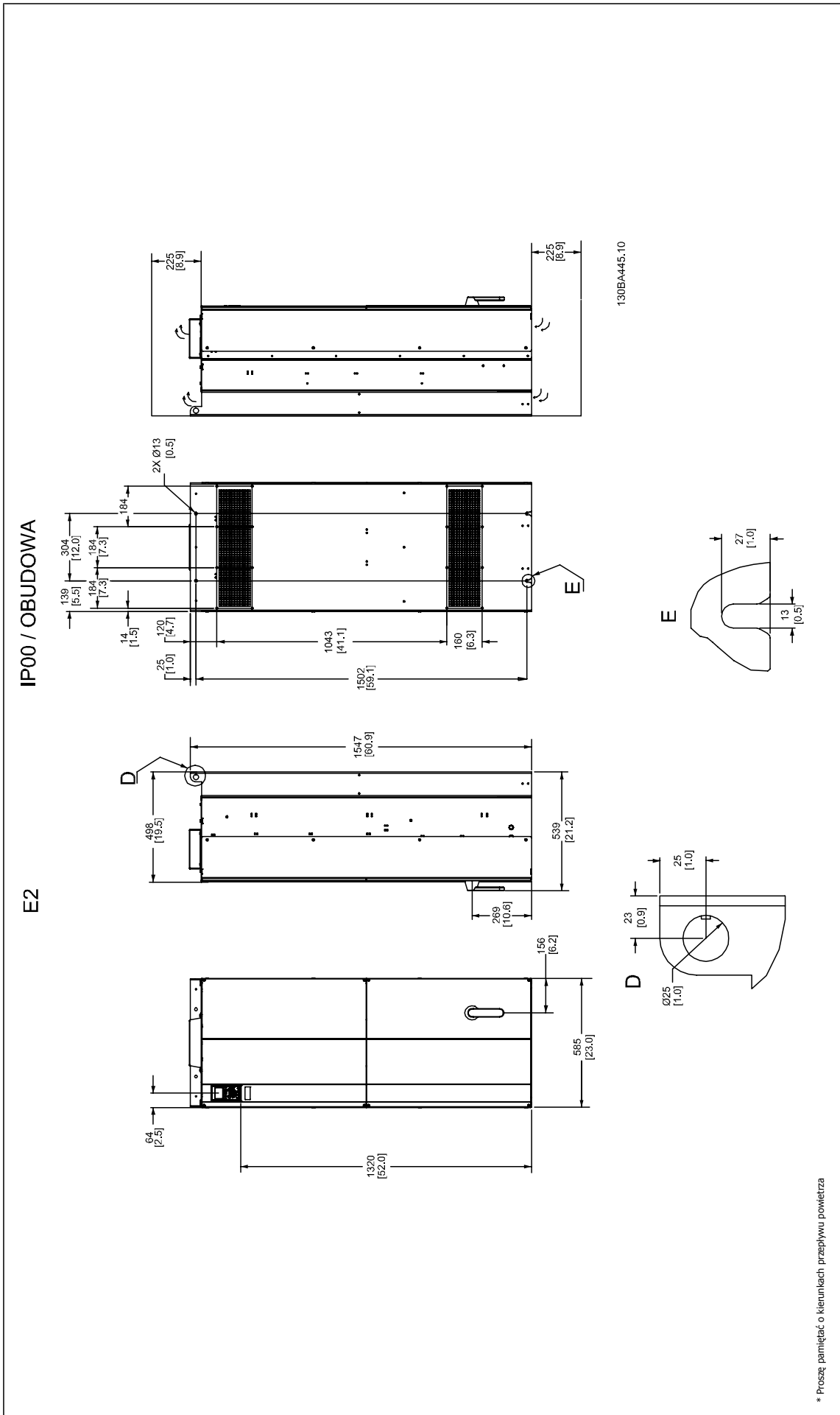


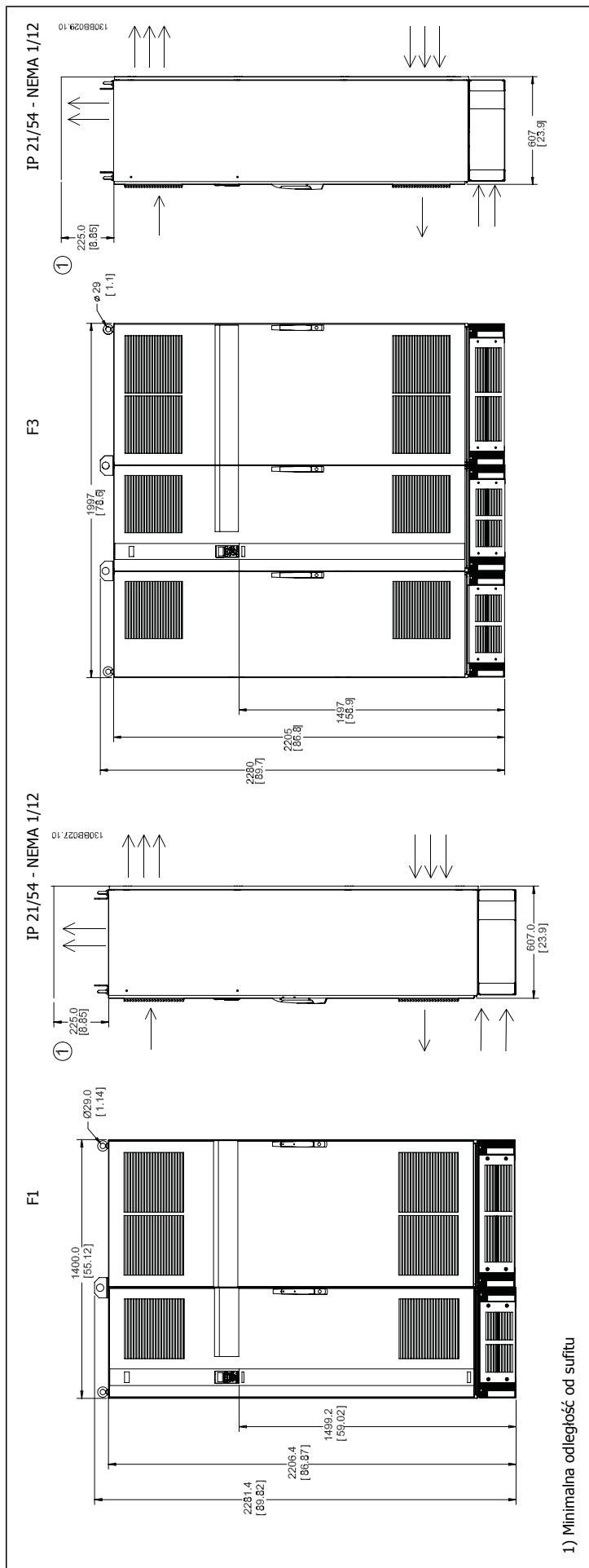
IP 21 ORAZ IP54 / UL ORAZ NEMA TYP 1 ORAZ 12

E1

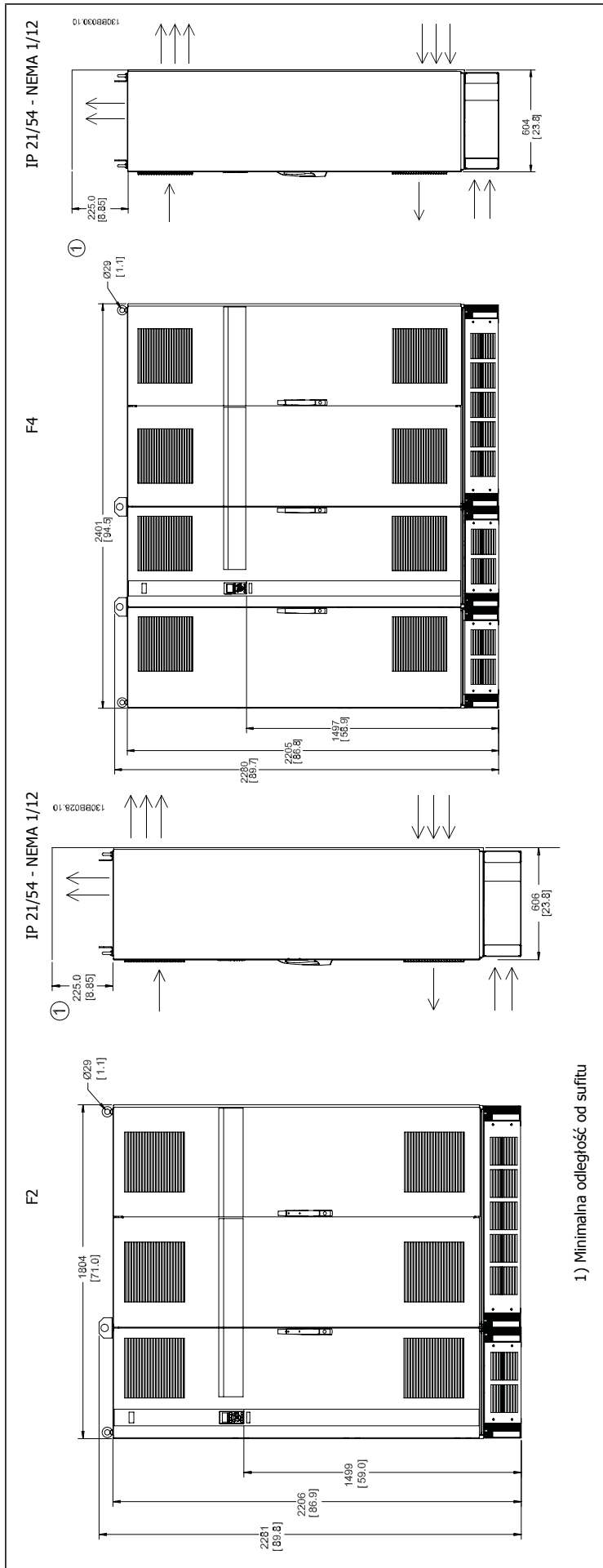


* Proszę pamiętać o kierunkach przepływu powietrza





3



1) Minimalna odległość od sufitu

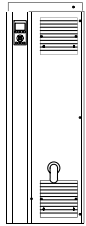

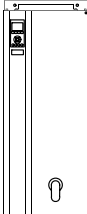

Wymiary fizyczne , Rozmiar ramy D							
Rozmiar ramy		D1		D2		D3	D4
		110 - 132 kW przy 400 V (380 - 480 V) 45 - 160 kW przy 690 V (525-690 V)		160 - 250 kW przy 400 V (380 - 480 V) 200 - 400 kW przy 690 V (525-690 V)		110 - 132 kW przy 400 V (380 - 480 V) 45 - 160 kW przy 690 V (525-690 V)	160 - 250 kW przy 400 V (380 - 480 V) 200 - 400 kW przy 690 V (525-690 V)
IP NEMA		21 Typ 1	54 Typ 12	21 Typ 1	54 Typ 12	00 Chassis	00 Chassis
Wymiary transportowe	Wysokość	650 mm	650 mm	650 mm	650 mm	650 mm	650 mm
	Szerokość	1730 mm	1730 mm	1730 mm	1730 mm	1220 mm	1490 mm
	Głębokość	570 mm	570 mm	570 mm	570 mm	570 mm	570 mm
Wymiary przetwornicy częstotliwości	Wysokość	1209 mm	1209 mm	1589 mm	1589 mm	1046 mm	1327 mm
	Szerokość	420 mm	420 mm	420 mm	420 mm	408 mm	408 mm
	Głębokość	380 mm	380 mm	380 mm	380 mm	375 mm	375 mm
	Ciężar maks.	104 kg	104 kg	151 kg	151 kg	91 kg	138 kg

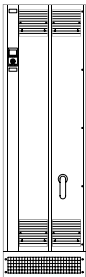
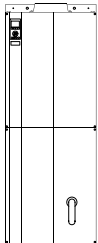
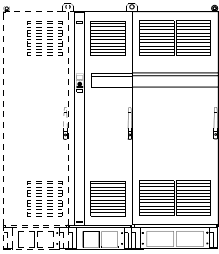
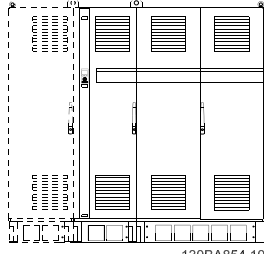


Wymiary fizyczne, rozmiar ramy E i F							
Rozmiar ramy		E1	E2	F1	F2	F3	F4
		315 - 450 kW przy 400 V (380 - 480 V) 450 - 630 kW przy 690 V (525-690 V)	315 - 450 kW przy 400 V (380 - 480 V) 450 - 630 kW przy 690 V (525-690 V)	500 - 710 kW przy 400 V (380 - 480 V) 710 - 900 kW przy 690 V (525-690 V)	800 - 1000 kW przy 400 V (380 - 480 V) 1000 - 1200 kW przy 690 V (525-690 V)	500 - 710 kW przy 400 V (380 - 480 V) 710 - 900 kW przy 690 V (525-690 V)	800 - 1000 kW przy 400 V (380 - 480 V) 1000 - 1200 kW przy 690 V (525-690 V)
IP NEMA		21, 54 Typ 1/ Typ 12	00 Chassis	21, 54 Typ 1/ Typ 12	21, 54 Typ 1/ Typ 12	21, 54 Typ 1/ Typ 12	21, 54 Typ 1/ Typ 12
Wymiary transportowe	Wysokość	840 mm	831 mm	2324 mm	2324 mm	2324 mm	2324 mm
	Szerokość	2197 mm	1705 mm	1569 mm	1962 mm	2159 mm	2559 mm
	Głębokość	736 mm	736 mm	927 mm	927 mm	927 mm	927 mm
Wymiary przetwornicy częstotliwości	Wysokość	2000 mm	1547 mm	2204	2204	2204	2204
	Szerokość	600 mm	585 mm	1400	1800	2000	2400
	Głębokość	494 mm	498 mm	606	606	606	606
	Ciężar maks.	313 kg	277 kg	1004	1246	1299	1541

3.2.6 Moc znamionowa

3

Rozmiar ramy		D1	D2	D3	D4
		 130BA481.10	 130BA482.10	 130BA478.10	
Ochrona obudowy	IP	21/54	21/54	00	00
	NEMA	Typ 1/ Typ 12	Typ 1/ Typ 12	Chassis	Chassis
Moc znamionowa przy zwykłym przeciążeniu - 110% momentu przeciążenia		110 - 132 kW przy 400 V (380 - 480 V) 45 - 160 kW przy 690 V (525-690 V)	150 - 250 kW przy 400 V (380 - 480 V) 200 - 400 kW przy 690 V (525-690 V)	110 - 132 kW przy 400 V (380 - 480 V) 45 - 160 kW przy 690 V (525-690 V)	150 - 250 kW przy 400 V (380 - 480 V) 200 - 400 kW przy 690 V (525-690 V)

Rozmiar ramy		E1	E2	F1/F3	F2/F4
		 130BA483.10	 130BA480.10	 130BA855.10	 130BA854.10
Ochrona obudowy	IP	21/54	00	21/54	21/54
	NEMA	Typ 1/ Typ 12	Chassis	Typ 1/ Typ 12	Typ 1/ Typ 12
Moc znamionowa przy zwykłym przeciążeniu - 110% momentu przeciążenia		315 - 450 kW przy 400 V (380 - 480 V) 450 - 630 kW przy 690 V (525-690 V)	315 - 450 kW przy 400 V (380 - 480 V) 450 - 630 kW przy 690 V (525-690 V)	500 - 710 kW przy 400 V (380 - 480 V) 710 - 900 kW przy 690 V (525-690 V)	800 - 1000 kW przy 400 V (380 - 480 V) 1000 - 1200 kW przy 690 V (525-690 V)

**Uwaga**

Ramy F mają cztery różne rozmiary, F1, F2, F3 i F4. F1 i F2 składają się z szafki falownika po prawej stronie i szafki prostownika po lewej. W F3 i F4 jest dodatkowa szafka opcji, na lewo od szafki prostownika. F3 to F1 z dodatkową szafką opcji. F4 to F2 z dodatkową szafką opcji.

3.3 Instalacja mechaniczna

Przygotowania do instalacji mechanicznej przetwornicy częstotliwości muszą zostać przeprowadzone metodycznie, aby zapewnić jej odpowiedni rezultat i uniknąć dodatkowej pracy podczas montażu. Na początku należy zapoznać się z rysunkami znajdującymi się na końcu niniejszego dokumentu, aby dokładnie określić wymagania przestrzenne.

3.3.1 Wymagane narzędzia

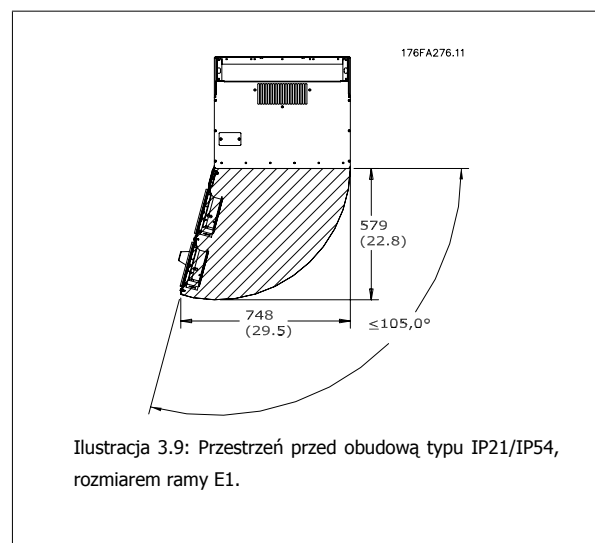
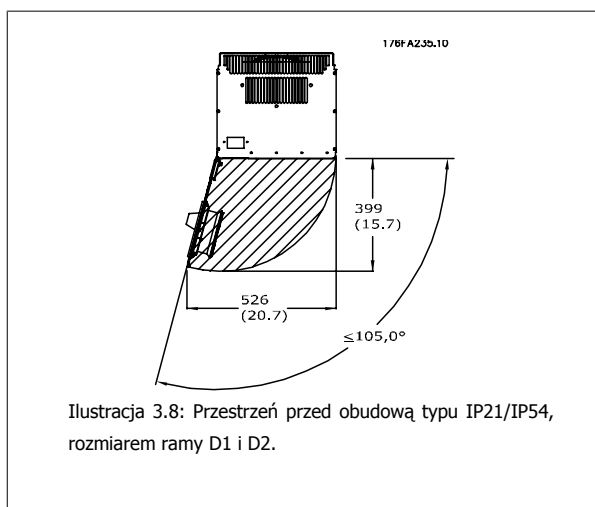
Do montażu mechanicznego wymagane są następujące narzędzia:

- Wiertło 10 lub 12 mm
- Miarka
- Klucz z odpowiednimi gniazdami metrycznymi (7-17 mm)
- Przedłużenie klucza
- Punktak do blachy cienkiej wykorzystywany w przypadku rur kablowych oraz dławików kablowych w IP 21/Nema 1 i urządzeniach IP 54.
- Pręt do podnoszenia urządzenia (pręt lub rura maks. \varnothing 25 mm) o udźwigu minimum 400 kg.
- Dźwig lub inne urządzenie podnoszące do umieszczania przetwornicy w odpowiednim położeniu
- Klucz Torx T50 wymagany do montażu E1w typach obudów IP21 i IP54.

3.3.2 Uwagi ogólne

Przestrzeń

Zapewnić odpowiednią przestrzeń nad i pod przetwornicą, aby umożliwić swobodny przepływ powietrza. Należy także umożliwić otwarcie drzwi w przedniej części urządzenia.



Dostęp do przewodów

Zapewnić odpowiedni dostęp do przewodów biorąc pod uwagę konieczne zagięcia. Jako, że obudowa IP00 jest otwarta, dolne kable należy zamocować na tylnym panelu obudowy, na którym montowana jest przetwornica, tzn. za pomocą zacisków kabli.

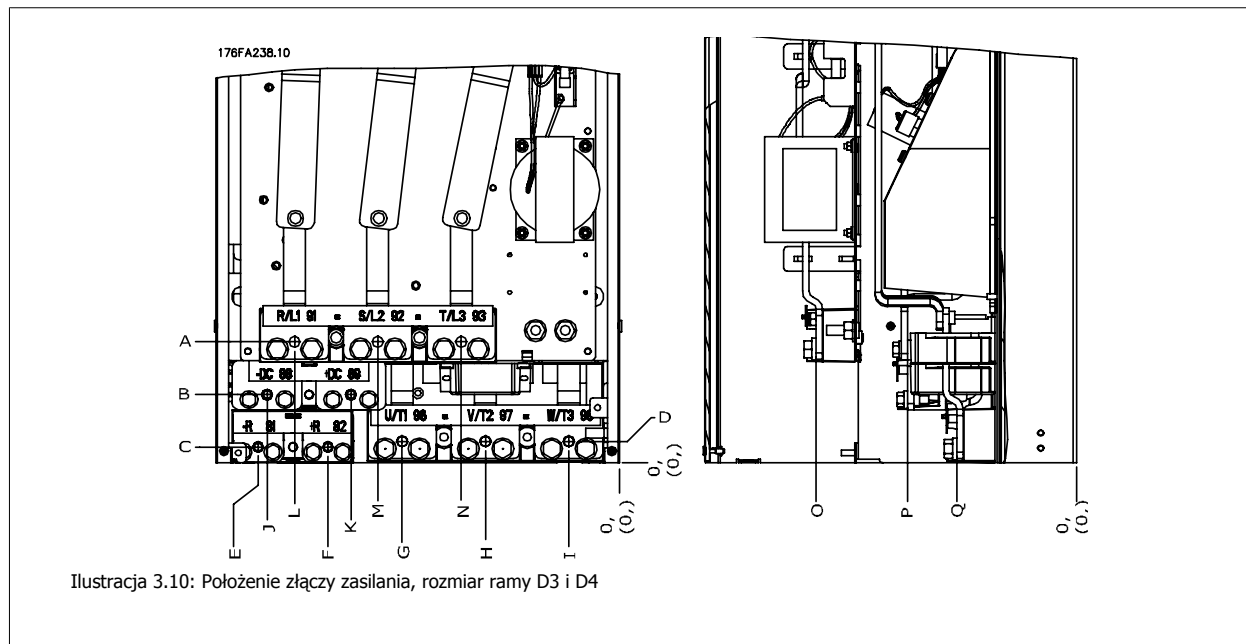


Uwaga

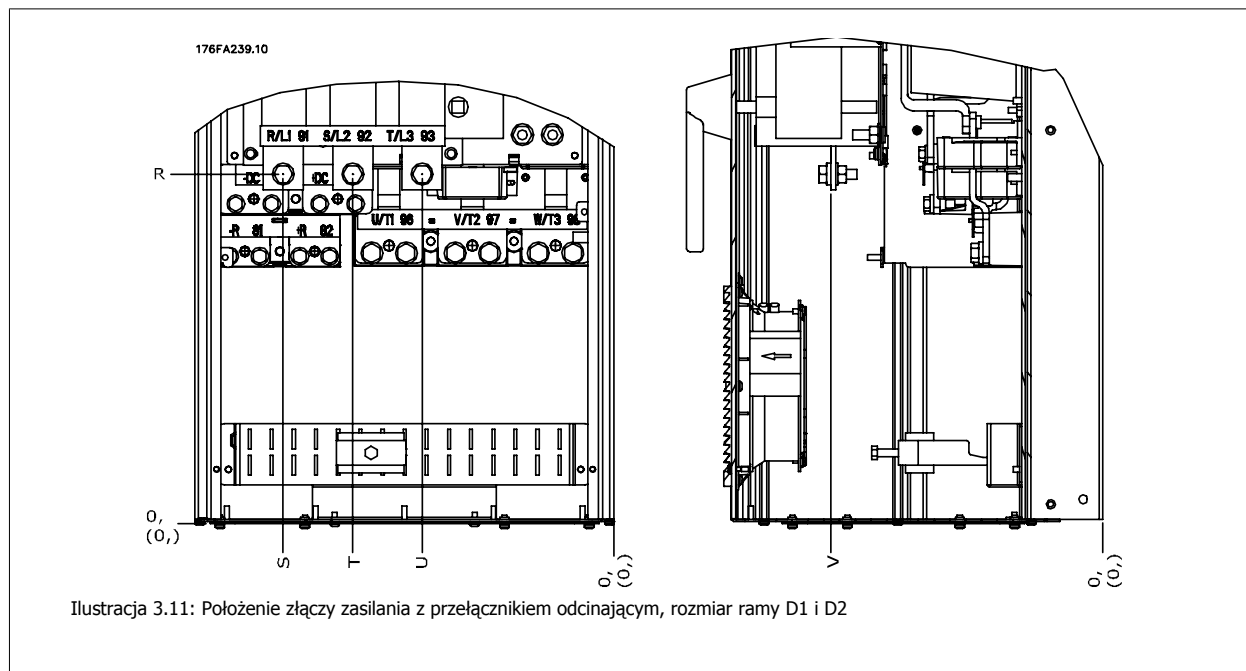
Wszystkie uchwyty na kable/ stopki muszą być zamontowane na szerokości szyny zbiorczej zacisków

3.3.3 Położenia zacisków - rozmiar ramy D

Podczas projektowania dostępu do przewodów należy wziąć pod uwagę następujące Położenie zacisków.



Ilustracja 3.10: Położenie złączy zasilania, rozmiar ramy D3 i D4



Ilustracja 3.11: Położenie złączy zasilania z przełącznikiem odcinającym, rozmiar ramy D1 i D2

Należy pamiętać, że kable zasilania są ciężkie i trudno je zgiąć. Określić optymalne położenie przetwornicy częstotliwości, aby zapewnić łatwy montaż kabli.



Uwaga

Wszystkie ramy D są dostępne ze standardowymi zaciskami wejściowymi lub przełącznikiem odcinającym. Wszystkie wymiary zacisków można znaleźć w tabeli na następnej stronie.

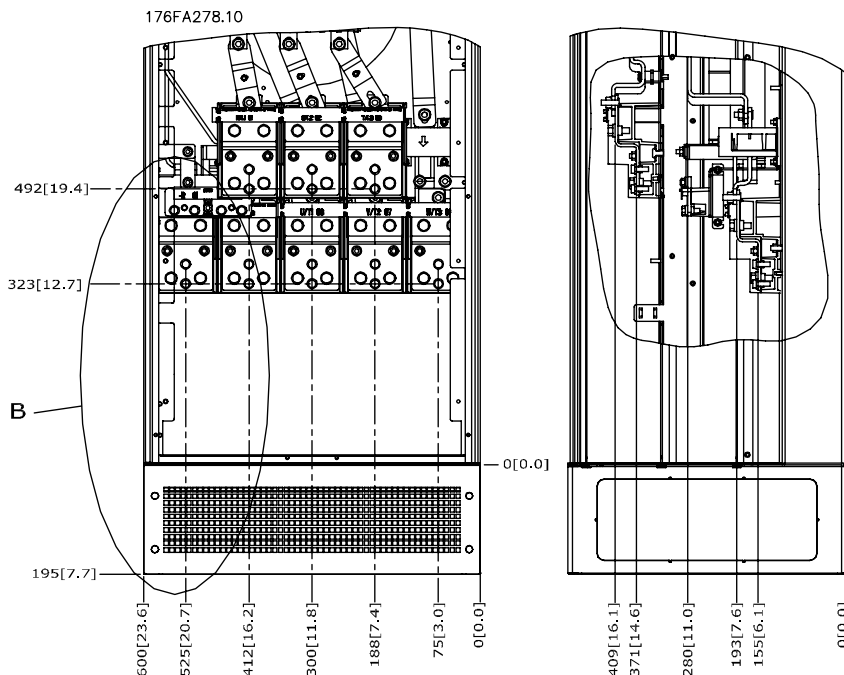
	IP 21 (NEMA 1) / IP 54 (NEMA 12)		IP 00 / Chassis	
	Rozmiar ramy D1	Rozmiar ramy D2	Rozmiar ramy D3	Rozmiar ramy D4
A	277 (10,9)	379 (14,9)	119 (4,7)	122 (4,8)
B	227 (8,9)	326 (12,8)	68 (2,7)	68 (2,7)
C	173 (6,8)	273 (10,8)	15 (0,6)	16 (0,6)
D	179 (7,0)	279 (11,0)	20.7 (0,8)	22 (0,8)
E	370 (14,6)	370 (14,6)	363 (14,3)	363 (14,3)
F	300 (11,8)	300 (11,8)	293 (11,5)	293 (11,5)
G	222 (8,7)	226 (8,9)	215 (8,4)	218 (8,6)
H	139 (5,4)	142 (5,6)	131 (5,2)	135 (5,3)
I	55 (2,2)	59 (2,3)	48 (1,9)	51 (2,0)
J	354 (13,9)	361 (14,2)	347 (13,6)	354 (13,9)
K	284 (11,2)	277 (10,9)	277 (10,9)	270 (10,6)
L	334 (13,1)	334 (13,1)	326 (12,8)	326 (12,8)
M	250 (9,8)	250 (9,8)	243 (9,6)	243 (9,6)
N	167 (6,6)	167 (6,6)	159 (6,3)	159 (6,3)
O	261 (10,3)	260 (10,3)	261 (10,3)	261 (10,3)
P	170 (6,7)	169 (6,7)	170 (6,7)	170 (6,7)
Q	120 (4,7)	120 (4,7)	120 (4,7)	120 (4,7)
R	256 (10,1)	350 (13,8)	98 (3,8)	98 (3,7)
S	308 (12,1)	332 (13,0)	301 (11,8)	324 (12,8)
T	252 (9,9)	262 (10,3)	245 (9,6)	255 (10,0)
U	196 (7,7)	192 (7,6)	189 (7,4)	185 (7,3)
V	260 (10,2)	273 (10,7)	260 (10,2)	273 (10,7)

Tabela 3.1: Położenie kabli jest ukazane na poniższych rysunkach. Wymiary mm (cale).

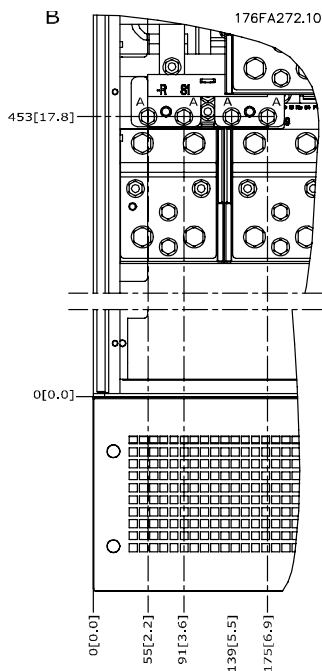
3.3.4 Położenie zacisków - rozmiar ramy E

Położenie zacisków - E1

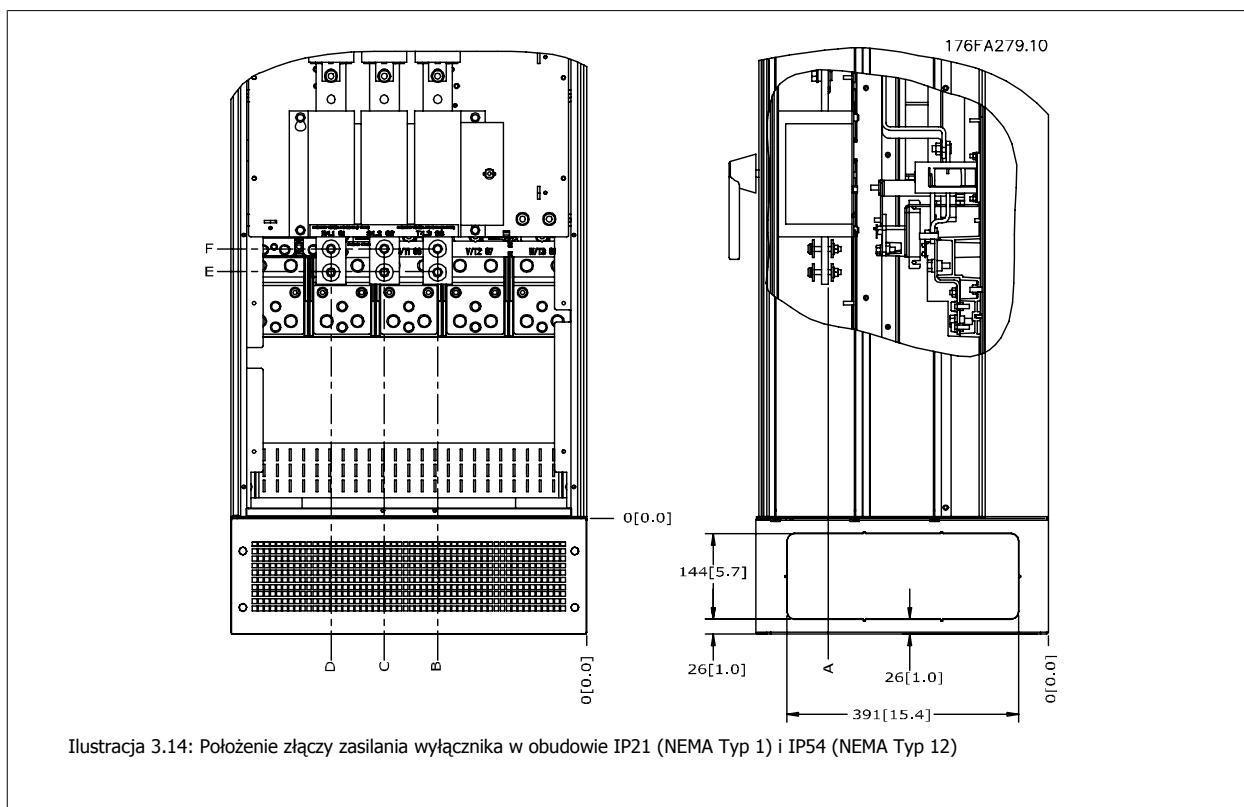
Podczas projektowania dostępu do przewodów należy wziąć pod uwagę następujące położenie zacisków.



Ilustracja 3.12: Położenie złączy zasilania w obudowie IP21 (NEMA Typ 1) i IP54 (NEMA Typ 12)



Ilustracja 3.13: Położenie złączy zasilania w obudowie IP21 (NEMA Typ 1) i IP54 (NEMA Typ 12) (rysunek B)

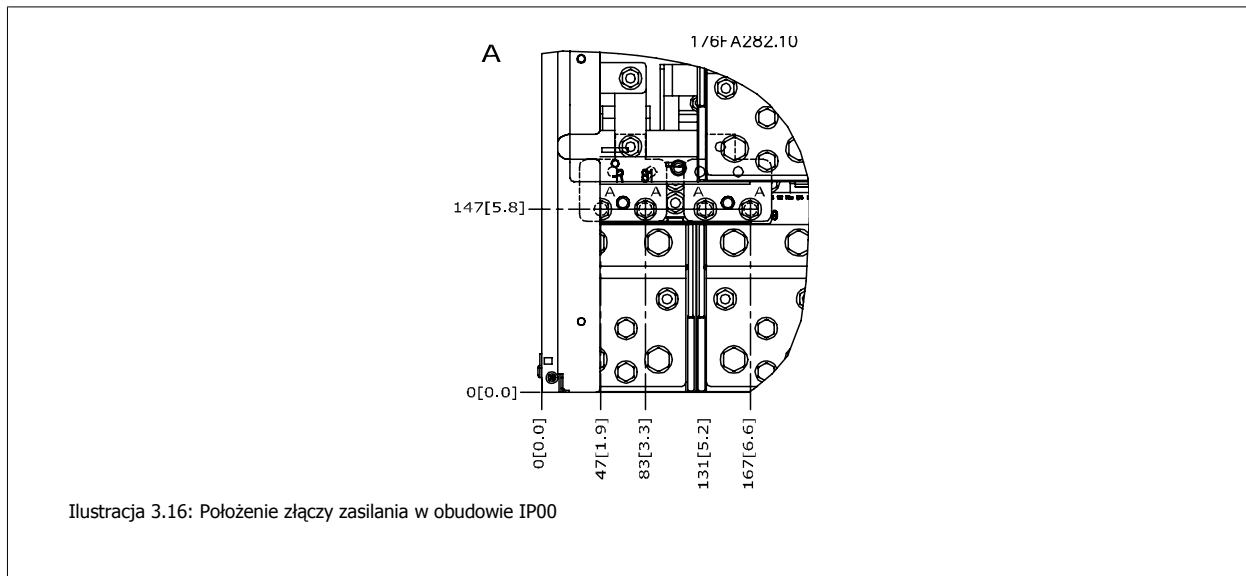
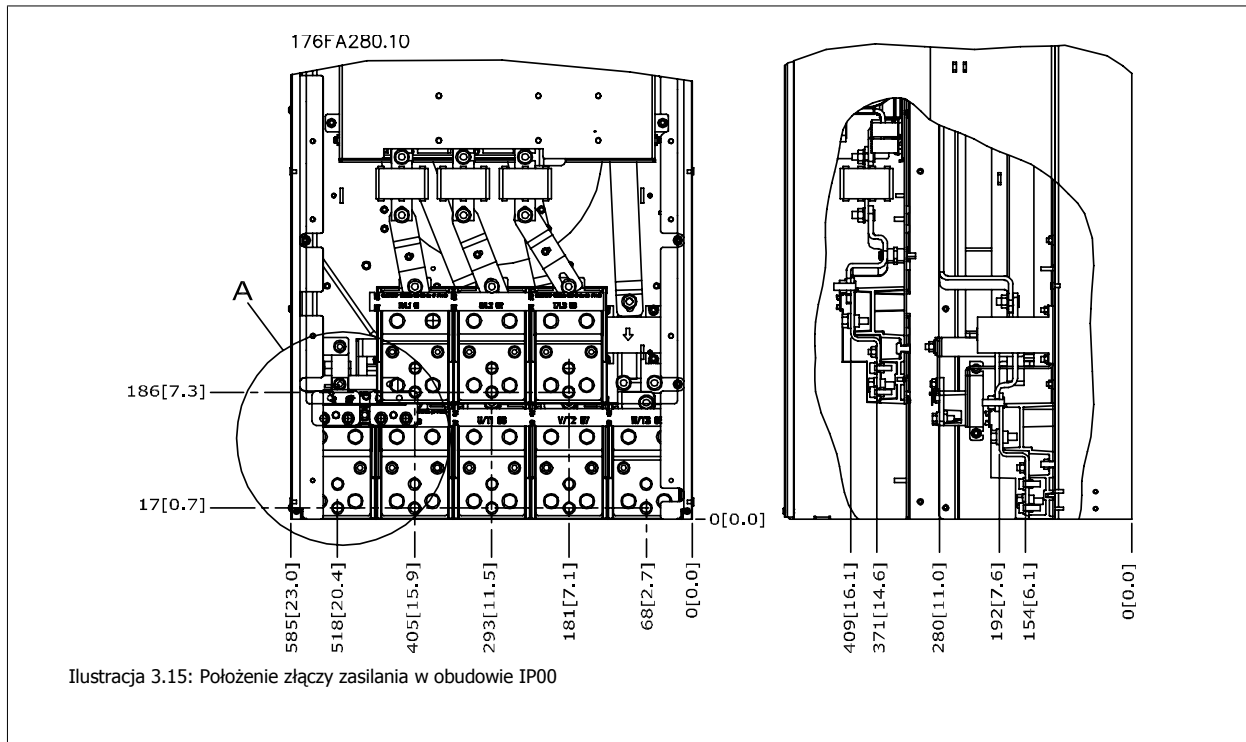


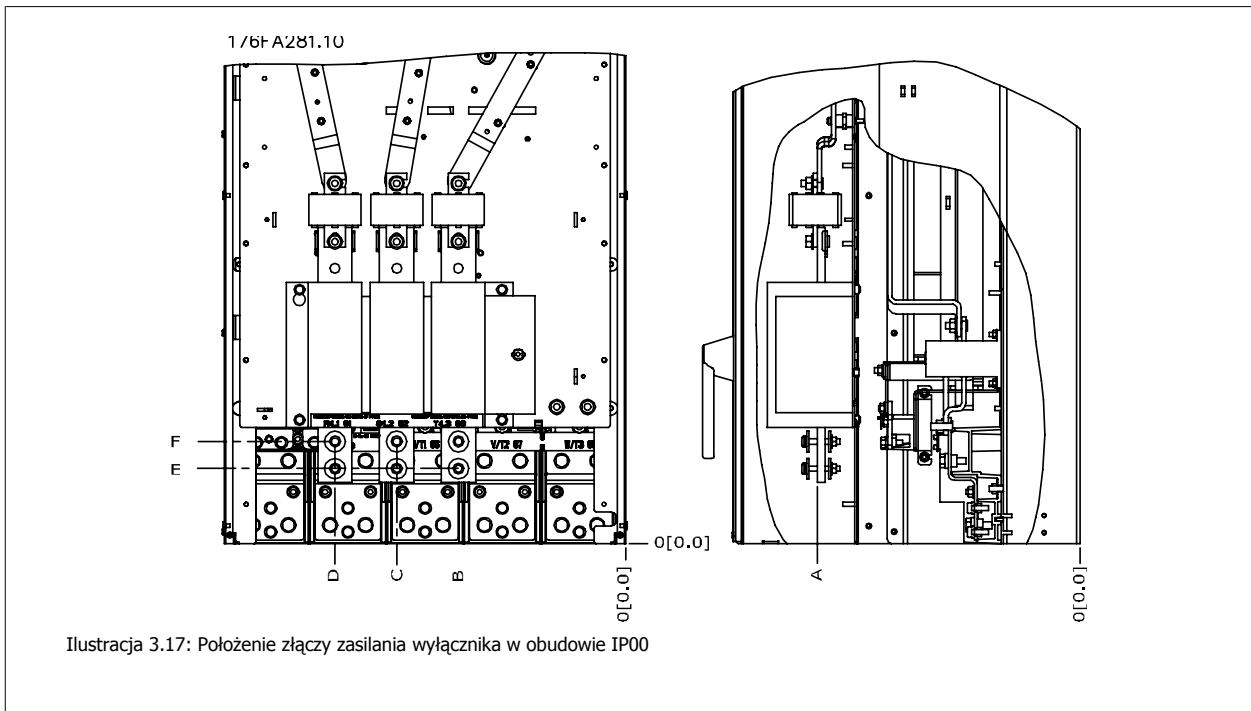
Rozmiar ramy	TYP URZĄDZENIA	ROZMIAR ZACISKU ROZŁĄCZAJĄCEGO					
		IP54/IP21 UL ORAZ NEMA1/NEMA12					
E1	250/315 kW (400V) ORAZ 355/450-500/630 kW (690 V)	381 (15,0)	253 (9,9)	253 (9,9)	431 (17,0)	562 (22,1)	N/A
	315/355-400/450 kW (400V)	371 (14,6)	371 (14,6)	341 (13,4)	431 (17,0)	431 (17,0)	455 (17,9)

Położenie zacisków – E2

Podczas projektowania dostępu do przewodów należy wziąć pod uwagę następujące położenie zacisków.

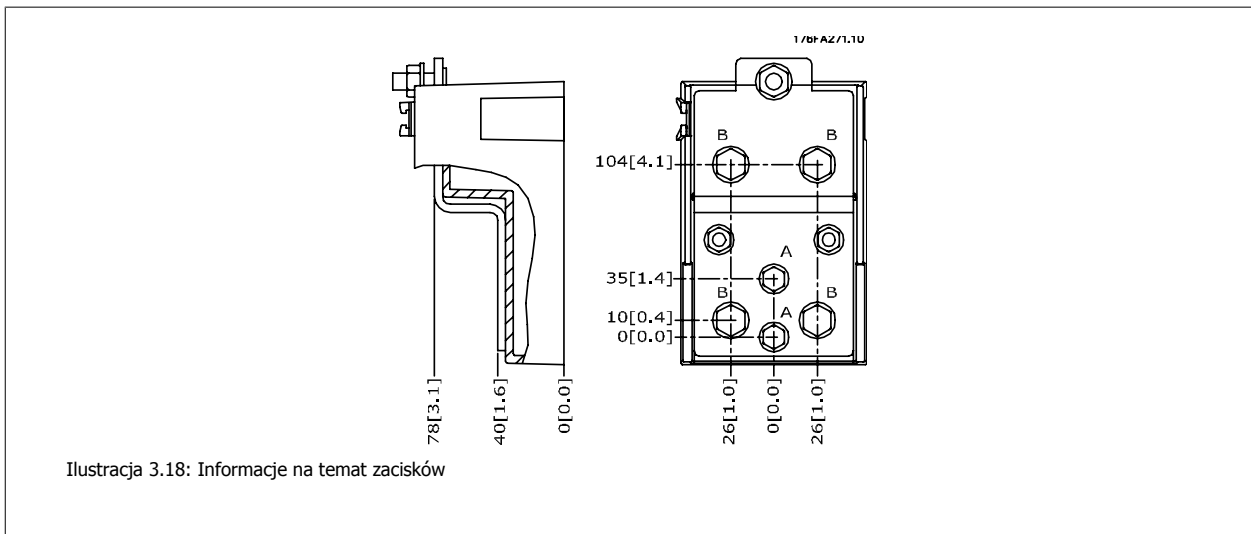
3





Należy pamiętać, że kable zasilania są ciężkie i trudno je zgiąć. Określić optymalne położenie przetwornicy częstotliwości, aby zapewnić łatwy montaż kabli.

Każdy zacisk umożliwia wykorzystanie maks. 4 kabli z uchwytami lub wykorzystanie standardowego uchwytu skrzynkowego. Uziemienie jest podłączane do odpowiedniego zacisku w przetwornicy.



Uwaga
 Zasilanie można podłączyć do pozycji A lub B

Rozmiar ramy	TYP URZĄDZENIA	ROZMIAR ZACISKU ROZŁĄCZAJĄCEGO					
		A	B	C	D	E	F
E2	250/315 kW (400V) ORAZ 355/450-500/630 kW (690 V)	381 (15,0)	245 (9,6)	334 (13,1)	423 (16,7)	256 (10,1)	N/A
	315/355-400/450 kW (400V)	383 (15,1)	244 (9,6)	334 (13,1)	424 (16,7)	109 (4,3)	149 (5,8)

3.3.5 Położenie zacisków - rozmiar ramy F

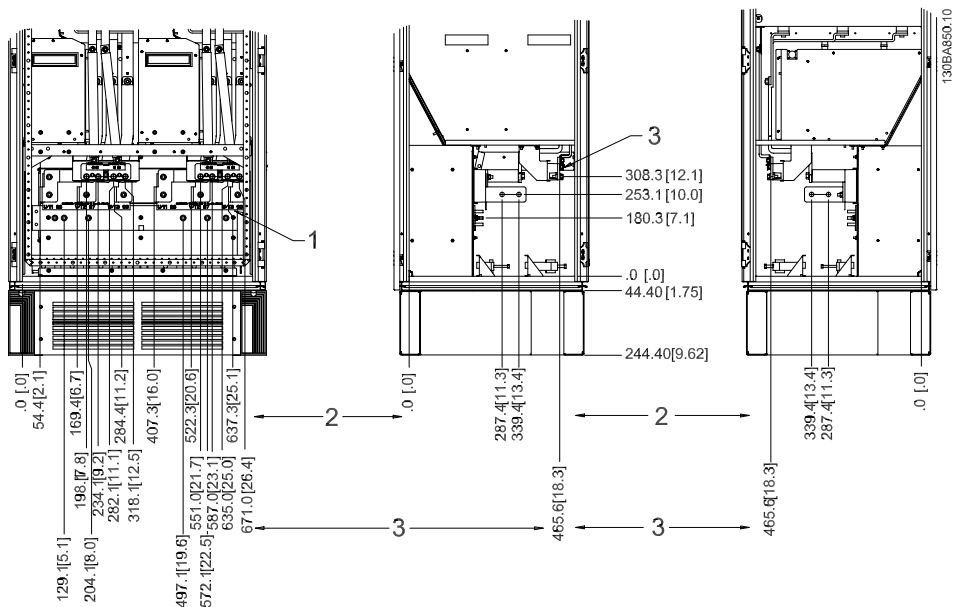


Uwaga

Ramy F mają cztery różne rozmiary, F1, F2, F3 i F4. W F1 i F2 znajduje się szafka falownika po prawej stronie i szafka prostownika po lewej. W F3 i F4 jest dodatkowa szafka opcji, na lewo od szafki prostownika. F3 to F1 z dodatkową szafką opcji. F4 to F2 z dodatkową szafką opcji.

3

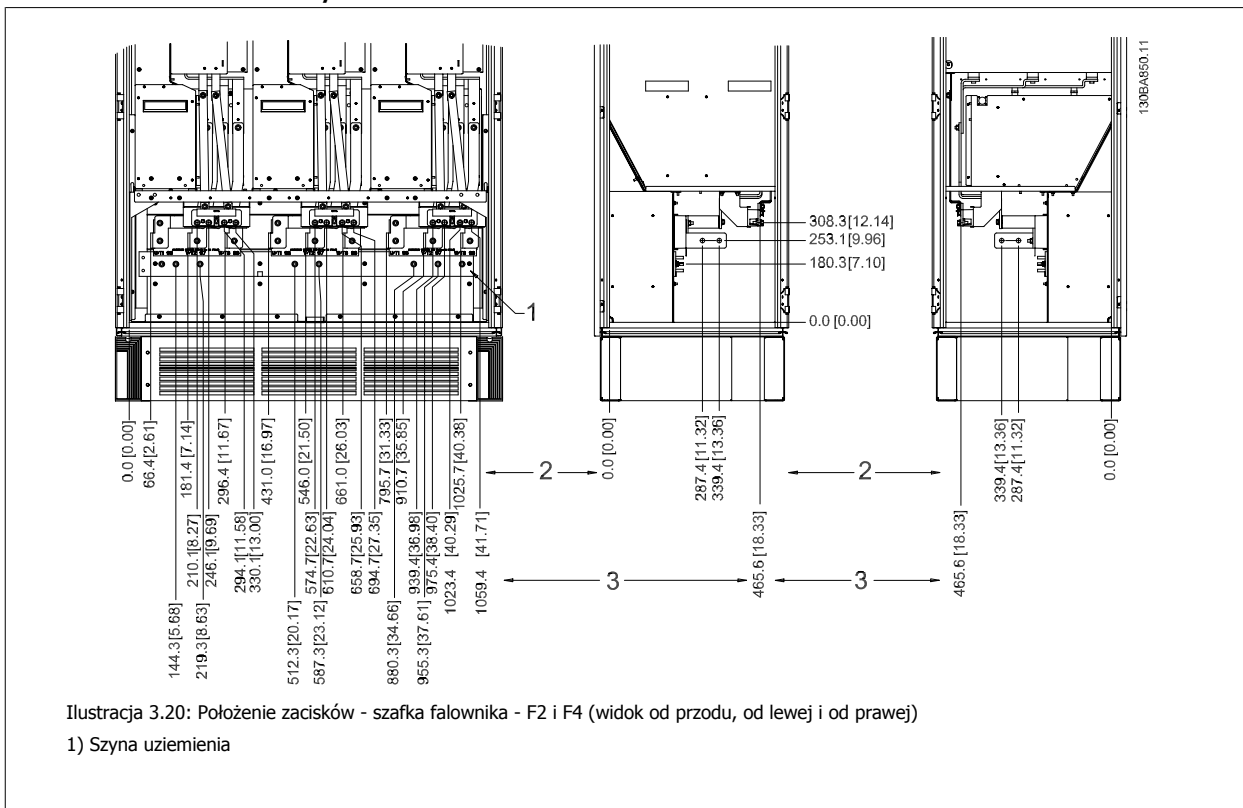
Położenie zacisków – rozmiar ramy F1 i F3



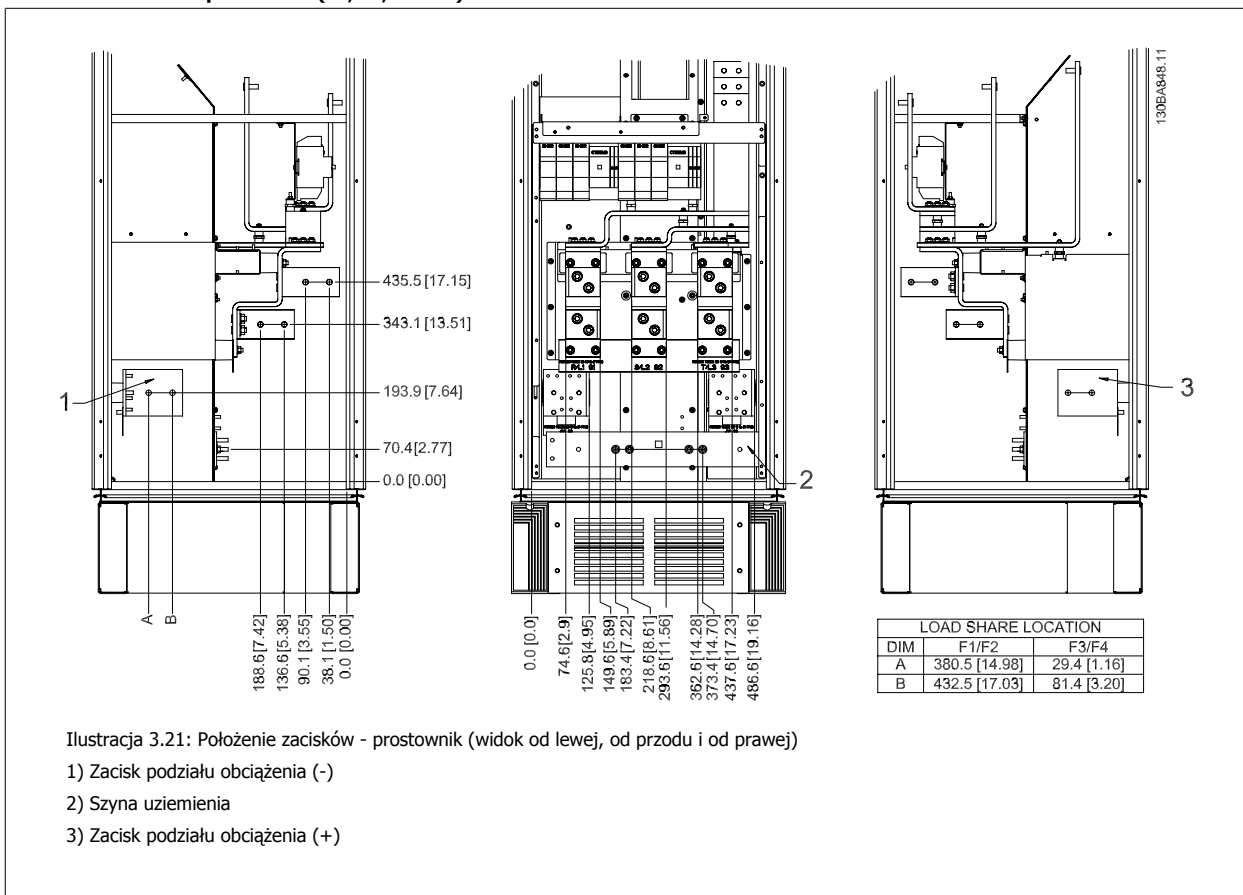
Ilustracja 3.19: Położenie zacisków - szafka falownika - F1 i F3 (widok od przodu, od lewej i od prawej)

- 1) Szyna uziemienia bar
- 2) Zaciski silnika
- 3) Zaciski hamulca

Położenie zacisków - rozmiar ramy F2 i F4

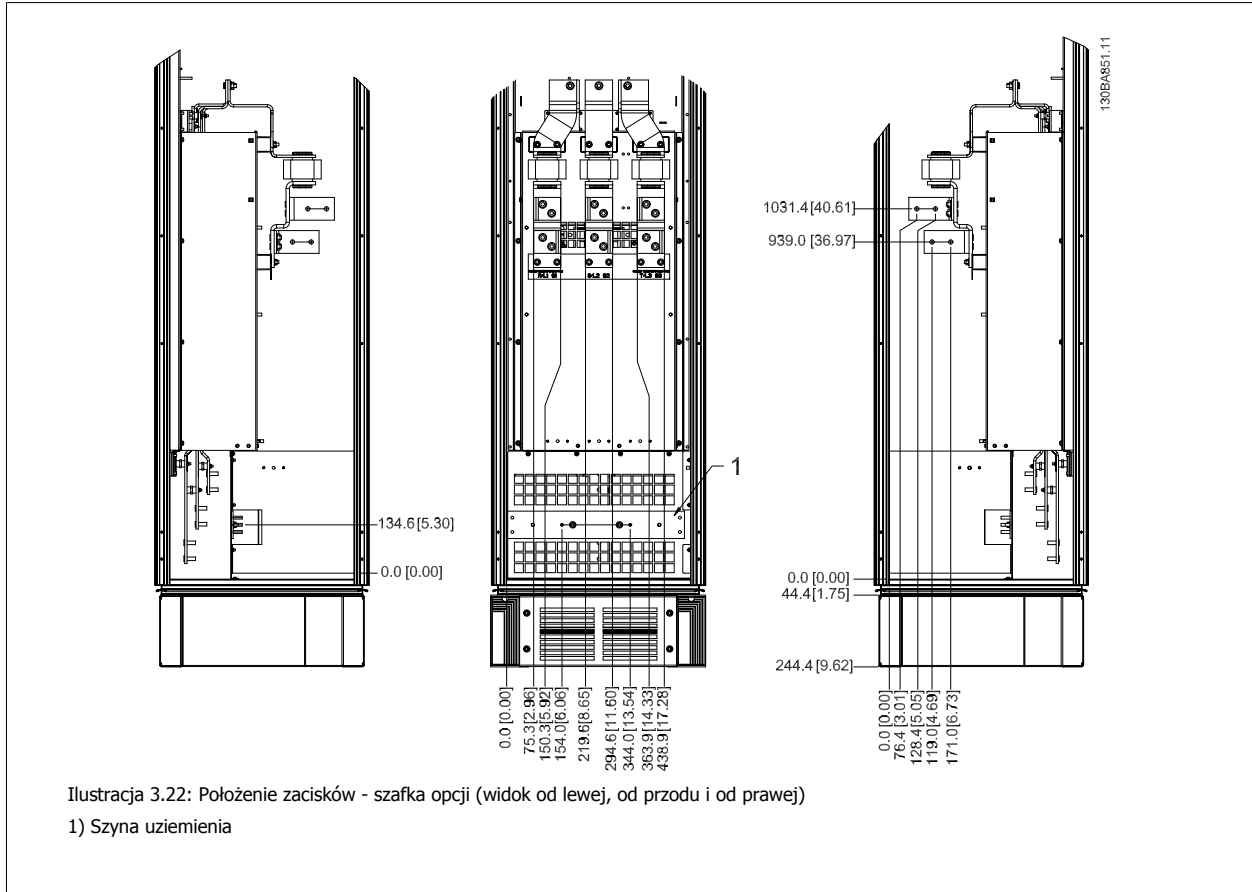


Położenie zacisków - prostownik (F1, F2, F3 i F4)



Położenie zacisków - szafka opcji (F3 i F4)

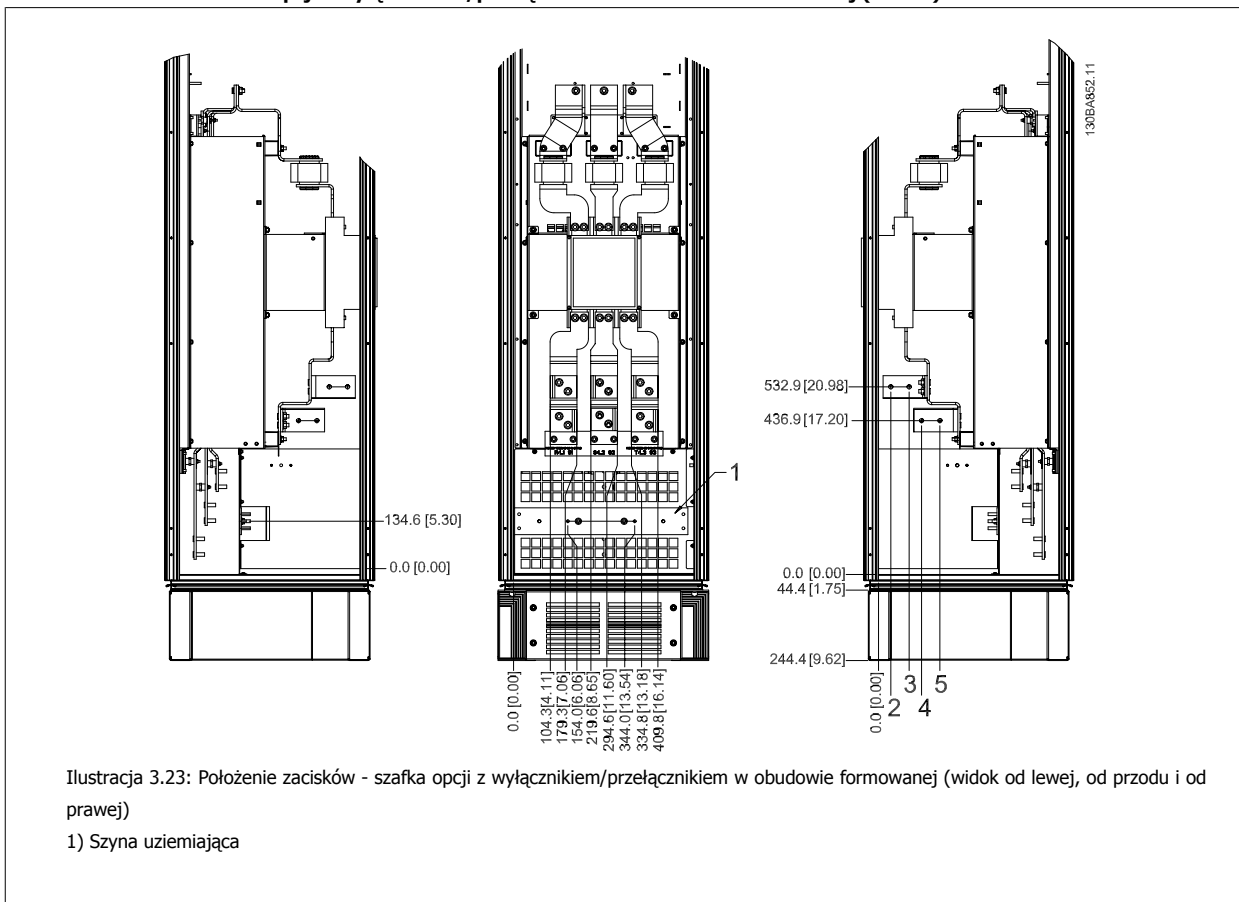
3



Ilustracja 3.22: Położenie zacisków - szafka opcji (widok od lewej, od przodu i od prawej)

1) Szyna uziemienia

Położenie zacisków - szafka opcji z wyłącznikiem/przełącznikiem w obudowie formowanej (F3 i F4)



3.3.6 Chłodzenie i przepływ powietrza

Chłodzenie

Chłodzenie można zapewnić na różne sposoby, za pomocą kanałów chłodzących na dole i na górze urządzenia, poprzez pobieranie i wypuszczanie powietrza z tyłu urządzenia lub łącząc możliwości chłodzenia.

Kanały chłodzące

Stworzona została specjalna opcja optymalizująca instalację przetwornicy częstotliwości z ramą IP00/chassis w obudowach Rittal TS8, wykorzystująca wentylator przetwornicy do zapewnienia wentylacji wymuszonej tylnego kanału. Powietrze wydobywające się z górnej części obudowy może być odprowadzane kanałami na zewnątrz zakładu, tak aby ciepło oddawane z tylnego kanału nie było rozpraszane w sterowni, zmniejszając wymogi dot. klimatyzacji w zakładzie.

Więcej informacji - patrz *Montaż zestawów kanałów chłodzących w obudowach Rittal*.

Chłodzenie od tyłu

Powietrze z tylnego kanału może również być przepuszczane do i na zewnątrz z tyłu obudowy Rittal TS8. Jest to rozwiązanie, w którym powietrze do tylnego kanału może być pobierane z zewnątrz zakładu, zaś ciepło oddawane jest z powrotem na zewnątrz zakładu, co zmniejsza wymogi w zakresie klimatyzacji.

Uwaga

W obudowie Rittal wymagany jest wentylator drzwiowy w celu usunięcia ciepła, które nie jest odprowadzane w tylnym kanale przetwornicy. Minimalne natężenie przepływu powietrza dla wentylatora drzwiowego, wymagane przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy dla D3 i D4, wynosi 391 m³/h (230 cfm). Minimalne natężenie przepływu wentylatora drzwiowego, wymagane przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy dla E2, wynosi 782 m³/h (460 cfm). Jeżeli parametry otoczenia będą poniżej maksimum lub dodatkowe elementy oddające ciepło będą dodane wewnątrz obudowy, należy wykonać obliczenia, aby upewnić się, że zapewniony będzie odpowiedni przepływ powietrza w celu chłodzenia wnętrza obudowy Rittal.

Przepływ powietrza

Należy zapewnić odpowiedni przepływ powietrza nad radiatorami. Natężenie tego przepływu zostało opisane poniżej.

