

Sisällysluettelo

1 Näiden käyttöohjeiden lukeminen	3
Hyväksynät	4
Symbolit	4
Lyhenteet	5
2 Kirjanmerkki luvulle Turvaohjeet ja yleisiä varoituksia.	7
Suurjännite	7
Vältä tahaton käynnistys	8
Turvallinen pysäytys FC 300:ssa	9
Turvallisen pysäytyksen asennus - FC 302 vain (ja FC 301 kohdassa runkokoko A1)	10
Tietoliikenneverkkoa	10
3 Asentaminen	11
Mekaaninen asennus	14
Sähköasennus	16
KytKentä verkkovirtaan ja maadoitus	17
Moottorin kytKentä	20
Sulakkeet	23
Sähköasennus , Ohjausliittimet	27
KytKentäesimerkkejä	28
Sähköasennus, Ohjauskaapelit	30
KytKimet S201, S202 ja S801	32
Lisäkytkennät	35
Mekaanisen jarrun ohjaus	35
Moottorin lämpösuojaus	35
Tietokoneen kytkeminen taajuusmuuttajaan	36
FC 300 PC-ohjelmisto	36
4 Ohjelmointi	37
Graafinen ja numeerinen LCP	37
Ohjelmointi graafisessa LCP:ssä	37
Ohjelmointi numeerisella paikallisohjauspaneelilla	38
Pika-asennus	40
Perusasetusparametrit	44
Parametriluettelot	63
5 Yleiset tekniset tiedot	91
6 Vianmääritys	97
Varoitukset/Hälytysviestit	97

Hakemisto

104

1 Näiden käyttöohjeiden lukeminen

1

VLT AutomationDrive

Käyttöopas

Ohjelmistoversio: 5.0x

Tämä käyttöopas koskee kaikkia VLT AutomationDrive -taajuusmuuttajia, joiden ohjelmistoversio on 5.0x. Ohjelmistoversion numeron voi tarkistaa kohdasta par. 15-43 *Software Version*.

1.1.1 Näiden käyttöohjeiden lukeminen

VLT AutomationDrive on suunniteltu tarjoamaan suuri akseliteho sähkömoottoreissa. Lue asianmukaista käyttöä varten tämä käyttöohje huolellisesti. Taajuusmuuttajan asianton käsittely voi saada taajuusmuuttajan tai siihen liittyvät laitteet toimimaan epäasianmukaisesti, lyhentää käyttöikää tai aiheuttaa muita ongelmia.

Nämä käyttöohjeet auttavat pääsemään alkuun, asentamaan ja ohjelmoimaan VLT AutomationDrive.

ja määrittämään siinä esiintyviä vikoja. VLT AutomationDrive-taajuusmuuttajassa on kaksi eri akselitehotasoa. FC 301 vaihtelee skalaarisesta (U/f) VVC +-ohjaukseen ja sopii vain asynkronisiin moottoreihin. FC 302 on tehokas taajuusmuuttaja sekä asynkronisiin että jatkuvatoimisiin moottoreihin ja sopii erilaisiin moottorin ohjauseriaatteisiin, esim. skalaarinen (U/f), VVC+- ja Flux-vektori-moottoriohjaus.

Tämä käyttöopas koskee sekä FC 301- että FC 302 -mallia. Silloin kun tieto koskee molempia sarjoja, viittaamme niihin lyhenteellä FC 300. Muussa tapauksessa mainitaan erikseen joko FC 301 tai FC 302.

Luvussa 1 **Näiden käyttöohjeiden lukeminen** esitellään ohjekirja ja annetaan tietoa hyväksynnöistä sekä näissä asiakirjoissa käytetyistä symboleista ja lyhenteistä.

Luku 2 **Turvaohjeet ja yleisiä varoituksia** sisältää ohjeita FC 300:n oikeaan käsittelyyn.

Luku 3 **Asennus** opastaa mekaanisen ja teknisen asennuksen läpi.

Luvussa 4, **Ohjelmointi** esitellään FC 300:n käyttöä ja ohjelmointia LCP:n avulla.

Luku 5 **Yleiset tekniset tiedot** sisältää teknisiä tietoja FC 300:sta.

Luku 6 **Vianmääritys** sisältää apua FC 300:aa käytettäessä esiintyvien ongelmien ratkaisemiseen.

FC 300:sta saatavana oleva kirjallisuus

- VLT AutomationDrive:n käyttöohjeet sisältävät tarvittavat tiedot taajuusmuuttajan saamiseksi käyttökuntoon.
- VLT AutomationDrive:n suunnitteluopas sisältää kaikki tekniset tiedot taajuusmuuttajan suunnittelusta ja sovelluksista, joita ovat pulssianturi-, resolveri- ja releoptiot.
- VLT AutomationDrive Profibus-väylän käyttöohjeet sisältävät tiedot, joita tarvitaan taajuusmuuttajan valvontaan, tarkkailuun ja ohjelmointiin Profibus -kenttäväylän avulla.
- VLT AutomationDrive:n DeviceNetin käyttöohjeissa on tietoja, joita tarvitaan taajuusmuuttajan valvonnassa, tarkkailussa ja ohjelmoinnissa DeviceNet -kenttäväylän avulla.
- VLT AutomationDrive MCT 10:n käyttöohjeet sisältävät tietoja, joita tarvitaan ohjelmiston asentamisessa ja käytössä PC:llä.
- VLT AutomationDrive IP21/tyypin 1 ohje sisältää tietoja IP21 / tyyppi 1 -option.
- VLT AutomationDrive 24 V DC varmistus -ohje sisältää tietoa 24 V DC -varmistusoption asentamisesta.

Danfoss tekninen kirjallisuus on saatavana myös verkosta osoitteesta www.danfoss.com/drives.

1

1.1.2 Hyväksynät



1.1.3 Symbolit

Tässä käyttöoppaassa käytettävät symbolit.



Huom

Merkitsee jotakin lukijan huomioitavaa seikkaa.



Ilmaisee yleisen varoituksen.



Ilmaisee varoituksen korkeajännitteestä.

*


Ilmaisee oletusasetuksen.

1.1.4 Lyhenteet

Vaihtovirta	AC
American Wire Gauge	AWG
Ampeeri/AMP	A
Automaattinen moottorin sovitus	AMA
Virtaraja	I _{LIM}
Celsius-astetta	°C
Tasavirta	DC
Riippuu taajuusmuuttajasta	D-TYPE
Sähkömagneettinen yhteensopivuus	EMC
Sähköinen lämpörele	ETR
Taajuusmuuttaja	FC
Gramma	g
Hertsi	Hz
Kilohertsi	kHz
Paikallishajauspaneeli	LCP
Metri	m
Millihenri induktanssista	mH
Milliampeeri	mA
Millisekunti	ms
Minuutti	min
Liikkeenvalvontatyökalu	MCT
Nanofaradi	nF
Newtonmetri	Nm
Moottorin nimellisvirta	I _{M,N}
Moottorin nimellistaajuus	f _{M,N}
Moottorin nimellisteho	P _{M,N}
Moottorin nimellisjännite	U _{M,N}
Parametri	par.
Erittäin pieni suojajännite	PELV
Painettu piirilevy	PCB
Vaihtosuuntaajan nimellinen lähtövirta	I _{INV}
kierrosta minuutissa	RPM
Regeneratiiviset liittimet	Regen
Sekunti	s
Synkronisen moottorin nopeus	n _s
Momenttiraja	T _{LIM}
Voltia	V

1

1.1.5 Hävittämisohje



Sähköosia sisältäviä laitteita ei saa hävittää talousjätteen mukana.
Ne on kerättävä erikseen sähkö- ja elektroniikkajätteinä paikallisten ja voimassa olevien lakien mukaan.

2 Kirjanmerkki luvulle Turvaohjeet ja yleisiä varoituksia.



DC-välipiirin kondensaattorit jäävät ladatuiksi, vaikka virta on katkaistu. Sähköiskuvaaran välttämiseksi taajuusmuuttaja on irrotettava sähköverkosta ennen huollon suorittamista. Kun käytät PM-moottoria, varmista, että se on kytketty irti. Odota ennen taajuusmuuttajan huoltamista ainakin alla mainitun ajan:

2

Jännite	Teho	odotusaika
200 - 240 V	0,25 - 3,7 kW	4 minuuttia
380 - 500 V	5,5 - 37 kW	15 minuuttia
	0,37 - 7,5 kW	4 minuuttia
	11 - 75 kW	15 minuuttia
525 - 600 V	0,75 - 7,5 kW	4 minuuttia

2.1.1 Suurjännite



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



Asennus korkeille paikoille

380 - 500 V: Kun korkeus on yli 3 km, ota yhteyttä Danfoss -yhtiöön keskustellaksesi PELV-jännitteestä.
525-690 V: Kun korkeus on yli 2 km, ota yhteyttä Danfoss -yhtiöön keskustellaksesi PELV-jännitteestä.

2.1.2 Varotoimenpiteet



Taajuusmuuttajassa esiintyy vaarallisia jännitteitä, kun se on kytkettynä verkkoon. Moottorin, taajuusmuuttajan tai kenttäväylän virheellinen asennus saattaa johtaa laite- ja henkilövahinkoihin, jopa kuolemaan. Noudata sen vuoksi tämän Käyttöoppaan ohjeita sekä kansallisia ja paikallisia turvallisuusmääräyksiä.

Turvaohjeet

1. Virransyötön taajuudenmuuttajaan tulee olla katkaistuna, kun suoritetaan korjaustöitä. Varmista, että verkkovirta on katkaistu ja riittävä aika on kulunut ennen moottorin ja verkkovirran pistokkeiden irrotusta.
2. [OFF]-painike taajuusmuuttajan ohjauspaneelissa ei katkaise virransyöttöä laitteelle, eikä sitä siksi saa käyttää turvakytkimenä.
3. Laite on maadoitettava asianmukaisesti, käyttäjä on suojattava verkkojännitteeltä ja moottori ylikuormitukselta voimassa olevien kansallisten ja paikallisten määräysten mukaan.
4. Maavuotovirta on yli 3,5 mA.
5. Moottorin ylikuormitussuojaus ei sisälly tehdasasetuksiin. Jos tämä toiminto halutaan, aseta kohdan par.1-90 *Motor Thermal Protection* data-arvoksi ETR -laukaisu 1 [4] tai data-arvo ETR -varoitus 1 [3].
6. Älä irrota moottorin ja verkkovirran pistokkeita, kun taajuusmuuttaja on kytketty sähköverkkoon. Varmista, että verkkovirta on katkaistu ja riittävä aika on kulunut ennen moottorin ja verkkovirran pistokkeiden irrotusta.
7. Huomaa, että taajuusmuuttajassa on L1:n, L2:n ja L3:n lisäksi muitakin jännitelähteitä, kun kuormituksenjako on käytössä (DC-välipiirit on kytketty yhteen) ja ulkoinen 24 V DC on asennettu. Varmista, että kaikki jännitelähteet on kytketty irti ja riittävä aika kulunut ennen korjaustöiden aloittamista.

2.1.3 Yleinen varoitus



Varoitus:

Sähköisten osien koskettaminen voi olla hengenvaarallista myös laitteen virransyötön katkaisun jälkeen.

Varmista myös, että muut jännitelähteet, esimerkiksi kuormituksen jako (välipiirin tasajännitteen linkitys), on kytketty irti, kuten myös moottorin liitäntä kineettiseen varmistukseen.

VLT AutomationDrive: odota vähintään 15 minuuttia.

Lyhyempi odotusaika on sallittu vain, jos siitä mainitaan kyseisen laitteen tyyppikilvessä.



Vuotovirta

Maavuotovirta taajuusmuuttajasta on yli 3,5 mA. Maakaapelin ja maaliitännän (liitin 95) hyvän mekaanisen kytkennän varmistamiseksi kaapelin poikkileikkauksen pinta-alan tulee olla vähintään 10 mm² tai 2 nimellisarvon mukaista maajohdinta erikseen päätettyinä.

Vikavirtarele

Tämä tuote voi aiheuttaa tasavirtaa suojajohtimeen. Jos lisäsuojauksena käytetään vikavirtarelettä (RCD), tämän tuotteen syöttöpuolella tulee käyttää vain B-tyyppin vikavirtarelettä (aikaviiveellä). Katso myös vikavirtareleen asennushuomautus MN .90.GX.02.

VLT AutomationDrive:n suojamaadoituksen ja vikavirtareleiden käytön tulee aina tapahtua kansallisten ja paikallisten määräysten mukaisesti.



Huom

Pystysuorissa nostosovelluksissa kannattaa ehdottomasti varmistaa, että kuorma saadaan pysäytettyä hätätilanteessa tai yksittäisen osan kuten kontaktorin toimiessa väärin.

Jos taajuusmuuttaja on hälytystilassa tai ylijännitetilanteessa, mekaaninen jarru kytkeytyy.

2.1.4 Ennen kuin aloitat korjaustyön

1. Erotta taajuusmuuttaja verkkovirrasta.
2. Irrota tasavirtaväyläliittimet 88 ja 89 kuormituksenjakosovelluksista
3. Odota tasavirtaväylän purkausta. Katso aika varoitustarrasta
4. Irrota moottorikaapeli

2.1.5 Vältä tahaton käynnistys

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkkovirtaan, moottori voidaan käynnistää/pysäyttää digitaalisilla komendoilla, väyläkomendoilla, ohjearvoilla tai paikallisohjauspaneelin (LCP) avulla.

- Irrota taajuusmuuttaja verkkovirrasta aina, kun henkilökohtainen turvallisuus edellyttää tahattoman käynnistykseen välttämistä.
- Aktivoi tahattoman käynnistykseen välttääksesi aina [OFF]-näppäin ennen parametrien muuttamista.
- Sähkövika, väliaikainen ylikuormitus, vika verkkojännitteessä tai moottorin kytkennän vika voi saada pysäytetyn moottorin käynnistymään. Turvallisella pysäytyksellä varustettu taajuusmuuttaja (eli FC 301 A1-koteloinnilla ja FC 302) suojaa tahattomalta käynnistykseltä, jos turvallisen pysäytyksen liitin 37 on alhaisella jännitteellä tai irrotettu.

2.1.6 Turvallinen pysäytys FC 300:ssa

FC 302, ja myös FC301 A1-kotelolla, voi suorittaa turvatoiminnon *Turvallinen momentin katkaisu* (joka on määritelty standardissa IEC 61800-5-2) tai *kategorian 0 mukaisen pysäytyksen* (joka on määritelty standardissa EN 60204-1).

FC 301 A1-kotelointi: Kun taajuusmuuttajassa on turvallinen pysäytys, tyyppikoodin kohdassa 18 on oltava joko T tai U. Jos kohdassa 18 on B tai X, liittimen 37 turvallista pysäytystä ei ole!

Esimerkki:

Tyyppikoodi FC 301 A1:lle turvallisella pysäytyksellä: FC-301PK75T4Z20H4TGCXXXSXXXXA0BXCXXXXD0

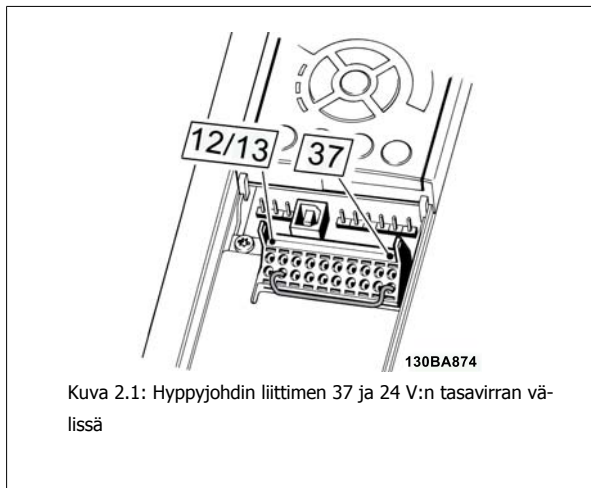
Se on suunniteltu ja hyväksytty sopivaksi standardin EN 954-1 turvallisuusluokan 3 vaatimuksiin. Tätä toimintoa kutsutaan turvapysäytykseksi. Ennen turvapysäytyksen integrointia ja käyttöä kokoonpanossa kokoonpanolle on tehtävä perusteellinen riskianalyysi sen varmistamiseksi, että turvapysäytys-toiminto ja turvallisuusluokka ovat asianmukaiset ja riittävät. Turvapysäytystoiminnon asentamiseksi ja käyttämiseksi standardin EN 954-1 turvallisuusluokan 3 vaatimusten mukaan on noudatettava VLT AutomationDrive suunnitteluoppaan MG.33.BX.YY asiaan liittyviä tietoja ja ohjeita! Käyttöohjeiden tiedot ja ohjeet eivät riitä turvapysäytystoiminnon oikeaan ja turvalliseen käyttöön!

Prüf- und Zertifizierungsstelle im BG-PRÜFZERT		 BGIA Berufsgenossenschaftliches Institut für Arbeitsschutz Hauptverband der gewerblichen Berufsgenossenschaften		130BA373.10
<u>Translation</u> In any case, the German original shall prevail.		Type Test Certificate		
Name and address of the holder of the certificate: (customer)	Danfoss Drives A/S, Ulnaes 1 DK-6300 Graasten, Dänemark			
Name and address of the manufacturer:	Danfoss Drives A/S, Ulnaes 1 DK-6300 Graasten, Dänemark			
Ref. of customer:	Ref. of Test and Certification Body: Apf/Köh VE-Nr. 2003 23220	Date of Issue: 13.04.2005		
Product designation:	Frequency converter with integrated safety functions			
Type:	VLT® Automation Drive FC 302			
Intended purpose:	Implementation of safety function „Safe Stop“			
Testing based on:	EN 954-1, 1997-03, DKE AK 226.03, 1998-06, EN ISO 13849-2: 2003-12, EN 61800-3, 2001-02, EN 61800-5-1, 2003-09,			
Test certificate:	No.: 2003 23220 from 13.04.2005			
Remarks:	The presented types of the frequency converter FC 302 meet the requirements laid down in the test bases. With correct wiring a category 3 according to DIN EN 954-1 is reached for the safety function.			
The type tested complies with the provisions laid down in the directive 98/37/EC (Machinery).				
Further conditions are laid down in the Rules of Procedure for Testing and Certification of April 2004.				
Head of certification body	 (Prof. Dr. rer. nat. Dietmar Reinert)		Certification officer  (Dipl.-Ing. R. Apfeld)	
FZB10E 01.05	 Postal address: 53754 Sankt Augustin	Office: Alte Heerstraße 111 53757 Sankt Augustin	Phone: 0 22 41/2 31-02 Fax: 0 22 41/2 31-22 34	

2.1.7 Turvallisen pysäytyksen asennus - FC 302 vain (ja FC 301 kohdassa runkokoko A1)

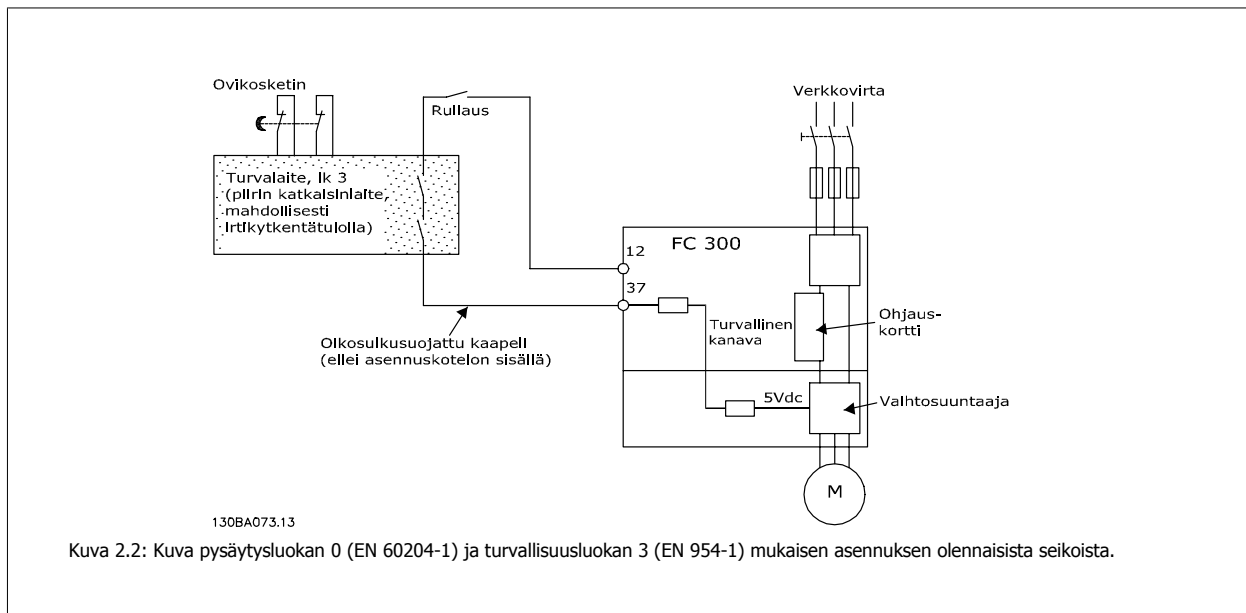
Noudata seuraavia ohjeita asentaaksesi luokan 0 pysäytystoiminnon (EN60204) turvallisuusluokan 3 (EN954-1) mukaisesti:

1. Liittimen 37 ja 24 V:n tasavirran välinen silta (hyppyjohdin) on poistettava. Hyppyjohtimen leikkaaminen tai katkaiseminen ei riitä. Poista se kokonaan oikosulkujen välttämiseksi. Katso hyppyjohtinta kuvassa.
2. Kytke liitin 37 24 V:n tasavirtaan oikosulkusuojatulla johtimella. 24 V:n tasavirtajännitteensyötön on oltava keskeytettävissä standardin EN954-1 luokan 3 mukaisella piirinkatkaisulaitteella. Jos katkaisulaite ja taajuusmuuttaja on sijoitettu samaan asennuspaneeliin, voit käyttää suojatun sijasta tavallista kaapelia.
3. Turvallinen pysäytystoiminto täyttää standardin EN 954-1 luokan 3 vaatimukset, jos se on suojattu kotelolla, jonka suojausluokka on vähintään IP 54. Siksi, FC 302-taajuusmuuttajat, joiden suojausluokka on pienempi kuin IP54, on asennettava koteloon (kaappiin), joka tarjoaa IP54-suojauksen. FC 302-taajuusmuuttajat, joiden suojausluokka on vähintään IP54, eivät tarvitse lisäsuojasta. FC 302 A1 toimitetaan ainoastaan IP21-kotelolla, joten se on aina asennettava kaappiin.



Kuva 2.1: Hyppyjohdin liittimen 37 ja 24 V:n tasavirran välissä

Alla olevasta kuvasta näkyy pysäytysluokka 0 (EN 60204-1) turvallisuusluokan 3 (EN 954-1) mukaisena. Piirin katkaisun aiheuttaa avautuva ovikosketin. Kuvasta näkyy myös, miten kytketään muuhun kuin turvallisuuteen liittyvä laitteen rullaus.



Kuva 2.2: Kuva pysäytysluokan 0 (EN 60204-1) ja turvallisuusluokan 3 (EN 954-1) mukaisen asennuksen olennaisista seikoista.

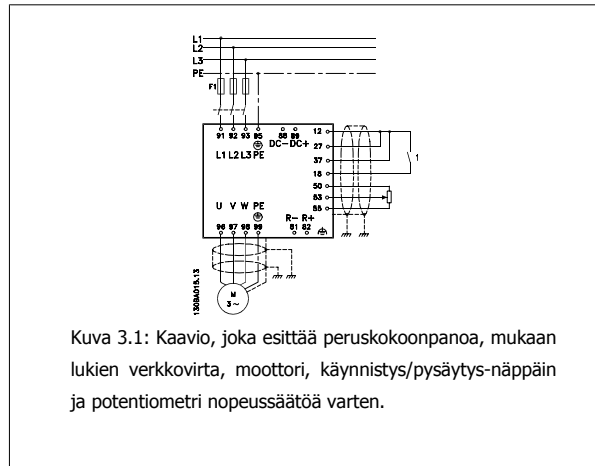
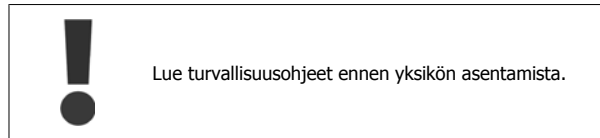
2.1.8 Tietoliikenneverkkoa

par. 14-50 RFI Filter voi käyttää sisäisten RFI-kondensaattorien erottamiseen RFI-suodattimesta 380 - 500 V:n taajuusmuuttajien maadoittamiseksi. Tämä pienentää RFI:n tehoa A2-tasolle. 525 - 690 V:n taajuusmuuttajissa parametrilla par. 14-50 RFI Filter ei ole toimintoa. RFI-kytkintä ei voi avata.

3 Asentaminen

3.1.1 Tietoja luvusta Asentaminen

Tämä luku käsittelee mekaanisia ja sähköasennuksia sähköliittimiin ja -liittimistä ja ohjauskorttiliittimiin ja -liittimistä. Optioiden sähköasennus kuvataan asianmukaisissa käyttöohjeissa ja Suunnitteluoppaassa.



3













3.1.2 Tarkistuslista

Varmista ennen taajuusmuuttajan pakkauksen purkamista, että laite on vaurioitumaton ja täydellinen. Pakkauksen voit tunnistaa seuraavan taulukon avulla.

Runkokoko:	A1	A2	A3	A5	B1/B3	B2/B4	C1/C3	C2/C4
IP:	20	20/21	20/21	55/66	20/21/5/66	20/21/55/66	20/21/55/66	20/21/55/66
<p>Katso teholuokitukset seuraavan sivun <i>Mekaaniset mitat</i>-taulukosta.</p>								

Taulukko 3.1: Purkutaulukko

Huomaa, että taajuusmuuttajan pakkauksen purkamista ja asentamista varten kannattaa pitää käsillä myös ruuviavaimia (ristipääruuvimeisseli ja torx), sivuleikkuri, pora ja puukko. Näiden koteloiden pakkaus sisältää (kuten kuvassa): varustepussin, käyttöohjeet ja itse laitteen. Asennetuista optioista riippuen pusseja voi olla yksi tai kaksi ja kirjasia yksi tai useampi.

A1		IP20	IP20/21	IP20/21	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20
A2		IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21
A3		IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21	IP20/21
A5		IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66	IP55/66
B1		IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66
B2		IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66
B3		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20
B4		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20
C1		IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66
C2		IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66
C3		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20
C4		IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20	IP20

Tarvittavat kiinnikkeet, ruuvit ja liittimet sisältävät varustelaukut tulevat taajuusmuuttajien mukana toimittaessa.

Ylä- ja alaosan asennusreiät (vain B4, C3 ja C4)

Kaikki mitat millimetreinä.
* A5 vain IP55/66-koteloiissa

Runkokokoo	A1	A2	A3	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4
Nimellisteho	200-240 V	0,25-3	3,7	0,25-3,7	5,5-7,5	11	5,5-7,5	11-15	15-22	30-37	18,5-22	30-37
[kW]	380-480/500 V	0,37-4,0	5,5-7,5	0,37-7,5	11-15	18,5-22	11-15	18,5-30	30-45	55-75	37-45	55-75
	525-600 V		0,75-7,5	0,75-7,5	11-15	18,5-22	11-15	18,5-30	30-45	55-90	37-45	55-90
IP	20	21	21	55/66	21/55/66	21/55/66	20	20	55/66	55/66	20	20
NEMA	Runko	Runko	Runko	Tyyppi 1	Tyyppi 1/ tyyppi 12	Tyyppi 1/ tyyppi 12	Runko	Runko	Tyyppi 1/ tyyppi 12	Tyyppi 1/ tyyppi 12	Runko	Runko
Korkeus												
Taustalevyn korkeus	A 200 mm	268 mm	268 mm	420 mm	480 mm	650 mm	399 mm	520 mm	680 mm	770 mm	550 mm	660 mm
Korkeus erotuslevyllä	A 316 mm	374 mm	374 mm	-	-	-	420 mm	595 mm	648 mm	739 mm	630 mm	800 mm
Asennusreikien etäisyys												
a	190 mm	257 mm	257 mm	402 mm	454 mm	624 mm	380 mm	495 mm	648 mm	739 mm	521 mm	631 mm
Leveys												
B	75 mm	90 mm	130 mm	242 mm	242 mm	242 mm	165 mm	230 mm	308 mm	370 mm	308 mm	370 mm
Taustalevyn leveys yhdellä C-optiolla	B	130 mm	170 mm	242 mm	242 mm	242 mm	205 mm	230 mm	308 mm	370 mm	308 mm	370 mm
Taustalevyn leveys kahdella C-optiolla	B	150 mm	190 mm	242 mm	242 mm	242 mm	225 mm	230 mm	308 mm	370 mm	308 mm	370 mm
Asennusreikien etäisyys												
b	60 mm	70 mm	110 mm	215 mm	210 mm	210 mm	140 mm	200 mm	272 mm	334 mm	270 mm	330 mm
Syvyys												
C	207 mm	207 mm	207 mm	195 mm	260 mm	260 mm	249 mm	242 mm	310 mm	335 mm	333 mm	333 mm
Syvyys ilman optiota A/B Optiolla A/B	C	222 mm	220 mm	195 mm	260 mm	260 mm	262 mm	242 mm	310 mm	335 mm	333 mm	333 mm
Ruuvireiät												
c	6,0 mm	8,0 mm	8,0 mm	8,25 mm	12 mm	12 mm	8 mm	12,5 mm	12,5 mm	12,5 mm	12,5 mm	12,5 mm
d	ø 8 mm	ø 11 mm	ø 11 mm	ø 12 mm	ø 19 mm	ø 19 mm	12 mm	ø 19 mm	ø 19 mm	ø 19 mm	ø 19 mm	ø 19 mm
e	ø 5 mm	ø 5,5 mm	ø 5,5 mm	ø 6,5 mm	ø 9 mm	ø 9 mm	6,8 mm	8,5 mm	ø 9 mm	ø 9 mm	8,5 mm	8,5 mm
f	5 mm	9 mm	9 mm	9 mm	9 mm	9 mm	7,9 mm	15 mm	9,8 mm	9,8 mm	17 mm	17 mm
Maksimipaino	2,7 kg	4,9 kg	6,6 kg	13,5/14,2 kg	23 kg	27 kg	12 kg	23,5 kg	45 kg	65 kg	35 kg	50 kg

3.2 Mekaaninen asennus

3.2.1 Mekaaninen asennus

Kaikki IP20 -runkokoot ja IP21/IP55-runkokoot lukuun ottamatta kokoja A1*, A2 ja A3 sallivat asennuksen rinnakkain avoimen alustan, Nema 12- ja Nema 4 -taajuusmuuttajat voidaan asentaa rinnakkain..

3

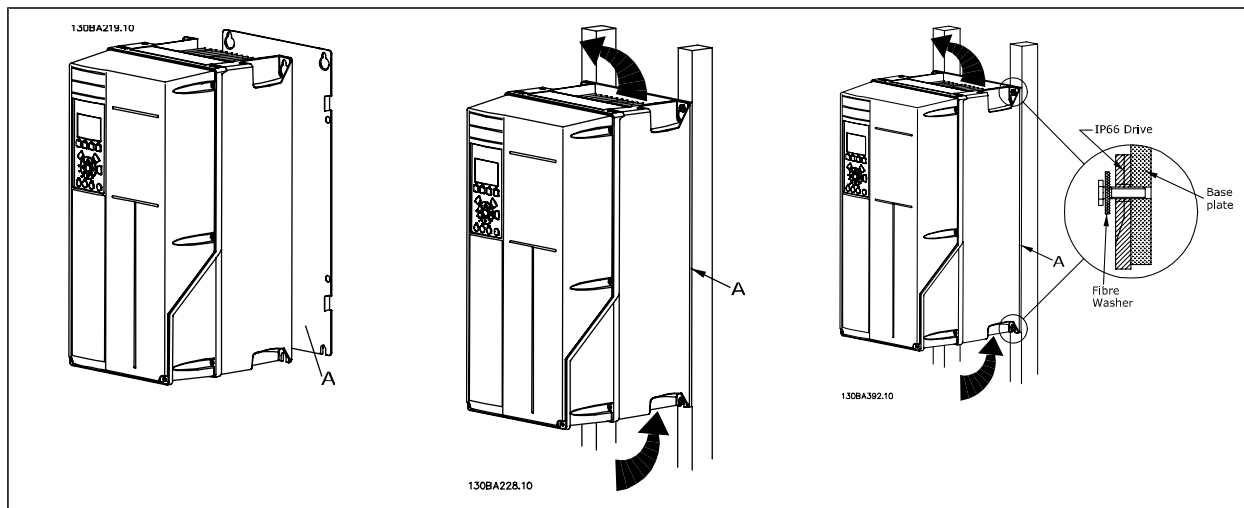
Jos käytössä on IP 21 -koteloitisarja runkokoolla A1, A2 tai A3, taajuusmuuttajien välin on oltava vähintään 50 mm.

Ihanteellisten jäähdytysolosuhteiden saavuttamiseksi taajuusmuuttajan ylä- ja alapuolella täytyy olla vapaata tilaa ilman kulkua varten. Katso seuraava taulukko.

Ilman kulku eri runkoko'oilla														
Runko- koko:	A1*	A2	A3	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4		
a (mm):	100	100	100	100	200	200	200	200	200	225	200	225		
b (mm):	100	100	100	100	200	200	200	200	200	225	200	225		

Taulukko 3.2: * Vain FC 301 !

1. Annettujen mittojen mukaiset poranreiät.
2. Tarvitset ruuvit, joka sopivat sille pinnalle, jolle haluat asentaa taajuusmuuttajan. Kiristä kaikki neljä ruuvia uudelleen.



Taulukko 3.3: Asennettaessa runkokokoja A5, B1, B2, B3, B4, C1, C2, C3 ja C4 ei-kiinteälle takaseinälle taajuusmuuttajassa on oltava taustalevy A, koska jäähdytysrivin välityksellä tuleva jäähdytysilma ei riitä.

3.2.2 Asennus paneelin läpi

Läpipaneelin asennuspaketti on saatavana taajuusmuuttajasarjoihin , VLT Aqua Drive ja VLT AutomationDrive.

Jäähdytysriivan jäähdytyksen lisäämiseksi ja paneelin syvyyden pienentämiseksi taajuusmuuttajan voi asentaa läpipaneeliin. Lisäksi sisäänrakennetun puhaltimen voi silloin poistaa.

Paketti on saatavana koteloille A5 - C2.

**Huom**

Tätä pakkausta ei voi käyttää valetuissa etukansissa. Sen sijaan kansi tulee jättää pois kokonaan tai käyttää IP21-muovisuojusta.

Tietoa tilausnumeroista on *Suunnitteluoppaan* jaksossa *Tilaisnumerot*.

Lisätietoja on *Paneelin läpi asennuksessa käytettävän paketin ohjeessa, MI.33.H1.YY*, missä yy = kielikoodi.

3.3 Sähköasennus



Huom

Yleistä kaapeleista

Kaikkien kaapelointien on oltava kaapelin poikkipinta-alaa koskevien kansallisten ja paikallisten määräysten mukaisia. Suositellaan kuparijohtimia (60/75°C).

3

Alumiinijohtimet

Alumiinijohtimet voivat sopia liittimiin, mutta johtimen pinnan on oltava puhdas ja hapettumat poistettava ja peitettävä neutraalilla hapottomalla vaseliinilla ennen johtimen kytkemistä.

Lisäksi liittimen ruuvi on kiristettävä uudelleen kahden päivän kuluttua alumiinin pehmeuden vuoksi. On erittäin tärkeää pitää liitos kaasutiivinä, sillä muuten alumiinipinta hapettuu uudelleen.

Kiristysmomentti					
Runkokoko	200 - 240 V	380 - 500 V	525 - 690 V	Kaapeli:	Kiristysmomentti
A1	0,25-1,5 kW	0,37-1,5 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjako, moottorin kaapelit	0,5-0,6 Nm
A2	0,25-2,2 kW	0,37-4 kW	-		
A3	3-3,7 kW	5,5-7,5 kW	0,75-7,5 kW		
A5	3-3,7 kW	5,5-7,5 kW	0,75-7,5 kW		
B1	5,5-7,5 kW	11-15 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjako, moottorin kaapelit	1,8 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
B2	11 kW	18,5-22 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjakokaapelit	4,5 Nm
				Moottorikaapelit	4,5 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
B3	5,5-7,5 kW	11-15 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjako, moottorin kaapelit	1,8 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
B4	11-15 kW	18,5-30 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjako, moottorin kaapelit	4,5 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
C1	15-22 kW	30-45 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjakokaapelit	10 Nm
				Moottorikaapelit	10 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
C2	30-37 kW	55-75 kW	-	Verkkovirta, moottorikaapelit	14 Nm (enintään 95 mm ²)
				Kuormituksenjako, jarrukaapelit	24 Nm (yli 95 mm ²)
				Rele	14 Nm
				Maa	0,5-0,6 Nm
					2-3 Nm
C3	18,5-22 kW	30-37 kW	-	Verkkovirta, jarruvastus, kuormituksenjako, moottorin kaapelit	10 Nm
				Rele	0,5-0,6 Nm
				Maa	2-3 Nm
C4	37-45 kW	55-75 kW	-	Verkkovirta, moottorikaapelit	14 Nm (enintään 95 mm ²)
				Kuormituksenjako, jarrukaapelit	24 Nm (yli 95 mm ²)
				Rele	14 Nm
				Maa	0,5-0,6 Nm
					2-3 Nm

3.3.1 Ylimääräisille kaapeleille tehtyjen talttausten poistaminen

1. Irrota kaapeli taajuusmuuttajasta (vältä vieraiden osien joutumista taajuusmuuttajaan talttauksia poistaessasi)
2. Kaapeli on tuettava poistettavan talttauksen ympärille.
3. Talttaus voidaan nyt poistaa vahvalla tuurnalla ja vasaralla.
4. Poista aukosta pursereunat.
5. Asennuskaapelin aukko taajuusmuuttajassa.

3.3.2 Kytkeä verkkovirtaan ja maadoitus



Huom

Pistokeliitäntä virtaa varten voidaan tehdä taajuusmuuttajiin 7,5 kW:n tehoon asti.

1. Kiinnitä molemmat ruuvit erotinlevyyn, työnnä se paikalleen ja kiristä ruuvit.
2. Varmista, että taajuusmuuttaja maadoitetaan asianmukaisesti. Kytke maaliitäntään (liitin 95). Käytä varustelaukusta löytyvää ruuvia.
3. Aseta pistokeliitäntä 91(L1), 92(L2), 93(L3) varustelaukusta taajuusmuuttajan pohjan liittimiin, joissa on merkintä MAINS.
4. Kytke verkkojohtimet verkkopistokeliitäntään.
5. Tue kaapeli mukana toimitetuilla tukikiinnikkeillä.



