

Instrucțiuni de operare VLT[®] Midi Drive FC 280



Conținut

1 Introducere	3
1.1 Scopul acestui manual	3
1.2 Resurse suplimentare	3
1.3 Versiunea documentului și a programului software	3
1.4 Prezentarea generală a produsului	3
1.5 Aprobări și certificări	4
1.6 Dezafectare	4
2 Siguranța	5
2.1 Simboluri referitoare la siguranță	5
2.2 Personalul calificat	5
2.3 Măsurile de precauție legate de siguranță	5
3 Instalarea mecanică	7
3.1 Despachetarea	7
3.2 Mediul în care se face instalarea	7
3.3 Montare	7
4 Instalația electrică	10
4.1 Instrucțiuni de siguranță	10
4.2 Instalarea în conformitate cu EMC	10
4.3 Împământare	10
4.4 Schema de cablare	12
4.5 Accesul	14
4.6 Conectarea motorului	14
4.7 Conectarea la rețeaua de c.a.	15
4.8 Cablurile de control	15
4.9 Tabela de control pentru instalare	19
5 Punerea în funcțiune	21
5.1 Instrucțiuni de siguranță	21
5.2 Alimentarea	21
5.3 Funcționarea panoului de comandă local	21
5.4 Programarea de bază	30
5.5 Verificarea sensului de rotație a motorului	32
5.6 Verificarea sensului de rotație a encoderului	33
5.7 Testul comenzilor locale	33
5.8 Pornirea sistemului	33
5.9 Punerea în funcțiune a funcției STO	33
6 Safe Torque Off (STO)	34

6.1 Măsurile de precauție legate de siguranță pentru funcția STO	35
6.2 Instalarea funcției Safe Torque Off	35
6.3 Punerea în funcțiune a funcției STO	36
6.4 Întreținere și service pentru funcția STO	37
6.5 Date tehnice despre STO	39
7 Exemple de aplicații	40
8 Întreținerea, diagnosticarea și depanarea	44
8.1 Întreținere și service	44
8.2 Tipurile de avertismente și de alarme	44
8.3 Afișarea avertizărilor și alarmelor	45
8.4 Lista de avertismente și alarme	46
8.5 Depanarea	48
9 Specificații	51
9.1 Date electrice	51
9.2 Rețea de alimentare (trifazată)	53
9.3 Ieșirea motorului și date despre motor	53
9.4 Mediul ambiant	53
9.5 Specificații ale cablului	54
9.6 Intrări/ieșiri de comandă și date de comandă	54
9.7 Cupluri de strângere pentru racordare	57
9.8 Siguranțele și întrerupătoarele de circuit	57
9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni	58
10 Anexă	59
10.1 Simboluri, abrevieri și convenții	59
10.2 Structura meniului de parametri	59
Index	65

1 Introducere

1.1 Scopul acestui manual

Aceste instrucțiuni de operare oferă informațiile necesare pentru instalarea în siguranță și punerea în funcțiune a convertizorului de frecvență VLT® Midi Drive FC 280.

Instrucțiunile de operare sunt destinate utilizării de către personalul calificat.

Pentru a utiliza convertizorul de frecvență în siguranță și în mod profesional, citiți instrucțiunile de operare și urmați-le. Acordați atenție specială instrucțiunilor de siguranță și avertismentelor generale. Păstrați întotdeauna la îndemână aceste instrucțiuni de operare lângă convertizorul de frecvență.

VLT® este marcă comercială înregistrată.

1.2 Resurse suplimentare

Resurse disponibile pentru a înțelege funcțiile avansate și programarea convertizorului de frecvență:

- Ghid de proiectare pentru VLT® Midi Drive FC 280.
- Ghid de programare pentru VLT® Midi Drive FC 280.

Sunt disponibile publicații și manuale suplimentare de la Danfoss. Consultați vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/ pentru listări.

1.3 Versiunea documentului și a programului software

Acest manual este revizuit și actualizat în mod regulat. Toate sugestiile de îmbunătățire sunt binevenite. *Tabel 1.1* arată versiunea documentului și versiunea de program software corespunzătoare.

Ediție	Observații	Versiune de program software
MG07A1	Prima ediție a acestui manual	1.0

Tabel 1.1 Versiunea documentului și a programului software

1.4 Prezentarea generală a produsului

1.4.1 Scopul utilizării

Convertizorul de frecvență este un regulator electronic al motorului, destinat pentru:

- reglarea vitezei motorului ca răspuns la reacția sistemului sau la comenzile de la distanță de la regulatoarele externe. Un sistem cu variator de turație este alcătuit din convertizorul de frecvență, motorul și echipamentul acționat de motor.
- supravegherea stării sistemului și a motorului.

Convertizorul de frecvență poate fi utilizat și pentru protecția motorului. În funcție de configurare, convertizorul de frecvență poate fi utilizat în instalațiile autonome sau ca parte dintr-o aplicație sau instalație mai complexă. Convertizorul de frecvență poate fi utilizat în medii rezidențiale, industriale și comerciale în conformitate cu legile și standardele locale.

AVERTISMENT!

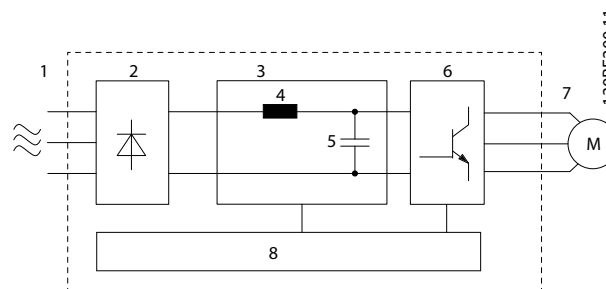
Într-un mediu rezidențial, acest produs poate cauza perturbații radio, caz în care sunt necesare măsuri suplimentare de atenuare.

Utilizare necorespunzătoare previzibilă

Nu utilizați convertizorul de frecvență în aplicații care nu respectă condițiile și mediile de funcționare specificate. Asigurați conformitatea cu condițiile specificate în *capitol 9 Specificații*.

1.4.2 Schema bloc a convertizorului de frecvență

Ilustrația 1.1 este o schemă bloc cu componentele interne ale convertizorului de frecvență. Pentru funcțiile acestora, consultați *Tabel 1.2*.



Ilustrația 1.1 Schema bloc a convertizorului de frecvență

Zonă	Componentă	Funcții
1	Alimentare de la rețea	<ul style="list-style-type: none"> Alimentarea convertizorului de frecvență de la rețeaua de c.a.
2	Redresor	<ul style="list-style-type: none"> Puntea redresorului transformă intrarea de c.a. în curent continuu pentru a alimenta inverterul.
3	Magistrală de c.c.	<ul style="list-style-type: none"> Circuitul intermediar al magistralei de c.c. tratează curentul continuu.
4	Bobină de șoc în c.c.	<ul style="list-style-type: none"> Filtrează curentul în circuitul intermediar de c.c. Oferă protecție tranzitorie pe linie. Reduce curentul eficace. Crește factorul de putere reflectat înapoi în rețea. Reduce armonicile pe intrarea de c.a.
5	Baterie de condensatoare	<ul style="list-style-type: none"> Stochează energia de c.c. Oferă protecție tranzitorie la căderi scurte de putere.
6	Inverter	<ul style="list-style-type: none"> Transformă curentul continuu într-o formă controlată de undă de c. a. cu modulație în lărgime a impulsurilor, pentru o ieșire variabilă controlată către motor.
7	Ieșire spre motor	<ul style="list-style-type: none"> Putere controlată la ieșirea trifazică spre motor.
8	Circuit de comandă	<ul style="list-style-type: none"> Puterea de intrare, procesarea internă, ieșirea și curentul de sarcină al motorului sunt monitorizate pentru a furniza o funcționare și un control eficiente. Comenzile de la interfața cu utilizatorul și comenzile externe sunt monitorizate și executate. Se pot furniza ieșirea și comanda pentru stare.

Tabel 1.2 Legendă la *Ilustrația 1.1*

1.4.3 Dimensiuni de carcasă și puteri nominale

Pentru dimensiunile de carcasă și puterile nominale ale convertizoarelor de frecvență, consultați *capitol 9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni*.

1.4.4 Safe Torque Off (STO)

Convertizorul de frecvență VLT® Midi Drive FC 280 acceptă funcția Safe Torque Off (STO). Consultați *capitol 9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni* pentru detalii cu privire la instalarea, punerea în funcțiune, întreținerea și datele tehnice ale funcției STO.

1.5 Aprobări și certificări

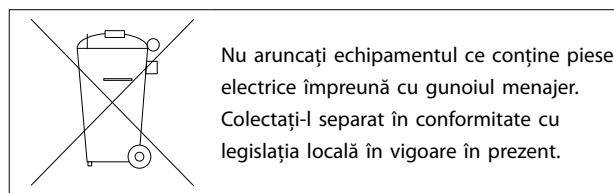


Pentru informații despre conformitatea cu Acordul european cu privire la transportul internațional al mărfurilor periculoase prin căile navigabile interioare (ADN), consultați *Instalarea în conformitate cu ADN din Ghidul de proiectare VLT® Midi Drive FC 280*.

Standardele aplicate și conformitatea pentru funcția STO
Utilizarea funcției STO la bornele 37 și 38 obligă utilizatorul să respecte toate recomandările de siguranță, inclusiv legile, reglementările și instrucțiunile relevante. Funcția integrată STO respectă următoarele standarde:

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

1.6 Dezafectare



2 Siguranța

2.1 Simboluri referitoare la siguranță

În acest document sunt utilizate următoarele simboluri:

▲AVERTISMENT

Indică o situație potențial periculoasă care poate duce la moarte sau la răniri grave.