Ochrona obudowy	Rozmiar ramy	Przepływ powietrza przez wentylator w drzwiach / górny wentylator	Przepływ powietrza nad radiatorem
IP21 / NEMA 1	D1 i D2	170 m ³ /h (100 cfm)	765 m ³ /h (450 cfm)
IP54 / NEMA 12	E1	340 m ³ /h (200 cfm)	1444 m ³ /h (850 cfm)
IP21 / NEMA 1	F1, F2, F3 i F4	700 m ³ /h (412 cfm)*	985 m ³ /h (580 cfm)
IP54 / NEMA 12	F1, F2, F3 i F4	525 m ³ /h (309 cfm)*	985 m ³ /h (580 cfm)
IP00 / Obudowa	D3 i D4	255 m ³ /h (150 cfm)	765 m ³ /h (450 cfm)
	E2	255 m ³ /h (150 cfm)	1444 m ³ /h (850 cfm)

* Przepływ powietrza dla każdego wentylatora. Ramy rozmiaru F zawierają wiele wentylatorów.

Tabela 3.2: Przepływy powietrza przez radiator

**Uwaga**

Wentylator pracuje z następujących powodów:

1. AMA
2. Wstrzymanie DC
3. Pre-Mag
4. Hamowanie DC
5. Przekroczono 60% nominalnego prądu
6. Przekroczona określona temperatura radiatora (zależnie od wielkości mocy).

Gdy wentylator się uruchomi, będzie pracować przez co najmniej 10 minut.

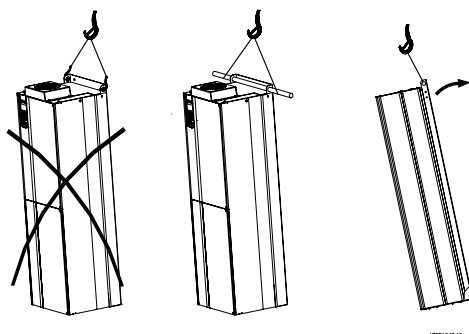
3.3.7 Montaż na ścianie – urządzenia IP21 (NEMA 1) i IP54 (NEMA 12)

Dotyczy to wyłącznie rozmiarów ram D1 i D2 . Należy odpowiednio wybrać miejsce montażu urządzenia.

Przed wyborem docelowego miejsca montażu, należy wziąć pod uwagę następujące czynniki:

- Przestrzeń zapewniająca chłodzenie
- Możliwość otwarcia drzwi
- Możliwość poprowadzenia kabli od dolnej części urządzenia

Dokładnie zaznaczyć otwory montażowe na ścianie za pomocą szablonu i wykonać odpowiednie otwory. Zaplanować odpowiednią odległość od podłoża i sufitu, aby zapewnić odpowiednie chłodzenie. Wymagany jest min. odstęp 225 mm w dolnej części przetwornicy częstotliwości. Zamontować śruby na dolnej części urządzenia i umieścić na nich przetwornicę. Pochylić przetwornicę i oprzeć ją o ścianę oraz zamontować górne śruby. Dokręcić wszystkie śruby, aby zamocować przetwornicę na ścianie.



Ilustracja 3.24: Metoda podnoszenia urządzenia w celu wykonania jego montażu na ścianie

3.3.8 Wejście dławika/rury kablowej - IP21 (NEMA 1) i IP54 (NEMA12)

Kable są podłączane przez płytę dławika znajdującą się w dolnej części urządzenia. Zdemontować płytę i zaplanować wejście dławika lub rur kablowych. Przygotować otwory w miejscach zaznaczonych na rysunku.



Uwaga

Płyta dławika musi być zamocowana do przetwornicy, aby zapewnić odpowiedni poziom ochrony oraz odpowiedni poziom chłodzenia urządzenia. Jeśli płyta ta nie jest zamocowana, może to spowodować wyłączenie awaryjne przetwornicy częstotliwości z Alarmem 69, Temp. karty zasilającej

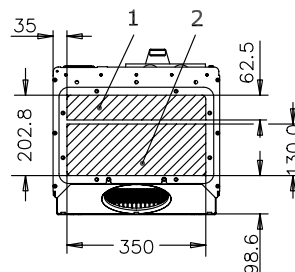
3



130BB073.10

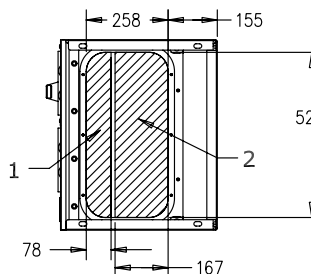
Ilustracja 3.25: Przykład poprawnej instalacji płyty dławika.

Rozmiar ramy D1 + D2



176FA289.11

rozmiar ramy E1

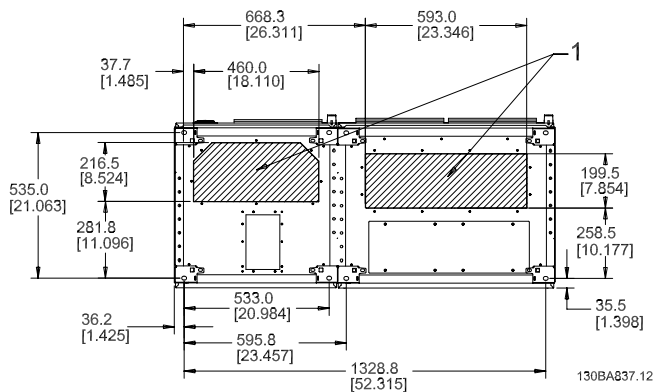


176FA290.11

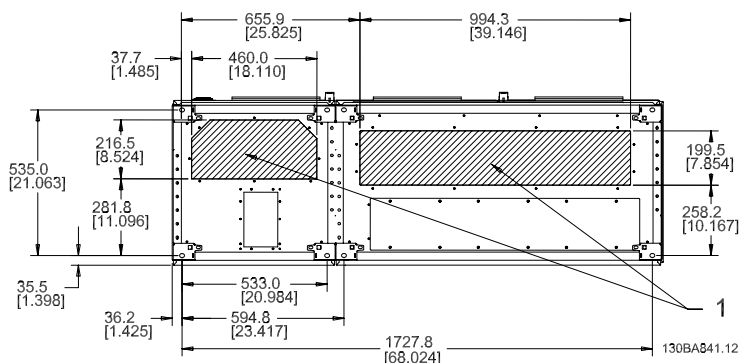
Wejścia kabli widziane od dołu przetwornicy częstotliwości - 1) Strona zasilania 2) Strona silnika

3

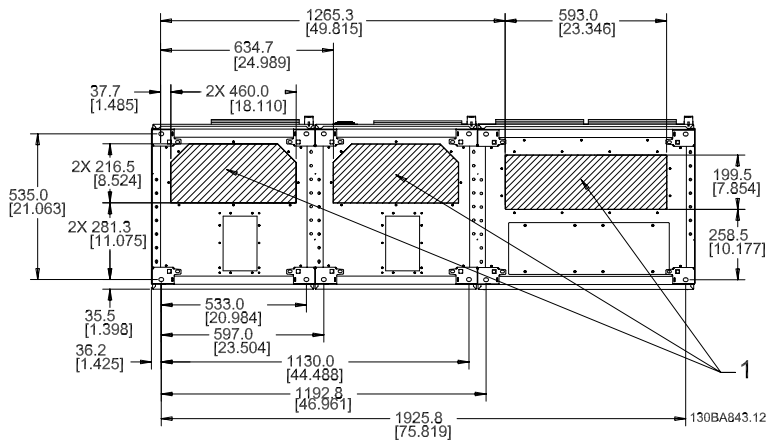
rozmiar ramy F1



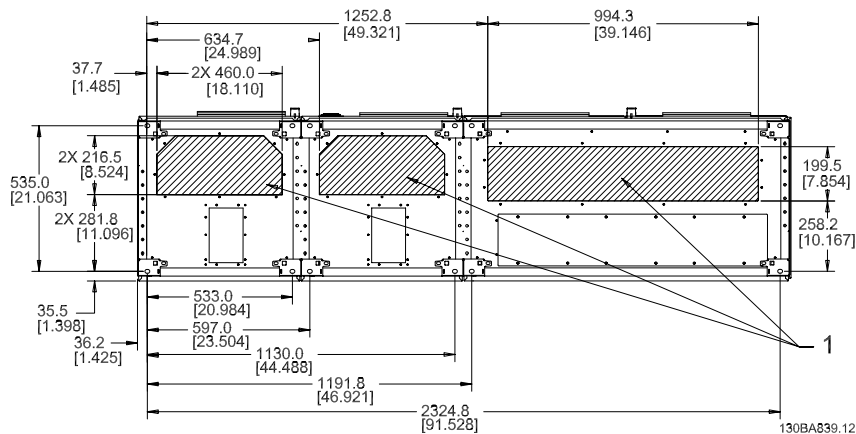
rozmiar ramy F2



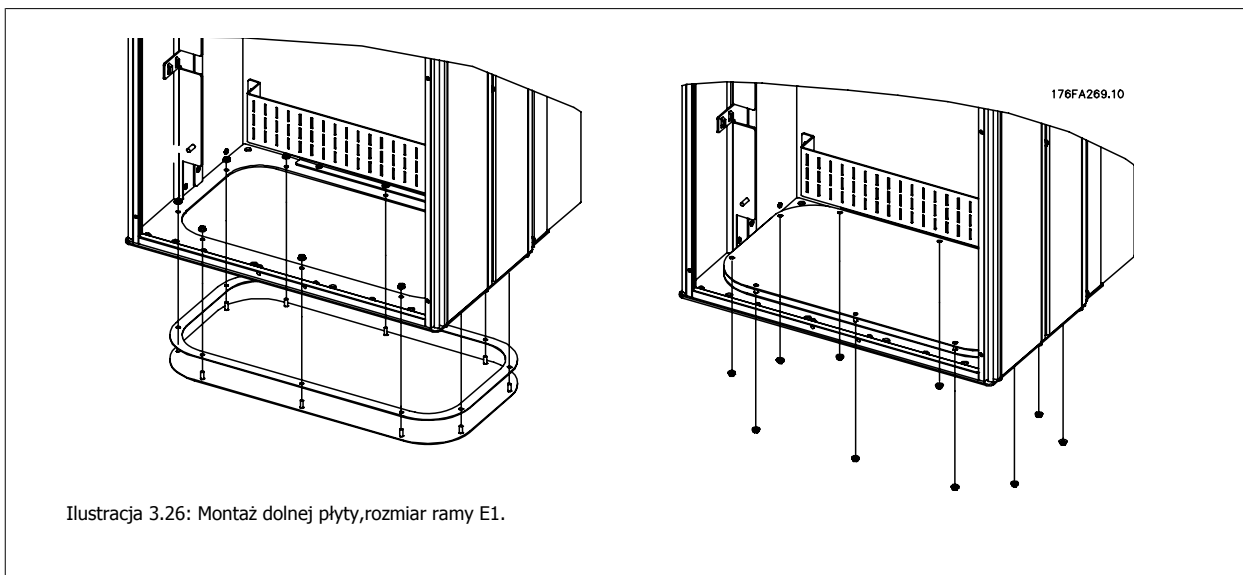
Rozmiar ramy F3



Rozmiar ramy F4



F1-F4: Wejścia kabli widziane od dołu przetwornicy częstotliwości - 1) Umieścić rury kablowe w oznaczonych miejscach



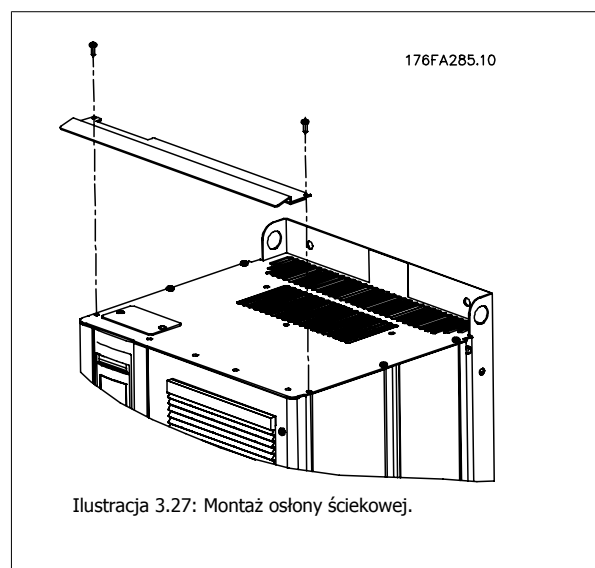
Ilustracja 3.26: Montaż dolnej płyty, rozmiar ramy E1.

Dolna płyta ramy E1 może zostać zamontowana od zarówno od wewnętrznej, jak i zewnętrznej strony obudowy, ułatwiając w ten sposób proces montażowy, tzn. jeśli zostanie zamontowana w dolnej części przetwornicy, umożliwi to montaż dławików i kabli przed ustawieniem przetwornicy na podstawie.

3.3.9 Montaż osłony ściekowej IP21 (rozmiar ramy D1 i D2)

Aby spełnić wymagania wartości znamionowych IP21, należy, w określony poniżej sposób, zainstalować oddzielną osłonę ściekową:

- Zdjąć dwie przednie śruby.
- Zamontować osłonę i przykręcić śruby.
- Dokręcić śruby momentem 5,6 Nm



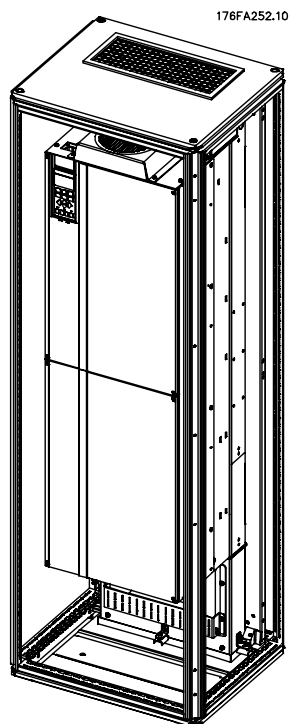
Ilustracja 3.27: Montaż osłony ściekowej.

3.4 Instalacja opcji

3.4.1 Montaż zestawów kanałów chłodzących w obudowach Rittal

W tej części opisana została procedura montażu przetwornicy częstotliwości w obudowie IP00 z zestawami kanałów chłodzących w obudowach Rittal. Oprócz obudowy wymagana jest 200 mm podstawa/cokół.

3



Ilustracja 3.28: Instalacja IP00 w obudowie Rittal TS8.

Minimalny wymiar obudowy to:

- Rama D3 i D4: głębokość 500 mm i szerokość 600 mm.
- Rama E2: głębokość 600 mm i szerokość 800 mm.

Głębokość i szerokość maksymalną należy dopasować do danej instalacji. W przypadku korzystania z kilku przetwornicy częstotliwości w jednej obudowie, zaleca się montaż każdej z nich na oddzielnym panelu tylnym oraz oparcie ich w środkowej części danego panelu. Niniejsze zestawy kanałów przewodowych nie są przeznaczone do montażu panelu „na ramie” (patrz katalog Rittal TS8). Zestawy przewodów chłodzących opisane w poniższej tabeli mogą być wykorzystane tylko w przypadku przetwornicy IP 00 / Chassis w obudowach Rittal TS8 IP 20 i UL oraz NEMA 1 i IP 54 i UL oraz NEMA 12.



W przypadku ram E2, należy zamontować płytę w tylnej części obudowy Rittal biorąc pod uwagę ciężar przetwornicy częstotliwości.



Uwaga

W obudowie Rittal wymagany jest wentylator drzwiowy w celu usunięcia ciepła, które nie jest odprowadzane w tylnym kanale przetwornicy. Minimalne natężenie przepływu powietrza dla wentylatora(ów) drzwiowego(ych) przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy, wymagane dla D3 i D4, wynosi 391 m³/h (230 cfm). Minimalne natężenie przepływu wentylatora(ów) drzwiowego(ych) przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy, wymagane dla E2, wynosi 782 m³/h (460 cfm). Jeżeli parametry otoczenia są poniżej maksimum lub jeżeli dodatkowe elementy oddające ciepło będą dodane wewnątrz obudowy, należy wykonać obliczenia, aby upewnić się, że zapewniony będzie odpowiedni przepływ powietrza w celu chłodzenia wnętrza obudowy Rittal.

Informacje dotyczące zamawiania

Obudowa Rittal TS-8	Nr części zestawu ramy D3	Nr części zestawu ramy D4	Nr części ramy E2
1800 mm	176F1824	176F1823	Niemożliwe
2000 mm	176F1826	176F1825	176F1850
2200 mm			176F0299

Zawartość zestawu

- Podzespoły kanału
- Narzędzia montażowe
- Materiał uszczelniający
- Dostarczane z zestawami ramy D3 i D4:
 - 175R5639 – Szablony montażowe oraz wycięcia dolne/górne w przypadku obudowy Rittal.
- Dostarczane z zestawami ramy E2:
 - 175R1036 – Szablony montażowe oraz wycięcia dolne/górne w przypadku obudowy Rittal.

Wszystkie elementy mocujące to:

- 10 mm, nakrętki M5 dokręcone momentem 2,3 Nm lub
- śruby T25 Torx dokręcone momentem 2,3 Nm



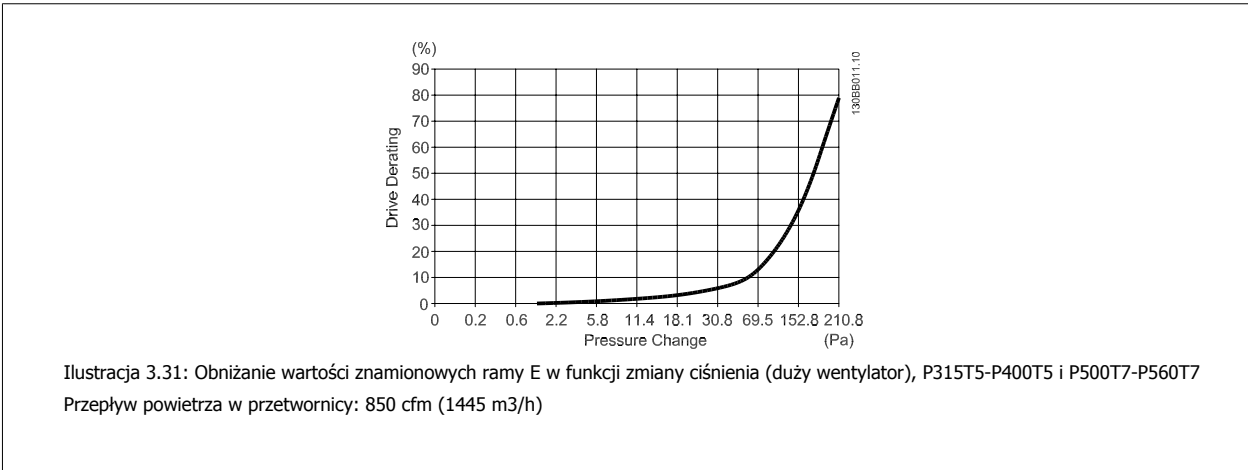
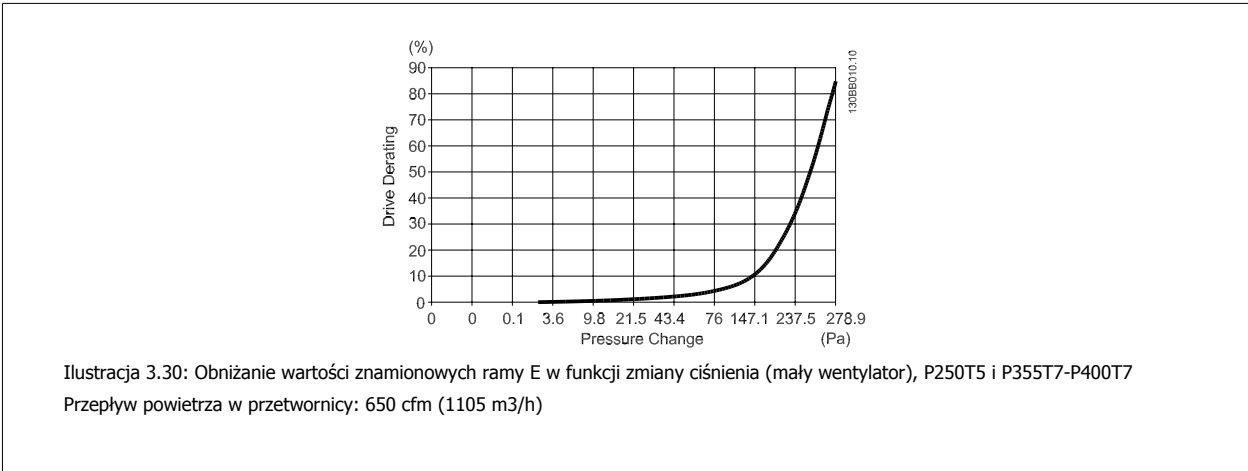
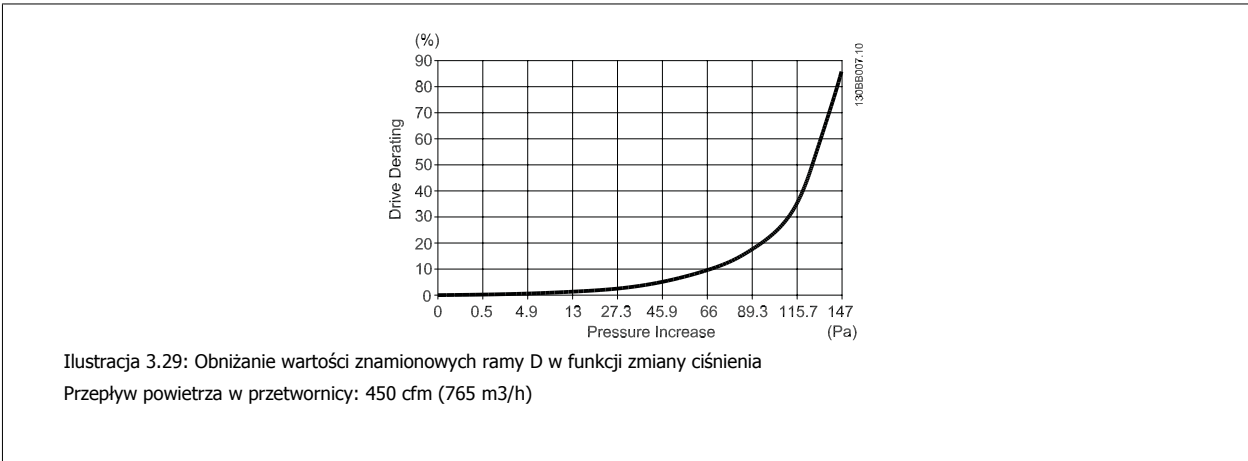
Uwaga

Więcej informacji na ten temat znajduje się w *Instrukcji montażu zestawu kanału chłodzącego 175R5640*

3

Zewnętrzne kanały

Jeżeli do szafki Rittal dodawany jest zewnętrzny układ kanałów, należy wyliczyć spadek ciśnienia w kanałach. Skorzystać z poniższych tabel, aby obniżyć wartości znamionowe przetwornicy częstotliwości, zgodnie ze spadkiem ciśnienia.



3.4.2 Instalacja na zewnątrz/ Zestaw NEMA 3R do obudów Rittal



3

W niniejszym rozdziale opisana została instalacja zestawów NEMA 3R dostępnych dla przetwornic częstotliwości z ramami D3, D4 i E2. Te zestawy zostały zaprojektowane i są testowane pod kątem wersji IP00/ Chassis tych ram w obudowach Rittal TS8 NEMA 3R lub NEMA 4. Obudowa NEMA-3R jest obudową stosowaną na zewnątrz, dającą pewien stopień ochrony przed deszczem i lodem. Obudowa NEMA-4 jest obudową stosowaną na zewnątrz, która zapewnia większy stopień ochrony przed warunkami pogodowymi i polewaniem wodą.

Minimalna głębokość obudowy wynosi 500 mm (600 mm dla ramy E2), zaś zestaw zaprojektowano dla szerokości 600 mm (800 mm dla ramy E2) obudowy. Możliwe są inne szerokości obudowy, jednak potrzebny jest dodatkowy sprzęt Rittal. Głębokość i szerokość maksymalną należy dopasować do danej instalacji.



Uwaga

Wartość prądu znamionowego przetwornicy w ramach D3 i D4 jest zmniejszona o 3%, gdy dodaje się zestaw NEMA 3R. Przetwornice w ramach E2 nie wymagają obniżenia wartości znamionowych



Uwaga

W obudowie Rittal wymagany jest wentylator drzwiowy w celu usunięcia ciepła, które nie jest odprowadzane w tylnym kanale przetwornicy. Minimalne natężenie przepływu powietrza dla wentylatora drzwiowego, wymagane przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy dla D3 i D4, wynosi 391 m³/h (230 cfm). Minimalne natężenie przepływu wentylatora drzwiowego, wymagane przy maksymalnych parametrach otoczenia przetwornicy dla E2, wynosi 782 m³/h (460 cfm). Jeżeli parametry otoczenia będą poniżej maksimum lub dodatkowe elementy oddające ciepło będą dodane wewnątrz obudowy, należy wykonać obliczenia, aby upewnić się, że zapewniony będzie odpowiedni przepływ powietrza w celu chłodzenia wnętrza obudowy Rittal.

Informacje dotyczące zamawiania

Rozmiar ramy D3: 176F4600

Rozmiar ramy D4: 176F4601

Rozmiar ramy E2: 176F1852

Zawartość zestawu:

- Podzespoły kanału
- Narzędzia montażowe
- 16 mm, śruby M5 torx dla górnej pokrywy went.
- 10 mm, M5 do przymocowania płyty montażowej przetwornicy do obudowy
- Nakrętki M10 do przymocowania przetwornicy do płyty montażowej
- Materiał uszczelniający

Wymogi w zakresie momentu:

1. Śruby/nakrętki M5 dokręcone momentem 2,3 Nm
2. Śruby/nakrętki M6 dokręcone momentem 3,9 Nm

3. Nakrętki M10 dokręcone momentem 20 Nm
4. Śruby T25 Torx dokręcone momentem 2,3 Nm

**Uwaga**

Więcej informacji znajduje się w instrukcji 175R5922

3

3.4.3 Montaż na podstawie

W niniejszym rozdziale opisana została instalacja urządzenia na podstawie, dostępnej dla przetwornicy częstotliwości w ramach D1 i D2. Jest to podstawa o wysokości 200 mm, umożliwiająca montaż tych ram na podłożu. W przedniej części podstawy znajdują się otwory umożliwiające wlot powietrza do podzespołów zasilania.

Należy zainstalować płytę dławikową przetwornicy częstotliwości, aby zapewnić odpowiedni dopływ powietrza chłodzącego do podzespołów sterowniczych poprzez wentylator drzwiowy oraz aby utrzymać odpowiedni poziom ochrony obudowy IP21/NEMA 1 lub IP54/NEMA 12.



Ilustracja 3.32: Przetwornica na podstawie

Ta sama podstawa pasuje zarówno do ram D1 i D2. Jej numer zamówieniowy to 176F1827. Ta podstawa jest standardowa dla ramy E1.

Wymagane narzędzia:

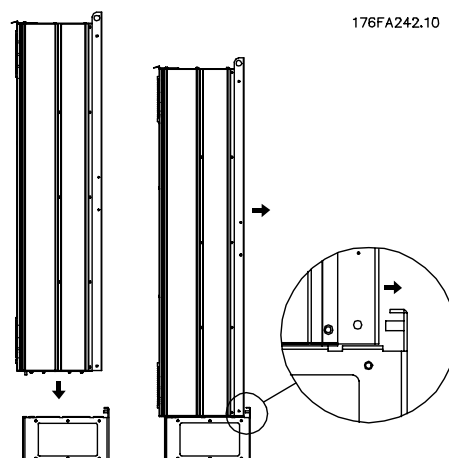
- Klucz nasadowy z gniazdami 7-17 mm
- Wkrętak T30 Torx

Momenty obrotowe:

- M6 - 4,0 Nm
- M8 - 9,8 Nm
- M10 - 19,6 Nm

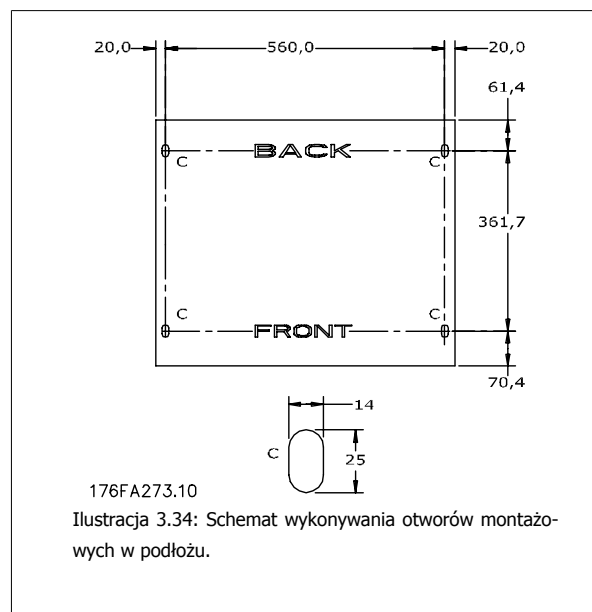
Zawartość zestawu:

- Części podstawy
- Instrukcja montażu

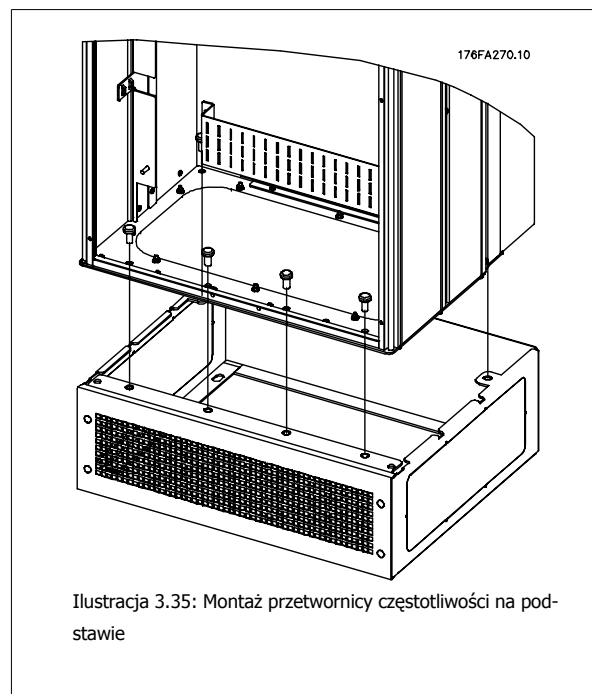


Ilustracja 3.33: Montaż przetwornicy częstotliwości na podstawie.

Zamontować podstawę na podłożu. Otwory montażowe należy wykonać zgodnie z poniższym rysunkiem:



Zamontować przetwornicę na podstawie i zamocować ją za pomocą wszystkich dostarczonych śrub zgodnie z rysunkiem.



Uwaga

Więcej informacji na ten temat znajduje się w *Instrukcji montażu zestawu podstawy 175R5642*.

3.4.4 Opcja płyty wejściowej

Ta część dotyczy instalacji zewnętrznej opcjonalnych zestawów wejściowych dostępnych dla przetwornic częstotliwości we wszystkich ramach D i E. Nie próbować zdejmować filtrów RFI z płyt wejściowych. Filtry RFI mogą zostać uszkodzone, jeżeli będą zdjęte z płyty wejściowej.



Uwaga

Tam, gdzie dostępne są filtry RFI, istnieją dwa różne typy filtrów RFI, zależnie od kombinacji płyt wejściowych i filtrów RFI, zamiennie. Zestawy instalowane field są w niektórych przypadkach takie same dla wszystkich napięć.

3

	380 - 480 V 380 - 500 V	Bezpieczniki	Bezpieczniki odłą- czania	RFI	Bezpieczniki RFI	Bezpieczniki odłą- czania RFI
D1	Wszystkie wielkości mocy D1	176F8442	176F8450	176F8444	176F8448	176F8446
D2	Wszystkie wielkości mocy D2	176F8443	176F8441	176F8445	176F8449	176F8447
E1	FC102/ 202: 315 kW	176F0253	176F0255	176F0257	176F0258	176F0260
	FC 302: 250 kW					
	FC102/ 202: 355 - 450 kW FC 302: 315 - 400 kW	176F0254	176F0256	176F0257	176F0259	176F0262

	525 - 690 V	Bezpieczniki	Bezpieczniki odłą- czania	RFI	Bezpieczniki RFI	Bezpieczniki odłą- czania RFI
D1	FC102/ 202: 45-90 kW	175L8829	175L8828	175L8777	NA	NA
	FC302: 37-75 kW					
	FC102/202: 110-160 kW FC302: 90-132 kW	175L8442	175L8445	175L8777	NA	NA
D2	Wszystkie wielkości mo- cy D2	175L8827	175L8826	175L8825	NA	NA
E1	FC102/202: 450-500 kW	176F0253	176F0255	NA	NA	NA
	FC302: 355-400 kW					
	FC102/202: 560-630 kW FC302: 500-560 kW	176F0254	176F0258	NA	NA	NA

Zawartość zestawu

- Zmontowana płyta wejściowa
- Arkusz instrukcji 175R5795
- Etykieta modyfikacji
- Odłączyć szablon handle (urządzenia z odłączaniem zasilania)



Uwagi

- Po podłączeniu przetwornicy częstotliwości do napięcia liniowego, występuje w niej niebezpieczne napięcie. Nie należy próbować rozmontowywania przy włączonym zasilaniu
- W częściach elektrycznych przetwornicy częstotliwości może występować niebezpieczne napięcie, również po odłączeniu zasilania. Po odłączeniu zasilania poczekać co najmniej czas podany na tabliczce znamionowej przetwornicy przed dotykaniem jakichkolwiek elementów wewnętrznych, aby mieć pewność, że wszystkie kondensatory się całkowicie rozładowały
- Płyty wejściowe zawierają części metalowe o ostrych brzegach. Chronić dłonie przy ich zdejmowaniu i ponownym zakładaniu.
- Płyty wejściowe ram E są ciężkie (20-35 kg w zależności od konfiguracji). Zaleca się zdjąć przełącznik odcinający z płyty wejściowej dla ułatwienia instalacji i ponownie go założyć na płytę wejściową po tym, jak płyta zostanie zainstalowana na przetwornicę



Uwaga

Więcej informacji znajduje się w Arkuszu instrukcji, 175R5795

3.4.5 Instalacja osłony zasilania dla przetwornic częstotliwości

W niniejszej części opisana jest instalacja osłony zasilania dla przetwornic częstotliwości z serii z ramami D1, D2 i E1. Nie ma możliwości zainstalowania w wersjach IP00/ Chassis, gdyż zawierają pokrywy metalowe w standardzie. Osłony te spełniają wymogi VBG-4.

Numery zamówieniowe:

Ramy D1 i D2 : 176F0799

Rama E1: 176F1851

Wymogi w zakresie momentu obrotowego

M6 - 4,0 Nm

M8 - 9,8 Nm

M10 - 19,6 Nm



Uwaga

Więcej informacji znajduje się w Arkuszu instrukcji, 175R5923

3.5 Opcje panelu dla rozmiaru ramy F

3.5.1 Opcje panelu rozmiaru ramy F

Grzejniki przeciwkondensacyjne i termostat

Grzejniki przeciwkondensacyjne kontrolowane za pośrednictwem automatycznego termostatu, zamontowane wewnątrz szafki przetwornic częstotliwości o rozmiarze ramy F, pomagają kontrolować wilgotność wewnątrz obudowy, co przedłuża czas życia elementów przetwornicy w wilgotnym środowisku.

Oświetlenie szafki z wyjściem zasilania

Oświetlenie zamontowane wewnątrz szafki przetwornicy częstotliwości o rozmiarze ramy F poprawia widoczność podczas obsługi i konserwacji. Obudowa oświetlenia zawiera wyjście zasilania do tymczasowego podłączenia narzędzi lub innych urządzeń i dostępne są dwa napięcia:

- 230V, 50Hz, 2,5A, CE/ENEC
- 120V, 60Hz, 5A, UL/cUL

Konfiguracja zaczeów transformatora

Jeżeli oświetlenie i wyjście szafki i/lub grzejniki przeciwkondensacyjne i termostat są zainstalowane, konieczne jest ustawienie zaczeów transformatora T1 na odpowiednie napięcie wejściowe. Przetwornica 380-480/ 500 V380-480 V będzie początkowo ustawiona na zacze 525 V, zaś przetwornica 525-690 V będzie ustawiona na zacze 690 V, aby zapewnić, iż nie nastąpi przepięcie sprzętu podrzędnego, jeżeli zacze nie jest naładowany przed włączeniem zasilania. Aby ustawić odpowiedni zacze na zacisku T1, znajdującym się w szafce prostownika, patrz poniższa tabela. Aby znaleźć położenie w przetwornicy częstotliwości, patrz ilustracja przedstawiająca prostownik w punkcie *Podłączanie zasilania*.

Zakres napięcia wejściowego	Wybór zaczeu
380V-440V	400V
441V-490V	460V
491V-550V	525V
551V-625V	575V
626V-660V	660V
661V-690V	690V

Zaciski NAMUR

NAMUR jest międzynarodowym stowarzyszeniem użytkowników technologii automatycznych w przemyśle przetwórczym, głównie przemysłu chemicznego i farmaceutycznego w Niemczech. Wybranie tej opcji prowadzi do zorganizowania i oznaczenia zacisków zgodnie z postanowieniami normy NAMUR dotyczącej zacisków wejściowych i wyjściowych przetwornicy częstotliwości. Wymaga to karty termistora MCB 112 PTC i rozszerzonej karty przekaźnika MCB 113.

RCD (wyłącznik różnicowoprądowy)

Korzysta z metody równoważenia rdzenia w celu monitorowania prądów doziemienia w układach uziemionych, również o dużej rezystancji (układy TN i TT wg terminologii IEC). Jest jedna wartość zadana dla wstępnego ostrzeżenia (50% głównej wartości zadanej alarmu) i jedna główna wartość zadana. Z każdą wartością zadaną jest powiązany przekaźnik alarmu SPDT, do użytku na zewnątrz. Potrzebny jest zewnętrzny transformator prądu "typu okiennego" (dostarczany i instalowany przez klienta).

- Wbudowane w obwód bezpiecznego stopu przetwornicy częstotliwości
- Urządzenie typu B IEC 60755 monitoruje prądy doziemienia prądu przemiennego, impulsowego prądu stałego i czystego prądu stałego.
- Wskaźnik LED w postaci wykresu słupkowego poziomu prądu doziemienia od 10 do 100% wartości zadanej
- Pamięć błędów
- Przycisk TEST / RESET

Monitor rezystancji izolacji (IRM)

Monitoruje rezystancję izolacji w układach nieziemionych (układy IT w terminologii IEC) pomiędzy przewodami fazy układu a uziemieniem. Jest jedno wstępne ostrzeżenie ohmic i główna wartość zadana alarmu dla poziomu izolacji. Z każdą wartością zadaną jest powiązany przekaźnik alarmu SPDT, do użytku na zewnątrz. Uwaga: do każdego układu nieziemionego (IT) można podłączyć tylko jeden monitor rezystancji izolacji.

- Wbudowane w obwód bezpiecznego stopu przetwornicy częstotliwości
- Wyświetlacz LCD wartości ohmic rezystancji izolacji
- Pamięć błędów
- Przyciski INFO, TEST i RESET

Zatrzymanie awaryjne IEC z przekaźnikiem bezpieczeństwa Pilz

Zawiera nadmiarowy 4-żyłowy guzik przyciskowy zatrzymania awaryjnego, zamontowany z przodu obudowy oraz przekaźnik Pilz, który go monitoruje w połączeniu z obwodem bezpiecznego stopu przetwornicy oraz stycznikiem zasilania, znajdującym się w szafce opcji.

Ręczne rozruszniki silnika

Zapewnić zasilanie 3-fazowe dla dmuchaw elektrycznych, często potrzebnych w większych silnikach. Zasilanie dla rozruszników jest dostarczane od strony obciążenia dowolnego zasilanego stycznika, wyłącznika lub przełącznika odcinającego. Zasilanie posiada bezpieczniki przed każdym rozrusznikiem silnika i jest wyłączane gdy wyłączane jest zasilanie dostarczane do przetwornicy. Dozwolone są maksymalnie dwa rozruszniki (jeden, jeżeli zamówi się chroniony bezpiecznikiem 30 A obwód). Wbudowane w obwód bezpiecznego stopu przetwornicy.

Funkcje urządzenia obejmują:

- Przełącznik działania (wł./wył.)
- Ochrona przed zwarciami i przeciążeniem z funkcją testowania
- Funkcja ręcznego resetowania

Zaciski chronione bezpiecznikami 30 A

- Zasilanie 3-fazowe, dopasowane do dostarczanego napięcia sieci zasilającej, do zasilania dodatkowego sprzętu klienta
- Niedostępne, jeżeli wybrano dwa ręczne rozruszniki silnika
- Zaciski są wyłączone, gdy zasilanie dostarczane do przetwornicy jest wyłączone
- Zasilanie dla zacisków chronionych bezpiecznikami będzie dostarczane od strony obciążenia dowolnego zasilanego stycznika, wyłącznika lub przełącznika odcinającego.

Zasilanie 24 V DC

- 5 amp, 120 W, 24 VDC
- Ochrona przed przetężeniem na wyjściu, przeciążeniem, zwarciami i nadmierną temperaturą
- Do zasilania dostarczonych przez klienta urządzeń dodatkowych, takich jak czujniki, we/wy PLC, styczniki, czujniki temperatury, światełka wskaźników i/lub inny sprzęt elektroniczny
- Diagnostyka obejmuje styczność bezprądową DC-ok, zieloną diodę LED DC-ok i czerwoną diodę LED przeciążenia

Zewnętrzne monitorowanie temperatury

Służy do monitorowania temperatury zewnętrznych elementów systemu, takich jak uzwojenie silnika i/lub łożyska. Zawiera dwa uniwersalne moduły wejściowe oraz dwa specjalne moduły wejściowe termistora. Wszystkie dziesięć modułów jest wbudowane w obwód bezpiecznego stopu przetwornicy i można je monitorować przez sieć magistrali komunikacyjnej (wymaga nabycia osobnego modułu/łącznika sprzęgłowego szyn).

Wejścia uniwersalne (8)

Typy sygnałów:

- Wejścia RTD (w tym Pt100), 3-żyłowe lub 4-żyłowe
- Termopara
- Prąd analogowy lub napięcie analogowe

Dodatkowe funkcje:

- Jedno uniwersalne wyjście, z możliwością konfiguracji napięcia analogowego lub dla prądu analogowego
- Dwa przekaźniki wyjściowe (zwiernie)
- Dwuliniowy wyświetlacz LC i diagnostyka LED
- Wykrywanie przerwania żyły przewodu czujnika, zwarcia i nieprawidłowej biegunowości
- Oprogramowanie konfiguracyjne interfejsu

Dedykowane wejścia termistora (2)

Funkcje:

- Każdy moduł może monitorować do sześciu termistorów w szeregu
- Diagnostyka błędów związanych z przerwaniem żyły lub zvarciami przewodów czujników
- Certyfikaty ATEX/UL/CSA
- Można udostępnić trzecie wejście termistora dzięki Karcie Opcji Termistora PTC MCB 112, w razie potrzeby

4 Instalacja elektryczna

4.1 Instalacja elektryczna

4.1.1 Podłączenie zasilania

Okablowanie i bezpieczniki



Uwaga

Informacje ogólne na temat kabli

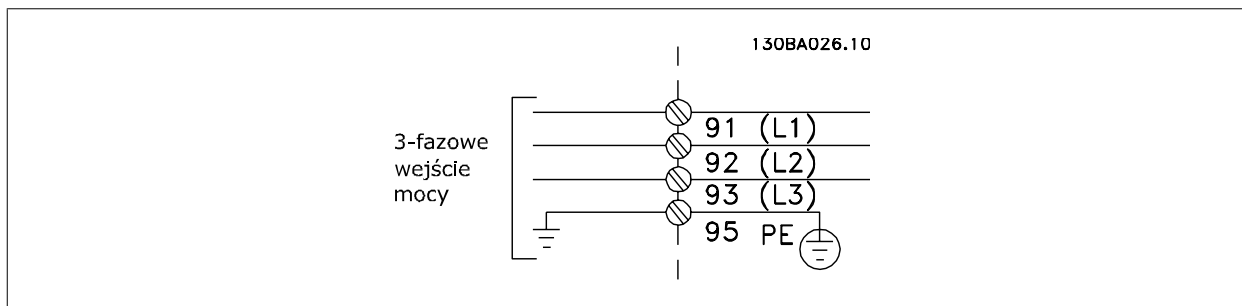
Całe okablowanie musi być zgodne z międzynarodowymi oraz lokalnymi przepisami dotyczącymi przekrojów poprzecznych kabli oraz temperatury otoczenia. Zaleca się przewody miedziane (75°C).

4

Połączenia kabla zasilania są położone w sposób ukazany poniżej. Wymiarowanie przekroju kabla musi być wykonane zgodnie z wartością znamionową prądu oraz przepisami lokalnymi. Informacje na ten temat znajdują się w *rozdziale na temat specyfikacji*.

Aby zapewnić ochronę przetwornicy częstotliwości, należy użyć zalecanych bezpieczników lub korzystać z przetwornicy z wbudowanymi bezpiecznikami. Zalecane bezpieczniki są opisane w tabelach w rozdziale na temat bezpieczników. Zamontowane bezpieczniki muszą być zgodne z lokalnymi przepisami.

Zacisk zasilania jest dopasowany do wyłącznika zasilania, jeśli został on dołączony do urządzenia.



Uwaga

Przewody silnika muszą być ekranowane/zbrojone. W razie stosowania przewodów nieekranowanych/niezbrojonych, nie są spełniane niektóre wymogi kompatybilności elektromagnetycznej. Aby spełnić wymogi specyfikacji na temat kompatybilności elektromagnetycznej (EMC), należy korzystać z ekranowanego/zbrojonego kabla silnika. Dodatkowe informacje podano w *Specyfikacji Kompatybilności Elektromagnetycznej (EMC) w Zaleceniach projektowych*.

Prawidłowe wymiary przekroju poprzecznego i długości kabli silnika znajdują się w sekcji *Ogólne warunki techniczne*.

Ekranowanie kabli

Należy unikać instalacji ze skręconymi końcówkami ekranu (skręconych końcówek oplotu ekranu lub przewodu wielożyłowego). Niszczą one skuteczność ekranu przy wyższych częstotliwościach. Jeśli zachodzi konieczność przerwania ekranu w celu zainstalowania osprzętu zapewniającego przerwę izolacyjną, np. stycznika silnika, należy tak wykonać montaż, by w całym torze kablowym zachować ciągłość ekranu z najniższą możliwą impedancją dla wysokich częstotliwości.

Podłączyć ekran kabla silnika do płytki odsprzęgającej mocowania mechanicznego przetwornicy częstotliwości oraz do metalowej szafy silnika.

Połączenie ekranu powinno mieć jak największą możliwą powierzchnię (zacisk kablowy). Umożliwiają to akcesoria instalacyjne dostarczone z urządzeniem.

Długość i przekrój poprzeczny kabla

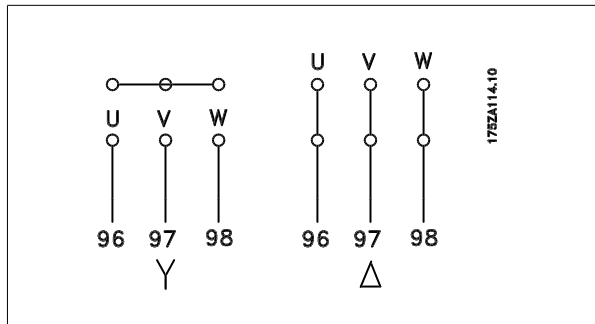
Przetwornica częstotliwości została przetestowana pod kątem zgodności EMC przy określonej długości kabla. Kabel silnika powinien być jak najkrótszy, aby zredukować poziom zakłóceń i prądy upływowe.

Częstotliwość kluczowania:

Kiedy przetwornice częstotliwości używane są razem z filtrami fal sinusoidalnych w celu ograniczenia poziomu hałasu silnika, należy ustawić częstotliwość kluczowania zgodnie z instrukcją filtru fal sinusoidalnych w parametr 14-01 *Częstotliwość kluczowania*.

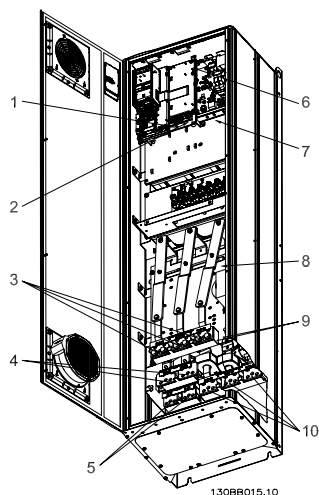
Nr zac.	96	97	98	99	
	U	V	W	PE ¹⁾	Napięcie silnika 0-100% napięcia zasilania 3 przewodów poza silnikiem
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Łączenie w trójkąt 6 przewodów poza silnikiem
	W2	U2	V2	PE ¹⁾	Łączenie w gwiazdę U2, V2, W2 U2, V2, W2 należy połączyć między sobą oddzielnie

¹⁾Zabezpieczone przyłącze uziemienia

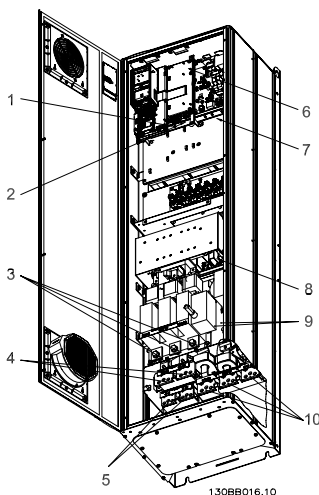


Uwaga

W silnikach bez elektrycznej izolacji papierowej lub innego wzmocnienia izolacyjnego odpowiedniego do pracy z zasilaniem napięciowym (takim jak przetwornica częstotliwości), zamocować filtr fali sinusoidalnej na wyjściu przetwornicy częstotliwości.



Ilustracja 4.1: Compact IP 21 (NEMA 1) i IP 54 (NEMA 12), rozmiar ramy D1



Ilustracja 4.2: Compact IP 21 (NEMA 1) i IP 54 (NEMA 12) z odłączaniem, bezpiecznikiem i filtrem RFI, rozmiar ramy D2

1) PRZEKAŹNIK POMOCNICZY

01	02	03
04	05	06

2) Przełącznik temp.

106	104	105
-----	-----	-----

3) Linia

R	S	T
91	92	93
L1	L2	L3

4) Podział obciążenia

-DC	+DC
88	89

5) Hamulec

-R	+R
81	82

6) Bezpiecznik SMPS (numer części - patrz tabela bezpieczników)

7) WENTYLATOR POMOCNICZY

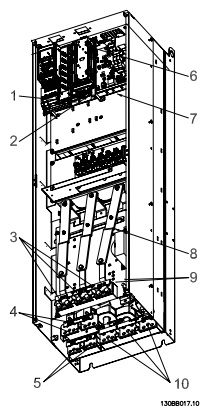
100	101	102	103
L1	L2	L1	L2

8) Bezpiecznik wentylatora (numer części - patrz tabela bezpieczników)

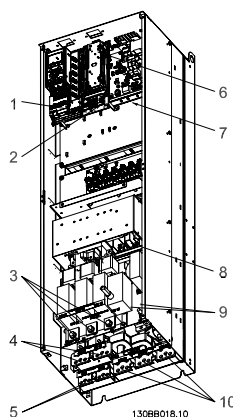
9) Uziemienie zasilania

10) Silnik

U	V	W
96	97	98
T1	T2	SR

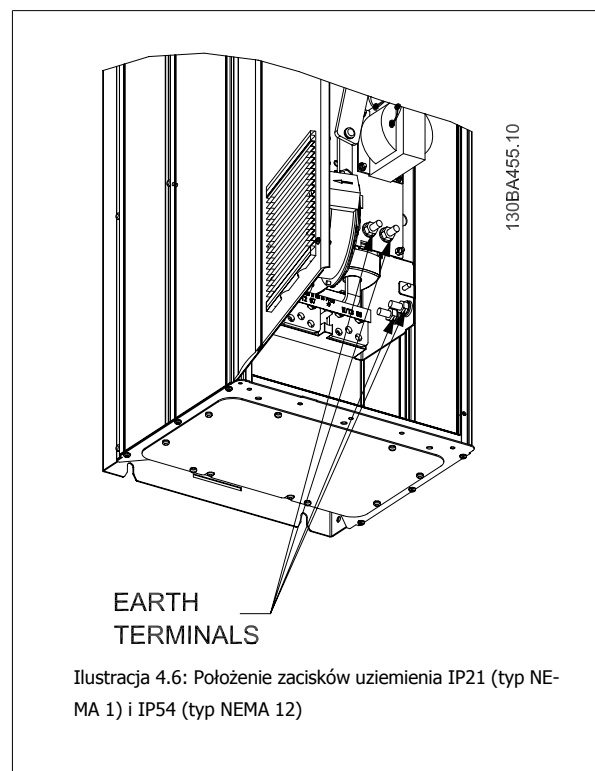
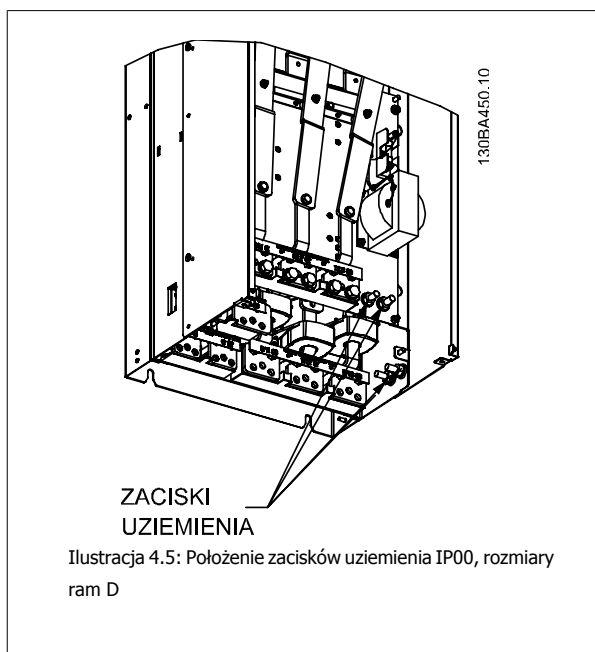


Ilustracja 4.3: Compact IP 00 (obudowa), rozmiar ramy D3



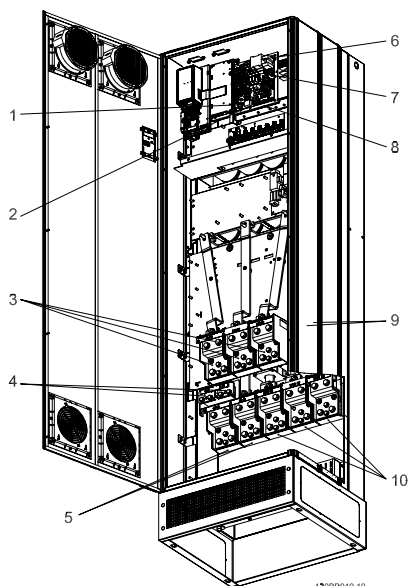
Ilustracja 4.4: Compact IP 00 (obudowa) z odłączeniem, bezpiecznikiem i filtrem RFI, rozmiar ramy D4

1) PRZEKAŹNIK POMOCNICZY	5) Hamulec
01 02 03	-R +R
04 05 06	81 82
2) Przełącznik temp.	6) Bezpiecznik SMPS (numer części - patrz tabela bezpieczników)
106 104 105	7) WENTYLATOR POMOCNICZY
3) Linia	100 101 102 103
R S T	L1 L2 L1 L2
91 92 93	8) Bezpiecznik wentylatora (numer części - patrz tabela bezpieczników)
L1 L2 L3	9) Uziemienie zasilania
4) Podział obciążenia	10) Silnik
-DC +DC	U V W
88 89	96 97 98
	T1 T2 SR

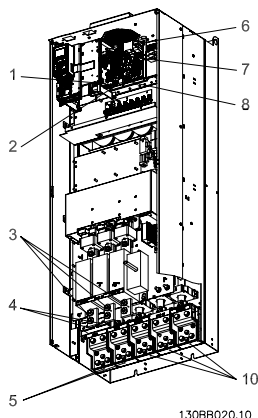


4

Uwaga
D2 i D4 pokazane jako przykłady. D1 i D3 są równoważne.

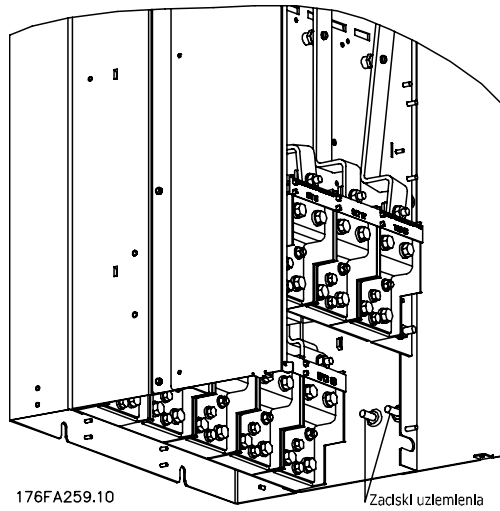


Ilustracja 4.7: Compact IP 21 (NEMA 1) oraz IP 54 (NEMA 12) rozmiar ramy E1

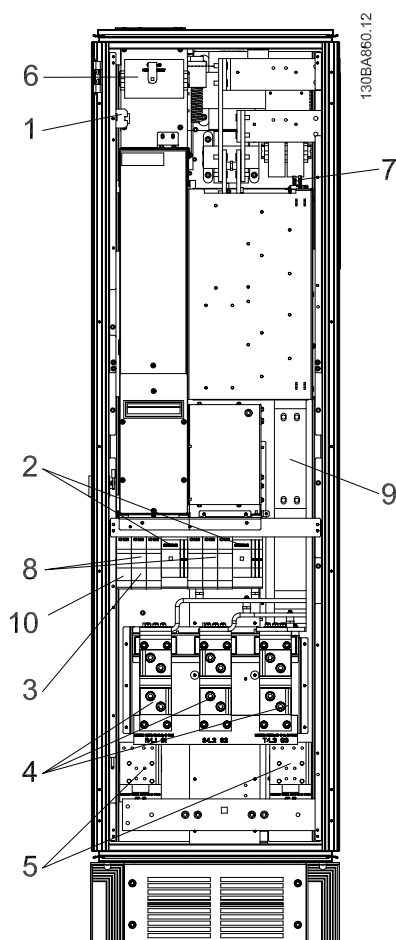


Ilustracja 4.8: Compact IP 00 (obudowa) z odłączeniem, bezpiecznikiem i filtrem RFI, rozmiar ramy E2

1) PRZEKAŹNIK POMOCNICZY	5) Podział obciążenia
01 02 03	-DC +DC
04 05 06	88 89
2) Przełącznik temp.	6) Bezpiecznik SMPS (numer części - patrz tabela bezpieczników)
106 104 105	7) Bezpiecznik wentylatora (numer części - patrz tabela bezpieczników)
3) Linia	8) WENTYLATOR POMOCNICZY
R S T	100 101 102 103
91 92 93	L1 L2 L1 L2
L1 L2 L3	9) Uziemienie zasilania
4) Hamulec	10) Silnik
-R +R	U V W
81 82	96 97 98
	T1 T2 SR

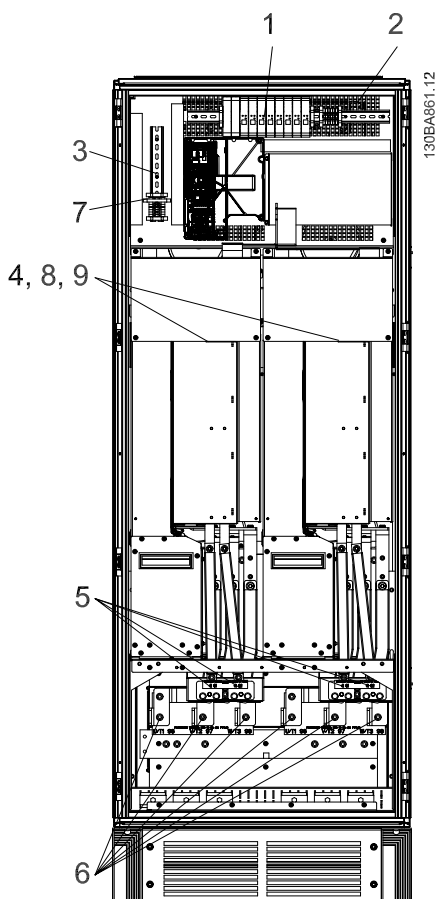


Ilustracja 4.9: Położenie zacisków uzimienia IP00, rozmiary ram E



Ilustracja 4.10: Szafka prostownika, rozmiar ramy F1, F2, F3 i F4

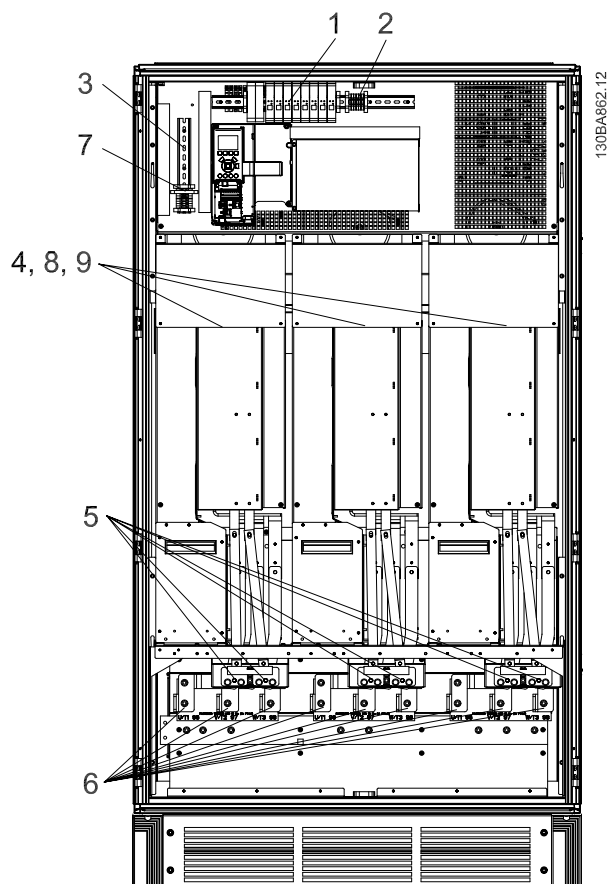
- | | |
|---|--|
| <p>1) 24 V DC, 5 A
T1 Zaczepy wyjściowe
Przełącznik temp.
106 104 105</p> | <p>5) Podział obciążenia
-DC +DC
88 89</p> |
| <p>2) Ręczne rozruszniki silnika</p> | <p>6) Bezpieczniki transformatora regulacyjnego (2 lub 4 sztuki). Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> |
| <p>3) Zaciski zasilania chronione przez bezpiecznik 30 A</p> | <p>7) Bezpiecznik SMPS. Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> |
| <p>4) Linia
R S T
L1 L2 L3</p> | <p>8) Bezpieczniki ręcznego regulatora silnika (3 lub 6 sztuk). Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> |
| | <p>9) Bezpieczniki linii, rama F1 i F2 (3 sztuki). Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> |
| | <p>10) Bezpieczniki zasilania chronionego przez bezpieczniki 30 A</p> |



Ilustracja 4.11: Szafka falownika, rozmiar ramy F1 i F3

- 1) Zewnętrzne monitorowanie temperatury
- 2) PRZEKAŹNIK POMOCNICZY
 01 02 03
 04 05 06
- 3) NAMUR
- 4) WENTYLATOR
 POMOCNICZY
 100 101 102 103
 L1 L2 L1 L2
- 5) Hamulec
 -R +R
 81 82

- 6) Silnik
 U V W
 96 97 98
 T1 T2 SR
- 7) Bezpiecznik NAMUR. Numery części - patrz tabela bezpieczników
- 8) Bezpieczniki wentylatora. Numery części - patrz tabela bezpieczników
- 9) Bezpieczniki SMPS. Numery części - patrz tabela bezpieczników



Ilustracja 4.12: Szafka falownika, rozmiar ramy F2 i F4

- 1) Zewnętrzne monitorowanie temperatury
 2) PRZEKAŹNIK POMOCNICZY

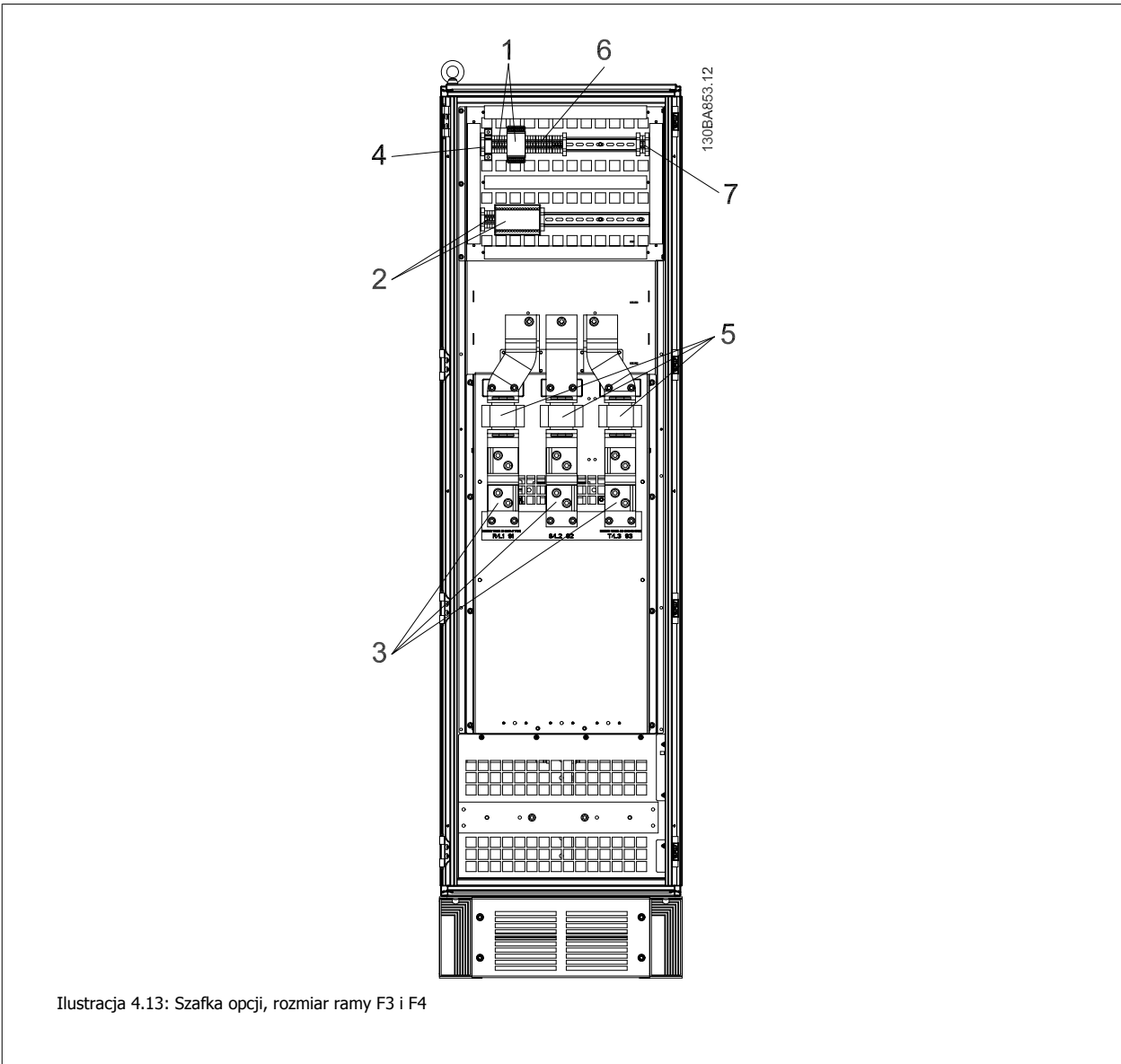
01 02 03
 04 05 06

- 3) NAMUR
 4) WENTYLATOR
 POMOCNICZY
 100 101 102 103
 L1 L2 L1 L2

- 5) Hamulec
 -R +R
 81 82

- 6) Silnik
 U V W
 96 97 98
 T1 T2 SR

- 7) Bezpiecznik NAMUR. Numery części - patrz tabela bezpieczników
 8) Bezpieczniki wentylatora. Numery części - patrz tabela bezpieczników
 9) Bezpieczniki SMPS. Numery części - patrz tabela bezpieczników



Ilustracja 4.13: Szafka opcji, rozmiar ramy F3 i F4

- | | |
|--|---|
| <p>1) Zacisk przekaźnika Pilz</p> <p>2) Zacisk RCD lub IRM</p> <p>3) Zasilanie</p> <p style="padding-left: 20px;">R S T</p> <p style="padding-left: 20px;">91 92 93</p>
<p style="padding-left: 20px;">L1 L2 L3</p> | <p>4) Bezpiecznik z cewką przekaźnika zabezpieczającego z przekaźnikiem PILS</p> <p style="padding-left: 20px;">Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> <p>5) Bezpieczniki linii, F3 i F4 (3 sztuki)</p> <p style="padding-left: 20px;">Numery części - patrz tabela bezpieczników</p> <p>6) Cewka przekaźnika stycznikowego (230 VAC). Styki pomocnicze rozwierne i zwierne</p> <p>7) Zaciski sterowania awaryjnym wyłączeniem bocznikującym wyłącznika (230 VAC lub 230 VDC)</p> |
|--|---|

4.1.2 Uziemienie

Przy montażu przetwornicy częstotliwości należy wziąć pod uwagę następujące podstawowe sprawy, aby zapewnić kompatybilność elektromagnetyczną (EMC).