Huom

Tarkista, että verkkovirta vastaa tyyppikilven verkkojännitettä.



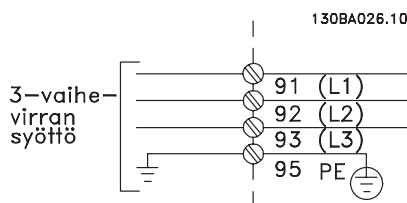
Tietoliikenneverkko

Älä kytke RFI-suodattimilla varustettuja 400 V:n taajuusmuuttajia verkkovirtaan siten, että vaiheen ja maan välinen jännite on yli 440 V.



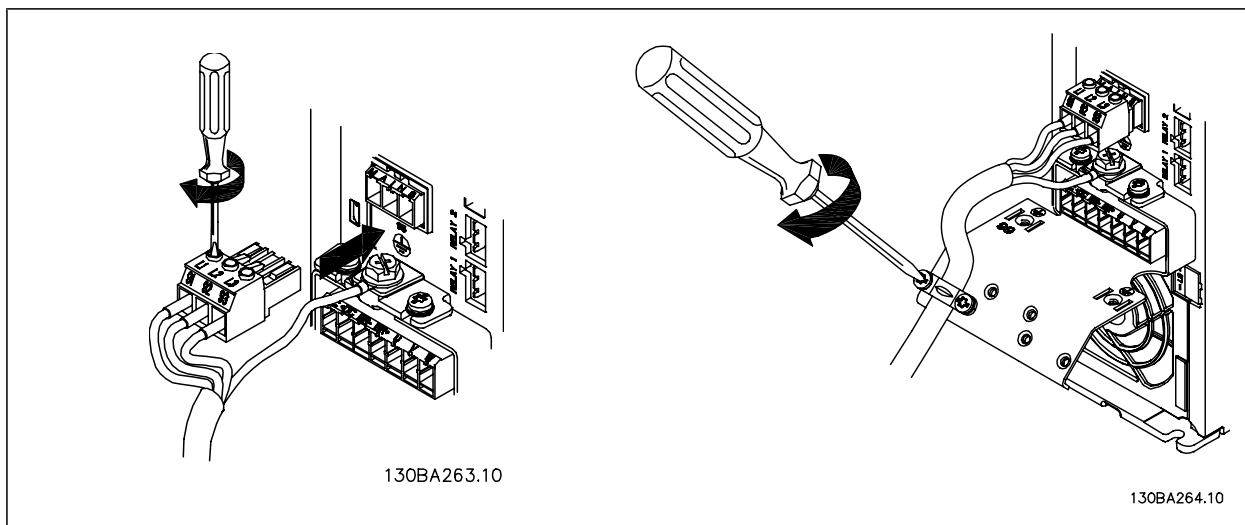
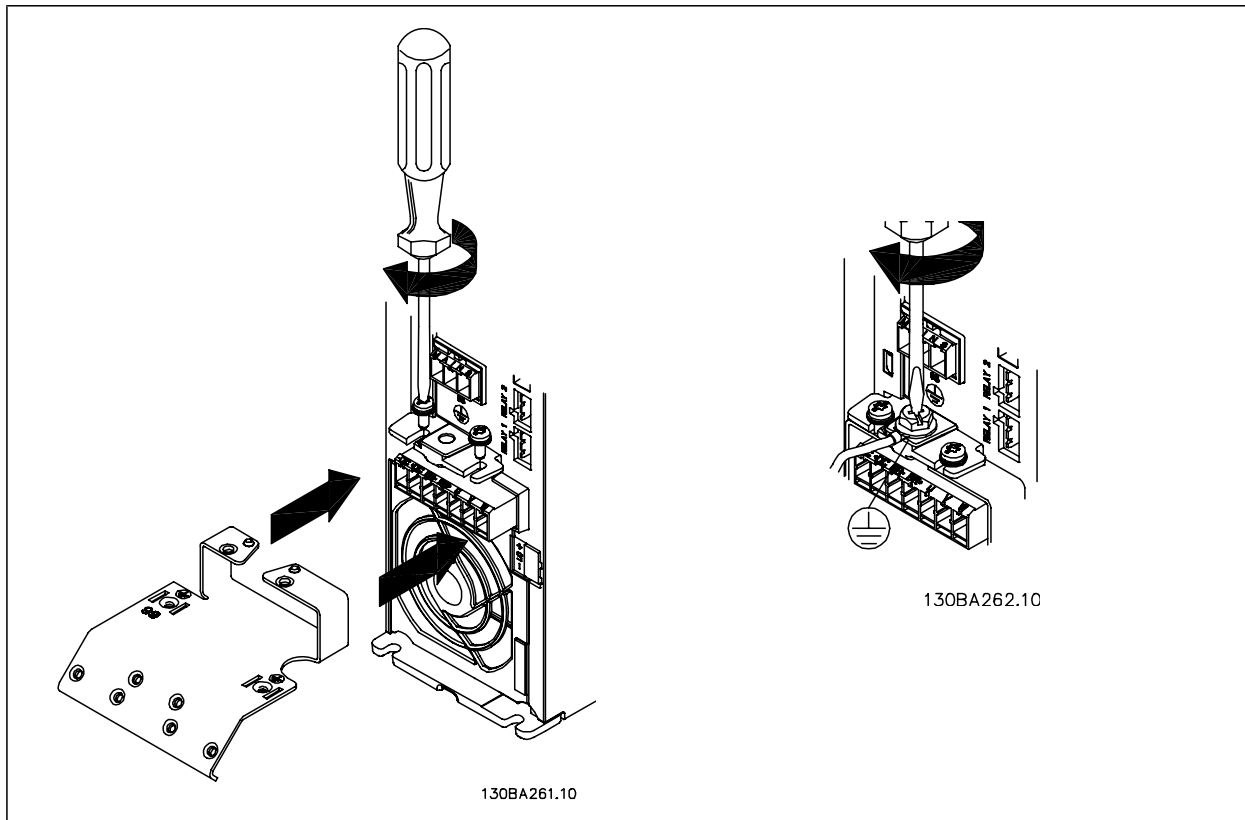
Maaliitäntäkaapelin poikkipinnan on oltava vähintään 10 mm² tai on kytkettävä erikseen 2 nimellisverkkojohtoa standardin EN 50178 mukaisesti.

Verkkoliitäntä kuuluu verkkovirtakatkaisimeen, jos se sisältyy toimitukseen.

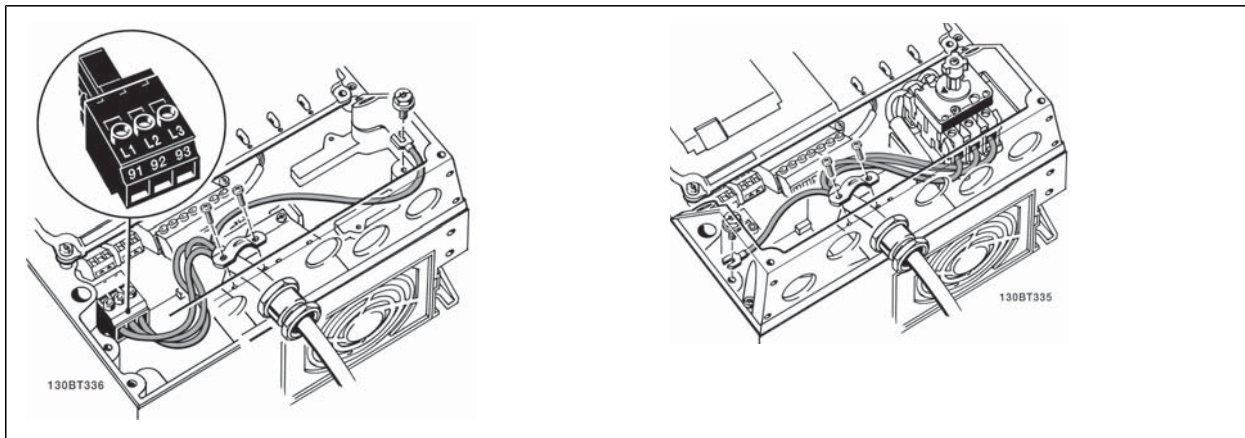


Verkkoliitäntä kehysko'ille A1, A2 ja A3:

3

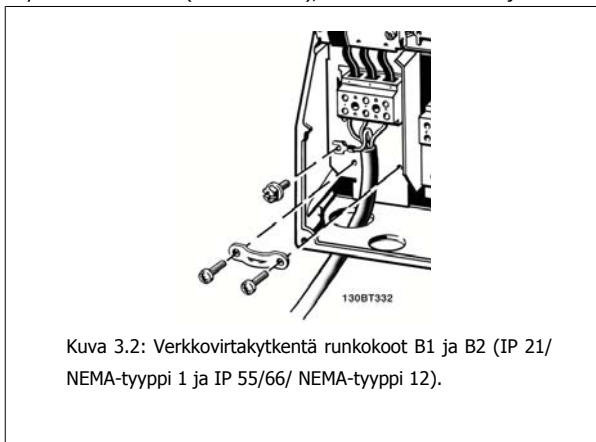


Verkkovirtakatkaisin runkokoko A5 (IP 55/66)

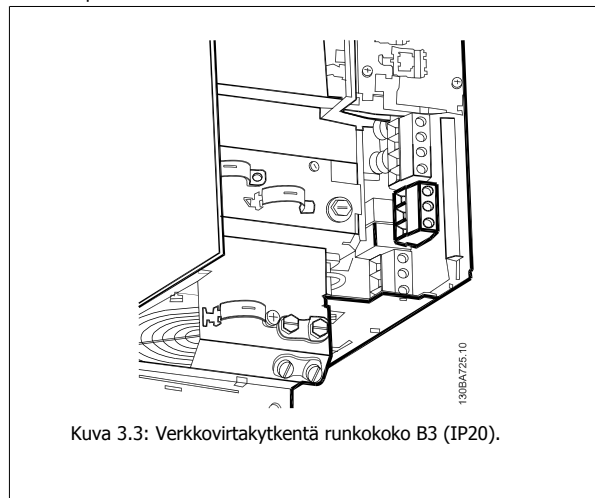


3

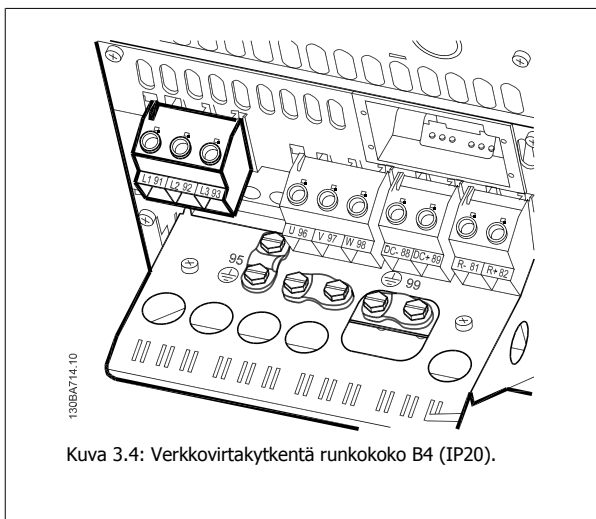
Käytettäessä erotinta (runkokoko A5), PE on asennettava taajuusmuuttajan vasemmalle puolelle.



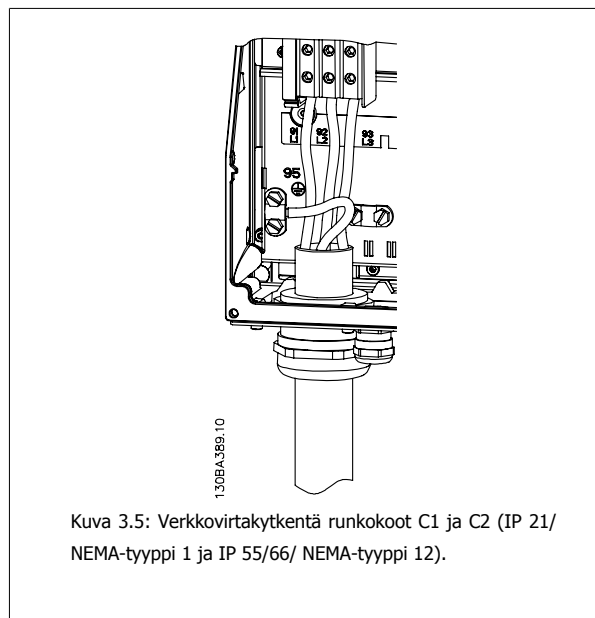
Kuva 3.2: Verkkovirtakytkenä runkokoot B1 ja B2 (IP 21/ NEMA-tyyppi 1 ja IP 55/66/ NEMA-tyyppi 12).



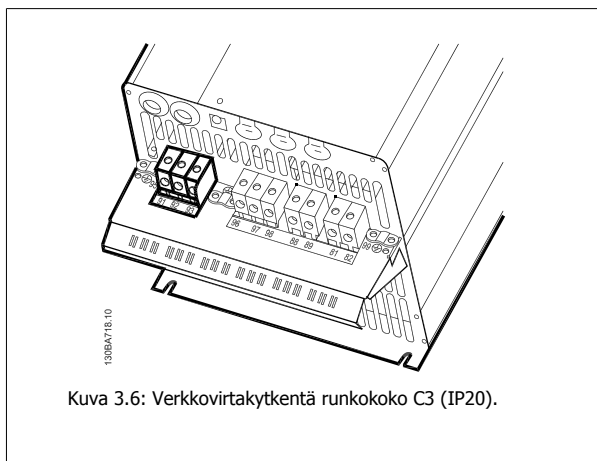
Kuva 3.3: Verkkovirtakytkenä runkokoko B3 (IP20).



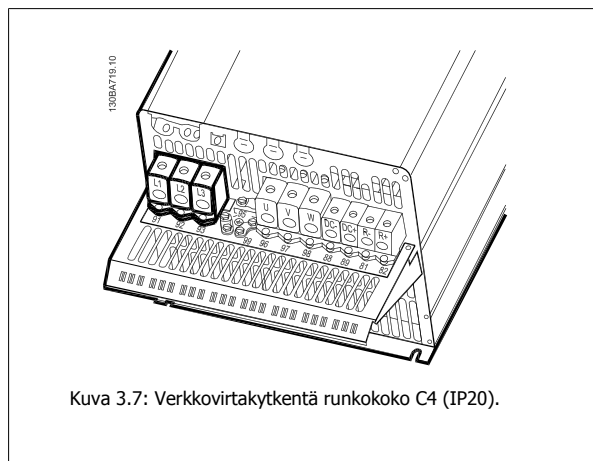
Kuva 3.4: Verkkovirtakytkenä runkokoko B4 (IP20).



Kuva 3.5: Verkkovirtakytkenä runkokoot C1 ja C2 (IP 21/ NEMA-tyyppi 1 ja IP 55/66/ NEMA-tyyppi 12).



Kuva 3.6: Verkkovirtakytkentä runkokoko C3 (IP20).



Kuva 3.7: Verkkovirtakytkentä runkokoko C4 (IP20).

Yleensä tehonsyöttökaapelit ovat suojaamattomia kaapeleita.

3.3.3 Moottorin kytkentä



Huom

Moottorikaapeli on suojattava. Jos käytetään suojaamatonta kaapelia, jotkut EMC-vaatimukset eivät täyty. Käytä EMC-emissiovaatimusten mukaista suojattua moottorikaapelia. Katso lisätietoja kappaleesta *EMC-testin tulokset*.

Katso moottorikaapelin poikkipinnan ja pituuden oikea mitoitus jaksosta Yleiset spesifikaatiot.

Kaapelien suojaus: -Vältä kierrettyjä suojauksen päitä (siansaparot). Ne tuhoavat suojausvaikutuksen suuremmilla taajuuksilla. Jos suojaus joudutaan katkaisemaan moottorin eristimen tai kontaktorin asennusta varten, suojaus pitää jatkaa niin, että suurtaajuusimpedanssi on mahdollisimman pieni.

Kytke moottorikaapelin suojaus taajuusmuuttajan erotuslevyyn ja moottorin metallikoteloon.

Tee suojauksen liitännät niin, että niiden pinta-ala on mahdollisimman suuri (kaapelin vedonpoistin). Tämä onnistuu käyttämällä taajuusmuuttajan mukana toimitettuja asennuslaitteita.

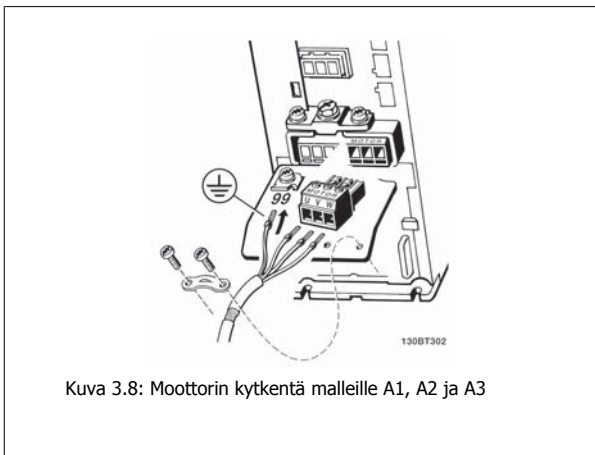
Jos suojaus joudutaan katkaisemaan moottorin eristimen tai releiden asennusta varten, suojaus pitää jatkaa niin, että suurtaajuusimpedanssi on mahdollisimman pieni.

Kaapelin pituus ja poikkileikkaus: Taajuusmuuttaja on testattu tietyllä pituisella ja tietyllä poikkipinnalla omaavalla kaapelilla. Jos poikkipintaa kasvatetaan, kaapelin purkauskapasiteetti ja maavuotovirta voivat kasvaa, minkä johdosta kaapelia pitää lyhentää vastaavasti. Pidä moottorikaapeli mahdollisimman lyhyenä pienentääksesi häiriötasoa ja vuotovirtoja.

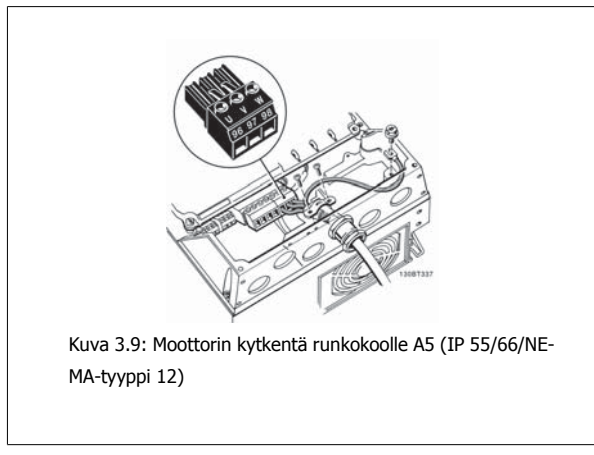
Kytkentätaajuus: Kun taajuusmuuttajia käytetään yhdessä siniaalto-suodattimien kanssa moottorin akustisen melun vähentämiseksi, kytkentätaajuus on määritettävä siniaalto-suodattimen ohjeiden mukaisesti parametrissa par. 14-01 *Switching Frequency*.

1. Kiinnitä erotuslevy taajuusmuuttajan pohjaan varustelaukusta saatavilla ruuveilla ja aluslaatoilla.
2. Kiinnitä moottorikaapeli liittimiin 96 (U), 97 (V), 98 (W).
3. Kytke erotuslevyn maaliitännän (liitin 99) varustelaukusta saatavilla ruuveilla.
4. Kytke pistokeliittimet 96 (U), 97 (V), 98 (W) (enintään 7,5 kW) ja moottorikaapeli liittimiin, joissa on merkintä MOTOR.
5. Kiinnitä suojattu kaapeli erotuslevyyn varustelaukusta saatavilla ruuveilla ja aluslaatoilla.

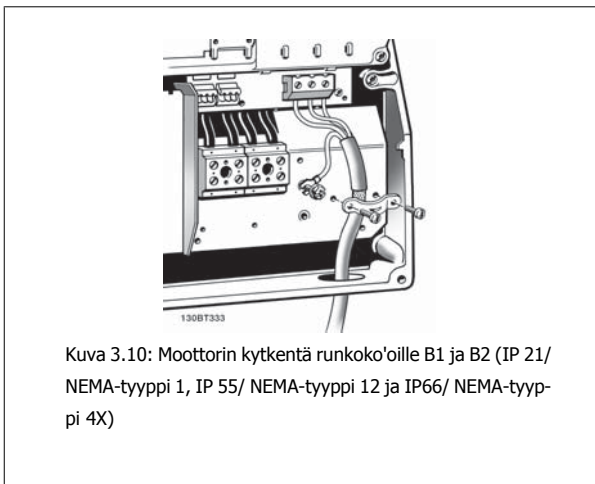
Taajuusmuuttajaan voidaan liittää kaikenlaisia kolmivaiheisia vakioepätahtimoottoreita. Pienemmät moottorit kytketään yleensä tähden (230/400 V, Y). Isommat moottorit kytketään normaalisti kolmioon (400/690 V, Δ). Katso oikea kytkentätila ja jännite moottorin tyyppikilvestä.



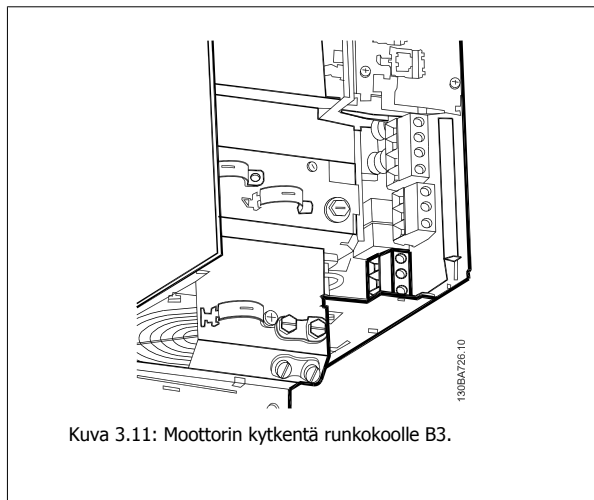
Kuva 3.8: Moottorin kytkentä malleille A1, A2 ja A3



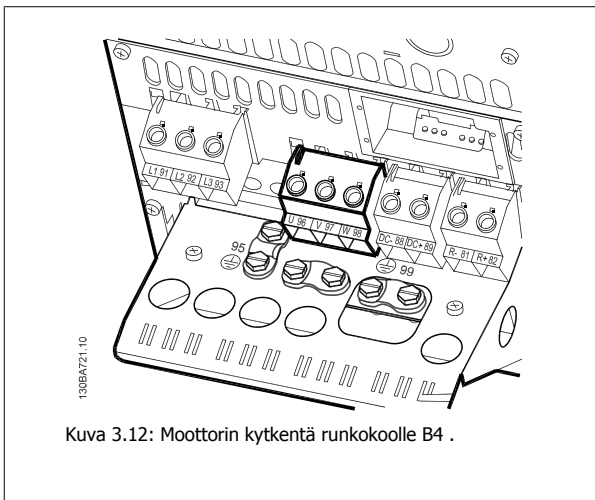
Kuva 3.9: Moottorin kytkentä runkokoolle A5 (IP 55/66/NEMA-tyyppi 12)



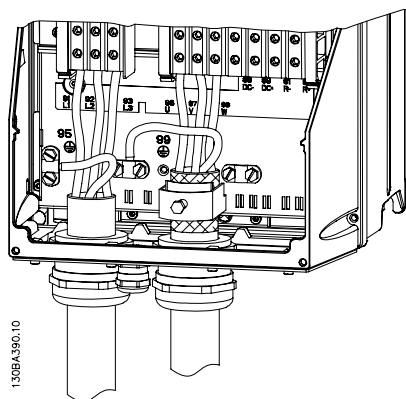
Kuva 3.10: Moottorin kytkentä runkokoille B1 ja B2 (IP 21/NEMA-tyyppi 1, IP 55/NEMA-tyyppi 12 ja IP66/NEMA-tyyppi 4X)



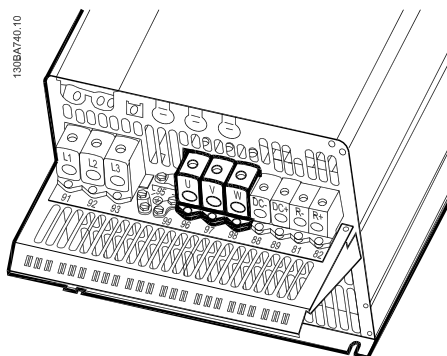
Kuva 3.11: Moottorin kytkentä runkokoolle B3.



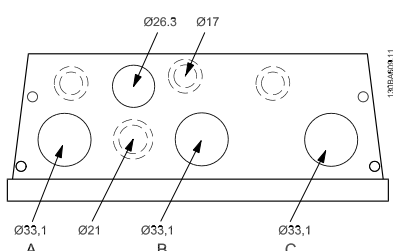
Kuva 3.12: Moottorin kytkentä runkokoolle B4 .



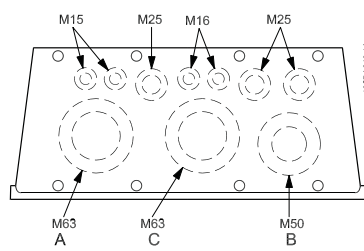
Kuva 3.13: Moottorin kytkentä runkoko'ille C1 ja C2 (IP 21/ NEMA-tyyppi 1 ja IP 55/66/ NEMA-tyyppi 12)



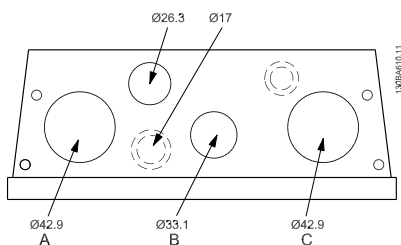
Kuva 3.14: Moottorin kytkentä runkoko'ille C3 ja C4.



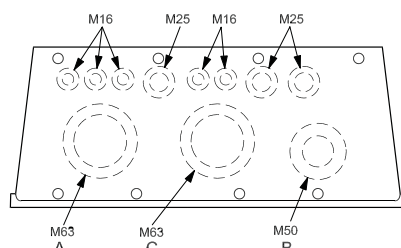
Kuva 3.15: Kaapelin tuloaukot runkokoossa B1. Reikien käyttöehdotukset ovat pelkkiä suosituksia, ja muutkin ratkaisut ovat mahdollisia.



Kuva 3.17: Kaapelin tuloaukot runkokoossa C1. Reikien käyttöehdotukset ovat pelkkiä suosituksia, ja muutkin ratkaisut ovat mahdollisia.



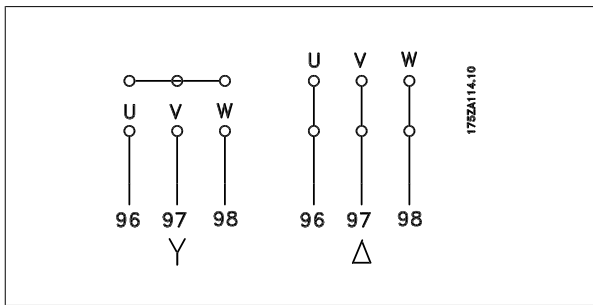
Kuva 3.16: Kaapelin tuloaukot runkokoossa B2. Reikien käyttöehdotukset ovat pelkkiä suosituksia, ja muutkin ratkaisut ovat mahdollisia.



Kuva 3.18: Kaapelin tuloaukot runkokoossa C2. Reikien käyttöehdotukset ovat pelkkiä suosituksia, ja muutkin ratkaisut ovat mahdollisia.

Liitin nro	96	97	98	99	
	U	V	W	PE ¹⁾	Moottorin jännite 0 - 100 % verkkojännitteestä.
					3 johdinta moottorista
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Kolmiokytkentä
	W2	U2	V2		6 johdinta moottorista
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Tähtikytkentä U2, V2, W2
					U2, V2 ja W2 kytketään keskenään erikseen.

1) Suojattu maaliitäntä

**Huom**

Moottoreissa, joissa ei ole vaihe-eristyspaperia tai muuta eristyksen vahvistusta, joka sopisi käyttöön jännitesyötön (kuten taajuusmuuttajan) kanssa, kannattaa asentaa siniaaltosuodatin taajuusmuuttajan lähtöön.

3.3.4 Sulakkeet**Haaroituspiirin suojaus:**

Kokoonpanon suojaamiseksi sähkövirrasta ja tulesta aiheutuilta vaaroilta kaikki kokoonpanon haaroituspiirit, asetinlaitteet, koneet jne. on oikosuljettava ja suojattava ylivirralla kansallisten/kansainvälisten määräysten mukaisesti.

Oikosulku suojaus:

Taajuusmuuttaja on suojattava oikosuluilta sähköisku- tai tulipalovaaran välttämiseksi. Danfoss suosittelee alla mainittujen sulakkeiden käyttöä huoltohenkilökunnan ja laitteiden suojelemiseksi taajuusmuuttajan sisäisestä viasta johtuville vaaroille. Taajuusmuuttaja tarjoaa täyden oikosulkusuojauksen, jos moottorin lähtöön tulee oikosulku.

Ylivirtasuojaus:

Varmista ylikuormitussuojaus välttääksesi kokoonpanon kaapelien ylikuumentumisesta johtuvan tulipalovaaran. Taajuusmuuttajassa on sisäinen ylivirtasuojaus, jota voidaan käyttää paluusuunnan ylikuormitussuojaukseen (ei sisällä UL-sovelluksia). Katso par. 4-18 *Current Limit*. Lisäksi sulakkeiden tai katkaisinten avulla voidaan taata kokoonpanon ylivirtasuojaus. Ylivirtasuojaus on aina tehtävä kansallisten määräysten mukaisesti.

-sulakkeet on suunniteltava suojaamaan piiriin, joka tuottaa enintään 100 000 A_{rms} (symmetrinen), maksimi 500 V.

Ei UL-vaatimusten mukaisuutta

Jos ehto UL/cUL ei ole pakollinen, suosittelemme edellä lueteltuja sulakkeita, jotka varmistavat standardin EN50178 vaatimusten täyttymisen: Suosituksen noudattamatta jättäminen saattaa vahingoittaa taajuusmuuttajaa tarpeettomasti vikatapauksessa.

FC:n tyyppi	Suurin sulakekoko ¹⁾	Jännite	Tyyppi
K25-K75	10 A	200-240 V	tyyppi gG
1K1-2K2	20 A	200-240 V	tyyppi gG
3K0-3K7	32 A	200-240 V	tyyppi gG
5K5-7K5	63 A	200-240 V	tyyppi gG
11K	80 A	200-240 V	tyyppi gG
15K-18K5	125 A	200-240 V	tyyppi gG
22K	160 A	200-240 V	tyyppi aR
30K	200 A	200-240 V	tyyppi aR
37K	250 A	200-240 V	tyyppi aR

1) Suurimmat sulakkeet - katso kansallisten/kansainvälisten määräysten ohjeet oikean sulakekoon valitsemiseen.

FC:n tyyppi	Suurin sulakekoko ¹⁾	Jännite	Tyyppi
K37-1K5	10 A	380-500 V	tyyppi gG
2K2-4K0	20 A	380-500 V	tyyppi gG
5K5-7K5	32 A	380-500 V	tyyppi gG
11K-18K	63 A	380-500 V	tyyppi gG
22K	80 A	380-500 V	tyyppi gG
30K	100 A	380-500 V	tyyppi gG
37K	125 A	380-500 V	tyyppi gG
45K	160 A	380-500 V	tyyppi aR
55K-75K	250 A	380-500 V	tyyppi aR

UL-vaatimusten mukaisuus

200-240 V

FC:n tyyppi	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi J	Tyyppi T	Tyyppi CC	Tyyppi CC	Tyyppi CC
K25-K37	KTN-R05	JKS-05	JJN-06	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
K55-1K1	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
1K5	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
2K2	KTN-R20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
3K0	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
3K7	KTN-R30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
5K5	KTN-R50	KS-50	JJN-50	-	-	-
7K5	KTN-R60	JKS-60	JJN-60	-	-	-
11K	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	-	-	-
15K-18K5	KTN-R125	JKS-150	JJN-125	-	-	-

FC:n tyyppi	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi RK1	Tyyppi CC	Tyyppi RK1
K25-K37	5017906-005	KLN-R05	ATM-R05	A2K-05R
K55-1K1	5017906-010	KLN-R10	ATM-R10	A2K-10R
1K5	5017906-016	KLN-R15	ATM-R10	A2K-15R
2K2	5017906-020	KLN-R20	ATM-R20	A2K-20R
3K0	5017906-025	KLN-R25	ATM-R25	A2K-25R
3K7	5012406-032	KLN-R30	ATM-R30	A2K-30R
5K5	5014006-050	KLN-R50	-	A2K-50R
7K5	5014006-063	KLN-R60	-	A2K-60R
11K	5014006-080	KLN-R80	-	A2K-80R
15K-18K5	2028220-125	KLN-R125	-	A2K-125R

FC:n tyyppi	Bussmann	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut
kW	Tyyppi JFHR2	Tyyppi RK1	JFHR2	JFHR2
22K	FWX-150	2028220-150	L25S-150	A25X-150
30K	FWX-200	2028220-200	L25S-200	A25X-200
37K	FWX-250	2028220-250	L25S-250	A25X-250

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää KTN-sulakkeiden tilalla Bussmannin KTS-sulakkeita.

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää FWX-sulakkeiden tilalla Bussmannin FWH-sulakkeita.

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää KLN-R-sulakkeiden tilalla LITTEL FUSEn KLSR-sulakkeita.

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää L50S-sulakkeiden tilalla LITTEL FUSEn L50S-sulakkeita.

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää A2KR-sulakkeiden tilalla FERRAZ SHAWMUTin A6KR-sulakkeita.

240 V:n taajuusmuuttajissa voi käyttää A25X-sulakkeiden tilalla FERRAZ SHAWMUTin A50X-sulakkeita.

380-500 V

FC:n tyyppi	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi J	Tyyppi T	Tyyppi CC	Tyyppi CC	Tyyppi CC
K37-1K1	KTS-R6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6
1K5-2K2	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3K0	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4K0	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5K5	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7K5	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11K	KTS-R40	JKS-40	JJS-40	-	-	-
15K	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	-	-	-
18K	KTS-R60	JKS-60	JJS-60	-	-	-
22K	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	-	-	-
30K	KTS-R100	JKS-100	JJS-100	-	-	-
37K	KTS-R125	JKS-150	JJS-150	-	-	-
45K	KTS-R150	JKS-150	JJS-150	-	-	-

FC:n tyyppi	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi RK1	Tyyppi CC	Tyyppi RK1
K37-1K1	5017906-006	KLS-R6	ATM-R6	A6K-6R
1K5-2K2	5017906-010	KLS-R10	ATM-R10	A6K-10R
3K0	5017906-016	KLS-R15	ATM-R10	A6K-15R
4K0	5017906-020	KLS-R20	ATM-R20	A6K-20R
5K5	5017906-025	KLS-R25	ATM-R25	A6K-25R
7K5	5012406-032	KLS-R30	ATM-R30	A6K-30R
11K	5014006-040	KLS-R40	-	A6K-40R
15K	5014006-050	KLS-R50	-	A6K-50R
18K	5014006-063	KLS-R60	-	A6K-60R
22K	2028220-100	KLS-R80	-	A6K-80R
30K	2028220-125	KLS-R100	-	A6K-100R
37K	2028220-125	KLS-R125	-	A6K-125R
45K	2028220-160	KLS-R150	-	A6K-150R

FC:n tyyppi	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann
kW	JFHR2	Tyyppi H	Tyyppi T	JFHR2
55K	FWH-200	-	-	-
75K	FWH-250	-	-	-

FC:n tyyppi	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
kW	Tyyppi RK1	JFHR2	JFHR2	JFHR2
55K	2028220-200	L50S-225	-	A50-P225
75K	2028220-250	L50S-250	-	A50-P250

Ferraz-Shawmutin A50QS-sulakkeita voi käyttää A50P-sulakkeiden tilalla.

Kuvan mukaisissa Bussmannin 170M-sulakkeissa käytetään -/80 visuaalista ilmaisinta, samankokoiset ja yhtä suuren ampeeriluvun -TN/80 tyyppi T, -/110 tai TN/110 tyyppi T -ilmaisinsulakkeet voidaan vaihtaa.

550 - 600V

FC:n tyyppi	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi J	Tyyppi T	Tyyppi CC	Tyyppi CC	Tyyppi CC
K75-1K5	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
2K2-4K0	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
5K5-7K5	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20

FC:n tyyppi	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut
kW	Tyyppi RK1	Tyyppi RK1	Tyyppi RK1
K75-1K5	5017906-005	KLSR005	A6K-5R
2K2-4K0	5017906-010	KLSR010	A6K-10R
5K5-7K5	5017906-020	KLSR020	A6K-20R

FC:n tyyppi	Bussmann	SIBA	Ferraz-Shawmut
kW	JFHR2	Tyyppi RK1	Tyyppi RK1
P37K	170M3013	2061032.125	6.6URD30D08A0125
P45K	170M3014	2061032.160	6.6URD30D08A0160
P55K	170M3015	2061032.200	6.6URD30D08A0200
P75K	170M3015	2061032.200	6.6URD30D08A0200

Kuvan mukaisissa Bussmannin 170M-sulakkeissa käytetään -/80 visuaalista ilmaisinta, samankokoiset ja yhtä suuren ampeeriluvun -TN/80 tyyppi T, -/110 tai TN/110 tyyppi T -ilmaisinsulakkeet voidaan vaihtaa.

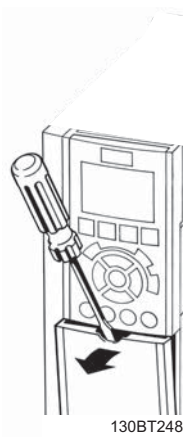
525-600/690 V FC-302 P37K-P75K-, FC-102 P75K- tai FC-202 P45K-P90K -taajuusmuuttajissa käytettävät Bussmannin 170M-sulakkeet ovat 170M3015-tyyppiä.

525-600/690V FC-302 P90K-P132-, FC-102 P90K-P132- tai FC-202 P110-P160 -taajuusmuuttajissa käytettävät Bussmannin 170M-sulakkeet ovat 170M3018-tyyppiä.

525-600/690V FC302 P160-P315-, FC-102 P160-P315- tai FC-202 P200-P400 -taajuusmuuttajissa käytettävät Bussmannin 170M-sulakkeet ovat 170M5011-tyyppiä.