▲ATENȚIONARE

Indică o situație potențial periculoasă care poate duce la răniri minore sau moderate. Poate fi utilizat, de asemenea, pentru a avertiza împotriva metodelor nesigure.

AVERTISMENT!

Indică informații importante, inclusiv situații ce pot duce la avariarea echipamentului sau a proprietății.

2.2 Personalul calificat

Pentru o funcționare fără probleme și sigură a convertizorului de frecvență, sunt necesare transportul, depozitarea, instalarea, operarea și întreținerea acestuia într-un mod corect și fiabil. Instalarea sau operarea acestui echipament sunt permise numai unui personal calificat.

Personalul calificat este reprezentat de oameni pregătiți, care sunt autorizați să instaleze, să pună în funcțiune și să întrețină echipamentul, sistemele și circuitele, în conformitate cu legile și reglementările în vigoare. De asemenea, personalul trebuie să aibă cunoștință despre instrucțiunile și măsurile de siguranță descrise în acest manual.

2.3 Măsuri de precauție legate de siguranță

▲AVERTISMENT

TENSIUNE RIDICATĂ

Convertizoarele de frecvență au tensiune ridicată când sunt conectate la rețeaua de alimentare în c.a., la sursa de alimentare în c.c sau la distribuția de sarcină. Dacă instalarea, pornirea și întreținerea nu sunt efectuate de personalul calificat, acest lucru poate duce la răniri grave sau la deces.

- Numai personalul calificat trebuie să efectueze instalarea, pornirea și întreținerea.

▲AVERTISMENT

PORNIRE ACCIDENTALĂ

Când convertizorul de frecvență este conectat la rețeaua de alimentare în c.a., la sursa de alimentare în c.c. sau prin distribuția sarcinii, motorul poate porni în orice moment. Pornirea accidentală în timpul programării, al lucrărilor de întreținere sau de reparație poate duce la deces, la răniri grave sau la deteriorarea proprietății. Pornirea motorului se poate face cu un comutator extern, o comandă prin magistrala de câmp, un semnal de referință de intrare de la LCP, prin intermediul operării la distanță utilizând Program MCT 10 Set-up Software sau după remediarea unei stări de defecțiune.

Pentru a împiedica pornirea accidentală a motorului:

- Deconectați convertizorul de frecvență de la rețeaua de alimentare.
- Apăsați pe [Off/Reset] (Oprire/Resetare) de pe LCP, înainte de programarea parametrilor.
- Faceți toate conexiunile și asamblați convertorul de frecvență, motorul și orice echipament antrenat, înainte de a conecta convertizorul de frecvență la rețeaua de alimentare în c.a., la sursa de alimentare în c.c. sau la distribuția de sarcină.

⚠️ AVERTISMENT**TIMP DE DESCĂRCARE**

Convertizorul de frecvență include condensatoare în circuitul de c.c., care pot rămâne încărcate chiar și atunci când convertizorul de frecvență nu este alimentat. Poate exista tensiune ridicată chiar și atunci când indicatoarele de avertizare cu LED-uri sunt stinse. Nerespectarea timpului de așteptare specificat după deconectare, înainte de a efectua lucrări de întreținere sau de reparație, poate avea ca rezultat decesul sau vătămări grave.

- Opriți motorul.
- Deconectați rețeaua de alimentare în c.a. și sursele de alimentare ale circuitului intermediar de la distanță, inclusiv bateriile de rezervă, conexiunile UPS și conexiunile circuitului intermediar către alte convertizoare de frecvență.
- Deconectați sau blocați motorul cu magneți permanenți.
- Așteptați să se descarce complet condensatoarele. Timpul minim de așteptare este specificat în *Tabel 2.1*.
- Înainte de a efectua orice lucrări de întreținere sau de reparație, utilizați un dispozitiv corespunzător de măsurare a tensiunii pentru a vă asigura că s-au descărcat complet condensatoarele.

Tensiune [V]	Gamă de putere [kW (CP)]	Timp minim de așteptare (minute)
200–240	0,37–3,7 (0,5–5)	4
380–480	0,37–7,5 (0,5–10)	4
	11–22 (15–30)	15

Tabel 2.1 Timp de descărcare

⚠️ AVERTISMENT**PERICOL DE CURENT DE DISPERSIE**

Curenții de dispersie depășesc 3,5 mA. Nerespectarea instrucțiunilor de legare la pământ în mod corespunzător a convertizorului de frecvență poate duce la deces sau la răni grave.

- Asigurați legarea corectă la pământ a echipamentului de către un electrician autorizat.

⚠️ AVERTISMENT**ECHIPAMENT PERICULOS**

Contactul cu arborii rotativi și cu echipamentul electric poate duce la moarte sau la răni grave.

- Asigurați-vă că numai personalul instruit și calificat efectuează instalarea, pornirea și întreținerea.
- Asigurați-vă că lucrările electrice respectă normele electrice naționale și locale.
- Respectați procedurile din acest manual.

⚠️ ATENȚIONARE**PERICOL DE DEFECȚIUNE INTERNĂ**

O defecțiune internă în convertizorul de frecvență poate duce la răni grave, când convertizorul de frecvență nu este închis corespunzător.

- Înainte de alimentare, asigurați-vă că toate capacele de siguranță sunt fixate și strânse bine.

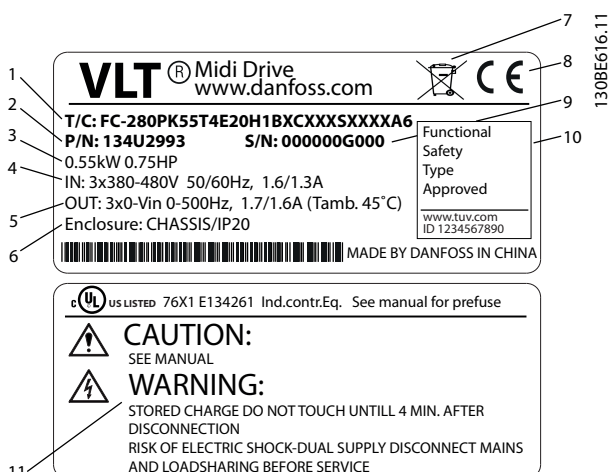
3 Instalarea mecanică

3.1 Despachetarea

3.1.1 Elementele furnizate

Elementele furnizate pot varia în funcție de configurația produsului.

- Asigurați-vă că elementele furnizate și informațiile de pe plăcuța nominală corespund confirmării comenzii.
- Verificați vizual ambalajul și convertizorul de frecvență, pentru a depista avariile provocate de o manevrare incorectă în timpul livrării. Depuneți la operatorul de transport toate plângerile legate de avariere. Păstrați piesele avariate pentru clarificare.



1	Codul tipului
2	Numărul comenzii
3	Putere nominală
4	Tensiune, frecvență și curent la intrare (la tensiuni scăzute/ridicate)
5	Tensiune, frecvență și curent la ieșire (la tensiuni scăzute/ridicate)
6	Tip de carcasă și IP nominal
7	Dezafectare
8	Marcajul CE (Conformitate europeană)
9	Numărul de serie
10	Siguranță funcțională
11	Temperatura nominală a mediului ambiant
12	Timp de descărcare (avertisment)

Ilustrația 3.1 Plăcuța nominală a produsului (exemplu)

AVERTISMENT!

Nu îndepărtați plăcuța nominală de pe convertizorul de frecvență (pierderea garanției).

3.1.2 Depozitarea

Asigurați-vă că sunt îndeplinite cerințele pentru depozitare. Consultați *capitol 9.4 Mediul ambiant* pentru detalii suplimentare.

3.2 Mediul în care se face instalarea

AVERTISMENT!

În medii cu lichide în aer, particule sau gaze corozive, asigurați-vă că valoarea nominală pentru IP/Tip a echipamentului se potrivește cu cea a mediului de instalare. Nerespectarea cerințelor de mediu ambiant poate reduce ciclul de viață al convertizorului de frecvență. Asigurați-vă că sunt îndeplinite cerințele pentru umiditatea aerului, temperatură și altitudine.

Vibrație și șoc

Convertizorul de frecvență respectă cerințele unităților ce pot fi montate pe pereții și podelele încăperilor de producție, precum și în panourile montate pe pereți și podele.

Pentru specificații detaliate privind condițiile mediului ambiant, consultați *capitol 9.4 Mediul ambiant*.

3.3 Montare

AVERTISMENT!

Montarea necorespunzătoare poate duce la supraîncălzire și la performanțe reduse.

Răcirea

- Asigurați-vă că există un spațiu de 100 mm în partea de sus și de jos, pentru răcirea aerului.