- Uziemienie ochronne: Należy pamiętać, że w przetwornicy częstotliwości występuje duży prąd upływowy i ze względów bezpieczeństwa należy ją odpowiednio uziemić. Stosować lokalne przepisy bezpieczeństwa.
- Uziemienie dużej częstotliwości: Połączenia kabla uziemienia silnika muszą być jak najkrótsze.

Podłączyć różne systemy uziemienia przy jak najniższej impedancji przewodu. Najniższa możliwa impedancja przewodu uzyskiwana jest poprzez utrzymanie jak najmniejszej długości przewodu oraz wykorzystanie jak największego obszaru powierzchni.

Metalowe szafy różnych urządzeń są montowane na tylnej płycie szafy przy użyciu jak najniższej impedancji HF. Dzięki temu można uniknąć różnych napięć HF dla poszczególnych urządzeń oraz zapobiec niebezpieczeństwu powstawania prądów zakłóceń radiowych w kablach połączeniowych, które mogą być wykorzystywane do łączenia urządzeń. W ten sposób zakłócenia radiowe zostaną ograniczone.

Aby uzyskać niską impedancję HF, urządzenia zamocować do tylnej płyty za pomocą ich własnych śrub mocujących. Z punktów mocowania należy usunąć farbę izolacyjną lub inne substancje.

4.1.3 Zabezpieczenie dodatkowe (RCD)

Jako zabezpieczenie dodatkowe można stosować przełączniki ELBC, wielopunktowe uziemienie ochronne lub uziemienie pod warunkiem, że zostaną spełnione wymogi lokalnych przepisów bezpieczeństwa.

Jeśli wystąpi błąd uziemienia, element DC może doprowadzić do błędu prądu.

Jeżeli stosowane są przełączniki ELCB, należy przestrzegać lokalnych przepisów. Przełączniki muszą być odpowiednie do zabezpieczenia sprzętu 3-fazowego z prostownikiem mostkowym oraz krótkiego wyładowania podczas załączania zasilania.

Patrz sekcja dotycząca *Warunków Specjalnych* w Zaleceniach Projektowych.

4.1.4 Wyłącznik RFI

Zasilanie izolowane od uziemienia

Jeśli przetwornica częstotliwości jest zasilana z izolowanego źródła (zasilanie IT, nieuziemiony trójkąąt lub uziemiony trójkąąt) lub z TT/TN-S z uziemioną nogą, należy wyłączyć przełącznik RFI (WYŁ.)¹⁾ za pomocą parametr 14-50 *Filtr RFI*. Więcej informacji na ten temat znajduje się w IEC 364-3. W przypadku, gdy konieczne jest optymalne działanie EMC, podłączone są równoległe silniki lub długość przewodu silnika wynosi ponad 25 m, zaleca się ustawić parametr 14-50 *Filtr RFI* w położeniu [ON] (włączone).

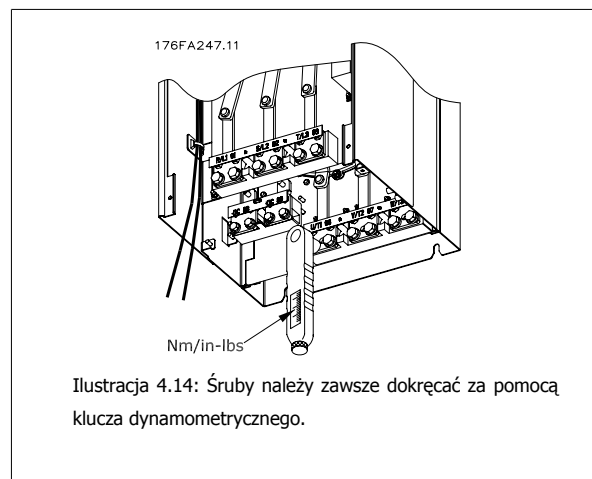
¹⁾ Niedostępne dla przetwornic częstotliwości 525-600/690 V.

Dla OFF (wył.), wewnętrzne pojemności filtra RFI (kondensatorów filtra) między obudową i obwodem pośrednim są odłączone, aby zapobiec uszkodzeniu obwodu pośredniego i zredukować pojemnościowe prądy doziemne (zgodnie z IEC 61800-3).

Patrz również uwaga o stosowaniu *VLT przy zasilaniu IT, MN.90.CX.02*. Należy korzystać z monitorów izolacyjnych, które można wykorzystywać razem z energoelektroniką (IEC 61557-8).

4.1.5 Moment obrotowy

Wszystkie połączenia elektryczne należy dokręcać stosując odpowiedni moment obrotowy. Zbyt duży lub zbyt mały moment spowoduje utworzenie nieprawidłowego połączenia. Odpowiedni moment obrotowy należy zapewnić za pomocą klucza dynamometrycznego.



4

Ochrona	Zacisk	Moment obrotowy	Wielkość śruby
D1, D2, D3 i D4	Zasilanie	19 Nm	M10
	Silnik		
	Podział obciążenia	9,5	M8
	Hamulec		
E1 i E2	Zasilanie	19 Nm	M10
	Silnik		
	Podział obciążenia	9,5	M8
	Hamulec		
F1, F2, F3 i F4	Zasilanie	19 Nm	M10
	Silnik		
	Podział obciążenia	19 Nm	M10
	Hamulec	9,5 Nm	M8
	Regen	19 Nm	M10

Tabela 4.1: Moment obrotowy - zaciski

4.1.6 Kable ekranowane

Kable ekranowane i zbrojone muszą być odpowiednio podłączone, aby zapewnić wysoki poziom odporności EMS i niską emisję zakłóceń.

Połączenia należy wykonać za pomocą albo dławików kablowych, albo zacisków:

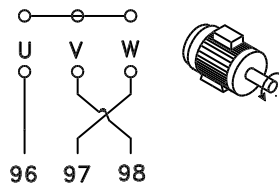
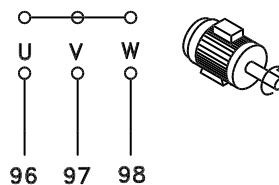
- Dławiki kablowe EMC: Aby zapewnić optymalne połączenie EMC, można korzystać z ogólnie dostępnych dławików kablowych.
- Zaciski kablowe EMC: Zaciski ułatwiające wykonanie połączeń są dostarczane wraz z urządzeniem.

4.1.7 Kabel silnika

Silnik musi być podłączony do zacisków U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98. Uziemienie do zacisku 99. W przetwornicy częstotliwości można wykorzystać dowolny typ standardowego asynchronicznego silnika trójfazowego. Nastawa fabryczna odnosi się do obrotów w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara przy następującym podłączeniu wyjścia przetwornicy częstotliwości:

Zacisk nr	Funkcja
96, 97, 98, 99	Zasilanie U/T1, V/T2, W/T3
	Uziemienie

- Zacisk U/T1/96 podłączony do fazy U
- Zacisk V/T2/97 podłączony do fazy V
- Zacisk W/T3/98 podłączony do fazy W



175H436.00

Kierunek obrotów można zmienić przełączając dwie fazy w kablu silnika lub zmieniając ustawienie parametr 4-10 *Kierunek obrotów silnika*. Sprawdzenie obrotów silnika można wykonać przy użyciu parametr 1-28 *Kontrola obrotów silnika*, zgodnie z krokami pokazanymi na wyświetlaczu.

Wymogi dla ramy F

Wymogi dla F1/F3: Liczba kabli fazy silnika musi wynosić 2, 4, 6 lub 8 (wielokrotności 2, nie może być 1 kabel), aby uzyskać tę samą liczbę przewodów podłączonych do obu zacisków modułu falownika. Kable pomiędzy zaciskami modułu falownika a pierwszym wspólnym punktem fazy muszą mieć taką samą długość z dokładnością do 10%. Zalecanym punktem wspólnym są zaciski silnika.

Wymogi dla F2/F4: Liczba kabli fazy silnika musi wynosić 3, 6, 9 lub 12 (wielokrotności 3, nie mogą być 2 kable), aby uzyskać tę samą liczbę przewodów podłączonych do każdego zacisku modułu falownika. Kable pomiędzy zaciskami modułu falownika a pierwszym wspólnym punktem fazy muszą mieć taką samą długość z dokładnością do 10%. Zalecanym punktem wspólnym są zaciski silnika.

Wymogi dla wyjściowej skrzynki przyłączeniowej: Długość, minimum 2,5 metra, oraz liczba kabli musi być taka sama pomiędzy każdym modułem falownika a wspólnym zaciskiem w skrzynce przyłączeniowej.



Uwaga

Jeżeli w związku z modernizacją konieczna jest liczba kabli różna dla różnych faz, proszę się porozumieć z producentem w sprawie wymogów.

4.1.8 Kabel rezystora hamowania Przetwornice z fabrycznie zainstalowaną opcją przerywacza hamulca

(Tylko kabel standardowy z literą B w pozycji 18 kodu typu).

Kabel łączący z rezystorem hamowania musi być ekranowany, a jego maks. długość od przetwornicy częstotliwości do szyny DC jest ograniczona do 25 metrów.

Zacisk nr	Funkcja
81, 82	Zaciski rezystora hamowania

Kabel połączeniowy rezystora hamulca musi być ekranowany. Podłączyć ekran za pomocą zacisków kablowych do przewodzącej płyty montażowej na przetwornicy częstotliwości oraz do szafy metalowej rezystora hamulca.

Przekrój poprzeczny kabla hamulca należy dopasować do momentu hamowania. Dodatkowe informacje na temat bezpiecznej instalacji znajdują się w *Instrukcji hamulca: MI.90.Fx.yy i MI.50.Sx.yy*.



Należy pamiętać, że na zaciskach mogą wystąpić napięcia do 1099 V DC, zależnie od napięcia zasilania.

Wymogi dotyczące ram F

Rezystor(y) hamulca muszą być podłączone do zacisków hamulca w każdym module falownika.

4.1.9 Wylłącznik temperaturowy rezystora hamowania

Moment: 0,5 - 0,6 Nm

Rozmiar śrub: M3

Wejście to można wykorzystać do monitorowania rezystora hamowania podłączonego od zewnątrz. Wejście między 104 a 106 jest tworzone, a przetwornica częstotliwości wyłączy się awaryjnie po wydaniu ostrzeżenia/aktywacji alarmu 27 „IGBT hamulca”. Jeśli połączenie między 104 a 105 zostanie zamknięte, przetwornica częstotliwości wyłączy się awaryjnie po wydaniu ostrzeżenia/aktywacji alarmu 27 „IGBT hamulca”.

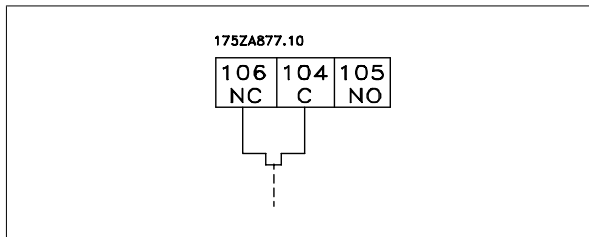
Rozwierny: 104-106 (zworka montowana fabrycznie)

Zwierny: 104-105

Zacisk nr	Funkcja
106, 104, 105	Wylłącznik temperaturowy rezystora hamowania.



Jeżeli temperatura rezystora hamowania nadmiernie wzrasta i przełącznik termiczny zostaje zwolniony, przetwornica częstotliwości zaprzestanie hamowania. Rozpocznie się wybieg silnika. Należy zainstalować przełącznik KLIXON, który jest „zwierny”. Jeżeli ta funkcja nie jest wykorzystywana, wtedy 106 i 104 muszą być zwarte razem.



4.1.10 Podział obciążenia

Zacisk nr	Funkcja
88, 89	Podział obciążenia

Kabel połączeniowy musi być ekranowany, a jego maks. długość od przetwornicy częstotliwości do szyny DC jest ograniczona do 25 metrów. Podział obciążenia umożliwia łączenie obwodów pośrednich DC kilku przetwornic częstotliwości.



Należy pamiętać, że na zaciskach mogą wystąpić napięcia do 1099 V DC. Podział obciążenia wymaga dodatkowego sprzętu oraz uwzględnienia środków bezpieczeństwa. Dodatkowe informacje znajdują się w Instrukcji podziału obciążenia MI.50.NX.YY.



Proszę pamiętać, że odłączenie zasilania może nie wystarczyć do odizolowania przetwornicy częstotliwości ze względu na połączenie obwodu DC.

4.1.11 Osłona chroniąca przed zakłóceniami elektrycznymi

Przed zamontowaniem kabla zasilającego, zamontować metalową pokrywę EMC, aby zapewnić optymalne działanie EMC.

UWAGA: Pokrywa metalowa EMC jest dołączana tylko do urządzeń z filtrem RFI.



Ilustracja 4.15: Montaż osłony EMC.

4

4.1.12 Podłączenie zasilania

Zasilanie musi zostać podłączone do zacisków 91, 92 i 93. Uziemienie jest podłączone do zacisku znajdującego się po prawej stronie zacisku 93.

Zacisk nr	Funkcja
91, 92, 93	Zasilanie R/L1, S/L2, T/L3
94	Uziemienie



Sprawdzić dane na tabliczce znamionowej, aby upewnić się, czy zasilanie przetwornicy częstotliwości odpowiada zasilaniu w zakładzie.

Sprawdzić także, czy źródło zasilania dostarcza odpowiedni rodzaj prądu.

Jeśli urządzenie nie jest wyposażone we wbudowane bezpieczniki, sprawdzić, czy instalowane bezpieczniki mają odpowiednie wartości znamionowe.

4.1.13 Zasilanie zewnętrzne wentylatorów

Jeśli przetwornica jest zasilana przez prąd stały lub wentylator musi działać niezależnie od głównego źródła zasilania, można zastosować zewnętrzne źródło zasilania. Należy wtedy wykonać połączenie na karcie mocy.

Zacisk nr	Funkcja
100, 101	Zasilanie pomocnicze S, T
102, 103	Zasilanie wewnętrzne S, T

Złącze znajdujące się na karcie mocy umożliwia podłączenie napięcia liniowego dla wentylatorów chłodzących. Fabrycznie podłączone wentylatory są zasilane ze wspólnej linii prądu zmiennego (zworki między 100-102 i 101-103). Jeśli wymagane jest zasilanie zewnętrzne, należy zdemontować zworki i podłączyć zasilanie do zacisków 100 i 101. Do ochrony należy użyć bezpiecznika 5 Amp. W zastosowaniach zgodnych z UL musi to być bezpiecznik LittleFuse KLK-5 lub jego odpowiednik.

4.1.14 Bezpieczniki

Zabezpieczenie obwodów odgałęzionych:

Aby zabezpieczyć instalację przed zagrożeniem elektrycznym i pożarowym, wszystkie obwody odgałęzione w instalacji, aparaturze rozdzielczej, maszynach, itp., powinny zostać zabezpieczone przed zwarciami i przetężeniem, zgodnie z przepisami krajowymi/międzynarodowymi.

Zabezpieczenie przeciwzwarciowe:

Przetwornica częstotliwości musi być chroniona przed zwarciami, aby uniknąć zagrożeń związanych z prądem lub niebezpieczeństwa pożaru. Danfoss zaleca stosowanie wymienionych poniżej bezpieczników, aby ochronić pracowników obsługi oraz urządzenia w razie wewnętrznej awarii przetwornicy częstotliwości. Przetwornica częstotliwości zapewnia pełne zabezpieczenie przeciwzwarciowe w przypadku zwarcia na wyjściu silnika.

Zabezpieczenie przeciwprzetężeniowe

Przetwornicę częstotliwości należy zabezpieczyć przed przeciążeniem, aby wykluczyć zagrożenie pożarowe z powodu przegrzania kabli w instalacji. Przetwornica częstotliwości wyposażona jest w wewnętrzne zabezpieczenie przeciwprzetężeniowe, które może pełnić funkcję przeciwprądowego zabezpieczenia przed przeciążeniem (oprócz aplikacji UL). Patrz parametr 4-18 *Ogr. prądu*. Ponadto bezpieczniki lub wyłączniki mogą pełnić funkcję zabezpieczenia przetężeniowego w instalacji. Zabezpieczenie przeciwprzetężeniowe należy zawsze wykonać zgodnie z przepisami krajowymi.

Brak zgodności z UL

Jeśli występuje brak zgodności z UL/cUL, zalecamy stosowanie bezpieczników podanych obok, które zapewnią zgodność z normą EN50178:

W razie wadliwego działania, nieprzestrzeganie zaleceń może spowodować niepotrzebne uszkodzenie przetwornicy częstotliwości.

P110 - P250	380 - 480 V	typ gG
P315 - P450	380 - 480 V	typu gR

380-480 V, rozmiary ram D, E i F

Poniższe bezpieczniki można stosować w obwodzie zdolnym dostarczać nie więcej niż 100 000 amperów symetrycznej wartości skutecznej RMS, 240V, albo 480V, albo 500V, albo 600V, w zależności od napięcia znamionowego przetwornicy częstotliwości. Przy zastosowaniu właściwych bezpieczników, wartość znamionowa prądu zwarcia (SCCR) to 100 000 Arms.

Wielkość/Typ	Bussmann E1958 JFHR2**	Bussmann E4273 T/JDDZ**	SIBA E180276 JFHR2	Littelfuse E71611 JFHR2**	Ferraz-Shawmut E60314 JFHR2**	Bussmann E4274 H/JDDZ**	Bussmann E125085 JFHR2*	Wewnętrzna Opcja Bussmann
P110	FWH-300	JJS-300	2061032.25	L50S-300	A50-P300	NOS-300	170M3017	170M3018
P132	FWH-350	JJS-350	2061032.315	L50S-350	A50-P350	NOS-350	170M3018	170M3018
P160	FWH-400	JJS-400	2061032.35	L50S-400	A50-P400	NOS-400	170M4012	170M4016
P200	FWH-500	JJS-500	2061032.35	L50S-500	A50-P500	NOS-500	170M4014	170M4016
P250	FWH-600	JJS-600	2061032.40	L50S-600	A50-P600	NOS-600	170M4016	170M4016

Tabela 4.2: Rozmiar ramy D, bezpieczniki liniowe, 380-480 V

Wielkość/Typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Ferraz	Siba
P315	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P450	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabela 4.3: Rozmiar ramy E, bezpieczniki liniowe, 380-480 V

Rozmiar/Wielkość	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Siba	Wewnętrzna opcja Bussmann
P500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P560	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P710	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P800	170M7083	2500 A, 700 V	20 695 32.2500	170M7083
P1M0	170M7083	2500 A, 700 V	20 695 32.2500	170M7083

Tabela 4.4: Rozmiar ramy F, bezpieczniki liniowe, 380-480 V

Wielkość/Typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Siba
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1M0	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabela 4.5: Rozmiar ramy F, Bezpieczniki obwodu DC modułu falownika, 380-480 V

*Opisane bezpieczniki 170M Bussmann wykorzystują wskaźnik wizualny -/80, -TN/80 typ T, -/110 lub TN/110 typ T; dla użytku zewnętrznego można zamieniać bezpieczniki wskaźnikowe tej samej wielkości oraz o takiej samej wartości prądu w amperach

**Aby spełnić wymagania UL, można wykorzystać dowolny opisany bezpiecznik min. 500 V UL o odpowiedniej wartości znamionowej prądu.

525-690 V, rozmiary ram D, E i F

Wielkość/Typ	Bussmann E125085 JFHR2	Ampery	SIBA E180276 JFHR2	Ferraz-Shawmut E76491 JFHR2	Wewnętrzna Opcja Bussmann
P45K	170M3013	125	2061032.125	6.6URD30D08A0125	170M3015
P55K	170M3014	160	2061032.16	6.6URD30D08A0160	170M3015
P75K	170M3015	200	2061032.2	6.6URD30D08A0200	170M3015
P90K	170M3015	200	2061032.2	6.6URD30D08A0200	170M3015
P110	170M3016	250	2061032.25	6.6URD30D08A0250	170M3018
P132	170M3017	315	2061032.315	6.6URD30D08A0315	170M3018
P160	170M3018	350	2061032.35	6.6URD30D08A0350	170M3018
P200	170M4011	350	2061032.35	6.6URD30D08A0350	170M5011
P250	170M4012	400	2061032.4	6.6URD30D08A0400	170M5011
P315	170M4014	500	2061032.5	6.6URD30D08A0500	170M5011
P400	170M5011	550	2062032.55	6.6URD32D08A550	170M5011

Tabela 4.6: Rozmiar ramy D, 525-690 V

Wielkość/Typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Ferraz	Siba
P450	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P500	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P560	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P630	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabela 4.7: Rozmiar ramy E, 525-690 V

Wielkość/Typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Siba	Wewnętrzna opcja Bussmann
P710	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P800	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P900	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P1M0	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P1M2	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082

Tabela 4.8: Rozmiar ramy F, bezpieczniki liniowe, 525-690 V

Wielkość/Typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Siba
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P900	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P1M0	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P1M2	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000

Tabela 4.9: Rozmiar ramy F, bezpieczniki obwodu DC modułu falownika 525-690 V

*Opisane bezpieczniki 170M Bussmann wykorzystują wskaźnik wizualny -/80, -TN/80 typ T, -/110 lub TN/110 typ T; dla użytku zewnętrznego można zamieniać bezpieczniki wskaźnikowe tej samej wielkości oraz o takiej samej wartości prądu w amperach.

Do wykorzystania w obwodach dostarczających nie więcej niż 100 000 rms (symetrycznie) oraz maks. 500/600/690 V, kiedy są one chronione przez powyższe bezpieczniki.

Dodatkowe bezpieczniki

Rozmiar ramy	Bussmann PN*	Wartość znamionowa
D, E oraz F	KTK-4	4 A, 600 V

Tabela 4.10: Bezpiecznik SMPS

Wielkość/typ	Bussmann PN*	Littelfuse	Wartość znamionowa
P110-P315, 380-480 V	KTK-4		4 A, 600 V
P45K-P500, 525-690 V	KTK-4		4 A, 600 V
P355-P1M0, 380-480 V		KLK-15	15A, 600 V
P560-P1M2, 525-690 V		KLK-15	15A, 600 V

Tabela 4.11: Bezpieczniki wentylatora

Wielkość/typ	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Alternatywne bezpieczniki
P500-P1M0, 380-480 V 2.5-4.0 A	LPJ-6 SP lub SPI	6 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 6A
P710-P1M2, 525-690 V	LPJ-10 SP lub SPI	10 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 10 A
P500-P1M0, 380-480 V 4.0-6.3 A	LPJ-10 SP lub SPI	10 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 10 A
P710-P1M2, 525-690 V	LPJ-15 SP lub SPI	15 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 15 A
P500-P1M0, 380-480 V 6.3 - 10 A	LPJ-15 SP lub SPI	15 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 15 A
P710-P1M2, 525-690 V	LPJ-20 SP lub SPI	20 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 20 A
P500-P1M0, 380-480 V 10 - 16 A	LPJ-25 SP lub SPI	25 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 25 A
P710-P1M2, 525-690 V	LPJ-20 SP lub SPI	20 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 20 A

Tabela 4.12: Bezpieczniki ręcznego regulatora silnika

Rozmiar ramy	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Alternatywne bezpieczniki
F	LPJ-30 SP lub SPI	30 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 30 A

Tabela 4.13: Bezpiecznik dla zacisków chronionych przez bezpiecznik 30 A

Rozmiar ramy	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Alternatywne bezpieczniki
F	LPJ-6 SP lub SPI	6 A, 600 V	Wszelkie wypisane dwuelementowe klasy J, opóźnienie czasowe, 6 A

Tabela 4.14: Bezpiecznik transformatora sterowania

Rozmiar ramy	Bussmann PN*	Wartość znamionowa
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Tabela 4.15: Bezpiecznik NAMUR

Rozmiar ramy	Bussmann PN*	Wartość znamionowa	Alternatywne bezpieczniki
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Wszelkie wypisane klasy CC, 6 A

Tabela 4.16: Bezpiecznik z cewką przekaźnika zabezpieczającego z przekaźnikiem PILS

4.1.15 Rozłączniki zasilania - rozmiar ramy D, E i F

Rozmiar ramy	Moc i napięcie	Typ
D1/D3	P110-P132 380-480V & P110-P160 525-690V	ABB OETL-NF200A
D2/D4	P160-P250 380-480V & P200-P400 525-690V	ABB OETL-NF400A
E1/E2	P315 380-480V & P450-P630 525-690V	ABB OETL-NF600A
E1/E2	P355-P450 380-480V	ABB OETL-NF800A
F3	P500 380-480V & P710-P800 525-690V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P560-P710 380-480V & P900 525-690V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP
F4	P800-P1M0 380-480V & P1M0-P1M2 525-690V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

4

4.1.16 Wyłaczniki - rama F

Rozmiar ramy	Moc i napięcie	Typ
F3	P500 380-480V & P710-P800 525-690V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F3	P630-P710 380-480V & P900 525-690V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP
F4	P800 380-480V & P1M0-P1M2 525-690V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP
F4	P1M0 380-480V	Merlin Gerin NRJF36250U31AABSCYP

4.1.17 Styczniki zasilania ramy F

Rozmiar ramy	Moc i napięcie	Typ
F3	P500-P560 380-480V & P710-P900 525-690V	Eaton XTCE650N22A
F3	P630 380-480V	Eaton XTCE820N22A
F3	P710 380-480V	Eaton XTCEC14P22B
F4	P1M0 525-690V	Eaton XTCE820N22A
F4	P800-P1M0 380-480V & P1M2 525-690V	Eaton XTCEC14P22B

4.1.18 Izolacja silnika

W przypadku długości kabla mniejszej lub równej maksymalnej długości kabla podanej w tabelach w Ogólnych warunkach technicznych, zalecane są następujące wartości znamionowe izolacji silnika, gdyż napięcie szczytowe może być nawet dwukrotnie wyższe od napięcia obwodu pośredniego DC, 2,8-krotnie wyższe od napięcia zasilania, ze względu na efekty linii przesyłowej w kablu silnika. Jeżeli silnik ma niższą wartość znamionową izolacji, zaleca się użycie filtra du/dt lub fali sinusoidalnej.

Znamionowe napięcie zasilania	Izolacja silnika
$U_N \leq 420 \text{ V}$	Standardowe $U_{LL} = 1300 \text{ V}$
$420 \text{ V} < U_N \leq 500 \text{ V}$	Wzmocnione $U_{LL} = 1600 \text{ V}$
$500 \text{ V} < U_N \leq 600 \text{ V}$	Wzmocnione $U_{LL} = 1800 \text{ V}$
$600 \text{ V} < U_N \leq 690 \text{ V}$	Wzmocnione $U_{LL} = 2000 \text{ V}$

4.1.19 Prądy na łożyskach silnika

Wszystkie silniki instalowane z przetwornicami o mocy 110 kW lub wyższej powinny mieć zamontowane łożyska izolowane NDE (nie po stronie przetwornicy), aby wyeliminować prądy krążące po łożyskach. Aby zminimalizować prądy na wale i łożyskach po stronie przetwornicy, konieczne jest odpowiednie uziemienie przetwornicy, silnika i napędzanej maszyny.

Standardowe strategie łagodzenia:

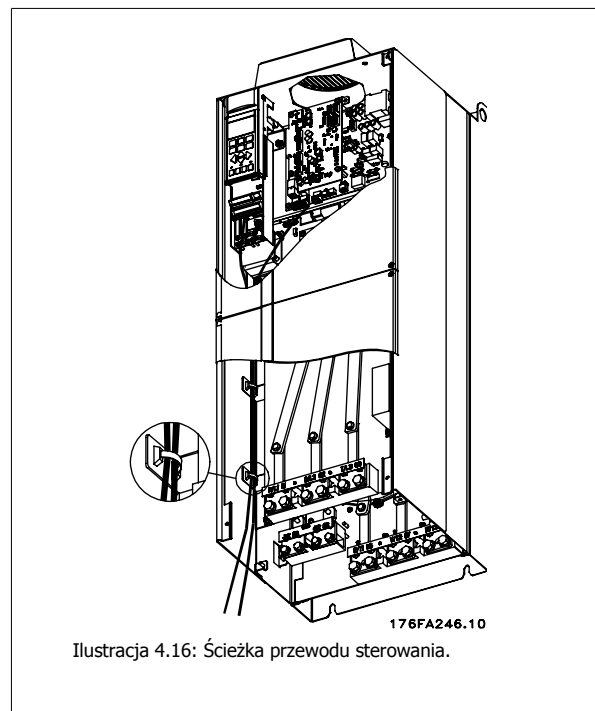
1. Używać łożysk izolowanych
2. Stosować rygorystyczne procedury przy instalacji
 - Ścisłe przestrzegać zaleceń EMC dotyczących instalacji
 - Zapewnić dobre połączenie wysokiej częstotliwości pomiędzy silnikiem a przetwornicą częstotliwości, na przykład poprzez kabel ekranowany o połączeniu 360° w silniku i przetwornicy częstotliwości.
 - Zastosować przewód o niskiej impedancji od przetwornicy częstotliwości do uziemienia budynku i do silnika do uziemienia budynku. Może być to trudne dla pomp
 - Utworzyć bezpośrednie połączenie uziemienia pomiędzy silnikiem a maszyną obciążającą
 - Wzmocnić PE, tak aby impedancja wysokiej częstotliwości była niższa niż w PE
 - Zapewnić współliniowość silnika i silnika obciążenia
3. Zmniejszyć częstotliwość przełączania IGBT
4. Zmienić kształt fali falownika, 60° AVM vs. SFAVM
5. Zainstalować układ uziemienia wału lub użyć połączenia izolującego pomiędzy silnikiem a obciążeniem
6. Zastosować smarowanie przewodzące
7. Jeżeli dane zastosowanie to umożliwia, unikać pracy przy niskich prędkościach silnika, używając ustawień minimalnej prędkości przetwornicy.
8. W miarę możliwości zadbać, aby napięcie liniowe było zrównoważone do uziemienia. Może być to trudne w układach IT, TT, TN-CS lub z uziemioną nogą
9. Użyć filtra dU/dt lub sinusoidalnego

4.1.20 Prowadzenie przewodów sterowania

Zamocować wszystkie przewody sterowania w odpowiednich miejscach, tak jak pokazano na rysunkach. Osłony należy odpowiednio podłączyć, aby zapewnić optymalną odporność elektryczną.

Przyłączenie magistrali komunikacyjnej

Podłączenia należy wykonać do odpowiednich opcji karty sterującej. Szczegóły - patrz odpowiednia instrukcja obsługi magistrali. Kabel należy umieścić po lewej stronie we wnętrzu przetwornicy i zamocować razem z innymi przewodami sterowania (patrz rysunek).



W urządzeniach Chassis (IP00) i NEMA 1 można także podłączyć magistralę komunikacyjną w górnej części urządzenia, tak jak pokazano na rysunku po prawej stronie. W przypadku NEMA 1, należy zdjąć płytę pokryw.

Numer zestawu dla górnego podłączenia magistrali komunikacyjnej: 176F1742

4



Ilustracja 4.17: Podłączenie magistrali komunikacyjnej w górnej części urządzenia.

Instalacja zewnętrznego zasilania 24 wolt DC

Moment: 0,5 - 0,6 Nm

Rozmiar śrub: M3

No.	Funkcja
35 (-), 36 (+)	Zasilanie zewnętrzne 24 V DC

Zewnętrzne zasilanie 24 V DC może być użyte jako źródło niskonapięciowego zasilania dla karty sterującej i dowolnych zainstalowanych kart opcji. Umożliwia to pełną obsługę LCP (razem z ustawianiem parametrów) bez podłączania do zasilania. Należy mieć na uwadze fakt, iż po podłączeniu 24 VDC, sygnalizowane będzie ostrzeżenie „Niskie napięcie DC”, jednak nie wystąpi wyłączenie.



Użycie zasilacza 24 VDC typu PELV zapewni pełną galwaniczną separację (typu PELV) zacisków sterowania przetwornicy częstotliwości.

4.1.21 Dostęp do zacisków sterowania

Wszystkie zaciski przewodów sterowniczych znajdują się pod LCP. Dostęp do nich można uzyskać przez drzwi w wersji IP21/ 54 lub po zdjęciu pokryw w wersji IP00.

4.1.22 Instalacja elektryczna, Zaciski sterowania

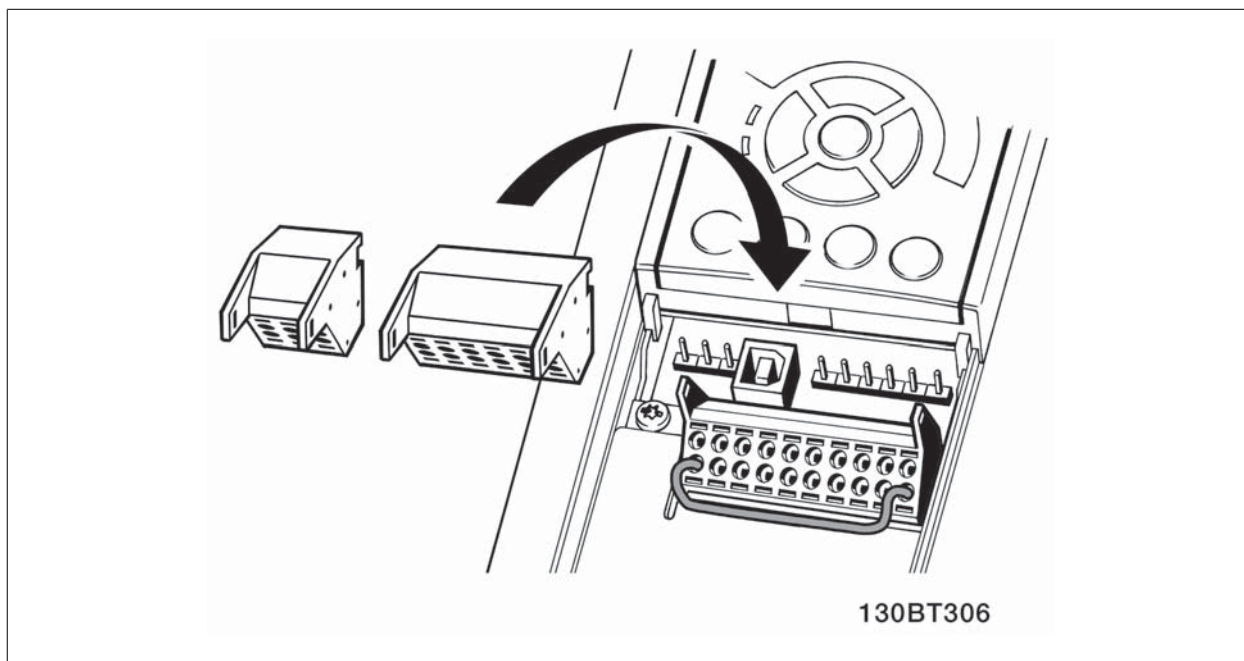
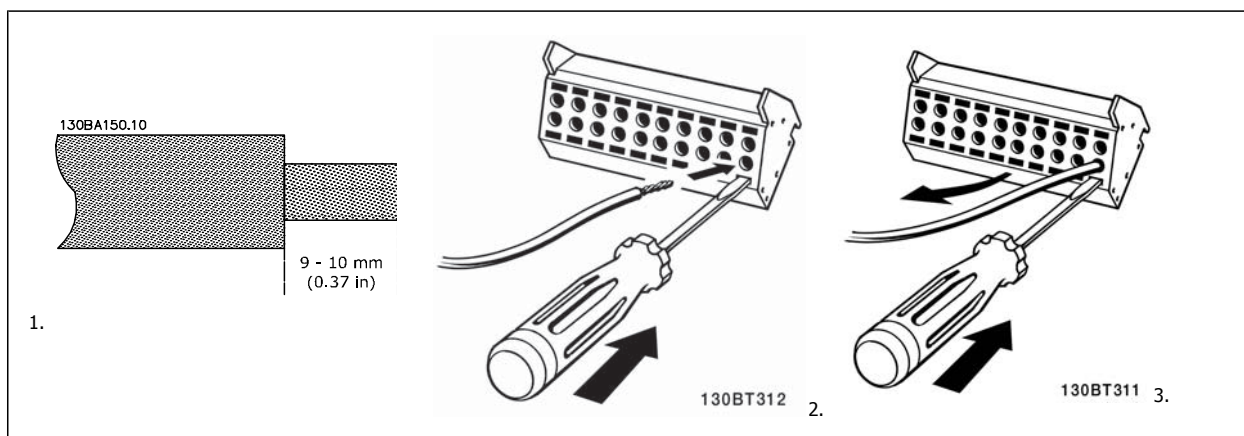
Podłączanie przewodu do zacisku:

1. Usunąć izolację na długości około 9-10 mm
2. Wsunąć śrubokręt¹⁾ w kwadratowy otwór.
3. Wsunąć przewód w przyległy okrągły otwór.
4. Wyjąć śrubokręt. Przewód został podłączony do zacisku.

Odłączanie przewodu od zacisku:

1. Wsunąć śrubokręt¹⁾ w kwadratowy otwór.
2. Wyciągnąć przewód.

¹⁾ Maks. 0,4 x 2,5 mm



4.2 Przykłady podłączenia

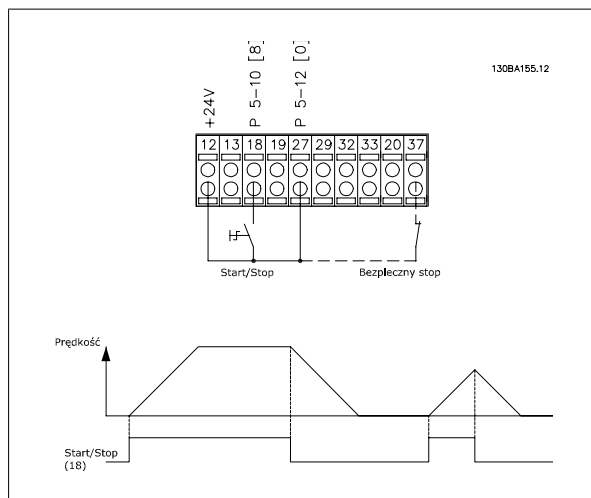
4.2.1 Start/Stop

Zacisk 18 = parametr 5-10 *Zacisk 18 - wej. cyfrowe* [8] *Start*

Zacisk 27 = parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe* [0] *Brak działania*
(Domyślnie *wybieg silnika, odwr*)

Zacisk 37 = bezpieczny stop

4

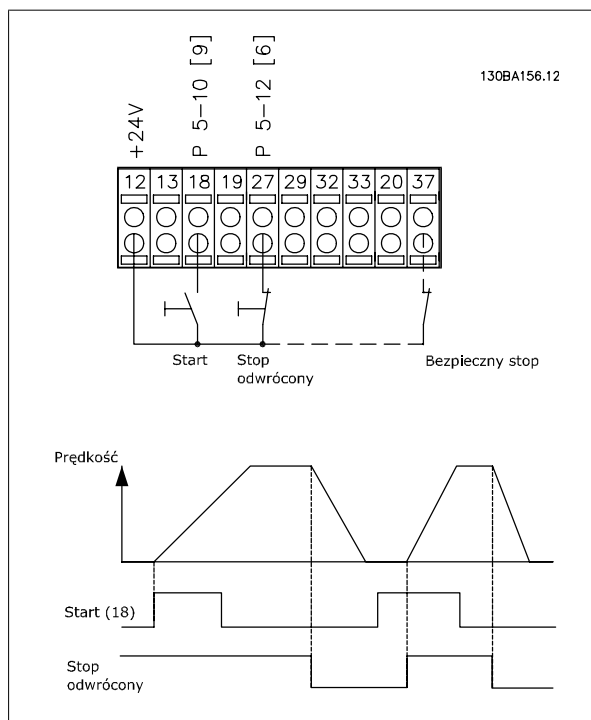


4.2.2 Start/Stop impulsowy

Zacisk 18 = parametr 5-10 *Zacisk 18 - wej. cyfrowe* [9] *Start impulsowy*

Zacisk 27 = parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe* [6] *Stop, odwrócony*

Zacisk 37 = bezpieczny stop



4.2.3 Przyspiesz/zwolnij

Zaciski 29/32 = Przyspieszenie/zwolnienie:

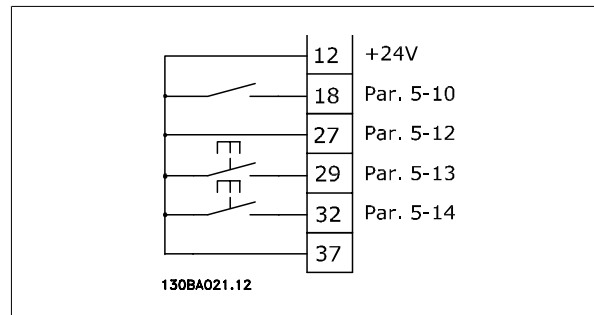
Zacisk 18 = parametr 5-10 *Zacisk 18 - wej. cyfrowe* Start [9] (ustawienia domyślne)

Zacisk 27 = parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe* zatrzaśnij wartość zadaną [19]

Zacisk 29 = parametr 5-13 *Zacisk 29 - wej. cyfrowe* Zwiększanie prędkości [21]

Zacisk 32 = parametr 5-14 *Zacisk 32 - wej. cyfrowe* Zmniejszanie prędkości [22]

Uwaga: Zacisk 29 tylko w FC x02 (x = typ serii).



4.2.4 Wartość zadana potencjometru

Wartość zadana napięcia przez potencjometr:

Źródło wartości zadanej 1 = [1] *Wejście analogowe 53* (ustawienia domyślne)

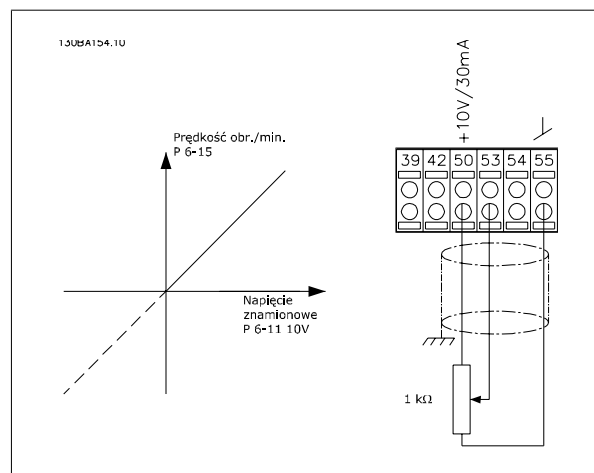
Zacisk 53, niskie napięcie = 0 wolt

Zacisk 53, wysokie napięcie = 10 wolt

Zacisk 53, niska wart. zad/sprzęż. zwr = 0 obr./min


Zacisk 53, wysoka wart. zad/sprzęż. zwr = 1500 obr./min

Przełącznik S201 = WYŁ. (U)



4.3 Instalacja elektryczna - dodatkowa

4.3.1 Instalacja elektryczna, przewody sterownicze



Ilustracja 4.18: Schemat pokazujący wszystkie zaciski elektryczne bez opcji.

Zacisk 37 jest wejściem, które ma być używane do Bezpiecznego stopu. Aby otrzymać instrukcje na temat instalacji Bezpiecznego Stopu proszę przejść do rozdziału *Instalacja bezpiecznego stopu* w zaleceniach projektowych dla przetwornicy częstotliwości. Patrz także rozdziały na temat funkcji bezpiecznego stopu oraz jej montażu.

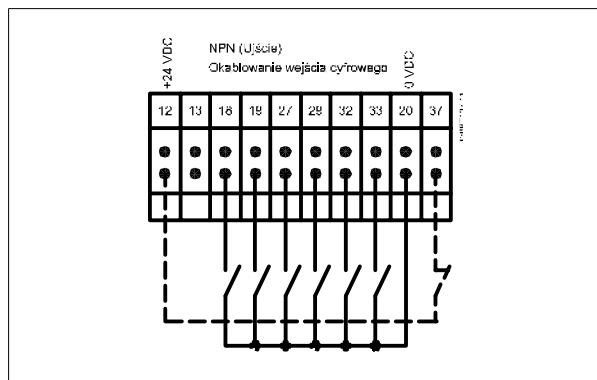
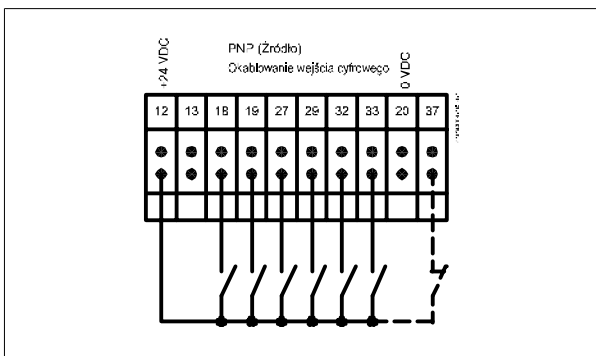
Bardzo długie przewody sterownicze oraz sygnały analogowe mogą czasami, w zależności od instalacji, tworzyć 50/60 Hz pętle zwarcia doziemnego z powodu zakłóceń powodowanych przez przewody zasilające.

Jeśli do tego dojdzie, może być konieczne przerwanie ekranu lub umieszczenie kondensatora 100 nF między ekranem i obudową.

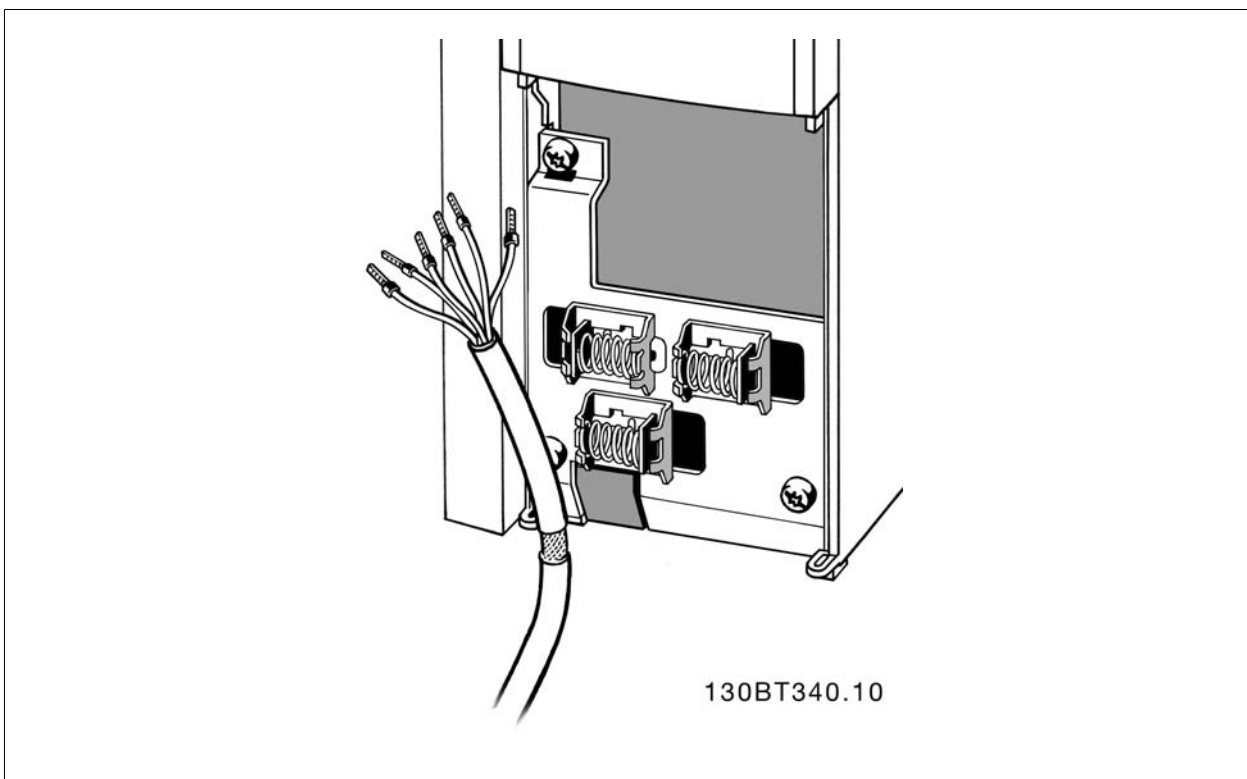
Wejścia i wyjścia analogowe i cyfrowe należy podłączać oddzielnie do wejść wspólnych przetwornicy częstotliwości (zacisk 20, 55, 39), aby prądy doziemne z obu grup nie wpływały na pozostałe grupy. Na przykład, włączenie wejścia cyfrowego może zakłócać sygnał wejścia analogowego.

Biegunowość wejścia zacisków sterowania

4



Uwaga
Przewody sterownicze powinny być ekranowane/zbrojone.



Przewody sterowania podłączyć w sposób opisany w dokumentacji techniczno-ruchowej przetwornicy częstotliwości. Osłony należy odpowiednio podłączyć, aby zapewnić optymalną odporność elektryczną.

4.3.2 Przełączniki S201, S202 i S801

Przełączniki S201 (A53) i S202 (A54) służą do wyboru konfiguracji prądu (0-20 mA) lub napięcia (-10 do 10 V), odpowiednio zacisków wejścia analogowego 53 i 54.

Przełącznik S801 (BUS TER.) może służyć do załączenia zakończenia portu RS-485 (zaciski 68 i 69).

Patrz rysunek *Schemat wszystkich zacisków elektrycznych* w sekcji *Instalacja elektryczna*.

Ustawienie domyślne:

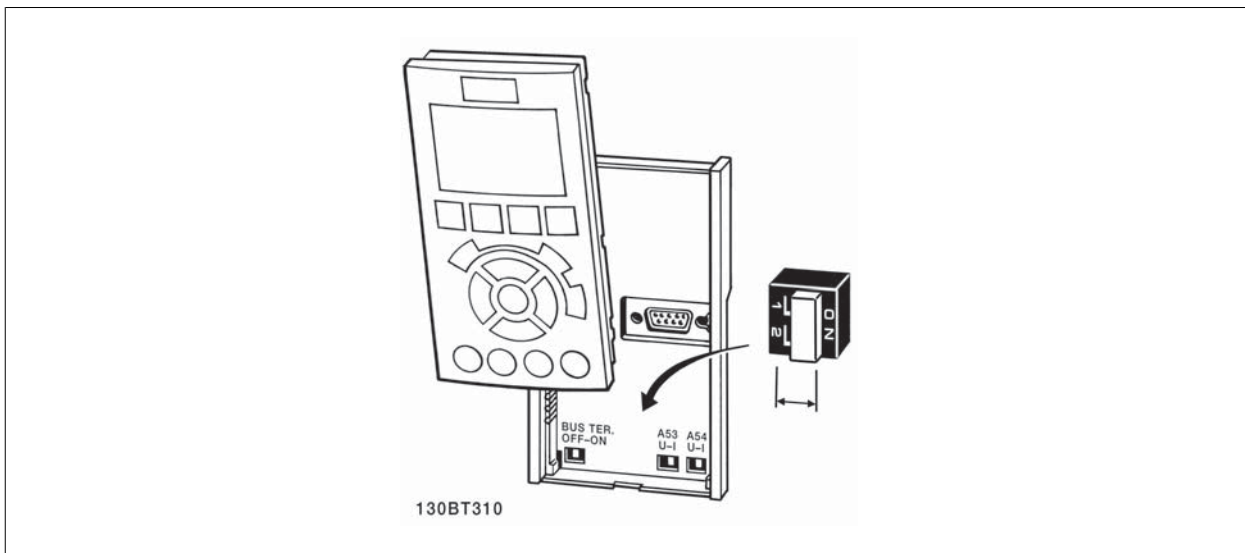
S201 (A53) = OFF (wejście napięciowe)

S202 (A54) = OFF (wejście napięciowe)

S801 (Zakończenie magistrali) = OFF



Podczas zmiany funkcji S201, S202 lub S801, należy uważać, aby nie użyć siły podczas przełączania. Zaleca się usunięcie wyposażenia LCP (osłonę) podczas obsługi przełączników. Przełączniki nie mogą być obsługiwane gdy przetwornica częstotliwości jest włączona.



4.4 Końcowe ustawienie parametrów i test

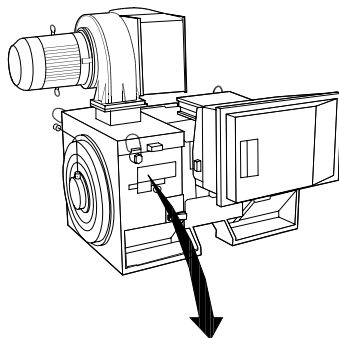
Aby przetestować ustawienie parametrów i upewnić się, czy przetwornica częstotliwości pracuje, należy wykonać następujące czynności.

Krok 1. Odszukać tabliczkę znamionową silnika



Uwaga

Silnik jest połączony w gwiazdę (Y) lub w trójkąt (Δ). Informacja ta znajduje się na tabliczce znamionowej silnika.



THREE PHASE INDUCTION MOTOR						
MOD	MCV 315E	Nr.	135189 12 04	IL/IN	6.5	
KW	400	PRIMARY		SF	1.15	
HP	536	V	690	A	410.6	CONN Y
mm	1481	V	A	CONN	AMB	40 °C
Hz	50	V	A	CONN	ALT	1000 m
DESIGN	N	SECONDARY		RISE	80 °C	
DUTY	S1	V	A	CONN	ENCLOSURE IP23	
INSUL	1	EFFICIENCY %	95.8%	100%	95.8%	75%
				WEIGHT	1.83 ton	

⚠ CAUTION

130BA767.10

Krok 2. Wpisać dane z tabliczki znamionowej silnika w tę listę parametrów.

Aby otworzyć tę listę, należy najpierw nacisnąć przycisk [QUICK MENU], a następnie wybrać „Konfiguracja skrócona Q2”.

1.	parametr 1-20 <i>Moc silnika [kW]</i> parametr 1-21 <i>Moc silnika [HP]</i>
2.	parametr 1-22 <i>Napięcie silnika</i>
3.	parametr 1-23 <i>Częstotliwość silnika</i>
4.	parametr 1-24 <i>Prąd silnika</i>
5.	parametr 1-25 <i>Znamionowa prędkość silnika</i>

Krok 3. Uruchomić Automatyczne dopasowanie silnika (AMA)

Przeprowadzenie AMA zapewni optymalizację działania. Funkcja AMA mierzy wartości parametrów odpowiednich dla schematu zastępczego silnika.

1. Podłączyć zacisk 37 do zacisku 12 (jeżeli zacisk 37 jest dostępny).
2. Podłączyć zacisk 27 do zacisku 12 lub nastawić parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe* na pozycję „Brak działania” (parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe* [0])
3. Uruchomić AMA parametr 1-29 *Auto. dopasowanie do silnika (AMA)*.
4. Wybrać pełne lub ograniczone AMA. W przypadku, gdy zainstalowano filtr fal sinusoidalnych, uruchomić wyłącznie ograniczone AMA, lub usunąć filtr podczas procedury AMA.
5. Nacisnąć przycisk [OK]. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat „Naciśnij [Hand on], aby rozpocząć”.
6. Nacisnąć przycisk [Hand on]. Pasek postępu wskazuje czy AMA jest w toku.

Zatrzymanie AMA podczas pracy


1. Nacisnąć przycisk [OFF] - przetwornica częstotliwości przechodzi w tryb alarmowy, a na wyświetlaczu pojawia się komunikat oznajmiający, iż AMA zostało zakończone przez użytkownika.

Udane AMA

1. Na wyświetlaczu pokazuje się "Nacisnąć [OK], aby zakończyć AMA".
2. Nacisnąć przycisk [OK], aby opuścić stan AMA.

Nieudane AMA

1. Przetwornica częstotliwości przechodzi w tryb alarmowy. Opis alarmu znajduje się w sekcji *Ostrzeżenia i alarmy*.
2. „Zgłaszana wartość” w [Alarm Log] pokazuje ostatnią sekwencję pomiarową, wykonaną przez AMA, zanim przetwornica częstotliwości przeszła w tryb alarmowy. Ten numer razem z opisem alarmu będzie pomocny podczas usuwania usterki. W razie kontaktu z serwisem firmy Danfoss, należy pamiętać, aby podać ten numer i opis alarmu.



Uwaga
 Nieudane AMA jest często spowodowane przez niepoprawne zarejestrowanie danych znajdujących się na tabliczce znamionowej silnika lub zbyt dużą różnicę pomiędzy wielkością mocy silnika a wielkością mocy przetwornicy częstotliwości.

Krok 4. Ustawić ograniczenie prędkości i czas rozpędzania/zatrzymania.

parametr 3-02 <i>Minimalna wartość zadana</i>
parametr 3-03 <i>Maks. wartość zadana</i>

Tabela 4.17: Ustawić żądane ograniczenia prędkości i czasu rozpędzania/zatrzymania.

parametr 4-11 <i>Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]</i> lub
parametr 4-12 <i>Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]</i>
parametr 4-13 <i>Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]</i> lub
parametr 4-14 <i>Ogranicz wys. prędk. silnika [Hz]</i>

parametr 3-41 <i>Czas rozpędzania 1</i>
parametr 3-42 <i>Czas zatrzymania 1</i>

4.5 Złącza dodatkowe

4.5.1 Sterowanie hamulcem mechanicznym

Przy podnoszeniu/opuszczaniu wymagana jest możliwość sterowania hamulcem elektromechanicznym:

- Sterowanie hamulcem odbywa się za pomocą dowolnego wyjścia przekaźnikowego lub cyfrowego (zaciski 27 lub 29).
- Jeśli przetwornica częstotliwości nie może 'obsłużyć' silnika, na przykład z powodu zbyt dużego obciążenia, należy zamknąć wyjście (bez napięcia).
- W zastosowaniach wykorzystujących hamulec elektromechaniczny należy wybrać Sterowanie hamulcem mechanicznym [32] w par. 5-4*.
- Hamulec zostaje zwolniony, kiedy prąd silnika przekracza wartość zaprogramowaną w parametr 2-20 *Prąd zwalniania hamulca*.
- Hamulec jest załączony, kiedy częstotliwość wyjściowa jest mniejsza od częstotliwości ustawionej w parametr 2-21 *Prędkość do załącz. hamulca [obr/min]* lub parametr 2-22 *Prędkość do załącz. hamulca [Hz]* pod warunkiem, że przetwornica częstotliwości wykonuje polecenie stop.

Jeśli przetwornica częstotliwości znajduje się w trybie alarmowym lub wystąpiło przepięcie, hamulec mechaniczny natychmiast załącza się.

4.5.2 Równoległe łączenie silników

Przetwornica częstotliwości potrafi sterować kilkoma silnikami połączonymi równolegle. Całkowity pobór prądu silników nie może przekraczać znamionowego prądu wyjściowego $I_{M,N}$ dla przetwornicy częstotliwości.



Uwaga

Instalacje z kablami połączonymi w typowy sposób, jak na ilustracji poniżej, są zalecane jedynie przy krótkich długościach kabli.



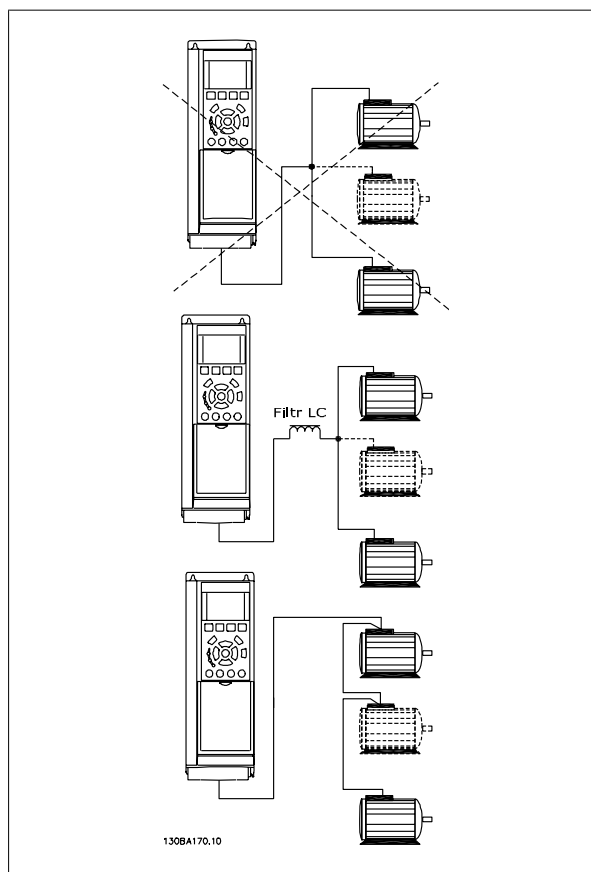
Uwaga

Kiedy silniki są połączone równolegle, nie można korzystać z parametr 1-29 *Auto. dopasowanie do silnika (AMA)*.