3.3.5 Ohjausliitinten käyttö

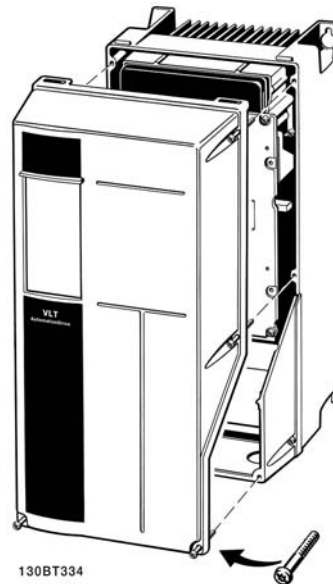
Kaikki ohjauskaapelin liittimet sijaitsevat liitinsuojan alla taajuusmuuttajan etuosassa. Irrota liitinsuoja ruuviavaimella.



130BT248

Kuva 3.19: A2-, A3-, B3-, B4-, C3- ja C4-kotelointien ohjausliitinten käyttömahdollisuus

Irrota etukansi päästäksesi käsiksi ohjausliittimiin. Kun asetat etukannen takaisin paikalleen, varmista sen kunnollinen kiinnitys käyttämällä 2 Nm:n vääntömomenttia.



130BT334

Kuva 3.20: A5-, B1-, B2-, C1- ja C2-kotelointien ohjausliitinten käyttömahdollisuus

3.3.6 Sähköasennus , Ohjausliittimet

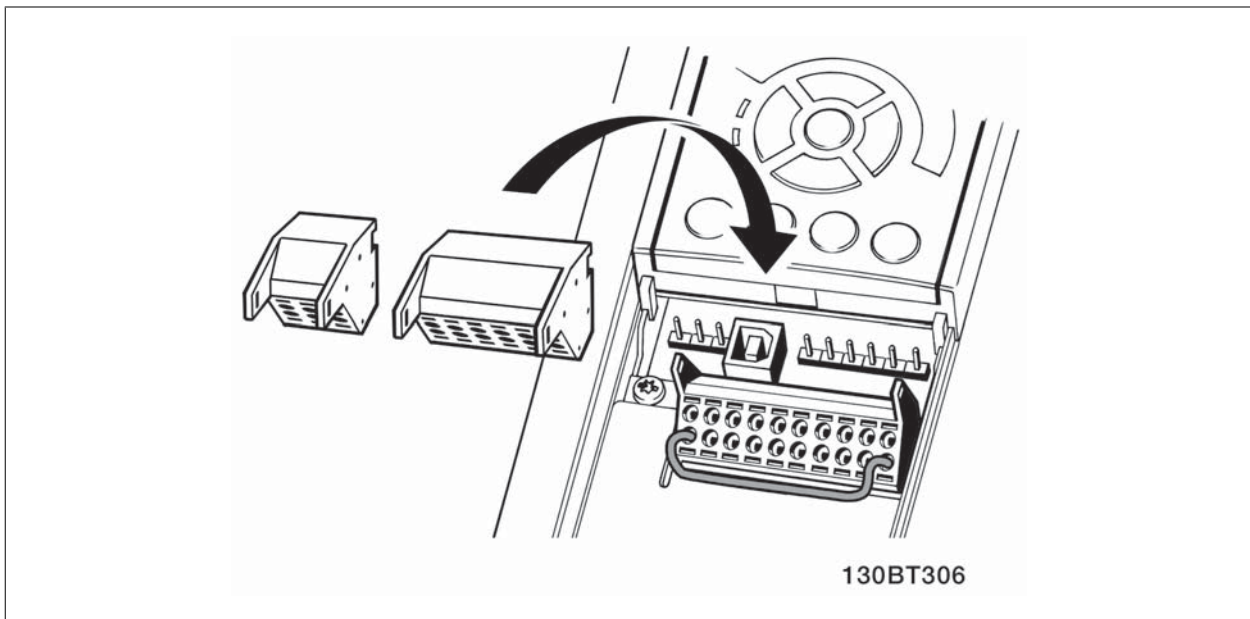
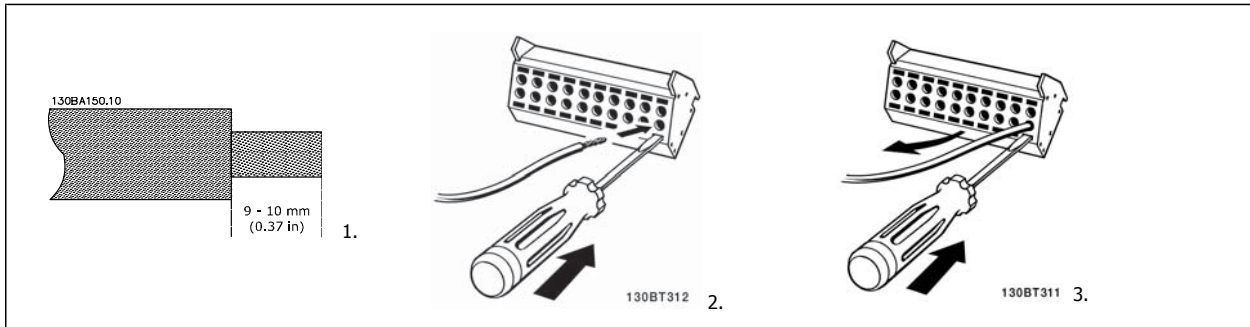
Kiinnitä liittimeen johtava kaapeli:

1. Nauhaeristys 9-10 mm
2. Aseta ruuviavain¹⁾ nelikulmaiseen reikään.
3. Vie kaapeli viereiseen pyöreään reikään.
4. Irrota ruuviavain. Kaapeli on nyt kiinnitetty liittimeen.

Irrota kaapeli liittimestä:

1. Aseta ruuviavain¹⁾ nelikulmaiseen reikään.
2. Vedä kaapeli ulos.

¹⁾ Maks. 0,4 x 2,5 mm



3.4 KytKentäesimerkkejä

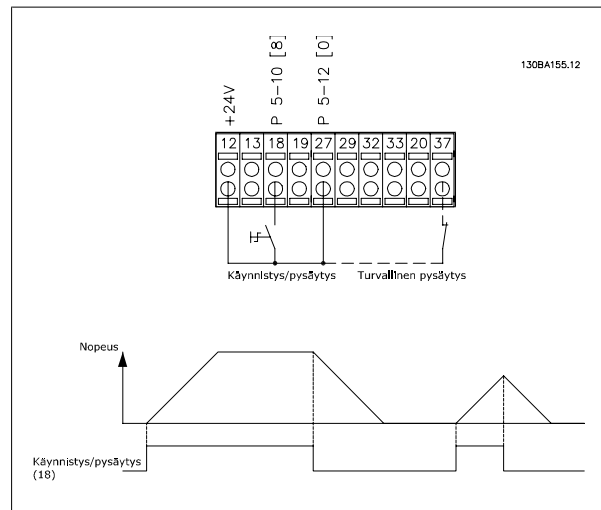
3.4.1 Käynnistys/pysäytys

Liitin 18 = par. 5-10 *Terminal 18 Digital Input* (8) Käynnistys

Liitin 27 = par. 5-12 *Terminal 27 Digital Input* [0] *Ei toimintaa* (oletus vapaa rullaus, käänteinen)

Liitin 37 = turvallinen pysäytys (jos käytettävissä!)

3

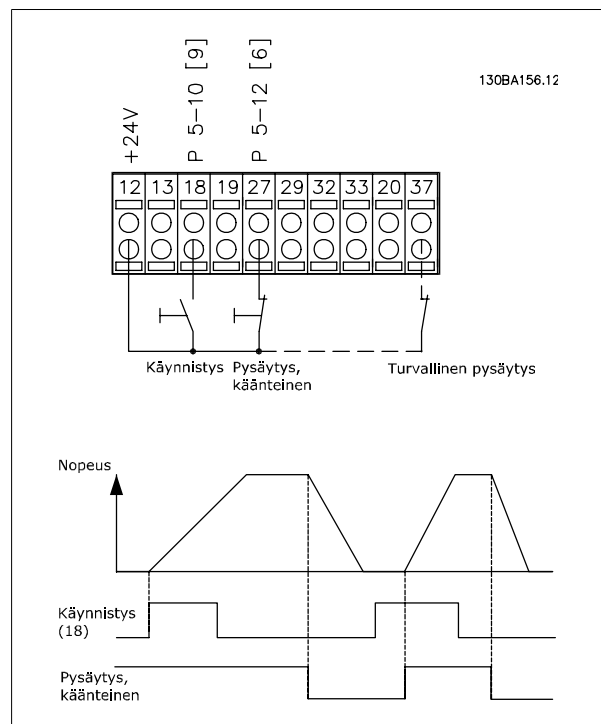


3.4.2 Pulssikäynnistys/-pysäytys

Liitin 18 = par. 5-10 *Terminal 18 Digital Input* pulssikäynnistys, [9]

Liitin 27 = par. 5-12 *Terminal 27 Digital Input* pysäytys käänteinen, [6]

Liitin 37 = turvallinen pysäytys (jos käytettävissä!)



3.4.3 Nopeus ylös/alas

Liittimet 29/32 = nopeus ylös/alas:

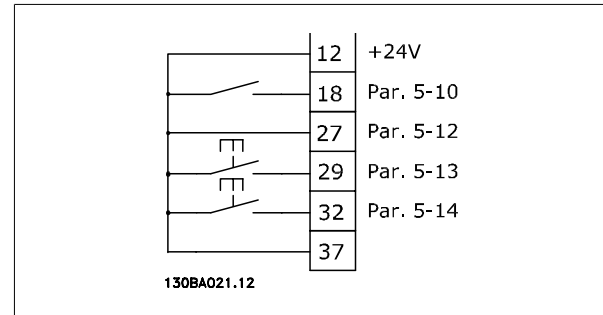
Liitin 18 = par. 5-10 *Terminal 18 Digital Input* Käynnistys [9] (oletus)

Liitin 27 = par. 5-12 *Terminal 27 Digital Input* Ohjearvon lukitus [19]

Liitin 29 = par. 5-13 *Terminal 29 Digital Input* Nopeus ylös [21]

Liitin 32 = par. 5-14 *Terminal 32 Digital Input* Nopeus alas [22]

Huomaa: Liitin 29 vain mallissa FC x02 (x = sarjan tyyppi).



3

3.4.4 Potentiometrin ohjearvo

Jännitteen ohjearvo potentiometrin välityksellä:

Ohjearvojen lähde 1 = [1] *Analoginen tulo 53* (oletus)

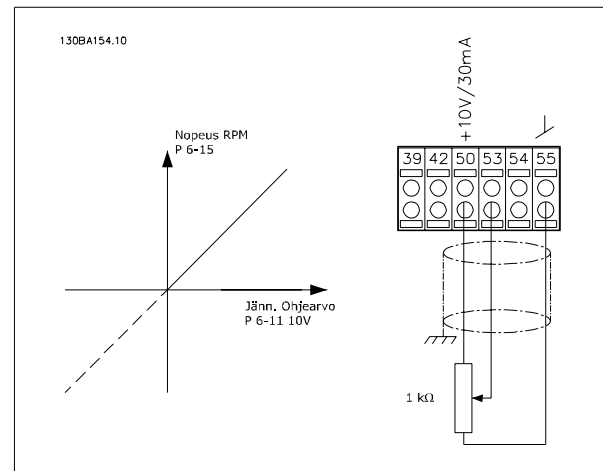
Liitin 53, pieni jännite = 0 voltia

Liitin 53, suuri jännite = 10 voltia

Liitin 53, pieni ohje-/takaisink.arvo = 0 1/min

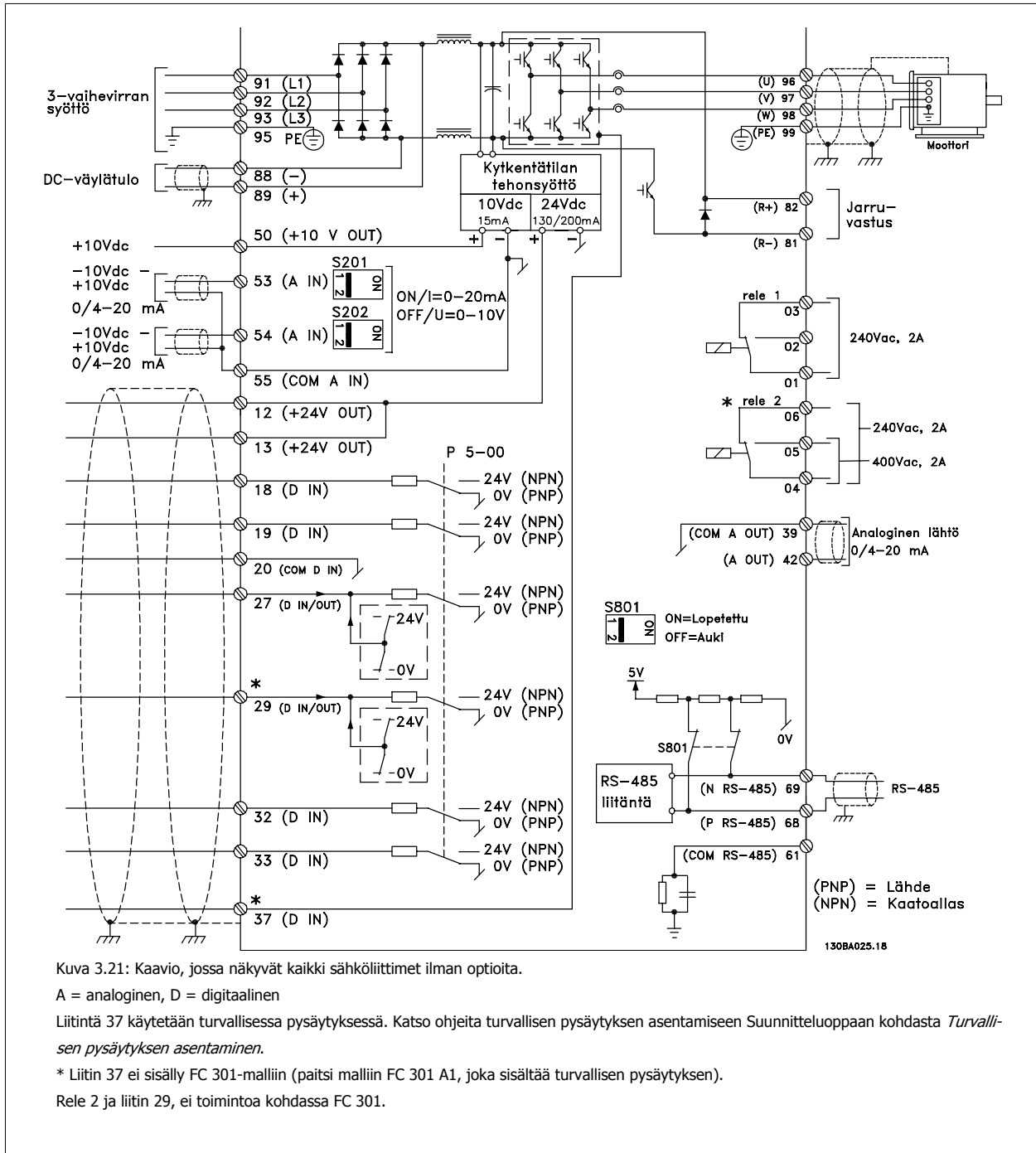
Liitin 53, suuri ohje-/takaisink.arvo = 1 500 1/min

Katkaisin S201 = OFF (U)



3.5.1 Sähköasennus, Ohjauskaapelit

3



Kuva 3.21: Kaavio, jossa näkyvät kaikki sähköliittimet ilman optioita.

A = analoginen, D = digitaalinen

Liittintä 37 käytetään turvallisessa pysäytyksessä. Katso ohjeita turvallisen pysäytyksen asentamiseen Suunnitteluoppaan kohdasta *Turvallisen pysäytyksen asentaminen*.

* Liitin 37 ei sisälly FC 301-malliin (paitsi malliin FC 301 A1, joka sisältää turvallisen pysäytyksen).

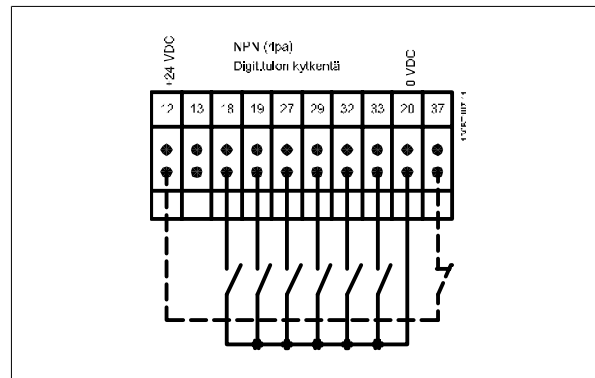
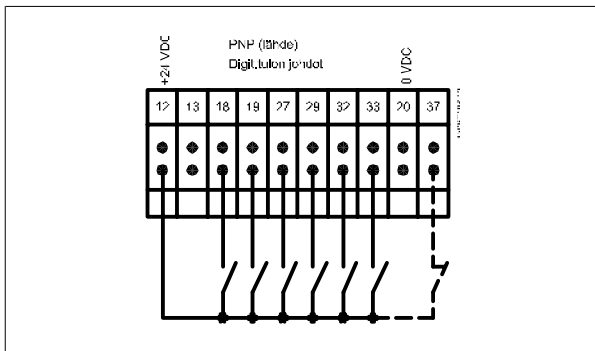
Rele 2 ja liittin 29, ei toimintoa kohdassa FC 301.

Hyvin pitkissä ohjausjohtimissa analogiset signaalit voivat harvoissa tapauksissa ja kokoonpanosta riippuen päätyä 50&60 Hz:n maattoköysiin verkkosyöttökaapeliin kohinan vuoksi.


Jos näin käy, voit joutua murtamaan suojausten tai lisäämään 100 nF:n kondensaattorin suojausten ja rungon väliin.

Digitaaliset ja analogiset tulot ja lähdöt on kytkettävä erikseen taajuusmuuttajan tavallisiin tuloihin (liittimet 20, 55, 39), jotta molemmista ryhmistä tulevat maavirrat eivät vaikuttaisi muihin ryhmiin. Esimerkiksi digitaalisen syötön kytkeminen päälle voi häiritä analogista tulosignaalia.

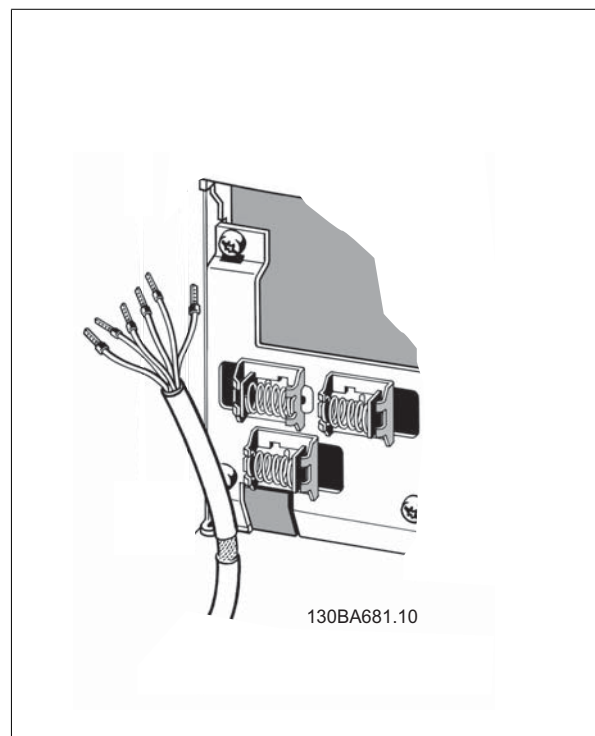
Ohjausliittimien tulon polaaraisuus



3

 **Huom**
Ohjauskaapeli on oltava suojattu.

Jaksossa *Suojattujen ohjausjohtimien maadoitus* selostetaan ohjausjohtimien oikea päättäminen.



3.5.2 Kytkimet S201, S202 ja S801

Kytкимиä S201(A53) ja S202 (A54) käytetään analogisten syöttöliitinten 53 ja 54 virran (0-20 mA) tai jännitteen (-10 - 10 V) asetusten valitsemiseen tässä järjestyksessä.

Kytikintä S801 (BUS TER.) voidaan käyttää liittämisen käyttöönottoon RS-485-portissa (liittimet 68 ja 69).

3

Katso piirustusta *Kaavio*, jossa näkyvät kaikki sähköliittimet jaksossa *Sähköasennus*.

Oletusarvo:

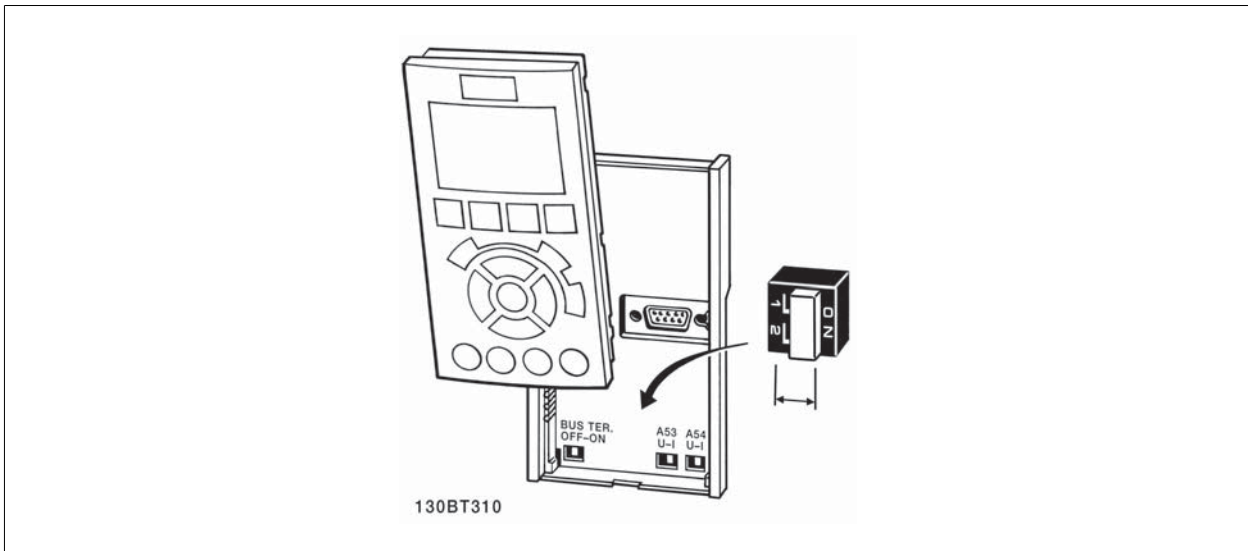
S201 (A53) = OFF (jännitetulo)

S202 (A54) = OFF (jännitetulo)

S801 (väylän päättäminen) = OFF



TS201:n, S202:n tai S801:n toimintoa muuttaessa on varottava käyttämästä vaihtoon voimaa. Suosittelemme LCP:n kiinnityksen (telineen) irrottamista kytkimiä käytettäessä. Kytkimiä ei saa käyttää, kun taajuusmuuttajan virta on päällä.



3.6.1 Lopullinen asetusten määrittäminen ja testaus

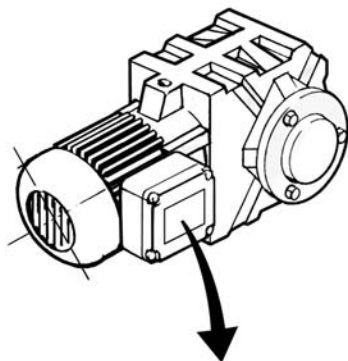
Testaa asetukset ja varmista, että taajuusmuuttaja on käynnissä, seuraavasti.

Vaihe 1. Etsimöörin tyyppikilpi



Huom

Moottorissa on joko tähti- (Y) tai kolmiokytentä (Δ). Nämä tiedot löytyvät moottorin tyyppikilvestä.



BAUER D-73734 ESLINGEN	
3~ MOTOR NR. 1827421	2003
S/E005A9	
	1,5 kW
n ₂ 31,5 /min.	400 Y V
n ₁ 1400 /min.	50 Hz
cos φ 0,80	3,6 A
1,7L	
B	IP 65 H1/1A

130BT307

Vaihe 2. Syötä moottorin tyyppikilven tiedot tähän parametri-luetteloon.

Siirry listaan painamalla ensin [QUICK MENU] -näppäintä ja valitse sitten "Q2 -pika-asennus".

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

Vaihe 3. Käynnistä automaattinen moottorin sovitin (AMA)

AMA:n suorittaminen varmistaa ihanteellisen suorituskyvyn. AMA mittaa arvot moottorimallia vastaavasta kaaviosta.

1. Kytke liitin 37 liittimeen 12 (jos liitin 37 on käytettävissä).
2. Kytke liitin 27 liittimeen 12 tai määritä par. 5-12 *Terminal 27 Digital Input* asetukseksi 'Ei toimintoa'.
3. Käynnistä AMA par. 1-29 *Automatic Motor Adaptation (AMA)*.
4. Valitse täydellinen tai pienempi AMA. Jos siniaaltosuodatin on asennettuna, suorita vain osittainen AMA tai irrota siniaaltosuodatin AMA:n ajaksi.
5. Paina [OK]-painiketta. Näytölle tulee teksti "Käynnistä AMA painamalla [Hand on]".
6. Paina [Hand on] -näppäintä. Tilapalkki ilmaisee, onko AMA käynnissä.

Pysäytä AMA käytön ajaksi

1. Paina [OFF]-näppäintä - taajuusmuuttaja siirtyy hälytystilaan ja näyttö ilmaisee, että käyttäjä keskeytti AMA:n.

AMA onnistui

1. Näytölle tulee teksti "Press [OK] to finish AMA" (Suorita AMA/automaattinen viritys loppuun painamalla [OK]-näppäintä).
2. Paina [OK]-näppäintä poistuaksesi AMA -tilasta.

AMA epäonnistui

1. Taajuusmuuttaja siirtyy hälytystilaan. Hälytyksen kuvaus on *Varoitukset ja hälytykset* -jaksossa.
2. [Alarm Log] -hälytyslokin "Raportin arvo" ilmoittaa AMA:n viimeksi suorittaman mittauksen, ennen kuin taajuusmuuttaja siirtyi hälytystilaan. Tämä numero ja hälytyksen kuvaus ovat hyödyksi vianmäärityksessä. Jos otat yhteyttä Danfossyhtiöön huoltoa varten, muista mainita numero ja hälytyksen kuvaus.

**Huom**

Epäonnistunut AMA johtuu usein moottorin tyyppikilven tietojen virheellisestä rekisteröinnistä tai liian suuresta erosta moottorin tehon ja taajuusmuuttajan tehon välillä.

3

Vaihe 4. Aseta nopeusraja ja rampin

par.3-02 *Minimum Reference*
par.3-03 *Maximum Reference*

Taulukko 3.4: Aseta haluamasi rajat nopeudelle ja ramppiajalle.

par. 4-11 *Motor Speed Low Limit [RPM]* tai par. 4-12 *Motor Speed Low Limit [Hz]*
par. 4-13 *Motor Speed High Limit [RPM]* tai par. 4-14 *Motor Speed High Limit [Hz]*

par.3-41 *Ramp 1 Ramp up Time*
par.3-42 *Ramp 1 Ramp Down Time*

3.7 Lisäkytkennät

3.7.1 Mekaanisen jarrun ohjaus

Nosto-/laskusovelluksissa sähkömekaanista jarrua on voitava ohjata:

- Ohjaa jarrua relelähdön tai digitaalisen lähdön avulla (liittimet 27 ja 29).
- Pidä lähtö suljettuna (jännitteettömänä) silloin, kun taajuusmuuttaja ei pysty "pitämään" moottoria esim. ylikuormituksen takia.
- Valitse *Mekaanisen jarrun ohjaus* [32] parametrissa 5-4* sovelluksissa, joihin kuuluu sähkömekaaninen jarru.
- Jarru vapautuu, jos moottorin virta ylittää parametrissa par.2-20 *Release Brake Current* asetetun arvon.
- Jarru kytkeytyy, kun lähtötaajuus on pienempi kuin parametrissa par.2-21 *Activate Brake Speed [RPM]* tai par.2-22 *Activate Brake Speed [Hz]* asetettu taajuus, ja vain, jos taajuusmuuttaja on toteuttamassa pysäytyskomentoa.

Jos taajuusmuuttaja on hälytystilassa tai ylijännitetilanteessa, mekaaninen jarru kytkeytyy välittömästi.

3.7.2 Moottoreiden rinnankytkentä

Taajuusmuuttajalla voidaan ohjata useita rinnankytkettyjä moottoreita. Moottorien yhteenlaskettu virrankulutus ei saa ylittää taajuusmuuttajan nimellislähtövirtaa $I_{M,N}$.



Huom

Asennusta, jossa kaapelit on kytketty yhteen kuten alla olevassa kuvassa, suositellaan vain käytettäessä lyhyitä kaapeleita.



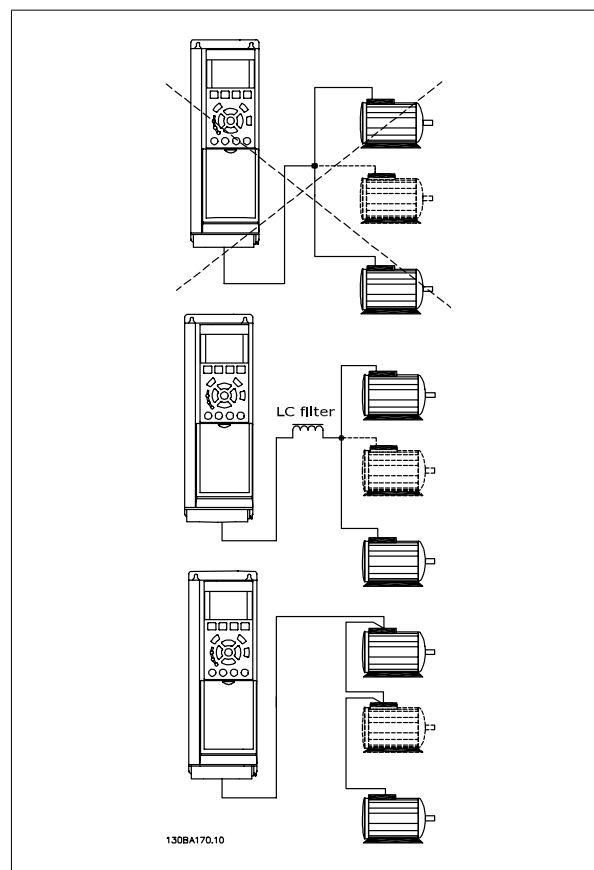
Huom

Kun moottorit on kytketty rinnan, par. 1-29 *Automatic Motor Adaptation (AMA)* ei ole käytettävissä.



Huom

Taajuusmuuttajan elektronista lämpörelettä (ETR) ei voi käyttää moottorin suojausena yksittäisissä moottoreissa järjestelmissä, joissa moottoreita on kytketty rinnan. Varmista moottoreihin lisäsuojaus, esim. termistorit jokaiseen moottoriin tai erilliset lämpöreleet (katkaisimet eivät käy suojaukseksi).



Ongelmia voi esiintyä käynnistyksen yhteydessä ja alhaisilla RPM-arvoilla, jos moottorien koot ovat hyvin erilaisia, koska pienten moottorien suhteellisen suuri puhdas resistanssi staattorissa vaatii suuremman jännitteen käynnistyksen yhteydessä ja alhaisilla rpm-arvoilla.

3.7.3 Moottorin lämpösuojaus

Taajuusmuuttajan elektroninen lämpörele on saanut UL-hyväksynnän yksittäisen moottorin suojauksesta, kun parametrin par.1-90 *Motor Thermal Protection* asetuksena on *ETR -laukaisu* ja parametrin par. 1-24 *Motor Current* asetuksena on moottorin nimellisvirta (katso moottorin tyyppikilpää).

Moottorin lämpösuojaukseen voidaan käyttää myös MCB 112 PTC:n termistorikorttiopiota. Tämä kortti sisältää ATEX-sertifikaatin moottorien suojaamiseen räjähdysalttiilla alueilla, vyöhykkeillä 1/21 ja 2/22. Katso lisätietoja *Suunnitteluoppaasta*.

3.7.4 Tietokoneen kytkeminen taajuusmuuttajaan

Jos haluat ohjata taajuusmuuttajaa PC:n avulla, asenna MCT 10 -asennusohjelma.

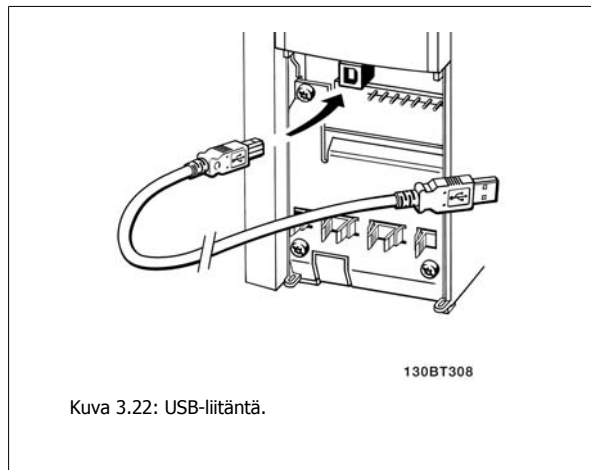
PC kytketään tavallisella (isäntä/laite) USB-kaapelilla tai RS485-liitännän avulla kuten Ohjelmointioppaan jaksossa *Väyläyhteys*.

3



Huom

USB-liitäntä on eristetty galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä. USB-liitäntä on kytketty taajuusmuuttajan suojamaadoitukseen. Käytä ainoastaan eristettyä kannettavaa tietokonetta PC-yhteytenä taajuusmuuttajan USB-liitäntään.



Kuva 3.22: USB-liitäntä.

3.7.5 FC 300 PC-ohjelmisto

Tietojen tallennus PC:lle MCT 10 -asennusohjelman avulla:

1. Kytke PC laitteeseen USB-portin välityksellä.
2. Avaa MCT 10 -asennusohjelmisto
3. Valitse USB-portin "verkko"-alue
4. Valitse "Copy" (Kopioi)
5. Valitse "projekti"-alue
6. Valitse "Paste" (Liitä)
7. Valitse "Tallenna nimellä" (Save as)

Nyt kaikki parametrit tallentuvat.

Tiedonsiirto PC:ltä taajuudenmuuttajaan MCT 10 -asennusohjelmiston avulla:

1. Kytke PC laitteeseen USB-portin välityksellä.
2. Avaa MCT 10 -asennusohjelmisto
3. Valitse "Open" (Avaa) – tallennetut tiedostot näkyvät
4. Avaa haluamasi tiedosto
5. Valitse "Write to drive" (Kirjoita asemaan)

Nyt kaikki parametrit siirretään asemaan.

Saatavana on myös erillinen ohjekirja MCT 10 S-asennusohjelmistolle.

4 Ohjelmointi

4.1 Graafinen ja numeerinen LCP

Taajuusmuuttajien ohjelmointi onnistuu helpoimmin graafisen LCP:n (102) avulla. Numeerista paikallisohjauspaneelia (LCP 101) käytettäessä on syytä käyttää apuna taajuusmuuttajan suunnitteluopasta.

4.1.1 Ohjelmointi graafisessa LCP:ssä

Seuraavat ohjeet koskevat graafista LCP (LCP102) -paikallisohjauspaneelia:

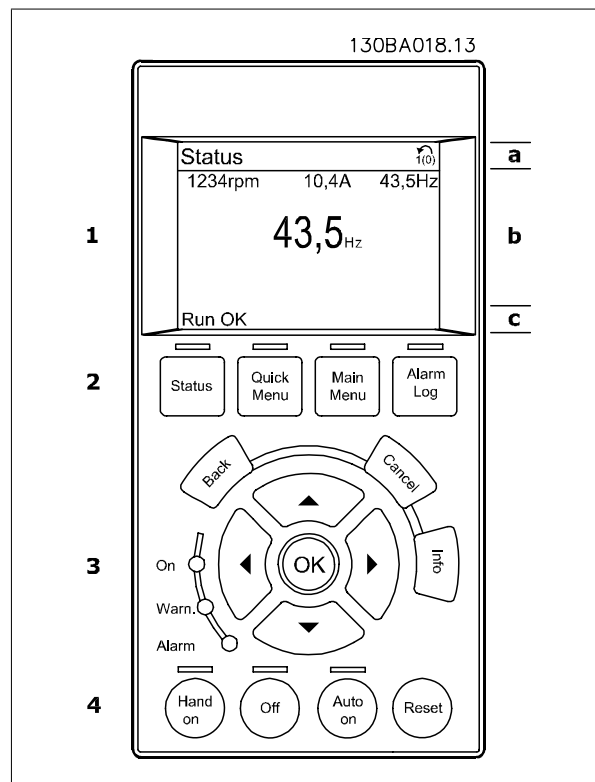
Ohjauspaneeli jakautuu neljään toiminnalliseen osaan:

1. Graafinen näyttö ja tilarivit.
2. Valikonäppäimet ja merkkivalot - parametrien muuttaminen ja näytön toimintojen vaihtelevien.
3. Navigointinäppäimet ja merkkivalot (LED).
4. Toimintinäppäimet ja merkkivalot (LED).

Kaikki tiedot näytetään graafisella LCP -näytöllä, jolle mahtuu näytön aikana viisi eri käyttötietoa [Status].

Näytön rivit:

- a. **Tilarivi:** Tilasanomat, joissa on kuvakkeita ja grafiikkaa.
- b. **Rivi 1-2:** Käyttäjän datarivit, joilla näkyy käyttäjän määrittämiä tai valitsema tietoja. [Status]-näppäintä painamalla voit lisätä enintään yhden ylimääräisen rivin.
- c. **Tilarivi:** Tilasanomat, jotka sisältävät tekstiä.