Ridicarea

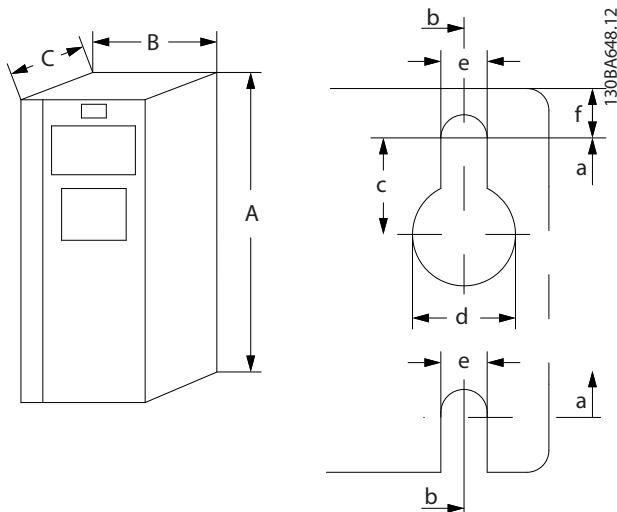
- Pentru a determina o metodă sigură de ridicare, verificați greutatea unității. Consultați *capitol 9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni*.
- Asigurați-vă că dispozitivul de ridicare este potrivit pentru această operațiune.
- Dacă este necesar, utilizați un troliu, o macara sau un încărcător cu furcă cu puterea nominală corespunzătoare pentru a muta unitatea.
- Pentru ridicare, utilizați inelele troliului de pe unitate, atunci când există.

Montare

Pentru adaptarea la găurile de montaj de pe FC 280, luați legătura cu furnizorul Danfoss local pentru a comanda un panou posterior separat.

Pentru a monta convertizorul de frecvență:

1. Asigurați-vă că locul de montare suportă greutatea unității. Convertizorul de frecvență permite instalarea de unități una lângă alta.
2. Poziționați unitatea cât mai aproape de motor. Cablurile către motor trebuie să fie cât mai scurte.
3. Pentru a furniza un curent de aer de răcire, montați unitatea în poziție verticală pe o suprafață netedă solidă sau pe panoul posterior opțional.
4. Atunci când există, utilizați găurile de montaj alungite de pe unitate pentru montarea pe perete.

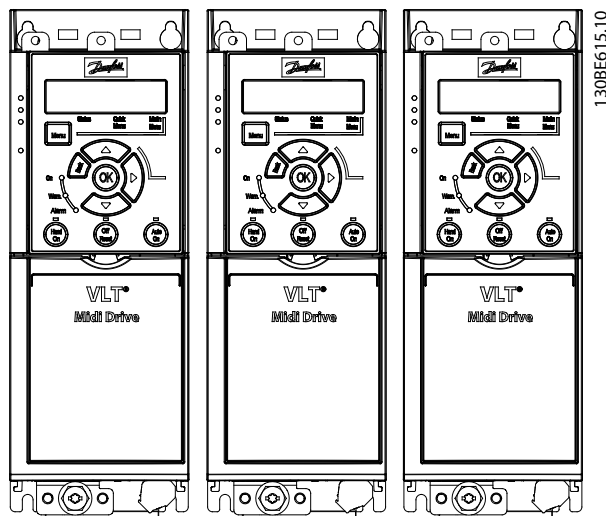


Ilustrația 3.2 Găuri de montaj în partea de sus și în partea de jos (Consultați capitol 9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni)

3.3.1 Instalarea „una lângă alta”

Instalarea „una lângă alta”

Toate unitățile FC 280 pot fi instalate una lângă alta în poziția verticală sau orizontală. Unitățile nu necesită ventilare suplimentară pe părțile laterale.



Ilustrația 3.3 Instalarea „una lângă alta”

⚠ ATENȚIONARE

RISC DE SUPRAÎNCĂLZIRE

Dacă este utilizată soluția IP21, montarea unităților una lângă alta poate duce la supraîncălzire și la deteriorarea unităților.

- Evitați montarea unităților una lângă alta dacă este utilizată soluția IP21.

3.3.2 Set de cuplare la magistrale

Setul de cuplare la magistrale asigură fixarea mecanică și ecranarea electrică a cablurilor pentru următoarele variante de casete de control:

- Casetă de control cu PROFIBUS.
- Casetă de control cu PROFINET.
- Casetă de control cu CANopen.
- Casetă de control cu Ethernet.

Fiecare set de cuplare la magistrale conține 1 placă de cuplare orizontală și 1 placă de cuplare verticală. Montarea plăcii de cuplare verticală este opțională. Placa de cuplare verticală oferă un suport mecanic mai bun pentru conectorii și cablurile PROFINET și Ethernet.

3.3.3 Montare

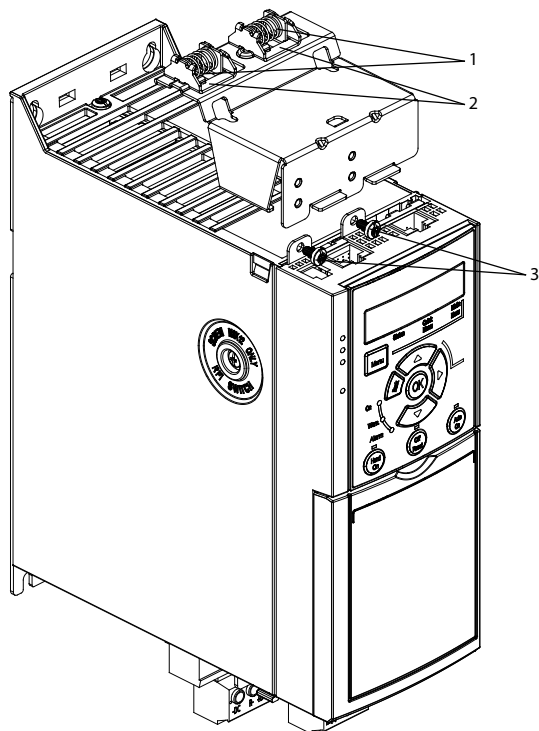
Pentru montarea setului de cuplare la magistrale:

1. Poziționați placa de cuplare orizontală pe caseta de control care este montată pe convertizorul de frecvență și fixați placa utilizând 2 șuruburi, așa cum se arată în *Ilustrația 3.4*. Cuplu de strângere 0,7–1,0 Nm.
2. Opțional: Montați placa de cuplare verticală astfel:

- 2a Îndepărtați cele 2 arcuri mecanice și cele 2 cleme metalice de pe placa orizontală.
- 2b Montați arcurile mecanice și clemele metalice pe placa verticală.
- 2c Fixați placa prin cele 2 șuruburi, așa cum se arată în *Ilustrația 3.5*. Cuplu de strângere 0,7–1,0 Nm.

AVERTISMENT!

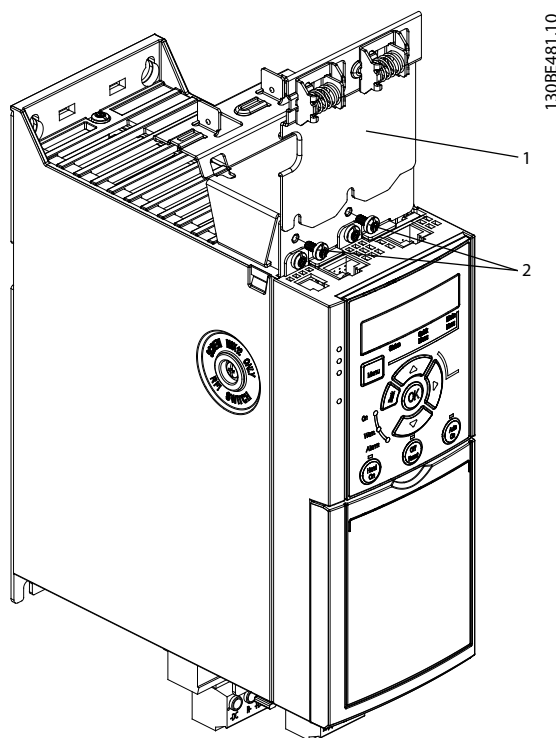
Dacă este utilizat capacul superior IP21, nu montați placa de cuplare verticală, deoarece înălțimea ei afectează instalarea corectă a capacului superior IP21.



130BE480.10

1	Arcuri mecanice
2	Cleme metalice
3	Șuruburi

Ilustrația 3.4 Fixarea cu șuruburi a plăcii de cuplare orizontale



130BE481.10

1	Placă de cuplare verticală
2	Șuruburi

Ilustrația 3.5 Fixarea cu șuruburi a plăcii de cuplare verticale

Atât *Ilustrația 3.4* cât și *Ilustrația 3.5* prezintă socluri pentru PROFINET. Soclurile existente sunt în funcție de tipul casei de control montate pe convertizorul de frecvență.

- 3. Introduceți conectorii cablurilor PROFIBUS/PROFINET/CANopen/Ethernet în soclurile din caseta de control.
- 4.
 - 4a Poziționați cablurile PROFIBUS/CANopen între clemele metalice cu închidere elastică, pentru a stabili o fixare mecanică și contactul electric între secțiunile ecranate ale cablurilor și cleme.
 - 4b Poziționați cablurile PROFINET/Ethernet între clemele metalice cu închidere elastică, pentru a stabili o fixare mecanică între cabluri și cleme.

4 Instalația electrică

4.1 Instrucțiuni de siguranță

Consultați *capitol 2 Siguranța* pentru instrucțiuni generale de siguranță.

⚠️ AVERTISMENT

TENSIUNE INDUSĂ

Tensiunea indusă din cablurile de ieșire către motor ale diferitelor convertizoare de frecvență care funcționează împreună, poate să încarce condensatoarele echipamentului chiar și cu echipamentul oprit și blocat. Nerespectarea utilizării cablurilor de ieșire către motor separate sau a folosirii cablurilor ecranate poate avea ca rezultat moartea sau rănirea gravă.

- Trasați separat cablurile de ieșire către motor.
- Utilizați cabluri ecranate.
- Închideți simultan toate convertizoarele de frecvență.