Uwaga

Elektryczny przekaźnik termiczny (ETR) przetwornicy częstotliwości nie może pełnić funkcji zabezpieczenia silnika w przypadku silników indywidualnych w systemach z silnikami połączonymi równolegle. Należy zapewnić dodatkowe zabezpieczenie silnika, np. termistory w każdym silniku lub indywidualne przekaźniki termiczne (wyłączniki nie stanowią odpowiedniej ochrony).



Jeśli wielkość silników jest bardzo różna, mogą wystąpić problemy przy rozruchu oraz przy niskich wartościach prędkości obr./min., ponieważ stosunkowo wysoka rezystancja omowa małych silników w stanie wymaga wtedy wyższego napięcia.

4.5.3 Zabezpieczenie termiczne silnika

Elektryczny przekaźnik termiczny w przetwornicy częstotliwości otrzymał zatwierdzenie UL dla zabezpieczenia pojedynczego silnika, kiedy parametr 1-90 *Zabezp. termiczne silnika* ustawiony jest na *ETR*, a parametr 1-24 *Prąd silnika* ustawiony jest na prąd znamionowy silnika (patrz tabliczka znamionowa silnika).

W przypadku ochrony termicznej można także wykorzystać opcję karty termistora MCB 112 PTC. Karta ta posiada świadectwo ATEX zapewniające ochronę silników w niebezpiecznych obszarach, w strefie 1/21 oraz w strefie 2/22. Dalsze informacje znajdują się w *Zaleceniach Projektowych*.

5 Załączniki

5.1.1 Trzy sposoby obsługi

Przetwornicę częstotliwości można obsługiwać na 3 sposoby:

1. Graficzny lokalny panel sterowania (GLCP), patrz 5.1.2
2. Numeryczny lokalny panel sterowania (NLCP), patrz 5.1.3.
3. Port komunikacji szeregowej RS-485 lub złącze USB, oba do podłączenia PC, patrz 5.1.4

Jeśli przetwornica częstotliwości posiada opcję magistrali komunikacyjnej (), należy odwołać się do odpowiedniej komunikacji

5.1.2 Obsługa graficznego lokalnego panelu sterowania (GLCP)

Następujące instrukcje dotyczą GLCP (LCP 102).

GLCP został podzielony na cztery grupy funkcyjne:

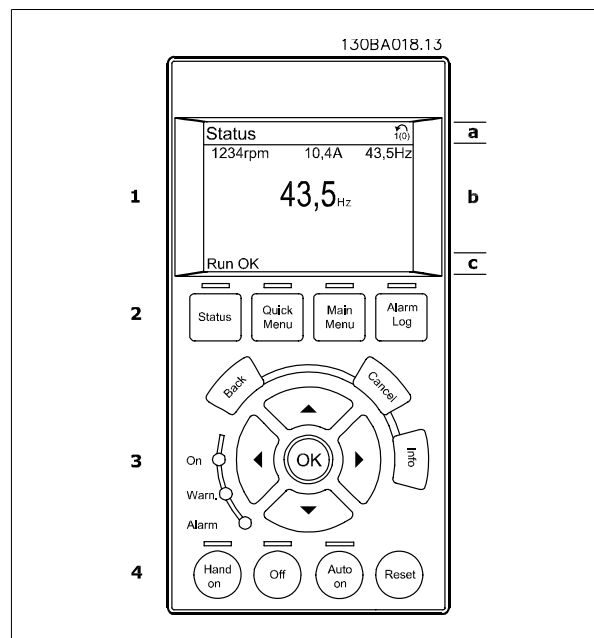
1. Wyświetlacz graficzny z liniami statusu.
2. Przyciski menu i lampki sygnalizacyjne (diody LED) - zmiana parametrów i przełączanie między funkcjami wyświetlacza.
3. Przyciski nawigacyjne i lampki sygnalizacyjne (diody LED).
4. Przyciski funkcyjne i lampki sygnalizacyjne (diody LED).

Wyświetlacz graficzny:

Wyświetlacz LCD posiada funkcję podświetlenia oraz 6 linii alfanumerycznych. Wszystkie dane wyświetlane na LCP mogą zawierać do pięciu pozycji danych eksploatacyjnych w trybie [Status].

Linie wyświetlacza:

- Linia statusu:** Komunikaty statusu zawierające ikony i grafikę.
- Linia 1-2:** Dane operatora zawierające dane lub zmienne zdefiniowane lub wybrane przez użytkownika. Naciśnięcie przycisku [Status] umożliwia dodanie jednej dodatkowej linii.
- Linia statusu:** Komunikaty statusu zawierające tekst.



Okno wyświetlacza podzielone jest na 3 sekcje:

Sekcja górna(a) pokazuje status w trybie statusu lub do 2 zmiennych, jeśli nie jest w trybie statusu i w przypadku Alarmu/Ostrzeżenia.

Wyświetlany jest numer aktywnego zestawu parametrów (wybrany jako aktywny zestaw parametrów w par. 0-10). Przy programowaniu zestawu parametrów innego niż aktywny zestaw parametrów, liczba zaprogramowanych zestawów parametrów pojawia się po prawej w nawiasie.

Sekcja środkowa (b) pokazuje do 5 zmiennych z powiązaniem urządzeniem, niezależnie od statusu. W przypadku alarmu/ostrzeżenia, zamiast zmiennych wyświetlane jest ostrzeżenie.

Naciskając przycisk [Status] można przechodzić między trzema wyświetlaczami odczytu statusu.

Zmienne parametry pracy o różnym formatowaniu są pokazane na każdym ekranie statusu - patrz poniżej.

5

Każda wartość pomiaru może zostać połączona z każdym z wyświetlonych zmiennych parametrów pracy. Wyświetlane wartości / pomiary można określać za pomocą par. 0-20, par. 0-21, par. 0-22, par. 0-23 i par. 0-24, do których można wejść poprzez [QUICK MENU], „Zestawy parametrów funkcji Q3”, „Ustawienia ogólne Q3-1” oraz „Ustawienia wyświetlacza Q3-13”.

Każdy parametr odczytu wartości / pomiaru wybrany w par. od 0-20 do 0-24 ma swoją własną skalę i cyfry po ewentualnym przecinku dziesiętnym. Większe wartości liczbowe są wyświetlane z kilkoma cyframi po przecinku dziesiętnym.

Np: Odczyt prądu

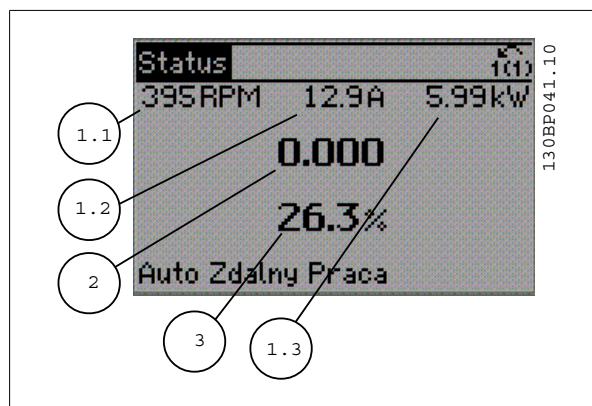
5,25 A; 15,2 A 105 A.

Wyświetlacz statusu I:

Ten stan odczytu jest domyślny po uruchomieniu lub inicjalizacji.

Użyć [INFO], aby uzyskać informacje o wartości/pomiarze powiązanych z wyświetlanymi parametrami pracy (1.1, 1.2, 1.3, 2 i 3).

Patrz zmienne parametry pracy pokazane na wyświetlaczu na tej ilustracji. 1.1, 1.2 i 1.3 są pokazane w małym rozmiarze. 2 i 3 są pokazane w średnim rozmiarze.

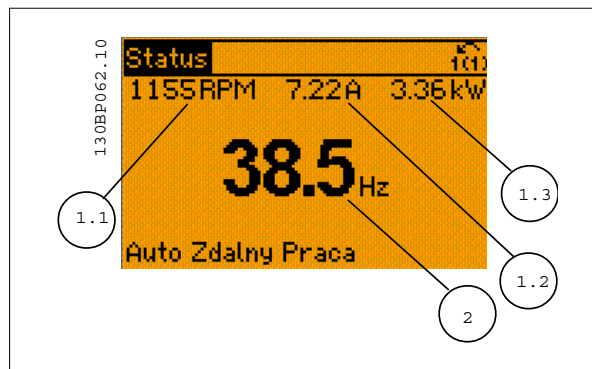


Wyświetlacz statusu II:

Patrz parametry pracy (1.1, 1.2, 1.3 i 2) pokazana na wyświetlaczu na tej ilustracji.

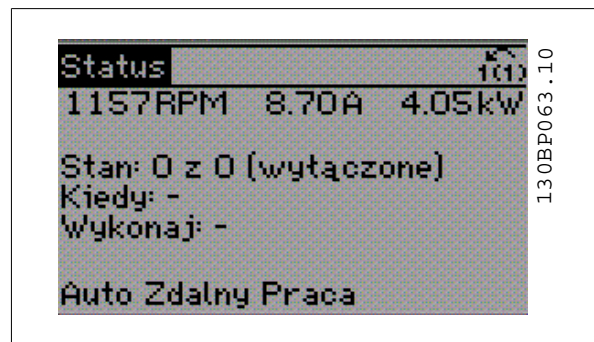
W tym przykładzie Prędkość, Prąd silnika, Moc silnika i Częstotliwość są wybrane jako zmienne w pierwszej i drugiej linii.

1.1, 1.2 i 1.3 są pokazane w małym rozmiarze. 2 jest pokazany w dużym rozmiarze.



Wyświetlacz statusu III:

Ten stan wyświetla zdarzenie i działanie Sterownika Zdarzeń. Dodatkowe informacje znajdują się w sekcji *Sterownik zdarzeń*.

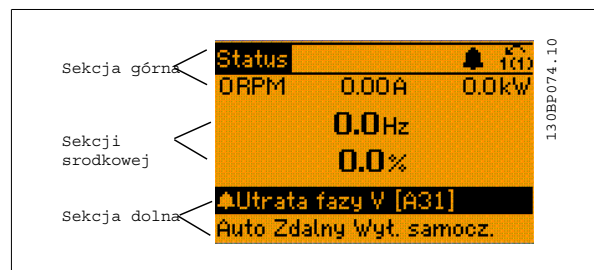


Sekcja dolna zawsze zawiera stan przetwornicy częstotliwości w trybie Status.

Regulacja kontrastu wyświetlacza

Nacisnąć [status] i [▲], aby przyciemnić
 Nacisnąć [status] i [▼], aby rozjaśnić

5

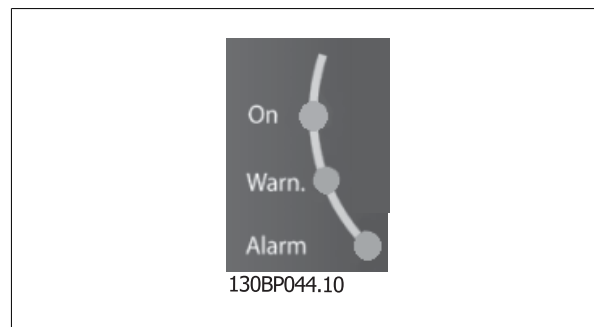


Lampki sygnalizacyjne (diody):

W przypadku przekroczenia pewnych wartości progowych, włącza się dioda alarmowa i/lub ostrzegawcza. Na panelu sterowania pojawia się status i tekst alarmu.

Dioda On włącza się, kiedy przetwornica częstotliwości pobiera moc z napięcia zasilania, zacisku magistrali DC lub z zasilania zewnętrznego 24 V. W tym samym czasie włączone jest podświetlenie.

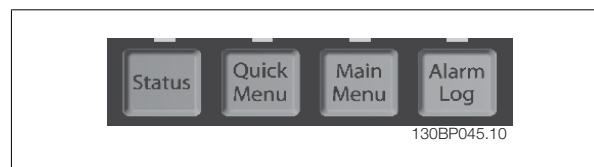
- Dioda zielona/Wł.: Działa sekcja sterowania.
- Dioda żółta/Ostrz.: Oznacza ostrzeżenie.
- Dioda czerwona pulsująca/Alarm: Oznacza alarm.



Przyciski GLCP

Przyciski menu

Przyciski menu mają przydzielone określone funkcje. Przyciski pod wyświetlaczem i lampki sygnalizacyjne służą do konfiguracji parametrów, w tym do wyboru wskazania wyświetlacza podczas standardowej pracy.



[Status]

informuje o statusie przetwornicy częstotliwości i/lub silnika. Można wybrać 3 różne odczyty poprzez naciśnięcie klawisza [Status]:

Odczyty 5 linii, odczyty 4 linii lub Sterownik Zdarzeń.

Użyć przycisku **[Status]**, aby wybrać tryb wyświetlania lub przywrócić tryb wyświetlania z trybu Szybkie Menu, trybu Menu Główne lub trybu Alarm. Użyć również przycisku [Status] do przełączania pojedynczego lub podwójnego trybu odczytu.

[Quick Menu]

umożliwia konfigurację skróconą przetwornicy częstotliwości. **Można tu zaprogramować najbardziej popularne funkcje HVAC.**

W skład [Quick Menu] wchodzi:

- **Moje menu osobiste**
- **Konfiguracja skrócona**
- **Konfiguracja funkcji**
- **Wprowadzone zmiany**
- **Rejestracja przebiegów**

5

Konfiguracja funkcji zapewnia szybki i łatwy dostęp do wszystkich parametrów wymaganych dla większości aplikacji HVAC łącznie z większością wentylatorów zasilających i zwrotnych VAV i CAV, wentylatorów chłodni kominowej, podstawowych i wtórnych pomp wodnych skraplacza oraz innych zastosowań pomp, wentylatorów i sprężarek. Między innymi, obejmuje ona parametry definiujące, które zmienne mają zostać wyświetlone na LCP, cyfrowe zadane prędkości, skalowanie analogowych wartości zadanych, zastosowania jedno- i wielostrefowe pętli zamkniętej oraz określone funkcje wentylatorów, pomp i sprężarek.

Dostęp do parametrów Quick Menu można uzyskać natychmiast, chyba że utworzono hasło za pośrednictwem par. 0-60, par. 0-61, par. 0-65 lub par. 0-66.

Istnieje możliwość bezpośredniego przełączania pomiędzy trybem Szybkie Menu i trybem Menu Główne.

[Main Menu]

jest wykorzystywane do programowania wszystkich parametrów. Dostęp do parametrów Głównego Menu można uzyskać natychmiast, chyba że stworzone zostało hasło dostępu poprzez parametry 0-60, 0-61, 0-65 lub 0-66. W przypadku większości aplikacji HVAC nie trzeba wchodzić do parametrów Głównego Menu, lecz można uzyskać dostęp poprzez Szybkie Menu, Konfigurację skróconą lub Konfigurację funkcji, które zapewniają najprostsz i najszybszy dostęp do typowych wymaganych parametrów.

Można przełączać bezpośrednio pomiędzy trybem Głównego Menu a trybem Szybkiego Menu.

Skrót do parametru można uzyskać naciskając klawisz **[Main Menu]** przez 3 sekundy. Skrót do parametru umożliwia bezpośredni dostęp do dowolnego parametru.

[Alarm Log]

wyświetla listę pięciu ostatnich alarmów (ponumerowanych od A1 do A5). Aby uzyskać dodatkowe informacje o wybranym alarmie, należy zaznaczyć numer alarmu za pomocą przycisków ze strzałkami i nacisnąć [OK]. Wyświetlona zostanie informacja o stanie przetwornicy częstotliwości przed przejściem w tryb alarmowy.

Przycisk [Alarm log] na LCP zapewnia dostęp do rejestru alarmów i rejestru konserwacji.

[Back]

służy do przechodzenia do poprzedniego kroku lub poziomu w strukturze nawigacji.

[Cancel]

pozwala na anulowanie ostatniej zmiany lub polecenia, o ile nie zmieniono wyświetlacza.

[Info]

wyświetla informację o poleceniu, parametrze lub funkcji w dowolnym oknie wyświetlacza. Dzięki [Info] można uzyskać szczegółowe informacje w razie potrzeby.

Tryb Info można opuścić naciskając przycisk [Info], [Back] lub [Cancel].



Przyciski nawigacyjne

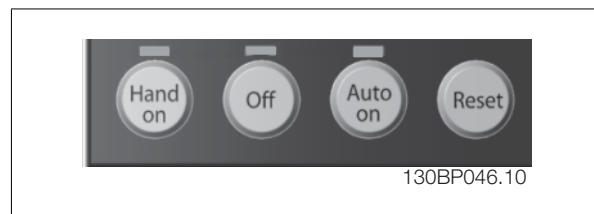
Cztery przyciski nawigacyjne ze strzałkami służą do przewijania różnych opcji wyboru dostępnych w **[Quick Menu]**, **[Main Menu]** i **[Alarm Log]**. Użyj przycisków do przesuwania kursora.

[OK] służy do wybierania parametru zaznaczonego kursorem oraz do zatwierdzania zmiany parametru.



5

Przyciski funkcyjne lokalnego sterowania znajdują się u dołu panelu sterowania.




[Hand On]

służy do włączania obsługi przetwornicy częstotliwości za pomocą GLCP. Przycisk **[Hand on]** służy również do uruchamiania silnika; można wówczas wprowadzić dane na temat prędkości silnika za pomocą przycisków ze strzałkami. Przycisk można ustawić jako *Aktywny*[1] lub *Nieaktywny*[0] za pomocą par. 0-40 przycisku **[Hand on]** na LCP.

Po naciśnięciu przycisku **[Hand On]** nadal będą aktywne następujące sygnały sterowania:

- **[Hand on]** - **[Off]** - **[Auto on]**
- Zeruj
- Stop z wybiegiem silnika, odwrócony
- Zmiana kierunku obrotów
- Wybór zestawu parametrów LSB - Wybór zestawu parametrów MSB
- Polecenie Stop z portu komunikacji szeregowej
- Szybkie zatrzymanie
- Hamowanie DC



Uwaga
Polecenie „Start” wydane z LCP może zostać skasowane przez zewnętrzne sygnały stop, aktywowane przez sygnały sterowania lub magistralę szeregową.

[Off]

zatrzymuje podłączony silnik. Przycisk można ustawić jako Aktywne [1] lub Wyłączone [0] za pomocą par. 0-41 przycisku **[Off]** na LCP. Jeśli nie zostanie wybrana funkcja zewnętrznego stopu, a przycisk **[Off]** jest wyłączony, silnik można wyłączyć poprzez odłączenie napięcia.

[Auto On]

włącza przetwornicę częstotliwości, którą można sterować za pomocą zacisków sterowania i/lub portu komunikacji szeregowej. Po użyciu sygnału start na zaciskach sterowania i/lub magistrali, przetwornica częstotliwości uruchomi się. Przycisk można ustawić jako Aktywne [1] lub Wyłączone [0] za pomocą par. 0-42 przycisku [Auto on] na LCP.

**Uwaga**

Aktywny sygnał HAND-OFF-AUTO przesyłany przez wejścia cyfrowe ma wyższy priorytet, niż przyciski sterujące [Hand on] - [Auto on].

[Reset]

służy do resetowania przetwornicy częstotliwości po alarmie (wyłączeniu awaryjnym). Przycisk można ustawić jako *Aktywne* [1] lub *Wyłączone* [0] za pomocą par. 0-43 Przyciski Reset na LCP.

5

Szybki dostęp do parametru można uzyskać, przytrzymując przez 3 sekundy wciśnięty przycisk [Main Menu]. Skrót do parametru umożliwia bezpośredni dostęp do dowolnego parametru.

5.1.3 Obsługa numerycznego LCP (NLCP)

Następujące instrukcje dotyczą NLCP (LCP 101).

Panel sterowania został podzielony na cztery grupy funkcyjne:

1. Wyświetlacz numeryczny.
2. Przyciski i lampki sygnalizacyjne menu (diody LED) - zmiana parametrów i przełączanie między funkcjami wyświetlacza.
3. Przyciski nawigacyjne i lampki sygnalizacyjne (diody LED).
4. Przyciski funkcyjne i lampki sygnalizacyjne (diody LED).

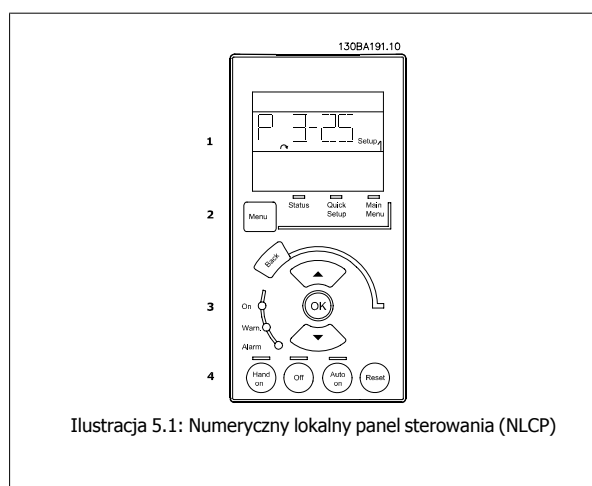
**Uwaga**

Nie można wykonać kopii parametru za pomocą numerycznego lokalnego panelu sterowania (LCP 101).

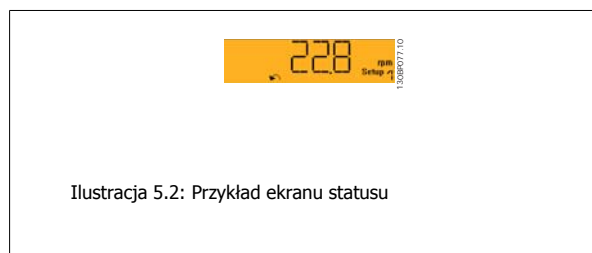
Wybrać jeden z następujących trybów:

Tryb Status: informuje o statusie przetwornicy częstotliwości lub silnika. Jeśli wystąpi alarm, NLCP automatycznie przełącza się do trybu statusu. Może być wyświetlona ilość alarmów.

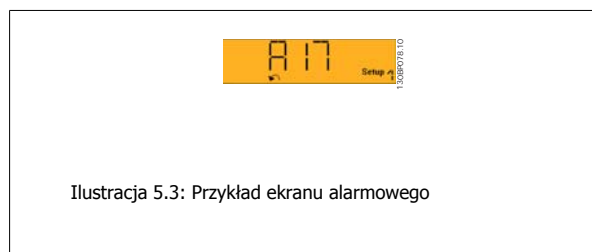
Konfiguracja skrócona lub tryb menu głównego: Parametry wyświetlacza i ustawienia parametrów



Ilustracja 5.1: Numeryczny lokalny panel sterowania (NLCP)



Ilustracja 5.2: Przykład ekranu statusu



Ilustracja 5.3: Przykład ekranu alarmowego

Lampki sygnalizacyjne (diody LED):

- Dioda zielona/Wł: Informuje, czy sekcja sterowania jest włączona.
- Dioda żółta/Ostrz.: Oznacza ostrzeżenie.
- Dioda czerwona pulsująca/Alarm: Oznacza alarm.

Przycisk Menu

[Menu] **Wybrać jeden z następujących trybów:**

- Status
- Konfiguracja skrócona
- Menu główne

Menu główne

służy do programowania wszystkich parametrów.

Dostęp do parametrów można uzyskać natychmiast, chyba że stworzone zostało hasło poprzez parametr 0-60 *Hasło dla Głównego Menu*, parametr 0-61 *Dostęp do Głównego Menu bez hasła*, parametr 0-65 *Hasło do osobistego menu* lub parametr 0-66 *Dostęp do osobistego Menu bez Hasła*.

Szybka konfiguracja służy do konfiguracji przetwornicy częstotliwości z wykorzystaniem wyłącznie najważniejszych parametrów.

Wartość parametru może zostać zmieniona przy użyciu strzałek w górę/w dół w chwili, gdy wartość ta miga.

Wybrać główne menu naciskając przycisk [Menu] do momentu zapalenia się diody LED głównego menu.

Wybrać grupę parametrów [xx-__] i nacisnąć [OK].

Wybrać parametr [__-xx] i nacisnąć [OK].

Jeśli parametr jest parametrem tablicy, wybrać numer tablicy i nacisnąć [OK].

Wybrać pożądaną wartość danych i nacisnąć [OK].

Przyciski nawigacyjne

[Back]

do przechodzenia wstecz

Klawisze strzałek [▲] [▼]

[▼] [▲] służą do przechodzenia między grupami parametrów, między parametrami i wewnątrz parametrów.

[OK]

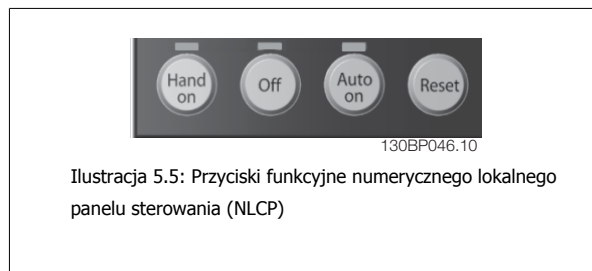
służy do wybierania parametru zaznaczonego kursorem oraz do zatwierdzenia zmiany parametru.

Przyciski funkcyjne

Przyciski sterowania lokalnego znajdują się u dołu panelu sterowania.



Ilustracja 5.4: Przykładowy wyświetlacz



Ilustracja 5.5: Przyciski funkcyjne numerycznego lokalnego panelu sterowania (NLCP)

[Hand on]

aktywuje sterowanie przetwornicą częstotliwości za pomocą LCP. Przycisk [Hand on] służy również do uruchamiania silnika; można wówczas wprowadzić dane na temat prędkości silnika za pomocą przycisków ze strzałkami. Przycisk można ustawić jako *Aktywne* [1] lub *Wyłączone* [0] za pomocą parametr 0-40 *Przycisk [Hand on] na LCP*.

Polecenie „Start” wydane z LCP może zostać skasowane przez zewnętrzne sygnały stop, aktywowane przez sygnały sterowania lub magistralę szeregową.

Po naciśnięciu przycisku [Hand On] nadal będą aktywne następujące sygnały sterowania:

- [Hand on] - [Off] - [Auto on]
- Reset
- Stop z wybiegiem silnika, odwrócony
- Zmiana kierunku obrotów
- Wybór zestawu parametrów LSB - Wybór zestawu parametrów MSB
- Polecenie Stop z portu komunikacji szeregowej
- Szybkie zatrzymanie
- Hamowanie DC

[Off]

zatrzymuje podłączony silnik. Przycisk można ustawić jako *Aktywne* [1] lub *Wyłączone* [0] za pomocą parametr 0-41 *Przycisk [Off]* na LCP.

Jeśli nie zostanie wybrana funkcja zewnętrznego stopu, a przycisk [Off] jest wyłączony, silnik można wyłączyć poprzez odłączenie napięcia.

[Auto on]

włącza przetwornicę częstotliwości, którą można sterować za pomocą zacisków sterowania i/lub portu komunikacji szeregowej. Po użyciu sygnału start na zaciskach sterowania i/lub magistrali, przetwornica częstotliwości uruchomi się. Przycisk można ustawić jako *Aktywne* [1] lub *Wyłączone* [0] za pomocą parametr 0-42 *Przycisk [Auto on]* na LCP.

**Uwaga**

Aktywny sygnał HAND-OFF-AUTO przesyłany przez wejścia cyfrowe ma wyższy priorytet, niż przyciski sterujące [Hand on] [Auto on].

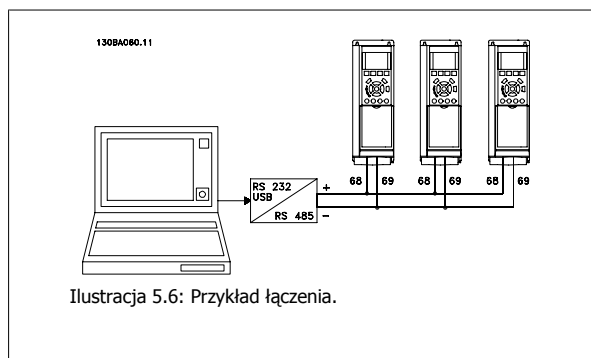
5**[Reset]**

służy do resetowania przetwornicy częstotliwości po alarmie (wyłączeniu awaryjnym). Przycisk można ustawić jako *Aktywne* [1] lub *Wyłączone* [0] za pomocą parametr 0-43 *Przycisk [Reset]* na LCP.

5.1.4 Złącze magistrali RS-485

Standardowy interfejs RS-485 umożliwia podłączenie jednej lub kilku przetwornic częstotliwości do regulatora (lub mastera). Zacisk 68 jest podłączony do sygnału P (TX+, RX+), natomiast zacisk 69 jest podłączony do sygnału N (TX-,RX-).

Jeśli do mastera podłączona jest więcej niż jedna przetwornica częstotliwości, należy zastosować łączenie równoległe.



Aby zapobiec powstawaniu potencjalnych prądów wyrównawczych w ekranie, należy uziemić ekran kabla za pomocą zacisku 61, podłączonego do ramy obwodem pośrednim RC.

Zakończenie magistrali

Magistrala RS-485 musi być zakończona siecią rezystorów na obu końcach. Jeśli przetwornica częstotliwości jest ustawiona jako pierwsze lub ostatnie urządzenie w pętli RS-485, ustawić przełącznik S801 na karcie sterującej na WŁ.

Dodatkowe informacje znajdują się w części *Przełączniki S201, S202 i S801*.

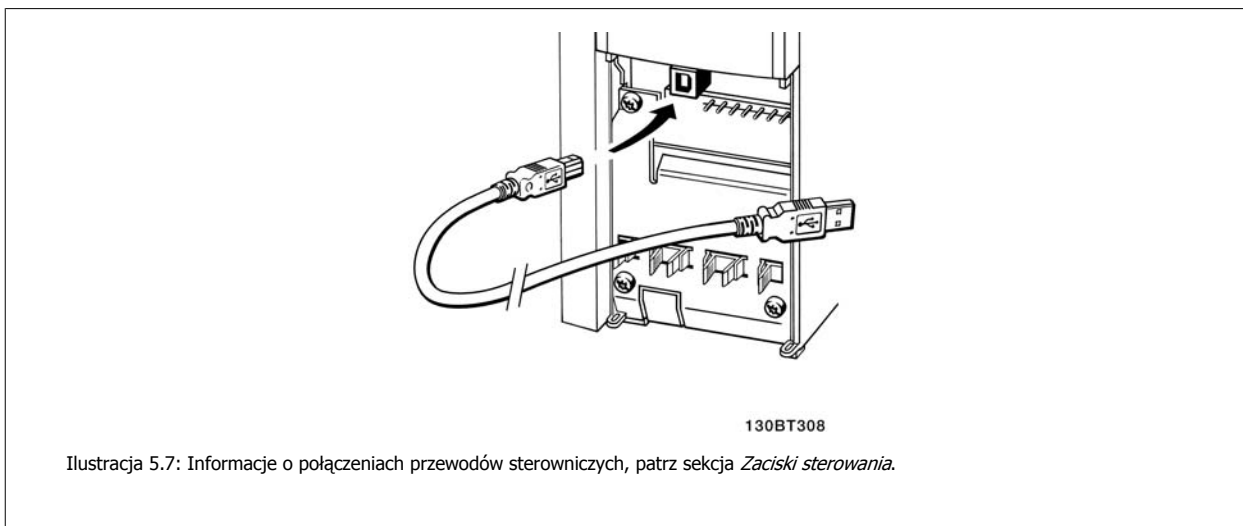
5.1.5 Sposób podłączenia komputera do przetwornicy częstotliwości

Aby sterować przetwornicą częstotliwości lub ją zaprogramować z komputera, należy zainstalować korzystające z komputera narzędzie konfiguracyjne MCT 10.

Komputer podłącza się za pomocą standardowego kabla USB (host/urządzenie) lub za pomocą interfejsu RS-485, jak pokazano w *zaleceniach projektowych* w rozdziale *Sposób instalacji > Instalacja różnorodnych połączeń*.

**Uwaga**

Złącze USB jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia. Złącze USB jest podłączone do uziemienia ochronnego na przetwornicy częstotliwości. Należy używać izolowanego laptopa jako połączenia PC do złącza USB na przetwornicy częstotliwości.



5.1.6 Oprogramowanie narzędziowe na komputer PC

Narzędzie konfiguracyjne MCT 10 działające na komputerze PC

Wszystkie przetwornice częstotliwości są wyposażone w port komunikacji szeregowej. Danfoss daje narzędzie dla komputera PC, służące do komunikacji pomiędzy komputerem a przetwornicą częstotliwości, narzędzie konfiguracyjne MCT 10 oparte o komputer PC. Szczegółowe informacje na temat tego narzędzia znajdują się w sekcji *Dostępna literatura*.

Oprogramowanie konfiguracyjne MCT 10

MCT 10 zaprojektowano jako łatwe w obsłudze, interaktywne narzędzie do ustawiania parametrów naszych przetwornic częstotliwości. Oprogramowanie można pobrać ze Danfoss strony internetowej <http://www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm>.

Oprogramowanie konfiguracyjne xMCT 10 będzie użyteczne przy:

- Planowaniu sieci komunikacyjnej bez podłączania do sieci. MCT 10 zawiera pełną bazę danych dotyczących przetwornic częstotliwości
- Uruchamianiu przetwornic częstotliwości przy oddaniu do eksploatacji on-line
- Zachowywaniu nastaw dla wszystkich przetwornic częstotliwości
- Wymianie przetwornicy częstotliwości w obrębie sieci
- Tworzeniu prostej i dokładnej dokumentacji ustawień przetwornicy częstotliwości po jej uruchomieniu.
- Rozszerzaniu istniejącej sieci
- Obsłudze przetwornic, które powstaną w przyszłości

Oprogramowanie MCT 10 konfiguracyjne obsługuje Profibus DP-V1 za pośrednictwem połączenia Master klasy 2. Umożliwia to odczyt/zapis on-line parametrów przetwornicy częstotliwości za pośrednictwem sieci Profibus. Eliminuje to konieczność zastosowania dodatkowej sieci komunikacyjnej.

Zachowanie nastaw przetwornicy częstotliwości:

1. Podłączyć komputer PC do urządzenia przez port komunikacyjny USB. (Uwaga: Użyć komputera, izolowanego od sieci zasilającej, w połączeniu z portem USB. Inne postępowanie może prowadzić do uszkodzenia sprzętu.)
2. Uruchomić oprogramowanie konfiguracyjne MCT 10
3. Wybrać „Czytaj z przetwornicy częstotliwości”
4. Wybrać „Zapisz jako”

Wszystkie parametry zostały zmagazynowane w komputerze PC.

Ładowanie nastaw przetwornicy częstotliwości:

1. Podłączyć komputer PC do urządzenia przez port komunikacyjny USB
2. Uruchomić oprogramowanie konfiguracyjne MCT 10
3. Wybrać „Otwórz” – zostaną wyświetlone magazynowane pliki
4. Otworzyć odpowiedni plik
5. Wybrać „Zapisz w przetwornicy częstotliwości”


Wszystkie ustawienia parametrów zostały przeniesione do przetwornicy częstotliwości.

Dostępny jest osobny podręcznik dla oprogramowaniakonfiguracyjnego MCT 10: *MG.10.Rx.yy*.

Moduły oprogramowania konfiguracyjnego MCT 10

Pakiet oprogramowania zawiera następujące moduły:

5

	Oprogramowanie konfiguracyjne MCT 10 Ustawianie parametrów Kopiowanie do i z przetwornicy częstotliwości Dokumentacja i wydruk ustawień parametrów wraz ze schematami
	Zew. interfejs użytkownika Harmonogram konserwacji zapobiegawczej Ustawienia zegara Programowanie działań zaplanowanych Konfiguracja logicznego sterownika zdarzeń

Numer zamówieniowy:

Prosimy o zamawianie płyty CD z oprogramowaniem konfiguracyjnym MCT 10 z użyciem numeru kodu 130B1000.

MCT 10 można również pobrać z Danfoss internetu: WWW.DANFOSS.COM, *Obszar działalności: Motion Controls*.


5.1.7 Wskazówki i sekrety

*	W przypadku większości zastosowań HVAC, funkcje: Szybkie Menu, Konfiguracja skrócona oraz Konfiguracja funkcji zapewniają najprostszy i najszybszy dostęp do wszystkich typowych wymaganych parametrów.
*	We wszystkich możliwych przypadkach, najlepsze osiągi wału zagwarantuje wykonanie AMA
*	Kontrast wyświetlacza wyregulować można naciskając [Status] i [▲] w celu przyciemnienia lub naciskając [Status] i [▼] w celu rozjaśnienia.
*	[Quick Menu] i [Changes Made] pozwalają zobaczyć wszystkie parametry, których wartości zmieniono w stosunku do nastaw fabrycznych
*	Nacisnąć i przytrzymać przycisk [Main Menu] przez 3 sekundy, aby uzyskać dostęp do dowolnego parametru
*	Dla potrzeb serwisowych, zalecane jest skopiowanie wszystkich parametrów do LCP - opis szczegółowy znajduje się w parametrze 0-50 <i>Kopiowanie LCP</i>

Tabela 5.1: Wskazówki i sekrety

5.1.8 Szybkie przenoszenie ustawień parametrów przy korzystaniu z GLCP

Po zakończeniu konfiguracji przetwornicy częstotliwości zalecamy zachowywanie (utworzenie kopii zapasowej) ustawień parametrów w GLCP lub w komputerze PC za pomocą konfiguracyjnego oprogramowania narzędziowego MCT 10..

	Uwaga Przed przystąpieniem do wykonywania którejkolwiek z powyższych czynności, zatrzymać silnik.
---	---

Przechowywanie danych w LCP:

1. Przejdź do parametr 0-50 *Kopiowanie LCP*
2. Nacisnąć przycisk [OK]
3. Zaznaczyć „Wszystko do LCP”
4. Nacisnąć przycisk [OK]

Wszystkie ustawienia parametrów są teraz zachowywane w GLCP, o czym informuje pasek postępu. Kiedy dojdzie do 100%, nacisnąć [OK].

GLCP można teraz podłączyć do innej przetwornicy częstotliwości i skopiować do niej ustawienia parametrów.

Przenoszenie danych z LCP do przetwornicy częstotliwości:

1. Przejdź do parametr 0-50 *Kopiowanie LCP*
2. Nacisnąć przycisk [OK]
3. Zaznaczyć „Wszystko z LCP”
4. Nacisnąć przycisk [OK]

Ustawienia parametrów przechowywane w GLCP są przesyłane do przetwornicy częstotliwości, o czym informuje pasek postępu. Kiedy dojdzie do 100%, nacisnąć [OK].



5.1.9 Inicjalizacja do ustawień domyślnych

Istnieją dwa sposoby inicjalizacji przetwornicy częstotliwości z ustawieniami domyślnymi: Zalecany sposób inicjalizacji i ręczna metoda inicjalizacji. Proszę pamiętać, że mają one różny wpływ na procedurę opisaną poniżej.

Zalecane inicjalizowanie (poprzez parametr 14-22 Tryb pracy)

1. Wybór parametr 14-22 *Tryb pracy*
2. Nacisnąć przycisk [OK].
3. Wybrać „Inicjalizacja” (w przypadku NLCP wybrać „2”)
4. Nacisnąć przycisk [OK].
5. Odłączyć moc od urządzenia i poczekać aż wyświetlacz się wyłączy.
6. Ponownie podłączyć moc: przetwornica częstotliwości została zresetowana. Należy pamiętać, że pierwszy rozruch zabiera kilka sekund więcej.
7. Nacisnąć [Reset]

parametr 14-22 *Tryb pracy* inicjalizuje wszystko oprócz:
 parametr 14-50 *Filtr RFI*
 parametr 8-30 *Protokół*
 parametr 8-31 *Adres magistrali*
 parametr 8-32 *Szybkość transmisji*
 parametr 8-35 *Minimalne opóźn. Odpowiedzi*
 parametr 8-36 *Maks. opóźn. odpow.*
 parametr 8-37 *Maks. opóźn. między znakami*
 parametr 15-00 *Godziny pracy* to parametr 15-05 *Przełączenia w DC*
 parametr 15-20 *Dziennik pracy: zdarzenie* to parametr 15-22 *Dziennik pracy: czas*
 parametr 15-30 *Rej. alarm: Kod błędu* to parametr 15-32 *Rej. alarm: Czas*

Uwaga

Parametry wybrane w parametr 0-25 *Moje menu osobiste* zostaną zachowane z domyślnym ustawieniem fabrycznym.

Ręczny sposób inicjalizacji**Uwaga**

Podczas ręcznej inicjalizacji resetuje się również komunikację szeregową, ustawienia filtra RFI i ustawienia dziennika błędów.
Usuwa parametry wybrane w parametr 0-25 *Moje menu osobiste*

1. Odłączyć zasilanie i poczekać, aż wyświetlacz się wyłączy.
- 2a. Nacisnąć jednocześnie [Status] - [Main Menu] - [OK] pod-
czas załączania zasilania do graficznego LCP (GLCP).
- 2b. Nacisnąć [Menu] podczas załączania zasilania dla LCP 101,
wyświetlacza numerycznego.
3. Zwolnić przyciski po 5 sek.
4. Przetwornica częstotliwości została zaprogramowana zgodnie
z nastawami fabrycznymi, domyślnymi.

Ten parametr inicjalizuje wszystko oprócz:

- parametr 15-00 *Godziny pracy*
- parametr 15-03 *Załączenia zasilania*
- parametr 15-04 *Przekroczenie temp.*
- parametr 15-05 *Przebiecia w DC*

6 Sposób programowania

6.1.1 Zestaw parametrów

Grupa	Tytuł	Funkcja
0-	Praca i wyświetlacz	Parametry używane do programowania podstawowych funkcji przetwornicy częstotliwości i LCP, w tym: wybór języka; wybór zmiennych wyświetlanych na poszczególnych pozycjach wyświetlacza (np. ciśnienie w kanale statycznym lub temperatura zwrotna wody w kondensatorze mogą być wyświetlane z wartością zadaną małymi cyframi w górnej linii ekranu, a wartości sprzężenia zwrotnego dużymi cyframi w linii środkowej); aktywacja/dezaktywacja klawiszy/przycisków LCP; hasła dla LCP; ładowanie i pobieranie parametrów z/na LCP oraz ustawianie wbudowanego zegara.
1-	Obciążenie / Silnik	Parametry używane do konfigurowania przetwornicy częstotliwości dla konkretnego zastosowania i silnika, w tym: działanie pętli otwartej lub zamkniętej; typ zastosowania, np. sprężarka, wentylator lub pompa odśrodkowa; dane tabliczki znamionowej silnika; autoostrajanie przetwornicy do silnika w celu uzyskania optymalnych osiągnięć; start w locie (funkcja zwykle wykorzystywana w przypadku wentylatorów) oraz ochrona termiczna silnika.
2-	Hamulce	Parametry używane do konfigurowania funkcji hamowania przetwornicy częstotliwości, które co prawda nie są wspólne dla wielu zastosowań HVAC, mogą być użyteczne w wielu specjalnych zastosowaniach z wentylatorami. Parametry obejmują: hamowanie DC; hamowanie dynamiczne/rezystorem oraz kontrola przepięcia (zapewniająca automatyczną regulację stopnia zwalniania [automatyczne rozpedzanie/zatrzymanie] w celu uniknięcia wyłączenia awaryjnego przy wytracaniu prędkości przez duże wentylatory bezwładnościowe)
3-	Wartość zadana / czas rozpedzania/zatrzymania	Parametry wykorzystywane do programowania minimalnych/maksymalnych ograniczeń wartości zadanej prędkości (obr./min/Hz) (w pętli otwartej lub w jednostkach rzeczywistych podczas pracy w pętli zamkniętej); cyfrowych i programowanych wartości zadanych, prędkości Jog – pracy manewrowej, określenia źródła każdej wartości zadanej (np. do którego wejścia analogowego podłączony jest sygnał wartości zadanej), czasu rozpedzania/zatrzymania oraz ustawień potencjometru cyfrowego.
4-	Ograniczenia / Ostrzeżenia	Parametry używane do programowania ograniczeń i ostrzeżeń podczas pracy, w tym: dopuszczalny kierunek obrotów silnika, minimalna/maksymalna prędkość silnika (np. w zastosowaniu wykorzystujących pompy zwykle ustawia się minimalną prędkość na około 30-40%, aby zapewnić dokładne smarowanie uszczeliek, uniknąć kawitacji oraz zapewnić odpowiedni spadek wody w celu uzyskania poprawnego przepływu), ograniczenia momentu obrotowego i prądu w celu zapewnienia ochrony dla pompy, wentylatora lub sprężarki napędzanej przez silnik, ostrzeżenia dotyczące wysokiego/niskiego poziomu prądu, prędkości, wartości zadanej i sprzężenia zwrotnego, ochrona związana z brakującymi fazami silnika, częstotliwość prędkości zabronionych wraz z półautomatyczną konfiguracją tych prędkości (np. aby nie dopuścić do rezonansu w chłodni kominowej lub w innych wentylatorach).
5-	Wejście / Wyjście cyfrowe	Parametry wykorzystywane do programowania funkcji wszystkich wejść i wyjść cyfrowych, wyjść przekaźnikowych, wejść i wyjść impulsowych dla terminali na karcie sterującej i wszystkich kartach opcji.
6-	Wejście / Wyjście analogowe	Parametry używane do programowania funkcji związanych ze wszystkimi wejściami i wyjściami analogowymi dla zacisków na karcie sterującej i opcji We/Wy ogólnego zastosowania (MCB 101) (uwaga: NIE dla opcji We/Wy analogowego MCB 109, patrz grupa parametrów 26-00), w tym: funkcja time-outu Live zero wejścia analogowego (która, przykładowo, może zostać wykorzystana do uruchomienia chłodni kominowej z pełną prędkością w przypadku awarii wodnego czujnika zwrotnego kondensatora), skalowanie sygnałów wejść analogowych (np. aby dopasować wejście analogowe do mA i zakresu ciśnienia statycznego czujnika ciśnienia w kanale), stała czasowa filtra umożliwiająca eliminację zakłóceń elektrycznych mających czasami miejsce po zainstalowaniu kabli o dużej długości, funkcje i skalowanie wyjść analogowych (np., aby zapewnić wyjście analogowe ukazujące prąd silnika lub kW dla wejścia analogowego sterownika DDC) oraz konfiguracja wyjść analogowych sterowanych przez BMS poprzez interfejs wysokiego poziomu (HLI) (np., aby zapewnić sterowanie dla zaworu obsługującego schłodzoną wodę) wraz z możliwością określenia wartości domyślnej tych wyjść na wypadek awarii HLI.
8-	Komunikacja i opcje	Parametry wykorzystywane do konfiguracji i monitorowania funkcji związanych z komunikacją szeregową (interfejsem wysokiego poziomu) z przetwornicą częstotliwości.
9-	Profibus	Parametry te są aktywne tylko, gdy w urządzeniu zainstalowana została opcja Profibus.
10-	Magistrala komunikacyjna CAN	Parametry te są aktywne tylko, gdy w urządzeniu zainstalowana została opcja DeviceNet.
11-	LonWorks	Parametry te są aktywne tylko, gdy w urządzeniu zainstalowana została opcja Lonworks.
13-	Logiczny sterownik zdarzeń	Parametry wykorzystywane do konfiguracji wbudowanego sterownika logicznego (SLC), który można wykorzystać do prostych funkcji, t.j. komparatory (np. w przypadku pracy powyżej xHz, aktywacja przekaźnika wyjściowego), zegary (np. kiedy zastosowany zostanie sygnał Start, najpierw należy aktywować przekaźnik wyjściowy, aby otworzyć tłumik źródła powietrza i odczekać x sekund przed rozpedzeniem) lub bardziej złożone sekwencje działań definiowanych przez użytkownika wykonywanych przez SLC, kiedy dane zdarzenie zdefiniowane przez użytkownika zostanie ocenione przez SLC jako PRAWDA. (Na przykład inicjalizacja trybu oszczędnego w zwykłym schemacie sterowania w zastosowaniu z chłodzeniem AHU, gdy nie ma BMS. W takim zastosowaniu SLC może monitorować wilgotność względną powietrza na zewnątrz i jeżeli będzie ona poniżej określonej wartości, wartość zadana temperatury dostarczanego powietrza może być automatycznie zwiększona. Kiedy przetwornica częstotliwości monitoruje wilgotność względną powietrza na zewnątrz oraz temperaturę dostarczanego powietrza za pomocą swych wejść analogowych oraz steruje ona zaworem schłodzonej wody za pomocą jednej z rozszerzonych pętli PI(D) i wyjścia analogowego, może ona później wykonać modulację zaworu w celu utrzymania wyższej temperatury dostarczanego powietrza). Dzięki temu, SLC często zastępuje dowolne zewnętrzne urządzenie sterownicze.

Tabela 6.1: Grupy parametrów

Grupa	Tytuł	Funkcja
14-	Funkcje specjalne	Parametry używane do konfigurowania specjalnych funkcji przetwornicy częstotliwości, w tym: ustawianie częstotliwości kluczkowania w celu zmniejszenia natężenia hałasu pochodzącego z silnika (funkcja czasami wymagana w zastosowaniach z wentylatorami), funkcja podtrzymywania kinetycznym odzyskiem energii (szczególnie pomocna w przypadku krytycznych aplikacji w instalacjach wykorzystujących półprzewodniki, gdzie ważne jest działanie przy spadku/utracie zasilania), ochrona przed wystąpieniem asymetrii napięcia zasilania, automatyczny reset (aby uniknąć konieczności wykonywania ręcznego resetu alarmów), parametry do optymalizacji energii (których zwykle nie należy zmieniać, lecz umożliwiają one dokładne strojenie tej automatycznej funkcji [w miarę potrzeb] zapewniając, że zespół przetwornicy częstotliwości z silnikiem będzie działał z maksymalną wydajnością przy pełnym lub częściowym obciążeniu) oraz funkcje automatycznego obniżania wartości znamionowych (umożliwiająca ciągłe działanie przetwornicy przy obniżonych osiągnięciach w ekstremalnych warunkach roboczych zapewniając maksymalny czas ciągłego działania).
15-	Informacje na temat FC	Parametry przekazujące dane dotyczące pracy i inne informacje nt. przetwornicy częstotliwości, w tym: liczniki godzin roboczych i godzin pracy, licznik kWh, resetowanie liczników godzin pracy i kWh, dziennik alarmów/błędów (gdzie ostatnich 10 alarmów jest rejestrowanych wraz z daną wartością i czasem) oraz parametry identyfikacji przetwornicy częstotliwości i karty opcji, t.j. numer kodów i wersja oprogramowania.
16-	Odczyty danych	Parametry tylko do odczytu ukazujące status/wartość wielu zmiennych roboczych, które można wyświetlić na LCP lub przeglądać w tej grupie parametrów. Parametry te są szczególnie przydatne przy wprowadzaniu urządzenia do eksploatacji podczas łączenia się z BMS poprzez interfejs wysokiego poziomu.
18-	Info i Odczyty	Parametry tylko do odczytu ukazujące 10 ostatnich pozycji dziennika konserwacji zapobiegawczej oraz działania, czas i wartość wejść i wyjść analogowych na karcie opcji we/wy analogowego, które mogą być szczególnie przydatne przy wprowadzaniu urządzenia do eksploatacji podczas łączenia się z BMS poprzez interfejs wysokiego poziomu.
20-	Pętla zamknięta FC	Parametry używane do konfigurowania sterownika PI(D) pętli zamkniętej, który steruje prędkością pompy, wentylatora w trybie pętli zamkniętej, w tym: określanie źródła pochodzenia każdego z 3 możliwych sygnałów sprzężenia zwrotnego (np. danego wejścia analogowego lub BMS HLI), współczynnik konwersji dla każdego sygnału sprzężenia zwrotnego (np. kiedy sygnał ciśnienia jest wykorzystywany do oznaczania przepływu w AHU lub podczas konwersji z wartości ciśnienia na wartości temperatury w zastosowaniu ze sprężarką), jednostka wartości zadanej i sprzężenia zwrotnego (np. Pa, kPa, m Wg, in Wg, bar, m ³ /s, m ³ /h, °C, °F itd.), funkcja (np. suma, różnica, średnia, minimum lub maksimum) wykorzystywana do obliczania sprzężenia zwrotnego dla zastosowań jednostrefowych lub do tworzenia metodologii sterowania dla zastosowań wielostrefowych, programowanie wartości zadanej oraz ręczne i automatyczne strojenie pętli PI(D).
21-	Rozszerzona pętla zamknięta	Parametry używane do konfigurowania 3 sterowników PI(D) rozszerzonej pętli zamkniętej, które mogą być na przykład używane do sterowania zewnętrznymi układami wykonawczymi (np. zawór wody chłodzonej do utrzymania temperatury dostarczanego powietrza w systemie VAV), w tym: jednostki wartości zadanej i sprzężenia zwrotnego każdego sterownika (np. °C, °F itd.), określanie zakresu wartości zadanej dla każdego sterownika, określanie miejsca pochodzenia każdej wartości zadanej oraz sygnałów sprzężenia zwrotnego (np. danego wejścia analogowego lub BMS HLI), programowanie wartości zadanej oraz ręczne i automatyczne strojenie każdego ze sterowników PI(D).
22-	Funkcje aplikacyjne	Parametry używane do monitorowania, ochrony i sterowania pompami, wentylatorami i sprężarkami, w tym: wykrywanie braku przepływu i ochrona pomp (wraz z automatyczną konfiguracją tej funkcji), ochrona przed „suchobiegiem” pompy, wykrywanie funkcji „end of curve” oraz ochrona pomp, tryb uśpienia (funkcja szczególnie przydatna w przypadku chłodni kominowych i zestawów pomp wspomagających), wykrywanie zerwanego pasa (funkcja zwykle wykorzystywana w przypadku zastosowań z wentylatorami w celu wykrywania braku przepływu zamiast korzystania z przełącznika Δp zainstalowanego w wentylatorze), zabezpieczenie krótkiego cyklu dotyczące sprężarek oraz kompensacja wartości zadanej przepływu pompy (funkcja szczególnie przydatna w przypadku zastosowań z drugorzędna pompą schłodzonej wody, gdzie czujnik Δp został zainstalowany blisko pompy, a nie przy najdalszym najbardziej znaczącym obciążeniu w systemie. Korzystanie z tej funkcji umożliwi kompensację instalacji czujnika i ułatwi uzyskanie maksymalnych oszczędności energii.)
23-	Funkcje zależne czasowo	Parametry dotyczące czasu, w tym: parametry wykorzystywane do załączania codziennych i cotygodniowych działań w oparciu o wbudowany zegar czasu rzeczywistego (np. zmiana wartości zadanej w trybie nocnym lub uruchomienie/zatrzymanie pompy/wentylatora/sprężarki lub uruchomienie/zatrzymanie urządzeń zewnętrznych, funkcje konserwacji zapobiegawczej zależne od okresów czasowych (godziny pracy lub godziny robocze) lub od określonej daty i godziny, rejestr energii (szczególnie przydatny w zmodernizowanych aplikacjach, w których duże znaczenie mają informacje na temat historii rzeczywistego obciążenia (kW) pompy/wentylatora/sprężarki), trendy (szczególnie przydatne w aplikacjach zmodernizowanych lub innych, w których mają one duże znaczenie przy rejestrowaniu wartości mocy roboczej, prądu, częstotliwości lub prędkości pompy/wentylatora/sprężarki w celu wykonania analizy oraz dla potrzeb licznika okresu spłaty).
24-	Funkcje aplikacji 2	Parametry wykorzystywane do konfiguracji trybu pożarowego i/lub do sterowania stycznikiem/rozrusznikiem obciążeniowym, jeśli jest on zainstalowany w systemie.
25-	Sterownik kaskadowy	Parametry wykorzystywane do konfiguracji i monitorowania wbudowanego sterownika kaskadowego dla pomp (zwykle wykorzystywane w przypadku zestawów pomp wspomagających).
26-	Opcja MCB 109 wejścia/wyjścia analogowego	Parametry używane do konfigurowania opcji We/Wy analogowego (MCB109), w tym: określanie typów wejścia analogowego (np. napięcie, Pt1000 lub Ni1000) oraz skalowania i określanie funkcji wyjścia analogowego oraz skalowania.

Opisy i wybory parametrów wyświetlane są na wyświetlaczu graficznym (GLCP) lub numerycznym (NLCP). (Szczegółowe informacje znajdują się w poszczególnych rozdziałach). Dostęp do parametrów można uzyskać naciskając przycisk [Quick Menu] lub [Main Menu] na panelu sterowania. Szybkie menu stosowane jest głównie do uruchamiania urządzenia przy oddaniu do eksploatacji w momencie rozruchu poprzez wprowadzenie parametrów niezbędnych do rozpoczęcia pracy. Główne menu daje dostęp do wszystkich parametrów potrzebnych do szczegółowego programowania aplikacji.

Wszystkie zaciski wejścia/wyjścia cyfrowego i wejścia/wyjścia analogowego są wielofunkcyjne. Wszystkie zaciski mają fabryczne funkcje domyślne, odpowiednio dla większości zastosowań HVAC, lecz jeśli będą potrzebne inne specjalne funkcje, muszą być zaprogramowane tak, jak to objaśniono w grupie parametrów 5 lub 6.

6.1.2 Tryb Szybkie menu

Dane parametrów

Wyświetlacz graficzny (GLCP) daje dostęp do wszystkich parametrów wymienionych w trybie Szybkiego menu. Wyświetlacz numeryczny (NLCP) daje dostęp tylko do parametrów Konfiguracji skróconej. Aby ustawić parametry za pomocą przycisku [Quick Menu], należy wprowadzać lub zmieniać dane parametrów lub ustawienia zgodnie z następującą procedurą:

1. Nacisnąć przycisk Quick Menu
2. Za pomocą przycisku [▲] i [▼] określić parametr do zmiany.
3. Nacisnąć przycisk [OK].
4. Za pomocą przycisków [▲] i [▼] wybrać odpowiednie ustawienie parametrów.
5. Nacisnąć przycisk [OK].
6. Aby ustawić inną cyfrę w nastawie parametru, skorzystać z przycisku [◀] i [▶].
7. Podświetlony obszar pokazuje cyfrę, która zostanie zmieniona.
8. Nacisnąć przycisk [Cancel], aby odrzucić zmianę lub nacisnąć [OK], aby zatwierdzić zmianę i wprowadzić nowe ustawienie.

Przykład zmiany danych parametru

Założyć, że parametr 22-60 jest ustawiony na [Off]. Jednak ma być monitorowany stan pasa wentylatora (zerwany lub nie zerwany) zgodnie z poniższą procedurą:

1. Nacisnąć przycisk Szybkiego menu.
2. Wybrać zestaw parametrów funkcji za pomocą przycisku [▼]
3. Nacisnąć przycisk [OK].
4. Wybrać ustawienia zastosowania za pomocą ▼] przycisku
5. Nacisnąć przycisk [OK].
6. Nacisnąć ponownie [OK], aby przejść do funkcji wentylatora
7. Wybrać funkcję zerwanego pasa naciskając [OK]
8. Za pomocą przycisku [▼] wybrać [2] – Wyłączenie awaryjne.

Po wykryciu zerwanego pasa nastąpi wyłączenie awaryjne przetwornicy.

Wybrać [My Personal Menu], aby wyświetlić parametry osobiste:

Wybrać [My Personal Menu], aby wyświetlić tylko te parametry, które zostały wstępnie wybrane i zaprogramowane jako parametry osobiste. Przykładowo, AHU lub pompa OEM mogą mieć wstępnie zaprogramowane parametry osobiste w Moim menu osobistym podczas fabrycznego uruchomienia, aby ułatwić wprowadzenie do eksploatacji / dostrojenie urządzenia w zakładzie. Te parametry są wybierane w parametr 0-25 *Moje menu osobiste*. W tym menu można zaprogramować do 20 różnych parametrów.

Wybrać [Changes Made], aby uzyskać informacje o:

- ostatnich 10 zmianach. Użyć przycisków nawigacyjnych W górę/W dół do przechodzenia między ostatnimi 10 zmienionymi parametrami.
- Zmiany wprowadzone od wykonania nastawy fabrycznej, domyślnej.

Wybrać [Loggings]:

aby uzyskać informacje o odczytach linii wyświetlacza. Informacje przedstawione są w formie wykresów.

Można przeglądać tylko parametry wyświetlacza wybrane w parametr 0-20 *Pozycja 1.1 wyświetlacza* i parametr 0-24 *Trzecia linia wyświetlacza*. W pamięci można zapisać do 120 próbek do późniejszego wykorzystania.

Wydajna konfiguracja parametrów dla zastosowań HVAC:

Parametry dla ogromnej większości aplikacji HVAC można z łatwością skonfigurować za pomocą wyłącznie opcji [Quick Setup].

Po naciśnięciu przycisku [Quick Menu], wyświetlone zostają poszczególne elementy szybkiego menu. Patrz także rysunek 6.1 poniżej oraz tabele Q3-1 - Q3-4 w sekcji *Zestawy parametrów funkcji*.

Przykład korzystania z opcji Konfiguracji skróconej:

Należy założyć, że czas zatrzymania ma zostać ustawiony na 100 sekund!

1. Wybrać [Quick Setup]. Jako pierwszy w Konfiguracji skróconej pojawia się parametr 0-01 *Język*
2. Nacisnąć [▼], aż wyświetli się parametr 3-42 *Czas zatrzymania 1* z domyślnym ustawieniem 20 sekund
3. Nacisnąć przycisk [OK].
4. Za pomocą przycisku [◀] podświetlić 3 cyfrę przed przecinkiem.
5. Zmienić „0” na „1” za pomocą przycisku [▲].
6. Za pomocą przycisku [▶] podświetlić przycisk „2”.
7. Zmienić „2” na „0” za pomocą przycisku [▼].
8. Nacisnąć przycisk [OK].

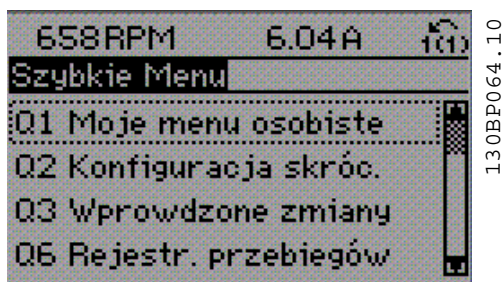
Nowy czas zatrzymania został ustawiony na 100 sekund.

Zaleca się dokonywanie ustawień w wymienionej kolejności.

6

**Uwaga**

Pełny opis ich funkcji znajduje się w rozdziale na temat parametrów.



Ilustracja 6.1: Wygląd Szybkiego menu.

Menu Konfiguracji skróconej zapewnia dostęp do 13 najważniejszych parametrów konfiguracji przetwornicy częstotliwości. Po zaprogramowaniu, przetwornica częstotliwości w większości przypadków będzie już gotowa do działania. 13 (patrz przypis) parametrów Konfiguracji skróconej zostało podanych w poniższej tabeli. Pełny opis ich funkcji znajduje się w rozdziale zawierającym opis parametrów.

Par.	[Jednostki]
parametr 0-01 <i>Język</i>	
parametr 1-20 <i>Moc silnika [kW]</i>	[kW]
parametr 1-21 <i>Moc silnika [HP]</i>	[HP]
parametr 1-22 <i>Napięcie silnika</i>	[V]
parametr 1-23 <i>Częstotliwość silnika</i>	[Hz]
parametr 1-24 <i>Prąd silnika</i>	[A]
parametr 1-25 <i>Znamionowa prędkość silnika</i>	[obr./min]
parametr 1-28 <i>Kontrola obrotów silnika</i>	[Hz]
parametr 3-41 <i>Czas rozpędzania 1</i>	[s]
parametr 3-42 <i>Czas zatrzymania 1</i>	[s]
parametr 4-11 <i>Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr./min]</i>	[obr./min]
parametr 4-12 <i>Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]</i>	[Hz]
parametr 4-13 <i>Ogranicz wys. prędk. silnika [obr./min]</i>	[obr./min]
parametr 4-14 <i>Ogranicz wys. prędk. silnika [Hz]</i>	[Hz]
parametr 3-19 <i>Prędkość przy pracy przer. [RPM]</i>	[obr./min]
parametr 3-11 <i>Prędkość przy pracy przerywanej [Hz]</i>	[Hz]
parametr 5-12 <i>Zacisk 27 - wej. cyfrowe</i>	
parametr 5-40 <i>Przełącznik, funkcja</i>	

Tabela 6.2: Parametry szybkiej konfiguracji

*Stan wyświetlacza zależy od wyborów dokonanych w parametrze parametr 0-02 *Jednostka prędkości silnika* i parametr 0-03 *Ustawienia regionalne*. Domyślne ustawienia parametrów parametr 0-02 *Jednostka prędkości silnika* i parametr 0-03 *Ustawienia regionalne* zależą od regionu świata, do którego jest dostarczana przetwornica częstotliwości, lecz można je ponownie zaprogramować zależnie od potrzeb.