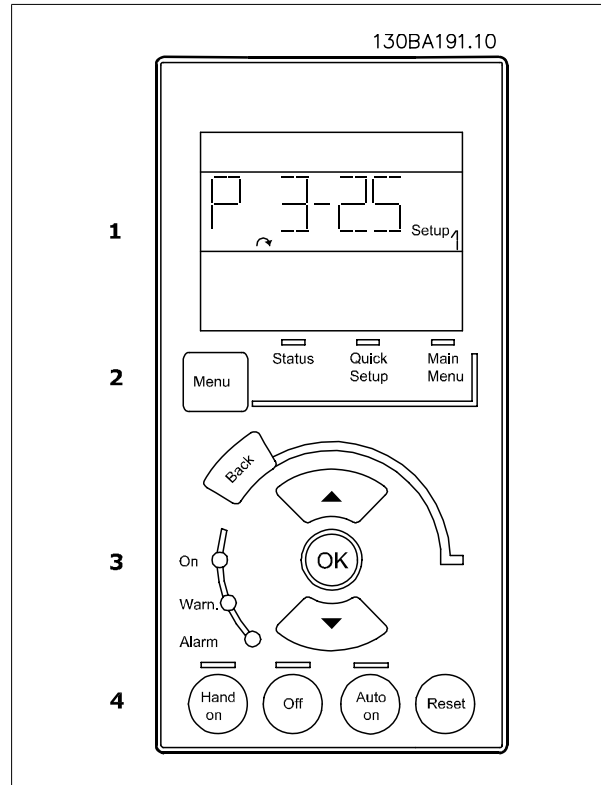
4.1.2 Ohjelmointi numeerisella paikallisohjauspaneelilla

Seuraavat ohjeet koskevat numeerista LCP (LCP 101) -paikallisohjauspaneelia:

Ohjauspaneeli jakautuu neljään toiminnalliseen osaan:
































1. Numeerinen näyttö.
2. Valikkonäppäimet ja merkkivalot - parametrien muuttaminen ja näytön toimintojen vaihtelevien.
3. Navigointinäppäimet ja merkkivalot (LED).
4. Toimintanäppäimet ja merkkivalot (LED).

4



4.1.3 Ensimmäinen käyttöönotto

Helpoin tapa laitteen ottamiseen käyttöön ensimmäisellä kerralla on pika-asetusvalikkopainikkeen käyttö ja pika-asetusmenettelyn noudattaminen LCP 102:n avulla (lue taulukkoa vasemmalta oikealle). Esimerkki koskee avoimen piirin sovelluksia:

Paina			
		Q2 Pika-asetusvalikko	 
par.0-01 <i>Language</i>		Määritä kieli	
par.1-20 <i>Motor Power [kW]</i>		Määritä tyyppikilven mukainen moottorin teho	
par. 1-22 <i>Motor Voltage</i>		Aseta tyyppikilven mukainen jännite	
par.1-23 <i>Motor Frequency</i>		Aseta tyyppikilven mukainen taajuus	
par. 1-24 <i>Motor Current</i>		Aseta tyyppikilven mukainen virta	
par. 1-25 <i>Motor Nominal Speed</i>		Aseta tyyppikilven mukainen nopeus, 1/min	
par. 5-12 <i>Terminal 27 Digital Input</i>		Jos liittimen oletusarvona on <i>Rullaus, käänt.</i> , tämän kohdan asetukseksi voidaan vaihtaa <i>Ei toimintoa</i> . Silloin AMA:n suorittamiseen ei tarvita yhteyttä liittimeen 27.	
par. 1-29 <i>Automatic Motor Adaptation (AMA)</i>		Aseta haluamasi AMA -toiminto. Suositeltavaa on ottaa käyttöön täydellinen AMA.	
par.3-02 <i>Minimum Reference</i>		Aseta moottorin akselin miniminopeus.	
par.3-03 <i>Maximum Reference</i>		Aseta moottorin akselin maksiminopeus.	
par.3-41 <i>Ramp 1 Ramp up Time</i>		Aseta rampin nousuaika viitaten synkroniseen moottorin nopeuteen ns	 
par.3-42 <i>Ramp 1 Ramp Down Time</i>		Aseta rampin seisonta-aika viitaten synkroniseen moottorin nopeuteen ns	
par. 3-13 <i>Reference Site</i>		Aseta paikka, jossa ohjearvon on toimittava.	

4.2 Pika-asennus

0-01 Language

Optio:
Toiminto:

Määrittää näytöllä käytettävän kielen.

Taajuusmuuttajan mukana voidaan toimittaa 4 erilaista kielipakettia. Englanti ja saksa sisältyvät kaikkiin paketteihin. Englannin kieltä ei voi poistaa eikä muokata.

[0] * English Osa kielipaketeista 1 - 4

[1] Deutsch Osa kielipaketeista 1 - 4

[2] Francais Osa kielipakettia 1

[3] Dansk Osa kielipakettia 1

[4] Spanish Osa kielipakettia 1

[5] Italiano Osa kielipakettia 1

[6] Svenska Osa kielipakettia 1

[7] Nederlands Osa kielipakettia 1

[10] Chinese Kielipaketti 2

[20] Suomi Osa kielipakettia 1

[22] English US Osa kielipakettia 4

[27] Greek Osa kielipakettia 4

[28] Bras.port Osa kielipakettia 4

[36] Slovenian Osa kielipakettia 3

[39] Korean Osa Kielipakettia 2

[40] Japanese Osa Kielipakettia 2

[41] Turkish Osa kielipakettia 4

[42] Trad.Chinese Osa Kielipakettia 2

[43] Bulgarian Osa kielipakettia 3

[44] Srpski Osa kielipakettia 3

[45] Romanian Osa kielipakettia 3

[46] Magyar Osa kielipakettia 3

[47] Czech Osa kielipakettia 3

[48] Polski Osa kielipakettia 4

[49] Russian Osa kielipakettia 3

[50] Thai Osa Kielipakettia 2

[51] Bahasa Indonesia Osa Kielipakettia 2

1-20 Motor Power [kW]**Alue:**

400 kW* [0.09 - 3000.00 kW]

Toiminto:

Ilmoita moottorin nimellisteho (kW) moottorin tyyppikilven tietojen mukaan. Oletusarvo vastaa laitteen nimellislähtöä.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä. Tämä parametri näkyy LCP:ssä, jos kohdan par. 0-03 *Regional Settings* asetuksena on *Kansainvälinen* [0].

**Huom**

Neljä kokoa alas, yksi koko ylös VLT:n nimellisarvosta.

1-22 Motor Voltage**Alue:**

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

Toiminto:

Ilmoita moottorin nimellisjännite moottorin tyyppikilven tietojen mukaan. Oletusarvo vastaa laitteen nimellislähtöä.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

1-23 Motor Frequency**Alue:**

50. Hz* [20 - 1000 Hz]

Toiminto:

Min.-maks. moottorin taajuus: 20 - 1000 Hz.

Valitse moottorin taajuusarvo moottorin tyyppikilven tiedoista. Jos valittu arvo on muu kuin 50 Hz tai 60 Hz, kuormituksesta riippumattomia asetuksia on korjattava kohdissa par. 1-50 *Motor Magnetisation at Zero Speed* - par. 1-53 *Model Shift Frequency*. Käytettäessä 230/400 V moottoreita 87 Hz taajuudella, aseta tyyppikilpitiedot 230 V / 50 Hz mukaan. Mukauta par. 4-13 *Motor Speed High Limit [RPM]* ja par.3-03 *Maximum Reference* 87 Hz:n sovellukseen.

1-24 Motor Current**Alue:**

7.20 A* [0.10 - 10000.00 A]

Toiminto:

Ilmoita moottorin nimellinen virta-arvo moottorin nimikilven tietojen mukaan. Tietoja käytetään moottorin vääntömomentin, lämpösuojauksen jne. laskentaan.

**Huom**

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

1-25 Motor Nominal Speed**Alue:**

1420. RPM* [100 - 60000 RPM]

Toiminto:

Ilmoita moottorin nimellisaika moottorin tyyppikilven tietojen mukaan. Näitä tietoja käytetään moottorin automaattisten korvausten laskentaan.

**Huom**

Tätä parametria ei voi muuttaa moottorin käydessä.

5-12 Liitin 27, digitaalitulo

Optio:

Toiminto:

Valitse toiminto käytettävissä olevasta digitaalitulovalikoimasta.

Ei toimintoa	[0]
Kuittaus	[1]
Rullaus, käänt.	[2]
Rullaus ja nollaus, käänteinen	[3]
Pikapysäytys, käänt.	[4]
Tasavirtajarru, käänt.	[5]
Pysäytys, käänteinen	[6]
Käynnistys	[8]
Lukituskäynnistys	[9]
Suunnanvaihto	[10]
Käynn. ja suun.vaihto	[11]
Käynn. eteen käyttöön	[12]
Käynn. käänt. käyttöön	[13]
Ryömintä	[14]
Esival. ohj. bitti 0	[16]
Esival. ohj. bitti 1	[17]
Esival. ohj. bitti 2	[18]
Ohjearvon lukitus	[19]
Lähdön lukitus	[20]
Nopeus ylös	[21]
Nopeus alas	[22]
Aset. valinta, bitti 0	[23]
Aset. valinta, bitti 1	[24]
Kiinniajo	[28]
Hidastus	[29]
Pulssitulo	[32]
Ramppibitti 0	[34]
Ramppibitti 1	[35]
Verkkovika käänteinen	[36]
Suurena digit.potent.metri	[55]
Vähennä digit. potent.metri	[56]
Tyhjennä digit. potent.metri	[57]
Nollaa laskuri A	[62]
Nollaa laskuri B	[65]

4

1-29 Automaattinen moottorin sovitus (AMA)

Optio:

Toiminto:

AMA-toiminto optimoi dynaamisen moottorin tehon optimoimalla automaattisesti moottorin lisäparametrit (par. 1-30 - par. 1-35) moottorin seistessä.

Aktivoi AMA-toiminto painamalla [Hand on]-näppäintä valittuasi [1] tai [2]. Katso myös jaksoa *Automaattinen moottorin sovitus*. Normaalin testauksen jälkeen näytölle tulee teksti "Press [OK] to finish AMA" (Suorita AMA loppuun painamalla [OK]-näppäintä). Kun olet painanut [OK]-näppäintä, taajuusmuuttaja on valmiina käyttöön.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

[0] *	OFF	
[1]	Täydellinen AMA käyttöön	suorittaa AMA:n staattorin resistanssille R_s , roottorin resistanssille R_r , staattorin vuotoreaktanssille X_1 , roottorin vuotoreaktanssille X_2 ja pääreaktanssille X_h . FC 301: Täydellinen AMA ei sisällä X_h -mittausta mallissa FC 301. Sen sijaan X_h -arvo määritetään moottorin tietokannasta. Par. 1-35 voidaan muokata optimaalisen käynnistyksen aikaansaamiseksi.
[2]	Ota pienempi AMA käyttöön	Suorittaa järjestelmässä ainoastaan staattorin resistanssin R_s pienennetyn AMA:n. Valitse tämä vaihtoehto, jos taajuusmuuttajan ja moottorin välillä käytetään LC-suodatinta.

Huom:

- Jotta taajuusmuuttajan sovitus onnistuisi parhaalla mahdollisella tavalla, suorita AMA kylmälle moottorille.
- AMA:ta ei voi suorittaa moottorin käydessä.
- AMA:a ei voi suorittaa pysyvästi magneettisille moottoreille.



Huom

On tärkeää asettaa moottorin par. 1-2* oikein, sillä ne muodostavat osan AMA:n algoritmista. AMA on suoritettava optimaalisen dynaamisen moottorin tehon aikaansaamiseksi. Se voi kestää enintään 10 min riippuen moottorin nimellistehosta.



Huom

Vältä ulkoisen väännön tuottamista AMA:n aikana.



Huom

Jos jotakin par. 1-2* asetuksista muutetaan, par. 1-30 - 1-39, moottorin lisäparametrit, palaavat oletusasetuksiin.

3-02 Minimum Reference

Alue:

0 Referen- [-999999.999 - par. 3-03 Referen-
ceFeedback- ceFeedbackUnit]
kUnit*

Toiminto:

Ilmoita vähimmäisohjearvo Minimiohjearvo on pienin arvo, joka saadaan laskemalla yhteen kaikki ohjearvot.

Minimiohjearvo on aktiivinen vain, jos kohdassa par. 3-00 *Reference Range* on valittuna *Min.-Maks.* [0].

Minimiohjearvon yksikön vastaavuudet:

- Kokoonpanon valinta kohdassa par. 1-00 *Configuration Mode Konfigurointitila Suljetun piirin nopeudelle* [1], RPM; *Momentille* [2], Nm.
- Kohdassa par. 3-01 *Reference/Feedback Unit* valittu yksikkö.

3-03 Maximum Reference

Alue:

1500.000 [par. 3-02 - 999999.999 Referen-
Reference- ceFeedbackUnit]
FeedbackU-
nit*

Toiminto:

Ilmoita enimmäisohjearvo Maksimiohjearvo on suurin arvo, joka saadaan laskemalla yhteen kaikki ohjearvot.

Maksimi ohjearvon yksikön vastaavuudet:

- Kokoonpanon valinta kohdassa par. 1-00 *Configuration Mode: Suljetun piirin nopeus* [1], RPM; *Momentti* [2], Nm.
- Par. 3-0 valittu yksikkö.

3-41 Ramp 1 Ramp up Time

Alue:

3.00 s* [0.01 - 3600.00 s]

Toiminto:

Ilmoita rampin nousuaika eli kiihdytysaika 0:sta synkroniseen moottorin nopeuteen n_s . Valitse sellainen rampin nousuaika, että lähtövirta ei ylitä ramppauksen aikana kohdan par. 4-18 *Current Limit* virtarajaa. Arvo 0,00 vastaa 0,01 sekuntia nopeustilassa. Katso rampin laskuaika kohdasta par.3-42 *Ramp 1 Ramp Down Time*.

$$Par. 3 - 41 = \frac{t_{kiihd.} [s] \times n_s [RPM]}{ohjearvo [RPM]}$$

3-42 Ramp 1 Ramp Down Time

Alue:

3.00 s* [0.01 - 3600.00 s]

Toiminto:

Ilmoita rampin laskuaika eli hidastumisaika synkronisesta moottorin nopeudesta arvoon n_s arvoon 0 r/min. Valitse rampin laskuaika niin, että ylijännitettä ei esiinny vaihtosuuntaajassa moottorin regeneratiivisen toiminnan vuoksi eikä tuotettu virta ylitä kohdassa par. 4-18 *Current Limit* määritettyä virtarajaa. Arvo 0,00 vastaa 0,01 sekuntia nopeustilassa. Katso rampin nousuaika kohdasta par. 3-41 *Ramp 1 Ramp up Time*.

$$Par. 3 - 42 = \frac{t_{Kuvaus} [s] \times n_s [RPM]}{ohjearvo [RPM]}$$

4.3 Perusasetusparametrit

0-02 Motor Speed Unit

Optio:

Toiminto:

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.
Esillä oleva näyttö riippuu kohtien par.0-02 *Motor Speed Unit* ja par. 0-03 *Regional Settings* asetuksista. Kohtien par.0-02 *Motor Speed Unit* ja par. 0-03 *Regional Settings* oletusasetus riippuu siitä, mille maailman alueelle taajuusmuuttaja toimitetaan, mutta se voidaan ohjelmoida tarvittaessa uudelleen.



Huom

Moottorin nopeuden yksikön muuttaminen palauttaa tietyt parametrit alkuarvoonsa. On suositeltavaa valita moottorin nopeuden yksikkö ensin, ennen muiden parametrien muokkaamista.

[0]	RPM	Valitsee moottorin nopeusmuuttajien ja parametrien (esim. ohjearvojen, takaisinkytkentöjen ja rajojen) näytön moottorin nopeutena (r/min).
[1] *	Hz	Valitsee moottorin nopeusmuuttajien ja parametrien (esim. ohjearvojen, takaisinkytkentöjen ja rajojen) näytön moottorille tulevana lähtötaajuutena (Hz).

0-50 LCP Copy

Optio:

Toiminto:

[0] *	No copy	
[1]	All to LCP	Kopioi kaikki parametrit kaikilla asetuksilla taajuusmuuttajan muistista LCP:n muistiin.
[2]	All from LCP	Kopioi kaikki parametrit kaikilla asetuksilla LCP:n muistista taajuusmuuttajan muistiin.
[3]	Size indep. from LCP	kopioi ainoastaan parametrit, jotka ovat riippumattomia moottorin koosta. Viimeksi mainittua valintaa voidaan käyttää useiden taajuusmuuttajien ohjelmoimiseen samalla toiminnolla vaikuttamatta moottorin tietoihin.
[4]	File from MCO to LCP	
[5]	File from LCP to MCO	

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

1-03 Torque Characteristics

Optio:

Toiminto:

		Valitse haluttu momenttikäyrä. VT ja AEO ovat molemmat energiaa säästäviä toimintoja.
[0] *	Constant torque	Moottorin akseliteho antaa vakiomomentin nopeudenohjauksen vaihdella.
[1]	Variable torque	Moottorin akseliteho antaa muuttuvan momentin nopeudenohjauksen vaihdella. Määritä muuttuma momenttitaso kohdassa par. 14-40 <i>VT Level</i> .
[2]	Auto Energy Optim.	Optimoi automaattisesti energiankulutuksen minimoimalla magnetisoinnin ja taajuuden kohtien par. 14-41 <i>AEO Minimum Magnetisation</i> ja par. 14-42 <i>Minimum AEO Frequency</i> avulla.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

1-04 Overload Mode

Optio:

Toiminto:

[0] *	High torque	Sallii jopa 160 % ylimomentin.
[1]	Normal torque	Ylisuurelle moottorille - sallii jopa 110 % ylimomentin.

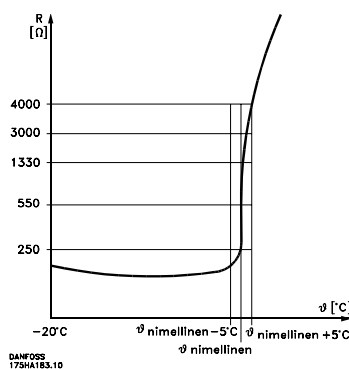
Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

1-90 Motor Thermal Protection**Optio:****Toiminto:**

Taajuusmuuttaja määrittää moottorin lämpötilan moottorin suojausta varten kahdella eri tavalla:

- Termistorianturilla, joka on kytketty yhteen analogisista tai digitaalisista tuloista (par. 1-93 *Thermistor Source*).
- Laskemalla lämpökuormitus (ETR = elektroninen lämpörele) todellisen kuormituksen ja ajan pohjalta. Laskettua lämpökuormitusta verrataan moottorin nimellisvirtaan $I_{M,N}$ ja moottorin nimellistaajuuteen $f_{M,N}$. Laskelmissa arvioidaan pienemmän kuormituksen tarve pienemmillä nopeuksilla moottoriin sisältyvän puhaltimen vähäisemmän jäähdytyksen vuoksi.

[0] *	No protection	Jatkuvasti ylikuormitettu moottori, kun varoitusta tai taajuusmuuttajan laukaisua ei tarvita.
[1]	Thermistor warning	Aktivoi varoituksen, kun kytketty termistori tai KTY-anturi moottorissa reagoi moottorin ylikuumentuessa.
[2]	Thermistor trip	Pysäyttää (laukaisee) taajuusmuuttajan, kun kytketty termistori moottorissa reagoi moottorin ylikuumentuessa. Termistorin poiskytketymisarvon on oltava $> 3 \text{ k}\Omega$. Integroi moottorin termistori (PTC-anturi) käämityksen suojausta varten.
[3]	ETR warning 1	Katso alla olevaa tarkkaa kuvausta
[4]	ETR trip 1	
[5]	ETR warning 2	
[6]	ETR trip 2	
[7]	ETR warning 3	
[8]	ETR trip 3	
[9]	ETR warning 4	
[10]	ETR trip 4	



Moottorin suojaus voidaan toteuttaa käyttämällä erilaisia tekniikoita: PTC- tai KTY-anturia (katso myös jaksoa *KTY-anturin kytkentä*) moottorin käämityksissä; mekaanista lämpökytkintä (Klixon-tyyppiä); tai elektronista lämpörelettä (ETR).

Käyttäen digitaalituloa ja 24 V:n virtalähdettä:

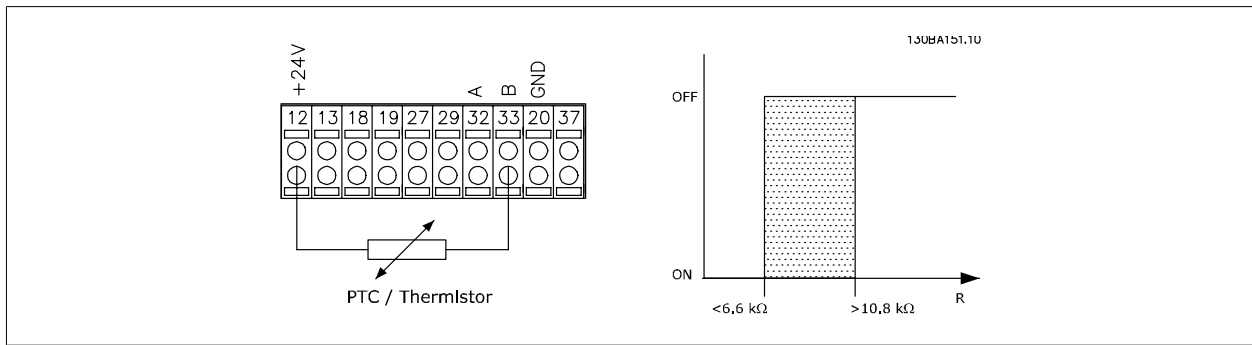
Esimerkki: Taajuusmuuttaja laukaisee, kun moottorin lämpötila on liian korkea.

Parametrien asetukset:

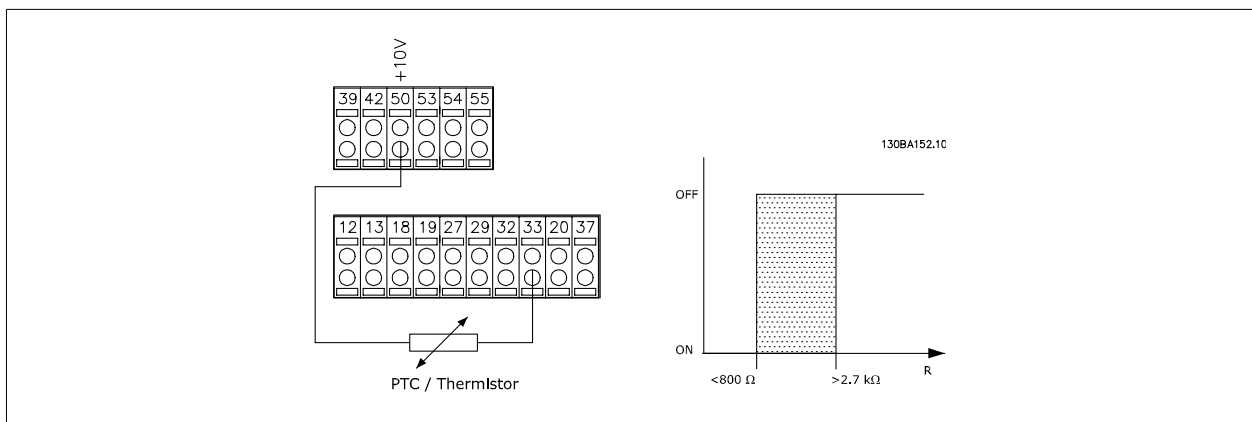
Aseta kohdan par.1-90 *Motor Thermal Protection* asetukseksi *Termistorin laukaisu* [2]

Aseta kohdan par.1-93 *Thermistor Source* Asetukseksi *Digitaalitulo* [6]

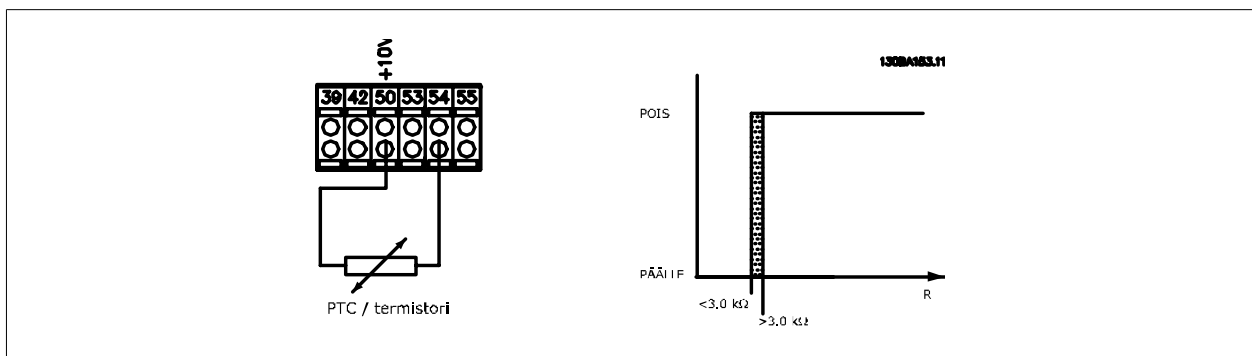
4



Käyttäen digitaalituloa ja 10 V:n virtalähdettä:
 Esimerkki: Taajuusmuuttaja laukaisee, kun moottorin lämpötila on liian korkea.
 Parametrien asetukset:
 Aseta kohdan par.1-90 *Motor Thermal Protection* asetukseksi *Termistorin laukaisu* [2]
 Aseta kohdan par.1-93 *Thermistor Source* asetukseksi *Digitaalitulo* [6]



Käyttäen analogista tuloa ja 10 V:n virtalähdettä:
 Esimerkki: Taajuusmuuttaja laukaisee, kun moottorin lämpötila on liian korkea.
 Parametrien asetukset:
 Aseta kohdan par.1-90 *Motor Thermal Protection* asetukseksi *Termistorin laukaisu* [2]
 Aseta kohdan par.1-93 *Thermistor Source* asetukseksi *Analogiatulo 54* [2]



Tulo	Syöttöjännite voltage	Kynnys Poiskytketymisarvot
Digitaalinen/analoginen		
Digitaalinen	24 V	< 6,6 kΩ - > 10,8 kΩ
Digitaalinen	10 V	< 800 Ω - > 2,7 kΩ
Analoginen	10 V	< 3,0 kΩ - > 3,0 kΩ



Huom

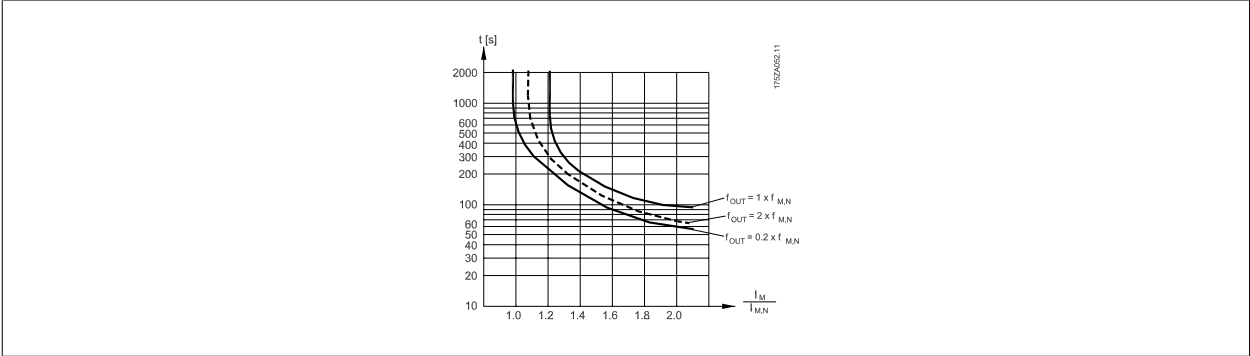
Tarkista, että valittu syöttöjännite vastaa käytetyn termistorielementin määrittelyä.

Valitse *ETR-varoitus 1-4* tuodaksesi näytölle varoituksen, kun moottori on ylikuormittunut.

Valitse *ETR-laukaisu 1-4* laukaistaksesi taajuusmuuttajan, kun moottori on ylikuormittunut.

Ohjelmoi varoitussignaali jonkin digitaali-lähdön kautta. Signaali tulee näkyviin varoitustilanteessa ja silloin, jos taajuusmuuttaja laukeaa (lämpövaroitus).

ETR (Elektroninen lämpörele) -toiminnot 1-4 laskevat kuormituksen silloin, kun aktiivisena ovat ne asetukset, joihin ne valittiin. Esimerkiksi ETR aloittaa laskemisen, kun asetus 3 on valittuna. Koskee Pohjois-Amerikan markkinoita: ETR -toiminnot antavat NEC:n mukaisen luokan 20 moottorin ylikuormitussuojan.



1-93 Thermistor Source

Optio:

Toiminto:

Valitse tuloliitäntä, johon termistori (PTC-anturi) tulee kytkeä. Analogista tulo-optiota [1] tai [2] ei voi valita, jos analoginen tulo on jo käytössä ohjearvon lähteenä (valittu parametrissa par. 3-15 *Reference 1 Source*, par. 3-16 *Reference 2 Source* tai par. 3-17 *Reference 3 Source*). Kun käytössä on MCB112, vaihtoehdon [0] *Ei mitään* on oltava aina valittuna.

- [0] * None
- [1] Analog input 53
- [2] Analog input 54
- [3] Digital input 18
- [4] Digital input 19
- [5] Digital input 32
- [6] Digital input 33



Huom

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.



Huom

Digitaalitulosten asetukseksi tulee valita "Ei toimintoa" - katso par. 5-1*.

2-10 Brake Function

Optio:

Toiminto:

- [0] * Off Jarruvastusta ei ole asennettu.

[1] Resistor brake Järjestelmään kuuluu jarruvastus, ylimääräisen jarruenergian muuttamiseksi lämmöksi. Kun kytkettynä on jarruvastus, saadaan suurempi DC-välipiirin jännite jarrutuksen aikana (generoiva käyttö). Vastusjarrutoiminto on käytössä vain taajuusmuuttajissa, joissa on integroitu dynaaminen jarru.

[2] AC brake Valitaan, jos halutaan tehostaa jarrutusta käyttämättä jarruvastusta. Tämä parametri ohjaa moottorin ylimagnetisoitumista, kun sitä käytetään generatiivisella kuormituksella. Tämä toiminto voi parantaa OVC-toimintoa. Moottorin sähköisten hävikkien lisääminen mahdollistaa sen, että OVC-toiminto lisää jarrutusmomenttia ylittämättä jännitteen ylärajaa. Huomaa, ettei vaihtovirtajarru ole yhtä tehokas kuin dynaaminen jarrutus vastuksella. Vaihtovirtajarru on VVC⁺- ja flux-tilaan sekä avoimessa että suljetussa piirissä.

2-11 Brake Resistor (ohm)

Alue:

50.00 [5.00 - 65535.00 Ohm]
Ohm*

Toiminto:

Aseta jarruvastusarvo ohmeina. Arvoa käytetään jarruvastuksen tehon valvontaan parametrissa par. 2-13 *Brake Power Monitoring*. Tämä parametri on käytössä vain taajuusmuuttajissa, joissa on integroitu dynaaminen jarru.

Jos valintana on xxxx, käytä tätä parametria. Jos valintana on xxx.xx, käytä asetusta par. 3-81 *Quick Stop Ramp Time*.

2-12 Brake Power Limit (kW)

Alue:

5.000 kW* [0.001 - 2000.000 kW]

Toiminto:

Määritä jarrutusvastukselle syötettävän tehon valvontaraja.

Valvontaraja on maksimikuormitusjakson (120 s) ja jarruvastukselle tällä kuormitusjaksolla syötetyn maksimitehon tulo. Katso alla olevaa kaavaa.

200 - 240 V:n laitteet:

$$P_{vastus} = \frac{390^2 \times käyttöaika}{R \times 120}$$

380 - 480 V:n laitteet

$$P_{vastus} = \frac{778^2 \times käyttöaika}{R \times 120}$$

380 - 500 V laitteet

$$P_{vastus} = \frac{810^2 \times käyttöaika}{R \times 120}$$

575 - 600 V:n laitteet

$$P_{vastus} = \frac{943^2 \times käyttöaika}{R \times 120}$$

Tämä parametri on käytössä vain taajuusmuuttajissa, joissa on integroitu dynaaminen jarru.

2-13 Brake Power Monitoring

Optio:

Toiminto:

Tämä parametri on käytössä vain taajuusmuuttajissa, joissa on integroitu dynaaminen jarru. Tässä parametrissa voidaan valvoa jarrutusvastukselle syötettävää tehoa. Teho lasketaan resistanssin (par.2-11 *Brake Resistor (ohm)*), DC-välipiirin jännitteen ja vastuksen käyttöajan pohjalta.

[0] * Off Jarrutustehon valvonta ei ole tarpeen.

[1] Warning Aktivoi näytölle tuleva varoitus, jos 120 sekunnin aikana siirretty teho ylittää 100 % valvontarajasta (par.2-12 *Brake Power Limit (kW)*). Varoitus häviää, kun siirretty teho laskee alle 80 prosenttiin valvontarajasta.

[2] Trip Laukaisee taajuusmuuttajan ja tuo näytölle varoituksen, kun laskettu teho ylittää 100 % valvontarajasta.

[3] Warning and trip

Jos tehon valvonnan asetuksena on *Ei käytössä* [0] tai *Varoitus* [1], jarrutoiminto pysyy aktiivisena, vaikka valvontaraja ylittyisi. Tämä voi aiheuttaa vastuksen ylikuormenemisen. Varoitus voidaan saada aikaan myös releen/digitaalilähtöjen kautta. Tehon valvonnan mittaustarkkuus riippuu vastuksen resistanssin tarkkuudesta (parempi kuin ± 20 %).

2-15 Brake Check**Optio:****Toiminto:**

Valitse testaus- ja tarkkailutoiminnon tyyppi tarkistaaksesi jarruvastuksen kytkennän tai sen, onko jarruvastusta, ja näytä varoitus tai hälytys vikatilanteessa.

**Huom**

Jarruvastuksen irtikytkentätoiminto testataan käynnistyksen aikana. Jarrujen IGBT-testi suoritetaan kuitenkin silloin, kun jarrua ei käytetä. Varoitus tai hälytys kytkee pois jarrutoiminnon.

Testisekvenssi on seuraavanlainen:

1. DC-välipiirin heilahteluväli mitataan 300 ms:n aikana ilman jarrutusta.
2. DC-välipiirin heilahteluväli mitataan 300 ms:n aikana jarru kytkettynä.
3. Jos DC-välipiirin heilahteluväli jarrutettaessa on pienempi kuin DC-välipiirin heilahteluväli ennen jarrutusta + 1 %: *Jarrutarkistus epäonnistui, annettiin varoitus tai hälytys.*
4. Jos DC-välipiirin heilahteluväli jarrutettaessa on suurempi kuin DC-välipiirin heilahteluväli ennen jarrutusta + 1 %: *Jarrutarkistus onnistui.*

[0] *	Off	Tarkkailee jarruvastusta ja jarrun IGBT:tä käytönaikaisen oikosulun varalta. Oikosulun sattuessa annetaan varoitus 25.
[1]	Warning	Tarkkailee jarruvastusta ja jarrun IGBT:tä oikosulun varalta ja suorittaa testin jarruvastuksen irtikytkemiseksi käynnistyksen aikana.
[2]	Trip	Tarkkailee jarruvastuksen oikosulun tai irtikytkennän varalta tai jarrun IGBT:n oikosulun varalta. Vian sattuessa taajuusmuuttaja katkaisee toiminnan ja antaa näytöllä hälytyksen (laukaisu lukittu).
[3]	Stop and trip	Tarkkailee jarruvastuksen oikosulun tai irtikytkennän varalta tai jarrun IGBT:n oikosulun varalta. Vian sattuessa taajuusmuuttaja hidastaa vauhtiaan rullaukseen ja laukeaa sitten. Näytölle tulee laukaisun lukituksesta johtuva hälytys (esim. varoitus 25, 27 tai 28).
[4]	AC brake	Tarkkailee jarruvastuksen oikosulun tai irtikytkennän varalta tai jarrun IGBT:n oikosulun varalta. Vian sattuessa taajuusmuuttaja hidastaa vauhtiaan hallitusti. Tämä optio on saatavana vain FC 302:een.
[5]	Trip Lock	

**Huom**

Huom: Voit poistaa *Ei käytössä* [0]- tai *Varoitus* [1] -asetuksen yhteydessä ilmaantuvan varoituksen kierrättämällä verkkojännitettä. Vika on ensin korjattava. Jos asetuksena on *Ei käytössä* [0] tai *Varoitus* [1], taajuusmuuttaja käy edelleen, vaikka vika olisi havaittu.

Tämä parametri on käytössä vain taajuusmuuttajissa, joissa on integroitu dynaaminen jarru.

4.3.1 2-2* Mekaaninen jarru

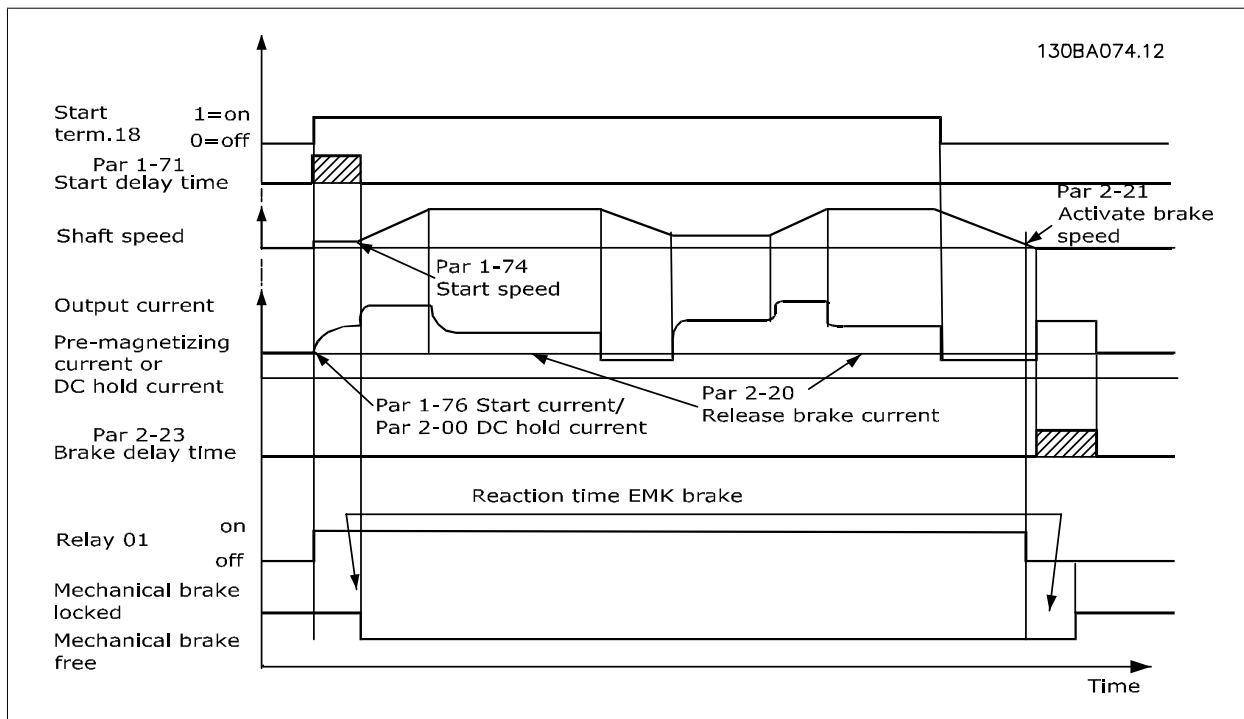
Parametrit sähkömagneettisen (mekaanisen) jarrun toiminnan ohjaamiseen, jollaista tyypillisesti tarvitaan nostosovelluksissa.