⚠️ AVERTISMENT

PERICOL DE ELECTROCUTARE

Convertizorul de frecvență poate produce un curent continuu în conductorul de împământare și prin urmare poate rezulta moartea sau rănirea gravă.

- În cazul în care, pentru protecție împotriva electrocutării, este utilizat un dispozitiv de protecție la curent rezidual (RCD), este permis numai un dispozitiv RCD de tip B pe sursa de alimentare.

Dacă nu se respectă recomandările, dispozitivul pentru curent rezidual nu poate asigura protecția așteptată.

Protecția la supracurent

- Echipamentul suplimentar de protecție, cum ar fi protecția la scurtcircuit sau protecția termică a motorului între convertizorul de frecvență și motor, este necesar la aplicațiile cu mai multe motoare.
- Pentru protecția la scurtcircuit și la supracurent, sunt necesare siguranțe de intrare. Dacă siguranțele nu sunt montate din fabrică, ele trebuie să fie furnizate de instalator. vedeți siguranțele nominale maxime în *capitol 9.8 Siguranțele și întrerupătoarele de circuit*.

Tipul și secțiunile cablurilor

- Toate cablurile trebuie să respecte reglementările locale și naționale cu privire la cerințele legate de secțiunea transversală și de temperatura mediului ambiant.
- Recomandare cu privire la cablurile de conexiune: conductor de cupru certificat pentru minimum 75 °C.

Consultați *capitol 9.5 Specificații ale cablului* pentru dimensiunile și tipurile de cabluri recomandate.

4.2 Instalarea în conformitate cu EMC

Pentru a obține o instalare conformă cu EMC, urmați instrucțiunile furnizate în *capitol 4.3 Împământare*, în *capitol 4.4 Schema de cablare*, în *capitol 4.6 Conectarea motorului* și în *capitol 4.8 Cablurile de control*.

4.3 Împământare

⚠️ AVERTISMENT

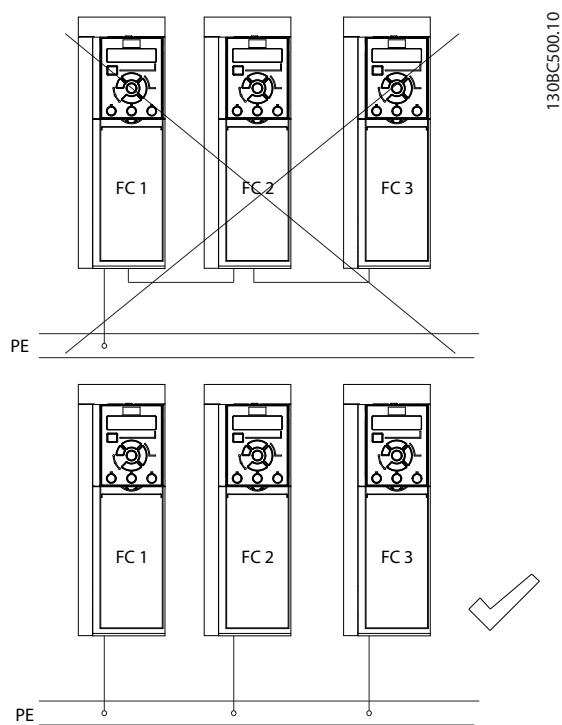
PERICOL DE CURENT DE SCURGERE

Curenții de scurgere depășesc 3,5 mA. Nerespectarea instrucțiunilor de legare la pământ în mod corespunzător a convertizorului de frecvență poate duce la deces sau la răniri grave.

- Asigurați legarea corectă la pământ a echipamentului de către un electrician autorizat.

Pentru siguranță la instalațiile electrice

- Împământați corespunzător convertizorul de frecvență în conformitate cu standardele și directivele în vigoare.
- Utilizați un conductor de împământare special pentru cablurile de alimentare, cablurile de putere pentru motor și cablurile de comandă (control).
- Nu legați împământarea de la un convertizor de frecvență la altul, într-un model înlănțuit (consultați *Ilustrația 4.1*).
- Mențineți lungimile conductorilor de împământare cât mai scurte.
- Respectați cerințele pentru cabluri ale producătorului motorului.
- Secțiune transversală minimă a cablului: 10 mm² (7 AWG) (sau 2 conductoare de împământare nominale legate separat).



Ilustrația 4.1 Principiul de legare la împământare

Pentru instalarea în conformitate cu EMC

- Stabiliți contactul electric între ecranul cablului și carcasa convertizorului de frecvență cu ajutorul presetupelor metalice sau cu ajutorul clemelor furnizate cu echipamentul (consultați *capitol 4.6 Conectarea motorului*).
- Utilizați o secțiune mare a conductorului pentru a reduce interferența electrică.
- Nu utilizați racorduri de conexiune tip șuviță.

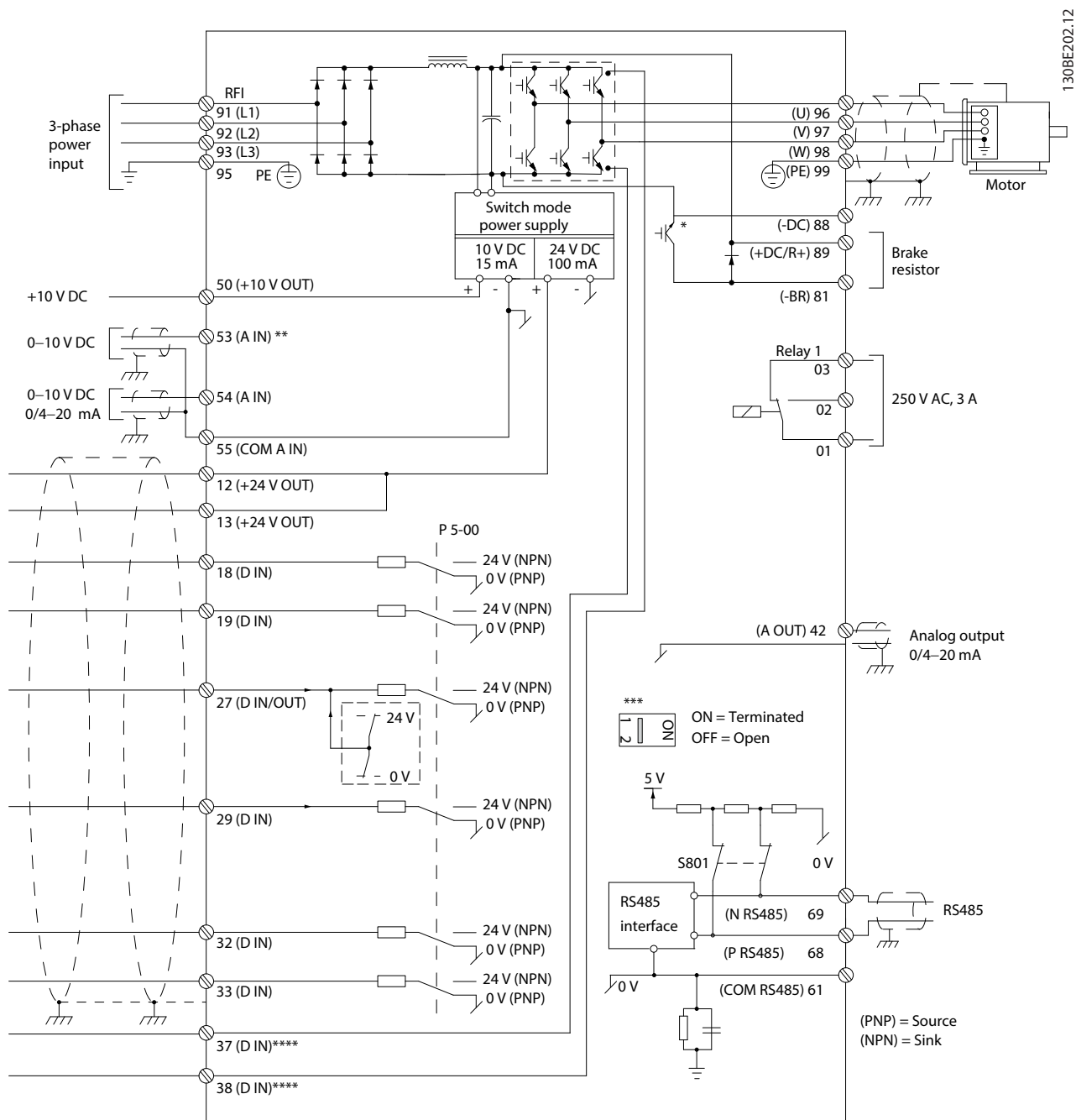
AVERTISMENT!

EGALIZARE A POTENȚIALULUI

Pericol de interferență electrică, atunci când potențialul de împământare dintre convertizorul de frecvență și sistemul de control este diferit. Instalați cabluri de egalizare a potențialelor între componentele din sistem. Secțiune transversală a cablului recomandată: 16 mm² (5 AWG).

4.4 Schema de cablare

Această secțiune descrie modul de cablare a convertizorului de frecvență.