** parametr 5-40 *Przełącznik, funkcja* jest tablicą i można wybrać pomiędzy Przełącznikiem1 [0] lub Przełącznikiem2 [1]. Standardowym ustawieniem jest Przełącznik1 [0] z domyślnym wyborem Alarm [9].

Patrz opis parametrów dalej w tym rozdziale przy Zestawach parametrów funkcji.

Szczegółowe informacje na temat ustawień i programowania znajdują się w *Przewodniku programowania*, MG.11.CX.YY

x=numer wersji

y=język

Uwaga

Jeśli wybrano [No Operation] w parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe*, do umożliwienia startu nie będzie potrzebne podłączenie zasilania +24 V na zacisku 27.

Jeśli wybrano [Coast Inverse] (domyślne ustawienie fabryczne) w parametr 5-12 *Zacisk 27 - wej. cyfrowe*, do umożliwienia startu będzie potrzebne podłączenie zasilania +24V.

0-01 Język**Opcja:****Zastosowanie:**

Określa język, jaki będzie pojawiał się na wyświetlaczu.

Przetwornica częstotliwości może być dostępna z 4 różnymi pakietami językowymi. Angielski i niemiecki znajdują się w każdym pakiecie. Niemożliwe jest usunięcie lub manipulowanie językiem angielskim.

[0] *	English	Część pakietów językowych 1 - 4
[1]	Deutsch	Część pakietów językowych 1 - 4
[2]	Francais	Część Pakietu językowego 1
[3]	Dansk	Część Pakietu językowego 1
[4]	Spanish	Część Pakietu językowego 1
[5]	Italiano	Część Pakietu językowego 1
[6]	Svenska	Część Pakietu językowego 1
[7]	Nederlands	Część Pakietu językowego 1
[10]	Chinese	Pakiet językowy 2
[20]	Suomi	Część Pakietu językowego 1
[22]	English US	Część Pakietu językowego 4
[27]	Greek	Część Pakietu językowego 4
[28]	Bras.port	Część Pakietu językowego 4
[36]	Slovenian	Część Pakietu językowego 3
[39]	Korean	Część Pakietu językowego 2
[40]	Japanese	Część Pakietu językowego 2
[41]	Turkish	Część Pakietu językowego 4
[42]	Trad.Chinese	Część Pakietu językowego 2
[43]	Bulgarian	Część Pakietu językowego 3
[44]	Srpski	Część Pakietu językowego 3
[45]	Romanian	Część Pakietu językowego 3
[46]	Magyar	Część Pakietu językowego 3
[47]	Czech	Część Pakietu językowego 3
[48]	Polski	Część Pakietu językowego 4
[49]	Russian	Część Pakietu językowego 3
[50]	Thai	Część Pakietu językowego 2
[51]	Bahasa Indonesia	Część Pakietu językowego 2

1-20 Moc silnika [kW]**Zakres:**

4.00 kW* [0.09 - 3000.00 kW]

Zastosowanie:

Wprowadzić znamionową moc silnika w kW zgodnie z tabliczką znamionową silnika. Wartość domyślna odpowiada napięciu znamionowemu wyjścia urządzenia.

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika. W zależności od wyboru dokonanego w parametr 0-03 *Ustawienia regionalne*, jeden z parametr 1-20 *Moc silnika [kW]* lub parametr 1-21 *Moc silnika [HP]* staje się niewidoczny.

1-21 Moc silnika [HP]

Zakres:

4.00 hp* [0.09 - 3000.00 hp]

Zastosowanie:

Wprowadzić znamionową moc silnika w kW zgodnie z tabliczką znamionową silnika. Wartość domyślna odpowiada napięciu znamionowemu wyjścia urządzenia.
 Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.
 W zależności od wyboru dokonanego w parametrze 0-03 *Ustawienia regionalne*, jeden z parametrów 1-20 *Moc silnika [kW]* lub parametr 1-21 *Moc silnika [HP]* staje się niewidoczny.

1-22 Napięcie silnika

Zakres:

400. V* [10. - 1000. V]

Zastosowanie:

Wprowadzić znamionowe napięcie silnika zgodnie z tabliczką znamionową silnika. Wartość domyślna odpowiada napięciu znamionowemu wyjścia urządzenia.
 Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

1-23 Częstotliwość silnika

Zakres:

50. Hz* [20 - 1000 Hz]

Zastosowanie:

Wybrać wartość częstotliwości silnika podana na tabliczce znamionowej silnika. Dla pracy silników 87 Hz z 230/400 V, ustawić dane tabliczki znamionowej dla 230 V/50 Hz. Dopasować parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]* i parametr 3-03 *Maks. wartość zadana* do zastosowań 87 Hz.



Uwaga

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

1-24 Prąd silnika

Zakres:

7.20 A* [0.10 - 10000.00 A]

Zastosowanie:

Wprowadzić znamionową wartość prądu silnika zgodnie z tabliczką znamionową silnika. Te dane wykorzystywane są do obliczania momentu silnika, termicznego zabezpieczenia silnika itp.



Uwaga

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

1-25 Znamionowa prędkość silnika

Zakres:

1420. RPM* [100 - 60000 RPM]

Zastosowanie:

Wprowadzić znamionową wartość prędkości silnika z tabliczki znamionowej silnika. Dane wykorzystywane są do obliczania automatycznych kompensacji silnika.



Uwaga

Ten parametr nie może być zmieniony w czasie pracy silnika.

1-28 Kontrola obrotów silnika

Opcja:

Zastosowanie:

Po zainstalowaniu i podłączeniu silnika, funkcja ta umożliwia weryfikację poprawności kierunku obrotów silnika. Włączenie tej funkcji zastępuje wszelkie polecenia magistrali lub wejść cyfrowych oprócz blokady wewnętrznej i bezpiecznego Stopu (jeśli są one uwzględnione).

[0] * Wył.

Kontrola obrotów silnika nie jest aktywna.

[1] Aktywny

Kontrola obrotów silnika jest włączona. Po włączeniu na wyświetlaczu pokazuje się komunikat: „Uwaga! Silnik może obracać się w złym kierunku.”

Naciśnięcie [OK], [Back] lub [Cancel] spowoduje odrzucenie tego komunikatu i wyświetlenie nowego: "Naciśnij [Hand on], aby uruchomić silnik. Naciśnij [CANCEL], aby porzucić." Naciśnięcie [Hand on] powoduje uruchomienie silnika przy 5 Hz w kierunku naprzód, a na wyświetlaczu pojawia się komunikat: "Silnik pracuje. Sprawdź, czy kierunek obrotów silnika jest poprawny. Naciśnij [Off], aby zatrzymać silnik." Naciśnięcie [Off] powoduje zatrzymanie silnika i reset parametr 1-28 *Kontrola obrotów silnika*. Jeśli kierunek ten jest niepoprawny, należy zamienić ze sobą dwa kable fazy silnika. WAŻNE:

6



Przed odłączeniem kabli fazy silnika należy odłączyć kable zasilania.

3-41 Czas rozpędzania 1

Zakres:

10.00 s* [1.00 - 3600.00 s]

Zastosowanie:

Wprowadzić czas rozpędzania, czyli czas przyspieszania od 0 obr/min do parametr 1-25 *Znamionowa prędkość silnika*. Wybrać taki czas przyspieszania, którego prąd wyjściowy nie przekracza ograniczenia prądu w parametr 4-18 *Ogr. prądu* podczas przyspieszania. Patrz czas zatrzymania w parametr 3-42 *Czas zatrzymania 1*.

$$par.3 - 41 = \frac{tprzys \times nnorm [par.1 - 25]}{war. za. [obr/min]} [s]$$

3-42 Czas zatrzymania 1

Zakres:

20.00 s* [1.00 - 3600.00 s]

Zastosowanie:

Wprowadzić czas zwalniania np. czas zmniejszania prędkości od parametr 1-25 *Znamionowa prędkość silnika* do 0 obr/min. Wybrać czas zwalniania taki, podczas którego wzrasta napięcie w inwerterze z powodu działania regeneracyjnego silnika i taki, w którym generowany prąd nie przekracza ograniczenia prądu ustawionego w parametr 4-18 *Ogr. prądu*. Patrz czas rozpędzania w parametr 3-41 *Czas rozpędzania 1*.

$$par.3 - 42 = \frac{tzwal \times nnorm [par.1 - 25]}{war. za. [obr/min]} [s]$$

4-14 Ogranicz wys. prędk. silnika [Hz]

Zakres:

50/60.0 [par. 4-12 - par. 4-19 Hz]
Hz*

Zastosowanie:

Wprowadzić maksymalne ograniczenie prędkości silnika. Górna granica prędkości silnika może zostać ustawiona w odniesieniu do zalecanej przez producenta wartości maksymalnej dla wału silnika. Górna granica prędkości silnika musi być wyższa od parametr 4-12 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]*. Tylko parametr 4-11 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]* lub parametr 4-12 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]* zostanie wyświetlony w zależności od innych parametrów w Głównym Menu i w zależności od ustawień domyślnych zależnych od globalnego położenia.



Uwaga

Maks. częstotliwość wyjściowa nie może przekraczać 10% częstotliwości kluczkowania inwertera (parametr 14-01 *Częstotliwość kluczkowania*).

4-12 Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]

Zakres:

0 Hz* [0 - par. 4-14 Hz]

Zastosowanie:

Wprowadzić minimalne ograniczenie prędkości silnika. Dolna granica prędkości silnika może zostać ustawiona w odniesieniu do minimalnej częstotliwości wyjściowej wału silnika. Ograniczenie niskiej prędkości nie może przekraczać ustawień w parametr 4-14 *Ogranicz wys. prędk. silnika [Hz]*.

4-13 Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]

Zakres:

1500. RPM* [par. 4-11 - 60000. RPM]

Zastosowanie:

Wprowadzić maksymalne ograniczenie prędkości silnika. Górna granica prędkości silnika może być ustawiona zgodnie z zaleceniami producenta na maksymalną wartość znamionową silnika. Górna granica prędkości silnika musi być wyższa od ustawienia wykonanego w parametr 4-11 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]*. Tylko parametr 4-11 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]* lub parametr 4-12 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]* zostanie wyświetlony w zależności od innych parametrów w Głównym Menu i w zależności od ustawień domyślnych zależnych od globalnego położenia.



Uwaga

Wartość częstotliwości wyjściowej przetwornicy częstotliwości nie może przekraczać 1/10 wartości częstotliwości kluczowania.



Uwaga

Wszelkie zmiany w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]* spowodują zresetowanie wartości w parametr 4-53 *Ostrzeżenie o dużej prędkości* na tę samą wartość, co ustawiona w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*.

4-11 Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]

Zakres:

0 RPM* [0 - par. 4-13 RPM]

Zastosowanie:

Wprowadzić minimalne ograniczenie prędkości silnika. Ograniczenie niskiej prędkości silnika może być ustawione zgodnie z zaleceniami producenta na minimalną prędkość silnika. Ograniczenie niskiej prędkości silnika nie może przekraczać ustawień w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*.

3-11 Prędkość przy pracy przerywanej [Hz]

Zakres:

10.0 Hz* [0.0 - par. 4-14 Hz]

Zastosowanie:

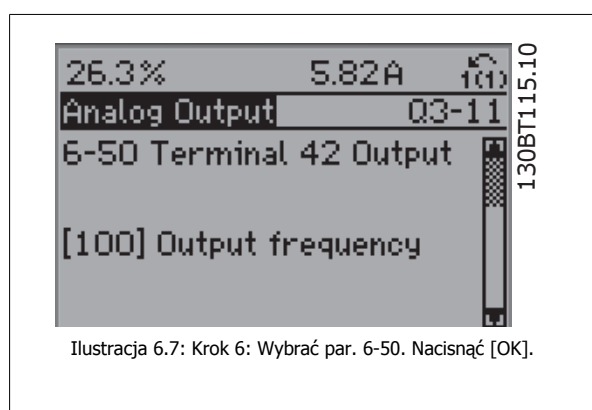
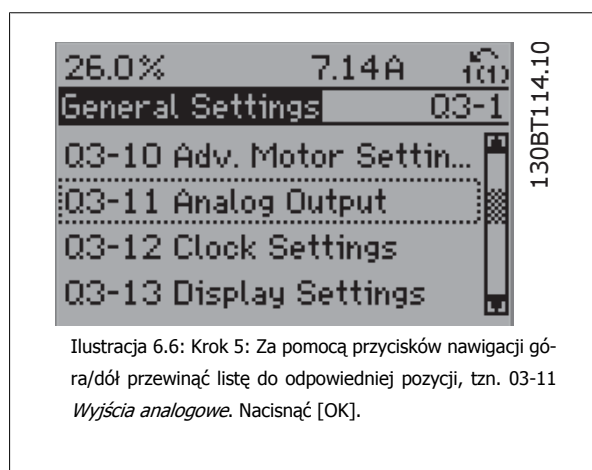
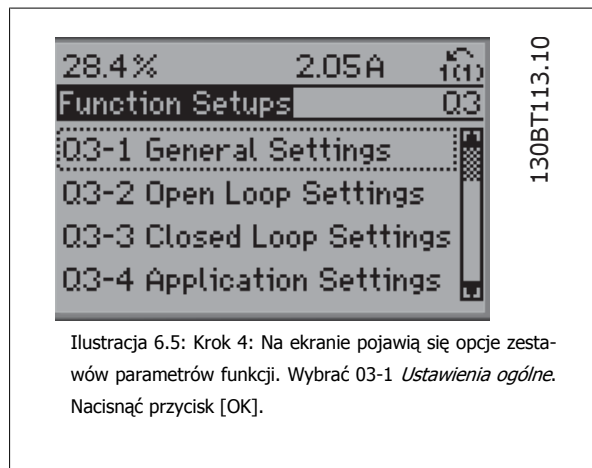
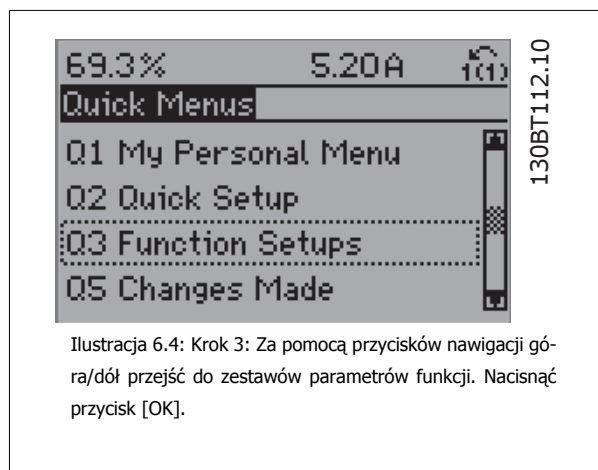
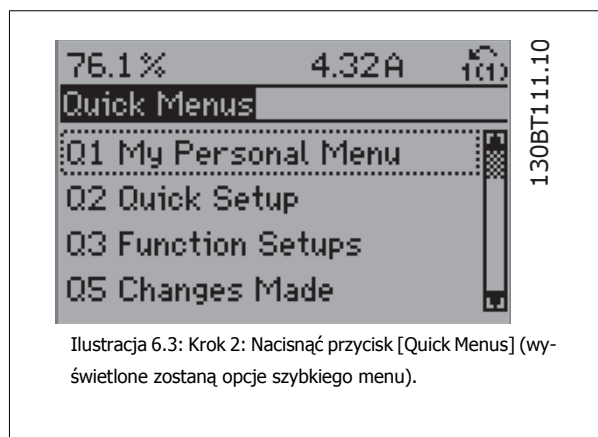
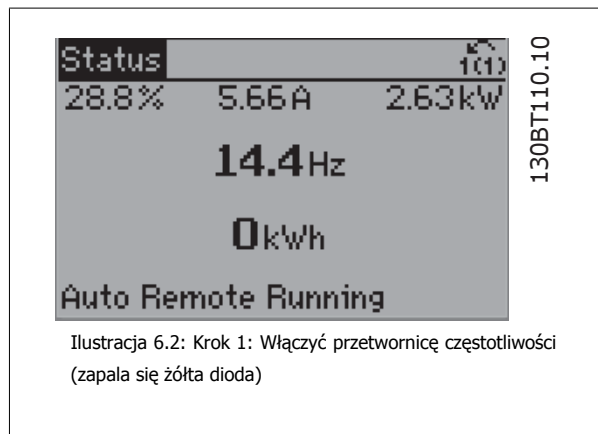
Prędkość pracy manewrowej – Jog jest stałą prędkością wyjściową, przy której przetwornica częstotliwości działa, podczas gdy funkcja pracy manewrowej zostaje aktywowana. Patrz także parametr 3-80 *Czas rozp./zatrz. dla pracy Jog*.

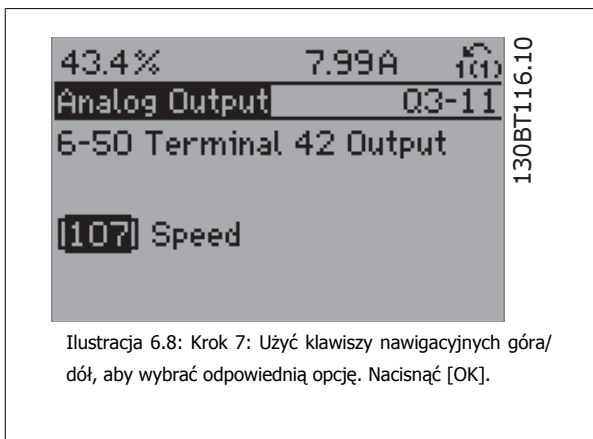
6.1.3 Zestawy parametrów funkcji

Zestaw parametrów funkcji zapewnia szybki i łatwy dostęp do wszystkich parametrów wymaganych dla większości zastosowań, łącznie z większością wentylatorów zasilających i zwrotnych VAV i CAV, wentylatorów chłodni kominowej, pomp wodnych podstawowych, wtórnych i skraplacza oraz innych zastosowań pomp, wentylatorów i sprężarek.

Dostęp do zestawu parametrów funkcji – przykład:

6





Ilustracja 6.8: Krok 7: Użyć klawiszy nawigacyjnych góra/dół, aby wybrać odpowiednią opcję. Nacisnąć [OK].

Parametry zestawów parametrów funkcji

Parametry zestawów parametrów funkcji są pogrupowane w następujący sposób:

Q3-1 Ustawienia ogólne			
Q3-10 Zaaw. ustawienia silnika	Q3-11 Wyjście analogowe	Q3-12 Ustawienia zegara	Q3-13 Ustawienia wyświetlacza
parametr 1-90 <i>Zabezp. termiczne silnika</i>	parametr 6-50 <i>Zacisk 42. Wyjście</i>	parametr 0-70 <i>Ustaw datę i czas</i>	parametr 0-20 <i>Pozycja 1.1 wyświetlacza</i>
parametr 1-93 <i>Źródło termistor</i>	parametr 6-51 <i>Zacisk 42. Dolna skala wyjścia</i>	parametr 0-71 <i>Format daty</i>	parametr 0-21 <i>Pozycja 1.2 wyświetlacza</i>
parametr 1-29 <i>Auto. dopasowanie do silnika (AMA)</i>	parametr 6-52 <i>Zacisk 42. Górna skala wyjścia</i>	parametr 0-72 <i>Format czasu</i>	parametr 0-22 <i>Pozycja 1.3 wyświetlacza</i>
parametr 14-01 <i>Częstotliwość kłucowania</i>		parametr 0-74 <i>DST/czas letni</i>	parametr 0-23 <i>Druga linia wyświetlacza</i>
parametr 4-53 <i>Ostrzeżenie o dużej prędkości</i>		parametr 0-76 <i>Początek DST/czasu letniego</i>	parametr 0-24 <i>Trzecia linia wyświetlacza</i>
		parametr 0-77 <i>Koniec DST/czasu letniego</i>	parametr 0-37 <i>Tekst 1 wyświetlacza</i>
			parametr 0-38 <i>Tekst 2 wyświetlacza</i>
			parametr 0-39 <i>Tekst 3 wyświetlacza</i>

Q3-2 Ustawienia pętli otwartej	
Q3-20 Cyfrowa wartość zadana	Q3-21 Analogowa wartość zadana
parametr 3-02 <i>Minimalna wartość zadana</i>	parametr 3-02 <i>Minimalna wartość zadana</i>
parametr 3-03 <i>Maks. wartość zadana</i>	parametr 3-03 <i>Maks. wartość zadana</i>
parametr 3-10 <i>Programowana wart. zadana</i>	parametr 6-10 <i>Zacisk 53. Dolna skala napięcia</i>
parametr 5-13 <i>Zacisk 29 - wej. cyfrowe</i>	parametr 6-11 <i>Zacisk 53. Górna skala napięcia</i>
parametr 5-14 <i>Zacisk 32 - wej. cyfrowe</i>	parametr 6-12 <i>Zacisk 53. Dolna skala prądu</i>
parametr 5-15 <i>Zacisk 33 - wej. cyfrowe</i>	parametr 6-13 <i>Zacisk 53. Górna skala prądu</i>
	parametr 6-14 <i>Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.</i>
	parametr 6-15 <i>Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.</i>

Q3-3 Ustawienia pętli zamkniętej

Q3-30 Wew. wart.zad. poj. Wartość zadana	Q3-31 Zew. wart.zad. poj. Wartość zadana	Q3-32 Multistrefa /Zaaw.
parametr 1-00 Tryb konfiguracyjny	parametr 1-00 Tryb konfiguracyjny	parametr 1-00 Tryb konfiguracyjny
parametr 20-12 Jednostka wartości zadanej/sprzężenia	parametr 20-12 Jednostka wartości zadanej/sprzężenia	parametr 3-15 Wart. zadana źródło 1
parametr 20-13 Minimum Reference/Feedb.	parametr 20-13 Minimum Reference/Feedb.	parametr 3-16 Wart. zadana źródło 2
parametr 20-14 Maximum Reference/Feedb.	parametr 20-14 Maximum Reference/Feedb.	parametr 20-00 Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne
parametr 6-22 Zacisk 54. Dolna skala prądu	parametr 6-10 Zacisk 53. Dolna skala napięcia	parametr 20-01 Sprzężenie zwrotne 1 konwersja
parametr 6-24 Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.	parametr 6-11 Zacisk 53. Górna skala napięcia	parametr 20-02 Sprzężenie zwrotne 1 jednostka przed konwersją
parametr 6-25 Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.	parametr 6-12 Zacisk 53. Dolna skala prądu	parametr 20-03 Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne
parametr 6-26 Zacisk 54. Stała czasowa filtru	parametr 6-13 Zacisk 53. Górna skala prądu	parametr 20-04 Sprzężenie zwrotne 2 konwersja
parametr 6-27 Zacisk 54. Live Zero	parametr 6-14 Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.	parametr 20-05 Sprzężenie zwrotne 2 jednostka przed konwersją
parametr 6-00 Czas time-out Live zero	parametr 6-15 Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.	parametr 20-06 Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne
parametr 6-01 Funkcja time-out Live zero	parametr 6-22 Zacisk 54. Dolna skala prądu	parametr 20-07 Sprzężenie zwrotne 3 konwersja
parametr 20-21 Wartość zadana 1	parametr 6-24 Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.	parametr 20-08 Sprzężenie zwrotne 3 jednostka przed konwersją
parametr 20-81 Regulacja PID standardowa/odwrócona	parametr 6-25 Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.	parametr 20-12 Jednostka wartości zadanej/sprzężenia
parametr 20-82 Prędkość rozruchu PID [obr/min]	parametr 6-26 Zacisk 54. Stała czasowa filtru	parametr 20-13 Minimum Reference/Feedb.
parametr 20-83 Częstotliwość rozruchu PID [Hz]	parametr 6-27 Zacisk 54. Live Zero	parametr 20-14 Maximum Reference/Feedb.
parametr 20-93 Wzmocnienie proporcjonalne PID	parametr 6-00 Czas time-out Live zero	parametr 6-10 Zacisk 53. Dolna skala napięcia
parametr 20-94 Stała czasowa całkowania PID	parametr 6-01 Funkcja time-out Live zero	parametr 6-11 Zacisk 53. Górna skala napięcia
parametr 20-70 Rodzaj pętli zamkniętej	parametr 20-81 Regulacja PID standardowa/odwrócona	parametr 6-12 Zacisk 53. Dolna skala prądu
parametr 20-71 Tryb dostraj.	parametr 20-82 Prędkość rozruchu PID [obr/min]	parametr 6-13 Zacisk 53. Górna skala prądu
parametr 20-72 Zew.zmiana PID	parametr 20-83 Częstotliwość rozruchu PID [Hz]	parametr 6-14 Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.
parametr 20-73 Min. poziom sprzęż.zwr.	parametr 20-93 Wzmocnienie proporcjonalne PID	parametr 6-15 Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.
parametr 20-74 Maks.poziom sprzęż.zwr.	parametr 20-94 Stała czasowa całkowania PID	parametr 6-16 Zacisk 53. Stała czasowa filtru
parametr 20-79 Auto dost.PID	parametr 20-70 Rodzaj pętli zamkniętej	parametr 6-17 Zacisk 53. Live Zero
	parametr 20-71 Tryb dostraj.	parametr 6-20 Zacisk 54. Dolna skala napięcia
	parametr 20-72 Zew.zmiana PID	parametr 6-21 Zacisk 54. Górna skala napięcia
	parametr 20-73 Min. poziom sprzęż.zwr.	parametr 6-22 Zacisk 54. Dolna skala prądu
	parametr 20-74 Maks.poziom sprzęż.zwr.	parametr 6-23 Zacisk 54. Górna skala prądu
	parametr 20-79 Auto dost.PID	parametr 6-24 Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.
		parametr 6-25 Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.
		parametr 6-26 Zacisk 54. Stała czasowa filtru
		parametr 6-27 Zacisk 54. Live Zero
		parametr 6-00 Czas time-out Live zero
		parametr 6-01 Funkcja time-out Live zero
		parametr 4-56 Ostrzeżenie o niskim sprzęż.zwr
		parametr 4-57 Ostrzeżenie o wys.spręż.zwr.
		parametr 20-20 Funkcja dla sprzężenia zwrotnego
		parametr 20-21 Wartość zadana 1
		parametr 20-22 Wartość zadana 2
		parametr 20-81 Regulacja PID standardowa/odwrócona
		parametr 20-82 Prędkość rozruchu PID [obr/min]
		parametr 20-83 Częstotliwość rozruchu PID [Hz]
		parametr 20-93 Wzmocnienie proporcjonalne PID
		parametr 20-94 Stała czasowa całkowania PID
		parametr 20-70 Rodzaj pętli zamkniętej
		parametr 20-71 Tryb dostraj.
		parametr 20-72 Zew.zmiana PID
		parametr 20-73 Min. poziom sprzęż.zwr.
		parametr 20-74 Maks.poziom sprzęż.zwr.
		parametr 20-79 Auto dost.PID

Q3-4 Ustawienia aplikacji		
Q3-40 Funkcje wentylatora	Q3-41 Funkcje pompy	Q3-42 Funkcje sprężarki
parametr 22-60 <i>Funkcja dla zerwanego pasa</i>	parametr 22-20 <i>Zestaw parametrów auto przy niskiej mocy</i>	parametr 1-03 <i>Charakterystyka momentu</i>
parametr 22-61 <i>Moment obrotowy zerwanego pasa</i>	parametr 22-21 <i>Wykrywanie niskiej mocy</i>	parametr 1-71 <i>Opóźnienie startu</i>
parametr 22-62 <i>Opóźnienie zerwanego pasa</i>	parametr 22-22 <i>Wykrywanie niskiej prędkości</i>	parametr 22-75 <i>Zabezpieczenie krótkiego cyklu</i>
parametr 4-64 <i>Półautomatyczne ustawienie obejścia</i>	parametr 22-23 <i>Funkcja braku przepływu</i>	parametr 22-76 <i>Odstęp między rozruchami</i>
parametr 1-03 <i>Charakterystyka momentu</i>	parametr 22-24 <i>Opóźnienie braku przepływu</i>	parametr 22-77 <i>Minimalny czas pracy</i>
parametr 22-22 <i>Wykrywanie niskiej prędkości</i>	parametr 22-40 <i>Minimalny czas pracy</i>	parametr 5-01 <i>Zacisk 27. Tryb</i>
parametr 22-23 <i>Funkcja braku przepływu</i>	parametr 22-41 <i>Minimalny czas uspienia</i>	parametr 5-02 <i>Zacisk 29. Tryb</i>
parametr 22-24 <i>Opóźnienie braku przepływu</i>	parametr 22-42 <i>Prędkość obudzenia [obr/min]</i>	parametr 5-12 <i>Zacisk 27 - wej. cyfrowe</i>
parametr 22-40 <i>Minimalny czas pracy</i>	parametr 22-43 <i>Prędkość obudzenia [Hz]</i>	parametr 5-13 <i>Zacisk 29 - wej. cyfrowe</i>
parametr 22-41 <i>Minimalny czas uspienia</i>	parametr 22-44 <i>Różnica wart.zad./sprz.zwr. prędkości obudzenia</i>	parametr 5-40 <i>Przełącznik, funkcja</i>
parametr 22-42 <i>Prędkość obudzenia [obr/min]</i>	parametr 22-45 <i>Wartość zadana doładowania</i>	parametr 1-73 <i>Start w locie</i>
parametr 22-43 <i>Prędkość obudzenia [Hz]</i>	parametr 22-46 <i>Maksymalny czas doładowania</i>	parametr 1-86 <i>Trip Speed Low [RPM]</i>
parametr 22-44 <i>Różnica wart.zad./sprz.zwr. prędkości obudzenia</i>	parametr 22-26 <i>Funkcja "suchobiegu" pompy</i>	parametr 1-87 <i>Trip Speed Low [Hz]</i>
parametr 22-45 <i>Wartość zadana doładowania</i>	parametr 22-27 <i>Opóźnienie "suchobiegu" pompy</i>	
parametr 22-46 <i>Maksymalny czas doładowania</i>	parametr 22-80 <i>Kompensacja przepływu</i>	
parametr 2-10 <i>Funkcja hamowania</i>	parametr 22-81 <i>Kwadratowo-liniowe przybliżenie krzywej</i>	
parametr 2-16 <i>Maks. prąd hamulca AC</i>	parametr 22-82 <i>Obliczenie punktu pracy</i>	
parametr 2-17 <i>Kontrola przepięć</i>	parametr 22-83 <i>Prędkość przy braku przepływu [obr/min]</i>	
parametr 1-73 <i>Start w locie</i>	parametr 22-84 <i>Prędkość przy braku przepływu [Hz]</i>	
parametr 1-71 <i>Opóźnienie startu</i>	parametr 22-85 <i>Prędkość przy wyznaczonym punkcie [obr/min]</i>	
parametr 1-80 <i>Funkcja przy stopie</i>	parametr 22-86 <i>Prędkość przy wyznaczonym punkcie [Hz]</i>	
parametr 2-00 <i>Prąd trzymania/podgrzania DC</i>	parametr 22-87 <i>Ciśnienie przy prędkości braku przepływu</i>	
parametr 4-10 <i>Kierunek obrotów silnika</i>	parametr 22-88 <i>Ciśnienie przy prędkości znamionowej</i>	
	parametr 22-89 <i>Przepływ przy wyznaczonym punkcie</i>	
	parametr 22-90 <i>Przepływ przy prędkości znamionowej</i>	
	parametr 1-03 <i>Charakterystyka momentu</i>	
	parametr 1-73 <i>Start w locie</i>	

Patrz również *Przewodnik programowania*, gdzie znajduje się szczegółowy opis grup parametrów zestawów parametrów funkcji.

1-00 Tryb konfiguracyjny

Opcja:

Zastosowanie:

[0] * Pętla otwarta

Prędkość silnika jest określana poprzez zastosowanie wartości zadanej prędkości lub poprzez ustalenie danej prędkości w trybie Hand.
Pętla otwarta jest także wykorzystywana, jeśli przetwornica częstotliwości jest częścią systemu sterowania pętli zamkniętej, opartego na zewnętrznym regulatorze PID, nadającym sygnał wartości zadanej prędkości jako wyjścia.

[3] Pętla zamknięta

Prędkość silnika jest określana przez wartość zadaną z wbudowanego regulatora PID zmieniającego prędkość silnika jako część procesu pętli zamkniętej (np. stałe ciśnienie lub przepływ). Sterownik PID musi zostać skonfigurowany w par. 20-** lub poprzez zestawy parametrów funkcji, do których można wejść przez naciśnięcie przycisku [Quick Menus].



Uwaga

Parametru tego nie można zmieniać podczas pracy silnika.

**Uwaga**

Przy ustawieniu „Pętla zamknięta” polecenia „Zmiana kierunku obrotów” oraz „Start ze zmianą kierunku obrotów” nie spowodują zmiany kierunku obrotów silnika.

1-03 Charakterystyka momentu

Opcja:

[0] Sprężarka

Zastosowanie:

Sprężarka [0]: Wykorzystywane do sterowania prędkością sprężarek śrubowych i spiralnych. Zapewnia napięcie zoptymalizowane dla charakterystyki stałego momentu obciążenia w całym zakresie aż do min. 10 Hz.

[1] Zmienny moment

Zmienny moment [1]: Wykorzystywany do sterowania prędkością pomp i wentylatorów odśrodkowych. Funkcję tę można wykorzystać do sterowania więcej niż jednego silnika z tej samej przetwornicy częstotliwości (np. wiele wentylatorów skraplaczy lub wentylatorów chłodni kominowych). Zapewnia ona napięcie zoptymalizowane dla charakterystyki kwadratowego momentu silnika.

[2] Autooptymal.energ spręż.

Sprężarka automatycznej optymalizacji energii [2]: Wykorzystywane do sterowania prędkością sprężarek śrubowych i spiralnych przy optymalnym wykorzystaniu energii. Zapewnia napięcie zoptymalizowane dla charakterystyki stałego momentu obciążenia silnika w całym zakresie do dolnej granicy 15Hz, lecz, w połączeniu z funkcją AEO, dostosuje napięcie dokładnie do obecnego obciążenia zmniejszając w ten sposób zużycie energii oraz poziom hałasu silnika. Aby uzyskać optymalną pracę urządzenia, współczynniki cosfi mocy silnika musi zostać poprawnie ustawiony. Wartość ta jest ustawiana w par. 14-43 *Cosfi silnika*. Parametr ten posiada wartość domyślną, która jest automatycznie regulowana przy programowaniu danych silnika. Ustawienia te zwykle zapewniają optymalne napięcie silnika, lecz jeśli współczynnik cosfi silnika wymaga dostrojenia, można wykonać funkcję AMA za pomocą par. 1-29. *Automatyczne dopasowanie silnika (AMA)*. Konieczność ręcznej regulacji współczynnika mocy silnika występuje bardzo rzadko.

[3] * Autooptymalizacja energii VT

VT automatycznej optymalizacji energii [3]: Funkcja wykorzystywana do optymalnego pod względem oszczędności energii sterowania prędkością pomp i wentylatorów odśrodkowych. Zapewnia napięcie zoptymalizowane dla charakterystyki stałego momentu obciążenia silnika, lecz, w połączeniu z funkcją AEO, dostosuje napięcie dokładnie do obecnego obciążenia zmniejszając w ten sposób zużycie energii oraz poziom hałasu silnika. Aby uzyskać optymalną pracę urządzenia, współczynniki cosfi mocy silnika musi zostać poprawnie ustawiony. Wartość ta jest ustawiana w par. 14-43 *Cosfi silnika*. Parametr ten posiada wartość domyślną, która jest automatycznie regulowana przy programowaniu danych silnika. Ustawienia te zwykle zapewniają optymalne napięcie silnika, lecz jeśli współczynnik cosfi silnika wymaga dostrojenia, można wykonać funkcję AMA za pomocą par. 1-29. *Automatyczne dopasowanie silnika (AMA)*. Konieczność ręcznej regulacji współczynnika mocy silnika występuje bardzo rzadko.

1-29 Auto. dopasowanie do silnika (AMA)

Opcja:

[0] * Wyłączone

Zastosowanie:

Funkcja AMA optymalizuje dynamiczną pracę silnika poprzez automatyczne optymalizowanie zaawansowanych parametrów silnika (parametr 1-30 *Rezystancja stojana (Rs)* do parametr 1-35 *Reaktancja główna (Xh)*) gdy silnik jest nieruchomy.

Brak funkcji

[1] Aktywna pełna AMA

przeprowadza AMA rezystancji stojana R_s , rezystancji wirnika R_r , reaktancji rozproszenia stojana X_1 , reaktancji rozproszenia wirnika X_2 i reaktancji głównej X_h .


[2] Aktywna ogr. AMA


przeprowadza ograniczone AMA rezystancji stojana R_s tylko w systemie. Wybrać tę opcję, jeśli filtr LC jest używany pomiędzy przetwornicą częstotliwości a silnikiem.


Uruchomić funkcję AMA, naciskając przycisk [Hand on] po wybraniu [1] lub [2]. Patrz również rozdział *Automatyczne dopasowanie silnika*. Po standardowej sekwencji na wyświetlaczu pojawi się informacja „Naciśnij [OK], aby zakończyć AMA”. Po naciśnięciu przycisku [OK], przetwornica częstotliwości jest gotowa do pracy.


Uwaga:

- Aby uzyskać jak najlepsze dopasowanie dla przetwornicy częstotliwości, należy uruchomić AMA przy zimnym silniku.
- Nie można przeprowadzić AMA w trakcie pracy silnika.

 **Uwaga**
 Ważne jest, aby prawidłowo ustawić par. 1-2* „Dane silnika”, ponieważ stanowią one część algorytmu AMA. AMA musi zostać przeprowadzone, aby osiągnąć optymalną dynamiczną pracę silnika. Może to zająć do 10 min., zależnie od mocy znamionowej silnika.

 **Uwaga**
 Podczas AMA należy unikać generowania zewnętrznego momentu.

 **Uwaga**
 Jeśli jedno z ustawień w par. 1-2* Dane Silnika zostanie zmienione, parametr 1-30 *Rezystancja stojana (Rs)* do parametr 1-39 *Bieguny silnika „Zaawansowane parametry silnika”* powrócą do ustawień domyślnych.
 Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

 **Uwaga**
 Pełne AMA powinno być wykonywane wyłącznie bez filtra, podczas gdy ograniczone AMA powinno być wykonywane z filtrem.

Patrz sekcja *Automatyczne dopasowanie silnika* - przykład zastosowania.

1-71 Opóźnienie startu

Zakres:

0.0 s* [0.0 - 120.0 s]

Zastosowanie:

Funkcja wybierana w parametr 1-80 *Funkcja przy stopie* jest aktywna w okresie opóźnienia. Wprowadzić wymagane opóźnienie czasu przed rozpoczęciem przyspieszenia.

1-73 Start w locie

Opcja:

[0] * Wyłączona

[1] Załączona

Zastosowanie:

Ta funkcja pozwala na wyhamowanie wirującego silnika, który swobodnie wiruje z powodu zaniku zasilania.

Kiedy parametr 1-73 *Start w locie* jest włączone, parametr 1-71 *Opóźnienie startu* nie działa.

Kierunek wyszukiwania dla startu w locie jest związany z ustawienie w parametr 4-10 *Kierunek obrotów silnika*.

Zgodnie z ruchem wskazówek zegara [0]: Wyszukiwanie startu w locie w kierunku zgodnym z ruchem zegara. Jeśli zakończy się niepowodzeniem, wykonane zostanie hamowanie DC.

Oba kierunki [2]: Start w locie wykona najpierw wyszukiwanie w kierunku określonym przez ostatnią wartość zadaną (kierunek). Jeśli wyszukiwanie się nie powiedzie, zostanie ono rozpoczęte w drugim kierunku. Jeśli również wtedy się nie powiedzie, włączony zostanie hamulec DC w czasie określonym w parametr 2-02 *Czas hamowania DC*. Start rozpocznie się wtedy przy 0 Hz.

Jeśli funkcja ta nie jest wymagana, należy wybrać *Wyłączone* [0].

Wybrać *Włączone* [1], aby włączyć funkcję „łapania” przetwornicy częstotliwości i sterować wirującym silnikiem.

1-80 Funkcja przy stopie

Opcja:

[0] * Wybieg silnika

[1] Trzymanie DC/podgrzanie silnika

Zastosowanie:

Wybrać funkcję przetwornicy częstotliwości po poleceniu Stop lub po wyhamowaniu prędkości do ustawień w parametr 1-81 *Prędk. min. funkcji przy Stop [obr/min]*.

Pozostawia silnik w trybie swobodnym.

Zasila silnik prądem trzymania DC (patrz parametr 2-00 *Prąd trzymania/podgrzania DC*).

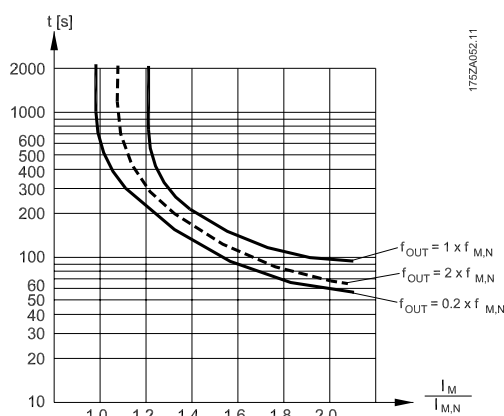
1-90 Zabezp. termiczne silnika
Opcja:
Zastosowanie:

Przetwornica częstotliwości określa temperaturę silnika w celu zabezpieczenia silnika na dwa różne sposoby:

- Przez czujnik termistora podłączony do jednego z wejść analogowych lub cyfrowych (parametr 1-93 *Źródło termistor*).
- Przez obliczenie obciążenia termicznego (ETR = Elektroniczny przekaźnik termiczny) na podstawie rzeczywistego obciążenia i czasu. Obliczone obciążenie termiczne zostaje porównane z prądem znamionowym silnika $I_{M,N}$ i częstotliwością znamionową silnika $f_{M,N}$. Obliczenia oceniają potrzebę mniejszego obciążenia z niższą prędkością z powodu mniejszego chłodzenia w wbudowanego wentylatora w silniku.

[0]	Brak zabezpieczenia	Jeśli silnik jest stale przeciążony oraz jeśli nie jest wymagane ostrzeżenie lub zatrzymanie awaryjne napędu.
[1]	Termistor-ostrzeż	Aktywuje ostrzeżenie, kiedy podłączony termistor w silniku reaguje na nadmierną temperaturę silnika.
[2]	Termistor-wył sam.	Zatrzymuje przetwornicę częstotliwości, jeśli podłączony do silnika termistor reaguje podczas nadmiernej temperatury silnika.
[3]	ETR 1 ostrzeżenie	
[4] *	ETR 1 wył. samocz.	
[5]	ETR 2 ostrzeżenie	
[6]	ETR 2 wył. samocz.	
[7]	ETR 3 ostrzeżenie	
[8]	ETR 3 wył. samocz.	
[9]	ETR 4 ostrzeżenie	
[10]	ETR 4 wył. samocz.	

Funkcje 1-4 ETR (elektronicznego przekaźnika termicznego) będą obliczać obciążenie kiedy aktywny będzie zestaw parametrów w momencie ich wybrania. Na przykład ETR-3 zaczyna obliczenia, gdy wybrano zestaw parametrów 3. Na rynku północnoamerykańskim: Funkcje ETR zapewniają klasę 20 zabezpieczenia silnika przed przeciążeniem, zgodnie z NEC.


Uwaga

Danfoss zaleca używanie 24 VDC jako napięcia zasilania termistora.

1-93 Źródło termistor

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać wejście, do którego powinien zostać podłączony termistor (czujnik PTC). Opcja wejścia analogowego [1] lub [2] nie może zostać wybrana, jeśli wejście analogowe jest już w użyciu jako źródło wartości zadanej (wybranej w parametr 3-15 *Wart. zadana źródło 1*, parametr 3-16 *Wart. zadana źródło 2* lub parametr 3-17 *Wart. zadana źródło 3*).
 Używając MCB 112, opcja [0] *Brak*, musi być zawsze wybrana.

- [0] * Brak
- [1] Wej. analogowe 53
- [2] Wej. analogowe 54
- [3] Wejście cyfrowe 18
- [4] Wejście cyfrowe 19
- [5] Wejście cyfrowe 32
- [6] Wejście cyfrowe 33



Uwaga

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.



Uwaga

Wejścia cyfrowe powinny być ustawione na "Brak działania" - patrz par. 5-1*.

2-00 Prąd trzymania/podgrzania DC

Zakres:

Zastosowanie:

50 %* [0 - 160. %]

Wprowadzić wartość dla prądu trzymania jako stosunek procentowy prądu znamionowego silnika $I_{M,N}$ ustawionego w parametr 1-24 *Prąd silnika*. 100% prądu trzymania DC odpowiada $I_{M,N}$.
 Ten parametr utrzymuje funkcjonowanie silnika (utrzymanie momentu obrotowego) lub go rozgrzewa.
 Parametr ten jest aktywny, jeśli [1] Trzymanie DC/Wstępne rozgrzewanie zostało wybrane w parametr 1-80 *Funkcja przy stopie*.



Uwaga

Wartość maksymalna zależy od prądu znamionowego silnika.

Uwaga

Należy unikać prądu 100 % trwającego zbyt długo. Może on uszkodzić silnik.

2-10 Funkcja hamowania

Opcja:

Zastosowanie:

[0] * Wyłączone

Rezystor hamulca nie został zainstalowany.

[1] Rez. hamulca

Systemowy rezystor hamulca służy do rozproszenia nadmiaru energii hamulca (np. ciepło). Podłączenie rezystora hamulca umożliwia wyższe napięcie obwodu pośredniego DC podczas hamowania (praca). Funkcja rezystora hamulca jest aktywna tylko w przetwornicach częstotliwości ze zintegrowanym hamulcem dynamicznym.

[2] Hamulec AC

2-17 Kontrola przepięcia

Opcja:

Zastosowanie:

Kontrola przepięcia (OVC) jest wybierana po to, by zmniejszyć ryzyko wyłączenia awaryjnego przetwornicy częstotliwości przy przepięciu na łączu DC spowodowanego przez moc generatorową z obciążenia.

[0]	Wyłączona	Nie jest wymagane OVC.
[2] *	Załączona	Aktywuje OVC.



Uwaga

Czas rozprędzenia/zatrzymania jest automatycznie dostosowywany, aby uniknąć wyłączenia awaryjnego przetwornicy częstotliwości.

3-02 Minimalna wartość zadana

Zakres:

0.000 Re- [-999999.999 - par. 3-03 Referen-
ferenceFeed- ceFeedbackUnit]
backUnit*

Zastosowanie:

Wprowadzić żądaną minimalną wartość zadaną dla zdalnej wartości zadanej. Minimalna wartość zadana i jednostka odpowiadają konfiguracji wybranej w parametr 1-00 *Tryb konfiguracyjny* i parametr 20-12 *Jednostka wartości zadanej/sprzężenia*, odpowiednio.



Uwaga

Przy pracy z par. 1-00, Tryb konfiguracji, ustawionym na Pętla zamknięta [3], musi być używany par. 20-13, Minimalna wartość zadana/sprz. zwr.

3-03 Maks. wartość zadana

Zakres:

50.000 Re- [par. 3-02 - 999999.999 Referen-
ference- ceFeedbackUnit]
FeedbackU-
nit*

Zastosowanie:

Wprowadzić maksymalną dopuszczalną wartość dla zdalnej wartości zadanej. Maksymalna wartość zadana i jednostka odpowiadają konfiguracji wybranej odpowiednio w parametr 1-00 *Tryb konfiguracyjny* i parametr 20-12 *Jednostka wartości zadanej/sprzężenia*.



Uwaga

Przy pracy z par. 1-00, Tryb konfiguracji, ustawionym na Pętla zamknięta [3], musi być używany par. 20-14, Maksymalna wartość zadana/sprz. zwr.

3-10 Programowana wart. zadana

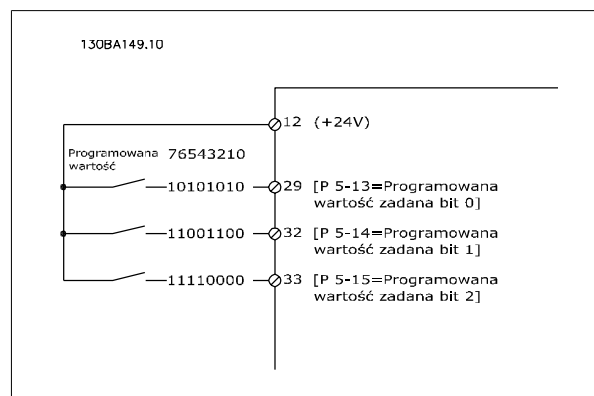
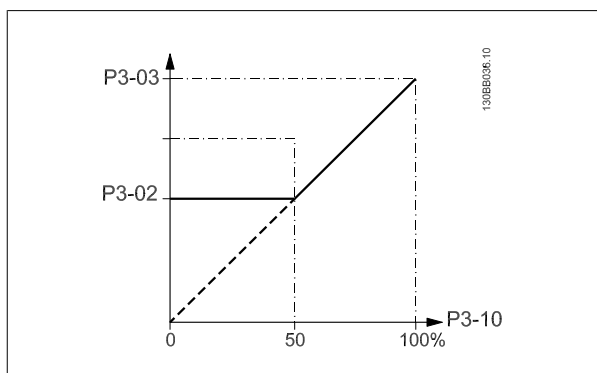
Tablica [8]

Zakres:

0.00 %* [-100.00 - 100.00 %]

Zastosowanie:

Wprowadzić osiem różnych programowanych wartości zadanych (0-7) w tym parametrze, używając tablicy programowania. Programowana wartość zadana jest określona jako część procentowa wartości Ref_{MAX} (parametr 3-03 *Maks. wartość zadana*, dla pętli zamkniętej patrz parametr 20-14 *Maximum Reference/Feedb.*). Podczas używania programowanych wartości zadanych, należy wybrać bit programowanej wartości zadanej 0 / 1 / 2 [16], [17] lub [18] dla odpowiednich wejść cyfrowych w grupie parametrów 5-1* Wejścia cyfrowe.



3-15 Wart. zadana źródło 1

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać wejście wartości zadanej, które ma być użyte dla sygnału pierwszej wartości zadanej. parametr 3-15 *Wart. zadana źródło 1*, parametr 3-16 *Wart. zadana źródło 2* i parametr 3-17 *Wart. zadana źródło 3* określają aż do trzech różnych sygnałów wartości zadanej. Suma tych odpowiednich sygnałów określa rzeczywistą wartość zadaną.

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

- [0] Brak funkcji
- [1] * Wej. analogowe 53
- [2] Wej. analogowe 54
- [7] Wej. impuls. 29
- [8] Wej. impuls. 33
- [20] Potencjometr cyfr.
- [21] Wej. analog. X30/11
- [22] Wej. analog. X30/12
- [23] Wejście analogowe X42/1
- [24] Wejście analogowe X42/3
- [25] Wejście analogowe X42/5
- [30] Zewnętrz. Pętla zamknięta 1
- [31] Zewnętrz. Pętla zamknięta 2
- [32] Zewnętrz. Pętla zamknięta 3

3-16 Wart. zadana źródło 2

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać wejście wartości zadanej, które ma być użyte dla sygnału drugiej wartości zadanej. parametr 3-15 *Wart. zadana źródło 1*, parametr 3-16 *Wart. zadana źródło 2* i parametr 3-17 *Wart. zadana źródło 3* określają aż do trzech różnych sygnałów wartości zadanej. Suma tych odpowiednich sygnałów określa rzeczywistą wartość zadaną.

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

[0]	Brak funkcji
[1]	Wej. analogowe 53
[2]	Wej. analogowe 54
[7]	Wej. impuls. 29
[8]	Wej. impuls. 33
[20] *	Potencjometr cyfr.
[21]	Wej. analog. X30/11
[22]	Wej. analog. X30/12
[23]	Wejście analogowe X42/1
[24]	Wejście analogowe X42/3
[25]	Wejście analogowe X42/5
[30]	Zewnętrz. Pętla zamknięta 1
[31]	Zewnętrz. Pętla zamknięta 2
[32]	Zewnętrz. Pętla zamknięta 3

4-10 Kierunek obrotów silnika

Opcja:

Zastosowanie:

Wybiera żądany kierunek obrotów silnika.

Użyć tego parametru w celu zabezpieczenia niechcianym zmianom kierunków obrotów.

[0]	Zgodny ze wskaz. zeg	Dozwolona będzie tylko praca w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.
[2] *	Oba kierunki	Dozwolona będzie praca zarówno w kierunku zgodnym, jak i przeciwnym do ruchu wskazówek zegara.



Uwaga

Ustawienie w parametr 4-10 *Kierunek obrotów silnika* ma wpływ na Start w locie w parametr 1-73 *Start w locie*.

4-53 Ostrzeżenie o dużej prędkości

Zakres:

Zastosowanie:

par. 4-13 [par. 4-52 - par. 4-13 RPM]
RPM*

Wprowadzić wartość n_{HIGH} . Jeśli prędkość silnika przekracza to ograniczenie (n_{HIGH}), na wyświetlaczu pojawia się informacja SPEED HIGH. Można zaprogramować wyjścia sygnałowe, aby wytworzyć sygnał statusowy na zacisku 27 lub 29 oraz na wyjściu przekaźnikowym 01 lub 02. Zaprogramować górne ograniczenie sygnału prędkości silnika (n_{HIGH}) w standardowym zakresie roboczym przetwornicy częstotliwości. Należy odnieść się do rysunków w niniejszym rozdziale.



Uwaga

Wszelkie zmiany w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]* spowodują zresetowanie wartości w parametr 4-53 *Ostrzeżenie o dużej prędkości* na tę samą wartość, co ustawiona w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*.

Jeżeli w parametr 4-53 *Ostrzeżenie o dużej prędkości* potrzebna jest inna wartość, musi być ona ustawiona po zaprogramowaniu parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*.

4-56 Ostrzeżenie o niskim sprzężeniu zwrotnym

Opcja:

[-999999,9 -999999,999 to +999999,999
 99] *

Zastosowanie:

Wprowadzić dolne ograniczenie sprzężenia zwrotnego. Jeżeli sprzężenie zwrotne przekracza to ograniczenie, na wyświetlaczu pojawi się informacja „Niskie sprzężenie zwrotne”. Można zaprogramować wyjścia sygnałowe, aby wytworzyć sygnał statusowy na zacisku 27 lub 29 oraz na wyjściu przekaźnikowym 01 lub 02.

4-57 Ostrzeżenie o wys.spręż.zwr.

Zakres:

999999.999 [par. 4-56 - 999999.999 ProcessCtr-
 ProcessCtr- IUnit]
 IUnit*

Zastosowanie:

Enter the upper feedback limit. When the feedback exceeds this limit, the display reads Feedb High. The signal outputs can be programmed to produce a status signal on terminal 27 or 29 and on relay output 01 or 02.

4-64 Półautomatyczne ustawienie obejścia

Opcja:

[0] * Wył.
 [1] Aktywny

Zastosowanie:

Brak funkcji
 Uruchamia konfigurację obejścia półautomatycznego i kontynuuje wykonywanie procedury opisanej powyżej.

5-01 Zacisk 27. Tryb

Opcja:

[0] * Wejście
 [1] Wyjście

Zastosowanie:

Określa zacisk 27 jako wejście cyfrowe.
 Określa zacisk 27 jako wyjście cyfrowe.

Proszę pamiętać, że nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

5-02 Zacisk 29. Tryb

Opcja:

[0] * Wejście
 [1] Wyjście

Zastosowanie:

Określa zacisk 29 jako wejście cyfrowe.
 Określa zacisk 29 jako wyjście cyfrowe.

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

6.1.4 5-1* Wejścia cyfrowe

Parametry do konfiguracji funkcji wejściowych do zacisków wejściowych.

Wejścia cyfrowe służą do wyboru różnych funkcji przetwornicy częstotliwości. Wszystkie wejścia cyfrowe mogą być ustawiane na następujące funkcje:

Funkcja wejścia cyfrowego	Wybór	Zacisk
Brak działania	[0]	Wszystkie *zacisk 19, 32, 33
Reset	[1]	Wszystkie
Wybieg silnika, odwrócony	[2]	27
Wybieg silnika i reset, odwrócony	[3]	Wszystkie
Hamowanie DC, odwrócony	[5]	Wszystkie
Stop, odwrócony	[6]	Wszystkie
Blokada zewnętrzna	[7]	Wszystkie
Start	[8]	Wszystkie *zacisk 18
Start impulsowy	[9]	Wszystkie
Zmiana kierunku obrotów	[10]	Wszystkie
Start ze zmianą kierunku obrotów	[11]	Wszystkie
Jog - praca manewrowa	[14]	Wszystkie *zacisk 29
Programowana wartość zadana, włączona	[15]	Wszystkie
Bit 0 zaprogramowanej wart. zad.	[16]	Wszystkie
Bit 1 zaprogramowanej wart. zad.	[17]	Wszystkie
Bit 2 zaprogramowanej wart. zad.	[18]	Wszystkie
Zatrzaśnij wartość zadana	[19]	Wszystkie
Zatrzaśnij wyjście	[20]	Wszystkie
Zwiększanie prędkości	[21]	Wszystkie
Zmniejszanie prędkości	[22]	Wszystkie
Bit 0 wyboru zestawu parametrów	[23]	Wszystkie
Bit 1 wyboru zestawu parametrów	[24]	Wszystkie
Wejście impulsowe	[32]	zacisk 29, 33
Bit 0 rozpedzania/zatrzymania	[34]	Wszystkie
Błąd zasilania, odwrócony	[36]	Wszystkie
Tryb pożarowy	[37]	Wszystkie
Praca dozwolona	[52]	Wszystkie
Ręczny start	[53]	Wszystkie
Automatyczny start	[54]	Wszystkie
Wzrost PotCyfr	[55]	Wszystkie
Spadek PotCyfr	[56]	Wszystkie
Kasowanie PotCyfr	[57]	Wszystkie
Licznik A (w górę)	[60]	29, 33
Licznik A (w dół)	[61]	29, 33
Zerowanie licznika A	[62]	Wszystkie
Licznik B (licz. w górę)	[63]	29, 33
Licznik B (w dół)	[64]	29, 33
Zerowanie licznika B	[65]	Wszystkie
Tryb uśpienia	[66]	Wszystkie
Resetowanie słowa konserwacji	[78]	Wszystkie
Start pompy głównej	[120]	Wszystkie
Rotacja pomp głównych	[121]	Wszystkie
Pompa 1 Blokada	[130]	Wszystkie
Pompa 2 Blokada	[131]	Wszystkie
Pompa 3 Blokada	[132]	Wszystkie

5-12 Zacisk 27. Wejście cyfrowe

Opcja:

[2] * Wybieg silnika, odwrócony

Zastosowanie:

Takie same opcje i funkcje, co w par. 5-1* *Wejścia cyfrowe*, oprócz *Wejście impulsowe*.

5-13 Zacisk 29. Wejście cyfrowe

Opcja:

[14] * Jog – praca manewrowa

Zastosowanie:

Takie same opcje i funkcje, co w par. 5-1* *Wejścia cyfrowe*.

5-14 Zacisk 32 - wej. cyfrowe

Opcja:

[0] * Brak działania

Zastosowanie:

Takie same opcje i funkcje, co w par. 5-1*, oprócz *Wejście impulsowe*.

5-15 Zacisk 33 - wej. cyfrowe

Opcja:

[0] * Brak działania

Zastosowanie:

Takie same opcje i funkcje, co w par. 5-1* *Wejścia cyfrowe*.

5-40 Przekaznik, funkcja

Tablica [8]

(Przekaznik 1 [0], Przekaznik 2 [1])

Opcja MCB 105: Przekaznik 7 [6], Przekaznik 8 [7] i Przekaznik 9 [8])

Opcja:

[0] * Brak działania

Zastosowanie:

Wybrać opcje do określenia funkcji przekazników.
 Wybór każdego przekaznika mechanicznego jest realizowany w parametrze tablicowym.

6-00 Czas time-out Live zero

Zakres:

10 s* [1 - 99 s]

Zastosowanie:

Wprowadzić okres czasu Time-out Live Zero. Funkcja czasu Time-out Live Zero jest aktywna dla wejść cyfrowych np.: zacisku 53 i zacisku 54, przeniesiona na prąd i użyta jako źródło wartości zadanej lub sprzężenia zwrotnego. Jeśli wartość sygnału zadanego do wybranego wejścia prądowego spada poniżej 50% wartości ustawionej w parametr 6-10 *Zacisk 53. Dolna skala napięcia*, parametr 6-12 *Zacisk 53. Dolna skala prądu*, parametr 6-20 *Zacisk 54. Dolna skala napięcia* lub parametr 6-22 *Zacisk 54. Dolna skala prądu* dłużej niż przez okres czasu ustawiony w parametr 6-00 *Czas time-out Live zero*, uruchomiona zostaje funkcja wybrana w parametr 6-01 *Funkcja time-out Live zero*.

6-01 Funkcja time-out Live zero

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać funkcję time-out. Funkcja ustawiona w parametr 6-01 *Funkcja time-out Live zero* zostanie uruchomiona, jeżeli sygnał wejściowy na zacisku 53 lub 54 jest niższy niż 50% wartości w parametr 6-10 *Zacisk 53. Dolna skala napięcia*, parametr 6-12 *Zacisk 53. Dolna skala prądu*, parametr 6-20 *Zacisk 54. Dolna skala napięcia* lub parametr 6-22 *Zacisk 54. Dolna skala prądu* przez okres czasu określony w parametr 6-00 *Czas time-out Live zero*. Jeżeli jednocześnie wystąpi więcej time-outów, priorytety funkcji time-out w przetwornicy częstotliwości są następujące:

1. parametr 6-01 *Funkcja time-out Live zero*
2. parametr 8-04 *Funkcja time-out sterowania*

Częstotliwość wyjściowa przetwornicy częstotliwości może być:

- [1] zatrzaśnięta na wartości bieżącej
- [2] zmniejszona do zatrzymania
- [3] przesunięta do prędkości jog
- [4] przesunięta do prędkości maks.
- [5] przesunięta do stopu z wyłączeniem awaryjnym

[0] * Wyłączone

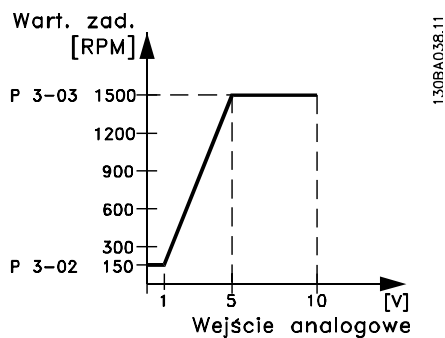
[1] Zatr. wyj.

[2] Stop

[3] Jog - praca manewr.

[4] Prędkość maks.

[5] Stop i wył samocz



6-10 Zacisk 53. Dolna skala napięcia

Zakres:

0.07 V* [0.00 - par. 6-11 V]

Zastosowanie:

Wprowadzić dolną skalę napięcia. Ta wartość skalowania wejścia analogowego odpowiada minimalnej wartości zadanej/wartości sprzężenia zwrotnego ustawionej w parametrze 6-14 *Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.*

6-11 Zacisk 53. Górna skala napięcia

Zakres:

10.00 V* [par. 6-10 - 10.00 V]

Zastosowanie:

Wprowadzić górną skalę napięcia. Ta wartość skalowania wejścia analogowego odpowiada maksymalnej wartości zadanej/wartości sprzężenia zwrotnego ustawionej w parametrze 6-15 *Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.*

6-14 Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.

Zakres:

0.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Zastosowanie:

Wprowadzić wartość skalowania wejścia analogowego odpowiadającą wartości niskiego napięcia/niskiego prądu ustawionej w parametrze 6-10 *Zacisk 53. Dolna skala napięcia* i parametrze 6-12 *Zacisk 53. Dolna skala prądu*.

6-15 Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.

Zakres:

50.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Zastosowanie:

Wprowadzić wartość skalowania wejścia analogowego odpowiadającą wartości wysokiego napięcia/dużego prądu ustawianej w parametrze 6-11 *Zacisk 53. Górna skala napięcia* i parametrze 6-13 *Zacisk 53. Górna skala prądu*.

6-16 Zacisk 53. Stała czasowa filtru

Zakres:

0.001 s* [0.001 - 10.000 s]

Zastosowanie:

Wprowadzić stałą czasową. Jest to stała czasowa cyfrowego filtra dolnoprzepustowego pierwszego rzędu do tłumienia szumów spowodowanych urządzeniami elektrycznymi na zacisku 53. Wysoka wartość stałej czasowej powoduje lepsze tłumienie, lecz podnosi jednocześnie opóźnienie czasu przez filtr.

Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

6-17 Zacisk 53. Live Zero

Opcja:
Zastosowanie:

Parametr ten umożliwia wyłączenie monitorowania funkcji Live Zero. Przykładowo, jest on wykorzystywany, jeśli wyjścia analogowe są używane jako część rozproszonego systemu we/wy (np. nie jako część dowolnych funkcji sterowania przetwornicy częstotliwości, lecz jako sposób zapewniania danych dla systemu zarządzania budynkiem)

[0] Wyłączona

[1] * Załączona

6-20 Zacisk 54. Dolna skala napięcia

Zakres:

0.07 V* [0.00 - par. 6-21 V]

Zastosowanie:

Wprowadzić dolną skalę napięcia. Ta wartość skalowania wejścia analogowego powinna odpowiadać minimalnej wartości zadanej/wartości sprzężenia zwrotnego ustawionej w parametr 6-24 *Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.*

6-21 Zacisk 54. Górna skala napięcia

Zakres:

10.00 V* [par. 6-20 - 10.00 V]

Zastosowanie:

Wprowadzić górną skalę napięcia. Ta wartość skalowania wejścia analogowego odpowiada maksymalnej wartości zadanej/wartości sprzężenia zwrotnego ustawionej w parametr 6-25 *Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.*

6-24 Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.

Zakres:

0.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Zastosowanie:

Wprowadzić wartość skalowania wejścia analogowego odpowiadającą wartości niskiego napięcia/ niskiego prądu ustawionej w parametr 6-20 *Zacisk 54. Dolna skala napięcia* i parametr 6-22 *Zacisk 54. Dolna skala prądu*.

6-25 Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.

Zakres:

100.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Zastosowanie:

Wprowadzić wartość skalowania wejścia analogowego odpowiadającą wartości wysokiego napięcia/ dużego prądu ustawianej w parametr 6-21 *Zacisk 54. Górna skala napięcia* i parametr 6-23 *Zacisk 54. Górna skala prądu*.

6-26 Zacisk 54. Stała czasowa filtru

Zakres:

0.001 s* [0.001 - 10.000 s]

Zastosowanie:

Wprowadzić stałą czasową. Jest to stała czasowa cyfrowego filtra dolnoprzepustowego pierwszego rzędu do tłumienia szumów spowodowanych urządzeniami elektrycznymi na zacisku 54. Wysoka wartość stałej czasowej powoduje lepsze tłumienie, lecz podnosi jednocześnie opóźnienie czasu przez filtr.
 Nie można dopasować tego parametru w trakcie pracy silnika.

6-27 Zacisk 54. Live Zero

Opcja:

Zastosowanie:

Parametr ten umożliwia wyłączenie monitorowania funkcji Live Zero. Przykładowo, jest on wykorzystywany, jeśli wyjścia analogowe są używane jako część rozproszonego systemu we/wy (np. nie jako część dowolnych funkcji sterowania przetwornicy częstotliwości, lecz jako sposób zapewniania danych dla systemu zarządzania budynkiem)

[0] Wyłączona

[1] * Załączona

6-50 Zacisk 42. Wyjście

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać funkcję zacisku 42 jako analogowe wyjście prądu. Prąd silnika wynoszący 20 mA odpowiada I_{max} .

[0] * Brak działania

[100] Częstliwość wyj. : 0 - 100 Hz

[101] Wart. zad. : Minimalna wartość zadana - Maksymalna wartość zadana

[102] Sprzęż. zwrotne : -200% do +200% par. 20-14

[103] Prąd silnika : 0 - Inwerter maks. Prąd (par. 16-37)

[104] Moment wzgl. ogr. : 0 - Ograniczenie momentu (par. 4-16)

[105]	Mo.obr.wzgl.znam.	: 0 - Znamionowy moment silnika
[106]	Moc	: 0 - Znamionowa moc silnika
[107]	Prędkość	: 0 - Górna granica prędkości (par. 4-13 i par. 4-14)
[113]	Zewnętrz. pętla zamknięta 1	0 - 100%
[114]	Zewnętrz. pętla zamknięta 2	0 - 100%
[115]	Zewnętrz. pętla zamknięta 3	0 - 100%
[130]	Częst. wyj. 4-20mA	:0 - 100 Hz
[131]	Wart. zad: 4-20mA	Minimalna wartość zadana - Maksymalna wartość zadana
[132]	Sprzęż. zwr. 4-20mA	-200% do +200% par. 20-14
[133]	Prąd silnika 4-20 mA	0 - Inwerter maks. Prąd (parametr 16-37 <i>Max prąd przetwornicy</i>)
[134]	Mom % ogr 4-20mA	: 0 - Ograniczenie momentu (par. 4-16)
[135]	Mom % w n 4-20mA	: 0 - Znamionowy moment silnika
[136]	Moc: 4-20 mA	0 - Znamionowa moc silnika
[137]	Prędkość: 4-20 mA	0 - Górna granica prędkości (par. 4-13 i par. 4-14)
[139]	Sterow. magistr.	0 - 100%
[140]	Ster. magis.	0 - 100%
[141]	Sterow. magistr. t.o.	0 - 100%
[142]	Timeout ster.	0 - 100%
[143]	Zewnętrz. pętla zamknięta 1 4-20mA	0 - 100%
[144]	Zewnętrz. pętla zamknięta 2 4-20mA	0 - 100%
[145]	Zewnętrz. pętla zamknięta 3 4-20mA	0 - 100%

Uwaga

Wartości dla ustawień minimalnej wartości zadanej znajdują się w pętli otwartej parametr 3-02 *Minimalna wartość zadana* i pętli zamkniętej parametr 20-13 *Minimum Reference/Feedb.* - wartości dla maksymalnej wartości zadanej dla pętli otwartej znajdują się w parametr 3-03 *Maks. wartość zadana*, a dla pętli zamkniętej parametr 20-14 *Maximum Reference/Feedb.*

6-51 Zacisk 42. Dolna skala wyjścia**Zakres:**

0.00 %* [0.00 - 200.00 %]

Zastosowanie:

Skala dla minimalnej wartości wyjściowej (0 do 4 mA) sygnału analogowego na zacisku 42. Ustawić wartość jako **część procentową** pełnego zakresu zmiennej wybranej w parametr 6-50 *Zacisk 42. Wyjście*.

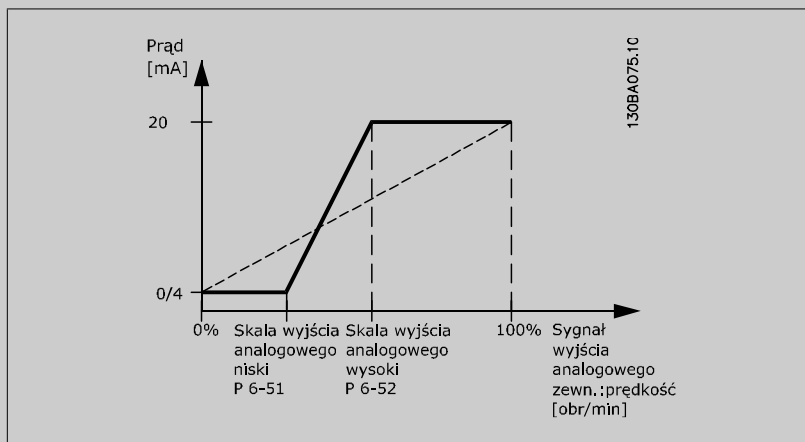
6-52 Zacisk 42. Górna skala wyjścia

Zakres:

100.00 %* [0.00 - 200.00 %]

Zastosowanie:

Skala dla maksymalnego wyjścia (20 mA) sygnału analogowego na zacisku 42.
 Ustawić wartość jako część procentową pełnego zakresu zmiennej wybranej w parametr 6-50 *Zacisk 42. Wyjście*



Możliwe jest uzyskanie wartości niższej, niż 20 mA przy pełnej skali poprzez zaprogramowanie wartości > 100%, korzystając z następującego wzoru:

$$20 \text{ mA} / \text{wymagane maksimum prąd} \times 100 \%$$

$$\text{i.e. } 10 \text{ mA} : \frac{20 \text{ mA}}{10 \text{ mA}} \times 100 \% = 200 \%$$

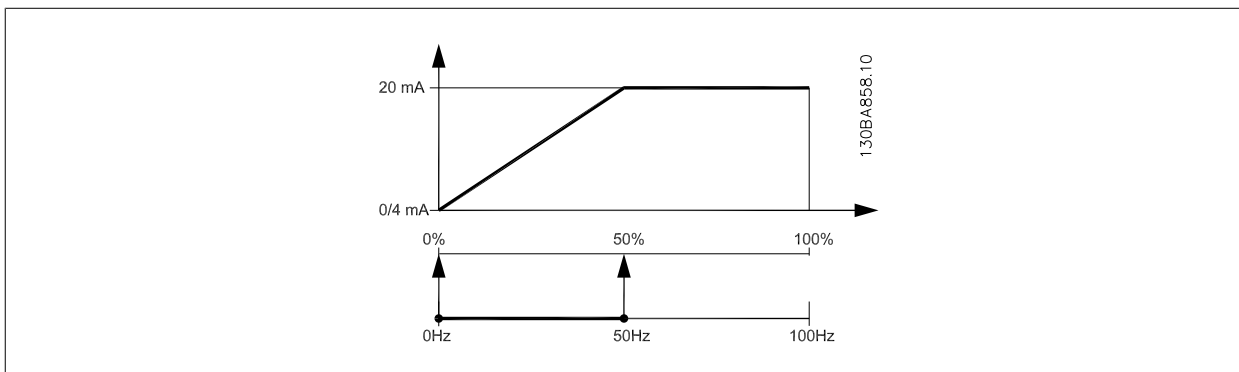
PRZYKŁAD 1:

Wartość zmiennej= CZĘSTOTLIWOŚĆ WYJŚCIOWA, zakres = 0-100 Hz

Zakres potrzebny dla wyjścia = 0-50 Hz

Sygnał wyjściowy 0 do 4 mA jest potrzebny przy 0 Hz (0% zakresu) - ustawić parametr 6-51 *Zacisk 42. Dolna skala wyjścia* na 0%.

Sygnał wyjściowy 20 mA jest potrzebny przy 50 Hz (50% zakresu) - ustawić parametr 6-52 *Zacisk 42. Górna skala wyjścia* na 50%



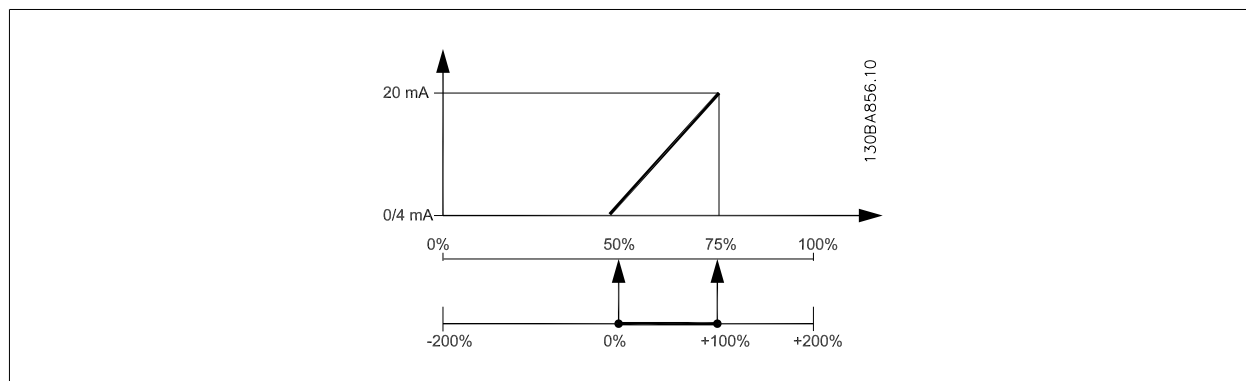
PRZYKŁAD 2:

Zmienna=SPRZĘŻENIE ZWROTNE, zakres= -200% do +200%

Zakres potrzebny dla wyjścia= 0-100%

Sygnal wyjściowy 0 do 4 mA jest potrzebny przy 0% (50% zakresu) - ustawić parametr 6-51 *Zacisk 42. Dolna skala wyjścia* na 50%

Sygnal wyjściowy 20 mA jest potrzebny przy 100% (75% zakresu) - ustawić parametr 6-52 *Zacisk 42. Górna skala wyjścia* na 75%



6

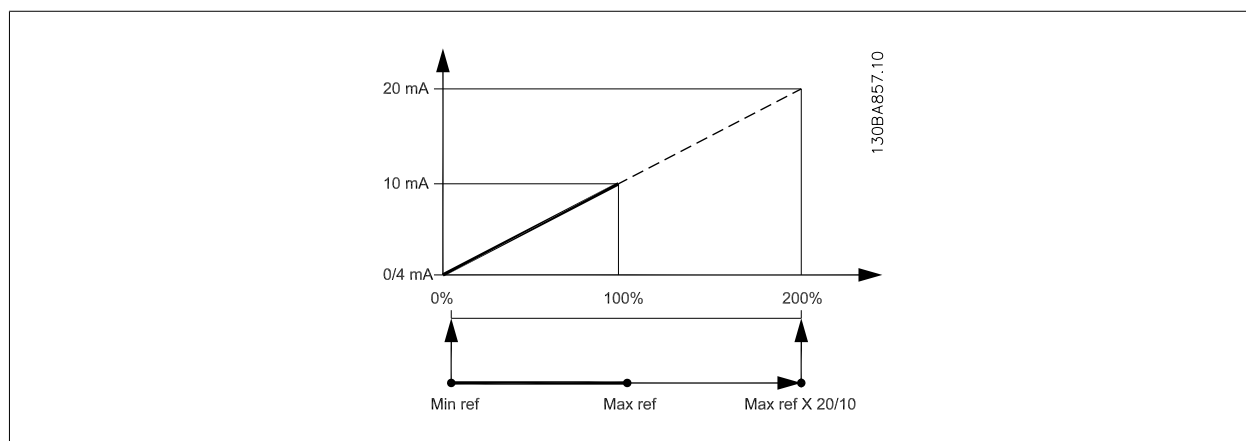
PRZYKŁAD 3:

Wartość zmiennej= WARTOŚĆ ZADANA, zakres= Min wart.zad. - Maks wart.zad.

Zakres potrzebny dla wyjścia= Min wart.zad. (0%) - Maks wart.zad. (100%), 0-10 mA

Sygnal wyjściowy 0 do 4 mA potrzebny przy Min wart.zad. - ustawić parametr 6-51 *Zacisk 42. Dolna skala wyjścia* na 0%

Sygnal wyjściowy 10 mA jest potrzebny przy Maks wart.zad. (100% zakresu) - ustawić parametr 6-52 *Zacisk 42. Górna skala wyjścia* na 200% (20 mA / 10 mA x 100%=200%).



14-01 Częstotliwość klucowania

Opcja:

Zastosowanie:

Wybrać częstotliwość klucowania inwertora. Zmiana częstotliwości przełączania może pomóc w redukcji hałasu akustycznego z silnika.



Uwaga

Wartość częstotliwości wyjściowej przetwornicy częstotliwości nie może nigdy przekraczać 1/10 wartości częstotliwości klucowania. Podczas pracy silnika należy ustawić częstotliwość klucowania w parametr 14-01 *Częstotliwość klucowania*, aż silnik będzie pracował jak najciszej. Patrz również parametr 14-00 *Schemat klucowania* i sekcja *Obniżanie wartości znamionowych*.

[0] 1,0 kHz

[1] 1,5 kHz

[2] 2,0 kHz

[3] 2,5 kHz

[4] 3,0 kHz

[5] 3,5 kHz

[6] 4,0 kHz

[7] * 5,0 kHz

[8] 6,0 kHz

[9] 7,0 kHz

[10] 8,0 kHz

[11] 10,0 kHz

[12] 12,0 kHz

[13] 14,0 kHz

[14] 16,0 kHz

20-00 Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne

Opcja:

Zastosowanie:

Maks. trzy różne sygnały sprzężenia zwrotnego można wykorzystać do zapewnienia sygnału sprzężenia zwrotnego dla sterownika PID przetwornicy częstotliwości.

Parametr ten określa, które wejście zostanie wykorzystane jako źródło pierwszego sygnału sprzężenia zwrotnego.

Wejście analogowe X30/11 i wejście analogowe X30/12 dotyczą wejść na opcjonalnej płycie we/wy ogólnego zastosowania.

[0] Brak funkcji

[1] Wejście analog. 53

[2] * Wejście analog. 54

[3] Wej. impuls. 29

[4] Wej. impuls. 33

[7] Wej. analog. X30/

[8] Wej. analog. X30/

[9] Wejście analogowe X42/1

[10] Wejście analogowe X42/3

[11] Wejście analogowe X42/5

[100] Sprzęż.zwr.magistr1

[101] Sprzęż.zwr.magistr2

[102] Sprzężenie zwrotne magistrali 3

**Uwaga**

Jeżeli nie korzysta się ze sprężenia zwrotnego, jego źródło musi być ustawione na *Brak funkcji* [0]. parametr 20-20 *Funkcja dla sprężenia zwrotnego* określa, jak trzy możliwe sprężenia zwrotne zostaną wykorzystane przez sterownik PID.

20-01 Sprężenie zwrotne 1 konwersja

Opcja:**Zastosowanie:**

Parametr ten umożliwia zastosowanie funkcji konwersji do sprężenia zwrotnego 1.

[0] *	Liniowe	Funkcja <i>Liniowa</i> [0] nie ma wpływu na sprężenie zwrotne.
[1]	Pierwiastek kwadratowy	Funkcja <i>Pierwiastek kwadratowy</i> [1] jest zwykle używana, kiedy czujnik ciśnienia jest wykorzystywany do zapewniania sprężenia zwrotnego przepływu ($(\text{przepływ} \propto \sqrt{\text{ciśnienie}})$).
[2]	Ciśnienie na temperaturę	Funkcja <i>Ciśnienie na temperaturę</i> [2] jest używana przy zastosowaniu sprężarki do zapewnienia sprężenia zwrotnego temperatury za pomocą czujnika ciśnienia. Temperatura substancji chłodzącej jest obliczana za pomocą następującego wzoru: $\text{Temperatura} = \frac{A2}{(\ln(Pe + 1) - A1)} - A3$ gdzie A1, A2 i A3 to stałe dotyczące substancji chłodzącej. Substancję chłodzącą należy wybrać w parametrze 20-30. Parametry od 20-21 do 20-23 umożliwiają wprowadzenie wartości A1, A2 i A3 dla substancji chłodzącej niewymienionej w par. 20-30.

20-03 Sprężenie zwrotne 2 pierwotne

Opcja:**Zastosowanie:**

Szczegółowe informacje znajdują się w parametrze 20-00 *Sprężenie zwrotne 1 pierwotne*.

[0] *	Brak funkcji
[1]	Wejście analog. 53
[2]	Wejście analog. 54
[3]	Wej. impuls. 29
[4]	Wej. impuls. 33
[7]	Wej. analog. X30/
[8]	Wej. analog. X30/
[9]	Wejście analogowe X42/1
[10]	Wejście analogowe X42/3
[11]	Wejście analogowe X42/5
[100]	Spręż.zwr.magistr1
[101]	Spręż.zwr.magistr2
[102]	Sprężenie zwrotne magistrali 3

20-04 Sprężenie zwrotne 2 konwersja

Opcja:**Zastosowanie:**

Szczegółowe informacje znajdują się w parametrze 20-01 *Sprężenie zwrotne 1 konwersja*.

[0] *	Liniowa
[1]	Pierwiastek kwadratowy
[2]	Ciśnienie na temperaturę

20-06 Sprężenie zwrotne 3 pierwotne

Opcja: **Zastosowanie:**

Szczegółowe informacje znajdują się w parametr 20-00 *Sprężenie zwrotne 1 pierwotne*.

- [0] * Brak funkcji
- [1] Wejście analog. 53
- [2] Wejście analog. 54
- [3] Wej. impuls. 29
- [4] Wej. impuls. 33
- [7] Wej. analog. X30/
- [8] Wej. analog. X30/
- [9] Wejście analogowe X42/1
- [10] Wejście analogowe X42/3
- [11] Wejście analogowe X42/5
- [100] Spręż.zwr.magistr1
- [101] Spręż.zwr.magistr2
- [102] Sprężenie zwrotne magistrali 3

20-07 Sprężenie zwrotne 3 konwersja

Opcja: **Zastosowanie:**

Szczegółowe informacje znajdują się w parametr 20-01 *Sprężenie zwrotne 1 konwersja*.

- [0] * Liniowa
- [1] Pierwiastek kwadratowy
- [2] Ciśnienie na temperaturę

20-20 Funkcja dla sprężenia zwrotnego

Opcja: **Zastosowanie:**

Parametr ten określa sposób wykorzystania trzech możliwych sprężen zwrotnych do sterowania częstotliwością wyjściową przetwornicy częstotliwości.

- [0] Suma *Suma* [0] konfiguruje sterownik PID, aby korzystał on z sumy wartości sprężenia zwrotnego 1, 2 i 3 jako jednego sprężenia zwrotnego.

Uwaga
 Niewykorzystane sprężenia zwrotne należy ustawić na *Brak funkcji* w parametr 20-00 *Sprężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametr 20-03 *Sprężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametr 20-06 *Sprężenie zwrotne 3 pierwotne*.

Suma wartości zadanej 1 oraz innych włączonych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*) zostanie wykorzystana jako wartość zadana sterownika PID.

- [1] Różnica *Różnica* [1] konfiguruje sterownik PID, aby korzystał on z różnicy między wartościami Sprężenia zwrotnego 1 i Sprężenia zwrotnego 2 jak z jednego sprężenia zwrotnego. Sprężenie zwrotne 3 nie jest objęte tą funkcją. Użyta zostanie tylko wartość zadana 1. Suma wartości zadanej 1 oraz innych włączonych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*) zostanie wykorzystana jako wartość zadana sterownika PID.

- [2] Średnia *Średnia* [2] konfiguruje sterownik PID, aby korzystał on ze średniej wartości sprężenia zwrotnego 1, 2 i 3 jako jednego sprężenia zwrotnego.

**Uwaga**

Niewykorzystane sprzężenia zwrotne należy ustawić na *Brak funkcji* w parametrze 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametrze 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametrze 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*. Suma wartości zadanej 1 oraz innych włączonych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*) zostanie wykorzystana jako wartość zadana sterownika PID.

[3] * Minimum

Minimum [3] konfiguruje sterownik PID, aby porównał on sprzężenia zwrotne 1, 2 i 3 oraz jako sprzężenia zwrotne użył ich najniższej wartości.

**Uwaga**

Niewykorzystane sprzężenia zwrotne należy ustawić na *Brak funkcji* w parametrze 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametrze 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametrze 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*. Użyta zostanie tylko wartość zadana 1. Suma wartości zadanej 1 oraz innych włączonych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*) zostanie wykorzystana jako wartość zadana sterownika PID.

6

[4] Maximum

Maksimum [4] konfiguruje sterownik PID, aby porównał on sprzężenia zwrotne 1, 2 i 3 oraz jako sprzężenia zwrotne użył ich najwyższej wartości.

**Uwaga**

Niewykorzystane sprzężenia zwrotne należy ustawić na *Brak funkcji* w parametrze 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametrze 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametrze 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*.

Użyta zostanie tylko wartość zadana 1. Suma wartości zadanej 1 oraz innych włączonych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*) zostanie wykorzystana jako wartość zadana sterownika PID.

[5] Min wart zad Multi

Wiele wartości zadanych - minimum [5] konfiguruje sterownik PID, aby obliczał on różnicę między sprzężeniem zwrotnym 1 a wartością zadaną 1, sprzężeniem zwrotnym 2 a wartością zadaną 2 oraz sprzężeniem zwrotnym 3 a wartością zadaną 3. Wykorzysta on tę parę sprzężenia zwrotnego/wartości zadanej, w której sprzężenie zwrotne jest najniższe pod poziomem odpowiadającej mu wartości zadanej. Jeśli wszystkie sygnały sprzężenia zwrotnego znajdują się powyżej poziomu odpowiadających im wartości zadanych, sterownik PID wykorzysta tę parę sprzężenia zwrotnego/wartości zadanej, w której różnica między sprzężeniem zwrotnym a wartością zadaną jest najmniejsza.

**Uwaga**

Jeśli wykorzystane są tylko dwa sygnały sprzężenia zwrotnego, nieużywane sprzężenie zwrotne musi zostać ustawione na *Brak funkcji* w parametrze 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametrze 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametrze 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*. Należy pamiętać, że każda wartość zadana będzie sumą odpowiedniej wartości parametru (parametr 20-21 *Wartość zadana 1*, parametr 20-22 *Wartość zadana 2* oraz parametr 20-23 *Wartość zadana 3*) oraz innych aktywnych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*).

[6] Maks wart zad Multi

Wiele wartości zadanych - maksimum [6] konfiguruje sterownik PID, aby obliczał on różnicę między sprzężeniem zwrotnym 1 a wartością zadaną 1, sprzężeniem zwrotnym 2 a wartością zadaną 2 oraz sprzężeniem zwrotnym 3 a wartością zadaną 3. Wykorzysta on tę parę sprzężenia zwrotnego/wartości zadanej, w której sprzężenie zwrotne jest najwyższe nad poziomem odpowiadającej mu wartości zadanej. Jeśli wszystkie sygnały sprzężenia zwrotnego znajdują się poniżej poziomu odpowiadających im wartości zadanych, sterownik PID wykorzysta tę parę sprzężenia zwrotnego/wartości zadanej, w której różnica między sprzężeniem zwrotnym a wartością zadaną jest najmniejsza.



Uwaga

Jeśli wykorzystane są dwa sygnały sprzężenia zwrotnego, nieużywane sprzężenie zwrotne musi zostać ustawione na *Brak funkcji* w parametr 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametr 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametr 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*. Należy pamiętać, że każda wartość zadana będzie sumą odpowiedniej wartości parametru (parametr 20-21 *Wartość zadana 1*, parametr 20-22 *Wartość zadana 2* i parametr 20-23 *Wartość zadana 3*) oraz innych aktywnych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*).



Uwaga

Każde niewykorzystane sprzężenie zwrotne musi być ustawione na „Brak funkcji” w swym parametrze źródła sprzężenia zwrotnego: parametr 20-00 *Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne*, parametr 20-03 *Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne* lub parametr 20-06 *Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne*.

Sprzężenie zwrotne wynikające z funkcji wybranej w parametr 20-20 *Funkcja dla sprzężenia zwrotnego* zostanie użyte przez sterownik PID do sterowania częstotliwością wyjściową przetwornicy. Sprzężenie to można także zobaczyć na wyświetlaczu przetwornicy i jest ono wykorzystywane do sterowania jej wyjścia analogowego oraz jest przesyłane przez różne protokoły komunikacji szeregowej.



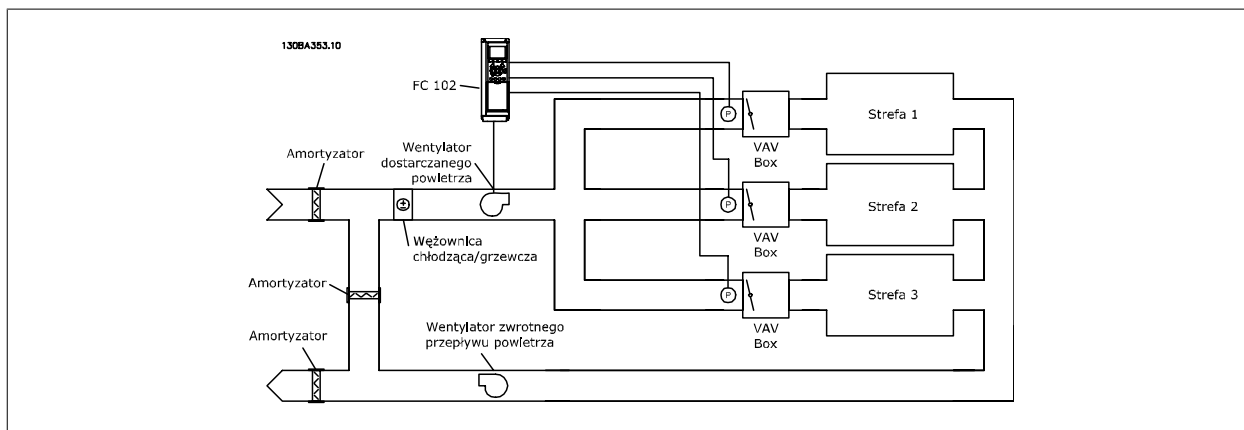
Przetwornicę można skonfigurować do obsługi aplikacji multistrefy. Obsługiwane są dwie tego typu aplikacje:

- Multistrefa, pojedyncza wartość zadana
- Multistrefa, wiele wartości zadanych

Poniższe przykłady ukazują różnicę między tymi aplikacjami:

Przykład 1 - Multistrefa, pojedyncza wartość zadana

W budynku biurowym, system VAV (zmienna objętość powietrza) musi zapewnić minimalne ciśnienie na wybranych skrzynkach VAV. Z powodu zmiennej utraty ciśnienia w każdym kanale, nie można przyjąć, że ciśnienie na każdej skrzynce VAV jest takie samo. Minimalne wymagane ciśnienie jest takie samo dla wszystkich skrzynek VAV. Ta metoda sterowania może zostać skonfigurowana przez ustawienie parametr 20-20 *Funkcja dla sprzężenia zwrotnego* na opcję [3] „Minimum” i wprowadzenie wymaganego ciśnienia w parametr 20-21 *Wartość zadana 1*. Sterownik PID zwiększy prędkość wentylatora, jeśli choć jedno sprzężenie zwrotne jest poniżej wartości zadanej i zmniejszy jego prędkość, jeśli wszystkie sprzężenia zwrotne są powyżej wartości zadanej.



Przykład 2 - Multistrefa, wiele wartości zadanych

Poprzedni przykład można wykorzystać do ukazania wykorzystania multistrefy i sterowania wieloma wartościami zadanych. Jeśli strefy wymagają innego ciśnienia na każdej skrzynce VAV, każda wartość zadana może zostać określona w parametr 20-21 *Wartość zadana 1*, parametr 20-22 *Wartość zadana 2* i parametr 20-23 *Wartość zadana 3*. Poprzez wybranie *Wiele wartości zadanych - minimum*, [5] w parametr 20-20 *Funkcja dla sprzężenia zwrotnego*, sterownik PID zwiększy prędkość wentylatora, jeśli choć jedno ze sprzężeń zwrotnych jest poniżej swej wartości zadanej i zmniejszy prędkość wentylatora, jeśli wszystkie sprzężenia zwrotne są powyżej swych wartości zadanych.

20-21 Wartość zadana 1

Zakres:

 0,000 Pro- [-999999.999 - 999999.999 Pro-
 cessCtrlU- cessCtrlUnit]
 nit*

Zastosowanie:

 Wartość zadana 1 jest wykorzystywana w trybie pętli zamkniętej do wprowadzania wartości zadanej używanej przez sterownik PID przetwornicy częstotliwości. Patrz opis parametr 20-20 *Funkcja dla sprzężenia zwrotnego*.

Uwaga

Wprowadzona tu wartość zadana jest dodawana do dowolnych aktywowanych wartości zadanych (patrz grupa 3-1*).

20-22 Wartość zadana 2

Zakres:

 0,000* [Ref_{MIN} - Ref_{MAX} JEDNOSTKA (z par.
 20-12)]

Zastosowanie:

 Wartość zadana 2 jest wykorzystywana w trybie pętli zamkniętej do wprowadzania wartości zadanej używanej przez sterownik PID przetwornicy częstotliwości. Patrz opis *Funkcji sprzężenia zwrotnego*, par. 20-20.

Uwaga

Wprowadzona tu wartość zadana jest dodawana do dowolnych aktywowanych wartości zadanych (patrz grupa par. 3-1*).

6

20-81 Regulacja PID standardowa/odwrócona

Opcja:

[0] * Normalne

Zastosowanie:
Standardowa [0] powoduje spadek częstotliwości wyjściowej przetwornicy, kiedy sprzężenie zwrotne jest większe od wartości zadanej. Jest to często wykorzystywane w przypadku sterowanego ciśnieniem wentylatora zasilającego oraz aplikacji pompy.

[1] Odwrotne

Odwrócona [1] powoduje wzrost częstotliwości wyjściowej przetwornicy, kiedy sprzężenie zwrotne jest większe od wartości zadanej. Jest to często wykorzystywane w aplikacjach chłodzących sterowanych temperaturą, np. w chłodniach kominowych.

20-93 Wzmocnienie proporcjonalne PID

Zakres:

0.50 N/A* [0.00 - 10.00 N/A]

Zastosowanie:

Wzmocnienie proporcjonalne wskazuje, ile razy błąd (różnica między sygnałem sprzężenia zwrotnego i nastawą) ma być wzmocniony.

Jeżeli (błąd x wzmocnienie) skoczy z wartością równą temu, co ustawiono w parametr 20-14 *Maximum Reference/Feedb.*, regulator typu PID spróbuje zmienić prędkość wyjściową na równą temu, co ustawiono w parametr 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*/parametr 4-14 *Ogranicz wys. prędk. silnika [Hz]*, lecz oczywiście w praktyce jest to ograniczone przez to ustawienie.

Zakres proporcjonalności (błąd powodujący zmianę wyjścia od 0-100%) może być wyliczone za pomocą następującego wzoru:

$$\left(\frac{1}{\text{Proporcjonalne wzmocnienie}} \right) \times (\text{Max Wartość zadana})$$

Uwaga

 Zawsze ustawiać żądaną wartość dla parametr 20-14 *Maximum Reference/Feedb.* przed ustawieniem wartości dla regulatora typu PID w grupie par. 20-9*.

20-94 Stała czasowa całkowania PID

Zakres:

20.00 s* [0.01 - 10000.00 s]

Zastosowanie:

Z biegiem czasu integrator zbiera wkłady do wyjścia z regulatora typu PID dopóty, dopóki jest odchylenie pomiędzy sygnałami Wartości zadanej i sprzężenia zwrotnego. Wkład jest proporcjonalny do wielkości odchylenia. Dzięki temu odchylenie (błąd) dąży do zera.
 Szybka reakcją na dowolne odchylenie uzyskuje się ustawiając czas całkowania na niską wartość. Ustawienie go zbyt nisko może powodować destabilizację sterowania.
 Ustawiana wartość jest czasem potrzebnym integratorowi na dodanie tego samego wkładu jako część proporcjonalna dla konkretnego odchylenia.
 If the value is set to 10,000, the controller will act as a pure proportional controller with a P-band based on the value set in par. 20-93, *Proporcjonalne wzmocnienie*. Gdy nie ma żadnego odchylenia, wyjście z regulatora proporcjonalnego wynosi 0.

22-21 Wykrywanie niskiej mocy

Opcja:

- [0] * Wyłączona
- [1] Załączona

Zastosowanie:

Jeśli wybrane zostanie Wł., należy wykonać uruchomienie wykrywania niskiej mocy, aby ustawić parametry w grupie 22-3*, w celu zapewnienia poprawnego działania!

22-22 Wykrywanie niskiej prędkości

Opcja:

- [0] * Wyłączona
- [1] Załączona

Zastosowanie:

Wybrać Włączone w celu wykrycia stanu, w którym silnik działa z prędkością ustawioną w parametr 4-11 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]* lub parametr 4-12 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]*.

22-23 Funkcja braku przepływu

Opcja:

- [0] * Wył.
- [1] Tryb uśpienia
- [2] Ostrzeżenie
- [3] Alarm

Zastosowanie:

Wspólne działanie funkcji wykrywania niskiej mocy i wykrywania niskiej prędkości (indywidualne działanie niemożliwe).

Komunikaty na ekranie lokalnego panelu sterowania (jeśli zamontowano) i/lub sygnał wychodzący przez przekaźnik lub wyjście cyfrowe.
 Przetwornica częstotliwości wyłącza się awaryjnie i silnik pozostaje zatrzymany do momentu wykonania resetu.

22-24 Opóźnienie braku przepływu

Zakres:

10 s* [1 - 600 s]

Zastosowanie:

Ustawić czas, aby stan niska moc/niska prędkość pozostały wykryte w celu aktywacji sygnału do wykonywania działań. Jeśli wykrycie zniknie przed zakończeniem odliczania zegara, zegar zostanie zresetowany.

22-26 Funkcja "suchobiegu" pompy

Opcja:

Zastosowanie:

Wykrywanie niskiej mocy musi być włączone (parametr 22-21 *Wykrywanie niskiej mocy*) i uruchomione (za pomocą albo par. 22-3*, *Dost. mocy przy braku przepływu* lub parametr 22-20 *Zestaw parametrów auto przy niskiej mocy*), aby wykorzystać funkcję wykrywania „suchobiegu” pompy.

[0] * Wył.

[1] Ostrzeżenie

Komunikaty na ekranie lokalnego panelu sterowania (jeśli zamontowano) i/lub sygnał wychodzący przez przełącznik lub wyjście cyfrowe.

[2] Alarm

Przetwornica częstotliwości wyłącza się awaryjnie i silnik pozostaje zatrzymany do momentu wykonania resetu.

22-40 Minimalny czas pracy

Zakres:

Zastosowanie:

10 s* [0 - 600 s]

Ustawić wymagany minimalny czas pracy dla silnika po poleceniu Start (wejście cyfrowe lub magistrala) przed wejściem w tryb uśpienia.

6

22-41 Minimalny czas uśpienia

Zakres:

Zastosowanie:

10 s* [0 - 600 s]

Ustawić wymagany minimalny czas pozostania w trybie uśpienia. Zostanie on nałożony na wszystkie ustawienia dotyczące czasu obudzenia.

22-42 Prędkość obudzenia [obr/min]

Zakres:

Zastosowanie:

0 RPM* [par. 4-11 - par. 4-13 RPM]

Do wykorzystania, jeśli parametr 0-02 *Jednostka prędkości silnika* został ustawiony na obr./min (parametr jest niewidoczny, kiedy jest on ustawiony na Hz). Do wykorzystania tylko jeśli parametr 1-00 *Tryb konfiguracyjny* jest ustawiony na „Pętlę otwartą”, a wartość zadana prędkości została zastosowana przez sterownik zewnętrzny.

Ustawić taką wartość zadaną prędkości, przy której można anulować tryb uśpienia.

22-60 Funkcja dla zerwanego pasa

Opcja:

Zastosowanie:

Wybiera działanie wykonywane przy wykryciu przypadku zerwanego pasa.

[0] * Wył.

[1] Ostrzeżenie

[2] Wyłączenie awaryjne

22-61 Moment obrotowy zerwanego pasa

Zakres:

Zastosowanie:

10 %* [0 - 100 %]

Ustawia moment obrotowy zerwanego pasa jako stosunek procentowy znamionowego momentu obrotowego silnika.

22-62 Opóźnienie zerwanego pasa

Zakres:

Zastosowanie:

10 s [0 - 600 s]

Ustawia czas aktywności stanu zerwanego pasa przed wykonaniem działania ustawionego w parametr 22-60 *Funkcja dla zerwanego pasa*.

22-75 Zabezpieczenie krótkiego cyklu

Opcja:

Zastosowanie:

[0] * Wyłączona

Zegar ustawiony w parametr 22-76 *Odstęp między rozruchami* jest wyłączony.

[1] Załączona

Zegar ustawiony w parametr 22-76 *Odstęp między rozruchami* jest wyłączony.

22-76 Odstęp między rozruchami

Zakres:

0 sek.* [0 – 3600 sek.]

Zastosowanie:

Ustawia minimalny czas wymagany między dwoma rozruchami. Każde zwykłe polecenie rozruchu (Start/Jog – praca manewrowa/Zatrzaśnięcie) zostanie zignorowane do momentu zakończenia odliczania czasu.

22-77 Minimalny czas pracy

Zakres:

0 sek.* [0 - par. 22-76]

Zastosowanie:

Ustawia wymagany czas jako minimalny czas pracy po zwykłym poleceniu Start (Start/Jog – praca manewrowa/Zatrzaśnięcie). Każde zwykłe polecenie rozruchu zostanie zignorowane do momentu zakończenia odliczania ustawionego czasu. Zegar rozpocznie odliczanie przy zwykłym poleceniu Start (Start/Jog – praca manewrowa/Zatrzaśnięcie).

Działanie zegara zostanie zastąpione przez polecenie (odwróconego) wybiegu silnika lub blokady zewnętrznej.



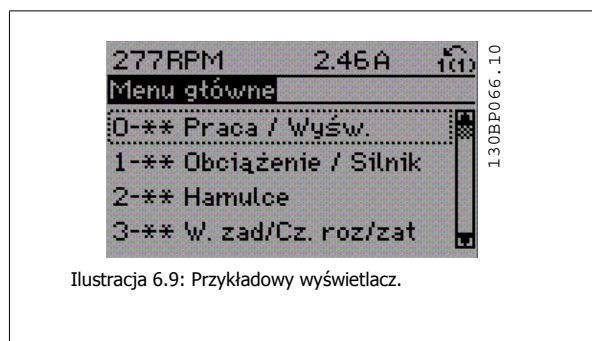
Uwaga

Nie działa w trybie kaskadowym.

6.1.5 Tryb głównego Menu

Dostęp do trybu głównego menu umożliwiają zarówno GLCP, jak i NLCP. Tryb głównego menu wybiera się naciskając przycisk [Main Menu]. Na rys. 6.2 ukazany jest odczyt wyświetlany na ekranie GLCP.

Linie od 2 do 5 na wyświetlaczu zawierają listę grup parametrów do wyboru za pomocą przycisków w górę i w dół.



Ilustracja 6.9: Przykładowy wyświetlacz.

Każdy parametr zawiera nazwę i numer, które pozostają niezmiennie niezależnie od trybu programowania. W trybie Menu Głównego parametry podzielone są na grupy. Pierwsza cyfra numeru parametru (od lewej) oznacza numer grupy parametrów.

W Głównym Menu można zmieniać wszystkie parametry. Konfiguracja urządzenia (parametr 1-00 *Tryb konfiguracyjny*) określi inne parametry dostępne do programowania. Na przykład wybranie Zamkniętej Pętli powoduje włączenie dodatkowych parametrów związanych z pracą zamkniętej pętli. Karty opcji dołączone do urządzenia włączają dodatkowe parametry związane z urządzeniem opcjonalnym.

6.1.6 Wybór parametrów

W trybie Główne Menu parametry podzielone są na grupy. Grupę parametrów wybiera się za pomocą przycisków nawigacyjnych.

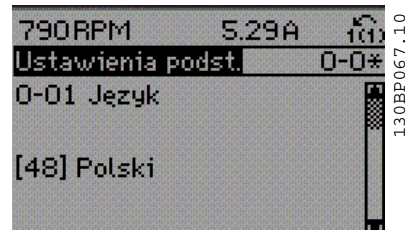
Dostępne są następujące grupy parametrów:

Nr grupy	Grupa parametrów:
0	Praca/Wyświetlacz
1	Obciążenie/Silnik
2	Hamulce
3	Wartości zadane/Rozpędzanie/zatrzymanie
4	Ograniczenia/Ostrzeżenia
5	Wejście/Wyjście cyfrowe
6	Wejście/Wyjście analogowe
8	Kom. i opcje
9	Profibus
10	Magistrala komunikacyjna CAN
11	LonWorks
13	Sterownik zdarzeń
14	Funkcje specjalne
15	Informacje o przetwornicy częstotliwości
16	Odczyty danych
18	Odczyty danych 2
20	Pętla zamknięta przetwornicy
21	Zew. pętla zamknięta
22	Funkcje aplikacyjne
23	Funkcje zależne czasowo
24	Tryb pożarowy
25	Sterownik kaskadowy
26	Opcja MCB 109 wejścia/wyjścia analogowego

Tabela 6.3: Grupy parametrów.

Po wybraniu grupy parametrów należy wybrać dany parametr za pomocą przycisków nawigacyjnych.

Sekcja środkowa wyświetlacza GLCP pokazuje numer i nazwę parametru oraz wartość wybranego parametru.



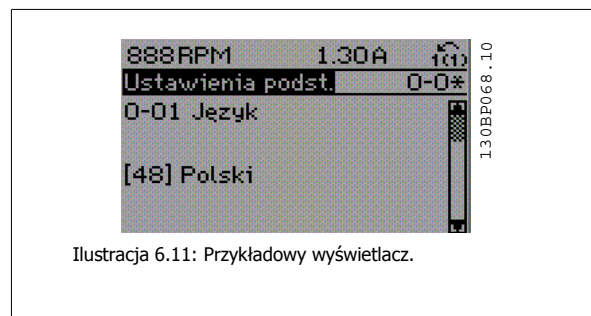
Ilustracja 6.10: Przykładowy wyświetlacz.

6.1.7 Zmiana danych

1. Nacisnąć przycisk [Quick Menu] lub [Main Menu].
2. Znaleźć parametry do edycji za pomocą przycisków [▲] i [▼].
3. Nacisnąć przycisk [OK].
4. Znaleźć parametry do edycji za pomocą przycisków [▲] i [▼].
5. Nacisnąć przycisk [OK].
6. Za pomocą przycisków [▲] i [▼] wybrać odpowiednie ustawienie parametrów. Lub użyć klawiszy , aby zmieniać cyfry w obrębie numeru. Kursor pokazuje cyfrę wybraną do zmiany. Klawisz [▲] służy do zwiększenia wartości, zaś klawisz [▼] służy do jej zmniejszenia.
7. Nacisnąć przycisk [Cancel], aby odrzucić zmianę lub nacisnąć [OK], aby zatwierdzić zmianę i wprowadzić nowe ustawienie.

6.1.8 Zmiana wartości tekstowej

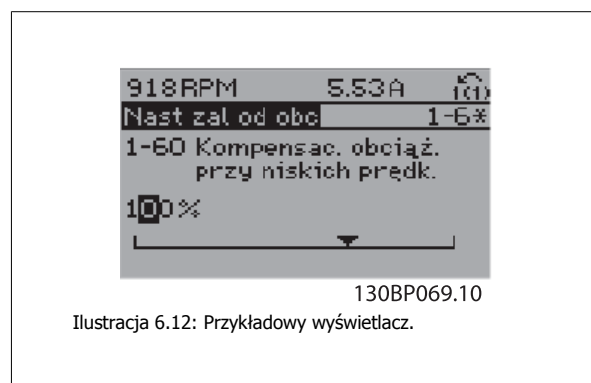
Jeśli wybrany parametr jest wartością tekstową, jego wartość można zmienić za pomocą przycisków nawigacyjnych w górę/w dół. Przycisk „w górę” zwiększa wartość, a przycisk „w dół” zmniejsza wartość. Ustawić kursor na wartości, która ma zostać zapisana i nacisnąć [OK].



Ilustracja 6.11: Przykładowy wyświetlacz.

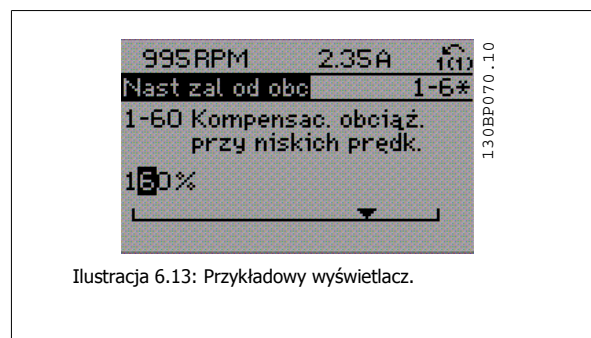
6.1.9 Zmiana wartości grupy danych liczbowych

Jeśli wybrany parametr reprezentuje liczbową wartość danych, należy zmienić wybraną wartość danych za pomocą przycisków nawigacyjnych <> oraz przycisków nawigacyjnych w górę/w dół. Aby przesuwać kursor w poziomie, użyć przycisków nawigacyjnych <>.



Ilustracja 6.12: Przykładowy wyświetlacz.

Wartość danych zmienia się za pomocą przycisków nawigacyjnych w górę/w dół. Przycisk „w górę” zwiększa wartość danych, a przycisk „w dół” zmniejsza wartość danych. Ustawić kursor na wartości, która ma zostać zapisana i nacisnąć [OK].



Ilustracja 6.13: Przykładowy wyświetlacz.

6.1.10 Zmiana wartości danych, krok po kroku

Niektóre parametry mogą być zmieniane krokowo (wg listy wartości) i w sposób ciągły. Dotyczy to parametr 1-20 *Moc silnika [kW]*, parametr 1-22 *Napięcie silnika* i parametr 1-23 *Częstotliwość silnika*.

Parametry są zmieniane jako grupa liczbowych wartości danych i jako liczbowe wartości danych w sposób ciągły.

6.1.11 Odczyt i programowanie Parametrów indeksowanych

Parametry są indeksowane, gdy są umieszczane na stosie.

parametr 15-30 *Rej. alarm: Kod błędu* do parametr 15-32 *Rej. alarm: Czas* zawierają dziennik błędów, który można odczytać. Aby przewinąć dziennik wartości, wybrać parametr, nacisnąć [OK] i użyć przycisków nawigacyjnych w górę/w dół.

Użyć parametr 3-10 *Programowana wart. zadana* jak na przykładzie:

Wybrać parametr, nacisnąć [OK] i użyć przycisków nawigacyjnych w górę/w dół do przewijania wartości indeksowanych. Aby zmienić wartość parametru, wybrać wartość indeksowaną i nacisnąć [OK]. Zmienić wartość za pomocą przycisków w górę/w dół. Nacisnąć [OK], aby zatwierdzić nowe ustawienie. Nacisnąć [Cancel], aby porzucić. Nacisnąć [Back], aby wyjść z parametru.

6.2 Listy parametrów

6.2.1 Struktura głównego menu

Parametry dla przetwornicy częstotliwości są poszerowane w różne grupy, aby ułatwić wybór odpowiednich parametrów dla optymalnego działania przetwornicy częstotliwości.

Ogromną większość zastosowań można zaprogramować przy użyciu przycisku Szybkiego menu i wybraniu parametrów w Konfiguracji skróconej oraz Zestawach parametrów funkcji.

Opisy i domyślne ustawienia parametrów można znaleźć w sekcji Lista parametrów na końcu niniejszej dokumentacji.

6

0-xx Praca/Wyświetlacz	10-xx Magistrala komunikacyjna CAN
1-xx Obciążenie/Silnik	11-xx LonWorks
2-xx Hamulce	13-xx Logiczny sterownik zdarzeń
3-xx Wartość zadana / Rozpędzenie/zatrzymanie	14-xx Funkcje specjalne
4-xx Ograniczenia/Ostrzeżenia	15-xx Informacje na temat FC
5-xx Wej./wyj. cyfrowe	16-xx Odczyty danych
6-xx Wej./Wyj. analogowe	18-xx Informacje i odczyty danych
8-xx Komunikacja i opcje	20-xx Pętla zamknięta FC
9-xx Profibus	21-xx Zewnętrz. pętla zamknięta
	22-xx Funkcje aplikacji
	23-xx Funkcje zależne czasowo
	24-xx Funkcje aplikacji 2
	25-xx Sterownik kaskadowy
	26-xx Opcja MCB109 wejścia/wyjścia analogowego

6.2.2 0-**-** Praca i wyświetlacz

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
0-0* Ustawienia podst.						
0-01	Język	[0] English	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-02	Jednostka prędkości silnika	[1] Hz	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
0-03	Ustawienia regionalne	[0] Międzynarodowy	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
0-04	Stan pracy przy zał. zasilania	[0] Wzniesienie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-05	Jednostka lokalnego trybu	[0] Jako jednostka prędkości silnika	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
0-1* Działania konfig.						
0-10	Aktywny zestaw par	[1] Zestaw par. 1	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-11	Edytowany zestaw parametrów	[9] Aktywny zestaw par.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-12	Ten zestaw parametrów połącz. Z	[0] Nie połączony	All set-ups	FALSE	-	Uint8
0-13	Odczyt: Połączone zest. parametrów	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
0-14	Odczyt: Cechy Zestawów parametrów / Kanalu	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
0-2* Wyświetlacz LCP						
0-20	Pozycja 1.1 wyświetlacza	1602	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-21	Pozycja 1.2 wyświetlacza	1614	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-22	Pozycja 1.3 wyświetlacza	1610	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-23	Drużga linia wyświetlacza	1613	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-24	Trzecia linia wyświetlacza	1502	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-25	Moje menu osobiste	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	Uint16
0-3* Odczyt def.użytyLCP						
0-30	Jednostka odczytu definiowanego przez użytkownika	[1] %	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-31	Wartość min. odczytu definiowanego przez użytkownika	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Int32
0-32	Wartość maks. odczytu definiowanego przez użytkownika	100.00 CustomReadoutUnit	All set-ups	TRUE	-2	Int32
0-37	Tekst 1 wyświetlacza	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	VisStr[25]
0-38	Tekst 2 wyświetlacza	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	VisStr[25]
0-39	Tekst 3 wyświetlacza	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	VisStr[25]
0-4* Klawiatura LCP						
0-40	Przycisk [Hand on] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-41	Przycisk [Off] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-42	Przycisk [Auto on] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-43	Przycisk [Reset] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-44	Przycisk [Off/Reset] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-45	Przyc. [Drive Bypass] na LCP	[1] Aktywnae	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-5* Kopiuj/Zapisz						
0-50	Kopiowanie LCP	[0] Kopiowanie nieaktyw	All set-ups	FALSE	-	Uint8
0-51	Kopiowanie zestawów parametrów	[0] Brak kopiowania	All set-ups	FALSE	-	Uint8

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
0-6* Hasło						
0-60	Hasło dla Głównego Menu	100 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint16
0-61	Dostęp do Głównego Menu bez hasła	[0] Pełny dostęp	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-65	Hasło do osobistego menu	200 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint16
0-66	Dostęp do osobistego Menu bez Hasła	[0] Pełny dostęp	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-7* Ustawienia zegara						
0-70	Ustaw datę i czas	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	TimeOfDay
0-71	Format daty	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-72	Format czasu	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-74	DST/czas letni	[0] Wyl.	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-76	Początek DST/czasu letniego	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	TimeOfDay
0-77	Koniec DST/czasu letniego	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	TimeOfDay
0-79	Błąd zegara	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-81	Dni robocze	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-82	Dodatkowe dni robocze	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	TimeOfDay
0-83	Dodatkowe dni wolne od pracy	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	TimeOfDay
0-89	Odczyt daty i czasu	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[25]

6.2.3 1-**- Obciążenie / Silnik

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
1-0* Ustawienia ogólne						
1-00	Tryb konfiguracyjny	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-03	Charakterystyka momentu	[3] Autooptimal.energ VT	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-2* Dane silnika						
1-20	Moc silnika [kW]	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	1	Uint32
1-21	Moc silnika [HP]	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
1-22	Napięcie silnika	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint16
1-23	Częstotliwość silnika	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint16
1-24	Prąd silnika	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
1-25	Znamionowa prędkość silnika	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	67	Uint16
1-28	Kontrola obrotów silnika	[0] Wył.	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-29	Auto. dopasowanie do silnika (AMA)	[0] Wyłączone	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-3* Zaaw. dane siln.						
1-30	Rezystancja stojana (Rs)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-31	Rezyst. wirnika (Rr)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-35	Reaktancja główna (Xh)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-36	Rezystancja strat w żelazie (Rfe)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-3	Uint32
1-39	Biegurny silnika	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint8
1-5* Nast niez od obc						
1-50	Strumień przy zerowej prędk.	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
1-51	Min prąd przy norm strum mag	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
1-52	Min prąd przy norm strum mag	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-6* Nast zal od obc						
1-60	Kompensac. obciąż. przy niskich prędk.	100 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
1-61	Kompensac. obciąż. przy wys prędk.	100 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
1-62	Kompensacja poślizgu	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
1-63	Stała czasowa kompensacji poślizgu	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
1-64	Tłumienie rezonansu	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
1-65	Stała czasowa tłumienia rezonansu	5 ms	All set-ups	TRUE	-3	Uint8
1-7* Regulacja startu						
1-71	Opóźnienie startu	0.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-73	Start w locie	[0] Wyłączona	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-8* Regulacja stopu						
1-80	Funkcja przy stopie	[0] Wybieg silnika	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-81	Prędk. min. funkcji przy Stop [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
1-82	Min. prędk. dla funkc. przy	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-86	Trip Speed Low [RPM]	0 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
1-87	Trip Speed Low [Hz]	0.0 Hz	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-9* Temp. silnika						
1-90	Zabezp. termiczne silnika	[4] ETR 1 wył. samocz.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-91	Wentylator zewn. silnika	[0] Nie	All set-ups	TRUE	-	Uint16
1-93	Źródło termistor	[0] Brak	All set-ups	TRUE	-	Uint8

6.2.4 2-**-** Hamulce

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
2-0* Hamulec DC						
2-00	Prąd trzymania/podgrzania DC	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
2-01	Prąd hamulca DC	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
2-02	Czas hamowania DC	10.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
2-03	Pręđ. dla załącz. hamow. DC [obr./min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
2-04	Pręđ. dla załączenia hamow. DC [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
2-1* Funkcja ener. ham.						
2-10	Funkcja hamowania	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-11	Rezystor hamulca (om)	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
2-12	Limit mocy hamowania (kW)	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint32
2-13	Kontrola mocy hamowania	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-15	Kontrola hamul	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-16	Maks. prąd hamulca AC	100.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Uint32
2-17	Kontrola przepięć	[2] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8

6.2.5 3-**-** Wartość zadana / Czas rozpędzenia / zatrzymania

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
3-0* Ogr. wart. zad						
3-02	Minimalna wartość zadana	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
3-03	Maks. wartość zadana	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
3-04	Funkcja wartości zadanej	null	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-1* Wartości zadane						
3-10	Programowana wart. zadana	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
3-11	Prędkość przy pracy przerywanej [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	UInt16
3-13	Pochodzenie wart. Zadanej	[0] Podt. wg Hand/Auto	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-14	Programowana względna wart. zadana	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int32
3-15	Wart. zadana źródło 1	[1] Wej. analogowe 53	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-16	Wart. zadana źródło 2	[20] Potencjometr. cyfr.	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-17	Wart. zadana źródło 3	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-19	Prędkość przy pracy przer. [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	UInt16
3-4* Czas rozp/zatr 1						
3-41	Czas rozpędzania 1	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-42	Czas zatrzymania 1	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-5* Czas rozp/zatr 2						
3-51	Czas rozpędzania 2	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-52	Czas zatrzymania 2	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-8* Inne cz. rozp/zatr						
3-80	Czas rozp./zatr. dla pracy Jog	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-81	Czas szybkiego rozpędz./zatrzym.	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-9* Potencjometr cyfr.						
3-90	Wielkość kroku	0.10 %	All set-ups	TRUE	-2	UInt16
3-91	Czas rozpędz. /zatrzym.	1.00 s	All set-ups	TRUE	-2	UInt32
3-92	Przywrócenie zasilania	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	UInt8
3-93	Ograniczenie maksymalne	100 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
3-94	Ograniczenie minimalne	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
3-95	opóźnienie rozpędzania/zatrzymania	1.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	TimD

6.2.6 4-**-Ograniczenia / Ostrzeżenia

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
4-1* Ogr. silnika						
4-10	Kierunek obrotów silnika	[2] Oba kierunki	All set-ups	FALSE	-	Uint8
4-11	Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-12	Ogranicz. nis. prędk. silnika [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-13	Ogranicz. wys. prędk. silnika [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-14	Ogranicz. wys. prędk. silnika [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-16	Ogranicz momentu w trybie silnikow.	110.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-17	Ogranicz momentu w trybie generat.	100.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-18	Ogr. prądu	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint32
4-19	Maks. częstotliwość wyżs.	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
4-5* Ostrzeżenia reg.						
4-50	Ostrzeżenie o małym prądzie	0.00 A	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
4-51	Ostrzeżenie o dużym prądzie	ImaxVLT (P1637)	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
4-52	Ostrzeżenie o małej prędkości	0 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-53	Ostrzeżenie o dużej prędkości	outputSpeedHighLimit (P413)	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-54	Ostrzeżenie niska wartość zadana	-999999,999 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-55	Ostrzeżenie wysoka wartość zadana	999999,999 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-56	Ostrzeżenie o niskim sprzęż. zwr.	-999999,999 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-57	Ostrzeżenie o wys. sprzęż. zwr.	999999,999 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-58	Funkcja braku fazy silnika	[1] Zatrzacone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
4-6* Prędkość zabr.						
4-60	Prędkości zabronione od: [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-61	Obejście częstot. zabronionej od [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-62	Prędkości zabronione do: [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-63	Obejście częstot. zabronionej do [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-64	Półautomatyczne ustawienie obejścia	[0] Wyl.	All set-ups	FALSE	-	Uint8

6.2.7 5-**-We / wy cyfrowe

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
5-0* Tryb wej/wy cyfr						
5-00	Tryb wejść / wyjść cyfr.	[0] PNP - Aktywny przy 24V	All set-ups	FALSE	-	Uint8
5-01	Zadisk 27. Tryb	[0] Wejście	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-02	Zadisk 29. Tryb	[0] Wejście	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-1* Wejścia cyfrowe						
5-10	Zadisk 18 - wej. cyfrowe	[8] Start	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-11	Zadisk 19 - wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-12	Zadisk 27 - wej. cyfrowe	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-13	Zadisk 29 - wej. cyfrowe	[14] Praca manew - jog	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-14	Zadisk 32 - wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-15	Zadisk 33 - wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-16	Zadisk X30/2. Wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-17	Zadisk X30/3. Wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-18	Zadisk X30/4. Wej. cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-3* Wyjścia cyfrowe						
5-30	Zadisk 27. Wyjście cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-31	Zadisk 29. Wyjście cyfrowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-32	Wyj. cyfr. zadisku X30/6 (MCB 101)	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-33	Wyj. cyfr. zadisku X30/7 (MCB 101)	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-4* Przekazniki						
5-40	Przekaznik, funkcja	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-41	Przekaznik, Opóźnienie załącz.	0.01 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
5-42	Przekaznik, Opóźnienie wyłącz.	0.01 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
5-5* Wej. impulsowe						
5-50	Zadisk 29. niska częstotliwość	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-51	Zadisk 29. wysoka częstotliw.	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-52	Zadisk 29 niska.wart.zad./sprzęż.zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-53	Zadisk 29. wys.wart.zad./sprzęż.zwrot.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-54	Zadisk 29 stała czasu filtru impuls.	100 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uint16
5-55	Zadisk 33. niska częstotliwość	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-56	Zadisk 33. wysoka częstotliw.	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-57	Zadisk 33 niska.wart.zad./sprzęż.zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-58	Zadisk 33. wys.wart.zad./sprzęż.zwrot.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-59	Zadisk 33 stała czasu filtru impuls.	100 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uint16

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
5-6* Wyj. impulsowe						
5-60	Zacisk 27 zmienne wyj. impulsowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-62	Maks. częst. zmiennej wyj. imp. #27	5000 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-63	Zacisk 29 zmienne wyj. impulsowe	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-65	Maks. częst. zmiennej wyj. imp. #29	5000 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-66	Zac. X30/6. Zmien. wyj.	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
5-68	Maks. częst. wyj.	5000 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-9* Magist. ster.						
5-90	Cyfr. przełącznik ster.	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
5-93	Zmn. wyj. imp. #27, Ster. Mag.	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
5-94	Wyj. impuls. #27.	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
5-95	Zmn. wyj. imp. #29, Ster. mag.	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
5-96	Wyj. impuls. #29.	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
5-97	Zmn. wyj. imp. #X30/6. Ster. mag.	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
5-98	Wyj. impuls. #X30/6. Programowanie Timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16

6.2.8 6-**- Wejście / Wyjście analogowe

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
6-0* Tryb we/wy analog						
6-00	Czas time-out Live zero	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint8
6-01	Funkcja time-out Live zero	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-02	Funkcja time-out Live zero trybu poz.	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-1* Wej. analog. 53						
6-10	Zacisk 53. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-11	Zacisk 53. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-12	Zacisk 53. Dolna skala prądu	4.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-13	Zacisk 53. Górna skala prądu	20.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-14	Zacisk 53. Dolna skala zad./sprz. zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-15	Zacisk 53. Górna skala zad./sprz. zwr.	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-16	Zacisk 53. Stała czasowa filtru	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
6-17	Zacisk 53. Live Zero	[1] Złączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-2* Wej. analog. 54						
6-20	Zacisk 54. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-21	Zacisk 54. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-22	Zacisk 54. Dolna skala prądu	4.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-23	Zacisk 54. Górna skala prądu	20.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-24	Zacisk 54. Niska skala zad./sprz. zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-25	Zacisk 54. Górna skala zad./sprz. zwr.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-26	Zacisk 54. Stała czasowa filtru	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
6-27	Zacisk 54. Live Zero	[1] Złączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-3* Wej. analog. X30/11						
6-30	Zacisk X30/11. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-31	Zacisk X30/11. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-34	Zac. X30/11. Dln skala wart.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-35	Zac. X30/11. Grn skala wart.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-36	Zacisk X30/11. Stała czasowa filtru	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
6-37	Zacisk X30/11. Live Zero	[1] Złączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-4* Wej. analog. X30/12						
6-40	Zacisk X30/12. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-41	Zacisk X30/12. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-44	Zac. X30/12. Dln skala wart.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-45	Zacisk Zac. X30/12. Grn skala wart.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-46	Zacisk X30/12. Stała czasowa filtra	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
6-47	Zacisk X30/12. Live Zero	[1] Złączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
6-5* Wyj. analog. 42						
6-50	Zacisk 42. Wyjście	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-51	Zacisk 42. Dolna skala wyjścia	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-52	Zacisk 42. Górna skala wyjścia	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-53	Zacisk 42. Wyj. sterowania magistralą	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
6-54	Zacisk 42. Wyj. programowania timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
6-6* Wyj. analog. X30/8						
6-60	Zacisk X30/8. Wyjście	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-61	Zacisk X30/8. Min. skalowanie	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-62	Zacisk X30/8. Maks. skalowanie	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-63	Zacisk X30/8 Wyj. sterowania magistralą	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
6-64	Zacisk X30/8 Wyj. nastawy timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16