Mekaanisen jarrun ohjaamiseen tarvitaan relelähtö (rele 01 tai rele 02) tai ohjelmoitu digitaalilähtö (liitin 27 tai 29). Normaalisti tämä lähtö on pidettävä suljettuna silloin, kun taajuusmuuttaja ei pysty "pitämään" moottoria esimerkiksi liian suuren kuorman vuoksi. Valitse *Mekaanisen jarrun ohjaus* [32] sovelluksissa, joissa asetuksena on sähkömagneettinen jarru kohdassa par.5-40 *Function Relay*, par. 5-30 *Terminal 27 Digital Output* tai par. 5-31 *Terminal 29 Digital Output*. Kun asetukseksi valitaan *Mekaanisen jarrun ohjaus* [32], mekaaninen jarru on suljettu käynnistyksestä siihen asti, kunnes lähtövirta ylittää tason, joka on valittu kohdassa par.2-20 *Release Brake Current*. Pysäytyksen aikana mekaaninen jarru aktivoituu, kun nopeus laskee alle tason, joka on määritetty kohdassa par.2-21 *Activate Brake Speed [RPM]*. Jos taajuusmuuttaja joutuu hälytystilaan tai ylivirta- tai ylijännitetilään, mekaaninen jarru kytkeytyy välittömästi päälle. Sama koskee turvallista pysäytystä.

**Huom**

Suojaustila ja laukaisun viivetoiminnot (par. 14-25 *Trip Delay at Torque Limit* ja par. 14-26 *Trip Delay at Inverter Fault*) voivat lykätä mekaanisen jarrun kytkeytymistä hälytystilassa. Nämä toiminnot on poistettava käytöstä nostosovelluksissa.

4

**2-20 Release Brake Current****Alue:**

par. 16-37 [0.00 - par. 16-37 A]
A*

Toiminto:

Aseta moottorin virta mekaanisen jarrun vapautusta varten, kun meneillään on käynnistys. Yläraja määritetään kohdassa par. 16-37 *Inv. Max. Current*.

2-21 Activate Brake Speed [RPM]**Alue:**

0 RPM* [0 - 30000 RPM]

Toiminto:

Aseta moottorin nopeus mekaanisen jarrun aktivoitua varten, kun pysäytys on käynnissä. Nopeuden yläraja määritetään kohdassa par. 4-53 *Warning Speed High*.

2-22 Activate Brake Speed [Hz]**Alue:**

0 Hz* [0.0 - 5000.0 Hz]

Toiminto:

Aseta moottorin taajuus mekaanisen jarrun aktivoitua varten, kun pysäytys on käynnissä.

2-23 Activate Brake Delay**Alue:**

0.0 s* [0.0 - 5.0 s]

Toiminto:

Syötä rullauksen jarrituksen viiveaika hidastusajan kuluttua. Akselin nopeus pidetään nollassa täydellä pitomomentilla. Varmista, että mekaaninen jarru on lukinnut kuorman ennen moottorin siirtymistä rullaustilaan. Katso Suunnitteluoppaan jakso *Mekaanisen jarrun ohjaus*.

2-24 Stop Delay**Alue:**

0.0 s* [0.0 - 5.0 s]

Toiminto:

Määritä aika moottorin pysäytyshetkestä jarrun sulkeutumiseen. Tämä parametri on osa pysäytys-toimintoa.

2-25 Brake Release Time

Alue:

0.20 s* [0.00 - 5.00 s]

Toiminto:

Tämä arvo määrittää mekaanisen jarrun avautumis-/sulkeutumisaajan. Tämän parametrin on toimittava aikakatkaisuna, kun jarrun takaisinkytkentä on aktiivinen.

2-26 Torque Ref

Alue:

0.00 %* [0 - 0 %]

Toiminto:

Arvo määrittää momentin, jota käytetään suljettua mekaanista jarrua vastaan ennen sen vapauttamista

2-27 Torque Ramp Time

Alue:

0.2 s* [0.0 - 5.0 s]

Toiminto:

Arvo määrittää momentin rampin keston myötäpäivään.

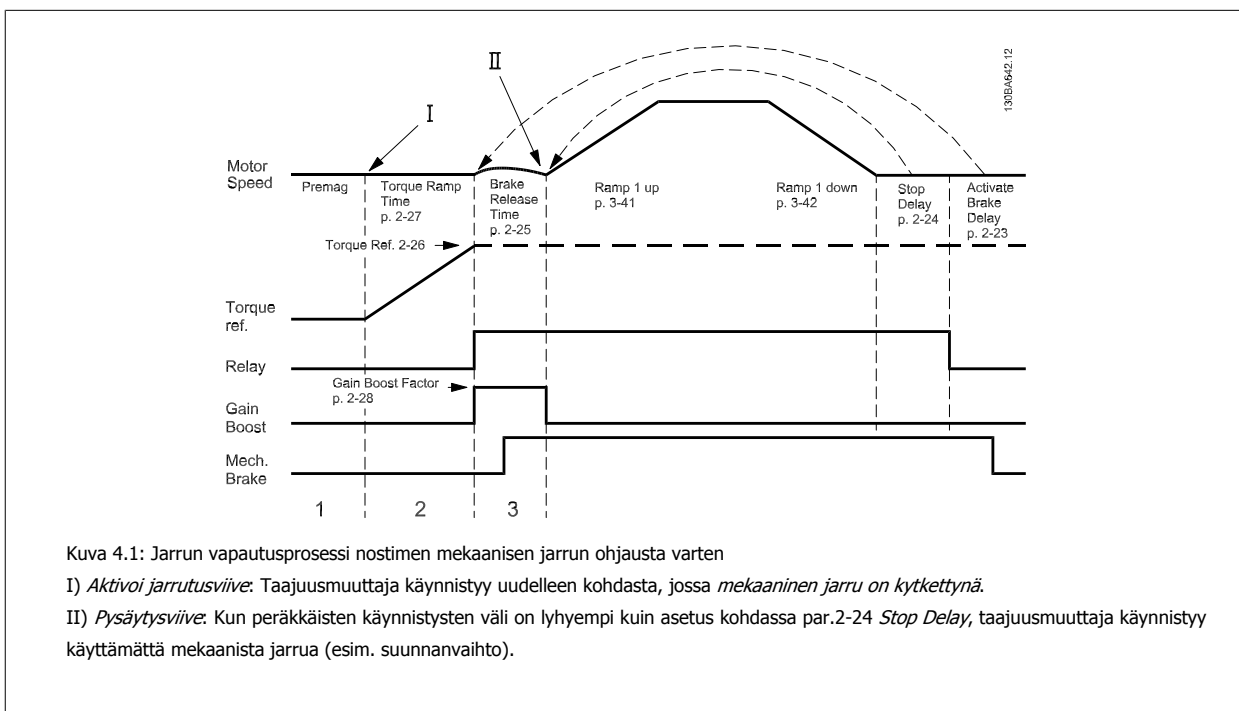
2-28 Gain Boost Factor

Alue:

1.00 N/A* [1.00 - 4.00 N/A]

Toiminto:

Aktiivinen vain suljetussa flux-piirissä. Toiminto varmistaa sujuvan siirtymisen momentinvalvontatilasta nopeudensäätötilaan, kun moottori ottaa kuorman jarruilta.



3-10 Preset Reference

Ryhmä [8]

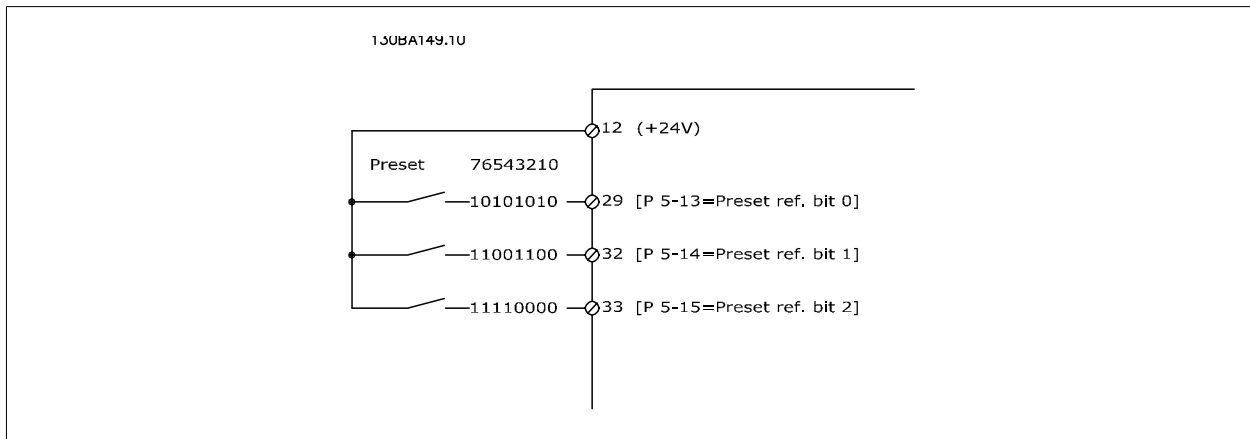
Alue: 0-7

Alue:

0.00 %* [-100.00 - 100.00 %]

Toiminto:

Määritä tähän parametriin enintään kahdeksan erilaista esiasetettua ohjearvoa (0-7) matriisiohjelmoinnin keinoin. Esiasetettu ohjearvo ilmoitetaan prosentteina arvosta Ref_{MAX} (par.3-03 *Maximum Reference*). Jos ohjelmoidaan Ref_{MIN} joka ei ole 0 (par.3-02 *Minimum Reference*), ennalta asetettu ohjearvo lasketaan prosentteina koko ohjearvoalueesta, esim. arvojen Ref_{MAX} ja Ref_{MIN} erotuksen pohjalta. Myöhemmin arvo lisätään arvoon Ref_{MIN}. Kun käytössä ovat ennalta asetetut ohjearvot, valitse ennalta asetettu ohjearvobitti 0 / 1 / 2 [16], [17] tai [18] vastaaville digitaalituloille parametriryhmässä 5.1*.



Esival. ohj. bitti	2	1	0
Esival ohjearvo 0	0	0	0
Esival ohjearvo 1	0	0	1
Esival ohjearvo 2	0	1	0
Esival ohjearvo 3	0	1	1
Esival ohjearvo 4	1	0	0
Esival ohjearvo 5	1	0	1
Esival ohjearvo 6	1	1	0
Esival ohjearvo 7	1	1	1

3-11 Jog Speed [Hz]

Alue:

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

Toiminto:

Ryömintänopeus on kiinteä lähtötaajuus, jolla taajuusmuuttaja toimii, kun ryömintätoiminto aktiivoidaan.

Katso myös par. 3-80 *Jog Ramp Time*.

3-15 Reference Resource 1

Optio:

Toiminto:

Valitse ohjearvotulo, jota käytetään ensimmäiseen ohjearvosignaaliin.par.3-15 *Reference Resource 1*, par.3-16 *Reference Resource 2* ja par.3-17 *Reference Resource 3* määrittävät enintään kolme erilaista ohjearvosignaalia. Näiden ohjearvosignaalien summa ratkaisee todellisen ohjearvon.

[0] No function

[1] * Analog input 53

[2] Analog input 54

[7] Frequency input 29

[8] Frequency input 33

[11] Local bus reference

[20] Digital pot.meter

[21] Analog input X30-11 (OPCGPIO - Yleiskäyttöön tarkoitettu I/O-optiomoduuli)

[22] Analog input X30-12 (OPCGPIO - Yleiskäyttöön tarkoitettu I/O-optiomoduuli)

3-16 Reference Resource 2

Optio:

Toiminto:

Valitse ohjearvotulo, jota käytetään toiseen ohjearvosignaaliin.par.3-15 *Reference Resource 1*, par. 3-16 *Reference Resource 2* ja par.3-17 *Reference Resource 3* määrittävät enintään kolme erilaista ohjearvosignaalia. Näiden ohjearvosignaalien summa ratkaisee todellisen ohjearvon.

[0] No function

[1] Analog input 53

[2] Analog input 54

[7] Frequency input 29

[8] Frequency input 33

[11] Local bus reference

[20] * Digital pot.meter

[21] Analog input X30-11

[22] Analog input X30-12

3-17 Reference Resource 3**Optio:****Toiminto:**

Valitse ohjearovotulo, jota käytetään kolmanteen ohjearovosignaaliin.par.3-15 *Reference Resource 1*, par.3-16 *Reference Resource 2* ja par.3-17 *Reference Resource 3* määrittävät enintään kolme erilaista ohjearovosignaalia. Näiden ohjearovosignaalien summa ratkaisee todellisen ohjearovon.

[0] No function

[1] Analog input 53

[2] Analog input 54

[7] Frequency input 29

[8] Frequency input 33

[11] * Local bus reference

[20] Digital pot.meter

[21] Analog input X30-11

[22] Analog input X30-12

5-00 Digital I/O Mode**Optio:****Toiminto:**

Digitaaliset tulot ja ohjelmoidut digitaalilähdöt voidaan ohjelmoida ennalta käytettäväksi joko PNP- tai NPN-järjestelmissä.

[0] * PNP Toiminnot positiivisiin suuntapulsseihin (±). PNP-järjestelmät vedetään alas asetukseen GND.

[1] NPN Toiminnot negatiivisiin suuntapulsseihin (±). NPN-järjestelmät vedetään ylös arvoon +24 V taajuusmuuttajan sisällä.

**Huom**

Kun tämä parametri on muutettu, se on käynnistettävä tehojakson avulla.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

5-01 Terminal 27 Mode**Optio:****Toiminto:**

[0] * Input

[1] Output

Huomaa, että tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

5-02 Terminal 29 Mode**Optio:****Toiminto:**

[0] * Input Määrittää liittimen 29 digitaalituloksi.

[1] Output Määrittää liittimen 29 digitaalilähdöksi.

Tämä parametri on saatavana vain FC 302:een.

Tätä parametria ei voi muokata moottorin käydessä.

4.3.2 5-1* Digit. tulot

Parametrit, joilla määritetään tuloliitinten tulotoiminnot.

Digitaalituloilla voidaan valita taajuusmuuttajan eri toimintoja. Kaikille digitaalituloille voidaan määrittää seuraavat toiminnot:

Digitaalitulon toiminto	Valitse	Liitin
Ei toimintoa	[0]	Kaikki *liit. 32, 33
Kuittaus	[1]	Kaikki
Rullaus, käänt.	[2]	Kaikki *liit. 27
Rullaus ja nollaus, käänteinen	[3]	Kaikki
Pikapysäytys, käänt.	[4]	Kaikki
Tasavirtajarru, käänt.	[5]	Kaikki
Pysäytys, käänteinen	[6]	Kaikki
Käynnistys	[8]	Kaikki *liit. 18
Lukituskäynnistys	[9]	Kaikki
Suunnanvaihto	[10]	Kaikki *liit. 19
Käynn. ja suun.vaihto	[11]	Kaikki
Käynn. eteen käyttöön	[12]	Kaikki
Käynn. käänt. käyttöön	[13]	Kaikki
Ryömintä	[14]	Kaikki *liit. 29
Esiv. ohjearvo käyt.	[15]	Kaikki
Esival. ohj. bitti 0	[16]	Kaikki
Esival. ohj. bitti 1	[17]	Kaikki
Esival. ohj. bitti 2	[18]	Kaikki
Ohjearvon lukitus	[19]	Kaikki
Lähdön lukitus	[20]	Kaikki
Nopeus ylös	[21]	Kaikki
Nopeus alas	[22]	Kaikki
Aset. valinta, bitti 0	[23]	Kaikki
Aset. valinta, bitti 1	[24]	Kaikki
Tarkka pys., käänt.	[26]	18, 19
Tarkka käynn., pys.	[27]	18, 19
Kiinniajo	[28]	Kaikki
Hidastaa	[29]	Kaikki
Laskurin tulo	[30]	29, 33
Pulssitulo	[32]	29, 33
Ramppibitti 0	[34]	Kaikki
Ramppibitti 1	[35]	Kaikki
Verkkovika käänteinen	[36]	Kaikki
Tarkka lukkokäynn.	[40]	18, 19
Lukittu tarkka pysäytys, käänteinen	[41]	18, 19
Suurena digit.potent.metri	[55]	Kaikki
Vähennä digit. potent.metri	[56]	Kaikki
Tyhjennä digit. potent.metri	[57]	Kaikki
Laskuri A (ylös)	[60]	29, 33
Laskuri A (alas)	[61]	29, 33
Nollaa laskuri A	[62]	Kaikki
Laskuri B (ylös)	[63]	29, 33
Laskuri B (alas)	[64]	29, 33
Nollaa laskuri B	[65]	Kaikki
Mek. jarrun takaisink.	[70]	Kaikki
Mek. jarrun takaisink. Taaj.muut	[71]	Kaikki
PTC-kortti 1	[80]	Kaikki

FC 300:n vakio liittimet ovat 18, 19, 27, 29, 32 ja 33. MCB 101 -liittimet ovat X30/2, X30/3 ja X30/4.

Liitin 29 toimii lähtönä ainoastaan mallissa FC 302.


Vain yhdelle digitaalitulolle omistettujen toimintojen ilmoitetaan kyseisessä parametrissa.

Kaikki digitaalitulot voidaan ohjelmoida näille toiminnoille:

[0]	Ei toimintoa	Ei reaktiota liittimeen tuleviin signaaleihin.
[1]	Kuittaus	Nollaa taajuusmuuttajan LAUKAISUN/HÄLYTYKSEN jälkeen. Kaikkia hälytyksiä ei voi kuitata.
[2]	Rullaus, käänt.	(Oletusdigitaalitulo 27): vapaa rullaus pysähdyksiin, käänteinen (norm. kiinni). Taajuusmuuttaja jättää moottorin vapaaseen tilaan. Looginen '0' => rullaus pysähdyksiin.
[3]	Rullaus ja nollaus, käänteinen	Nollaus ja rullaus pysähdyksiin, käänteinen tulo (norm. kiinni). Jättää moottorin vapaaseen tilaan ja kuittaa taajuusmuuttajan. Looginen '0' => rullaus pysähdyksiin ja kuittaus.
[4]	Pikapysäytys, käänt.	Vaihtosuuntaajan tulo (norm. kiinni). Johtaa pysäytykseen pikapysäytyksen ramppiajan mukaisesti, joka on määritetty kohdassa par. 3-81 <i>Quick Stop Ramp Time</i> . Kun moottori pysähtyy, akseli on vapaassa tilassa. Looginen '0' => pikapysäytys

[5] Tasavirtajarru, käänt. Käänteinen tulo tasavirtajarrutukseen (norm. kiinni). Pysäyttää moottorin tuomalla siihen tasavirtaa tietyn ajan. Katso par. 2-01 *DC Brake Current* - par. 2-03 *DC Brake Cut In Speed [RPM]*. Toiminto on aktiivinen vain, jos kohdan par. 2-02 *DC Braking Time* arvo ei ole 0. Looginen '0' => tasavirtajarrutus.

[6] Pysäytys, käänteinen Pysäytä käänteinen toiminto. Luo pysäytystoiminnon, kun valittu liitin siirtyy loogiselta tasolta '1' tasolle '0'. Pysäytys suoritetaan valitun ramppiajan mukaisesti (par.3-42 *Ramp 1 Ramp Down Time*, par. 3-52 *Ramp 2 Ramp down Time*, par. 3-62 *Ramp 3 Ramp down Time*, par. 3-72 *Ramp 4 Ramp Down Time*).



Huom
Kun taajuusmuuttaja on momenttirajalla ja vastaanottanut pysäytyskomennon, se voi pysähtyä itsestään. Jotta taajuusmuuttaja varmasti pysähtyisi, määritä digitaalilähdön asetukseksi *Momenttiraja ja pysäytys* [27] ja kytke tämä digitaalinen lähtö digitaaliseen tuloon, jonka asetuksena on rullaus.

[8] Käynnistys (Oletusdigitaalitulo 18): Valitse käynnistys-/pysäytyskomennon käynnistys. Looginen '1' = käynnistys, looginen '0' = pysäytys.

[9] Lukituskäynnistys Moottori käynnistyy, jos liittimeen syötetään vähintään 2 ms kestävä pulssi. Moottori pysähtyy, kun käänteinen pysäytys aktivoidaan.

[10] Suunnanvaihto (oletusdigitaalitulo 19). Vaihda moottorin akselin pyörimissuunta. Vaihda suunta valitsemalla looginen '1'. Suunnanvaihtoviesti vaihtaa ainoastaan pyörimissuunnan. Se ei aktivoi käynnistystoimintoa. Valitse molemmat suunnat kohdassa par. 4-10 *Motor Speed Direction*. Toiminto ei ole aktiivinen prosessin suljetussa piirissä.

[11] Käynn. ja suun.vaihto Käytetään käynnistykseen/pysäytykseen ja suunnanvaihtoon samalla johtimella. Käynnistysignaaleja ei ole sallittu samaan aikaan.

[12] Käynn. eteen käyttöön Poistaa vastapäivään kulkevan liikkeen käytöstä ja mahdollistaa liikkeen myötäpäivään.

[13] Käynn. käänt. käyttöön Poistaa käytöstä liikkeen myötäpäivään ja mahdollistaa liikkeen vastapäivään.

[14] Ryömintä (Oletusdigitaalitulo 29): Käytä ryömintänopeuden käyttöönottamiseen. Katso par.3-11 *Jog Speed [Hz]*.

[15] Esiv. ohjearvo käyt. Vaihtaa ulkoisesta ohjearvosta esivalittuun ohjearvoon ja päinvastoin. Tällöin oletetaan, että kohdassa par. 3-04 *Reference Function* on valittu *Ulkoinen/esivalittu* [1]. Looginen '0' = ulkoinen ohjearvo aktiivinen; looginen '1' = yksi kahdeksasta esiasetetusta ohjearvosta on aktiivinen.

[16] Esival. ohj. bitti 0 Esival. ohj.bitin 0, 1 ja 2 avulla voit valita yhden kahdeksasta esivalitusta ohjearvosta seuraavan taulukon mukaisesti.

[17] Esival. ohj. bitti 1 Sama kuin esival. ohj. bitti 0 [16].

[18] Esival. ohj. bitti 2 Sama kuin esival. ohj. bitti 0 [16].

Esival. ohj. bitti	2	1	0
Esival ohjearvo 0	0	0	0
Esival ohjearvo 1	0	0	1
Esival ohjearvo 2	0	1	0
Esival ohjearvo 3	0	1	1
Esival ohjearvo 4	1	0	0
Esival ohjearvo 5	1	0	1
Esival ohjearvo 6	1	1	0
Esival ohjearvo 7	1	1	1

[19] Ohjearvon lukitus Lukitsee kulloisenkin ohjearvon, joka on nyt lähtökohta/ehto toimintojen Nopeus ylös ja Nopeus alas käytölle. Jos nopeus ylös/alas on käytössä, nopeuden muutos seuraa aina ramppia 2 (par. 3-51 *Ramp 2 Ramp up Time* ja par. 3-52 *Ramp 2 Ramp down Time*) alueella 0 - par. 3-03 *Maximum Reference*.

[20] Lähdön lukitus Lukitsee kulloisenkin moottorin taajuuden (Hz), joka on nyt käytettävien Nopeus ylös- ja Nopeus alas -toimintojen käyttöönottoehto tai ehto. Jos nopeus ylös/alas on käytössä, nopeuden muutos seuraa aina ramppia 2 (par. 3-51 *Ramp 2 Ramp up Time* ja par. 3-52 *Ramp 2 Ramp down Time*) alueella 0 - par.1-23 *Motor Frequency*.

**Huom**

Jos Lähdön lukitus on aktiivinen, taajuusmuuttajaa ei voi pysäyttää pienellä 'käynnistys [8]' -signaalilla. Pysäytä taajuusmuuttaja liittimellä, jonka asetukseksi on ohjelmoitu Rullaus, käänt. [2] tai Rull. ja noll., käänt.

[21] Nopeus ylös Valitse Nopeus ylös ja Nopeus alas, jos halutaan ohjata nopeuden muutoksia digitaalisesti (moottorin potentiometri). Ota tämä toiminto käyttöön valitsemalla joko Ohjearvon lukitus tai Lähdön lukitus. Jos Nopeus ylös/alas on aktiivinen alle 400 millisekunnin ajan, näin saatavaa ohjearvoa suurennetaan/pienennetään 0,1 %. Jos Nopeus ylös/alas on aktiivinen yli 400 millisekunnin ajan, näin saatava ohjearvo noudattaa rampin nousu/lasku -parametrin asetusta 3-x1/3-x2.

4

	Sulje	Kiinniajo
Ei nopeuden muutosta	0	0
Lisätty %-arvolla	1	0
Vähennetty %-arvolla	0	1
Lisätty %-arvolla	1	1

[22] Nopeus alas Sama kuin Nopeus ylös [21].

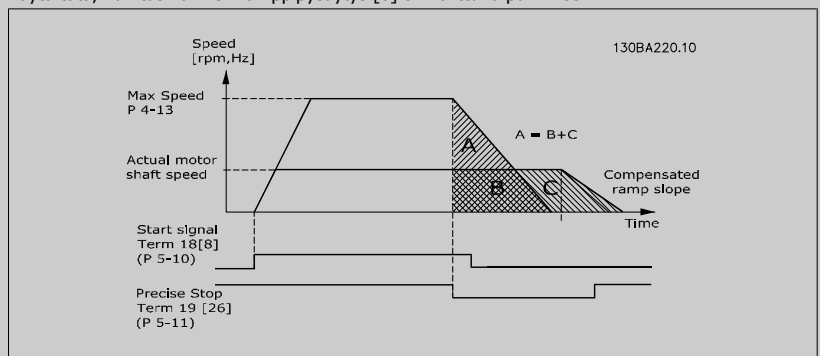
[23] Aset. valinta, bitti 0 Valitse jokin neljästä asetuksesta valitsemalla Aset. valinta, bitti 0 tai Aset. valinta, bitti 1. Aseta kohdan par. 0-10 *Active Set-up* asetukseksi Moniasetukset.

[24] Aset. valinta, bitti 1 (Oletusdigitaalitulo 32): Sama kuin Asetuksen valintabitti 0 [23].

[26] Tarkka pysäytys, käänt. Pidentää pysäytyssignaalia tarkan pysäytyksen aikaansaamiseksi nopeudesta riippumatta. Lähettää käänteisen pysäytyssignaalin, kun tarkka pysäytystoiminto on aktivoitu kohdassa par. 1-83 *Precise Stop Function*.

Tarkan pysäytyksen käänteinen toiminto on käytettävissä liittimille 18 tai 19.

[27] Tarkka käynn., pys. Käytä tätä, kun täsmällinen ramppypysäytys [0] on valittuna par. 1-83.



[28] Kiinniajo Suurentaa ohjearvoa tietyllä prosenttimäärällä (suhteessa), joka on määritetty kohdassa par. 3-12 *Catch up/slow Down Value*.

[29] Hidastus Pienentää ohjearvoa tietyllä prosenttimäärällä (suhteessa), joka on määritetty kohdassa par. 3-12 *Catch up/slow Down Value*.

[30] Laskurin tulo Täsmällinen pysäytystoiminto kohdassa par. 1-83 *Precise Stop Function* toimii ajastettuna pysäytyksenä tai nopeuden mukaan kompensoituna ajastettuna pysäytyksenä nollauksella tai ilman. Laskurin arvo on määritettävä kohdassa par. 1-84 *Precise Stop Counter Value*.

[32] Pulssitulo Käytä pulssisarjaa joko ohjearvona tai takaisinkytkentänä. Skaalaus tehdään par.ryhmässä 5-5*.

[34] Ramppibitti 0 Mahdollistaa yhden neljästä käytettävissä olevasta rampista valitsemisen seuraavan taulukon mukaisesti.

[35] Ramppibitti 1 Sama kuin ramppibitti 0.

Esival. ramppibitti	1	0
Ramppi 1	0	0
Ramppi 2	0	1
Ramppi 3	1	0
Ramppi 4	1	1

[36]	Verkkovika käänteinen	Aktivoi asetuksen par. 14-10 <i>Mains Failure</i> . Verkkovika käänteinen on aktiivinen loogisessa "0"-tilassa.
[41]	Lukittu tarkka pysäytys, käänteinen	Lähetää lukituspysäytysignaalin, kun täsmällinen pysäytystoiminto on aktivoitu kohdassa par. 1-83 <i>Precise Stop Function</i> . Täsmällinen käänteinen lukituspysäytystoiminto on saatavana liittimiin 18 tai 19.
[55]	Suurena digit.potent.metri	SUURENNA-signaali digitaaliselle potentiometritoiminnolle, joka kuvataan parametriryhmässä 3-9*
[56]	Vähennä digit. potent.metri	VÄHENNÄ-signaali digitaaliselle potentiometritoiminnolle, joka kuvataan parametriryhmässä 3-9*
[57]	Tyhjennä digit. potent.metri	Tyhjentää digitaalisen potentiometrin ohjearvon, joka kuvataan parametriryhmässä 3-9*
[60]	Laskuri A	(vain liitin 29 tai 33) SLC-laskurissa tapahtuvan yhteenlaskennan tulo.
[61]	Laskuri A	(vain liitin 29 tai 33) SLC-laskurissa askelittain tapahtuvan vähennyslaskennan tulo.
[62]	Nollaa laskuri A	Laskurin A nollaustulo.
[63]	Laskuri B	(vain liitin 29 tai 33) SLC-laskurissa tapahtuvan yhteenlaskennan tulo.
[64]	Laskuri B	(vain liitin 29 tai 33) SLC-laskurissa askelittain tapahtuvan vähennyslaskennan tulo.
[65]	Nollaa laskuri B	Laskurin B nollaustulo.
[70]	Mek. jarrun takaisinkytkentä	Jarrun takaisinkytkentä nostosovelluksiin
[71]	Mek. jarrun takaisinkytkentä, käänt.	Käänteinen jarrun takaisinkytkentä nostosovelluksiin
[80]	PTC-kortti 1	Kaikille digitaalituloille voidaan määrittää PTC-kortti 1 [80]. Tämä vaihtoehto tulee kuitenkin määrittää vain yhdelle digitaalitulolle.

4.3.3 5-3* Digit. lähdöt

Parametrit, joilla määritetään lähtöliittimen lähtötoiminnot. 2 vakaan tilan digitaalilähtöä ovat yhteiset liittimille 27 ja 29. Määritä I/O-toiminto liittimelle 27 kohdassa par.5-01 *Terminal 27 Mode*, ja määritä I/O-toiminto liittimelle 29 kohdassa par.5-02 *Terminal 29 Mode*. Näitä parametreja ei voi muokata moottorin käydessä.

[0]	Ei toimintoa	<i>Oletusarvo kaikille digitaalilähdöille ja reelähdöille</i>
[1]	Ohjaus valmis	Ohjauskortti saa käyttäjännitteen.
[2]	Taaj.muut. valmis	Taajuusmuuttaja on valmis käyttöön ja lähettää syöttösignaalin ohjauskortille.
[3]	Taajuusmuuttaja valmis / kauko-ohjaus	Taajuusmuuttaja on valmis käyttöön ja Auto On -tilassa.
[4]	Käytössä / ei varoitusta	Käyttövalmis. Käynnistys- tai pysäytyskomentoa ei ole annettu (käynnistä / poista käytöstä). Varoituksia ei ole.
[5]	VLT käynnissä	Moottori käy.
[6]	Käy / ei varoitusta	Lähtönopeus on suurempi kuin nopeus, joka on määritetty kohdassa par. 1-81 <i>Min Speed for Function at Stop [RPM]</i> . Moottori käy eikä varoituksia ole.
[7]	Käy alueella / ei varoituksia	Moottori käy ohjelmoidulla virralla ja nopeusalueilla, jotka on määritetty kohdissa par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> - par. 4-53 <i>Warning Speed High</i> . Varoituksia ei ole.
[8]	Käy ohjearvolla / ei varoitusta	Moottori käy ohjenopeudella.
[9]	Hälytys	Hälytys aktivoi lähdön. Varoituksia ei ole.
[10]	Hälytys tai varoitus	Hälytys tai varoitus aktivoi lähdön.
[11]	Momenttirajalla	Kohdassa par. 4-16 <i>Torque Limit Motor Mode</i> tai par. 1-17 asetettu momenttiraja on ylittynyt.
[12]	Poissa virta-alueelta	Moottorin virta on kohdassa par. 4-18 <i>Current Limit</i> asetetun alueen ulkopuolella.
[13]	Virta alle, alhainen	Moottorin virta on pienempi kuin kohdan par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> asetus.
[14]	Virta yli, korkea	Moottorin virta on suurempi kuin kohdassa par. 4-51 <i>Warning Current High</i> asetettu arvo.
[15]	Ei alueella	Lähtötaajuus on kohdissa par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> - par. 4-51 <i>Warning Current High</i> asetetun taajuusalueen ulkopuolella.
[16]	Nopeus alle, alhainen	Lähtönopeus on pienempi kuin kohdassa par. 4-52 <i>Warning Speed Low</i> asetettu arvo.
[17]	Nopeus yli, korkea	Lähtönopeus on suurempi kuin kohdassa par. 4-53 <i>Warning Speed High</i> asetettu arvo.

[18]	Poissa takaisinkytkentäalueelta	Takaisinkytkentä on kohdissa par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> ja par. 4-57 <i>Warning Feedback High</i> asetetun alueen ulkopuolella.
[19]	Alle tak.kytk. alar.	Takaisinkytkentä on kohdassa par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> asetetun rajan alapuolella.
[20]	Yli tak.kytk. ylar.	Takaisinkytkentä on kohdassa par. 4-57 <i>Warning Feedback High</i> asetetun rajan yläpuolella.
[21]	Lämpövaroitusta	Lämpövaroitusta kytkeytyy päälle, kun lämpötila ylittää rajan moottorissa, taajuusmuuttajassa, jarruvastuksessa tai termistorissa.
[22]	Valmis, ei lämpövaroitusta	Taajuusmuuttaja on käyttövalmiina, eikä yllilämpövaroitusta ole.
[23]	Etäohjaus valmis, ei lämpövaroitusta	Taajuusmuuttaja on käyttövalmiina ja Auto On -tilassa. Yllilämpövaroitusta ei ole.
[24]	Valmis, ei yli-/alijännitettä	Taajuusmuuttaja on käyttövalmis, ja verkkojännite on määritetyllä jännitealueella (katso jaksoa <i>Yleiset tekniset tiedot</i>).
[25]	Suunnanvaihto	<i>Suunnanvaihto</i> . Looginen '1' kun moottori pyörii myötäpäivään. Looginen '0' kun moottori pyörii vastapäivään. Jos moottori ei pyöri, lähtö noudattaa ohjearvoa.
[26]	Väylä OK	Aktiivinen liikennöinti (ei aikavalvontaa) sarjaportin kautta.
[27]	Momenttiraja ja pysähdys	Käytä suorittaessasi pysäytystä rullaamalla ja momenttirajalla. Jos taajuusmuuttaja on vastaanottanut pysäytysviestin ja on momenttirajalla, signaali on looginen '0'.
[28]	Jarru, ei jarruvaroitusta	Jarru on aktiivinen, eikä varoituksia ole.
[29]	Jarru valmis, ei vikaa	Jarru on käyttövalmis, eikä vikoja ole.
[30]	Jarruvika (IGBT)	Lähtöviesti on looginen '1', kun jarrun IGBT on oikosulussa. Käytä tätä toimintoa taajuusmuuttajan suojana, jos jarrumoduulit ovat viallisia. Katkaise virta taajuusmuuttajan pääkatkaisimesta lähdön/releen avulla.
[31]	Rele 123	Rele aktivoituu, kun ohjaussana [0] on valittuna parametriryhmässä 8-**.
[32]	Mekaanisen jarrun ohjaus	Mahdollistaa ulkoisen mekaanisen jarrun ohjaamisen, katso kuvaus kohdasta <i>Mekaanisen jarrun ohjaus</i> ja par.ryhmästä 2-2*.
[33]	Turvallinen pysäytys aktivoitu (vain FC 302)	Ilmoittaa, että turvallinen pysäytys liittimessä 37 on aktivoitu.
[40]	Ei ohjearvoalueella	
[41]	Alle ohjearvon, mat.	
[42]	Yli ohjearvon, kork.	
[45]	Väylän valv.	Ohjaa lähtöä väylän kautta. Lähdön tila asetetaan kohdassa par. 5-90 <i>Digital & Relay Bus Control</i> . Lähdön tila säilyy väylän aikakatkaisutilanteessa.
[46]	Väylän valv. käytössä aikakatkat.	Ohjaa lähtöä väylän kautta. Lähdön tila määritetään kohdassa par. 5-90 <i>Digital & Relay Bus Control</i> . Väylän aikakatkaisutilanteessa lähdön tila asetetaan korkealle (päällä).
[47]	Väylän valv. pois aikakatkat.	Ohjaa lähtöä väylän kautta. Lähdön tila määritetään kohdassa par. 5-90 <i>Digital & Relay Bus Control</i> . Väylän aikakatkaisutilanteessa lähdön tila asetetaan matalalle (ei päällä).
[51]	MCO-ohjattu	
[55]	Pulssilähtö	
[60]	Vertain 0	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 0 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[61]	Vertain 1	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 1 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[62]	Vertain 2	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 2 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[63]	Vertain 3	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 3 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[64]	Vertain 4	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 4 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[65]	Vertain 5	Ks. parametriryhmä 13-1*. Jos vertaimen 5 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[70]	Logiikkasääntö 0	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 0 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.