4


Ilustrația 4.2 Desen schematic pentru conectarea de bază

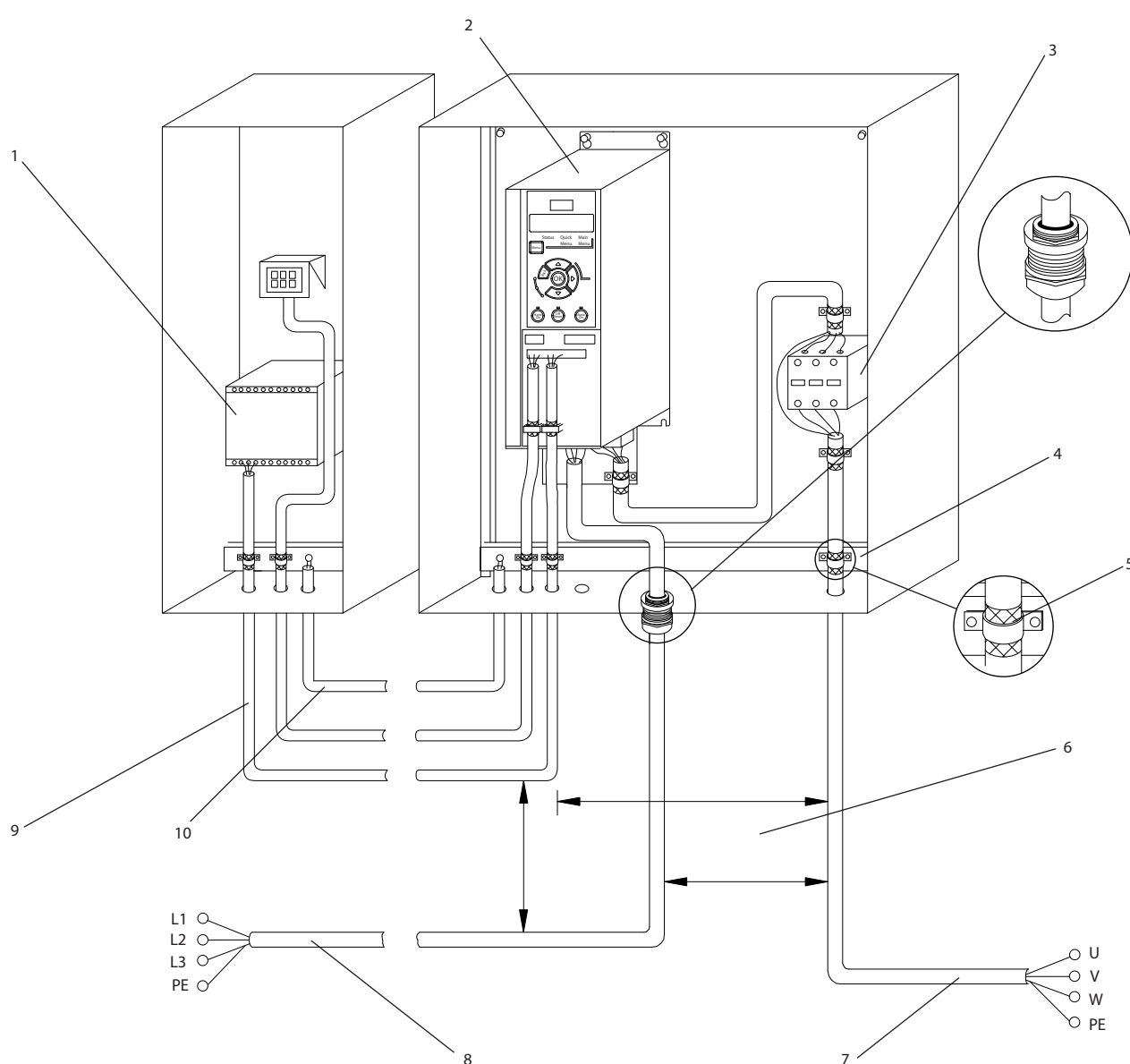
A = analogic, D = digital

* Chopperul de frânare încorporat este disponibil numai pe unitățile trifazate.

** De asemenea, borna 53 poate fi utilizată ca intrare digitală.

*** Comutatorul S801 (bornă de magistrală) poate fi utilizat pentru a permite terminația la portul RS-485 (bornele 68 și 69).

**** Consultați capitolul 6 Safe Torque Off (STO) pentru cablarea corectă pentru funcția STO.



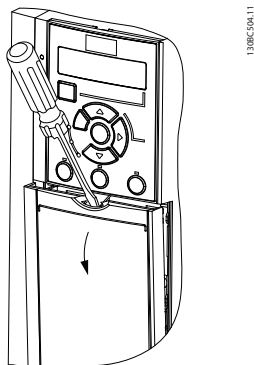
4

1	PLC	6	Minimum 200 mm (7,9 inch) între cablurile de comandă, cele către motor și cele către rețea.
2	Convertizor de frecvență	7	Motor, 3 faze și împământare de protecție
3	Contactor de ieșire (în general, nu se recomandă)	8	Rețea, 1 fază, 3 faze și împământare de protecție, armat
4	Șină de împământare (PE)	9	Cabluri de control
5	Ecranarea cablului (dezizolat până la tresa metalică)	10	Egalizare – minimum 16 mm ² (6 AWG)

Ilustrația 4.3 Legătură electrică tipică

4.5 Accesul

- Îndepărtați placa de acoperire cu o șurubelniță. Consultați *Ilustrația 4.4*.



Ilustrația 4.4 Accesul la cablajul de control

4.6 Conectarea motorului

⚠️ AVERTISMENT

TENSIUNE INDUSĂ

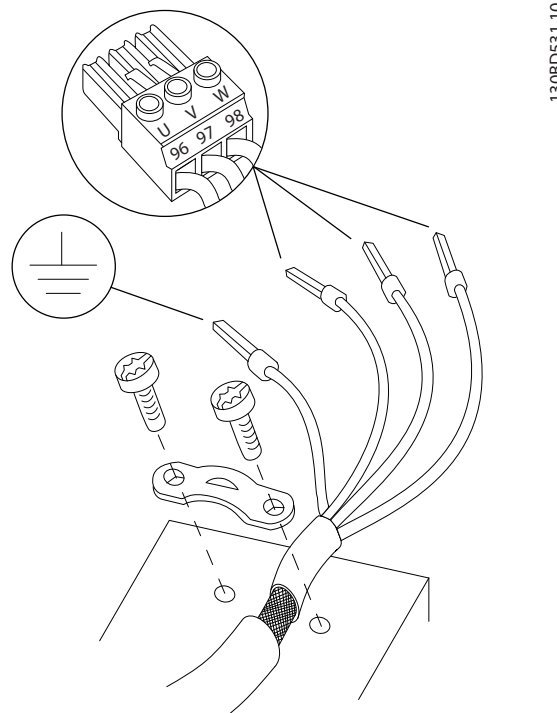
Tensiunea indusă din cablurile de ieșire către motor care sunt alăturate poate duce la încărcarea condensatoarelor echipamentului, chiar și atunci când echipamentul este oprit și blocat. Nerespectarea utilizării cablurilor de ieșire către motor separate sau a folosirii cablurilor ecranate poate avea ca rezultat moartea sau rănirea gravă.

- Trasați separat cablurile de ieșire către motor.
- Utilizați cabluri ecranate.
- Respectați normele electrice locale și naționale pentru dimensiunile cablurilor. Pentru dimensiunile maxime ale cablurilor, consultați *capitol 9.1 Date electrice*.
- Respectați cerințele pentru cabluri ale producătorului motorului.
- Bornele de ieșire pentru conectarea motorului sau panourile de acces sunt prevăzute la baza unităților IP21 (NEMA1/12).
- Nu conectați un dispozitiv de pornire sau unul cu schimbare a polilor (de exemplu, motor Dahlander sau motor cu inducție cu inel colector) între convertizorul de frecvență și motor.

Procedură

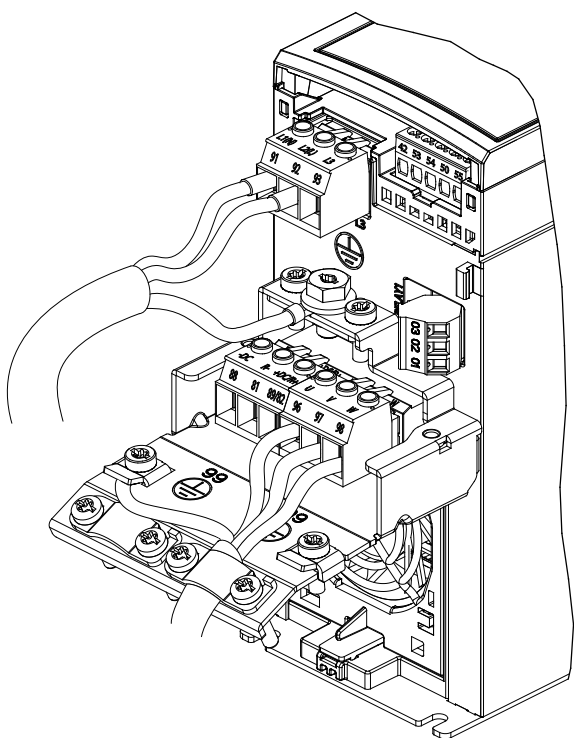
1. Dezizolați o porțiune a izolației exterioare a cablului.
2. Poziționați cablul dezizolat sub clema de cablu pentru a realiza fixarea mecanică și contactul electric între ecranul cablului și împământare.

3. Conectați cablul de împământare la cea mai apropiată bornă de împământare, conform instrucțiunilor de împământare furnizate în *capitol 4.3 Împământare*. Consultați *Ilustrația 4.5*.
4. Conectați cablurile motorului trifazic la bornele 96 (U), 97 (V) și 98 (W); așa cum se arată în *Ilustrația 4.5*.
5. Strângeți bornele conform informațiilor furnizate în *capitol 9.7 Cupluri de strângere pentru racordare*.