6.2.9 8-** Komunikacja i opcje

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
8-0* Ustawienia ogólne						
8-01	Rodzaj sterowania	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-02	Źródło sterowania	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-03	Czas time-out sterowania	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-1	Uint32
8-04	Funkcja time-out sterowania	[0] Wyłączone	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-05	Funkcja po time-out	[1] Setup powrotu	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-06	Kasowanie time-out sterowania	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-07	Aktywacja diagnostyki	[0] Wyłączony	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
8-1* Ustawienia regulacji						
8-10	Profil sterowania	[0] Profil FC	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-13	Konfigurowalne słowo statusu	[1] Prof. fabr, domyśl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-3* Ust. portu FC						
8-30	Protokół	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-31	Adres magistrali	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	Uint8
8-32	Szybkość transmisji	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-33	Parzystą parzystość / Bity stopu	null	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-35	Minimalne opóźn. Odpowiedzi	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-3	Uint16
8-36	Maks. opóźn. odpow.	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-3	Uint16
8-37	Maks. opóźn. między znakami	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-5	Uint16
8-4* Nast. MC prot.						
8-40	Wybór komunikatu	[1] Telegram stand. 1	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
8-5* Wej. binarne/Mag.						
8-50	Wybór kontroli wybiegu	[3] Logiczne LUB (OR)	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-52	Wybór hamowania DC	[3] Logiczne LUB (OR)	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-53	Wybór startu	[3] Logiczne LUB (OR)	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-54	Wybór zmiany kierunku obr.	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-55	Wybór zestawu parametrów	[3] Logiczne LUB (OR)	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-56	Wybór programowanej wart. zadanej	[3] Logiczne LUB (OR)	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-7* BACnet						
8-70	Przykład urzadz. BACnet	1 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint32
8-72	Maks. master MS/TP	127 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint8
8-73	Maks. ramki info MS/TP	1 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint16
8-74	"Wykon. uruch."	[0] Send at power-up	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-75	Hasło inicjaliz.	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	VisStr[20]
8-8* Diagnostyka portu FC						
8-80	Inwentaryzacja komunikatów magistrali	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
8-81	Inwentaryzacja błędów magistrali	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
8-82	Inwentaryzacja komunikatów slave	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
8-83	Inwentaryzacja błędów slave	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
8-89	Diagnostics Count	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint32
8-9* Jog z magistr.						
8-90	Prędk. Jog 1 z magistrali	100 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
8-91	Prędk. Jog 2 z magistrali	200 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
8-94	Sprzęż.zwr.magistr1	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	N2
8-95	Sprzęż.zwr.magistr2	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	N2
8-96	Sprzęż.zwr.magistr3	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	N2

6.2.10 9-** Profibus

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
9-00	Wart. zad.	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-07	Wartość aktualna	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-15	Konfiguracja zapisu PCD	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
9-16	Konfiguracja odczytu PCD	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
9-18	Adres węzła	126 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint8
9-22	Wybór telegramu	[108] PPO 8	1 set-up	TRUE	-	Uint8
9-23	Parametry dla sygnałów	0	All set-ups	TRUE	-	Uint16
9-27	Edycja parametru	[1] Aktywne	2 set-ups	FALSE	-	Uint16
9-28	Regulacja procesu	[1] Aktywacja cykli mast	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
9-44	Licznik komunikatów o błędach	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-45	kod błędu	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-47	Nr błędu	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-52	Licznik sytuacji awaryjnych	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-53	Słowo ostrzeżenia Profibus	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	V2
9-63	Aktualna prędk. transm.	[255] Nie znalazłszybk trans	All set-ups	TRUE	-	Uint8
9-64	Identyfikacja urządzenia	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
9-65	Numer profilu	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	OctStr[2]
9-67	Słowo sterujące 1	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	V2
9-68	Słowo statusu 1	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	V2
9-71	Zapis wartości danych Profibus	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
9-72	ProfibusResetPrzetwCzęst	[0] Brak działania	1 set-up	FALSE	-	Uint8
9-80	Zdefiniowane parametry (1)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-81	Zdefiniowane parametry (2)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-82	Zdefiniowane parametry (3)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-83	Zdefiniowane parametry (4)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-84	Zdefiniowane parametry (5)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-90	Zmienione parametry (1)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-91	Zmienione parametry (2)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-92	Zmienione parametry (3)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-93	Zmienione parametry (4)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
9-94	Zmienione parametry (5)	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16

6.2.11 10-** Mag. Kom. CAN

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
10-0* Ustawienia wspólne						
10-00	Magistrala CAN	null	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
10-01	Wybór szybkości transmisji	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
10-02	MAC ID	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
10-05	Odczyt: Licznika błędów nadawania	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
10-06	Odczyt: Licznika błędów odbioru	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
10-07	Odczyt: Licznika wyłączeń magistrali	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
10-1* DeviceNet						
10-10	Wybór typu danych procesu	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
10-11	Zapis konfiguracji danych procesu	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
10-12	Odczyt konfiguracji danych procesu	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
10-13	Parametr ostrzeżenia	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
10-14	Wartość zadana magistrali	[0] Wyłączone	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
10-15	Kontrola magistrali	[0] Wyłączone	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
10-2* Filtry COS						
10-20	COS filtr 1	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-21	COS filtr 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-22	COS filtr 3	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-23	COS filtr 4	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-3* Dostęp do par.						
10-30	Tablica indeksowa	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
10-31	Wartości zapisanych danych	[0] Wyt.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
10-32	Weryfikacja DeviceNet	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
10-33	Zawsze zapamięta	[0] Wyłączone	1 set-up	TRUE	-	Uint8
10-34	Kod produktu DeviceNet	120 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint16
10-39	Parametry F DeviceNet	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32

6.2.12 11-* LonWorks

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
11-0*	LonWorks ID					
11-00	Neuron ID	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	OctStr[6]
11-1*	Funkcje LON					
11-10	Profil przetwornicy częstotliwości	[0] Profil VSD	All set-ups	TRUE	-	Uint8
11-15	Słowo ostrzeżenia LON	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
11-17	Wersja XIF	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[5]
11-18	Wersja LonWorks	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[5]
11-2*	Dostęp do param. LON					
11-21	Wartości zapisanych danych	[0] Wyt.	All set-ups	TRUE	-	Uint8

6.2.13 13-** Logiczny sterownik zdarzeń

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
13-0* Nastawy SLC						
13-00	Sterownik SL - tryb pracy	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-01	Początek zdarzenia	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-02	Koniec zdarzenia	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-03	Kasuj SLC	[0] Nie kasować SLC	All set-ups	TRUE	-	Uint8
13-1* Komparatory						
13-10	Argument komparatora	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-11	Operator komparatora	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-12	Wartość komparatora	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
13-2* Zegary						
13-20	Sterownik SL - zegar	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-3	TimD
13-4* Reguły logiczne						
13-40	Reguła logiczna - argument 1	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-41	Reguła logiczna - funkcja 1	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-42	Reguła logiczna - argument 2	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-43	Reguła logiczna - funkcja 2	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-44	Reguła logiczna - argument 3	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-5* Stany						
13-51	Sterownik SL - zdarzenie	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-52	Sterownik SL - funkcja	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8

6.2.14 14-* * Funkcje specjalne

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
14-00* Przeł. inwertera						
14-00	Schemat kluczowania	[0] 60 AVM	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-01	Częstotliwość kluczowania	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-03	Przemodulowanie	[1] Załączone	All set-ups	FALSE	-	Uint8
14-04	Losowe PWM	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-1* Zasilanie zał/wył						
14-10	Awaria zasilania	[0] Brak funkcji	All set-ups	FALSE	-	Uint8
14-11	Napięcie zasilania przy błędzie zasilania	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
14-12	Funkcja przy niezrówn. zasilania	[0] Wył samocz.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-2* Funkcje Reset						
14-20	Tryb resetowania	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-21	Czas auto. ponown. zał.	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
14-22	Tryb pracy	[0] Praca normalna	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-23	Ustawienie kodu typu	null	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
14-25	Opóźn. wył. samocz. przy ogr. mom.	60 s	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-26	Opóź. wyłacz. przy błęd.	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-28	Ustawienia fabryczne	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-29	Kod serwisowy	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
14-3* Reg. ogr. prądu						
14-30	Regulator ogranicz.prądu: wzmoc. prop.	100 %	All set-ups	FALSE	0	Uint16
14-31	Regulator ogranicz.prądu: czas całkow.	0.020 s	All set-ups	FALSE	-3	Uint16
14-4* Optymaliz.energii						
14-40	VT poziom	66 %	All set-ups	FALSE	0	Uint8
14-41	Minimalne Magnesowanie AEO	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-42	Minimalna częstotliwość AEO	10 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-43	Cost silnika	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
14-5* Środowisko						
14-50	Filtr RFI	[1] Załączone	1 set-up	FALSE	-	Uint8
14-52	Sterowanie Wentylatora	[0] Auto	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-53	Monitoring wentylatora	[1] Ostrzeżenie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-6* Automatykne obniżenie						
14-60	Funkcja przy nadmiernej temperaturze	[0] Wyłączenie awaryjne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-61	Funkcja przy przec. inwert.	[0] Wyłączenie awaryjne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-62	Obniżenie prądu przy przeciąż. inwert.	95 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16

6.2.15 15-** Informacje na temat FC

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
15-0* Dane eksploatac.						
15-00	Godziny pracy	0 h	All set-ups	FALSE	74	Uint32
15-01	Godziny pracy	0 h	All set-ups	FALSE	74	Uint32
15-02	Licznik kWh	0 kWh	All set-ups	FALSE	75	Uint32
15-03	Załączenia zasilania	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-04	Przekroczenie temp.	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-05	Przebieg w DC	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-06	Kasowanie licznika kWh	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	Uint8
15-07	Kasowanie licznika godzin pracy	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	Uint8
15-08	Ilość startów	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-1* Ust.rejestr.danych						
15-10	Źródło rejestrowania	0	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
15-11	Częstotliwość rejestrowania	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-3	TimD
15-12	Zdarzenie wywołujące	[0] Fałsz	1 set-up	TRUE	-	Uint8
15-13	Tryb rejestrowania	[0] Zawsze rejestruj	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
15-14	Probi przed wywołaniem	50 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
15-2* Dziennik pracy						
15-20	Dziennik pracy: zdarzenie	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
15-21	Dziennik pracy: wartość	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-22	Dziennik pracy: czas	0 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uint32
15-23	Rejstr pracy: Data i czas	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	TimeOfDay
15-3* Rej. alar.						
15-30	Rej. alarm: Kod błędu	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
15-31	Rej. alarm: Wart.	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
15-32	Rej. alarm: Czas	0 s	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-33	Rej. alarm: Data i czas	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	TimeOfDay
15-4* Identyfikac.napędu						
15-40	Typ FC	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Sekcja mocy	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Napięcie	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Wersja oprogramowania	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Zamówieniowy kod specyfikacji typu	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Aktualny kod specyfikacji typu	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[40]
15-46	Nr katalogowy VLT	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Nr zamówieniowy karty mocy	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[8]
15-48	Nr ID LCP	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-49	Karta sterująca ID SW	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-50	Karta mocy ID SW	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-51	Nr seryjny VLT	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[10]
15-53	Nr seryjny karty mocy	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[19]

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
15-6* Identyfikacja opcji						
15-60	Opcja zamontowany	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[30]
15-61	Opcja wersja oprogramowania	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-62	Opcja nr zamówienia	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[8]
15-63	Opcja nr serwisy	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Opcja w gnieździe A	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Wersja SW opcji gniazda A	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Opcja w gnieździe B	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Wersja SW opcji gniazda B	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-74	Opcja w gnieździe C0	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Wersja SW opcji gniazda C0	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Opcja w gnieździe C1	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Wersja SW opcji gniazda C1	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Info. o parametrach						
15-92	Parametry zdefiniowane	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-93	Parametry zmienione	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-98	Drive Identification	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[40]
15-99	Metadane parametrów	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16

6.2.16 16-**-** Odczyty danych

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
16-0* Status ogólny						
16-00	Słowo sterujące	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-01	Wart. zadana [jednostka]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-02	Wartość zadana %	0.0 %	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-03	Słowo statusowe	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-05	Rzeczywista wart. główna [%]	0.00 %	All set-ups	FALSE	-2	N2
16-09	Odczyt definiowany przez użytkownika	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups	FALSE	-2	Int32
16-1* Status silnika						
16-10	Moc [kW]	0.00 kW	All set-ups	FALSE	1	Int32
16-11	Moc [hp]	0.00 hp	All set-ups	FALSE	-2	Int32
16-12	Napięcie silnika	0.0 V	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
16-13	Częstotliwość	0.0 Hz	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
16-14	Prąd silnika	0.00 A	All set-ups	FALSE	-2	Int32
16-15	Częstotliwość [%]	0.00 %	All set-ups	FALSE	-2	N2
16-16	Moment obrotowy [Nm]	0.0 Nm	All set-ups	FALSE	-1	Int32
16-17	Prędkość [obr/min]	0 RPM	All set-ups	FALSE	67	Int32
16-18	Stan termiczny silnika	0 %	All set-ups	FALSE	0	Int8
16-22	Moment obrotowy [%]	0 %	All set-ups	FALSE	0	Int16
16-3* Status napędu						
16-30	Nap w obw pośr DC	0 V	All set-ups	FALSE	0	Uint16
16-32	Energia hamow./s	0.000 kW	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-33	Energia hamow. /2 min.	0.000 kW	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-34	Temp radiatora	0 °C	All set-ups	FALSE	100	Uint8
16-35	Stan termiczny inwertera	0 %	All set-ups	FALSE	0	Uint8
16-36	Znamienny prąd przetwornicy	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
16-37	Max prąd przetwornicy	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
16-38	Stan regulatora SL	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
16-39	Temp. karty sterowania.	0 °C	All set-ups	FALSE	100	Uint8
16-40	Zapełniony bufor rejestracji	[0] Nie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
16-5* Wart zad i sprz zw						
16-50	Zewnętrz. wartość zadana	0.0 N/A	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-52	Sprężenie zwrotne [jednostka]	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-53	Wart. zadana potencjometru cyfr.	0.00 N/A	All set-ups	FALSE	-2	Int16
16-54	Sprężenie zwrotne 1 [jednostka]	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-55	Sprężenie zwrotne 2 [jednostka]	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-56	Sprężenie zwrotne 3 [jednostka]	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-58	PID Output [%]	0.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Int16

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
16-6* Wejścia & wyjścia						
16-60	Wejście cyfrowe	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt16
16-61	Zacisk 53. Nastawa przełącznika	[0] Prąd	All set-ups	FALSE	-	UInt8
16-62	Wejście analogowe 53	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-63	Zacisk 54. Nastawa przełącznika	[0] Prąd	All set-ups	FALSE	-	UInt8
16-64	Wejście analogowe 54	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-65	Wvj. analogowe 42 [mA]	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
16-66	Wyjście cyfrowe [bin]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
16-67	Wej. impuls.nr29 [Hz]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-68	Wej. impuls.nr33 [Hz]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-69	Zacisk 27. Częstot. wyjścia impuls. [Hz]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-70	Zacisk 29. Częstot. wyjścia impuls. [Hz]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-71	Wyjście przekątnikowe [bin]	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
16-72	Licznik A	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
16-73	Licznik B	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
16-75	Wej. anala. X30/X30/11	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-76	Wej. anala. X30/ X30/12	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-77	Wyjście analogowe X30/8 [mA]	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
16-8* Mag. kom i port FC						
16-80	1 CTW magistrali komunik.	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-82	1 REF magistrali komunik.	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	N2
16-84	STW opcji komunikacji	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-85	1 CTW portu FC	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-86	1 REF portu FC	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	N2
16-9* Odczyty diagnostyki						
16-90	Słowo alarmowe	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-91	Słowo alarmowe 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-92	Słowo ostrzeżenia	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-93	Słowo ostrzeżenia 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-94	Zewnątrz. słowo statusowe	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-95	Zewnątrz. Słowo statusu 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32
16-96	Słowo konserwacyjne	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	UInt32

6.2.17 18- ** Informacje i odczyty danych

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
18-0* Dziennik obsługi						
18-00	Rejestr konserwacji: Pozycja	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
18-01	Rejestr konserwacji: Działanie	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
18-02	Rejestr konserwacji: Czas	0 s	All set-ups	FALSE	0	Uint32
18-03	Rejestr konserwacji: Data i czas	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	TimeOfDay
18-1* Dziennik trybu póź.						
18-10	Rejestr trybu póź.: Zdarzenie	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
18-11	Rejestr trybu póź.: Czas	0 s	All set-ups	FALSE	0	Uint32
18-12	Rejestr trybu póź.: Data i godzina	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	TimeOfDay
18-3* Wejścia i Wyjścia						
18-30	Wejście analogowe X42/1	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
18-31	Wejście analogowe X42/3	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
18-32	Wejście analogowe X42/5	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
18-33	Wyj. analog. X42/7 [V]	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
18-34	Wyj. analog. X42/9 [V]	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
18-35	Wyj. analog. X42/11 [V]	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16

6.2.18 20-* Pełna zamknięta FC

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
20-0* Sprzężenie zwrotne						
20-00	Sprzężenie zwrotne 1 pierwotne	[2] Wejście analog. 54	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-01	Sprzężenie zwrotne 1 konwersja	[0] Liniowa	All set-ups	FALSE	-	Uint8
20-02	Sprzężenie zwrotne 1 jednostka przed konwersją	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-03	Sprzężenie zwrotne 2 pierwotne	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-04	Sprzężenie zwrotne 2 konwersja	[0] Liniowa	All set-ups	FALSE	-	Uint8
20-05	Sprzężenie zwrotne 2 jednostka przed konwersją	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-06	Sprzężenie zwrotne 3 pierwotne	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-07	Sprzężenie zwrotne 3 konwersja	[0] Liniowa	All set-ups	FALSE	-	Uint8
20-08	Sprzężenie zwrotne 3 jednostka przed konwersją	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-12	Jednostka wartości zadanej/sprzężenia	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-13	Minimum Reference/Feedb.	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
20-14	Maximum Reference/Feedb.	100.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
20-2* Wartość zadana i sprzężenie zwrotne						
20-20	Funkcja dla sprzężenia zwrotnego	[3] Minimum	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-21	Wartość zadana 1	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
20-22	Wartość zadana 2	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
20-23	Wartość zadana 3	0.000 ProcessCtrlUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
20-3* Zaaw.wart.zad.konwertora						
20-30	Substancja chłodząca	[0] R22	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-31	Subst. chłodząca definiowana przez użytkownika A1	10.0000 N/A	All set-ups	TRUE	-4	Uint32
20-32	Subst. chłodząca definiowana przez użytkownika A2	-2250.00 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Int32
20-33	Subst. chłodząca definiowana przez użytkownika A3	250.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Uint32
20-7* Auto dostrojenie PID						
20-70	Rodzaj pełni zamkniętej	[0] Auto	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
20-71	Tryb dostraj.	[0] Normalna	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
20-72	Zew.zmiana PID	0.10 N/A	2 set-ups	TRUE	-2	Uint16
20-73	Min. poziom sprzęż.zwr.	-999999.000 ProcessCtrlUnit	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
20-74	Maks.poziom sprzęż.zwr.	999999.000 ProcessCtrlUnit	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
20-79	Auto dost. PID	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-8* Ustawienia podst. PID						
20-81	Regulacja PID standardowa/odwrócona	[0] Normalne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-82	Prędkość rozruchu PID [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
20-83	Częstotliwość rozruchu PID [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
20-84	Na referencyjnej szerokości pasma	5 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
20-9* Regulator PID						
20-91	PID Anti Windup	[1] Załączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
20-93	Wzmocnienie proporcjonalne PID	0.50 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
20-94	Stała czasowa całkowania PID	20.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
20-95	Stała czasowa różniczkowania PID	0.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
20-96	Ogranicz. wzmocn. różniczk. PID	5.0 N/A	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

6.2.19 21-**-Zew. pętla zamknięta

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
21-0* Zewnetrz. Auto dost.PID						
21-00	Rodzaj pętli zamkniętej	[0] Auto	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
21-01	Tryb dostaj.	[0] Normalna	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
21-02	Zew.zmiana PID	0.10 N/A	2 set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-03	Min. poziom sprzeż.zwr.	-99999.000 N/A	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
21-04	Maks.poziom sprzeż.zwr.	99999.000 N/A	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
21-09	Auto dost.PID	[0] Wyłączony	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-1* Zewnetrz. wart. zad./sprz.zwr. Cl 1						
21-10	Zewnetrz. Zewnetrz. jednostka wart. zad./sprz.zwr. 1	[1] %	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-11	Zewnetrz. Min. Wart.zad 1	0.000 ExtPID1Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-12	Zewnetrz. Maks. Wart.zad. 1	100.000 ExtPID1Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-13	Zewnetrz. Wart. zadana źródło 1	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-14	Zewnetrz. Sprzężenie zwrotne 1 źródło	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-15	Zewnetrz. Wartość zadana 1	0.000 ExtPID1Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-17	Zewnetrz. Wartość zadana 1 [jednostka]	0.000 ExtPID1Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-18	Zewnetrz. Sprzężenie zwrotne 1 [jednostka]	0.000 ExtPID1Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-19	Zewnetrz. Zewnetrz. wyjście 1 [%]	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int32
21-2* Zewnetrz. Cl 1 PID						
21-20	Zewnetrz. Regulacja PID standardowa/odwrócona 1	[0] Normalne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-21	Zewnetrz. Proporcjonalne wzmocnienie 1	0.01 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-22	Zewnetrz. czas całkowania 1	10000.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
21-23	Zewnetrz. czas różniczk. 1	0.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-24	Zewnetrz. ogranicz. wzmocn. układu różniczk. 1	5.0 N/A	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
21-3* Zewnetrz. wart. zad./sprz.zwr. Cl 2						
21-30	Zewnetrz. Zewnetrz. jednostka wart. zad./sprz.zwr. 2	[1] %	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-31	Zewnetrz. Min. Wart.zad 2	0.000 ExtPID2Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-32	Zewnetrz. Maks. Wart.zad. 2	100.000 ExtPID2Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-33	Zewnetrz. Wart. zadana źródło 2	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-34	Zewnetrz. Sprzężenie zwrotne 2 źródło	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-35	Zewnetrz. Wartość zadana 2	0.000 ExtPID2Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-37	Zewnetrz. Wartość zadana 2 [jednostka]	0.000 ExtPID2Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-38	Zewnetrz. Sprzężenie zwrotne 2 [jednostka]	0.000 ExtPID2Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-39	Zewnetrz. Zewnetrz. wyjście 2 [%]	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int32
21-4* Zewnetrz. Cl 2 PID						
21-40	Zewnetrz. Regulacja PID standardowa/odwrócona 2	[0] Normalne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-41	Zewnetrz. proporcjonalne wzmocnienie 2	0.01 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-42	Zewnetrz. czas całkowania 2	10000.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
21-43	Zewnetrz. czas różniczk. 2	0.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-44	Zewnetrz. ogranicz. wzmocn. układu różniczk. 2	5.0 N/A	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
21-5* Zewnętrz. wart. zad./sprz. zwr. CL 3						
21-50	Zewnętrz. jednostka wart. zad./sprz. zwr. 3	[1] %	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-51	Zewnętrz. Min. Wart.zad 3	0.000 ExtPID3Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-52	Zewnętrz. Maks. Wart.zad. 3	100.000 ExtPID3Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-53	Zewnętrz. wart. zadana źródło 3	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-54	Zewnętrz. Sprzężenie zwrotne 3 źródło	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-55	Zewnętrz. wartość zadana 3	0.000 ExtPID3Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-57	Zewnętrz. wartość zadana 3 [jednostka]	0.000 ExtPID3Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-58	Zewnętrz. Sprzężenie zwrotne 3 [jednostka]	0.000 ExtPID3Unit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
21-59	Zewnętrz. Zewnętrz. wyjście 3 [%]	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int32
21-6* Zewnętrz. CL 3 PID						
21-60	Zewnętrz. Regulacja PID standardowa/odwrotna 3	[0] Normalne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
21-61	Zewnętrz. proporcjonalne wzmocnienie 3	0.01 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-62	Zewnętrz. czas całkowania 3	10000.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
21-63	Zewnętrz. czas różniczk. 3	0.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
21-64	Zewnętrz. ogranicz. wzmocn. układu różniczk. 3	5.0 N/A	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

6.2.20 22-* Funkcje aplikacji

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
22-0*	Inne					
22-00	Opóźnienie blokady zewnętrznej	0 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-2*	Wykrycie braku przepływu					
22-20	Zestaw parametrów auto przy niskiej mocy	[0] Wyl.	All set-ups	FALSE	-	Uint8
22-21	Wykrywanie niskiej mocy	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-22	Wykrywanie niskiej prędkości	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-23	Funkcja braku przepływu	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-24	Opóźnienie braku przepływu	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-26	Funkcja "suchobiegu" pompy	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-27	Opóźnienie "suchobiegu" pompy	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-3*	Dost. mocy przy braku przepływu					
22-30	Moc przy braku przepływu	0.00 kW	All set-ups	TRUE	1	Uint32
22-31	Współczynnik korekcji mocy	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-32	Niska prędkość [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
22-33	Niska prędkość [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
22-34	Moc przy niskiej prędkości [kW]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	1	Uint32
22-35	Moc przy niskiej prędkości [HP]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
22-36	Wysoka prędkość [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
22-37	Wysoka prędkość [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
22-38	Moc przy wysokiej prędkości [kW]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	1	Uint32
22-39	Moc przy wysokiej prędkości [HP]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
22-4*	Tryb uśpienia					
22-40	Minimalny czas pracy	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-41	Minimalny czas uśpienia	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-42	Prędkość obudzenia [obr/min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
22-43	Prędkość obudzenia [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
22-44	Różnica wart.zad./sprz.zwr. prędkości obudzenia	10 %	All set-ups	TRUE	0	Int8
22-45	Wartość zadana doładowania	0 %	All set-ups	TRUE	0	Int8
22-46	Maksymalny czas doładowania	60 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-5*	Funkcja skrajny charakterystyki					
22-50	Funkcja "end of curve"	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-51	Opóźnienie "end of curve"	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-6*	Wykrywanie zerwanego pasa					
22-60	Funkcja dla zerwanego pasa	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-61	Moment obrotowy zerwanego pasa	10 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
22-62	Opóźnienie zerwanego pasa	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-7*	Zabezpieczenie krótkiego cyklu					
22-75	Zabezpieczenie krótkiego cyklu	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-76	Odstęp między rozruchami	start_to_start_min_on_time (P2277)	All set-ups	TRUE	0	Uint16
22-77	Minimalny czas pracy	0 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
22-8* Flow Compensation						
22-80	Kompensacja przepływu	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-81	Kwadratowo- liniowe przybliżenie krzywej	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
22-82	Obliczenie punktu pracy	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
22-83	Prędkość przy braku przepływu [obr./min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
22-84	Prędkość przy braku przepływu [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
22-85	Prędkość przy wyznaczonym punkcie [obr./min]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
22-86	Prędkość przy wyznaczonym punkcie [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
22-87	Cisnienie przy prędkości braku przepływu	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
22-88	Cisnienie przy prędkości znamionowej	999999.999 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
22-89	Przepływ przy wyznaczonym punkcie	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
22-90	Przepływ przy prędkości znamionowej	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32

6.2.21 23-**-** Funkcje zależne czasowo

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwersji	Typ
23-0* Działania zaplanowane						
23-00	Czas ON	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	TimeOfDay- WoDate UInt8
23-01	Działanie ON	[0] Wyłączone	2 set-ups	TRUE	-	TimeOfDay- WoDate UInt8
23-02	Czas OFF	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	TimeOfDay- WoDate UInt8
23-03	Działanie OFF	[0] Wyłączone	2 set-ups	TRUE	-	TimeOfDay- WoDate UInt8
23-04	Występowanie	[0] Wszystkie dni	2 set-ups	TRUE	-	TimeOfDay- WoDate UInt8
23-1* Obsługa						
23-10	Pozycja konserwacji	[1] Podpory silnika	1 set-up	TRUE	-	UInt8
23-11	Działanie konserwacyjne	[1] Smarowanie	1 set-up	TRUE	-	UInt8
23-12	Podstawa czasowa konserwacji	[0] Wyłączony	1 set-up	TRUE	-	UInt8
23-13	Odstęp czasu konserwacji	1 h	1 set-up	TRUE	74	UInt32
23-14	Data i czas konserwacji	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	TimeOfDay
23-1* Kasowanie obsługi						
23-15	Kasowanie słowa konserwacyjnego	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	UInt8
23-16	Tekst obsługi	0 N/A	1 set-up	TRUE	0	VisStr[20]
23-5* Rejestr energii						
23-50	Rozdzielczość dziennika energii	[5] Ostatnie 24 godziny	2 set-ups	TRUE	-	UInt8
23-51	Początek okresu	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	TimeOfDay
23-53	Rejestr energii	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	UInt32
23-54	Kasowanie dziennika energii	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	UInt8
23-6* Trendy						
23-60	Zmienna trendu	[0] Moc [kW]	2 set-ups	TRUE	-	UInt8
23-61	Dane binarne ciągłe	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	UInt32
23-62	Dane binarne zsynchronizowane	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	UInt32
23-63	Zsynchronizowany początek okresu	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	TimeOfDay
23-64	Zsynchronizowany koniec okresu	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	TimeOfDay
23-65	Minimalna wartość binarna	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	UInt8
23-66	Kasowanie danych binarnych ciągłych	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	UInt8
23-67	Kasowanie danych binarnych zsynchronizowanych	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	UInt8
23-8* Licznik okresu spłaty						
23-80	Współczynnik wartości zadanej mocy	100 %	2 set-ups	TRUE	0	UInt8
23-81	Koszt energii	1.00 N/A	2 set-ups	TRUE	-2	UInt32
23-82	Inwestycja	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	UInt32
23-83	Oszczędność energii	0 kWh	All set-ups	TRUE	75	Int32
23-84	Oszczędność kosztów	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32

6.2.22 24-* * Funkcje aplikacji 2

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
24-0*	Fire Mode					
24-00	Funkcja trybu poż.	[0] Wyłączony	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
24-01	Fire Mode Configuration	[0] Pętla otwarta	All set-ups	TRUE	-	Uint8
24-02	Fire Mode Unit	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
24-03	Fire Mode Min Reference	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
24-04	Fire Mode Max Reference	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
24-05	Programowana wartość zadana trybu poż.	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
24-06	Źródło wart. zadanej trybu poż.	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
24-07	Fire Mode Feedback Source	[0] Brak funkcji	All set-ups	TRUE	-	Uint8
24-09	Obsługa alarmu trybu poż.	[1] Wył.alarmowe dla alarmów krytycznych	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
24-1*	Drive Bypass					
24-10	Funkcja Obejścia	[0] Wyłączony	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
24-11	Obejście opóźnienia czasu	0 s	2 set-ups	TRUE	0	Uint16

6.2.23 25-* Sterownik kaskadowy

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
25-0* Ustawienia systemowe						
25-00	Regulator kaskady	[0] Wyłączona	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
25-02	Rozruch silnika	[0] Direct on Line	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
25-04	Przełączanie pompy	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-05	Stała pompa główna	[1] Tak	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
25-06	Liczba pomp	2 N/A	2 set-ups	FALSE	0	Uint8
25-2* Ustawienia szerokości pasma						
25-20	Szerokość pasma dostawienia	10 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-21	Szerokość pasma sterowania ręcznego	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-22	Stała Szerokość pasma prędkości	casco_staging_bandwidth (P2520)	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-23	Opóźnienie dostawienia SBW	15 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
25-24	Opóźnienie odstawienia SBW	15 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
25-25	Czas OBW	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
25-26	Odstawienie przy braku przepływu	[0] Wyłączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-27	Funkcja dostawienia	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-28	Czas funkcji dostawienia	15 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
25-29	Funkcja odstawienia	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-30	Czas funkcji odstawienia	15 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
25-4* Ustawienia dostawienia						
25-40	Opóźnienie zatrzymania	10.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
25-41	Opóźnienie rozpedzania	2.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
25-42	Próg dostawienia	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-43	Próg odstawienia	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-44	Prędkość dostawienia [obr/min]	0 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
25-45	Prędkość dostawienia [Hz]	0.0 Hz	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
25-46	Prędkość odstawienia [obr/min]	0 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
25-47	Prędkość odstawienia [Hz]	0.0 Hz	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
25-5* Ustawienia rotacji						
25-50	Rotacja pomp głównych	[0] Wyl.	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-51	Zdarzenie rotacji	[0] Zewnętrzne	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-52	Odstęp czasu rotacji	24 h	All set-ups	TRUE	74	Uint16
25-53	Wartość timera rotacji	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[7]
25-54	Zdefiniowany czas rotacji	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	TimeOfDay-
25-55	Rotacja, jeśli obciążenie < 50%	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	WoDate
25-56	Tryb dostawienia przy rotacji	[0] Wolny	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-58	Praca z opóźnieniem następczej pompy	0.1 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
25-59	Praca z opóźnieniem zasilania	0.5 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer- sji	Typ
25-8* Status						
25-80	Status kaskady	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[25]
25-81	Status pompy	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[25]
25-82	Pompa główna	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
25-83	Status przełącznika	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	VisStr[4]
25-84	Czas załączenia pompy	0 h	All set-ups	TRUE	74	Uint32
25-85	Czas załączenia przełącznika	0 h	All set-ups	TRUE	74	Uint32
25-86	Kasowanie liczników przełącznika	[0] Nie kasuj	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-9* Obsługa						
25-90	Blokada pompy	[0] Wyłączone	All set-ups	TRUE	-	Uint8
25-91	Rotacja ręczna	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8

6.2.24 26-** Opcja MCB 109 wejścia/wyjścia analogowego

Nr par.	Opis parametru	Wartość domyślna (SR = powiązane z rozmiarem)	4 zestawy parametrów	Zmiana podczas pracy	Wskaźnik konwer sji	Typ
26-0* Tryb we/wy analog						
26-00	Zadisk X42/1 Tryb	[1] Napięcie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-01	Zadisk X42/3 Tryb	[1] Napięcie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-02	Zadisk X42/5 Tryb	[1] Napięcie	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-1* Wejście analogowe X42/1						
26-10	Zadisk X42/1. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-11	Zadisk X42/1. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-14	Zadisk X42/1 Dolna skala zad./sprz. zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-15	Zadisk X42/1 Górna skala zad./sprz. zwr.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-16	Zadisk X42/1. Stała czasowa filtra	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
26-17	Zadisk X42/1 Live Zero	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-2* Wejście analogowe X42/3						
26-20	Zadisk X42/3. Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-21	Zadisk X42/3. Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-24	Zadisk X42/3 Dolna skala zad./sprz. zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-25	Zadisk X42/3 Górna skala zad./sprz. zwr.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-26	Zadisk X42/3. Stała czasowa filtra	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
26-27	Zadisk X42/3 Live Zero	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-3* Wejście analogowe X42/5						
26-30	Zadisk X42/5 Dolna skala napięcia	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-31	Zadisk X42/5 Górna skala napięcia	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-34	Zadisk X42/5 Dolna skala zad./sprz. zwr.	0.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-35	Zadisk X42/5 Górna skala zad./sprz. zwr.	100.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
26-36	Zadisk X42/5 Stała czasowa filtra	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
26-37	Zadisk X42/5 Live Zero	[1] Załączona	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-4* Wyjście analogowe X42/7						
26-40	Zadisk X42/7. Wyjście	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-41	Zadisk X42/7 Min. skalowanie	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-42	Zadisk X42/7 Maks. skalowanie	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-43	Zadisk X42/7 Wyj. sterowania magistralą	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
26-44	Zadisk X42/7 Wyj. programowania timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
26-5* Wyjście analogowe X42/9						
26-50	Zadisk X42/9. Wyjście	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-51	Zadisk X42/9 Min. skalowanie	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-52	Zadisk X42/9 Maks. skalowanie	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-53	Zadisk X42/9 Wyj. sterowania magistralą	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
26-54	Zadisk X42/9 Wyj. nastawy timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
26-6* Wyjście analogowe X42/11						
26-60	Zadisk X42/11. Wyjście	[0] Brak działania	All set-ups	TRUE	-	Uint8
26-61	Zadisk X42/11 Min. skalowanie	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-62	Zadisk X42/11 Maks. skalowanie	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
26-63	Zadisk X42/11 Wyj. sterowania magistralą	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
26-64	Zadisk X42/11 Wyj. nastawy timeout	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16

7 Ogólne warunki techniczne

Zasilanie sieciowe (L1, L2, L3):

Napięcie zasilania	380-480 V \pm 10%
Napięcie zasilania	525-690 V \pm 10%
Częstotliwość zasilania	50/60 Hz
Maks. tymczasowa asymetria między fazami zasilania	3,0 % napięcia znamionowego zasilania
Rzeczywisty współczynnik mocy (λ)	\geq 0,9 znamionowy przy obciążeniu znamionowym
Współczynnik przesunięcia fazowego ($\cos\phi$) bliski jedności	(> 0,98)
Przełączanie na wejściu zasilania L1, L2, L3 (załączanie zasilania)	maks. jednokrotnie/2 min.
Środowisko zgodne z EN60664-1	kategoria przepięć III / stopień zanieczyszczenia 2

Urządzenie można stosować w obwodzie zdolnym dostarczać nie więcej niż 100,000 amperów symetrycznej wartości skutecznej RMS, maksymalnie 480/690 V.

Wyjście silnika (U, V, W):

Napięcie wyjściowe	0 -100% napięcia zasilania
Częstotliwość wyjściowa	0 - 800* Hz
Przełączanie na wyjściu	Nieograniczone
Czasy rozpędzania/zatrzymania	1- 3600 sek.

* Zależy od napięcia i mocy

Charakterystyki momentu:

Moment rozruchowy (moment stały)	maks. 110% przez 1 min.*
Moment rozruchowy	maks. 135% do 0,5 s*
Moment przeciążenia (moment stały)	maks. 110% przez 1 min.*

*Procent dotyczy znamionowego momentu przetwornicy częstotliwości VLT AQUA.

Długość i przekrój poprzeczny kabli:

Maks. długość kabla silnika, ekranowanego/zbrojonego	Przetwornica VLT AQUA: 150 m
Maks. długość kabla silnika, nieekranowanego/niezbrojonego	Przetwornica VLT AQUA: 300 m
Maks. przekrój poprzeczny do silnika, zasilania, podziału obciążenia i hamulca *	
Maksymalny przekrój poprzeczny zacisków sterowania, przewód sztywny	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Maksymalny przekrój poprzeczny zacisków sterowania, przewód elastyczny	1 mm ² /18 AWG
Maksymalny przekrój poprzeczny zacisków sterowania, przewód z rdzeniem zamkniętym	0,5 mm ² /20 AWG
Minimalny przekrój poprzeczny zacisków sterowania	0,25 mm ²

* Więcej informacji na ten temat znajduje się w tabelach z danymi dotyczącymi zasilania!

Wejścia cyfrowe:

Programowalne wejścia cyfrowe	4 (6)
Numer zacisku	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33,
Logika	PNP lub NPN
Poziom napięcia	0 - 24 V DC
Poziom napięcia, logiczne „0” PNP	< 5 V DC
Poziom napięcia, logiczne „1” PNP	> 10 V DC
Poziom napięcia, logiczne „0” NPN	> 19 V DC
Poziom napięcia, logiczne „1” NPN	< 14 V DC
Napięcie maksymalne na wejściu	28 V DC
Rezystancja wejściowa, R _i	ok. 4 k

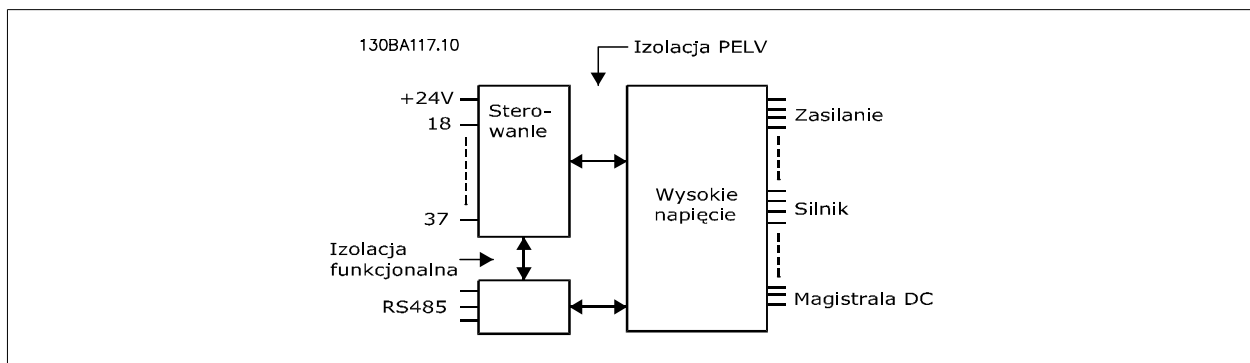
Wszystkie wejścia cyfrowe są galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia.

1) Zaciski 27 i 29 można zaprogramować również jako wyjścia.

Wejścia analogowe:

Liczba wejść analogowych	2
Numer zacisku	53, 54
Tryby	Napięcie lub prąd
Wybór trybu	Przełącznik S201 i przełącznik S202
Tryb napięcia	Przełącznik S201/przełącznik S202 = WYŁ. (U)
Poziom napięcia	: 0 do + 10 V (skalowane)
Rezystancja wejściowa, R_i	ok. 10 k Ω
Napięcie maks.	\pm 20 V
Tryb prądu	Przełącznik S201/przełącznik S202 = ZAŁ. (I)
Poziom prądu	0/4 do 20 mA (skalowany)
Rezystancja wejściowa, R_i	ok. 200 Ω
Prąd maks.	30 mA
Rozdzielczość dla wejść analogowych	10 bit (znak +)
Dokładność wejść analogowych	Maks. błąd 0,5% w pełnej skali
Szerokość pasma	: 200 Hz

Wejścia analogowe są galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia.



Wejścia impulsowe:

Programowalne wejścia impulsowe	2
Numer zacisku impulsowego	29, 33
Maks. częstotliwość na zaciskach 29, 33	110 kHz (przeciwsobnie)
Maks. częstotliwość na zaciskach 29, 33	5 kHz (otwarty kolektor)
Częstotliwość min. na zacisku 29, 33	4 Hz
Poziom napięcia	patrz rozdział dot. wejścia cyfrowego
Napięcie maksymalne na wejściu	28 V DC
Rezystancja wejściowa, R_i	około 4 k Ω
Dokładność wejścia impulsowego (0,1 - 1 kHz)	Maks. błąd: 0,1% w pełnej skali

Wyjście analogowe:

Liczba programowalnych wyjść analogowych	1
Numer zacisku	42
Zakres prądu przy wyjściu analogowym	0/4 - 20 mA
Obciążenie maks. rezystora do masy przy wyjściu analogowym	500 Ω
Dokładność na wyjściu analogowym	Maks. błąd: 0,8% pełnej skali
Rozdzielczość na wyjściu analogowym	8 bitów

Wyjście analogowe jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia.

Karta sterująca, komunikacja szeregową RS-485:

Numer zacisku	68 (P,TX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)
Numer zacisku 61	Masa dla zacisków 68 i 69

Obwód komunikacji szeregową RS-485 jest funkcjonalnie oddzielony od pozostałych obwodów centralnych i galwanicznie izolowany od napięcia zasilania (PELV).

Wyjście cyfrowe:

Programowalne wyjścia cyfrowe/impulsowe	2
Numer zacisku	27, 29 ¹⁾
Poziom napięcia przy wyjściu cyfrowym/częstotliwościowym	0 - 24 V
Maks. prąd wyjściowy (ujście lub źródło)	40 mA
Maks. obciążenie przy wyjściu częstotliwościowym	1 kΩ
Maks. obciążenie pojemnościowe przy wyjściu częstotliwości	10 nF
Minimalna częstotliwość wyjściowa przy wyjściu częstotliwościowym	0 Hz
Maksymalna częstotliwość wyjściowa przy wyjściu częstotliwościowym	32 kHz
Dokładność wyjścia częstotliwościowego	Maks. błąd: 0,1 % w pełnej skali
Rozdzielczość wyjść częstotliwościowych	12 bitów

1) Zaciski 27 i 29 można zaprogramować również jako wejścia.

Wyjście cyfrowe jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia.

Karta sterująca, wyjście 24 V DC:

Numer zacisku	12, 13
Obciążenie maks.	: 200 mA

Zasilanie 24 V DC jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV), lecz posiada ten sam potencjał, co wejścia i wyjścia analogowe i cyfrowe.

Wyjścia przekaźnikowe:

Programowalne wyjścia przekaźnikowe	2
-------------------------------------	---

Przełącznik 01 Numer zacisku 1-3 (rozwiernie), 1-2 (zwiernie)

Maks. obciążenie zacisku (AC-1)¹⁾ na 1-3 (rozwierny), 1-2 (zwierny) (Obciążenie oporowe) 240 V AC, 2 A

Maks. obciążenie zacisku (AC-15)¹⁾ (Obciążenie indukcyjne przy cosφ 0,4) 240 V AC, 0,2 A

Maks. obciążenie zacisku (DC-1)¹⁾ na 1-2 (zwierny), 1-3 (rozwierny) (Obciążenie oporowe) 60 V DC, 1A

Maks. obciążenie zacisku (DC-13)¹⁾ (Obciążenie indukcyjne) 24 V DC, 0,1 A

Przełącznik 02 Numer zacisku 4-6 (rozwiernie), 4-5 (zwiernie)

Maks. obciążenie zacisku (AC-1)¹⁾ na 4-5 (zwierny)(Obciążenie oporowe)²⁾³⁾ 400 V AC, 2 A

Maks. obciążenie zacisku (AC-15)¹⁾ na 4-5 (zwierny) (Obciążenie indukcyjne przy cosφ 0,4) 240 V AC, 0,2 A

Maks. obciążenie zacisku (DC-1)¹⁾ na 4-5 (zwierny) (Obciążenie oporowe) 80 V DC, 2 A

Maks. obciążenie zacisku (DC-13)¹⁾ na 4-5 (zwierny) (Obciążenie indukcyjne) 24 V DC, 0,1 A

Maks. obciążenie zacisku (AC-1)¹⁾ na 4-6 (rozwierny) (Obciążenie oporowe) 240 V AC, 2 A

Maks. obciążenie zacisku (AC-15)¹⁾ na 4-6 (rozwierny) (Obciążenie indukcyjne przy cosφ 0,4) 240 V AC, 0,2A

Maks. obciążenie zacisku (DC-1)¹⁾ na 4-6 (rozwierny) (Obciążenie oporowe) 50 V DC, 2 A

Maks. obciążenie zacisku (DC-13)¹⁾ na 4-6 (rozwierny) (Obciążenie oporowe) 24 V DC, 0,1 A

Obciążenie min. zacisku na 1-3 (rozwierny), 1-2 (zwierny), 4-6 (rozwierny), 4-5 (zwierny) 24 V DC 10 mA, 24 V AC 20 mA

Środowisko zgodne z EN 60664-1 kategoria przepięć III/stopień zanieczyszczenia 2

1) IEC 60947 część 4 i 5

Styki przekaźnikowe są galwanicznie izolowane od reszty obwodu przez wzmocnioną izolację (PELV).

2) Kategoria przepięcia II

3) Zastosowania UL 300 V AC 2A

Karta sterująca, wyjście 10 V DC:

Numer zacisku	50
Napięcie wyjściowe	10,5 V ±0,5 V
Obciążenie maks.	25 mA

Zasilanie 10 V DC jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia.

Charakterystyki sterowania:

Rozdzielczość częstotliwości wyjściowej przy 0 - 1000 Hz : +/- 0.003 Hz

Czas reakcji systemu (zaciski 18, 19, 27, 29, 32, 33) : ≤ 2 ms

Zakres regulacji prędkości (pętla otwarta) 1:100 prędkości synchronicznej

Dokładność prędkości (pętla otwarta) 30 - 4000 obr./min.: Maksymalny błąd ±8 obr./min.

Wszystkie charakterystyki sterowania opierają się na 4-biegunowym silniku asynchronicznym



Otoczenie:

Obudowa, rozmiar ramy D i E	IP 00, IP 21, IP 54
Obudowa, rozmiar ramy F	IP 21, IP 54
Test drgań	0,7 g
Wilgotność względna	5% - 95% (IEC 721-3-3; Klasa 3K3 (niekondensująca) podczas pracy
Środowisko agresywne (IEC 721-3-3), bez pokrycia	klasa 3C2
Środowisko agresywne (IEC 721-3-3), z pokryciem	klasa 3C3
Metoda testowania zgodnie z IEC 60068-2-43 H2S (10 dni)	
Temperatura otoczenia (w trybie przełączania 60 AVM)	
- z obniżaniem wartości znamionowych	maks. 55 ° C ¹⁾
- z pełną mocą wyjściową, typowe silniki EFF2	maks. 50 ° C ¹⁾
- przy pełnym ciągłym prądzie wyjściowym prz.cz.	maks. 45 ° C ¹⁾

¹⁾ Więcej informacji na temat obniżania wartości znamionowych – patrz Zalecenia projektowe, rozdział na temat warunków specjalnych.

Minimalna temperatura otoczenia podczas pracy przemysłowej	0 °C
Minimalna temperatura otoczenia przy zredukowanej wydajności	- 10 °C
Temperatura podczas magazynowania/transportu	-25 - +65/70 °C
Maksymalna wysokość nad poziomem morza bez obniżania parametrów znamionowych	1000 m
Maksymalna wysokość nad poziomem morza przy obniżaniu parametrów znamionowych	3000 m

Patrz rozdział dotyczący specjalnych warunków obniżania wartości znamionowej przy dużej wysokości nad poziomem morza

Normy kompatybilności elektromagnetycznej (EMC), Emisja	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
Normy kompatybilności elektromagnetycznej (EMC), Odporność	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Patrz rozdział dotyczący specjalnych warunków!

Wydajność karty sterującej:

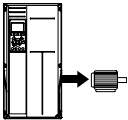
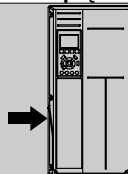
Odstęp skanowania	: 5 ms
Karta sterująca, komunikacja szeregową USB:	
Standard USB	1.1 (Pełna prędkość)
Wtyczka USB	Wtyczka „urządzenia” USB typ B



Połączenie z komputerem PC zostało wykonane za pomocą standardowego kabla USB host/urządzenie. Złącze USB jest galwanicznie izolowane od napięcia zasilania (PELV) i innych zacisków wysokiego napięcia. Połączenie USB **nie** jest izolowane galwanicznie przed uziemieniem ochronnym. Jako połączenia do złącza USB na przetwornicy częstotliwości VLT AQUA należy używać izolowanego laptopa/komputera PC lub izolowanego kabla USB/przetwornika.

Zabezpieczenia i funkcje:

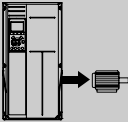
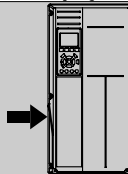
- Elektroniczne termiczne zabezpieczenie silnika przed przeciążeniem.
- Monitorowanie temperatury radiatora gwarantuje, że przetwornica częstotliwości wyłączy się, jeśli temperatura osiągnie 95°C ± 5°C. Przegrzanie nie może zostać zresetowane, dopóki temperatura radiatora nie spadnie poniżej 70 °C ± 5°C (Wskazówka – te temperatury mogą różnić się dla różnych wielkości mocy, obudów, itd.). Przetwornica VLT AQUA posiada funkcję automatycznego obniżania wartości znamionowych, aby zapobiec osiągnięciu przez radiator temp. 95 °C.
- Przetwornica częstotliwości jest zabezpieczona przed zwarciami na zaciskach silnika U, V, W.
- W razie zaniku fazy zasilania, przetwornica częstotliwości wyłącza się lub generuje ostrzeżenie (w zależności od przeciążenia).
- Monitorowanie napięcia obwodu pośredniego gwarantuje, że przetwornica częstotliwości wyłączy się, jeśli to napięcie będzie zbyt niskie lub zbyt wysokie.
- Przetwornica częstotliwości jest zabezpieczona przed błędami masy na zaciskach silnika U, V, W.

Zasilanie 3 x 380 – 480 VAC		P110	P132	P160	P200	P250	
	Typowa moc na wale przy 400 V [kW]	110	132	160	200	250	
	Typowa moc na wale przy 460 V [KM]	150	200	250	300	350	
	Obudowa IP21	D1	D1	D2	D2	D2	
	Obudowa IP54	D1	D1	D2	D2	D2	
	Obudowa IP00	D3	D3	D4	D4	D4	
	Prąd wyjściowy						
	Ciągły (przy 400 V) [A]	212	260	315	395	480	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 400 V) [A]	233	286	347	435	528	
	Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	190	240	302	361	443	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 460/ 480 V) [A]	209	264	332	397	487	
Ciągły KVA (przy 400 V) [KVA]	147	180	218	274	333		
Ciągły KVA (przy 460 V) [KVA]	151	191	241	288	353		
Maks. prąd wejściowy							
	Ciągły (przy 400 V) [A]	204	251	304	381	463	
	Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	183	231	291	348	427	
	Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik, hamulec i podział obciążenia [mm ² (AWG ²)]	2 x 70 (2 x 2/0)	2 x 70 (2 x 2/0)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	
	Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] 1	300	350	400	500	600	
	Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 400 V	3234	3782	4213	5119	5893	
	Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 460 V	2947	3665	4063	4652	5634	
	Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]	96	104	125	136	151	
	Ciężar, obudowa IP00 [kg]	82	91	112	123	138	
	Sprawność ⁴⁾	0.98					
	Częstotliwość wyjściowa	0 - 800 Hz					
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	85 °C	90 °C	105 °C	105 °C	115 °C		
Wył. samocz. otoczenia karty mocy	60 °C						

Zasilanie 3 x 380 – 480 VAC				
	P315	P355	P400	P450
Typowa moc na wale przy 400 V [kW]	315	355	400	450
Typowa moc na wale przy 460 V [KM]	450	500	600	600
Obudowa IP21	E1	E1	E1	E1
Obudowa IP54	E1	E1	E1	E1
Obudowa IP00	E2	E2	E2	E2
Prąd wyjściowy				
Ciągły (przy 400 V) [A]	600	658	745	800
Przerwany (przetężenie 60 sek.) (przy 400 V) [A]	660	724	820	880
Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	540	590	678	730
Przerwany (przetężenie 60 sek.) (przy 460/ 480 V) [A]	594	649	746	803
Ciągły KVA (przy 400 V) [KVA]	416	456	516	554
Ciągły KVA (przy 460 V) [KVA]	430	470	540	582
Maks. prąd wejściowy				
Ciągły (przy 400 V) [A]	590	647	733	787
Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	531	580	667	718
Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik i podział obciążenia [mm ² (AWG ²)]	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)
Maks. wielkość kabla, hamulec [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)
Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] 1	700	900	900	900
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 400 V	6790	7701	8879	9670
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 460 V	6082	6953	8089	8803
Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]	263	270	272	313
Ciężar, obudowa IP00 [kg]	221	234	236	277
Sprawność ⁴⁾	0.98			
Częstotliwość wyjściowa	0 - 600 Hz			
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	95 °C			
Wył. samocz. otoczenia karty mocy	68 °C			

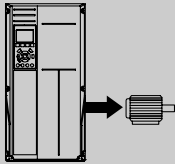
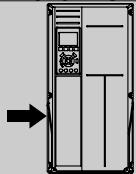
Zasilanie 3 x 380 – 480 VAC		P500	P560	P630	P710	P800	P1M0	
	Typowa moc na wa- le przy 400 V [kW]	500	560	630	710	800	1000	
	Typowa moc na wa- le przy 460 V [KM]	650	750	900	1000	1200	1350	
	Obudowa IP21, 54 bez/ z opcjami szafki	F1/F3	F1/F3	F1/F3	F1/F3	F2/F4	F2/F4	
Prąd wyjściowy								
	Ciągły (przy 400 V) [A]	880	990	1120	1260	1460	1720	
	Przerywany (przetę- żenie 60 sek.) (przy 400 V) [A]	968	1089	1232	1386	1606	1892	
	Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	780	890	1050	1160	1380	1530	
	Przerywany (przetę- żenie 60 sek.) (przy 460/ 480 V) [A]	858	979	1155	1276	1518	1683	
	Ciągły KVA (przy 400 V) [KVA]	610	686	776	873	1012	1192	
	Ciągły KVA (przy 460 V) [KVA]	621	709	837	924	1100	1219	
Maks. prąd wejściowy								
	Ciągły (przy 400 V) [A]	857	964	1090	1227	1422	1675	
	Ciągły (przy 460/ 480 V) [A]	759	867	1022	1129	1344	1490	
	Maks. wielkość kab- la, silnik [mm ² (AWG ²⁾]	8x150 (8x300 mcm)				12x150 (12x300 mcm)		
	Maks. wielkość kab- la, zasilanie [mm ² (AWG ²⁾]	8x240 (8x500 mcm)						
	Maks. wielkość kab- la, podział obciąże- nia [mm ² (AWG ²⁾]	4x120 (4x250 mcm)						
	Maks. wielkość kab- la, hamulec [mm ² (AWG ²⁾]	4x185 (4x350 mcm)				6x185 (6x350 mcm)		
	Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejś- ciowe [A] 1	1600		2000		2500		
	Szac. straty mocy przy maks. obciąże- niu znamionowym [W] ⁽⁴⁾ , 400 V, F1 i F2	10647	12338	13201	15436	18084	20358	
	Szac. straty mocy przy maks. obciąże- niu znamionowym [W] ⁽⁴⁾ , 460 V, F1 i F2	9414	11006	12353	14041	17137	17752	
	Maks. łączne straty dla A1 RFI, wyłącz- nika lub rozłącznika i stycznika, F3 i F4	963	1054	1093	1230	2280	2541	
	Maks. straty opcji panelu	400						
	Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]	1004/ 1299	1004/ 1299	1004/ 1299	1004/ 1299	1246/ 1541	1246/ 1541	
Ciężar modułu prost- ownika [kg]	102	102	102	102	136	136		
Ciężar modułu fa- lownika [kg]	102	102	102	136	102	102		
Sprawność ⁽⁴⁾	0.98							
Częstotliwość wy- ściowa	0-600 Hz							
Wył. samocz. przy przeogr. radiatora	95 °C							
Wył. samocz. oto- czenia karty mocy	68 °C							



Zasilanie 3 x 525- 690 V AC		P45K	P55K	P75K	P90K	P110
	Typowa moc na wale przy 550 V [kW]	37	45	55	75	90
	Typowa moc na wale przy 575 V [KM]	50	60	75	100	125
	Typowa moc na wale przy 690 V [kW]	45	55	75	90	110
	Obudowa IP21	D1	D1	D1	D1	D1
	Obudowa IP54	D1	D1	D1	D1	D1
	Obudowa IP00	D2	D2	D2	D2	D2
Prąd wyjściowy						
	Ciągły (przy 550 V) [A]	56	76	90	113	137
	Przerwany (przetężenie 60 sek.) (przy 550 V) [A]	62	84	99	124	151
	Ciągły (przy 575/ 690 V) [A]	54	73	86	108	131
	Przerwany (przetężenie 60 sek.) (przy 575/ 690 V) [A]	59	80	95	119	144
	Ciągły KVA (przy 550 V) [KVA]	53	72	86	108	131
	Ciągły KVA (przy 575 V) [KVA]	54	73	86	108	130
	Ciągły KVA (przy 690 V) [KVA]	65	87	103	129	157
Maks. prąd wejściowy						
	Ciągły (przy 550 V) [A]	60	77	89	110	130
	Ciągły (przy 575 V) [A]	58	74	85	106	124
	Ciągły (przy 690 V) [A]	58	77	87	109	128
	Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik, hamulec) [mm ² (AWG)]	2x70 (2x2/0)				
	Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A]	125	160	200	200	250
	Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 575 V	1398	1645	1827	2157	2533
	Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 690 V	1458	1717	1913	2262	2662
	Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]	96				
	Ciężar, obudowa IP00 [kg]	82				
	Sprawność ⁴⁾	0.97	0.97	0.98	0.98	0.98
	Częstotliwość wyjściowa	0 - 600 Hz				
	Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	85 °C				
	Wył. samocz. otoczenia karty mocy	60 °C				

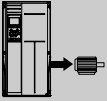
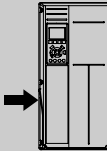
Zasilanie 3 x 525- 690 V AC		P132	P160	P200	P250	
	Typowa moc na wale przy 550 V [kW]	110	132	160	200	
	Typowa moc na wale przy 575 V [KM]	150	200	250	300	
	Typowa moc na wale przy 690 V [kW]	132	160	200	250	
	Obudowa IP21	D1	D1	D2	D2	
	Obudowa IP54	D1	D1	D2	D2	
	Obudowa IP00	D3	D3	D4	D4	
Prąd wyjściowy						
	Ciągły (przy 550 V) [A]	162	201	253	303	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 550 V) [A]	178	221	278	333	
	Ciągły (przy 575/ 690 V) [A]	155	192	242	290	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 575/ 690 V) [A]	171	211	266	319	
	Ciągły KVA (przy 550 V) [KVA]	154	191	241	289	
	Ciągły KVA (przy 575 V) [KVA]	154	191	241	289	
	Ciągły KVA (przy 690 V) [KVA]	185	229	289	347	
	Maks. prąd wejściowy					
		Ciągły (przy 550 V) [A]	158	198	245	299
		Ciągły (przy 575 V) [A]	151	189	234	286
Ciągły (przy 690 V) [A]		155	197	240	296	
Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik, podział obciążenia i hamulec [mm ² (AWG)]		2 x 70 (2 x 2/0)	2 x 70 (2 x 2/0)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] 1		315	350	350	400	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 575 V		2963	3430	4051	4867	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 690 V		3430	3612	4292	5156	
Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]		96	104	125	136	
Ciężar, obudowa IP00 [kg]		82	91	112	123	
Sprawność ⁴⁾		0.98				
Częstotliwość wyjściowa	0 - 600 Hz					
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	85 °C	90 °C	110 °C	110 °C		
Wył. samocz. otoczenia karty mocy	60 °C					



Zasilanie 3 x 525- 690 V AC					
		P315	P400	P450	
Typowa moc na wale przy 550 V [kW]		250	315	355	
Typowa moc na wale przy 575 V [KM]		350	400	450	
Typowa moc na wale przy 690 V [kW]		315	400	450	
Obudowa IP21		D2	D2	E1	
Obudowa IP54		D2	D2	E1	
Obudowa IP00		D4	D4	E2	
Prąd wyjściowy					
	Ciągły (przy 550 V) [A]	360	418	470	
	Przerywany (przebieżenie 60 sek.) (przy 550 V) [A]	396	460	517	
	Ciągły (przy 575/ 690 V) [A]	344	400	450	
	Przerywany (przebieżenie 60 sek.) (przy 575/ 690 V) [A]	378	440	495	
	Ciągły KVA (przy 550 V) [KVA]	343	398	448	
	Ciągły KVA (przy 575 V) [KVA]	343	398	448	
	Ciągły KVA (przy 690 V) [KVA]	411	478	538	
	Maks. prąd wejściowy				
		Ciągły (przy 550 V) [A]	355	408	453
		Ciągły (przy 575 V) [A]	339	390	434
Ciągły (przy 690 V) [A]		352	400	434	
Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik i podział obciążenia [mm ² (AWG)]		2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	4 x 240 (4 x 500 mcm)	
Maks. wielkość kabla, hamulec [mm ² (AWG)]		2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] 1		500	550	700	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 575 V		5493	5852	6132	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 690 V		5821	6149	6440	
Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]		151	165	263	
Ciężar, obudowa IP00 [kg]		138	151	221	
Sprawność ⁴⁾	0.98				
Częstotliwość wyjściowa	0 - 600 Hz	0 - 500 Hz	0 - 500 Hz		
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	110 °C	110 °C	85 °C		
Wył. samocz. otoczenia karty mocy	60 °C	60 °C	68 °C		

Zasilanie 3 x 525- 690 V AC		P500	P560	P630	
	Typowa moc na wale przy 550 V [kW]	400	450	500	
	Typowa moc na wale przy 575 V [KM]	500	600	650	
	Typowa moc na wale przy 690 V [kW]	500	560	630	
	Obudowa IP21	E1	E1	E1	
	Obudowa IP54	E1	E1	E1	
	Obudowa IP00	E2	E2	E2	
Prąd wyjściowy					
	Ciągły (przy 550 V) [A]	523	596	630	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 550 V) [A]	575	656	693	
	Ciągły (przy 575/ 690 V) [A]	500	570	630	
	Przerywany (przetężenie 60 sek.) (przy 575/ 690 V) [A]	550	627	693	
	Ciągły KVA (przy 550 V) [KVA]	498	568	600	
	Ciągły KVA (przy 575 V) [KVA]	498	568	627	
	Ciągły KVA (przy 690 V) [KVA]	598	681	753	
	Maks. prąd wejściowy				
		Ciągły (przy 550 V) [A]	504	574	607
		Ciągły (przy 575 V) [A]	482	549	607
Ciągły (przy 690 V) [A]		482	549	607	
Maks. wielkość kabla, zasilanie, silnik i podział obciążenia [mm ² (AWG)]		4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	
Maks. wielkość kabla, hamulec [mm ² (AWG)]		2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] 1		700	900	900	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 575 V		6903	8343	9244	
Szacowane straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 690 V		7249	8727	9673	
Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]		263	272	313	
Ciężar, obudowa IP00 [kg]		221	236	277	
Sprawność ⁴⁾		0.98			
Częstotliwość wyjściowa		0 - 500 Hz			
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora		85 °C			
Wył. samocz. otoczenia karty mocy		68 °C			



Zasilanie 3 x 525- 690 V AC		P710	P800	P900	P1M0	P1M2
	Typowa moc na wale przy 550 V [kW]	560	670	750	850	1000
	Typowa moc na wale przy 575 V [KM]	750	950	1050	1150	1350
	Typowa moc na wale przy 690 V [kW]	710	800	900	1000	1200
	Obudowa IP21, 54 bez/ z szafką opcji	F1/ F3	F1/ F3	F1/ F3	F2/ F4	F2/ F4
Prąd wyjściowy						
	Ciągły (przy 550 V) [A]	763	889	988	1108	1317
	Przerywany (przetężenie 60 s, przy 550 V) [A]	839	978	1087	1219	1449
	Ciągły (przy 575/ 690 V) [A]	730	850	945	1060	1260
	Przerywany (przetężenie 60 s, przy 575/690 V) [A]	803	935	1040	1166	1386
	Ciągły KVA (przy 550 V) [KVA]	727	847	941	1056	1255
	Ciągły KVA (przy 575 V) [KVA]	727	847	941	1056	1255
	Ciągły KVA (przy 690 V) [KVA]	872	1016	1129	1267	1506
Maks. prąd wejściowy						
	Ciągły (przy 550 V) [A]	743	866	962	1079	1282
	Ciągły (przy 575 V) [A]	711	828	920	1032	1227
	Ciągły (przy 690 V) [A]	711	828	920	1032	1227
	Maks. wielkość kabla, silnik [mm ² (AWG ²⁾]	8x150 (8x300 mcm)			12x150 (12x300 mcm)	
	Maks. wielkość kabla, zasilanie [mm ² (AWG ²⁾]				8x240 (8x500 mcm)	
	Maks. wielkość kabla, podział obciążenia [mm ² (AWG ²⁾]				4x120 (4x250 mcm)	
	Maks. wielkość kabla, hamulec [mm ² (AWG ²⁾]	4x185 (4x350 mcm)			6x185 (6x350 mcm)	
	Maks. zewnętrzne bezpieczniki wejściowe [A] ¹⁾	1600				2000
	Szac. straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 575 V, F1 i F2	10771	12272	13835	15592	18281
	Szac. straty mocy przy maks. obciążeniu znamionowym [W] ⁴⁾ , 690 V, F1 i F2	11315	12903	14533	16375	19207
Maks. łączne straty dla wyłącznika lub rozłącznika i stycznika, F3 i F4	422	526	610	658	855	
Maks. straty opcji panelu	400					
Ciężar, obudowa IP21, IP 54 [kg]	1004/ 1299	1004/ 1299	1004/ 1299	1246/ 1541	1246/ 1541	
Ciężar, moduł prostownika [kg]	102	102	102	136	136	
Ciężar, moduł falownika [kg]	102	102	136	102	102	
Sprawność ⁴⁾	0.98					
Częstotliwość wyjściowa	0-500 Hz					
Wył. samocz. przy przegrz. radiatora	85 °C					
Wył. samocz. otocz. karty mocy	68 °C					

1) Informacje na temat typów bezpieczników znajdują się w części Bezpieczniki.