[71]	Logiikkasääntö 1	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 1 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[72]	Logiikkasääntö 2	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 2 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[73]	Logiikkasääntö 3	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 3 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[74]	Logiikkasääntö 4	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 4 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[75]	Logiikkasääntö 5	Ks. parametriryhmä 13-4*. Jos logiikkasäännön 5 katsotaan olevan TOSI, lähdön arvosta tulee suuri. Muuten se on pieni.
[80]	SL digit. lähtö A	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Lähdön arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [38] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Lähdön arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [32] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[81]	SL digit. lähtö B	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Tulon arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [39] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Tulon arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [33] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[82]	SL digit. lähtö C	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Tulon arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [40] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Tulon arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [34] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[83]	SL digit. lähtö D	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Tulon arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [41] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Tulon arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [35] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[84]	SL digit. lähtö E	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Tulon arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [42] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Tulon arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [36] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[85]	SL digit. lähtö F	Katso par. 13-52 <i>SL Controller Action</i> . Tulon arvo kasvaa aina, kun suoritetaan SL-toimi [43] <i>As. A:lle korkea arvo</i> . Tulon arvo pienenee aina, kun suoritetaan SL-toimi [37] <i>As. A:lle matala arvo</i> .
[120]	Paikallinen ohjearvo aktiivinen	Lähdön arvo on korkea, kun par. 3-13 <i>Reference Site</i> = [2] Paikallinen tai kun par. 3-13 <i>Reference Site</i> = [0] <i>Yht. käsi/autom.käyttöön</i> samaan aikaan, kun LCP on käsikäyttötilassa.
[121]	Etäohjearvo aktiivinen	Lähdön arvo on suuri, kun par. 3-13 <i>Reference Site</i> = <i>Etä</i> [1] tai <i>Yht. käsi/autom.käyttöön</i> [0], kun LCP on [Auto on] -tilassa.
[122]	Ei hälytystä	Lähdön arvo on korkea, kun aktiivista hälytystä ei ole.
[123]	Käynnistyskomento aktiivinen	Lähdön arvo on suuri, kun laitteessa on aktiivinen käynnistyskäsky (ts. digitaalitulon väylähteyden tai [Hand on]- tai [Auto on] -toiminnon kautta), eikä aktiivista pysäytys- tai käynnistyskäskyä ole.
[124]	Käynti, käänteinen	Lähdön arvo on korkea, kun taajuusmuuttaja pyörii vastapäivään (tilabittien 'käy' JA 'suunnanvaihto' looginen tulos).
[125]	Taaj.muut. käsitiil.	Lähdön arvo on suuri, kun taajuusmuuttaja on käsikäyttötilassa (minkä näkee siitä, että [Hand on] -näppäimen yläpuolella palaa LED-valo.).
[126]	Taaj.muut. autom.tila	Lähdön arvo on suuri, kun taajuusmuuttaja on käsikäyttötilassa (minkä näkee siitä, että [Auto on] -näppäimen yläpuolella palaa LED-valo).

5-40 Function Relay

Ryhmä [9]

(rele 1 [0], rele 2 [1], rele 3 [2], rele 4 [3], rele 5 [4], rele 6 [5], rele 6 [5], rele 7 [6], rele 8 [7], rele 9 [8])

Optio:

Toiminto:

[0] * No operation

[1] Control ready

[2] Drive ready

[3] Drive rdy/rem ctrl

[4] Enable / no warning

[5] VLT running

[6] Running / no warning

[7] Run in range/no warn

[8] Run on ref/no warn

[9] Alarm

[10] Alarm or warning

[11]	At torque limit
[12]	Out of current range
[13]	Below current, low
[14]	Above current, high
[15]	Out of speed range
[16]	Below speed, low
[17]	Above speed, high
[18]	Out of feedb. range
[19]	Below feedback, low
[20]	Above feedback, high
[21]	Thermal warning
[22]	Ready,no thermal W
[23]	Remote,ready,no TW
[24]	Ready, Voltage OK
[25]	Reverse
[26]	Bus OK
[27]	Torque limit & stop
[28]	Brake, no brake war
[29]	Brake ready, no fault
[30]	Brake fault (IGBT)
[31]	Relay 123
[32]	Mech brake ctrl
[33]	Safe stop active
[36]	Control word bit 11
[37]	Control word bit 12
[38]	Motor feedback error
[39]	Tracking error
[40]	Out of ref range
[41]	Below reference, low
[42]	Above ref, high
[43]	Extended PID Limit
[45]	Bus ctrl.
[46]	Bus ctrl, 1 if timeout
[47]	Bus ctrl, 0 if timeout
[51]	MCO controlled
[60]	Comparator 0
[61]	Comparator 1
[62]	Comparator 2
[63]	Comparator 3
[64]	Comparator 4
[65]	Comparator 5
[70]	Logic rule 0
[71]	Logic rule 1
[72]	Logic rule 2
[73]	Logic rule 3
[74]	Logic rule 4
[75]	Logic rule 5

[80]	SL digital output A
[81]	SL digital output B
[82]	SL digital output C
[83]	SL digital output D
[84]	SL digital output E
[85]	SL digital output F
[120]	Local ref active
[121]	Remote ref active
[122]	No alarm
[123]	Start command activ
[124]	Running reverse
[125]	Drive in hand mode
[126]	Drive in auto mode

14-22 Operation Mode

Optio:

Toiminto:

Tämän parametrin avulla voit määrittää normaalin käytön; suorittaa testejä; tai alustaa kaikki parametrit lukuun ottamatta parametreja par. 15-03 *Power Up's*, par. 15-04 *Over Temp's* ja par. 15-05 *Over Volt's*. Tämä toiminto on aktiivinen vain, kun taajuusmuuttajaan kierrätetään tehoa. Valitse *Normaali toiminta* [0], jos haluat käyttää taajuusmuuttajaa normaalisti moottorin kanssa valitussa sovelluksessa.

Valitse *Ohjauskorttitesti* [1] testataksesi analogiset ja digitaaliset tulot ja lähdöt ja +10 V:n ohjauksen jännitteen. Tähän testiin tarvitaan testausliitin sekä sisäisiä kytkentöjä. Testaa ohjauskortti seuraavasti:

1. Valitse *Ohjauskorttitesti* [1].
2. Katkaise verkkojännite ja odota, että näytön valo sammuu.
3. Kytke katkaisimet S201 (A53) ja S202 (A54) = 'ON' / I.
4. Kytke testausliitin (katso alta).
5. Kytke verkkojännite.
6. Suorita testit.
7. Tulokset näkyvät LCP:ssä, ja taajuusmuuttaja siirtyy jatkuvaan piiriin.
8. par.14-22 *Operation Mode* asettuu automaattisesti Normaaliin toimintaan . Suorita tehojako käynnistääksesi normaalin toiminnan ohjauskorttitestin jälkeen.

Jos testi on OK:

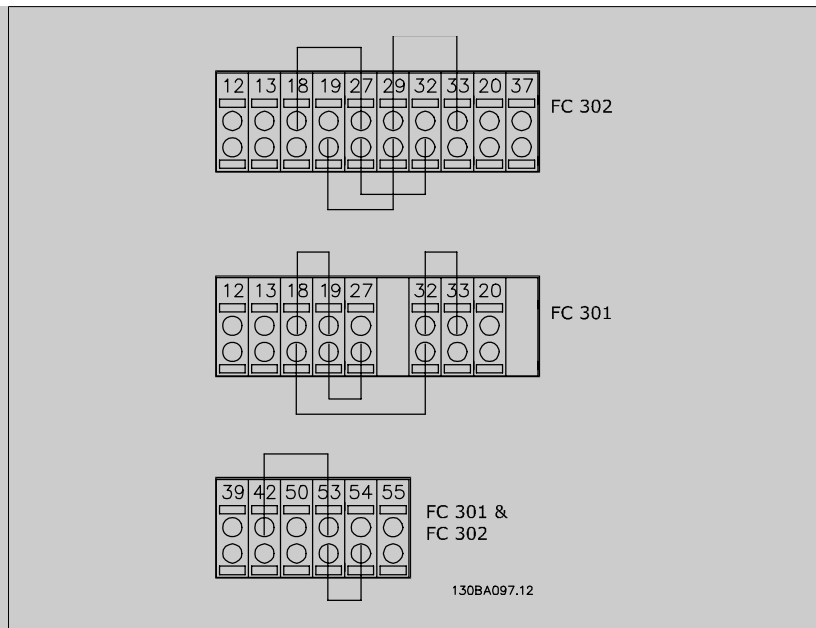
LCP lukema: Ohjauskortti OK.

Katkaise verkkojännite ja irrota testauspistoke. Ohjauskortin vihreä LED-valo syttyy.

Jos testi epäonnistuu:

LCP lukema: Ohjauskortin I/O-vika.

Vaihda taajuusmuuttaja tai ohjauskortti. Ohjauskortin punainen LED-valo syttyy. Testauspistokkeet (kytke seuraavat liittimet toisiinsa): 18 - 27 - 32; 19 - 29 - 33; 42 - 53 - 54



Valitse *Alustus* [2], jos haluat palauttaa kaikki parametriarvot oletusasetuksiin, lukuun ottamatta par. par. 15-03 *Power Up's*, par. 15-04 *Over Temp's* ja par. 15-05 *Over Volt's*. Taajuusmuuttaja suorittaa uudelleenkäynnistyksen seuraavan käynnistyksen yhteydessä.
par.14-22 *Operation Mode* palaa myös oletusasetukseen *Normaali käyttö* [0].

[0] * Normal operation

[1] Control card test

[2] Initialisation

[3] Boot mode

14-50 RFI Filter

Optio:

Toiminto:

[0] Off

[1] * On

15-43 Software Version

Alue:

Toiminto:

0 N/A* [0 - 0 N/A]

Näytää yhdistetty ohjelmistoversio (tai 'pakettiversio'), joka koostuu teho-ohjelmistosta ja ohjausohjelmistosta.

4.4 Parametrituettelot

Muutokset käytön aikana

"TRUE" (oikein) tarkoittaa, että parametria voi muuttaa taajuusmuuttajan ollessa käytössä, ja "FALSE" (väärin) tarkoittaa, että se on pysäytettävä, ennen kuin muutos voidaan tehdä.

4-Set-up (4 kokoonpanoa)

'All set-up' (4 kokoonpanoa): parametrit voidaan määrittää erikseen kuhunkin neljästä kokoonpanosta, eli yksittäisellä parametrilla voi olla neljä eri data-arvoa.

'1 set-up' (1 asetus): data-arvo on sama kaikissa asetuksissa.

Muunnosindeksi

Tämä numero viittaa muunnoskertoimeen, jota käytetään kirjoitettaessa tai luettaessa taajuusmuuttajaan/-muuttajasta.

Muunnosindeksi	100	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
Muuntokerroin	1	1/60	1000000	100000	10000	1000	100	10	1	0,1	0,01	0,001	0,0001	0,00001	0,000001

Datatyppi	Kuvaus	Tyyppi
2	Kokonaisluku 8	Int8
3	Kokonaisluku 16	Int16
4	Kokonaisluku 32	Int32
5	Etumerkitön 8	UInt8
6	Etumerkitön 16	UInt16
7	Etumerkitön 32	UInt32
9	Näkyvä teksti	VisStr
33	Normaloitu arvo 2 bittiä	N2
35	Bittisarja, johon kuuluu 16 loogista muuttujaa	V2
54	Aikaero ilman päivämäärää	TimD

Katso lisätietoja datatyypeistä 33, 35 ja 54 taajuusmuuttajan suunnitteluoppaasta.

Taajuusmuuttajan parametrit on ryhmitelty erilaisiin parametiryhmiin, joiden avulla on helppo valita oikeat parametrit taajuusmuuttajan optimaaliseen käyttöön.

0-xx Käyttö- ja näyttöparametrit taajuusmuuttajan perusasetuksiin

1-xx Kuormituksen ja moottorin parametrit sisältävät kaikki kuormitukseen ja moottoriin liittyvät parametrit

2-xx Jarrujen parametrit

3-xx Ohjeavot ja rampauksen parametrit sisältävät DigiPot-toiminnon

4-xx Rajat ja varoitukset, rajoitusten ja varoitusparametrien määrittäminen

5-xx Digitaalitulot ja -lähdöt sisältävät releiden säätimet

6-xx Analogiset tulot ja lähdöt

7-xx Ohjaimet, nopeuden ja prosessinohjauksen parametrien määrittäminen

8-xx Viestintä- ja optioparametrit FC RS485:n ja FC USB-portin parametrien määrittämiseen.

9-xx Profibus-parametrit

10-xx DeviceNetin ja CAN-kenttäväylän parametrit

13-xx Älykkään logiikanohjauksen parametrit

14-xx Erikoistoimintojen parametrit

15-xx Taajuusmuuttajan tietojen parametrit

16-xx Lukemien parametrit

17-xx Enkooderin optioiden parametrit

32-xx MCO 305:n perusparametrit

33-xx MCO 305:n lisäparametrit

34-xx MCO:n datalukemien parametrit

4.4.1 0- * Toiminta/näyttö

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
0-0* Perusasetukset							
0-01	Kieli	[0] Englanti	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
0-02	Moottorin nopeusyks.	[0] 1/min	2 set-ups		FALSE	-	Ujnt8
0-03	Paikalliset asetukset	[0] Kansainvälinen	2 set-ups		FALSE	-	Ujnt8
0-04	Käyttötila käynnistettäessä (käsi)	[1] Pakkopys., ohj = vanha	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-1* Asetustoiminnot							
0-10	Aktiv. asetukset	[1] Asetukset 1	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
0-11	Muokkaa aset.	[1] Asetukset 1	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-12	Nämä asetukset yhteydessä	[0] Ei linkitetty	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
0-13	Lukema: linkitetty asetukset	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
0-14	Lukema: Muokkaa asetuksia/kanavaa	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* LCP-näyttö							
0-20	Näytön rivi 1.1 pieni	1617	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
0-21	Näytön rivi 1.2 pieni	1614	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
0-22	Näytön rivi 1.3 pieni	1610	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
0-23	Näytön rivi 2 suuri	1613	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
0-24	Näytön rivi 3 suuri	1602	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
0-25	Oma valikko	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Ujnt16
0-3* LCP:n oma lukema							
0-30	Käyttäjän määrittämän lukeman yksikkö	[0] Ei mitään	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-31	Käytt. määrittämän lukeman minimio	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-32	Käyttäjän määritt. lukeman maksimi	100.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-4* LCP-näppäimistö							
0-40	LCP [Hand on] -näppäin	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-41	LCP [Off]-näppäin	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-42	LCP [Auto on] -näppäin	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-43	LCP [Reset]-näppäin	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
0-5* Kopioi/tallenna							
0-50	LCP-kopiointi	[0] Ei kopiota	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
0-51	Asetusten kopio	[0] Ei kopiota	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
0-6* Salasana							
0-60	Päävalikon salasana	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	Päävalikon käyttö ilman salasanaa	[0] Täysi käyttöoikeus	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
0-65	Pika-asetusvalik. s-sana	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	Pika-asetusvalik. käyttö ilman s-sanaa	[0] Täysi käyttöoikeus	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
0-67	Bus Password Access	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16

4.4.2 1- * * Kuorm./moott.

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
1-0* Yleiset asetukset							
1-00	Konfiguraatiotila	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-01	Moottorin ohjauksiperiaate	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-02	Flux moott. takkytk.lähde	[1] 24V enkooderi	All set-ups	x	FALSE	-	Uint8
1-03	Momentin ominaiskäyrä	[0] Vakiomomentti	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-04	Ylikuormitusila	[0] Suuri momentti	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-05	Paikall. tilien konfig.	[2] Kuten tila par 1-00	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-1* Moottorin valinta							
1-10	Moott. rakenne	[0] Asynkron.	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-2* Moottoridata							
1-20	Moottorin teho [kW]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	1	Uint32
1-21	Moott. teho [hv]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-22	Moottorin jännite	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-23	Moottorin taajuus	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-24	Moottorin virta	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-25	Moottorin nimellisa nopeus	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	67	Uint16
1-26	Moott. jatk. nimell.momentti	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-1	Uint32
1-29	Automaattinen moottorin sovitus (AMA)	[0] Ei käytössä	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-3* Laaj.moottoritied.							
1-30	Staattorin resistanssi (Rs)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-31	Roottorin resistanssi (Rr)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-33	Staattorin vuodon resistanssi (X1)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-34	Roottorin vuodon reaktanssi (X2)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-35	Pääreaktanssi (Xh)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-36	Rautahävion resistanssi (Rfe)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
1-37	d-akselin induktanssi (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Int32
1-39	Moottorin napaluku	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint8
1-40	Paluu EMF nop. 1000 1/min	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	0	Uint16
1-41	Moottorinkulman Offset	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
1-5* Kuorm.riippum. as.							
1-50	Moott. magnetisointi, kun nopeus 0	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-51	Min.nopeus norm. magnetointi [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-52	Min.nopeus norm. magnetointi [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-53	Mallin vaihtotaajuus	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-1	Uint16
1-55	U/f-ominaiskäyrä - U	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-56	U/f-ominaiskäyrä - F	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>-noskerroin	Tyyppi
1-6* Kuorm. riippuv. as.							
1-60	Kuormit. kompens. pienellä nopeudella	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-61	Kuorm. kompens. suurella nopeudella	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-62	Jättämäkompensointi	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-63	Jättämäkompensoinnin alkavakio	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
1-64	Resonanssivaimennus	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-65	Resonanssivaimennuksen alkavakio	5 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-66	Min.virta pienellä nopeudella	100 %	All set-ups	x	TRUE	0	Uint8
1-67	Kuormitusyyppi	[0] Passiiv. kuorm.	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-68	Minimi inertia	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-69	Maksimi inertia	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-7* Käynnistyssäädöt							
1-71	Käynnistysviive	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
1-72	Käynnistystoiminto	[2] Rullaus-/viiveaika	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-73	Kytkeyt. pyöriiv. moott.	[0] Pois käyt.	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-74	Käynnistysnopeus [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-75	Käynnistysnopeus [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-76	Käynnistysvirta	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
1-8* Pysäytysäädöt							
1-80	Toiminto pysäytet.	[0] Rullaus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-81	Min.nopeus toiminnolle pysäyt. [rpm]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-82	Min.nopeus toiminnolle pysäyt. [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-83	Täsmällinen pysäytystoiminto	[0] Tarkka rampppitys.	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-84	Täsm. pysäytyslaskurin arvo	100000 N/A	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
1-85	Täsm. p.nop. komp.viive	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-9* Moottorin lämpötilia							
1-90	Moottorin lämpösuojaus	[0] Ei suojausta	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-91	Moott. ulk. puhallin	[0] Ei	All set-ups		TRUE	-	Uint16
1-93	Termistorin resurssi	[0] Ei mitään	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-95	KTY-anturiyyppi	[0] KTY-anturi 1	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-96	KTY-termistorin resurssi	[0] Ei mitään	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-97	KTY-kynnystaso	80 °C	1 set-up	x	TRUE	100	Uint16

4.4.3 2- * Jarrut

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
2-0* DC-jarru							
2-00	DC-pitovirta	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
2-01	DC-jarrun virta	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
2-02	DC-jarrutusaika	10.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
2-03	DC-jarrun kytkeytymisnop. [1/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
2-04	DC-jarrun kytkeytymisnop. [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
2-1* Jarruen toiminnot							
2-10	Jarrun toiminto	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
2-11	Jarruvastus (ohm)	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
2-12	Jarrutehon raja (kW)	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
2-13	Jarrutustehon valvonta	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
2-15	Jarrun tarkistus	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
2-16	AC-jarrun maks. virta	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt32
2-17	Ylijännitevalvonta	[0] Pois käytöstä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
2-2* Mekaaninen jarru							
2-20	Jarrun vapautusvirta	ImaxVLT (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
2-21	Aktivoi jarrutusnopeus [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
2-22	Aktivoi jarrutusnopeus [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
2-23	Aktivoi jarrutusviive	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt8
2-24	Stop Delay	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt8
2-25	Brake Release Time	0.20 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
2-26	Torque Ref	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
2-27	Torque Ramp Time	0.2 s	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt8
2-28	Gain Boost Factor	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16

4.4.4 3-* Ohjearvo / rampit

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
3-0* Ohjearvon rajat							
3-00	Ohjearvon alue	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-01	Ohjearvo/tak.kytk.yks.	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-02	Minimiohjearvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-03	Maksimiohjearvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-04	Ohjearvotoiminto	[0] Summa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-1* Ohjearvot							
3-10	Esiasetettu ohjearvo	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-11	Ryömintänopeus [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
3-12	Kiinniajo ylös/alas arvo	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-13	Ohjearvon paikka	[0] Yht. käsi/aut.käytt.	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-14	Esiaset. suhteellinen ohjearvo	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int32
3-15	Ohjearvoresurssi 1	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-16	Ohjearvoresurssi 2	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-17	Ohjearvoresurssi 3	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-18	Suhteellisen skaal. ohjearvoresurssi	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-19	Ryömintänopeus [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
3-4* Ramppi 1							
3-40	Ramppi 1 tyyppi	[0] Lineaarinen	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-41	Ramppi 1:n nousuaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
3-42	Ramppi 1 rampin seisonta-aika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
3-45	Ramppi 1 S-ramppisuhde kiindh. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-46	Ramppi 1 S-ramppisuhde hidast. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-47	Ramppi 1 S-ramppisuhde hidast. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-48	Ramppi 1 S-ramppisuhde hidast. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-5* Ramppi 2							
3-50	Ramppi 2 tyyppi	[0] Lineaarinen	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
3-51	Ramppi 2:n nousuaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
3-52	Ramppi 2 rampin seisonta-aika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
3-55	Ramppi 2 S-ramppisuhde kiindh. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-56	Ramppi 2 S-ramppisuhde kiindh. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-57	Ramppi 2 S-ramppisuhde hidast. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
3-58	Ramppi 2 S-ramppisuhde hidast. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
3-6* Ramppi 3							
3-60	Ramppi 3 tyyppi	[0] Lineaarinen	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-61	Ramppi 3:n nousuaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-62	Ramppi 3 rampin seisonta-aika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-65	Ramppi 3 S-ramppisuhte kihd. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-66	Ramppi 3 S-ramppisuhte kihd. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-67	Ramppi 3 S-ramppisuhte hidast. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-68	Ramppi 3 S-ramppisuhte hidast. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-7* Ramppi 4							
3-70	Ramppi 4 tyyppi	[0] Lineaarinen	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-71	Ramppi 4:n nousuaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-72	Ramppi 4 rampin seisonta-aika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-75	Ramppi 4 S-ramppisuhte kihd. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-76	Ramppi 4 S-ramppisuhte kihd. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-77	Ramppi 4 S-ramppisuhte hidast. alussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-78	Ramppi 4 S-ramppisuhte hidast. lopussa	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-8* Muut rampit							
3-80	Ryöm. ramppiaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-81	Pikapysäytyksen ramppiaika	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-82	Quick Stop Ramp Type	[0] Lineaarinen	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-83	Quick Stop S-ramp Ratio at Decel. Start	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-84	Quick Stop S-ramp Ratio at Decel. End	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-9* Digit. pot.metri							
3-90	Askelkoko	0.10 %	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
3-91	Ramppiaika	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-92	Tehon palautus	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-93	Maksimiraaja	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-94	Minimiraja	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-95	Ramppiivive	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	TimD

4.4.5 4- * Rajat / varoitukset

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>noskerroin	Tyyppi
4-1* Moottorin rajat							
4-10	Moot.pyör.nop suunta	null	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
4-11	Moott. nopeuden alaraja [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-12	Moott. nopeuden alaraja [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
4-13	Moott. nopeuden yläaraja [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-14	Moott. nopeuden yläaraja [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
4-16	Moottoritilan momenttiraja	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
4-17	Generatiivinen momenttiraja	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
4-18	Virtaraja	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt32
4-19	Enimmäisläntötaajuus	132.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Ujnt16
4-2* Rajoita tekijät							
4-20	Momenttirajatekijän lähde	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
4-21	Nopeusraajatekijän lähde	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
4-3* Moott. tak.k. valv.							
4-30	Moottorin tak.kytk. menetystoiminto	[2] Laukaisu	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
4-31	Moottorin tak.kytk. nopeusvirhe	300 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-32	Moott. tak.kytk. menet. aikak.	0.05 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
4-34	Tracking Error Function	[0] Disable	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
4-35	Tracking Error	10 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-36	Tracking Error Timeout	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
4-37	Tracking Error Ramping	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-38	Tracking Error Ramping Timeout	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
4-39	Tracking Error After Ramping Timeout	5.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
4-5* Sääd. Varoitukset							
4-50	Varoitus alhaisesta virrasta	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
4-51	Varoitus suuresta virrasta	I _{max} VLT (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
4-52	Varoitus alhaisesta nopeudesta	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-53	Varoitus suuresta nopeudesta	outputSpeedHighLimit (P413)	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-54	Varoitus pieni ohjearvo	-999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-55	Varoitus suuri ohjearvo	999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-56	Varoitus pieni tak.kytk.	-999999.999 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-57	Varoitus korkea tak.kytk.	999999.999 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-58	Moottorin vaihtoiminto puuttuu	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
4-6* Ohitusnopeus							
4-60	Ohitusnopeus nopeudesta [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-61	Ohitusnopeus taajuudesta [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
4-62	Ohitusnopeus nopeuteen [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
4-63	Ohitusnopeus taajuuteen [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16

4.4.6 5- * * Digitaalinen tulo/lähtö

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
5-0* Digit. I/O-tila							
5-00	Digit. I/O-tila	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
5-01	Liittimen 27 tila	[0] Tulo	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-02	Liittimen 29 tila	[0] Tulo	All set-ups	x	TRUE	-	Ujnt8
5-1* Digit. tulot							
5-10	Liitin 18, digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-11	Liitin 19, digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-12	Liitin 27, digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-13	Liitin 29, digitaalitulo	null	All set-ups	x	TRUE	-	Ujnt8
5-14	Liitin 32, digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-15	Liitin 33, digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-16	Liitin X30/2 digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-17	Liitin X30/3 digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-18	Liitin X30/4 digitaalitulo	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-19	Terminal 37 Safe Stop	[1] Safe Stop Alarm	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
5-20	Terminal X46/1 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-21	Terminal X46/3 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-22	Terminal X46/5 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-23	Terminal X46/7 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-24	Terminal X46/9 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-25	Terminal X46/11 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-26	Terminal X46/13 Digital Input	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-3* Digit. lähdöt							
5-30	Liitin 27, digitaalinen lähtö	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-31	Liitin 29, digitaalinen lähtö	null	All set-ups	x	TRUE	-	Ujnt8
5-32	Liitin X30/6 digit. lähtö (MCB 101)	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-33	Liitin X30/7 digit. lähtö (MCB 101)	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-4* Releet							
5-40	Toimintorele	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
5-41	Rele, vetovive	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
5-42	Rele, päästövide	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> noskerroin	Tyyppi
5-5* Pulssitulo							
5-50	Liitin 29, alhainen taajuus	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uimt32
5-51	Liitin 29, suuri taajuus	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uimt32
5-52	Liitin 29, pieni ohje-/takaisink. Arvo	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-53	Liitin 29, suuri ohje-/takaisink. Arvo	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-54	Pulssisuodattimen aikavakio #29	100 ms	All set-ups	x	FALSE	-3	Uimt16
5-55	Liitin 33, alhainen taajuus	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uimt32
5-56	Liitin 33, suuri taajuus	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uimt32
5-57	Liitin 33, pieni ohje-/takaisink. Arvo	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-58	Liitin 33, suuri ohje-/takaisink. Arvo	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-59	Pulssisuodattimen aikavakio #33	100 ms	All set-ups	x	FALSE	-3	Uimt16
5-6* Pulssilähtö							
5-60	Liitin 27, pulssilähtömuuttuja	null	All set-ups		TRUE	-	Uimt8
5-62	Pulssilähdön maks.taaj. #27	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uimt32
5-63	Liitin 29, pulssilähtömuuttuja	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uimt8
5-65	Pulssilähdön maks.taaj. #29	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	0	Uimt32
5-66	Liitin X30/6 pulssilähtömuuttuja	null	All set-ups		TRUE	-	Uimt8
5-68	Pulssilähdön maks.taaj. #X30/6	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uimt32
5-7* 24V pulssiant.tulo							
5-70	Liitin 32/33 pulssia per kierros	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uimt16
5-71	Liitin 32/33, pulssianturin suunta	[0] Myötäpäivään	All set-ups		FALSE	-	Uimt8
5-9* Väylä valvottu							
5-90	Digitaalisen & Releviälin valvonta	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uimt32
5-93	Pulssilähtö #27 väylän valvonta	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-94	Pulssilähtö #27 aikakatkaisun esiasetus	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uimt16
5-95	Pulssilähtö #29 väylän valvonta	0.00 %	All set-ups	x	TRUE	-2	N2
5-96	Pulssilähtö #29 aikakatkaisun esiasetus	0.00 %	1 set-up	x	TRUE	-2	Uimt16

4.4.7 6- ** Anal. tulo/lähtö

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
6-0* Analog. I/O-tila							
6-00	"Eiävä nolla" aikakatk.aika	10 s	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
6-01	"Eiävä nolla" aikakatk.toiminto	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
6-1* Analoginen tulo 1							
6-10	Liitin 53 alijännite	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-11	Liitin 53 ylijännite	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-12	Liitin 53 alivirta	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-13	Liitin 53 ylivirta	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-14	Liitin 53 pieni ohjearvo/takaisink. Arvo	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-15	Liitin 53 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-16	Liitin 53 suodatinaikavakio	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
6-2* Analoginen tulo 2							
6-20	Liitin 54 alijännite	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-21	Liitin 54 ylijännite	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-22	Liitin 54 alivirta	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-23	Liitin 54 ylivirta	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-24	Liitin 54 pieni ohjearvo/takaisink. Arvo	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-25	Liitin 54 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-26	Liitin 54 suodatinaikavakio	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
6-3* Analoginen tulo 3							
6-30	Liitin X30/11 alijännite	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-31	Liitin X30/11 ylijännite	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-34	Liitin X30/11 pieni ohje-/takaisink. arvo	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-35	Liit. X30/11 suuri ohje-/tak.k.arvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-36	Liitin X30/11 suodatintimen aikavakio	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
6-4* Analoginen tulo 4							
6-40	Liitin X30/12 alijännite	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-41	Liitin X30/12 ylijännite	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-44	Liitin X30/12 pieni ohje-/takaisink. arvo	0 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-45	Liit. X30/12 suuri ohje-/tak.k.arvo	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-46	Liitin X30/12 suodatintimen aikavakio	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
6-5* Analoginen lähtö 1							
6-50	Liitin 42, lähtö	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
6-51	Liitin 42 lähdon min. skaalaus	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-52	Liitin 42 lähdon maks. skaalaus	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-53	Liitin 42, lähtö, väylän valvonta	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-54	Liitin 42 lähdon aikakatkaisun esiasetus	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Ujnt16
6-6* Analoginen lähtö 2							
6-60	Liitin X30/8 lähtö	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
6-61	Liitin X30/8 min.skaalaus	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-62	Liitin X30/8 maks.skaalaus	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-7* Analog Output 3							
6-70	Terminal X45/1 Output	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
6-71	Terminal X45/1 Min. Scale	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-72	Terminal X45/1 Max. Scale	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-73	Terminal X45/1 Bus Control	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-74	Terminal X45/1 Output Timeout Preset	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Ujnt16
6-8* Analog Output 4							
6-80	Terminal X45/3 Output	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
6-81	Terminal X45/3 Min. Scale	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-82	Terminal X45/3 Max. Scale	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-83	Terminal X45/3 Bus Control	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-84	Terminal X45/3 Output Timeout Preset	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Ujnt16

4.4.8 7- * Säätimet

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>noskerroin	Tyyppi
7-0* Nopeus PID-säättö							
7-00	Nopeus PID tak.kytk.lähde	null	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
7-02	PID - nopeuden suhteellinen vahvistus	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
7-03	PID - integrointiaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Ujnt32
7-04	PID - nopeuden derivointiaika	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Ujnt16
7-05	Nopea PID deriv. Vahvist. raja-arvo	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
7-06	PID - alipäästösuodatusaika	10.0 ms	All set-ups		TRUE	-4	Ujnt16
7-07	Speed PID Feedback Gear Ratio	1.0000 N/A	All set-ups		FALSE	-4	Ujnt32
7-08	Nopea PID, eteensovittokijä	0 %	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
7-1* Torque PI Ctrl.							
7-12	Torque PI Proportional Gain	100 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
7-13	Torque PI Integration Time	0.020 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
7-2* Pros. ohj. tak.kytk.							
7-20	Prosessi SP tak.kytk. 1. resurssi	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-22	Prosessi SP tak.kytk. 2. resurssi	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-3* Prosessi PID-säättö							
7-30	Prosessi PID normaali/käänteinen	[0] Normaali	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-31	Prosessin PID antiwindup	[1] Käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-32	Pros. PID käynn.nopeus	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
7-33	Prosessi PID:n suhteellinen vahvistus	0.01 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
7-34	Prosessi PID:n integrointiaika	10000.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
7-35	Prosessin PID derivointiaika	0.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
7-36	Pros. PID deriv. Vahv.raja	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt16
7-38	Prosessin PID eteensovittokijä	0 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
7-39	Ohjearvon kaistanleveydellä	5 %	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
7-4* Advanced Process PID Ctrl.							
7-40	Process PID I-part Reset	[0] Ei	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-41	Process PID Output Neg. Clamp	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-42	Process PID Output Pos. Clamp	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-43	Process PID Gain Scale at Min. Ref.	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-44	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-45	Process PID Feed Fwd Resource	[0] Ei toimintoa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-46	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	[0] Normaali	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-49	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	[0] Normaali	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-5* Position PID Ctrl.							
7-50	Process PID Extended PID	[1] Käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
7-51	Process PID Feed Fwd Gain	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
7-52	Process PID Feed Fwd Ramp up	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
7-53	Process PID Feed Fwd Ramp down	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt32
7-56	Process PID Ref. Filter Time	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
7-57	Process PID Fb. Filter Time	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16

4.4.9 8- * * Tiedons. ja aset.