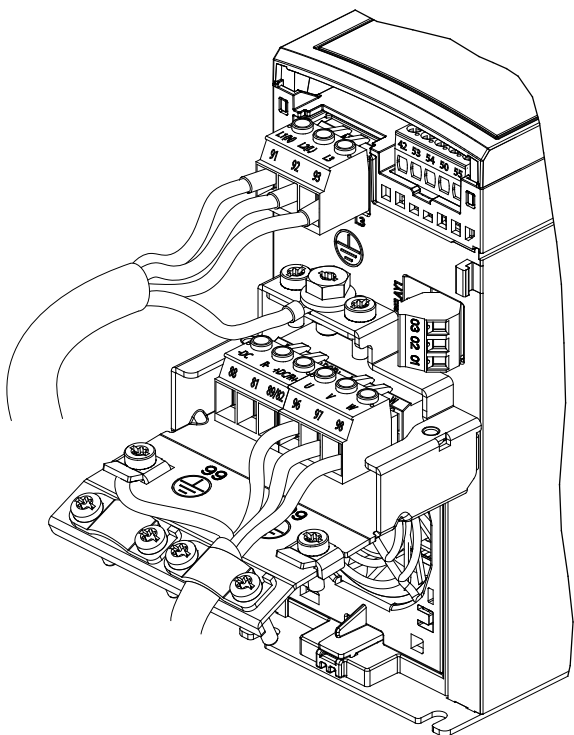
Ilustrația 4.5 Conectarea motorului

Conexiunile la rețea, motor și împământare pentru convertizoarele de frecvență monofazate și trifazate sunt prezentate în *Ilustrația 4.6* și respectiv în *Ilustrația 4.7*. Configurațiile reale variază în funcție de tipurile unităților și de echipamentul opțional.



130BE232.11

Ilustrația 4.6 Conexiunile la rețea, motor și împământare pentru unitățile monofazate



130BE231.11

Ilustrația 4.7 Conexiunile la rețea, motor și împământare pentru unitățile trifazate

4.7 Conectarea la rețeaua de c.a.

- Dimensionați cablurile pe baza curentului de intrare al convertizorului de frecvență. Pentru dimensiunile maxime ale conductorilor, consultați *capitol 9.1 Date electrice*.
- Respectați normele electrice locale și naționale pentru dimensiunile cablurilor.

Procedură

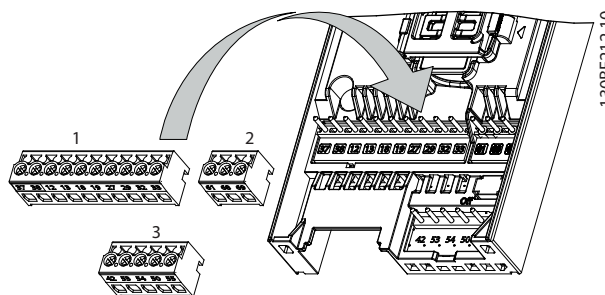
1. Conectați cablurile de alimentare în c.a. la bornele N și L pentru unitățile monofazate (consultați *Ilustrația 4.6*) sau la bornele L1, L2 și L3 pentru unitățile trifazate (consultați *Ilustrația 4.7*).
2. În funcție de configurația echipamentului, conectați alimentarea la bornele de intrare ale rețelei de alimentare sau la modulul de deconectare a intrării.
3. Legați cablul la împământare, respectând instrucțiunile de împământare aflate în *capitol 4.3 Împământare*.
4. Când sunt alimentate de la o sursă de alimentare izolată (rețea de alimentare IT sau triunghi simetric) sau de la rețeaua de alimentare TT/TN-S cu împământare (triunghi împământat), asigurați-vă că este scos șurubul pentru filtrul RFI, pentru a evita avaria la circuitul intermediar și pentru a reduce curenții de capacitate de împământare în conformitate cu IEC 61800-3.

4

4.8 Cablurile de control

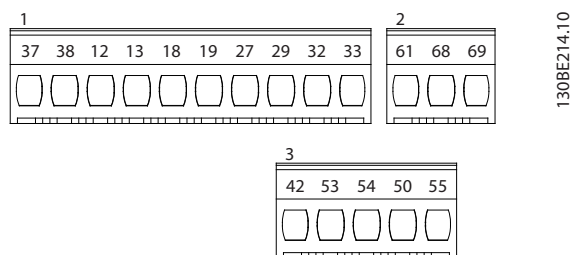
4.8.1 Tipurile de borne de control

Ilustrația 4.8 prezintă conectoarele demontabile ale convertizorului de frecvență. Funcțiile bornelor și configurările implicite sunt rezumate în *Tabel 4.1* și *Tabel 4.2*.



130BE212.10

Ilustrația 4.8 Locațiile bornelor de control



Ilustrația 4.9 Numerele bornelor

4

Pentru detalii despre valorile nominale la borne, consultați capitol 9.6 Intrări/ieșiri de comandă și date de comandă .

Bornă	Parametru	Configurare implicită	Descriere
I/E digitale, I/E în impulsuri, codificator			
12, 13	-	+24 V c.c.	Tensiune de alimentare de 24 V c.c. Curentul maxim de ieșire este de 100 mA pentru toate sarcinile de 24 V.
18	Parametru 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Pornire	Intrări digitale.
19	Parametru 5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] Reversing (Inversare)	
27	Parametru 5-12 Terminal 27 Digital Input parametru 5-30 Terminal 27 Digital Output	Intrare digitală [2] Oprire inerț. inv. Ieșire digitală [0] Nefuncțional	Selectabil, fie pentru intrare digitală, fie pentru ieșire digitală fie pentru ieșire în impulsuri. Configurarea implicită este intrare digitală.
29	Parametru 5-13 Terminal 29 Digital Input	[14] Jog	Intrare digitală.
32	Parametru 5-14 Terminal 32 Digital Input	[0] Nefuncțional	Intrare digitală, codificator 24 V. Borna 33 poate fi utilizată pentru intrare în impulsuri.
33	Parametru 5-15 Terminal 33 Digital Input	[16] Prescris. ref. bit 0	
37, 38	-	STO	Intrări de siguranță în funcționare.
Intrări/ieșiri analogice			

Bornă	Parametru	Configurare implicită	Descriere
42	Parametru 6-91 Terminal 42 Analog Output	[0] Nefuncțional	Ieșire analogică programabilă. Semnalul analogic este de 0 – 20 mA sau de 4 – 20 mA pe o sarcină maximă de 500 Ω. De asemenea, pot fi configurate ca ieșiri digitale.
50	-	+10 V c.c.	Tensiune de alimentare de 10 V c.c. Valoarea maximă de 15 mA este utilizată în mod obișnuit pentru un potențiomtru sau un termistor.
53	Grupul de parametri 6-1*	-	Intrare analogică. Este acceptat numai mod tensiune. De asemenea, poate fi utilizată ca intrare digitală.
54	Grupul de parametri 6-2*	-	Intrare analogică. Selectabilă între modurile tensiune sau curent.
55	-	-	Borna de comun pentru intrare analogică

Tabel 4.1 Descrierea bornelor – intrări/ieșiri digitale, intrări/ieșiri analogice

Bornă	Parametru	Configurare implicită	Descriere
Comunicație serială			
61	-	-	Filtrul RC integrat pentru ecranul cablului. NUMAI pentru conectarea ecranului când apar probleme de EMC.

Bornă	Parametru	Configurare implicită	Descriere
68 (+)	Grupul de parametri 8-3*	-	Interfața pentru RS485. Un comutator al modulului de control este furnizat pentru rezistența de capăt.
69 (-)	Grupul de parametri 8-3*	-	
Relee			
01, 02, 03	5-40	[9] Alarmă	Ieșirea pe releu în format C. Aceste relee sunt amplasate în diferite locații în funcție de configurația și dimensiunea convertizorului de frecvență. Utilizabilă pentru tensiune de c.a. sau de c.c. și pentru sarcini rezistive sau inductive.

Tabel 4.2 Descrierea bornelor – comunicație serială

4.8.2 Conectarea la bornele de control

Conectorii bornelor de control pot fi deconectați de la convertizorul de frecvență pentru ușurința instalării, așa cum se arată în *Ilustrația 4.8*.

Pentru detalii privind cablarea pentru funcția STO, consultați *capitol 6 Safe Torque Off (STO)*.

AVERTISMENT!

Mențineți cablurile de control cât mai scurte posibil și separați-le de cablurile de putere, pentru a reduce la minimum interferența.

1. Slăbiți șuruburile de la borne.
2. Introduceți cablurile de control mufate în sloturi.
3. Strângeți șuruburile de la borne.
4. Asigurați-vă că acest contact este ferm și strâns. Un cablu de control care este slăbit poate fi sursa unor defectări ale echipamentului sau a funcționării mai puțin optime.

Consultați *capitol 9.5 Specificații ale cablului* pentru a afla dimensiunile cablurilor de control la borne și *capitol 7 Exemple de aplicații* pentru conexiunile tipice ale cablurilor de control.

4.8.3 Activarea operării motorului (borna 27)

Un conductor de șuntare este necesar între borna 12 (sau 13) și borna 27 pentru funcționarea convertizorului de frecvență când se utilizează valorile de programare implicite din fabrică.