2) Amerykańska miara kabli.

3) Zmierzone używając 5 m ekranowanych kabli silnika przy obciążeniu znamionowym i częstotliwości znamionowej.

4) Standardowa utrata mocy występuje w warunkach nominalnego obciążenia i powinna wynosić +/-15% (zakres tolerancji związany jest z różnym napięciem i stanem kabli). Wartości opierają się na standardowej sprawności silnika (granica eff_2/eff_3). Mniej sprawne silniki przyczyniają się również do strat mocy w przetwornicach częstotliwości i odwrotnie. Jeżeli częstotliwość przełączania jest zwiększana względem domyślnych ustawień, utraty mocy mogą znacząco wzrosnąć. LCP i typowe zużycie mocy karty sterowania są załączone. Dodatkowe opcje i obciążenie użytkownika może spowodować do 30W dalszych strat. (Chociaż typowa utrata to jedynie 4W dla każdej w pełni obciążonej karty sterującej lub opcji na gnieździe A lub gnieździe B).

Pomimo, że pomiary są wykonywane przez najnowszy sprzęt, należy dopuścić ich pewną niedokładność (+/-5%).

8 Ostrzeżenia i alarmy

Ostrzeżenie lub alarm są sygnalizowane przez odpowiednią diodę LED z przodu przetwornicy częstotliwości i wskazywane przez kod na wyświetlaczu.

Ostrzeżenie pozostaje aktywne do czasu usunięcia jego przyczyny. W pewnych sytuacjach silnik może nadal pracować. Komunikaty ostrzegawcze mogą być krytyczne, lecz nie musi tak być w każdej sytuacji.

W przypadku alarmu, przetwornica częstotliwości zatrzyma się. Po usunięciu przyczyny alarmy muszą zostać zresetowane, aby ponownie uruchomić urządzenie.

Można to przeprowadzić na cztery sposoby:

1. Poprzez użycie przycisku sterującego [RESET] na panelu sterującym LCP.
2. Poprzez wejście cyfrowe z funkcją „Reset”.
3. Poprzez port komunikacji szeregowej/opcjonalnie przez magistralę komunikacyjną.
4. Poprzez automatyczny reset za pomocą funkcji [Auto Reset], co jest domyślnym ustawieniem dla przetwornicy częstotliwości VLT AQUA. Patrz parametr 14-20 *Tryb resetowania* w **Przewodniku programowania przetwornicy częstotliwości VLT AQUA**



Uwaga

Po ręcznym zresetowaniu poprzez użycie przycisku [RESET] na LCP, należy wcisnąć przycisk [AUTO ON] lub [HAND ON] w celu ponownego uruchomienia silnika.

W przypadku braku możliwości zresetowania alarmu, przyczyną takiego stanu może być fakt, że przyczyna alarmu nie została usunięta lub, że alarm jest wyłączony z blokadą (patrz także tabela na następnej stronie).

Alarmy wyłączone z blokadą proponują dodatkowe zabezpieczenie, co oznacza, że zasilanie musi zostać wyłączone przed zresetowaniem alarmu. Po jej ponownym włączeniu, przetwornica częstotliwości nie jest już zablokowana i może zostać zresetowana w sposób opisany powyżej pod warunkiem, że przyczyna alarmu została usunięta.

Alarmy, które nie są wyłączone z blokadą, mogą być również zresetowane przy użyciu funkcji automatycznego resetu w parametr 14-20 *Tryb resetowania* (Ostrzeżenie: możliwe jest automatyczne obudzenie!)

Jeśli ostrzeżenie i alarm są oznaczone kodem w tabeli na następnej stronie, oznacza to, że albo ostrzeżenie pojawia się przed alarmem, lub że można określić, czy wyświetlane jest ostrzeżenie czy alarm w przypadku danego błędu.

Jest to możliwe na przykład w parametr 1-90 *Zabezp. termiczne silnika*. Po alarmie lub wyłączeniu wybieg silnika będzie trwał nadal, a alarm oraz ostrzeżenie będą pulsować na przetwornicy częstotliwości. Po usunięciu błędu, sygnalizowany będzie tylko alarm.

No.	Opis	Ostrzeżenie	Alarm/Wyłączenie	Alarm/Wyłączenie z blokadą	Wartość zadana parametru
1	Niskie 10 V	X			
2	Błąd napięcia na zerze	(X)	(X)		6-01
3	Brak silnika	(X)			1-80
4	Zanik fazy zasilania	(X)	(X)	(X)	14-12
5	Wysokie napięcie obwodu pośredniego DC	X			
6	Niskie napięcie obwodu pośredniego DC	X			
7	Przebieżenie obwodu DC	X	X		
8	Napięcie obwodu DC poniżej dopuszczalnego	X	X		
9	Przebieżenie falownika	X	X		
10	Przekroczenie temperatury ETR silnika	(X)	(X)		1-90
11	Przekroczenie temperatury termistora silnika	(X)	(X)		1-90
12	Ograniczenie momentu obrotowego	X	X		
13	Przetężenie	X	X	X	
14	Błąd uziemienia	X	X	X	
15	Niekompatybilny sprzęt		X	X	
16	Zwarcie		X	X	
17	Limit czasu słowa sterującego	(X)	(X)		8-04
23	Błąd wentylatora wewnętrznego	X			
24	Błąd wentylatora zewnętrznego	X			14-53
25	Zwarcie rezystora hamowania	X			
26	Ograniczenie mocy rezystora hamowania	(X)	(X)		2-13
27	Zwarcie przerywacza hamulca	X	X		
28	Kontrola hamulca	(X)	(X)		2-15
29	Nadmierna temp. przetwornicy częst.	X	X	X	
30	Brak fazy U silnika	(X)	(X)	(X)	4-58
31	Brak fazy V silnika	(X)	(X)	(X)	4-58
32	Brak fazy W silnika	(X)	(X)	(X)	4-58
33	Błąd układu wstępnego ładowania w fazie rozruchu		X	X	
34	Błąd magistrali komunikacyjnej	X	X		
35	Poza zakresem częstotliwości	X	X		
36	Awaria zasilania głównego	X	X		
37	Nierównoważenie faz	X	X		
38	Błąd wewnętrzny		X	X	
39	Czujnik radiatora		X	X	
40	Przebieżenie wyjścia cyfrowego zacisku 27	(X)			5-00, 5-01
41	Przebieżenie wyjścia cyfrowego zacisku 29	(X)			5-00, 5-02
42	Przebieżenie wyjścia cyfrowego na X30/6	(X)			5-32
42	Przebieżenie wyjścia cyfrowego na X30/7	(X)			5-33
46	Zasilanie karty mocy		X	X	
47	Niskie zasilanie 24 V	X	X	X	
48	Niskie zasilanie 1,8 V		X	X	
49	Ograniczenie prędkości	X			
50	Kalibracja AMA nie powiodła się		X		
51	AMA sprawdzenie U_{nom} oraz I_{nom}		X		
52	AMA niskie I_{nom}		X		
53	AMA silnik zbyt duży		X		
54	AMA silnik zbyt mały		X		
55	Parametr AMA poza zakresem		X		
56	AMA przerwane przez użytkownika		X		
57	Time-out AMA		X		
58	Błąd wewnętrzny AMA	X	X		
59	Ograniczenie prądu	X			
60	Blokada zewnętrzna	X			
62	Maksymalne ograniczenie częstotliwości wyjściowej	X			
64	Ograniczenie napięcia	X			
65	Przeżranie pulpitu sterowniczego	X	X	X	
66	Niska temperatura radiatora	X			
67	Konfiguracja opcji uległa zmianie		X		
68	Bezpieczny stop załączony		X ¹⁾		
69	Temperatura karty zasilającej		X	X	
70	Nieprawidłowa konfiguracja FC			X	
71	Bezpieczny stop PTC 1	X	X ¹⁾		
72	Niebezpieczna awaria			X ¹⁾	
73	Automatyczne ponowne uruchomienie po bezpiecznym zatrzymaniu				
79	Nieprawidłowa konfigur. PS		X	X	
80	Przetwornica częstotliwości sprowadzona do wartości domyślnej		X		
91	Błędne ustawienia wejścia analogowego 54			X	
92	Brak przepływu	X	X		22-2*
93	Suchobiegi pompy	X	X		22-2*
94	Funkcja End of Curve	X	X		22-5*
95	Zerwany pas	X	X		22-6*
96	Start opóźniony	X			22-7*
97	Stop opóźniony	X			22-7*
98	Błąd zegara	X			0-7*

Tabela 8.1: Lista kodów alarmów/ostrzeżeń

No.	Opis	Ostrzeżenie	Alarm/Wyłączenie	Alarm/Wyłączenie z blokadą	Wartość zadana parametru
220	Wył. przeciążenia		X		
243	Hamulec IGBT	X	X		
244	Temp. radiatora	X	X	X	
245	Czujnik radiatora		X	X	
246	Zasilanie karty mocy		X	X	
247	Temp. karty mocy		X	X	
248	Nieprawidłowa konfigur. PS		X	X	
250	Nowa część zapasowa			X	
251	Nowy rodzaj kodu		X	X	

Tabela 8.2: Lista kodów alarmów/ostrzeżeń

(X) Zależnie od parametru

1) Nie można wykonać automatycznego resetu poprzez parametr 14-20 *Tryb resetowania*

Wyłączenie awaryjne to działanie, podczas którego wystąpił alarm. Wyłączenie awaryjne spowoduje wybieg silnika i można je zresetować naciskając przycisk resetu lub wykorzystując wejście cyfrowe (par. 5-1* [1]). Zdarzenie powodujące włączenie alarmu nie może spowodować uszkodzenia przetwornicy częstotliwości lub wytworzenia się niebezpiecznych warunków pracy. Wyłączenie awaryjne z blokadą to działanie, podczas którego wystąpił alarm i które może spowodować uszkodzenie przetwornicy częstotliwości i podłączonych do niej elementów. Wyłączenie awaryjne z blokadą można zresetować tylko przez wyłączenie i ponowne włączenie zasilania.

Wskazanie diody	
Ostrzeżenie	żółta
Alarm	czerwona pulsująca
Wyłączenie z blokadą	żółta i czerwona

Słowo alarmowe i rozszerzone słowo statusowe					
Bit	Hex	Dec	Słowo alarmowe	Słowo ostrzeżenia	Rozszerzone słowo statusowe
0	00000001	1	Kontrola hamulca	Kontrola hamulca	Rozpędz./zwaln.
1	00000002	2	Temperatura karty zasilającej	Temperatura karty zasilającej	Uruchomione AMA
2	00000004	4	Błąd uziemienia	Błąd uziemienia	Start CW/CCW
3	00000008	8	Temp. karty ster.	Temp. karty ster.	Zwalnianie
4	00000010	16	Sterowanie ster. TO	Sterowanie ster. TO	Doganianie
5	00000020	32	Przecieżenie	Przecieżenie	Wysokie sprzęż. zwr.
6	00000040	64	Ograniczenie momentu	Ograniczenie momentu	Niskie sprzęż. zwr.
7	00000080	128	Przeg. term. silnika	Przeg. term. silnika	Prąd wyjściowy duży
8	00000100	256	Przegrz. ETR silnika	Przegrz. ETR silnika	Prąd wyjściowy mały
9	00000200	512	Przeciążenie inwertora	Przeciążenie inwertora	Częst. wyjściowa wysoka
10	00000400	1024	Napięcie w obw. DC poniżej dopuszcz.	Napięcie w obw. DC poniżej dopuszcz.	Częst. wyjściowa niska
11	00000800	2048	Przebieżenie w obw. DC	Przebieżenie w obw. DC	Kontrola hamulca OK
12	00001000	4096	Zwarcie	Niskie napięcie w obw. DC	Hamowanie maks
13	00002000	8192	Błąd układu wstępnego ładowania w fazie rozruchu	Wysokie napięcie w obw. DC	Hamowanie
14	00004000	16384	Utrata fazy zas.	Utrata fazy zas.	Przekroczenie zakresu prędkości
15	00008000	32768	AMA nie OK	Brak silnika	OVC aktywny
16	00010000	65536	Błąd Live zero	Błąd Live zero	
17	00020000	131072	Błąd wewnętrzny	Niskie napięcie 10V	
18	00040000	262144	Przeciążenie hamulca	Przeciążenie hamulca	
19	00080000	524288	Zanik fazy U	Rezystor hamulca	
20	00100000	1048576	Zanik fazy V	Hamulec IGBT	
21	00200000	2097152	Zanik fazy W	Ograniczenie prędkości	
22	00400000	4194304	Błąd magistrali kom.	Błąd magistrali kom.	
23	00800000	8388608	Niskie zasilanie 24 V	Niskie zasilanie 24V	
24	01000000	16777216	Awaria zasilania	Awaria zasilania	
25	02000000	33554432	Niskie zasilanie 1,8	Ograniczenie prądu	
26	04000000	67108864	Rezystor hamulca	Niska temp.	
27	08000000	134217728	Hamulec IGBT	Ograniczenie napięcia	
28	10000000	268435456	Zmiana opcji	Nie używane	
29	20000000	536870912	Przetwornica częstotliwości zainicjalizowana	Nie używane	
30	40000000	1073741824	Bezpieczny stop	Nie używane	

Tabela 8.3: Opis słowa alarmowego, słowa ostrzeżenia i rozszerzonego słowa statusowego

Słowa alarmowe, słowa ostrzeżenia i rozszerzone słowa statusowe mogą być odczytane poprzez magistralę szeregową lub opcjonalnie magistralę komunikacyjną w celu przeprowadzenia diagnozy. Patrz także parametr 16-90 *Słowo alarmowe*, parametr 16-92 *Słowo ostrzeżenia* i parametr 16-94 *Zewnętrzne słowo statusowe*.

8.1.1 Komunikaty o błędach

OSTRZEŻENIE 1, 10 V – niski poziom

Napięcie karty sterującej z zacisku 50 jest poniżej 10 V. Należy odciąć jedno z obciążeń zacisku 50, ponieważ napięcie zasilające 10V jest przeciążone. Maks. 15 mA lub minimum 590 Ω.

Ta sytuacja może być spowodowana zwarcieniem w przyłączonym potencjometrze lub nieprawidłowym okablowaniu potencjometru.

Rozwiązanie problemu: Zdjąć przewody z zacisku 50. Jeżeli ostrzeżenie zniknie, problem leży w okablowaniu wykonanym przez klienta. Jeżeli ostrzeżenie nie zniknie, wymienić kartę sterującą.

OSTRZEŻENIE/ALARM 2, błąd Live zero

To ostrzeżenie lub alarm będzie się pojawiać tylko wtedy, gdy zostanie zaprogramowane przez użytkownika w parametrze 6-01, Funkcja time-out Live zero. Sygnał na jednym z wejść analogowych jest mniejszy, niż 50% minimalnej wartości zaprogramowanej dla tego wejścia. Sytuacja ta może być spowodowana uszkodzonymi przewodami lub awarią urządzenia przesyłającego sygnał.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić połączenia wszystkich zacisków wejść analogowych. Zaciski karty sterującej 53 i 54 do sygnałów, zacisk 55 wspólny. Zaciski 11 i 12 MCB 101 do sygnałów, zacisk 10 wspólny. Zaciski 1, 3, 5 MCB 109 do sygnałów, zaciski 2, 4, 6 wspólne.

Sprawdzić, czy sposób zaprogramowania przetwornicy i konfiguracja przelączników są odpowiednie dla sygnału typu analogowego.

Wykonać sprawdzenie sygnału zacisku wejściowego.

OSTRZEŻENIE/ALARM 3, brak silnika

Do wyjścia przetwornicy częstotliwości nie podłączono żadnego silnika. To ostrzeżenie lub alarm będzie się pojawiać tylko wtedy, gdy zostanie zaprogramowane przez użytkownika w parametrze 1-80, Funkcja przy stopie.

Rozwiązanie problemu: Sprawdzić połączenie pomiędzy przetwornicą częstotliwości a silnikiem.

OSTRZEŻENIE/ALARM 4, utrata fazy zasilania

Zanik fazy po stronie zasilania lub asymetria napięcia zasilania jest zbyt duża. Ten komunikat pojawia się również w przypadku błędu prostownika wejściowego w przetwornicy częstotliwości. Opcje są programowane w parametrze 14-12, Funkcja przy nierównoważeniu zasilania

Rozwiązanie problemu: Sprawdzić napięcie zasilania i prądy zasilania przetwornicy częstotliwości.

OSTRZEŻENIE 5, Wysokie napięcie obwodu pośredniego DC

Napięcie obwodu pośredniego (DC) przekroczyło ograniczenie ostrzeżenia o wysokim napięciu. Ograniczenie to zależy od wartości znamionowej napięcia przetwornicy. Przetwornica częstotliwości jest nadal aktywna.

OSTRZEŻENIE 6, Niskie napięcie obwodu pośredniego DC

Napięcie obwodu pośredniego (DC) spadło poniżej ograniczenia ostrzeżenia o niskim napięciu. Ograniczenie to zależy od wartości znamionowej napięcia przetwornicy. Przetwornica częstotliwości jest nadal aktywna.

OSTRZEŻENIE/ALARM 7, przepięcie na obwodzie DC

Jeśli napięcie obwodu pośredniego przekracza ograniczenie, po pewnym czasie przetwornica częstotliwości wyłączy się awaryjnie.

Rozwiązanie problemu:

- Podłączyć rezystor hamowania
- Wydłużyć czas rozpędzania/zatrzymania
- Zmienić typ profilu rozpędzania/zatrzymania
- Aktywować funkcje w parametr 2-10 *Funkcja hamowania*
- Wzrost parametr 14-26 *Opóź. wyłącz. przy błęd.*

OSTRZEŻENIE/ALARM 8, napięcie poniżej dopuszczalnego na obwodzie DC

Jeśli napięcie obwodu pośredniego (DC) spadnie poniżej ograniczenia zbyt niskiego napięcia, przetwornica częstotliwości sprawdza, czy podłączono zasilanie rezerwowe 24 V. Jeśli nie podłączono zasilania rezerwowego 24 V, przetwornica częstotliwości wyłączy się awaryjnie po ustalonym czasie. Opóźnienie to jest różne dla różnych wielkości urządzeń.

Rozwiązanie problemu:

- Sprawdzić, czy napięcie zasilania odpowiada napięciu przetwornicy częstotliwości.
- Wykonać sprawdzenie napięcia wejściowego
- Wykonać sprawdzenie soft charge i obwodu prostownika.

OSTRZEŻENIE/ALARM 9, przeciążenie inwertera:

Przetwornica częstotliwości wyłączy się z powodu przeciążenia (zbyt duży prąd przez zbyt długi czas). Licznik elektronicznego zabezpieczenia termicznego inwertera wysyła ostrzeżenie przy 98% i wyłącza przetwornicę awaryjnie przy 100%, wysyłając alarm. Przetwornica częstotliwości VLT nie może być zresetowana, dopóki prąd nie spadnie poniżej 90%. Błędem jest, jeśli przetwornica częstotliwości zbyt długo jest przeciążona ponad 100%.

Rozwiązanie problemu:

- Porównać prąd wyjściowy podany na klawiaturze LCP z prądem znamionowym przetwornicy.
- Porównać prąd wyjściowy podany na klawiaturze LCP ze zmierzonym prądem silnika.
- Wyświetlić termiczne obciążenie przetwornicy na klawiaturze i monitorować wartość. Podczas pracy powyżej wartości znamionowej prądu ciągłego przetwornicy, licznik powinien zwiększyć wartość. Podczas pracy poniżej wartości znamionowej prądu ciągłego przetwornicy, licznik powinien zmniejszyć wartość.

Uwaga: Jeżeli wymagana jest duża częstotliwość przełączania, więcej szczegółów można znaleźć w rozdziale Zaleceń Projektowych mówiącym o obniżaniu wartości znamionowych.

OSTRZEŻENIE/ALARM 10, przekroczenie temperatury przy przeciążeniu silnika

Według systemu elektronicznej ochrony termicznej (ETR), silnik jest zbyt gorący. Wybrać czy przetwornica częstotliwości ma wysłać ostrzeżenie lub alarm, kiedy licznik osiągnie 100% w parametr 1-90 *Zabezp. termiczne silnika*. Błąd polega na tym, że silnik jest zbyt długo przeciążony o więcej niż 100%.

Rozwiązanie problemu:

- Sprawdzić, czy silnik się nie przegrzewa.
- Jeżeli silnik jest przeciążony mechanicznie

Czy silnik parametr 1-24 *Prąd silnika* jest odpowiednio ustawiony.

Dane silnika w parametrach 1-20 do 1-25 są odpowiednio ustawione.

Ustawienie w parametrze 1-91, Wentylator zewnętrzny silnika.

Uruchomić AMA w parametrze 1-29.

OSTRZEŻENIE/ALARM 11, nadmierna temperatura termistora silnika

Termistor lub złącze termistora jest odłączone. Wybrać, czy przetwornica częstotliwości ma wysyłać ostrzeżenie lub alarm, kiedy licznik osiągnie 100% w parametr 1-90 *Zabezp. termiczne silnika*.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić, czy silnik się nie przegrzewa.

Sprawdzić, czy silnik nie jest przeciążony mechanicznie.

Sprawdzić, czy termistor jest poprawnie podłączony między zaciskiem 53 lub 54 (analogowe wejście napięcia) a zaciskiem 50 (zasilanie +10 V), lub między zaciskiem 18 lub 19 (tylko wejście cyfrowe PNP) a zaciskiem 50.

Jeśli używany jest czujnik KTY, należy sprawdzić poprawność połączenia między zaciskami 54 i 55.

Jeżeli używany jest przełącznik termiczny lub termistor, sprawdzić czy sposób zaprogramowania parametru 1-93 odpowiada okablowaniu czujnika.

Jeżeli używany jest czujnik KTY, sprawdzić czy sposób zaprogramowania parametrów 1-95, 1-96 i 1-97 odpowiada okablowaniu czujnika.

OSTRZEŻENIE/ALARM 12, ograniczenie momentu obrotowego

Moment jest wyższy, niż wartość w parametr 4-16 *Ogranicz momentu w trybie silnikow.* (podczas pracy silnika) lub moment jest wyższy niż wartość w parametr 4-17 *Ogranicz momentu w trybie generat.* (podczas pracy regeneracyjnej). Parametru 14-25 można używać do zmiany tylko ostrzeżenia na ostrzeżenie, po którym następuje alarm.

OSTRZEŻENIE/ALARM 13, zbyt wysoka wartość prądu

Ograniczenie prądu szczytowego inwertora (ok. 200% prądu znamionowego) jest przekroczone. Ostrzeżenie trwa ok. 1,5 sekundy, po czym przetwornica częstotliwości wyłącza się, generując alarm. Jeśli zostanie wybrane rozszerzone sterowanie hamowaniem mechanicznym, wyłączenie awaryjne można zresetować z zewnątrz.

Rozwiązanie problemu:

Ta awaria może być spowodowana przez obciążenie udarowe lub gwałtowne przyspieszenie przy obciążeniach o dużej bezwładności.

Wyłączyć przetwornicę częstotliwości. Sprawdzić, czy można obrócić wał silnika.

Sprawdzić, czy rozmiar silnika jest właściwy dla przetwornicy częstotliwości.

Nieprawidłowe dane silnika w parametrach 1-20 do 1-25.

ALARM 14, błąd uziemienia

Występują wylądowania z faz wyjściowych do ziemi, albo w kablu pomiędzy przetwornicą częstotliwości i silnikiem, albo w samym silniku.

Rozwiązanie problemu:

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości i usunąć usterkę uziemienia.

Zmierzyć rezystancję uziemienia przewodów silnika i samego silnika megaomierzem, aby sprawdzić błędy doziemienia w silniku.

Wykonać sprawdzenie czujnika prądu.

ALARM 15, Niekompatybilny sprzęt

Zamontowana opcja nie jest obsługiwana przez sprzęt lub oprogramowanie obecnego pulpitu sterowniczego.

Zapisać wartości poniższych parametrów i skontaktować się ze swoim przedstawicielem Danfoss:

15-40 Typ FC

15-41 Sekcja mocy

15-42 Napięcie

15-43 Wersja oprogramowania

15-45 Rzeczywisty łańcuch znaków kodu

15-49 Karta sterująca ID SW

15-50 Karta mocy ID SW

15-60 Opcjonalnie montowane (dla każdego gniazda opcji)

15-61 Opcja wersja oprogramowania (dla każdego gniazda opcji)

ALARM 16, zwarcie

Występuje zwarcie w silniku lub na zaciskach silnika.

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości VLT i usunąć zwarcie.

OSTRZEŻENIE/ALARM 17, time-out słowa sterującego

Występuje brak transmisji do przetwornicy częstotliwości.

Ostrzeżenie będzie aktywne pod warunkiem, że parametr 8-04 *Funkcja time-out słowa steruj.* NIE został ustawiony na WYŁ.

Jeśli parametr 8-04 *Funkcja time-out słowa steruj.* jest ustawiony na *Stop* i *Wyłączenie awaryjne*, pojawi się ostrzeżenie i przetwornica częstotliwości zacznie hamować aż do wyłączenia awaryjnego, generując alarm.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić połączenia kabla komunikacji szeregowej.

Wzrost parametr 8-03 *Czas time-out słowa steruj.*

Sprawdzić działanie sprzętu komunikacyjnego.

Sprawdzić poprawność instalacji względem wymogów EMC.

OSTRZEŻENIE 23, błąd wentylatora wewnętrznego

Funkcja ostrzegawcza wentylatora jest funkcją zapewniającą dodatkową ochronę, która sprawdza czy wentylator działa / jest zamontowany. Funkcję ostrzegawczą wentylatora można wyłączyć w parametr 14-53 *Monitoring wentylatora* ([0] Wyłączone).

Dla przetwornicy z ramami D, E i F, monitorowane jest regulowane napięcie do wentylatorów.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić rezystancję wentylatora

Sprawdzić bezpieczniki soft charge.



OSTRZEŻENIE 24, błąd wentylatora zewnętrznego

Funkcja ostrzegawcza wentylatora jest funkcją zapewniającą dodatkową ochronę, która sprawdza czy wentylator działa / jest zamontowany. Funkcję ostrzegawczą wentylatora można wyłączyć w parametr 14-53 *Monitoring wentylatora* ([0] Wyłączone).

Dla przetwornic z ramami D, E i F, monitorowane jest regulowane napięcie do wentylatorów.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić rezystancję wentylatora

Sprawdzić bezpieczniki soft charge.

OSTRZEŻENIE 25, zwarcie rezystora hamowania

Rezystor hamulca jest monitorowany podczas pracy. Jeśli pojawi się w nim zwarcie, funkcja hamowania zostanie wyłączona i pojawi się ostrzeżenie. Przetwornica częstotliwości nadal pracuje, ale bez funkcji hamowania. Wyłączyć przetwornicę częstotliwości i wymienić rezystor hamowania (patrz parametr 2-15 *Kontrola hamulca*).

OSTRZEŻENIE/ALARM 26, ograniczenie mocy rezystora hamowania

Moc przesyłana do rezystora hamowania obliczana jest: jako wartość procentowa, jako wartość średnia z ostatnich 120 sekund, na podstawie wartości rezystancji rezystora hamowania i napięcia obwodu pośredniego. Ostrzeżenie jest aktywowane, kiedy rozproszona moc hamowania przekracza 90%. Jeśli w parametr 2-13 *Kontrola mocy hamowania* wybrano *Wyłączenie awaryjne* [2], przetwornica częstotliwości wyłącza się i generuje ten alarm, kiedy rozproszona moc hamowania przekracza 100%.



Ostrzeżenie: Jeśli doszło do zwarcia w tranzystorze hamowania, istnieje ryzyko przesyłania znacznej mocy do rezystora hamowania.

OSTRZEŻENIE/ALARM 27, błąd przerywacza hamulca

Tranzystor hamulca jest monitorowany podczas pracy i jeśli wystąpi na nim zwarcie, funkcja hamowania wyłączy się i pojawi się ostrzeżenie. Przetwornica częstotliwości nadal może pracować, lecz, ponieważ doszło do zwarcia w tranzystorze hamulca, znaczna moc jest przesyłana do rezystora hamowania, nawet jeśli jest on nieaktywny.

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości i usunąć rezystor hamowania.

Ten alarm/ostrzeżenie pojawi się w także przypadku przegrzania rezystora hamulca. Zaciski 104-106 są dostępne jako rezystor hamulca. Wejścia Klixon – patrz rozdział na temat przelącznika temperatury rezystora hamulca.

OSTRZEŻENIE/ALARM 28, błąd kontroli hamulca

Błąd rezystora hamowania: rezystor hamowania nie jest podłączony lub nie działa.

Sprawdzić parametr 2-15, Kontrola hamulca.

ALARM 29, Temp. radiatora

Maksymalna temperatura radiatora została przekroczona. Błąd temperatury nie zostanie zresetowany dopóki temperatura nie spadnie poniżej określonej temperatury radiatora. Próg wyłączenia samoczynnego i resetu jest różny w zależności od poziomu mocy przetwornicy.

Rozwiązanie problemu:

Zbyt wysoka temperatura otoczenia.

Zbyt długi kabel silnika.

Nieodpowiednia ilość miejsca nad i pod przetwornicą częstotliwości.

Brudny radiator.

Zablokowany przepływ powietrza wokół przetwornicy.

Uszkodzony wentylator radiatora.

W przypadku przetwornic z ramami D, E i F, alarm ten jest zależny od temperatury mierzonej przez czujnik radiatora zamontowany wewnątrz modułów IGBT. W przypadku przetwornic z ramą F, alarm ten może być również spowodowany przez czujnik termiczny w module prostownika.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić rezystancję wentylatora

Sprawdzić bezpieczniki soft charge.

Czujnik termiczny IGBT.

ALARM 30, zanik fazy U silnika

Brak fazy U silnika między przetwornicą częstotliwości i silnikiem.

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości i sprawdzić fazę U silnika.

ALARM 31, zanik fazy V silnika

Zanik fazy V silnika między przetwornicą częstotliwości i silnikiem.

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości i sprawdzić fazę V silnika.

ALARM 32, zanik fazy W silnika

Zanik fazy W silnika między przetwornicą częstotliwości i silnikiem.

Należy wyłączyć przetwornicę częstotliwości i sprawdzić fazę W silnika.

ALARM 33, błąd układu wstępnego ładowania w fazie rozruchu

Wystąpiło zbyt wiele załączeń zasilania w krótkim okresie czasu. Pozostawić urządzenie do wychłodzenia do temperatury roboczej.

OSTRZEŻENIE/ALARM 34, błąd komunikacji magistrali komunikacyjnej

Magistrala komunikacyjna na karcie opcji komunikacyjnej nie działa prawidłowo.

OSTRZEŻENIE/ALARM 35, poza zakresem częstotliwości:

To ostrzeżenie jest aktywne, jeśli częstotliwość wyjściowa osiągnęła górne ograniczenie (ustawiane w parametrze 4-53) lub dolne ograniczenie (ustawiane w parametrze 4-52). Ostrzeżenie to jest wyświetlane w *Regulacja procesu, zamknięta pętla* (parametr 1-00).

OSTRZEŻENIE/ALARM 36, awaria zasilania

To ostrzeżenie/alarm jest aktywne pod warunkiem, że napięcie zasilania do przetwornicy częstotliwości zostało przerwane oraz, że parametr 14-10 *Awaria zasilania* NIE jest ustawiony na WYŁ. Należy sprawdzić bezpieczniki na zasilaniu przetwornicy częstotliwości

ALARM 38, błąd wewnętrzny

Może być konieczne skontaktowanie się ze swoim przedstawicielem Danfoss. Typowe komunikaty alarmowe:

0	Port szeregowy nie może zostać uruchomiony. Poważna awaria sprzętu
256-258	Dane dotyczące mocy EEPROM są wadliwe lub przestarzałe
512	Pulpit sterowniczy EEPROM jest wadliwy lub przestarzały
513	Przekroczenie czasu komunikacji odczytu danych EEPROM
514	Przekroczenie czasu komunikacji odczytu danych EEPROM
515	Kontrola rozpoznawania aplikacji nie może rozpoznać danych EEPROM
516	Nie można zapisać w EEPROM, ponieważ komenda zapisu jest w toku
517	Funkcja zapisu jest poniżej time-outu
518	Awaria EEPROM
519	Brakujące lub błędne dane kodu paskowego w EEPROM
783	Wartość parametru przekracza ograniczenia min/max
1024-1279	Cantelegram, który ma być przesłany, nie mógł być przesłany
1281	Procesor sygnału cyfrowego sygnalizuje time-out
1282	Niekompatybilna wersja mikro oprogramowania mocy
1283	Niekompatybilna wersja danych mocy EEPROM
1284	Nie można odczytać wersji oprogramowania procesora sygnału cyfrowego
1299	SW opcji w gnieździe A jest przestarzałe
1300	SW opcji w gnieździe B jest przestarzałe
1301	SW opcji w gnieździe C0 jest przestarzałe
1302	SW opcji w gnieździe C1 jest przestarzałe
1315	SW opcji w gnieździe A nie jest obsługiwane (nieodzwolone)
1316	SW opcji w gnieździe B nie jest obsługiwane (nieodzwolone)
1317	SW opcji w gnieździe C0 nie jest obsługiwane (nieodzwolone)
1318	SW opcji w gnieździe C1 nie jest obsługiwane (nieodzwolone)
1379	Opcja A nie odpowiedziała przy obliczaniu wersji platformy.
1380	Opcja B nie odpowiedziała przy obliczaniu wersji platformy.
1381	Opcja C0 nie odpowiedziała przy obliczaniu wersji platformy.
1382	Opcja C1 nie odpowiedziała przy obliczaniu wersji platformy.
1536	Został zarejestrowany wyjątek w kontroli rozpoznawania aplikacji Informacja o usunięciu błędu została zapisana w LCP

1792	Program alarmowy DSP jest aktywny. Nieprawidłowy transfer danych o usuwaniu błędów z części danych dotyczących mocy kontroli rozpoznawania silnika
2049	Dane dotyczące mocy zrestartowane
2064-2072	H081x: opcja w gnieździe x została uruchomiona ponownie
2080-2088	H082x: opcja w gnieździe x spowodowała oczekiwanie przy rozruchu
2096-2104	H083x: opcja w gnieździe x spowodowała wymagane prawnie oczekiwanie przy rozruchu
2304	Nie można było odczytać danych z EEPROM mocy
2305	Brak wersji SW w zespole napędowym.
2314	Brak danych zespołu napędowego w zespole napędowym
2315	Brak wersji SW w zespole napędowym.
2316	Brak io_statepage w zespole napędowym
2324	Konfiguracja karty mocy jest określona jako niepoprawna przy uruchamianiu
2325	Karta mocy przerwała komunikację podczas stosowania głównego zasilania
2326	Konfiguracja karty mocy jest określona jako niepoprawna po upływie czasu na zarejestrowanie kart mocy
2327	Zarejestrowano zbyt wiele połączeń kart mocy jako istniejące
2330	Informacje o wielkości mocy pomiędzy kartami mocy nie pasują do siebie
2561	Brak komunikacji między DSP a ATACD
2562	Brak komunikacji między ATACD a DSP (praca ze stanem)
2816	Przekroczenie rejestru modułu pulpitu sterowniczego
2817	Program planujący wolne zadania
2818	Szybkie zadania
2819	Parametr wątku
2820	Przekroczenie rejestru LCP
2821	Przekroczenie portu szeregowego
2822	Przekroczenie portu USB
2836	cfListMempool za małe
3072-5122	Wartość parametru przekracza swoje ograniczenia
5123	Opcja w gnieździe A: Sprzęt niekompatybilny ze sprzętem pulpitu sterowniczego
5124	Opcja w gnieździe B: Sprzęt niekompatybilny ze sprzętem pulpitu sterowniczego
5125	Opcja w gnieździe C0: Sprzęt niekompatybilny ze sprzętem pulpitu sterowniczego
5126	Opcja w gnieździe C1: Sprzęt niekompatybilny ze sprzętem pulpitu sterowniczego
5376-6231	Mało pamięci

ALARM 39, czujnik radiatora

Brak sprzężenia zwrotnego z czujnika temperatury radiatora.

Sygnał z czujnika termicznego IGBT nie jest dostępny na karcie mocy. Problem może dotyczyć karty mocy, karty sprzęgacza optycznego lub kabla taśmowego pomiędzy kartą mocy a kartą sprzęgacza optycznego.

OSTRZEŻENIE 40, przeciążenie wyjścia cyfrowego zacisku 27

Sprawdzić obciążenie podłączone do zacisku 27 lub usunąć połączenie powodujące zwarcie. Sprawdź parametr 5-00 *Tryb wejść / wyjść cyfr.* i parametr 5-01 *Zacisk 27. Tryb.*

OSTRZEŻENIE 41, przeciążenie wyjścia cyfrowego zacisku 29

Sprawdzić obciążenie podłączone do zacisku 29 lub usunąć połączenie powodujące zwarcie. Sprawdź parametr 5-00 *Tryb wejść / wyjść cyfr.* i parametr 5-02 *Zacisk 29. Tryb.*

OSTRZEŻENIE 42, przeciążenie wyjścia cyfrowego na X30/6 lub przeciążenie wyjścia cyfrowego na X30/7

Dla X30/6, sprawdzić obciążenie podłączone do X30/6 lub usunąć połączenie powodujące zwarcie. Sprawdzić parametr 5-32 *Wyj. cyfr. zacisku X30/6 (MCB 101).*

Dla X30/7, sprawdzić obciążenie podłączone do X30/7 lub usunąć połączenie powodujące zwarcie. Sprawdzić parametr 5-33 *Wyj. cyfr. zacisku X30/7 (MCB 101).*

ALARM 46, Zasilanie karty mocy

Zasilanie na karcie mocy jest poza zakresem.

Na karcie mocy są trzy rodzaje zasilania generowane przez zasilacz trybu przełączania (SMPS): 24 V, 5 V, +/-18 V. Przy zasilaniu 24 VDV z opcją MCB 107, monitorowane jest tylko zasilanie 24 V i 5 V. Przy zasilaniu napięciem trójfazowym, monitorowane są wszystkie trzy rodzaje zasilania.

OSTRZEŻENIE 47, niski poziom zasilania 24 V

Zasilanie 24 VDC jest mierzone na karcie sterującej. Zewnętrzne zasilanie rezerwowe 24 VDC może być przeciążone; w przeciwnym razie należy skontaktować się z przedstawicielem firmy Danfoss.

OSTRZEŻENIE 48, niski poziom zasilania 1,8 V

Zasilanie 1,8 VDC używane na karcie sterującej jest poza dopuszczalnym zakresem. Zasilanie jest mierzone na karcie sterującej.

OSTRZEŻENIE 49, ograniczenie prędkości

Prędkość jest poza zakresem określonym w parametrze 4-11 *Ogranicz. nis. prędk. silnika [obr/min]* oraz parametrze 4-13 *Ogranicz wys. prędk. silnika [obr/min]*.

ALARM 50, kalibracja AMA zakończona niepomyślnie

Skontaktować się z przedstawicielem firmy Danfoss.

ALARM 51, Sprawdzić Unom i Inom AMA

Prawdopodobnie ustawienia napięcia, prądu i mocy silnika są nieprawidłowe. Należy sprawdzić ustawienia.

ALARM 52, Niskie Inom AMA

Prąd silnika jest zbyt mały. Należy sprawdzić ustawienia.

ALARM 53, AMA silnik zbyt duży

Silnik jest zbyt duży, aby przeprowadzić procedurę AMA.

ALARM 54, AMA silnik zbyt mały

Silnik jest zbyt mały, aby przeprowadzić procedurę AMA.

ALARM 55, parametr AMA poza zakresem

Wartości parametrów znalezione dla silnika są poza dopuszczalnym zakresem.

ALARM 56, AMA przerwane przez użytkownika

Procedura AMA została przerwana przez użytkownika.

ALARM 57, przeterminowanie AMA

Należy spróbować uruchomić AMA ponownie kilka razy, do momentu wykonania AMA. Należy pamiętać, że kolejne rozruchy mogą rozgrzać silnik do poziomu, przy którym zwiększy się rezystancja R_s i R_r . W większości przypadków nie jest to jednak krytyczne.

ALARM 58, błąd wewnętrzny AMA

Skontaktować się z przedstawicielem firmy Danfoss.

OSTRZEŻENIE 59, ograniczenie prądu

Prąd silnika jest wyższy od wartości w par. 4-18, *Ograniczenie prądu*.

OSTRZEŻENIE 60, blokada zewnętrzna

Została włączona blokada zewnętrzna. Aby wznowić normalną pracę, należy doprowadzić 24 VDC do zacisku zaprogramowanego dla blokady zewnętrznej i zresetować przetwornicę częstotliwości (przez komunikację szeregową, wejście/wyjście cyfrowe lub naciskając przycisk reset na klawiaturze).

OSTRZEŻENIE 61, błąd wyszukiwania

Wykryto rozbieżność pomiędzy obliczoną prędkością silnika a pomiarem prędkości pochodzącym z urządzenia obsługującego sprzężenie zwrotne. Funkcja dla Ostrzeżenia/Alarmu/Wyłączenia jest ustawiana w par. 4-30, *Funkcja utraty sprzężenia zwrotnego silnika*, ustawienia błędów w par.

4-31, *Błąd prędkości sprzężenia zwrotnego silnika*, zaś dopuszczalny czas błędów w par. 4-32, *Limit czasu utraty sprzężenia zwrotnego silnika*. Funkcja ta może nie działać podczas procedury oddawania do eksploatacji.

OSTRZEŻENIE 62, maksymalny limit częstotliwości wyjściowej

Częstotliwość wyjściowa jest wyższa od wartości ustawionej w parametrze 4-19 *Maks. częstotliwość wyjść*.

OSTRZEŻENIE 64, ograniczenie prądu

Kombinacja obciążenia i prędkości wymaga wyższego napięcia silnika niż rzeczywiste napięcie obwodu DC.

OSTRZEŻENIE/ALARM/WYŁĄCZENIE AWARYJNE 65, przekroczenie temperatury karty sterującej

Przekroczenie temperatury karty sterującej: Temperatura wyłączenia karty sterującej wynosi 80° C.

OSTRZEŻENIE 66, niska temperatura radiatora

To ostrzeżenie jest zależne od czujnika temperatury w module IGBT.

Rozwiązanie problemu:

Temperatura radiatora mierzona jako 0° C może oznaczać, że czujnik temperatury jest wadliwy, co powoduje wzrost prędkości wentylatora do maksymalnej. Jeżeli przewód czujnika pomiędzy IGBT a kartą sprzęgacza optycznego jest rozłączony, może to powodować to ostrzeżenie. Sprawdzić również czujnik termiczny IGBT.

ALARM 67, konfiguracja modułu opcji uległa zmianie

Od ostatniego wyłączenia zasilania dodano lub usunięto jedną lub więcej opcji.

ALARM 68, aktywowany bezpieczny stop

Aktywowano bezpieczny stop. Aby wznowić normalną pracę, należy doprowadzić 24 VDC do zacisku 37, a następnie wysłać sygnał Reset (przez magistralę, wejście/wyjście cyfrowe lub naciskając przycisk Reset). Patrz parametr 5-19, *Zacisk 37, bezpieczny stop*.

ALARM 69, Temperatura karty mocy

Czujnik temperatury na karcie mocy jest albo za gorący, albo za zimny.

Rozwiązanie problemu:

Sprawdzić działanie wentylatorów drzwiowych.

Sprawdzić, czy filtry wentylatorów drzwiowych nie są zablokowane.

Sprawdzić, czy płyta dławika jest poprawnie zainstalowana w przypadku przetwornicy IP 21 i IP 54 (NEMA 1 i NEMA 12).

ALARM 70, Błędna konfiguracja prz. cz.

Rzeczywiste połączenie pulpitu sterowniczego i płyty zasilania jest nieodpowiednie.

OSTRZEŻENIE/ALARM 71, bezpieczny Stop PTC 1

Funkcja bezpiecznego Stopu została aktywowana z karty termistora MCB 112 PTC (zbyt wysoka temperatura silnika). Tryb zwykłej pracy urządzenia może zostać przywrócony po ponownym zastosowaniu przez MCB 112 napięcia 24 V DC na T-37 (kiedy temperatura silnika osiągnie odpowiedni poziom) oraz po dezaktywacji wejścia cyfrowego z MCB 112. Należy wtedy wysłać sygnał Reset (za pomocą komunikacji szeregowej, we/wy cyfrowego lub naciskając przycisk reset na klawiaturze). Uwaga: jeśli włączony jest automatyczny restart, silnik może się uruchomić po usunięciu tej usterki.

ALARM 72, niebezpieczna awaria

Bezpieczny Stop z wyłączeniem awaryjnym z blokadą. Nieoczekiwane poziomy sygnał na poziomie bezpiecznego Stopu i na wejściu cyfrowym z karty termistora MCB 112 PTC.

Ostrzeżenie 73, Autom. ponowne uruchomienie bezpiecznego stopu

Bezpiecznie zatrzymane. Uwaga: jeśli włączony jest automatyczny restart, silnik może się uruchomić po usunięciu tej usterki.

OSTRZEŻENIE 77, Tryb zredukowanej mocy:

To ostrzeżenie oznacza, że przetwornica pracuje w trybie zredukowanej mocy (tzn. z mniejszą liczbą części falownika, niż dozwolona). To ostrzeżenie będzie generowane w trakcie cyklu mocy, gdy przetwornica jest ustawiona na pracę z mniejszą ilością falowników i pozostanie włączone.

ALARM 79, Nieprawidłowa konfiguracja sekcji mocy

Karta skalująca ma niewłaściwy numer lub nie jest zainstalowana Oprócz tego, nie można było zainstalować złącza MK102 na karcie mocy.

ALARM 80, przetwornica częstotliwości sprowadzona do wartości domyślnych

Ustawienia parametrów są sprowadzane do wartości domyślnych po ręcznym resetowaniu.

ALARM 91, błędne ustawienia wejścia analogowego 54

Przełącznik S202 musi zostać ustawiony w pozycji OFF (wejście napięciowe), gdy czujnik KTY jest podłączony do wejścia analogowego terminalu 54.

ALARM 92, Brak przepływu

W układzie wykryto sytuację polegającą na braku obciążenia. Patrz grupa parametrów 22-2.

ALARM 93, Suchobiegi pompy

Sytuacja braku przepływu i wysoka prędkość oznaczają, że pompa pracowała na sucho. Patrz grupa parametrów 22-2.

ALARM 94, Funkcja End of Curve

Sprężenie zwrotne pozostaje poniżej wartości zadanej, co może wskazywać na wycieki w układzie rur. Patrz grupa parametrów 22-5.

ALARM 95, Zerwany pas

Moment obrotowy jest poniżej ograniczenia momentu ustawionego dla braku obciążenia, co wskazuje na zerwany pas. Patrz grupa parametrów 22-6.

ALARM 96, Start opóźniony

Uruchomienie silnika zostało opóźnione ze względu na działanie zabezpieczenia krótkiego cyklu. Patrz grupa parametrów 22-7.

OSTRZEŻENIE 97, Stop opóźniony

Zatrzymanie silnika zostało opóźnione ze względu na działanie zabezpieczenia krótkiego cyklu. Patrz grupa parametrów 22-7.

OSTRZEŻENIE 98, błąd zegara

Błąd zegara. Nie ustawiono czasu lub awarii uległ zegar RTC (jeśli jest zamontowany). Patrz grupa parametrów 0-7.

ALARM 243, IGBT hamulca

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 27. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 244, Temperatura radiatora

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 29. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 245, Czujnik radiatora

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 39. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 246, Zasilanie karty mocy

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 46. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 247, Temperatura karty mocy

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 69. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 248, Nieprawidłowa konfiguracja sekcji mocy

Ten alarm dotyczy tylko przetwornic z ramami F. Jest on równoważny alarmowi 79. Wartość podana w rejestrze alarmów oznacza moduł mocy, który spowodował alarm.

- 1 = moduł falownika najbardziej na lewo.
- 2 = środkowy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 2 = prawy moduł falownika w przetwornicy F1 lub F3.
- 3 = prawy moduł falownika w przetwornicy F2 lub F4.
- 5 = moduł prostownika.

ALARM 250, nowa część zamienna

Moc lub zasilacz impulsowy zostały wymienione. Kod typu przetwornicy częstotliwości musi zostać przywrócony w EEPROM. Wybrać odpowiedni typ kodu w parametrze 14-23 *Ustawienie kodu typu*, zgodnie ze znakiem



umieszczonym na urządzeniu. Pamiętać o wybraniu „Zapisz do EEPROM”,
aby zakończyć.

ALARM 251, Nowy kod typu

Przetwornica częstotliwości ma nowy kod typu.

Indeks

1

1-03 Charakterystyka Momentu Obrotowego	104
---	-----

2

20-01 Sprzężenie Zwrotne 1 Konwersja	120
2-17 Kontrola Przepięcia	107
22-76 Odstęp Między Rozruchami	126
22-77 Minimalny Czas Pracy	127

5

5-1* Wejścia Cyfrowe	112
5-12 Zacisk 27. Wejście Cyfrowe	112
5-13 Zacisk 29. Wejście Cyfrowe	112

A

Ama	76, 88
Auto. Dopasowanie Do Silnika (ama) 1-29	104
Automatyczne Dopasowanie Silnika (ama)	76

B

Bezpieczniki	49
Bezpieczniki	65
Biegunowość Wejścia Zacisków Sterowania	73
Brak Zgodności Z UI	65

C

Changes Made	93
Charakterystyka Sterowania	165
Charakterystyki Momentu	163
Chłodzenia	106
Chłodzenie	33
Chłodzenie Od Tyłu	33
Coast Inverse	95
Czas Przyspieszania	98
Czas Rozpędzania 1 3-41	98
Czas Time-out Live Zero 6-00	113
Czas Zatrzymania 1 3-42	98
Częstotliwość Kluczowania 14-01	119
Częstotliwość Kluczowania:	50
Częstotliwość Silnika 1-23	97
Czujnik Kty	179

D

Dane Parametrów	93
Dane Z Tabliczki Znamionowej Silnika	76
Diody Led	79
Długość I Przekrój Poprzeczny Kabla	50
Długość I Przekrój Poprzeczny Kabli	163
Dostęp Do Przewodów	23
Dostęp Do Zacisków Sterowania	70

E

Ekranowane/zbrojone	74
Ekranowanie Kabli	50
Elektronicznych	10

F

Filtr Fali Sinusoidalnej	50
--------------------------	----

Funkcja "suchobiegu" Pompy 22-26	126
Funkcja Braku Przepływu 22-23	125
Funkcja Dla Sprzężenia Zwrotnego 20-20	121
Funkcja Dla Zerwanego Pasa 22-60	126
Funkcja Hamowania 2-10	107
Funkcja Przy Stopie 1-80	105
Funkcja Time-out Live Zero 6-01	113

G

Glcp	88
Grzejniki Przeciwkondensacyjne I Termostat	45

I

Informacje	39
Inicjalizacja	89
Instalacja Elektryczna	70, 73
Instalacja Mechaniczna	23
Instalacja Zewnętrznego Zasilania 24 Volt Dc	70

J

Język 0-01	96
------------	----

K

Kabel Rezystora Hamowania	62
Kabel Silnika	61
Kable Ekranowane	61
Kanały Chłodzące	33
Karta Sterująca, Komunikacja Szeregowa Rs-485:	164
Karta Sterująca, Komunikacja Szeregowa Usb	166
Karta Sterująca, Wyjście 10 V Dc	165
Karta Sterująca, Wyjście 24 V Dc	165
Kierunek Obrotów Silnika 4-10	110
Komunikacja Szeregowa	166
Komunikaty O Błędach	178
Komunikaty Statusu	79
Kontrola Obrotów Silnika 1-28	98
Krok Po Kroku	129

L

Lampki Sygnalizacyjne	81
Lcp 102	79
Literatura	6
Loggings	93

M

Main Menu	92
Maks. Wartość Zadana 3-03	108
Mct 10	87
Minimalna Wartość Zadana 3-02	108
Minimalny Czas Pracy 22-40	126
Minimalny Czas Uśpienia 22-41	126
[Moc Silnika Hp] 1-21	97
[Moc Silnika Kw] 1-20	96
Moment Obrotowy	61
Moment Obrotowy - Zaciski	61
Moment Obrotowy Zerwanego Pasa 22-61	126
Monitor Rezystancji Izolacji (irm)	46
Montaż Na Dużych Wysokościach (pelv)	9
Montaż Na Podłożu	43
Montaż Na Podstawie	42, 43
Montaż Na Ścianie – Urządzenia Ip21 (nema 1) I Ip54 (nema 12)	34
Montaż Osłony Ściekowej	37
My Personal Menu	93

N

Namur	46
Napięcie Silnika 1-22	97
Nlcp	84
No Operation	95

O

Obsługa Graficznego Lokalnego Panelu Sterowania (glcp)	79
Obwodu Pośredniego Dc	178
Odbiór Przetwornicy Częstotliwości	12
Odpakowaniem	12
Ogólne Ostrzeżenie.	5
[Ogranicz Wys. Prędk. Silnika Hz] 4-14	98
[Ogranicz Wys. Prędk. Silnika Obr/min] 4-13	99
[Ogranicz. Nis. Prędk. Silnika Hz] 4-12	99
[Ogranicz. Nis. Prędk. Silnika Obr/min] 4-11	99
Okablowanie	49
Opcji Komunikacyjnej	180
Opóźnienie Braku Przepływu 22-24	125
Opóźnienie Startu 1-71	105
Opóźnienie Zerwanego Pasa 22-62	126
Oprogramowanie Narzędziowe Na Komputer Pc	87
Ostrzeżenie O Dużej Prędkości 4-53	110
Ostrzeżenie O Niskim Sprężeniu Zwrotnym, 4-56	110
Ostrzeżenie O Wys.spręż.zwr. 4-57	111
Ostrzeżenie O Wysokim Napięciu	5
Otoczenie	166

P

Pakiet Językowy 2	96
Pakietu Językowego 1	96
Pakietu Językowego 3	96
Pakietu Językowego 4	96
Parametrów Indeksowanych	129
Planowanie Miejsca Montażu	12
Podłączenie Zasilania	49, 64
Podnoszenie	13
Podział Obciążenia	63
Półautomatyczne Ustawienie Obejścia 4-64	111
Położenia Zacisków - Rozmiar Ramy D	1
Położenie Kabli	25
Położenie Zacisków	26
Postępowanie Z Odpadami	10
Poziom Napięcia	163
Prąd Silnika 1-24	97
Prąd Trzymania/podgrzania Dc 2-00	107
Prąd Upływowy	7
Prąd Upływu	7
Prawa Autorskie, Ograniczenie Odpowiedzialności Oraz Prawa Do Wprowadzania Poprawek	5
[Prędkość Obudzenia Obr/min] 22-42	126
[Prędkość Przy Pracy Przerwanej Hz] 3-11	99
Profibus Dp-v1	87
Programowana Wart. Zadana 3-10	108
Przeciwzwarciowe	65
Przełączniki Elbc	60
Przełączniki S201, S202 I S801	75
Przepływ Powietrza	33
Przestrzeń	23
Przetwornice Z Fabrycznie Zainstalowaną Opcją Przerzywacza Hamulca	62
Przewody Sterownicze	73
Przewody Sterownicze	74
Przykład Zmiany Danych Parametru	93
Przyłączenie Magistrali Komunikacyjnej	69
Przyspiesz/zwolnij	73

Q

Quick Menu	82, 92
------------------	--------

R

Rcd (wyłącznik Różnicowoprądowy)	46
Reaktancji Głównej	104
Reaktancji Rozproszenia Stojana	104
Ręczne Rozruszniki Silnika	46
Regulacja Pid Standardowa/odwrócona 20-81	124
Równoległe Łączenie Silników	78

S

Skróty I Normy	6
Sposób Podłączenia Komputera Do Przetwornicy Częstotliwości	86
Sprężarka Automatemcznej Optymalizacji Energii	104
Sprężenie Zwrotne 1 Pierwotne 20-00	119
Sprężenie Zwrotne 2 Konwersja 20-04	120
Sprężenie Zwrotne 2 Pierwotne 20-03	120
Sprężenie Zwrotne 3 Konwersja 20-07	121
Sprężenie Zwrotne 3 Pierwotne 20-06	121
Stała Czasowa Całkowania Pid 20-94	125
Start W Locie 1-73	105
Start/stop	72
Start/stop Impulsowy	72
Status	82
Sterowanie Hamowaniem	179
Sterowanie Hamulcem Mechanicznym	78
Stop Z Wybiegiem Silnika	83
Struktura Głównego Menu	130
Szybkie Menu	82
Szybkie Przenoszenie Ustawień Parametrów Przy Korzystaniu Z Głcp	88

T

Tabele Bezpieczników	65
Tabliczce Znamionowej	76
Tabliczkę Znamionową Silnika	76
Termistor	106
Tryb Głównego Menu	127
Tryb Konfiguracyjny 1-00	103
Tryb Szybkie Menu	93
Trybem Głównego Menu	82
Trzy Sposoby Obsługi	79

U

Ustawień Domyślnych	89
Uwagi Ogólne	23
Uziemienie	60

V

Vt Automatemcznej Optymalizacji Energii	104
---	-----

W

Wart. Zadana Źródło 1 3-15	109
Wart. Zadana Źródło 2 3-16	110
Wartość Zadana 1 20-21	124
Wartość Zadana 2, 20-22	124
Wartość Zadana Napięcia Przez Potencjometr	73
Wartość Zadana Potencjometru	73
Wartości Znamionowe Układu Elektrycznego	8
Wejścia Analogowe	164
Wejścia Cyfrowe:	163
Wejścia Impulsowe	164

Wejście Dławika/rury Kablowej - Ip21 (nema 1) I Ip54 (nema12)	35
Wybór Parametrów	128
Wydajność Karty Sterującej	166
Wydajność Wyjściowa (u, V, W)	163
Wyjścia Przekątnikowe	165
Wyjście Analogowe	164
Wyjście Cyfrowe	165
Wyjście Silnika	163
Wykrywanie Niskiej Mocy 22-21	125
Wykrywanie Niskiej Prędkości 22-22	125
Wyłącznik Rfi	60
Wyłącznik Różnicowoprądowy	7
Wyłącznik Temperaturowy Rezystora Hamowania	63
Wymagane Narzędzia:	42
Wymiary Fizyczne	15, 21
Wyświetlacz Graficzny	79
Wzmocnienie Proporcjonalne Pid 20-93	124

Z

Zabezp. Termiczne Silnika 1-90	106
Zabezpieczenia I Funkcje	166
Zabezpieczenia Silnika	106
Zabezpieczenie Krótkiego Cyklu 22-75	126
Zabezpieczenie Silnika	166
Zabezpieczenie Termiczne Silnika	78
Zacisk 27. Tryb 5-01	111
Zacisk 29. Tryb 5-02	111
Zacisk 42. Dolna Skala Wyjścia 6-51	116
Zacisk 42. Górna Skala Wyjścia 6-52	117
Zacisk 42. Wyjście 6-50	115
Zacisk 53. Dolna Skala Napięcia 6-10	114
Zacisk 53. Dolna Skala Zad./sprz. Zwr. 6-14	114
Zacisk 53. Górna Skala Napięcia 6-11	114
Zacisk 53. Górna Skala Zad./sprz. Zwr. 6-15	114
Zacisk 53. Live Zero 6-17	114
Zacisk 53. Stała Czasowa Filtru 6-16	114
Zacisk 54. Dolna Skala Napięcia 6-20	115
Zacisk 54. Górna Skala Napięcia 6-21	115
Zacisk 54. Górna Skala Zad./sprz. Zwr. 6-25	115
Zacisk 54. Live Zero 6-27	115
Zacisk 54. Niska Skala Zad./sprz. Zwr. 6-24	115
Zacisk 54. Stała Czasowa Filtru 6-26	115
Zaciski Chronione Bezpiecznikami 30 A	46
Zaciski Sterowania	70
Zasilanie 24 V Dc	46
Zasilanie 3 X 525- 690 V Ac	170
Zasilanie It	60
Zasilanie Sieciowe (I1, L2, L3):	163
Zasilanie Zewnętrzne Wentylatorów	64
Zatrzymanie Awaryjne Iec Z Przekątnikiem Bezpieczeństwa Pilz	46
Zawartość Zestawu	39
Zestaw Parametrów	91
Zestawami Kanałów Chłodzących	38
Zestawy Parametrów Funkcji	100
Zewnętrzne Monitorowanie Temperatury	47
Złącze Magistrali Rs-485	86
Zmiana Danych	128
Zmiana Danych Parametru	93
Zmiana Wartości Danych	129
Zmiana Wartości Grupy Danych Liczbowych	129
Zmiana Wartości Tekstowej	129
Zmienny Moment	104
Znamionowa Prędkość Silnika 1-25	97

Ż

Źródło Termistor 1-93	107
-----------------------	-----