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
8-0* Yleiset asetukset							
8-01	Ohjauspaikka	[0] Digit. ja ohjaussana	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-02	Ohjauksanan lähde	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-03	Ohjauksanan aikakatk. aika	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Ujnt32
8-04	Ohjauksanan aikakatkaisu toiminto	null	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
8-05	Aikakatkaisun lopetus toiminto	[1] Palautus aset	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
8-06	Nollaa ohjauksanan aikakatkaisu	[0] Älä nolllaa	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-07	Diagnoosilaukaisin	[0] Ei käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-1* Ohjauksanan aset.							
8-10	Ohjauksananprofiili	[0] FC-profiili	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-13	Konfiguroitava tilasana STW	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-14	Configurable Control Word CTW	[1] Profile default	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-3* FC-portin aset.							
8-30	Protokolla	[0] FC	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
8-31	Osoite	1 N/A	1 set-up		TRUE	0	Ujnt8
8-32	FC-portin baudinopeus	null	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
8-33	Parity / Stop Bits	[0] Even Parity, 1 Stop Bit	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
8-35	Vasteen minimiviive	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
8-36	Vasteen maksimiviive	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	Ujnt16
8-37	Ominaisuuksien välinen maks.viive	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-5	Ujnt16
8-4* FC MC protok.aset.							
8-40	Sähkeen valinta	[1] Standardisähke 1	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-5* Digit./väylä							
8-50	Rullauksen valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-51	Pikapysäytyksen valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-52	DC-jarrun valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-53	Aloita valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-54	Käänteinen valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-55	Asetusten valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-56	Esiaset. ohjearvon valinta	[3] Logiikka TAI	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
8-8* FC Port Diagnostics							
8-80	Bus Message Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
8-81	Bus Error Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
8-82	Slave Messages Rcvd	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
8-83	Slave Error Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
8-9* Väyl.ryöm.							
8-90	Väyl. ryöm. 1 nopeus	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16
8-91	Väyl. ryöm. 2 nopeus	200 RPM	All set-ups		TRUE	67	Ujnt16

4.4.10 9- * * Profibus

Par. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>noskerronin	Tyyppi
9-00	Asetuspiste	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-07	Hetkeillisarvo	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-15	PCD-kiertoiskonfiguraatio	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-16	PCD-lukukonfiguraatio	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-18	Solmun osoite	126 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
9-22	Sähkeen valinta	[108] PPO 8	1 set-up		TRUE	-	Uint8
9-23	Parametrit signaaleille	0	All set-ups		TRUE	-	Uint16
9-27	Parametrin muokkaus	[1] Käytössä	2 set-ups		FALSE	-	Uint16
9-28	Prosessiohjaus	[1] Jaks. master käytt.	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
9-31	Safe Address	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint16
9-44	Vikaviestiasikuri	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-45	Vikakoodi	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-47	Vikanumero	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-52	Vikatilannelaskuri	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-53	Profibus-varoitussana	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-63	Todell. baidinopeus	[255] Ei baidinopeutta	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-64	Laitteen tunnistus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-65	Profiilin numero	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	OctStr[2]
9-67	Ohjaussana 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-68	Tilasana 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-71	Profibus Tallenna data-arvot	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-72	Profibus-aseman nollaus	[0] Ei toimint.	1 set-up		FALSE	-	Uint8
9-80	Määritellyt parametrit (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-81	Määritellyt parametrit (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-82	Määritellyt parametrit (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-83	Määritellyt parametrit (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-84	Määritellyt parametrit (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-90	Muutetut parametrit (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-91	Muutetut parametrit (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-92	Muutetut parametrit (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-93	Muutetut parametrit (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-94	Muutetut parametrit (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-99	Profibus Revision Counter	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16

4.4.11 10- * * CAN-kenttäväilyä

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
10-0* Yhteiset asetukset							
10-00	CAN-protokolla	null	2 set-ups		FALSE	-	Ujnt8
10-01	Siirtonop. valinta	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
10-02	MAC ID	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt8
10-05	Lähetys virhelaskurin lukema	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
10-06	Vastaanotto virhelaskurin lukema	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
10-07	Lukemaväylän käyttöpoistolaskuri	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
10-1* DeviceNet							
10-10	Prosessidatatyypin valinta	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
10-11	Prosessidatan konfig. kirjoitus	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
10-12	Prosessidatan konfig. luku	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Ujnt16
10-13	Varoitusp parametri	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
10-14	Verkon ohjearvo	[0] Ei käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
10-15	Verkon ohjeaus	[0] Ei käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
10-2* COS-suodattimet							
10-20	COS-suodatin 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
10-21	COS-suodatin 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
10-22	COS-suodatin 3	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
10-23	COS-suodatin 4	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
10-3* Param. käyttöoik.							
10-30	Ryhmiäindeksi	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt8
10-31	Tallenna data-arvot	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
10-32	Devicenetin tarkistus	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
10-33	Tallenna aina	[0] Ei käytössä	1 set-up		TRUE	-	Ujnt8
10-34	DeviceNetin tuotekoodi	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Ujnt16
10-39	Devicenet F:n parametrit	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Ujnt32
10-5* CANopen							
10-50	Prosessidatan konfig. kirjoitus	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt16
10-51	Prosessidatan konfig. luku	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt16

4.4.12 13- ** Älykäs logiikka

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
13-0* SLC-asetukset							
13-00	SL-ohjaimen tila	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-01	Aloita tapahtuma	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-02	Lopeta tapahtuma	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-03	Nollaa SLC	[0] Älä nollaa SLC:tä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-1* Vertaimet							
13-10	Vertaimen kohde	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-11	Vert. funkt.merkki (vert. laskut.)	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-12	Vertaimen arvo	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
13-2* Ajustimet							
13-20	SL-ohjaimen ajastin	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	TimD
13-4* Log.säännöt							
13-40	Logiikkasääntö Boolean 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-41	Logiikkasääntö käyttäjä 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-42	Logiikkasääntö Boolean 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-43	Logiikkasääntö käyttäjä 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-44	Logiikkasääntö Boolean 3	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-5* Ilmaisee							
13-51	SL-ohjaimen tapahtuma	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
13-52	SL-ohjaimen toiminto	null	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8

4.4.13 14- * * Erikoistoiminnot

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
14-0* Vaihtos. kytk.							
14-00	Kytentätapa	[1] SFAVM	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-01	Kytentätaajuus	null	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-03	Ylimodulaatio	[1] Käytössä	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
14-04	PWM satunnainen	[0] Ei käytössä	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-1* Verkkovirta on/ei							
14-10	Verkkovika	[0] Ei toimintoa	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
14-11	Verkköjännite verkkovian sattuessa	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
14-12	Toiminto kun verkko epätasap.	[0] Lauk.	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-13	Mains Failure Step Factor	1.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Ujnt8
14-2* Lauk. nollaus							
14-20	Nollaustila	[0] Manual reset	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-21	Autom. uud.käynn.aika	10 s	All set-ups		TRUE	0	Ujnt16
14-22	Toimintatila	[0] Normaali toiminta	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-23	Typpikoodin asetus	null	2 set-ups		FALSE	-	Ujnt8
14-24	Trip Delay at Current Limit	60 s	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
14-25	Laukaisun viive momenttirajalla	60 s	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
14-26	Lauk.viive vaihtos. vian esiintyessä	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
14-28	Tuotantoasetukset	[0] Ei toimint.	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-29	Huoltokoodi	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-3* Virtarajasaädin							
14-30	Virtarajan valv., suhteellinen vahv.	100 %	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
14-31	Virtaraj. valv., integr.aika	0.020 s	All set-ups		FALSE	-3	Ujnt16
14-32	Current Lim Ctri, Filter Time	1.0 ms	All set-ups		TRUE	-4	Ujnt16
14-4* Energian optimointi							
14-40	VI-taso	66 %	All set-ups		FALSE	0	Ujnt8
14-41	AEO:n minimimagnetointi	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
14-42	AEO:n minimitäajuus	10 Hz	All set-ups		TRUE	0	Ujnt8
14-43	Moott. cos-fi	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Ujnt16
14-5* Ympäristö							
14-50	RFI-suod.	[1] Käytössä	1 set-up	x	FALSE	-	Ujnt8
14-52	Puhalt. ohj.	[0] Autom	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-53	Puhallinmäyttö	[1] Varoitus	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8
14-55	Lähtösuodatin	[0] Ei suodatinta	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
14-56	Capacitance Output Filter	2.0 uF	All set-ups		FALSE	-7	Ujnt16
14-57	Inductance Output Filter	7.000 mH	All set-ups		FALSE	-6	Ujnt16
14-59	Actual Number of Inverter Units	ExpressionLimit	1 set-up		FALSE	0	Ujnt8
14-7* Compatibility							
14-72	VLT Alarm Word	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt32
14-73	VLT Warning Word	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt32
14-74	VLT Ext. Status Word	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt32
14-8* Options							
14-80	Option Supplied by External 24VDC	[1] Kyllä	2 set-ups		FALSE	-	Ujnt8

4.4.14 15- ** Taaj.muut. tiedot

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>noskerroin	Tyyppi
15-0* Käyttötieto							
15-00	Käyttötunnit	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	Käyntitunnit	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-02	Kiowattituntilaskuri	0 kWh	All set-ups		FALSE	75	Uint32
15-03	Käynnistyksiä	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	Yliämpötilat	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	Ylijännitteet	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-06	Nollaa kilowattituntilaskuri	[0] Älä nolllaa	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-07	Nollaa käyntituntilaskuri	[0] Älä nolllaa	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* Dataelokin asetukset							
15-10	Lokilähde	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	Lokiväli	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	Laukaisutapaht.	[0] Väärin	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	Lokitila	[0] Lokit aina	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	Otoksia, ennen liipaisua	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* Historialoki							
15-20	Historialoki: Tapahtuma	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	Historialoki: Arvo	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	Historialoki: Aika	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* Vikaloki							
15-30	Vikaloki: virhekoodi	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-31	Vikaloki: arvo	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	Vikaloki: aika	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* Taaj.muut. tunnust.							
15-40	FC-tyyppi	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Teho-osa	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Jännite	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Ohjelmistoversio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Tilatun tyyppikoodin merkijono	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Tod. tyyppikoodin merkijono	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	Taajuudenmuuttajan tilausnro	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Tehokortin tilausnro	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	LCP Id no	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	Ohjaukordin ohj.tunnus	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	Tehokortin ohj.tunnus	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	Taajuudenmuuttajan sarjanumero	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	Tehokortin sarjanumero	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
15-6* Optiotunnist.							
15-60	Optio asennettu	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	Option ohj.versio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	Option tilausno	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	Option sarjanro	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Optio paikassa A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Paikan A option ohjelm.versio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Optio paikassa B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Paikan A option ohjelm.versio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-74	Optio paikassa C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Paikan C0 option ohjelm.versio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Optio paikassa C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Paikan C1 option ohjelm.versio	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Parametritiedot							
15-92	Määritellyt parametrit	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	Muutetut parametrit	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	Parametrin metadata	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

4.4.15 16- ** Datalukemat

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
16-0* Yleinen tila							
16-00	Ohjauksena	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-01	Ohjearvo [1/ks]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-02	Ohjearvo %	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-03	Tilasana	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-05	Pääarvo, todellinen [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-09	Oma lukema	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-1* Moottorin tila							
16-10	Teho [kW]	0.00 kW	All set-ups		FALSE	1	Int32
16-11	Teho [hp]	0.00 hp	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-12	Moottorin jännite	0.0 V	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
16-13	Taajuus	0.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
16-14	Moottorin virta	0.00 A	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-15	Taajuus [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-16	Momentti [Nm]	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-17	Nopeus [RPM]	0 RPM	All set-ups		FALSE	67	Int32
16-18	Moottorin terminen	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-19	KTY-anturin lämpötila	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Int16
16-20	Moott. kulma	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
16-22	Momentti [%]	0 %	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-25	Torque [Nm] High	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int32
16-3* Taaj.muut. tila							
16-30	DC-välipiirin jännite	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-32	Jarruenergia /s	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-33	Jarruenergia /2 min	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-34	Jäähdytysvirran lämpöt.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	Vaihtosuuntaajan terminen	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	Taaj.muut.nimell.virta	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	Taaj.muut.maks.virta	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-38	SL-ohjaimen tila	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-39	Ohj.kortin lämpöt.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	Lokimuisti täynnä	[0] Ei	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-5* Ohj. & takaisink.							
16-50	Ulkoinen ohjearvo	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-51	Pulsiohjearvo	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-52	Tak.kytk. [1/ks]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-53	Dig. potent.metrin ohjearvo	0.00 N/A	All set-ups		FALSE	-2	Int16

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
16-6* Tulot & Lähdöt							
16-60	Digitaalinen tulo	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-61	Liitin 53 kytkentäasetus	[0] Virta	All set-ups		FALSE	-	Uint8
16-62	Analoginen tulo 53	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-63	Liitin 54 kytkentäasetus	[0] Virta	All set-ups		FALSE	-	Uint8
16-64	Analoginen tulo 54	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-65	Analoginen lähtö 42 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-66	Digitaalinen lähtö [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-67	Taajuus Tulo #29 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-68	Taajuus Tulo #33 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-69	Pulsilähtö #27 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-70	Pulsilähtö #29 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-71	Reliähtö [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-72	Laskuri A	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-73	Laskuri B	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-74	Täsm. pysäytyslaskuri	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-75	Analog. tulo X30/11	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-76	Analog. tulo X30/12	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-77	Analoginen lähtö X30/8 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-78	Analog Out X45/1 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-79	Analog Out X45/3 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-8* Kenttäv. & FC-port							
16-80	Kenttäväylä CTW 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-82	Kenttäväylä REF 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-84	Tiedons. Option tilasana	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	FC-portti CTW 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-86	FC-portti REF 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-9* Diagnostiikkamat							
16-90	Häilyssana	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-91	Häilyssana 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	Varoitussana	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	Varoitussana 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	Ulk. Tilasana	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

4.4.16 17- ** Moott. tak.k.optio

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
17-1*	Ink. Enc.-liitäntä						
17-10	Signaalityyppi		All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-11	Resoluutio (PPR)	[1] RS422 (5V TTL) 1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt16
17-2* abs. Enc.-liitäntä							
17-20	Protokollan valinta	[0] Ei mitään	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-21	Resoluutio (paikkannuksia/kierros)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Ujnt32
17-24	SSI datapituus	13 N/A	All set-ups		FALSE	0	Ujnt8
17-25	Kellotaajuus	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	3	Ujnt16
17-26	SSI datamuoto	[0] Harmaa koodi	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-34	HIPERFACE siirtonopeus	[4] 9600	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-5* Resolveriliitäntä							
17-50	Napaluku	2 N/A	1 set-up		FALSE	0	Ujnt8
17-51	Syöttöjännite	7.0 V	1 set-up		FALSE	-1	Ujnt8
17-52	Syöttötaajuus	10.0 kHz	1 set-up		FALSE	2	Ujnt8
17-53	Muutosuhde	0.5 N/A	1 set-up		FALSE	-1	Ujnt8
17-59	Resolveriliitäntä	[0] Pois käyt.	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-6* Valvonta ja sov.							
17-60	Takaisinkytkennän suunta	[0] Myötäpäivään	All set-ups		FALSE	-	Ujnt8
17-61	Takaisinkytkennän signaalin valvonta	[1] Varoitus	All set-ups		TRUE	-	Ujnt8

4.4.17 32- * * MCO-perusaset.

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>-noskerroin	Tyyppi
32-0* Pulssianturi 2							
32-00	Marginaalinen signaaliyyppi	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-01	Marginaalinen resoluutio	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-02	Absoluuttinen protokolla	[0] Ei mitään	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-03	Absoluuttinen resoluutio	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-05	Absol. pulssianturin datan pituus	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt8
32-06	Abs. pulssiant. kellotaaj.	262,000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-07	Abs. pulssiant. kellon kehitys	[1] Käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-08	Absol. pulssiant. kaapelin pituus	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
32-09	Pulssianturin valvonta	[0] Off	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-10	Pyörimissuunta	[1] Ei toimint.	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-11	Käyttäjän laitteen nimitäjä	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-12	Käyttäjän laitteen osoittaja	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-3* Pulssianturi 1							
32-30	Marginaalinen signaaliyyppi	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-31	Marginaalinen resoluutio	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-32	Absoluuttinen protokolla	[0] Ei mitään	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-33	Absoluuttinen resoluutio	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-35	Absol. pulssiant. datan pituus	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt8
32-36	Absol. pulssiant. kellotaaj.	262,000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-37	Abs. pulssiant. kellon kehitys	[1] Käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-38	Absol. pulssiant. kaapelin pituus	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
32-39	Pulssianturin monitorointi	[0] Off	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-40	Pulssianturin päätelaite	[1] Käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-5* Feedback Source							
32-50	Source Slave	[2] Encoder 2	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-51	MCO 302 Last Will	[1] Trip	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-6* PID-säädin							
32-60	Suhteellinen kerroin	30 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-61	Johdannaiskerroin	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-62	Kokonaiskerroin	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-63	Kokonaissumman raja-arvo	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
32-64	PID-kaistanleveys	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
32-65	Nopeuden syöttö eteenpäin	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-66	Kiihdytyksen syöttö eteenpäin	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-67	Suurin Siedettävä kohdistusvirhe	20000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-68	Orjan käänteinen käyttäytyminen	[0] Suunnanvaihto sall.	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-69	PID-ohjauksen näyteaika	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Ujnt16
32-70	Profiililuojan skannausaika	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Ujnt8
32-71	Ohjauksikunnan koko (aktiivointi)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-72	Ohj.ikk. koko (pois käyt.)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-8* Nopeus & kiihdytys							
32-80	Maksiminopeus (pulssianturi)	1500 RPM	2 set-ups		TRUE	67	Ujnt32
32-81	Lyhyin ramppi	1,000 s	2 set-ups		TRUE	-3	Ujnt32
32-82	Ramppityyppi	[0] Lineaarinen	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
32-83	Nopeuden resoluutio	100 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-84	Oletusnopeus	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-85	Oletuskiihtyvyys	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
32-9* Development							
32-90	Debug Source	[0] Controlcard	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8

4.4.18 33- ** MCO:n käänt. aset.

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
33-0* Paluuliike							
33-00	Pakotettu KOTI	[0] Koti, ei pakotettu	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-01	Nollapisteen tasaus Koti-kohtasta	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-02	Hidas siirtyminen koti-liikkeeseen	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-03	Koti-liikkeen nopeus	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-04	Käytös koti-liikkeen aikana	[0] Taakse ja hakemisto	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-1* Synkronointi							
33-10	Isännän synkronointitekijä (M: S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-11	Orjan synkronointitekijä (M: S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-12	Sijaintipoiikk. synkr. varten	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-13	Sijainnin synkr. tarkkuusikkuna	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-14	Suhteellinen orjan nopeusraja	0 %	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt8
33-15	Isäntä-merkin numero	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
33-16	Orja-merkin numero	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
33-17	Isäntä-merkin väli	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-18	Orja-merkin väli	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-19	Isäntä-merkin tyyppi	[0] Pulsianturi Z posit.	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-20	Orja-merkin tyyppi	[0] Pulsianturi Z posit.	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-21	Isäntä-merkin toleranssi-ikkuna	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-22	Orja-merkin toleranssi-ikkuna	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-23	Merkkisynek. käynnistystoiminta	[0] Käynnistystoiminto 1	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt16
33-24	Vian merkinnumero	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
33-25	Valmis-merkin numero	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
33-26	Nopeussuodatin	0 us	2 set-ups		TRUE	-6	Int32
33-27	Offset-suodatusaika	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Ujnt32
33-28	Merkkisuodatt. konfiguraatio	[0] Merkkisuodatin 1	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-29	Merkkisuodattimen suod.aika	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
33-30	Maksimimerkin korjaus	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt32
33-31	Synkronointityyppi	[0] Vakio	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-4* Rajoitettu hallinta							
33-40	Käytös rajakatkaisimen kohdalla	[0] Kutsuvirheen käsitt.	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-41	Negatiivinen ohjelmiston loppuraja	-500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-42	Positiivinen ohjelmiston loppuraja	500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-43	Negat. ohjelm. loppuraja aktiiv.	[0] Ei käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-44	Posit. ohjelm. loppuraja aktiiv.	[0] Ei käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Ujnt8
33-45	Aika kohdeikkunassa	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Ujnt8
33-46	Kohdeikkunan raja-arvo	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16
33-47	Kohdeikkunan koko	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Ujnt16

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön ai- kana	Muun-<Newline/> >noskerroin	Tyyppi
33-5* I/O-konfiguraatio							
33-50	Liitin X57/1 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-51	Liitin X57/2 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-52	Liitin X57/3 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-53	Liitin X57/4 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-54	Liitin X57/5 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-55	Liitin X57/6 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-56	Liitin X57/7 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-57	Liitin X57/8 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-58	Liitin X57/9 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-59	Liitin X57/10 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-60	Liitin X59/1 ja X59/2 Tila	[1] Ulostulo	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
33-61	Liitin X59/1 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-62	Liitin X59/2 digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-63	Liitin X59/1 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-64	Liitin X59/2 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-65	Liitin X59/3 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-66	Liitin X59/4 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-67	Liitin X59/5 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-68	Liitin X59/6 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-69	Liitin X59/7 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-70	Liitin X59/8 digitaalinen lähtö	[0] Ei toimintoa	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-8* Globaalit param.							
33-80	Aktivoitu ohjelmanumero	-1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int8
33-81	Kytkenätilä	[1] Moottori käynnissä	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-82	Taajuusmuuttajan tilan valvonta	[1] Käytössä	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-83	Toiminta virheen jälkeen	[0] Rullaus	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-84	Toiminta Esc:n jälkeen	[0] Ohjattu pysäytys	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-85	MCO:n virtalähde ulk. 24VDC	[0] Ei	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-86	Terminal at alarm	[0] Relay 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-87	Terminal state at alarm	[0] Do nothing	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-88	Status word at alarm	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16

4.4.19 34- ** MCO-datalukemat

Par. no. #	Parametrin kuvaus	Oletusarvo	4-set-up	vain FC 302	Muutos käytön aikana	Muun-<Newline/>noskerroin	Tyyppi
34-0* PCD-kirjoituspar.							
34-01	PCD 1 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-02	PCD 2 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-03	PCD 3 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-04	PCD 4 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-05	PCD 5 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-06	PCD 6 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-07	PCD 7 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-08	PCD 8 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-09	PCD 9 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-10	PCD 10 Kirjoita MCO:lle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-2* PCD-lukupar.							
34-21	PCD 1 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-22	PCD 2 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-23	PCD 3 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-24	PCD 4 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-25	PCD 5 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-26	PCD 6 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-27	PCD 7 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-28	PCD 8 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-29	PCD 9 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-30	PCD 10 Lue MCO:ita	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-4* Tulot & lähdöt							
34-40	Digit. tulot	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-41	Digit. lähdöt	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-5* Prossidata							
34-50	Todellinen sijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-51	Määrätty sijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-52	Todellinen isäntä-sijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-53	Orjan indeksisijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-54	Isännän indeksisijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-55	Käyrän sijainti	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-56	Seurantavirhe	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-57	Synkronointivirhe	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-58	Todellinen nopeus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-59	Todellinen isäntä-nopeus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-60	Synkronointitila	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-61	Akselin tila	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-62	Ohjelman tila	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-64	MCO 302 Status	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-65	MCO 302 Control	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-7* Diagnostiikat							
34-70	MCO-hälytyssana 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
34-71	MCO-hälytyssana 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

5 Yleiset tekniset tiedot

Verkojännite (L1, L2, L3):

Syöttöjännite	200-240 V ±10%
Syöttöjännite	FC 301: 380-480 V / FC 302: 380-500 V ±10%
Syöttöjännite	FC 302: 525-690 V ±10%
Syöttöverkon taajuus	50/60 Hz
Syöttövaiheiden välinen tilapäinen maksimiepätasapaino	3,0 % nimellisverkojännitteestä
Todellisen tehon kerroin (λ)	$\geq 0,9$ nimellisestä nimelliskuormituksella
Perusaallon tehokerroin ($\cos \phi$)	lähes pätöteho ($> 0,98$)
Kytkeä tulosyötöllä L1, L2, L3 (käynnistyksiä) $\leq 7,5$ kW	enintään 2 kertaa/min.
Kytkeä tulosyötöllä L1, L2, L3 (käynnistyksiä) $\geq 11-75$ kW	enintään 1 kerta/min.
Kytkeä tulosyötöllä L1, L2, L3 (käynnistyksiä) ≥ 90 kW	enintään 1 kerta/2 min.
Standardin EN60664-1 mukainen ympäristö	ylijänniteluokka III/likaantumistaso 2

Yksikkö soveltuu käytettäväksi piirissä, joka ei pysty tuottamaan enempää kuin 100 000 RMS symmetristä ampeeria, 240/500/600/690 V maksimi.

Moottorin teho (U, V, W):

Lähtöjännite	0 - 100 % verkojännitteestä
Lähtötaajuus (0,25 - 75 kW)	FC 301: 0,2 - 1000 Hz / FC 302: 0 - 1000 Hz
Lähtötaajuus (90-1000 kW)	0 - 800* Hz
Lähtötaajuus muutostilassa (vain FC 302)	0 - 300 Hz
Kytkeä lähtöön	Rajoittamaton
Kiihdytys- ja hidastusajat	0,01-3600 sekuntia

** Riippuu jännitteestä ja tehosta*

Momenttikäyttäytyminen:

Käynnistysmomentti (vakiomomentti)	enintään 160 % 60 sekunnissa*
Käynnistysmomentti	enintään 180 % 0,5 sekunnin ajan*
Ylikuormitusmomentti (vakiomomentti)	enintään 160 % 60 sekunnissa*
Käynnistysmomentti (muuttuva momentti)	enintään 110 % 60 sekunnissa*
Ylimomentti (muuttuva momentti)	enintään 110 % 60 sekunnissa

**Prosenttimäärä riippuu nimellismomentista.*

Digitaalitulot:

Ohjelmoitavat digitaalitulot	FC 301: 4 (5) / FC 302: 4 (6)
Liittimet	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33,
Logiikka	PNP tai NPN
Jännitetaso	0 - 24 V DC
Jännitetaso, looginen '0' PNP	< 5 V DC
Jännitetaso, looginen '1' PNP	> 10 V DC
Jännitetaso, looginen '0' NPN2)	> 19 V DC
Jännitetaso, looginen '1' NPN2)	< 14 V DC
Suurin jännite tulossa	28 V DC
Pulssin taajuusalue	0 - 110 kHz
(kuormitusuhde) Pienin pulssin leveys	4.5 ms
Tuloresistanssi, R_i	n. 4 k Ω

Turvapysäytysliitin 37³⁾ (liitin 37 on kiinteä PNP-logiikka):

Jännitetaso	0 - 24 V DC
Jännitetaso, looginen '0' PNP	< 4 V DC
Jännitetaso, looginen '1' PNP	>20 V DC
Nimellinen syöttövirta 24 V:n jännitteellä	50 mA rms
Nimellinen syöttövirta 24 V:n jännitteellä	60 mA rms
Syöttökapasitanssi	400 nF

Kaikki digitaalitulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä.

1) Liittimet 27 ja 29 voidaan myös ohjelmoida lähdoiksi.

2) Paitsi turvapysäytysliitin 37.

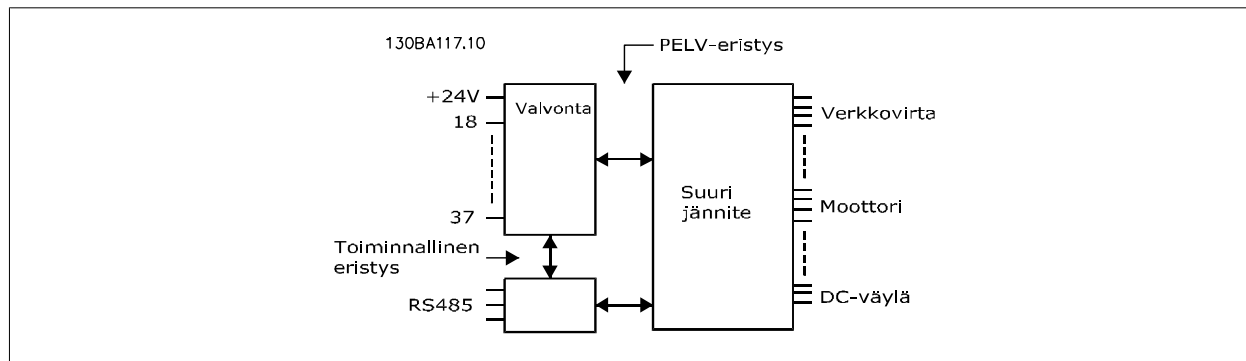
3) Liitin 37 on saatavana vain malleissa FC 302 ja FC 301 A1, joissa on turvapysäytys. Sitä voi käyttää ainoastaan turvapysäytystulona. Liitin 37 sopii standardin EN 954-1 kategorian 3 mukaisesti kokoonpanoihin (standardin EN 60204-1 kategorian 0 mukainen turvallinen pysäytys) EU:n konedirektiivin 98/37/EY vaatimusten mukaisesti. Liitin 37 ja turvapysäytystoiminto on suunniteltu standardien EN 60204-1, EN 50178, EN 61800-2, EN 61800-3 ja EN 954-1 mukaisesti. Katso ohjeet turvallisen pysäytyksen oikeaan ja turvalliseen käyttöön Suunnitteluoppaan asiaan liittyvistä tiedoista ja ohjeista. Vain

4) FC 302.

Analogiatulot:

Analogisia tuloja	2
Liittimet	53, 54
Tiloja	Jännite tai virta
Tilan valinta	Kytkin S201 tai kytkin S202
Jännitetila	Kytkin S201/kytkin S202 = OFF (U)
Jännitetaso	FC 301: 0 - + 10/ FC 302: -10 - +10 V (skaalattava)
Tuloresistanssi, R _i	noin 10 kΩ
Suurin jännite	± 20 V
Virtatila	Kytkin S201/kytkin S202 = ON (I)
Virta-alue	0/4 mA (skaalattava)
Tuloresistanssi, R _i	noin 200 Ω
Maksimivirta	30 mA
Analogiatulon resoluutio	10 bittiä (+ signaali)
Analogiatulojen tarkkuus	Suurin virhe 0,5 % täydestä näytämästä
Kaistanleveys	FC 301: 20 Hz/ FC 302: 100 Hz

Analogiatulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä.



Pulssi-/pulssianturitulot:

Ohjelmoitavat pulssi-/anturitulot	2/1
Liitin numero pulssi/anturi	29 ¹⁾ , 33 ²⁾ / 32 ³⁾ , 33 ³⁾
Suurin taajuus liittimessä 29, 32, 33	110 kHz (Push-pull -käyttöinen)
Suurin taajuus liittimessä 29, 32, 33	5 kHz (avoin kollektori)
Pienin taajuus liittimessä 29, 32, 33	4 Hz
Jännitetaso	Katso digitaalituloista kertovaa jaksoa
Suurin jännite tulossa	28 V DC
Tuloresistanssi, R _i	n. 4 kΩ
Pulssin tulotarkkuus (0,1 - 1 kHz)	Suurin virhe 0,1 % täydestä näyttämästä
Pulssianturin tulotarkkuus (1 - 110 kHz)	Maks.virhe 0,5% täydestä näyttämästä

Pulssi- ja pulssianturitulot (liittimet 29, 32, 33) on eristetty galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä. Vain

1) FC 302

2) Pulssitulot ovat 29 ja 33

3) Pulssianturitulot: 32 = A ja 33 = B

Digitaalilähtö:

Ohjelmoitavat digitaaliset/pulssilähdöt	2
Liittimet	27, 29 ¹⁾
Digitaali-/taajuuslähdon virta-alue	0 - 24 V
Suurin lähtövirta (ripa tai lähde)	40 mA
Maksimikuormitus taajuuslähdössä	1 kΩ
Suurin kapasitiivinen kuormitus taajuuslähdössä	10 nF
Pienin lähtötaajuus taajuuslähdössä	0 Hz
Suurin lähtötaajuus taajuuslähdössä	32 kHz
Taajuuslähdon tarkkuus	Suurin virhe: 0,1 % koko näyttämästä
Lähtötaajuuksien resoluutio	12 bittiä

1) Liittimet 27 ja 29 voidaan myös ohjelmoida tuloksi.

Digitaalilähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä.

Analogialähtö:

Ohjelmoitavia analogialähtöjä	1
Liittimet	42
Analogialähdon virta-alue	0/4 - 20 mA
Suurin kuorma runko - analogialähtö	500 Ω
Analogialähdon tarkkuus	Maks.virhe 0,5 % täydestä näyttämästä
Analogialähdon resoluutio	12 bittiä

Analoginen lähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä.

Ohjauskortti, 24 V DC -lähtö:

Liittimet	12, 13
Lähtöjännite	24 V +1, -3 V
Suurin kuorma	FC 301: 130 mA/ FC 302: 200 mA

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

Ohjauskortti, 10 V DC -lähtö:

Liittimet	50
Lähtöjännite	10,5 V ±0,5 V
Suurin kuorma	15 mA

10 V DC jännitelähde on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista suurjänniteliittimistä.

Ohjauskortti, RS 485 -sarjaliitäntä:

Liittimet	68 (TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
Liitin 61	Yhteinen liittimille 68 ja 69

RS 485 -sarjaliitäntäpiiri on erotettu toiminnallisesti muista keskeisistä piireistä ja eristetty galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV).

Ohjaukortti, USB-sarjaliitäntä:

USB-standardi	1,1 (täysi nopeus)
USB-liitin	USB B-tyyppin "laite"-liitin

Kytkeä PC:hen tehdään isännän ja laitteen välisellä USB-standardikaapelilla.

USB-liitäntä on eristetty galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteläitteistä.

USB-maaliitäntää ei ole eristetty galvaanisesti suojamaadoituksesta. Käytä ainoastaan eristettyä kannettavaa tietokonetta PC-yhteytenä taajuusmuuttajan USB-liitäntään.

Relelähdöt:

Ohjelmoitavat relelähdöt	FC 301 ≤ 7,5 kW: 1 / FC 302 kaikki kW: 2
Rele 01 Liittimen numero	1-3 (auki), 1 - 2 (kiinni)
Suurin liittikuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 1-3 (NC), 1-2 (NO) (vastuskuorma)	240 V AC, 2 A
Suurin liittikuorma (AC-15) ¹⁾ (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liittikuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 1-2 (NO), 1-3 (NC) (vastuskuorma)	60 V DC, 1 A
Suurin liittikuorma (DC-13) ¹⁾ (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Rele 02 (vain FC 302) Liittimen numero	4-6 (auki), 4 - 5 (kiinni)
Suurin liittikuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4-5 (NO) (vastuskuorma) ²⁾³⁾ Ylijänniteluokka II	400 V AC, 2 A
Suurin liittikuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4-5 (NO) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liittikuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4-5 (NC) (vastuskuorma)	80 V DC, 2 A
Suurin liittikuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 4-5 (NO) (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Suurin liittikuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4-6 (NC) (vastuskuorma)	240 V AC, 2 A
Suurin liittikuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4-6 (NC) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liittikuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4-6 (NC) (vastuskuorma)	50 V DC, 2 A
Suurin liittikuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 4-6 (NC) (induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Pienin kuorma liittimissä 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 20 mA
Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö	ylijänniteluokka III/likaantumisaste 2

1) IEC 60947 osat 4 ja 5

Releliitännät on eristetty galvaanisesti muusta piiristä vahvistetulla eristyksellä (PELV).

2) Ylijänniteluokka II

3) UL-sovellukset 300 V AC 2A

Ohjaukkaapeli pitoudet ja poikkileikkaukset*:

Moottorikaapelin enimmäispituus, suojaattu	FC 301: 50 m / FC 301 (A1): 25 m / FC 302: 150 m
Moottorikaapelin suurin pituus, suojaamaton	FC 301: 75 m / FC 301 (A1): 50 m / FC 302: 300 m
Ohjaukkaapelin suurin poikkileikkaus, taipuisa/jäykkä johdin ilman kaapelin päätyholkkeja	1,5 mm ² /16 AWG
Ohjaukkaapelin suurin poikkileikkaus, taipuisa johdin kaapelin päätyholkeilla	1 mm ² /18 AWG
Ohjaukkaapelin suurin poikkileikkaus, taipuisa johdin kaapelin päätyholkeilla kauluksineen	0,5 mm ² /20 AWG
Ohjaukkaapelin pienin poikkileikkaus	0,25 mm ² / 24 AWG

* Syöttökaapelit, katso Suunnitteluoppaan jakson "Sähkö tiedot" taulukot

Katso lisätietoja jaksosta *Sähkö tiedot* VLT AutomationDrive:n Suunnitteluoppaassa MG.33.BX.YY.

Ohjauksen toiminta:

Pyyhkäisyväli FC 301: 5 ms / FC 302: 1 ms

Ohjausominaisuudet:

Lähtötaajuuden resoluutio alueella 0 - 1000 Hz +/- 0,003 Hz

Tarkan käynnistyksen/pysäytyksen toistotarkkuus (liittimet 18, 19) ≤ ± 0,1 msek

Järjestelmän vasteaika (liittimet 18, 19, 27, 29, 32, 33) ≤ 2 ms

Nopeus, ohjausalue (avoin piiri) 1:100 synkroninopeudesta

Nopeus, ohjausalue (suljettu piiri) 1:1000 synkroninopeudesta

Nopeus, tarkkuus (avoin piiri) 30-4000 1/min: virhe ±8 1/min

Nopeuden tarkkuus (suljettu piiri), riippuu takaisinkytkentälaitteen tarkkuudesta 0-6000 1/min: virhe ±0,15 1/min

Kaikki ohjausominaisuudet 4-napaisella epätahtimoottorilla

Ympäristö:

Kotelointi IP 20¹⁾/ tyyppi 1, IP 21²⁾/ tyyppi 1, IP 55/ tyyppi 12, IP 66

Tärinätesti 1,0 g

Suurin suhteellinen kosteus 5 % - 93 % (IEC 721-3-3; luokka 3K3 (kondensoitumaton) käytön aikana

Aggressiivinen ympäristö (IEC 60068-2-43) H₂S -testi luokka Kd

Ympäristön lämpötila³⁾ Enintään 50 °C (vuorokauden keskiarvo enintään 45 °C)

1) Vain kun ≤ 3,7 kW (200 - 240 V), ≤ 7,5 kW (400 - 480/ 500 V)

2) Kotelointisarjana kun ≤ 3,7 kW (200 - 240 V), ≤ 7,5 kW (400 - 480/ 500 V)

3) Redusointi ilman korkean lämpötilan vuoksi, katso Suunnitteluoppaan jakso *Erikoisolosuhteet*

Pienin ympäristön lämpötila, täysi toiminta 0 °C

Pienin ympäristön lämpötila, rajoitettu teho - 10 °C

Lämpötila varastoinnin/kuljetuksen aikana -25 - +65/70 °C

Enimmäiskorkeus merenpinnan yläpuolella ilman redusointia 1000 m

Redusointi suuren korkeuden vuoksi, katso Suunnitteluoppaan jakso Erikoisolosuhteet

Käytetyt EMC-standardit, emissio EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011

EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,

Käytetyt EMC-standardit, sieto EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Katso AF-650 GP Suunnitteluoppaan luku Erikoisolosuhteet.

Suojaus ja ominaisuudet:

- Elektroninen moottorin lämpösuojaus ylikuormitusta vastaan.
- Jäähdytysrivan lämpötilan valvonta varmistaa, että taajuusmuuttaja laukeaa, jos lämpötila nousee ennalta määritetylle tasolle. Ylikuormituslämpötilaa ei voi nollata, ennen kuin jäähdytysrivan lämpötila on alle seuraavien sivujen taulukoissa määritettyjen arvojen (ohje - nämä lämpötilat voivat vaihdella tehon, runkokokojen, koteloinnin jne. mukaan).
- Taajuusmuuttaja on suojattu moottorin liittimien U, V, W oikosulkua vastaan.
- Jos verkkovirrasta puuttuu syöttövaihe, taajuusmuuttaja laukaisee tai antaa varoituksen (riippuen kuormituksesta).
- Välipiirin jännitteen valvonta varmistaa, että taajuusmuuttaja laukaisee, jos välipiirin jännite on liian suuri tai liian pieni.
- Taajuusmuuttaja tekee jatkuvasti tarkistuksia kriittisten sisälämpötilojen, kuormitusvirran, välipiirin korkean jännitteen ja alhaisten moottorin nopeuksien varalta. Reaktiona kriittiseen arvoon taajuusmuuttaja voi säätää kytkentätaajuutta ja/tai muuttaa kytkentätapaa varmistaakseen taajuusmuuttajan suorituskyvyn.

6 Vianmääritys

6.1.1 Varoitukset/Hälytysviestit

Varoituksesta tai hälytyksestä ilmoittaa sitä vastaava LED-merkkivalo taajuusmuuttajan etuosassa sekä näytölle tuleva koodi.

Varoitus pysyy aktiivisena, kunnes sen syy on poistettu. Tietyissä olosuhteissa moottorin toiminta voi edelleen jatkua. Varoitusviestit voivat olla kriittisiä, mutta eivät välttämättä.

Hälytystilanteessa taajuusmuuttaja on jo katkaissut laitteen toiminnan. Hälytykset on kuitattava, jotta laitetta voitaisiin edelleen käyttää, kun hälytysten syy on korjattu.

Tämä voidaan tehdä kolmella eri tavalla:

1. Käyttämällä LCP:n ohjauspaneelin [RESET]-painiketta.
2. Digitaalisen tuloliitännän kautta "Reset"-toiminnolla
3. Sarjaliikenteen/optiona saatavan kenttäväylän kautta.



Huom

LCP:n [RESET]-näppäimellä tehdyn manuaalisen nollauksen jälkeen moottori on käynnistettävä uudelleen [AUTO ON] -näppäimellä.

Jos hälytystä ei voi kuitata, syynä voi olla, että sen syytä ei ole korjattu tai hälytys on laukaistu ja lukittu (katso myös seuraavan sivun taulukkoa).

Laukaistavat ja lukittavat hälytykset tuovat lisäsuojaa, mikä tarkoittaa, että verkkovirta on kytkettävä pois päältä, ennen kuin hälytys voidaan kuitata. Kun taajuusmuuttaja on kytketty jälleen päälle, sen toimintaa ei ole enää estetty, ja se voidaan kuitata edellä kuvatulla tavalla, kun syy on korjattu.

Hälytykset, joita ei ole laukaistu ja lukittu, voidaan kuitata myös automaattisella kuittaustoiminnolla parametrissa par. 14-20 *Reset Mode* (varoitus: automaattinen uudelleenkäynnistyminen on mahdollista!)

Jos varoitus ja hälytys merkitään seuraavan sivun taulukon koodin vastaisesti, tämä tarkoittaa, että joko varoitus annetaan ennen hälytystä tai on mahdollista määrittää, onko kyseessä varoitus vai hälytys, joka tulee näytölle tietyn vian yhteydessä.

Ohjelmoinnin voi tehdä esimerkiksi parametrissa par.1-90 *Motor Thermal Protection*. Hälytyksen tai laukaisun jälkeen moottori rullaa vapaasti ja hälytys ja varoitus vilkkuvat. Kun ongelma on korjattu, vain hälytys vilkkuu edelleen, kunnes taajuusmuuttaja käynnistetään uudelleen.