- Borna 27 de intrare digitală este proiectată pentru a primi o comandă de interblocare externă de 24 V c.c.
- Când nu se utilizează niciun dispozitiv de interblocare, conectați un conductor de șuntare între borna de control 12 (recomandată) sau 13 și borna 27. Conductorul de șuntare furnizează un semnal intern de 24 V pe borna 27.
- Numai pentru GLCP: Când linia de stare din partea de jos a panoului LCP afișează *AUTO REMOTE COAST (ROTIRE AUTOMATĂ DIN INERȚIE DE LA DISTANȚĂ)*, acest lucru indică faptul că unitatea este gata de funcționare, dar că lipsește un semnal de intrare pe borna 27.

AVERTISMENT!

PORNIREA NU POATE FI EFECTUATĂ

Convertizorul de frecvență nu poate funcționa fără un semnal pe borna 27, decât în cazul în care borna 27 este reprogramată.

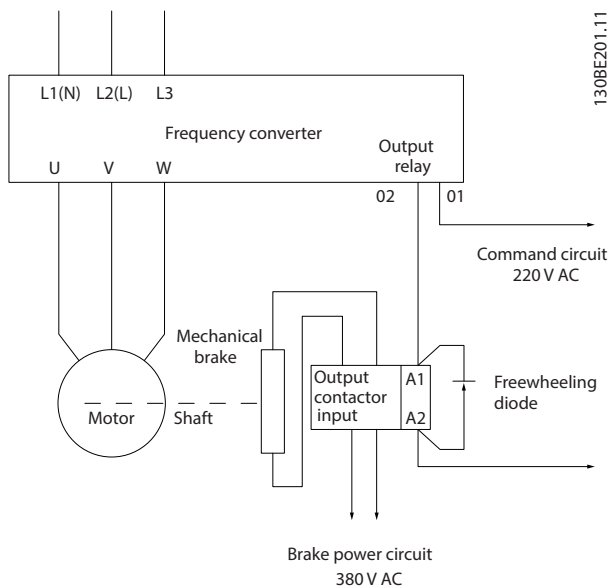
4.8.4 Controlul frânei mecanice

În aplicațiile de ridicare/coborâre, este necesară controlarea frânei electromecanice.

- Controlați frâna utilizând orice ieșire pe releu sau orice ieșire digitală (borna 27).
- Mențineți ieșirea închisă (fără tensiune) atâta timp cât convertizorul de frecvență nu poate menține motorul oprit, de exemplu din cauza unei sarcini prea mari.
- Pentru aplicațiile cu o frână electromecanică, selectați [32] *Contr.frână el.mec.* din grupul de parametri 5-4* *Relee*.
- Frâna este eliberată când curentul de sarcină al motorului depășește valoarea predefinită în *parametru 2-20 Curent de slăbire frână*.
- Frâna este acționată când frecvența de ieșire este mai mică decât frecvența configurată în *parametru 2-22 Frecv.activare frână [Hz]* și numai în cazul în care convertizorul de frecvență execută o comandă de oprire.

În cazul în care convertizorul de frecvență este în modul alarmă sau într-o situație de supratensiune, frâna mecanică intervine imediat.

Convertizorul de frecvență nu este un dispozitiv de siguranță. Este responsabilitatea proiectantului sistemului să integreze dispozitivele de siguranță conform reglementărilor naționale relevante privind macaralele/ridicarea.



Ilustrația 4.10 Conectarea frânei mecanice la convertizorul de frecvență

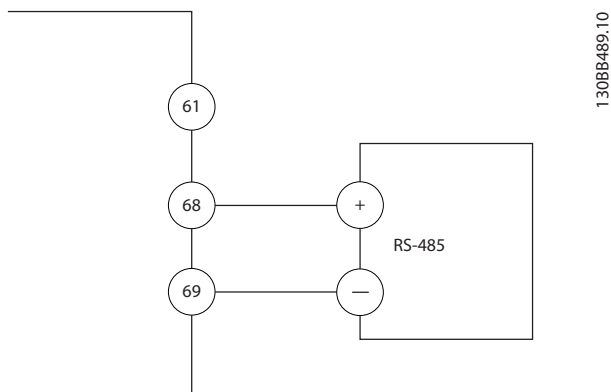
Pentru configurarea de bază a comunicației seriale, selectați următoarele:

1. Tipul de protocol din *parametru 8-30 Protocol*.
 2. Adresa convertizorului de frecvență din *parametru 8-31 Address*.
 3. Rata de transfer din *parametru 8-32 Baud Rate*.
- Există două protocoale de comunicație în convertizorul de frecvență. Respectați cerințele pentru cabluri ale producătorului motorului.
 - Danfoss FC
 - Modbus RTU
 - Funcțiile pot fi programate de la distanță utilizând software-ul protocolului și conexiunea RS485 sau din grupul de parametri *8-** Com. și opțiuni*.
 - Selectarea unui anumit protocol de comunicație modifică diferitele setări implicite ale parametrilor pentru a se potrivi specificațiilor protocolului respectiv și pune la dispoziție parametri suplimentari specifici protocolului.

4.8.5 Comunicația serială RS485

Conectați cablurile comunicației seriale RS485 la bornele (+)68 și (-)69.

- Se recomandă un cablu ecranat pentru comunicația serială.
- Pentru împământare corespunzătoare, consultați *capitol 4.3 Împământare*.



Ilustrația 4.11 Diagrama de cablare pentru comunicația serială

4.9 Tabela de control pentru instalare

Înainte de finalizarea instalării unității, verificați întreaga instalație așa cum este detaliat în *Tabel 4.3*. Bifați elementele respective după finalizare.

Verificare a următoarelor elemente	Descriere	<input checked="" type="checkbox"/>
Echipament auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> Căutați echipamentul auxiliar, comutatoarele, deconectările sau siguranțele de intrare/întrerupătoarele de circuit care pot fi amplasate pe partea de alimentare a convertizorului de frecvență sau pe partea de ieșire către motor. Asigurați-vă că sunt pregătite pentru funcționarea la viteză maximă. Verificați funcționarea și instalarea tuturor senzorilor utilizați pentru semnalul de reacție la convertizorul de frecvență. Îndepărtați orice condensatoare de corecție a factorului de putere de la motor (motoare). Reglați condensatoarele de corecție a factorului de putere din partea de alimentare de la rețea și asigurați-vă că sunt echilibrate. 	
Direcționarea cablului	<ul style="list-style-type: none"> Verificați cablurile motorului și cablurile de control dacă sunt separate, ecranate sau așezate în 3 conducte metalice separate pentru izolarea zgomotului de înaltă frecvență. 	
Cabluri de control	<ul style="list-style-type: none"> Verificați pentru a detecta conductoare întrerupte sau avariate și conexiuni slăbite. Pentru insensibilitate la zgomot, verificați dacă aceste cabluri de control sunt izolate față de cablurile de alimentare și de cablurile motorului. Verificați sursa de tensiune a semnalelor dacă este necesar. <p>Se recomandă utilizarea cablului ecranat sau a perechii de conductoare torsadate. Asigurați-vă că ecranarea se încheie corect.</p>	
Spațiu de răcire	<ul style="list-style-type: none"> Asigurați-vă că spațiul liber din partea de sus și din partea de jos este corespunzător pentru a asigura un curent de aer adecvat pentru răcire; consultați <i>capitol 3.3 Montare</i>. 	
Mediul ambiant	<ul style="list-style-type: none"> Verificați dacă sunt îndeplinite cerințele pentru mediul ambiant. 	
Siguranțe și întrerupătoare de circuit	<ul style="list-style-type: none"> Verificați că siguranțele și întrerupătoarele de circuit sunt cele corespunzătoare. Verificați dacă toate siguranțele sunt introduse bine, dacă sunt în stare de funcționare și dacă toate întrerupătoarele de circuit sunt în poziția deschis. 	
Împământare	<ul style="list-style-type: none"> Verificați că sunt făcute toate conexiunile la împământare și asigurați-vă că acestea sunt strânse și neoxidate. Nu legați împământarea la conducte și nu montați panoul posterior pe o suprafață metalică. 	
Cabluri de forță pentru intrare și ieșire	<ul style="list-style-type: none"> Verificați conexiunile slăbite. Verificați dacă toate cablurile de motor și de rețea sunt în conducte separate sau sunt cabluri ecranate separate. 	
Partea interioară a panoului	<ul style="list-style-type: none"> Verificați dacă partea interioară a unității este lipsită de murdărie, de fragmente metalice, de umezeală și de coroziune. Verificați dacă unitatea este montată pe o suprafață metalică nevopsită. 	
Comutatoare	<ul style="list-style-type: none"> Verificați dacă toate comutatoarele și setările de deconectare sunt în pozițiile corespunzătoare. 	
Vibrație	<ul style="list-style-type: none"> Verificați dacă unitatea este montată fix sau dacă sunt utilizate suporturile împotriva șocurilor, dacă sunt necesare. Verificați orice semnal neobișnuit de vibrație. 	

Tabel 4.3 Tabela de control pentru instalare

⚠️ ATENȚIONARE**PERICOL POTENȚIAL ÎN CAZUL UNEI DEFECȚIUNI INTERNE**

Pericol de vătămări corporale în cazul în care convertizorul de frecvență nu este închis corect.

- Înainte de alimentare, asigurați-vă că toate capacele de siguranță sunt fixate și strânse bine.

5 Punerea în funcțiune

5.1 Instrucțiuni de siguranță

Consultați *capitol 2 Siguranța* pentru instrucțiuni generale de siguranță.