Nro	Kuvaus	Varoitus	Hälytys/laukaisu	Hälytys / laukaisun lukitus	Parametri Ohjearvo
1	10 voltia pieni	X			
2	Elävä nolla -vika	(X)	(X)		par. 6-01 <i>Live Zero Timeout Function</i>
3	Ei moottoria	(X)			par. 1-80 <i>Function at Stop</i>
4	Ei syöttövaihetta	(X)	(X)	(X)	par. 14-12 <i>Function at Mains Imbalance</i>
5	Tasavirtavälipiirin jännite suuri	X			
6	Tasavirtavälipiirin jännite pieni	X			
7	Tasavirtaylijännite	X	X		
8	Tasavirta-alijännite	X	X		
9	Vaihtosuuntaaja ylikuormittunut	X	X		
10	Moottorin ETR yliämpötila	(X)	(X)		par.1-90 <i>Motor Thermal Protection</i>
11	Moottorin termistorin yliämpötila	(X)	(X)		par.1-90 <i>Motor Thermal Protection</i>
12	Momenttiraja	X	X		
13	Ylivirta	X	X	X	
14	Maavika	X	X	X	
15	Laiteristiriita		X	X	
16	Oikosulku		X	X	
17	Ohjauksanan aikakatkaisu	(X)	(X)		par. 8-04 <i>Control Word Timeout Function</i>
22	Nostimen mek. Jarrut				
23	Sisäinen puhallinvika	X			
24	Ulkoinen puhallinvika	X			par. 14-53 <i>Fan Monitor</i>
25	Jarruvastuksen oikosulku	X			
26	Jarruvastuksen tehoraja	(X)	(X)		par.2-13 <i>Brake Power Monitoring</i>
27	Jarruhakkurin oikosulku	X	X		
28	Jarrutarkistus	(X)	(X)		par.2-15 <i>Brake Check</i>
29	Jäähdytysriivan lämpöt.	X	X	X	
30	Moottorin vaihe U puuttuu	(X)	(X)	(X)	par. 4-58 <i>Missing Motor Phase Function</i>
31	Moottorin vaihe V puuttuu	(X)	(X)	(X)	par. 4-58 <i>Missing Motor Phase Function</i>
32	Moottorin vaihe W puuttuu	(X)	(X)	(X)	par. 4-58 <i>Missing Motor Phase Function</i>
33	Liian suuri jännitepiikki		X	X	
34	Kenttäväylän tietoliikennevika	X	X		
36	Verkkovika	X	X		
38	Sisäinen vika		X	X	
39	Jäähdytysriivan anturi		X	X	
40	Digitaalilähdön liittimen 27 ylikuormitus	(X)			par.5-00 <i>Digital I/O Mode</i> , par.5-01 <i>Terminal 27 Mode</i>
41	Digitaalilähdön liittimen 29 ylikuormitus	(X)			par.5-00 <i>Digital I/O Mode</i> , par.5-02 <i>Terminal 29 Mode</i>
42	Digitaalilähdön ylikuormitus liittimessä X30/6	(X)			par. 5-32 <i>Term X30/6 Digi Out (MCB 101)</i>
42	Digitaalilähdön ylikuormitus liittimessä X30/7	(X)			par. 5-33 <i>Term X30/7 Digi Out (MCB 101)</i>
46	Tehokortti tulo		X	X	
47	24 V syöttö pieni	X	X	X	
48	1,8 V syöttö pieni		X	X	
49	Nopeusraja	X			
50	AMA:n kalibrointi epäonnistui		X		
51	AMA tarkista U_{nom} ja I_{nom}		X		
52	AMA pieni I_{nom}		X		
53	AMA moottori liian suuri		X		

Taulukko 6.1: Hälytys-/varoituskoodilista

Nro	Kuvaus	Varoitus	Hälytys/laukaisu	Hälytys / laukaisun lukitus	Parametri ohjearvo
54	AMA moottori liian pieni		X		
55	AMA parametri vaihtelualueen ulkopuolella		X		
56	AMA käyttäjäkeskeytys		X		
57	AMA aikakatkaisu		X		
58	AMA sisäinen vika	X	X		
59	Virtaraja	X			
61	Seurantavirhe	(X)	(X)		par. 4-30 <i>Motor Feedback Loss Function</i>
62	Lähtötaajuus ylärajalla	X			
63	Mekaaninen jarru alhainen		(X)		par.2-20 <i>Release Brake Current</i>
64	Jänniteraja	X			
65	Ohjaukskortin yllämpötila	X	X	X	
66	Jäähdytysyksikön lämpötila alhainen	X			
67	Option kokoonpano on muuttunut		X		
68	Turvallinen pysäytys	(X)	(X) ¹⁾		par. 5-19 <i>Terminal 37 Safe Stop</i>
69	Tehokortin lämpötila		X	X	
70	Laiton FC:n kokoonpano			X	
71	PTC 1 Turvallinen pysäytys	X	X ¹⁾		par. 5-19 <i>Terminal 37 Safe Stop</i>
72	Vaarallinen vika			X ¹⁾	par. 5-19 <i>Terminal 37 Safe Stop</i>
73	Turvallisen pysäytyksen automaattinen uudelleenkäynnistys				
77	Virransäästötila	X			par. 14-59 <i>Actual Number of Inverter Units</i>
79	PS-konf. ei sop.		X	X	
80	Taajuusmuuttajan oletusasetukset palautettu		X		
81	CSIV viallinen				
82	CSIV-parametriverihe				
85	Profibus/Profisafe-virhe				
90	Ei pulssiant.	(X)	(X)		par. 17-61 <i>Feedback Signal Monitoring S202</i>
91	Analogisessa tulossa 54 väärät asetukset			X	
100-199	Katso MCO 305:n käyttöopas				
243	Jarrun IGBT	X	X		
244	Jäähdytysrivan lämpöt.	X	X	X	
245	Jäähdytysrivan anturi		X	X	
246	Tehokortti tulo		X	X	
247	Tehokortti yllämp.		X	X	
248	PS-konf. ei sop.		X	X	
250	Uusi varaosa			X	par. 14-23 <i>Typecode Setting</i>
251	Uusi tyyppikoodi		X	X	

Taulukko 6.2: Hälytys-/varoituskoodiista

(x) Riippuu parametrystä

 1) Automaattikuittausta ei voi tehdä par. 14-20 *Reset Mode*

Laukaisu on toiminto, joka suoritetaan hälytyksen jälkeen. Laukaisu asettaa moottorin rullaamaan, ja se voidaan kuitata painamalla kuittauspainiketta. Kuittaus voidaan suorittaa myös digitaalisen tulon avulla (par. 5-1* [1]). Hälytyksen alunperin aiheuttanut tapahtuma ei voi vahingoittaa taajuusmuuttajaa tai aiheuttaa vaaratilannetta. Laukaisun lukitus on toimi, joka seuraa sellaisen hälytyksen jälkeen, joka voi aiheuttaa vaurioita taajuusmuuttajaan tai siihen liitettyihin osiin. Laukaisun lukitus voidaan kuitata vain tehojakson avulla.

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

Vikakoodi Laajennettu tilasana							
Bitti	Hexsa	Kuvaus	Vikakoodi	Vikakoodi 2	Varoitussana	Varoitus-sana 2	Laajennettu tilasana
0	00000001	1	Jarrutarkistus	Luku/kirjoitus	Jarrutarkistus		Ramppaus
1	00000002	2	Tehokortin lämpötila	ServiceTrip, (varattu)	Tehokortin lämpötila		AMA käynnissä
2	00000004	4	Maavika	ServiceTrip, tyyppikoodi/varaosaa	Maavika		Käynnistys myötä-/vastapäivään
3	00000008	8	Ohjauk. lämpöt	ServiceTrip, (varattu)	Ohjauk. lämpöt		Hidastus
4	00000010	16	Ohjaus sana TO	ServiceTrip, (varattu)	Ohjaus sana TO		Kiinniajo
5	00000020	32	Ylivirta		Ylivirta		Korkea takaisinkytk
6	00000040	64	Momenttiraja		Momenttiraja		Matala takaisinkytk
7	00000080	128	Moottori term. yllämp		Moottori term. yllämp		Suuri lähtövirta
8	00000100	256	Moottorin ETR yli		Moottorin ETR yli		Pieni lähtövirta
9	00000200	512	Vaihtosuunt. ylikuorm.		Vaihtosuunt. ylikuorm.		Suuri lähtötaajuus
10	00000400	1024	DC-alijännite		DC-alijännite		Pieni lähtötaajuus
11	00000800	2048	Tasavirtaylijännite		Tasavirtaylijännite		Jarrun tarkistus OK
12	00001000	4096	Oikosulku		DC-jännite pieni		Jarrutus enintään
13	00002000	8192	Liian suuri jännite-piikki		DC-jännite suuri		Jarrutus
14	00004000	16384	Syöttövaihe puuttuu		Syöttövaihe puuttuu		Ei nopeusalueella
15	00008000	32768	AMA Ei OK		Ei moottoria		OVC aktiiv
16	00010000	65536	Elävä nolla -vika:		Elävä nolla -vika:		AC-jarru
17	00020000	131072	Sisäinen vika	KTY-virhe	10 V alhainen	KTY-var.	Salasanan aikalukitus
18	00040000	262144	Jarrujen ylikuorm	Puhallinvirhe	Jarrujen ylikuorm	Puh.var.	Salanasuojaus
19	00080000	524288	U-vaihehäviö	ECB-virhe	Jarruvastus	ECB-var.	
20	00100000	1048576	V-vaihehäviö		Jarrun IGBT		
21	00200000	2097152	W-vaihehäviö		Nopeusraja		
22	00400000	4194304	Kenttäväylän vika		Kenttäväylän vika		Käyttämätön
23	00800000	8388608	24 V syöttö pieni		24 V syöttö pieni		Käyttämätön
24	01000000	16777216	Verkkovika		Verkkovika		Käyttämätön
25	02000000	33554432	1,8 V syöttö pieni		Virtaraja		Käyttämätön
26	04000000	67108864	Jarruvastus		Alhainen lämp		Käyttämätön
27	08000000	134217728	Jarrun IGBT		Jänniteraja		Käyttämätön
28	10000000	268435456	Option vaihto		Ei pulssiant.		Käyttämätön
29	20000000	536870912	Taajuusmuuttaja alustettu		Lähdön taaj. raj.		Käyttämätön
30	40000000	1073741824	Turvallinen pysäytys (A68)	PTC 1 Turvallinen pysäytys (A71)	Turvallinen pysäytys (W68)	PTC 1 Turvallinen pysäytys (W71)	Käyttämätön
31	80000000	2147483648	Mek. jarru alhainen	Vaarallinen vika (A72)	Laajennettu tilasana		Käyttämätön

Taulukko 6.3: Vikakoodin, varoitussanan ja laajennetun tilasanan kuvaus

Vikakoodit, varoitussanat ja laajennetut tilasanat voidaan lukea sarjaliikenneväylän tai optiona saatavan kenttäväylän kautta. Katso myöspar. 16-94 *Ext. Status Word*.

VAROITUS 1, 10 voltia pieni:

Ohjaukorkin liittimen 50 10 V:n jännite on alle 10 V.
Poista jonkin verran kuormitusta liittimestä 50, kun 10 V:n syöttö on ylikuormittunut. Maks. 15 mA tai minimi 590 Ω.

VAROITUS/HÄLYTYS 2, Elävä nolla -vika:

Signaali liittimessä 53 tai 54 on alle 50 % par. par. 6-10 *Terminal 53 Low Voltage*, par. 6-12 *Terminal 53 Low Current*, par. 6-20 *Terminal 54 Low Voltage* tai par. 6-22 *Terminal 54 Low Current* määritetystä arvosta, tässä järjestyksessä.

VAROITUS/HÄLYTYS 3, Ei moottoria:

Moottoria ei ole yhdistetty taajuusmuuttajan lähtöön.

VAROITUS/HÄLYTYS 4, Ei syöttöv.:

Syöttöpuolelta puuttuu vaihe, tai verkkojännitteen epätasapaino on liian suuri.

Tämä viesti ilmestyy myös, jos taajuusmuuttajan syöttöpuolen tasasuuntaaja on viallinen.

Tarkista taajuusmuuttajan syöttöjännite ja syöttövirta.

VAROITUS 5, DC-välipiirin jännite korkea:

Välipiirin jännite (DC) on suurempi kuin ohjausjärjestelmän ylijänniteraja. Taajuusmuuttaja on edelleen käytössä.

VAROITUS 6, DC-välipiirin jännite pieni

Välipiirin jännite (DC) on valvontajärjestelmän alijänniterajan alapuolella. Taajuusmuuttaja on edelleen käytössä.

VAROITUS/HÄLYTYS 7, DC-ylijännite:

Jos välipiirin jännite ylittää rajan, taajuusmuuttaja laukeaa tietyn ajan jälkeen.

Mahdolliset korjaukset:

Kytke jarrutusvastus

Pidennä ramppiaikaa

Aktivoi toiminnot parametrissa par.2-10 *Brake Function*

Suurena par. 14-26 *Trip Delay at Inverter Fault*

Hälytys-/varoitusrajat:			
	3 x 200 - 240 V	3 x 380 - 500 V	3 x 525 - 600 V
	[VDC]	[VDC]	[VDC]
Alijännite	185	373	532
Varoitus alhaisesta jännitteestä	205	410	585
Jännitevaroitus (ilman jarrua - jarrun kanssa)	390/405	810/840	943/965
Ylijännite	410	855	975

Annetut jännitteet ovat taajuusmuuttajan välipiirin jännitteitä, toleranssi ± 5 %. Vastaava verkkojännite on välipiirin jännite jaettuna arvolla 1,35.

VAROITUS/HÄLYTYYS 8, DC-alijännite:

Jos välipiirin jännite (DC) laskee "alhaisesta jännitteestä kertovan jännitteen" rajan alapuolelle (katso yllä olevaa taulukkoa), taajuusmuuttaja tarkistaa, onko 24 V:n jännitteensyöttö kytketty.

Jos 24 V syöttöä ei ole, taajuusmuuttaja laukeaa laitteen mukaan määrytyvän ajan jälkeen.

Tarkista, että verkkojännite sopii taajuusmuuttajalle, katso *Yleiset spesifikaatiot*.

VAROITUS/HÄLYTYYS 9. Vaihtosuuntaajan ylikuormitus:

Taajuusmuuttaja katkaisee virran pian ylikuormituksen johdosta (liian suuri virta liian pitkään). Vaihtosuuntaajan elektronisen lämpösuojan laskuri antaa varoituksen, kun se on saavuttanut arvon 98 %, ja se laukaisee ja antaa hälytyksen arvon ollessa 100 %. Taajuusmuuttajaa ei voi palauttaa ennen kuin laskurin arvo on alle 90 %.

Vikana on, että taajuusmuuttaja on ylikuormitettuna yli 100 % liian pitkään.

VAROITUS/HÄLYTYYS 10, Moottorin ETR yllämpötila:

Moottorin elektroninen lämpösuoja (ETR) ilmoittaa, että moottori on ylikuumentunut. Voit valita, antaako taajuusmuuttaja varoituksen vai hälytyksen, kun laskuri saavuttaa arvon 100 % parametrissa par.1-90 *Motor Thermal Protection*. Vika aiheutuu siitä, että moottorin ylikuormitus on ollut yli 100 % liian pitkään. Varmista, että moottorin par. par. 1-24 *Motor Current* on määritetty oikein.

VAROITUS/HÄLYTYYS 11. Moottorin termistorin yllämpö:

Termistori tai termistorin liitin on irrotettu. Voit valita, antaako taajuusmuuttaja varoituksen vai hälytyksen, kun laskuri saavuttaa arvon 100 % parametrissa par.1-90 *Motor Thermal Protection*. Tarkista, että termistori on kytketty oikein liittimien 53 tai 54 (analoginen jännitetulo) ja liittimen 50 (+10 V:n syöttö) väliin tai liittimen 18 tai 19 (vain PNP:n digitaalinen syöttö) ja liittimen 50 väliin. Tarkista KTY-anturia käytettäessä liittimen 54 ja 55 välinen oikea liitäntä.

VAROITUS/HÄLYTYYS 12, Momenttiraja:

Momentti on suurempi kuin arvo par. par. 4-16 *Torque Limit Motor Mode* (moottorin käytössä), tai momentti on suurempi kuin arvo par. par. 4-17 *Torque Limit Generator Mode* (regeneratiivisessa käytössä).

VAROITUS/HÄLYTYYS 13, Ylivirta:

Vaihtosuuntaajan hetkellisen maksimivirran raja-arvo (noin 200 % nimellislähtövirrasta) on ylittynyt. Varoituksen kesto on noin 8 - 12 sekuntia, jonka jälkeen taajuusmuuttaja laukaisee ja antaa hälytyksen. Kytke taajuusmuuttaja irti ja tarkista, pyöriikö moottorin akseli ja sopiiko moottori kokonsa puolesta taajuusmuuttajan ohjattavaksi.

Jos laajennettu mekaaninen jarruohjaus on valittuna, laukaisu voidaan kuitata ulkoisesti.

HÄLYTYYS 14, Maavika:

Lähteistä vaiheista on vuotovirtaa maahan joko taajuusmuuttajan ja moottorin välisissä kaapeleissa tai moottorin sisällä.

Kytke taajuusmuuttaja irti ja korjaa maadoitusvika.

HÄLYTYYS 15, Puutteellinen laitteisto:

Nykyinen ohjauskortti ei pysty käsittelemään asennettua lisävarustetta (laitteisto tai ohjelmisto).

HÄLYTYYS 16, Oikosulku

Moottorin liittimissä tai moottorin sisällä on oikosulku.

Sammuta taajuusmuuttaja ja korjaa oikosulku.

VAROITUS/HÄLYTYYS 17, Ohjauksen aikakatkaistu:

Tietoliikenneyhteys taajuusmuuttajaan ei toimi.

Varoitus on aktiivinen vain, kun par. par. 8-04 *Control Word Timeout Function* asetuksena EI ole OFF.

Jos par. par. 8-04 *Control Word Timeout Function* asetuksena on *Pysäytys* ja *laukaisu*, järjestelmä antaa varoituksen ja taajuusmuuttaja hidastaa vauhtia laukaisuun asti, jolloin se antaa hälytyksen. Kohdan par. 8-03 *Control Word Timeout Time* arvoa voisi mahdollisesti suurentaa.

VAROITUS 23, Sisäinen puhallinvika:

Puhallinvaroitustoiminto on ylimääräinen suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitus voidaan poistaa käytöstä kohdassa par. 14-53 *Fan Monitor* (oletusarvona [0] Pois käytöstä).

VAROITUS 24, Ulkoinen puhallinvika:

Puhallinvaroitustoiminto on ylimääräinen suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitus voidaan poistaa käytöstä kohdassa par. 14-53 *Fan Monitor* (oletusarvona [0] Pois käytöstä).

VAROITUS 25, Jarruvastuksen oikosulku:

Jarrutusvastusta tarkkaillaan käytön aikana. Jos siihen tulee oikosulku, jarrutoiminto katkeaa ja ilmestyy varoitus. Taajuusmuuttaja voi toimia edelleen, mutta ilman jarrutoimintoa. Sammuta taajuusmuuttaja ja vaihda jarruvastus (katso par.2-15 *Brake Check*).

HÄLYTYYS/VAROITUS 26, Jarrutusvastuksen tehoraja:

Jarrutusvastukseen siirtyvä virta lasketaan prosenttimäärään, viimeisten 120 sekunnin keskiarvona jarrutusvastuksen resistanssiarvon (par. 2-11 *Brake Resistor (ohm)*) ja välipiirin jännitteen perusteella. Varoitus aktivoituu, kun jaettu jarruteho on yli 90%. Jos par. par.2-13 *Brake Power Monitoring* asetuksena on *Laukaisu* [2], taajuusmuuttaja katkaisee toiminnan ja antaa hälytyksen, kun jarrutusteho on yli 100 %.

HÄLYTYYS/VAROITUS 27, Jarruhakurivika:

Jarrutransistoria tarkkaillaan käytön aikana, ja jos siinä tapahtuu oikosulku, jarrutoiminto katkaistaan ja varoitus aktivoituu. Taajuusmuuttaja voi toimia edelleen, mutta koska jarrutransistori on oikosulussa, jarrutusvastukselle siirtyvä huomattava teho, vaikka se ei olisikaan käytössä. Sammuta taajuusmuuttaja ja poista jarrutusvastus.

Tämä hälytys/varoitus voi ilmaantua myös, jos jarruvastus ylikuumentuu. Liittimet 104 - 107 ovat käytettävissä myös jarruvastuksena. Klixon-tulot, katso jaksoa Jarruvastuksen lämpötilakytin.



Varoitus: On olemassa vaara, että jarrutusvastukseen siirtyvä huomattava teho, jos jarrutransistorissa on tapahtunut oikosulku.

HÄLYTYYS/VAROITUS 28, Jarrun tarkistus epäonnistui:

Jarrutusvastuksessa vikaa: jarrutusvastusta ei ole kytketty / se ei toimi.

HÄLYTYS 29, Taajuusmuuttajan yllämpötila:

Jos kotelointina on IP20 tai IP 21/Tyyppi 1, , jäähdysrivan katkaisulämpötila on 95 °C \pm 5 °C. Lämpötilavikaa ei voi kuitata, ennen kuin jäähdysrivan lämpötila on alle 70 °C \pm 5 °C.

Vikana voi olla:

- Ympäristön lämpötila on liian korkea
- Moottorikaapeli on liian pitkä

HÄLYTYS 30, Moottorivaihe U puuttuu:

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorivaihe U puuttuu. Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja tarkista moottorin vaihe U.

HÄLYTYS 31, Moottorivaihe V puuttuu:

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe V puuttuu. Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja tarkista moottorin vaihe V.

HÄLYTYS 32, Moottorin vaihe W puuttuu:

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe W puuttuu. Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja tarkista moottorin vaihe W.

HÄLYTYS 33, Kytkeytymisvika:

Lyhyellä ajalla on tapahtunut liian monta käynnistystä. Katso luvusta *Yleisiä spesifikaatioita*, kuinka paljon käynnistystä saa tehdä yhden minuutin aikana.

VAROITUS/HÄLYTYS 34, Kenttäväylän tietoliikennevika:

Kenttäväylä tietoliikenneoption kortissa ei toimi oikein. Tarkista moduuliin liittyvät parametrit ja varmista, että moduuli on asetettu oikein taajuusmuuttajan A-korttipaikkaan.

VAROITUS/HÄLYTYS 36, Verkkovika:

Tämä varoitus/hälytys on aktiivinen vain, jos jännitteensyöttö taajuusmuuttajalle on katkennut ja jos parametrin par. 14-10 *Mains Failure* asetuksena EI ole OFF. Mahdollinen korjaus: tarkista taajuusmuuttajan sulakkeet.

HÄLYTYS 38, Sisäinen virhe:

Tämän hälytyksen ilmaantuessa voi olla tarpeen ottaa yhteyttä Danfoss jälleenmyyjään. Tyypillisiä hälytyssanomia:

- 0 Sarjaportin alustaminen ei onnistu. Vakava laitevika
- 256 Tehokortin EEPROM-data on viallista tai liian vanhaa.
- 512 Ohjaukskortin EEPROM-data on viallista tai liian vanhaa
- 513 Tiedonsiirron aikakatkaistu EEPROM-dataa luettaessa
- 514 Tiedonsiirron aikakatkaistu EEPROM-dataa luettaessa
- 515 Sovelluspainotteinen ohjaus ei tunnista EEPROM-dataa.
- 516 EEPROM:iin kirjoittaminen ei onnistu, koska kirjoituskomentoa käsitellään.
- 517 Kirjoituskomennon aikakatkaistu
- 518 EEPROM-vika
- 519 Viivakooditiedot puuttuvat tai eivät kelpaa EEPROMissa 1024 - 1279. CAN-sanomaa ei voi lähettää. (1027 kertoo mahdollisesta laiteviasta)
- 1281 Digitaalisen signaaliprosessorin flash-aikakatkaistu
- 1282 Tehomikro-ohjelmistojen versiot eivät sovi yhteen.
- 1283 Tehokas EEPROM-dataversio ei sopiva
- 1284 Digitaalisen signaaliprosessorin ohjelmaversion lukeminen ei onnistu
- 1299 Optio-ohjelma paikassa A on liian vanha
- 1300 Optio-ohjelma paikassa B on liian vanha
- 1311 Optio-ohjelma paikassa C0 on liian vanha
- 1312 Optio-ohjelma paikassa C1 on liian vanha
- 1315 Paikan A optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu)
- 1316 Paikan B optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu)
- 1317 Paikan C0 optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu)
- 1318 Paikan C1 optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu)

- 1536 Sovelluspainotteisessa ohjauksessa on rekisteröity poikkeus. LCP:hen kirjoitetut virheidenpoistotiedot

1792	DSP-vahti on aktiivinen. Virheidenpoisto teho-osien tiedoista Moottoripainotteisten ohjaustietojen siirto ei tapahtunut oikein
2049	Tehotiedot käynnistetty uudelleen
2315	Teholaitteen ohjelmaversio puuttuu
2816	Pinon ylitys, ohjaukskorttimoduuli
2817	Vuorottimen hitaat tehtävät
2818	Nopeat tehtävät
2819	Parametrin merkkijono
2820	LCP:n pinon ylitys
2821	Sarjaportin ylitys
2822	USB-portin ylitys
3072-512	Parametrin arvo on rajojen ulkopuolella. Suorita alustus. Hälytyksen aiheuttava parametrin numero: Vähennä koodi luvusta 3072. Esim. virhekoodi 3238: 3238-3072 = 166 on rajojen ulkopuolella
5123	Optio paikassa A: Laite ei sovi yhteen ohjaukskortin laitteiston kanssa.
5124	Optio paikassa B: Laite ei sovi yhteen ohjaukskortin laitteiston kanssa.
5125	Optio paikassa C0: Laite ei sovi yhteen ohjaukskortin laitteiston kanssa.
5126	Optio paikassa C1: Laite ei sovi yhteen ohjaukskortin laitteiston kanssa.
5376-623	Muisti täynnä
1	

VAROITUS 40, Digitaalilähdon liittimen 27 ylikuormitus

Tarkista liittimeen 27 kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista par.5-00 *Digital I/O Mode* ja par.5-01 *Terminal 27 Mode*.

VAROITUS 41, Digitaalilähdon liittimen 29 ylikuormitus:

Tarkista liittimeen 29 kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista par.5-00 *Digital I/O Mode* ja par.5-02 *Terminal 29 Mode*.

VAROITUS 42, Digitaalilähdon ylikuormitus kohdassa X30/6:

Tarkista kohtaan X30/6 kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista par. 5-32 *Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

VAROITUS 42, Digitaalilähdon ylikuormitus kohdassa X30/7:

Tarkista kohtaan X30/7 kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista par. 5-33 *Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

VAROITUS 47, 24 V syöttö pieni:

Ulkoinen 24 V varatasvirtalähde voi olla ylikuormittunut. Muussa tapauksessa ota yhteyttä Danfoss-myyjäsi.

VAROITUS 48, 1,8 V syöttö pieni:

Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjäsi.

VAROITUS 49, Nopeusraja:

Nopeus ei ole määritellyllä alueella par. par. 4-11 *Motor Speed Low Limit [RPM]* ja par. 4-13 *Motor Speed High Limit [RPM]*.

HÄLYTYS 50, AMA kalibrointi epäonnistunut:

Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjäsi.

HÄLYTYS 51, AMA - tarkista Unom ja Inom:

Moottorijännitteen, moottorivirran ja moottorin tehon asetus on luultavasti väärä. Varmista, että kohdan .

HÄLYTYS 52, AMA alhainen Inom:

Moottorin virta on liian pieni. Tarkista asetukset.

HÄLYTYS 53, AMA - moottori liian suuri:

Moottori on liian suuri, jotta AMA onnistuisi.

HÄLYTYS 54, AMA moottori liian pieni:

Moottori on liian pieni, joten AMA ei onnistu.

HÄLYTYS 55, AMA - parametri vaihtelualueen ulkopuolella:

Moottorin parametrien arvot kohdassa ovat hyväksyttävän alueen ulkopuolella.

HÄLYTYS 56, AMA - käyttäjakeskeytys:

Käyttäjä keskeytti AMA:n.

HÄLYTYS 57, AMA - aikakatkaistu:

Yritä käynnistää AMA uudelleen muutamia kertoja, kunnes AMA suoritetaan. Huomaa, että toistuvat AMA:t saattavat kuumentaa moottoria siinä määrin, että staattorin resistanssi R_s ja R_r kasvavat. Yleensä tämä ei kuitenkaan ole kriittinen tekijä.

HÄLYTYS 58, AMA - sisäinen vika:

Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjääsi.

VAROITUS 59, Virtaraja:

Virta on suurempi kuin arvo par. par. 4-18 *Current Limit*.

VAROITUS 61, Seurantavirhe:

Virhe lasketun nopeuden ja takaisinkytkentälaitteen nopeusmittauksen välillä. Toiminnon Varoitus/hälytys/käytöstä poistaminen asetus määritetään parametrissa par. 4-30 *Motor Feedback Loss Function*. Hyväksyttävän virheen asetus parametrissa par. 4-31 *Motor Feedback Speed Error* ja virheen sallittu esiintymisaika parametrissa par. 4-32 *Motor Feedback Loss Timeout*. Käyttöönoton aikana toiminto voi olla käytössä.

VAROITUS 62, Lähtötaajuus ylärajalla:

Lähtötaajuus on suurempi kuin parametrissa asetettu arvo. par. 4-19 *Max Output Frequency*

HÄLYTYS 63, Mekaaninen jarru alhainen:

Todellinen moottorin virta ei ole ylittänyt "jarrun vapautus" -virtaa "Käynnistysviive"-aikaikkunassa.

VAROITUS 64, Jänniteraja:

Kuormituksen ja nopeuden yhdistelmä vaatii suuremman moottorin jännitteen kuin nykyinen DC-välipiirin jännite.

VAROITUS/HÄLYTYS/LAUKAISU 65, Ohjauskortin yllämpötila:

Ohjauskortin yllämpötila: Ohjauskortin katkaisulämpötila on 80 °C.

VAROITUS 66, Jäähdytysrivan lämpötila alhainen:

Jäähdytysrivan lämpötilaksi on mitattu 0° C. Tämä voi tarkoittaa, että lämpötila-anturi on viallinen ja tuulettimen nopeus noussut siten maksimiin, jos teho-osa tai ohjauskortti on hyvin kuuma.

HÄLYTYS 67, option kokoonpano on muuttunut:

Yksi tai useampi optio on joko lisätty tai poistettu edellisen virran katkaisun jälkeen.

HÄLYTYS 68, Turvallinen pysäytys:

Turvallinen pysäytys on aktivoitu. Palaa normaaliin toimintaan kohdistamalla 24 V tasavirta liittimeen T-37 ja lähetä sitten kuittaussignaali (väylän, digitaalisen I/O-liitännän kautta tai painamalla [RESET]-näppäintä).

VAROITUS 68, Turvallinen pysäytys:

Turvallinen pysäytys on aktivoitu. Normaali toiminta palautuu, kun turvallinen pysäytys poistetaan käytöstä. Varoitus: Automaattinen uudelleenkäynnistys!

HÄLYTYS 70, laitton FC:n kokoonpano:

Nykyinen ohjauskortin ja tehokortin yhdistelmä on laitton.

HÄLYTYS 71, PTC 1 Turvallinen pysäytys:

Turvallinen pysäytys on aktivoitu MCB 112 PTC -termistorikortilta (moottori liian kuuma). Normaali toiminta on jälleen mahdollista, kun MCB 112 tuo liittimeen 37 jälleen 24 V:n jännitteen (kun moottorin lämpötila saavuttaa hyväksyttävän tason) ja kun MCB 112:n digitaalitulo on poistettu käytöstä. Jos näin käy, lähetetään kuittaussignaali (väylän, digitaalisen I/O-liitännän kautta tai painamalla [RESET]-painiketta).

VAROITUS 71, PTC 1 Turvallinen pysäytys:

Turvallinen pysäytys on aktivoitu MCB 112 PTC -termistorikortilta (moottori liian kuuma). Normaali toiminta on jälleen mahdollista, kun MCB 112 tuo liittimeen 37 jälleen 24 V:n jännitteen (kun moottorin lämpötila saavuttaa hyväksyttävän tason) ja kun MCB 112:n digitaalitulo on poistettu käytöstä. Varoitus: Automaattinen uudelleenkäynnistys.

HÄLYTYS 72, Vaarallinen vika:

Turvallinen pysäytys ja laukaisu lukitus. Odottamattomia signaalitasoja turvallisen pysäytyksen ja MCB 112 PTC -termistorikortin digitaalitulon yhteydessä.

HÄLYTYS 80, taajuusmuuttajan oletusarvo palautettu:

Parametrin asetukset palautetaan normaaliasetuksiin manuaalisen (kolmen sormen) kuittaamisen jälkeen.

HÄLYTYS 90, Pulssianturi puuttuu:

Tarkista liitäntä pulssianturioption ja vaihda lopuksi MCB 102.

HÄLYTYS 91, Analogitulossa 54 väärät asetukset:

Katkaisin S202 on käännettävä OFF-asentoon (jännitteensyöttö), kun analogiseen tuloliittimeen 54 on kytketty KTY-anturi.

HÄLYTYS 250, Uusi varaosa:

Tehoa tai kytkentätilan tehonsyöttöä on muutettu. Taajuusmuuttajan tyyppikoodi on palautettava EEPROMiin. Valitse oikea tyyppikoodi parametrissa par. 14-23 *Typecode Setting* laitteen tarran mukaan. Muista valita lopuksi "Tallenna EEPROM-muistiin".

HÄLYTYS 251, uusi tyyppikoodi:

Taajuusmuuttajalla on uusi tyyppikoodi.

Hakemisto

1

101	38
102	37

A

Activate Brake Delay 2-23	50
[Activate Brake Speed Hz] 2-22	50
[Activate Brake Speed Rpm] 2-21	50
Akselitehotasoa.	3
Ama	33
Analogialähtö	93
Analogiatulot	92
Asennuksen Rinnakkain	14
Asennus Paneelin Läpi	15
Automaattinen Moottorin Sovitus (ama)	33
Automaattinen Moottorin Sovitus (ama) 1-29	42

B

Brake Check 2-15	49
Brake Function 2-10	47
Brake Power Limit (kw) 2-12	48
Brake Power Monitoring 2-13	48
Brake Release Time 2-25	51
Brake Resistor (ohm) 2-11	48

D

Dc Varmistus	3
Dc-välipiirin	100
Devicenet	3
Digitaalilähtö	93
Digitaalitulot:	91
Digital I/o Mode 5-00	53

E

Ei UI-vaatimusten Mukaisuutta	23
Elektroninen Lämpörele	47
Erotuslevy	20
Etr	101

F

Function Relay 5-40	59
---------------------	----

G

Gain Boost Factor 2-28	51
Graafinen Näyttö	37

H

Hälytysviestit	97
Hävittämisohje	5
Hyväksynnät	4

I

Ip21/tyypin 1	3
---------------	---

J

Jäähdytyksen	45
Jäähdytysolosuhteiden	14
Jännitetaso	91

Jännitteen Ohjearvo Potentiometrin Väilyksellä	29
Jarruohjaus	101
[Jog Speed Hz] 3-11	52

K

Kaapelien Pituudet Ja Poikkipinta-alat - Jatkoa	95
Käynnistys/pysäytys	28
Kielipaketti 2	40
Kielipakettia 1	40
Kielipakettia 3	40
Kielipakettia 4	40
Kiinniajo	56
Korjaustyön	8
Kty-anturia	101
KytKentä Verkkovirtaan	17
Kytkimet S201, S202 Ja S801	32

L

Lähtöteho (u, V, W)	91
Language 0-01	40
Lcp Copy 0-50	44
Led	37, 38
Lyhenteet	5

M

Maximum Reference 3-03	43
Mct 10:n	3
Mekaaninen Asennus	14
Mekaanisen Jarrun Ohjaus	35
Mekaaniset Mitat	11
Minimum Reference 3-02	43
Momentin Ominaiskäyrä	91
Mootoreiden Rinnankytkentä	35
Moottorin KytKentä	20
Moottorin Lämpösuojaus	95
Moottorin Lämpösuojaus	35
Moottorin Suojausta	45
Moottorin Teho	91
Moottorin Tyypikilpi	33
Motor Current 1-24	41
Motor Frequency 1-23	41
Motor Nominal Speed 1-25	41
[Motor Power Kw] 1-20	41
Motor Speed Unit 0-02	44
Motor Thermal Protection 1-90	45
Motor Voltage 1-22	41

N

Nopeus Ylös/alas	29
Numeerinen Näyttö	38

O

Ohjauskaapelien	31
Ohjauskaapelien Pituudet Ja Poikkileikkaukset	94
Ohjauskaapelit	30
Ohjauskortin Toiminta	95
Ohjauskortti, +10 V Dc -lähtö	93
Ohjauskortti, 24 V Dc-lähtö	93
Ohjauskortti, Rs 485 -sarjaliikenne	93
Ohjauskortti, Usb-sarjaliitäntä	94
Ohjausliitinten Käyttö	26
Ohjausliittimet	27
Ohjausominaisuudet	95
Oletusasetukset	63

Operation Mode 14-22	61
Overload Mode 1-04	44
P	
Pääreaktanssille	42
Paikallisojhauspaneelilla	38
Potentiometrin Ohjearvo	29
Preset Reference 3-10	51
Profibus	3
Pulssi-/pulsianturitulos	93
Pulssikäynnistys/-pysäytys	28
R	
Ramp 1 Ramp Down Time 3-42	43
Ramp 1 Ramp Up Time 3-41	43
Reference Resource 1 3-15	52
Reference Resource 2 3-16	52
Reference Resource 3 3-17	53
Release Brake Current 2-20	50
Relelähdoille	57
Relelähdot	94
Rfi Filter 14-50	62
S	
Sähköasennus	27, 30
Sähköliittimet	30
Sarjaliikenne	93
Siniaaltosuodatin	23
Software Version 15-43	62
Staattorin Vuotoreaktanssille	42
Stop Delay 2-24	50
Sulakkeet	23
Suojattu	31
Suojaus	23
Suojaus Ja Ominaisuudet	95
Symbolit	4
T	
Tahaton Käynnistys	8
Tarkistuslista	11
Terminal 27 Mode 5-01	53
Terminal 29 Mode 5-02	53
Termistori	45
Thermistor Source 1-93	47
Tietoliikenneoption	102
Tilasanomat	37
Torque Characteristics 1-03	44
Torque Ramp Time 2-27	51
Torque Ref 2-26	51
Turvallinen Pysäytys	9
Tyypikilven Tiedot	33
Tyypikilvestä	33
V	
Välipiirin	100
Varoitukset	97
Varotoimenpiteet	7
Verkköjännite (L1, L2, L3)	91
Vikavirtarele	8
Vuotovirta	8
Y	
Yleinen Varoitus	8
Ylimääräisille Kaapeleille Tehtyjen Taltausten Poistaminen	16