AVERTISMENT

TENSIUNE RIDICATĂ

Convertizoarele de frecvență au tensiune ridicată când sunt conectate la rețeaua de alimentare cu c.a. Dacă instalarea, pornirea și întreținerea nu sunt efectuate de personalul calificat, acest lucru poate duce la răniri grave sau la deces.

- Instalarea, pornirea și întreținerea trebuie efectuate numai de către personalul calificat.

Înainte de alimentare:

1. Închideți corespunzător capacul.
2. Verificați dacă toate presgarniturile cablului sunt strânse bine.
3. Asigurați-vă că întrerupătorul de alimentare a unității este în poziția OPRIT și blocat. Nu vă bazați pe separatoarele de rețea ale convertizorului de frecvență pentru izolarea alimentării.
4. Verificați că nu există tensiune pe bornele de intrare L1 (91), L2 (92) și L3 (93), între faze și între fază și împământare.
5. Verificați că nu există tensiune pe bornele de ieșire 96 (U), 97(V) și 98 (W), între faze și între fază și împământare.
6. Confirmați continuitatea la motor, prin măsurarea valorilor în Ω între U – V (96 – 97), V – W (97 – 98) și W – U (98 – 96).
7. Verificați împământarea corespunzătoare a convertizorului de frecvență, precum și cea a motorului.
8. Inspectați convertizorul de frecvență pentru a vedea dacă există conexiuni slăbite pe borne.
9. Confirmați dacă tensiunea de alimentare se potrivește cu tensiunea convertizorului de frecvență și a motorului.

5.2 Alimentarea

Alimentați convertizorul de frecvență parcurgând următorii pași:

1. Confirmați că tensiunea de intrare este stabilă în limita de 3%. În caz contrar, corectați diferența tensiunii de intrare înainte de a continua. Repetați această procedură după corectarea tensiunii.
2. Asigurați-vă că toate cablurile echipamentului opțional corespund aplicației de instalare.
3. Asigurați-vă că toate dispozitivele operatorului sunt în poziția OPRIT. Ușile panoului trebuie să fie închise, iar capacele trebuie să fie bine strânse.
4. Alimentați unitatea. Nu porniți convertizorul de frecvență acum. Pentru unitățile care au un separator de rețea, rotiți-l în poziția PORNIT pentru a alimenta convertizorul de frecvență.

5.3 Funcționarea panoului de comandă local

Convertizorul de frecvență acceptă panou numeric de comandă local (LCP), panou grafic de comandă local (GLCP) și capac de protecție. Acest capitol descrie operațiile efectuate cu LCP și GLCP.

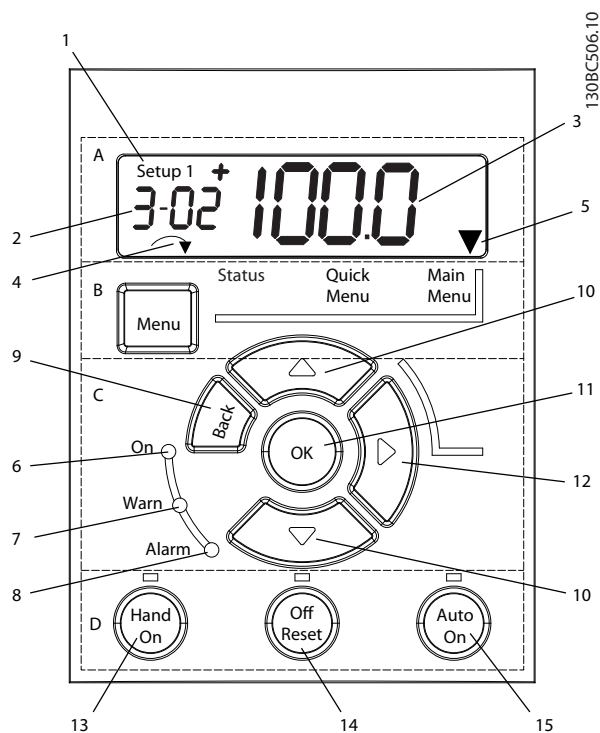
AVERTISMENT!

De asemenea, convertizorul de frecvență poate fi programat din aplicația Program MCT 10 Set-up Software pe PC, prin intermediul portului de comunicații RS485. Această aplicație software poate fi comandată folosind numărul de cod 130B1000 sau poate fi descărcată de pe site-ul Web Danfoss: www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload.

5.3.1 Panoul de comandă local (LCP)

Panoul numeric de comandă local (LCP) este împărțit în 4 grupe funcționale.

- A. Afișaj numeric.
- B. Tasta Menu.
- C. Taste de navigare și indicatoare luminoase (LED-uri).
- D. Taste de funcționare și indicatoare luminoase (LED-uri).



Ilustrația 5.1 Vizualizarea panoului LCP

A. Afișaj numeric

Afișajul LCD este prevăzut cu iluminare de fundal și are 1 linie numerică. Toate datele sunt afișate pe panoul LCP.

1	Numărul de configurare arată setul de parametri activ și setul de parametri de editare. Dacă aceeași configurare funcționează atât ca set de parametri activ, cât și ca set de parametri de editare, se va afișa doar numărul respectiv de configurare (configurare din fabrică). Când setul de parametri activ diferă de cel de editare, ambele numere sunt prezentate pe afișaj (de exemplu, configurare 12). Numărul afișat intermitent arată setul de parametri de editare.
2	Număr de parametru.
3	Valoarea parametrului.
4	Sensul de rotație a motorului este afișat în partea din stânga jos a ecranului. O săgeată de mici dimensiuni indică sensul de rotație, în sens orar sau antiorar.
5	Triunghiul indică dacă panoul LCP este în meniul Stare, în Meniul rapid sau în Meniul principal.

Tabel 5.1 Legendă la Ilustrația 5.1, secțiunea A



Ilustrația 5.2 Informațiile de pe afișaj

B. Tasta de meniu

Apăsați pe tasta [Menu] (Meniu) pentru a comuta între Stare, Meniu rapid și Meniu principal.

C. Tastele de navigare și indicatoarele luminoase (LED-urile)

Tastă	Funcție
9 [Back] (Înapoi)	Pentru deplasarea la etapa precedentă sau la nivelul precedent din structura de navigare.
1 Săgețile [▲] [▼]	Pentru comutarea între grupurile de parametri, parametri și în cadrul parametrilor sau pentru creșterea/descreșterea valorilor parametrilor. Săgețile pot fi utilizate și pentru setarea referinței locale.
1 [OK]	Apăsați pentru a accesa grupurile de parametri sau pentru a activa o selectare.
1 [▶]	Pentru deplasarea de la stânga la dreapta în cadrul valorii parametrului, pentru a modifica separat fiecare cifră.

Tabel 5.2 Legendă la Ilustrația 5.1, Taste de navigare

Indicator	Lumină	Funcție
6 On	Verde	Becul ON (Activată) se aprinde atunci când convertizorul de frecvență se alimentează de la tensiunea rețelei, de la bornele magistralei de c.c. sau de la o sursă externă de 24 V.
7 Warn	Galben	Când se îndeplinesc condițiile de avertisment, lumina galbenă WARN (Avertisment) se aprinde și apare textul care identifică problema în zona de afișare.
8 Alarm	Roșu	O stare de defecțiune determină aprinderea intermitentă a luminii roșii de alarmă și afișarea textului de alarmă.

Tabel 5.3 Legendă la Ilustrația 5.1, Indicatoare luminoase (LED-uri)

D. Taste de funcționare și indicatoare luminoase (LED-uri)

	Tastă	Funcție
13	Hand On (Pornire manuală)	Pornește convertizorul de frecvență în modul de comandă locală. <ul style="list-style-type: none"> Un semnal extern de oprire de la o intrare de comandă sau de la o comunicație serială înlocuiește pornirea manuală locală.
14	Off/Reset (Oprire/Resetare):	Oprește motorul dar nu oprește și alimentarea convertizorului de frecvență sau resetează manual convertizorul de frecvență după remediarea unei defecțiuni.
15	Auto On (Pornire automată)	Pune sistemul în modul de funcționare la distanță. <ul style="list-style-type: none"> Răspunde la o comandă externă de pornire prin bornele de control sau prin comunicația serială.

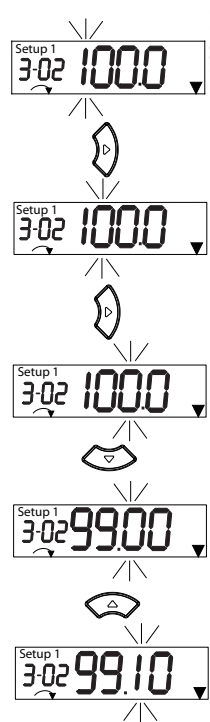
Tabel 5.4 Legendă la *Ilustrația 5.1*, secțiunea D**AVERTISMENT****PERICOL DE ELECTROCUTARE**

Chiar și după apăsarea tastei [Off/Reset] (Oprire/Resetare), există tensiune la bornele convertizorului de frecvență. Prin acționarea tastei [Off/Reset] (Oprire/Resetare) nu se deconectează convertizorul de frecvență de la rețeaua de alimentare. Atingerea componentelor sub tensiune poate duce la deces sau la răni grave.

- Nu atingeți componentele aflate sub tensiune.

5.3.2 Funcția tastei Dreapta de pe LCP

Apăsați [▶] pentru a edita separat oricare dintre cele 4 cifre de pe afișaj. Când apăsați pe [▶] o dată, cursorul se deplasează la prima cifră, iar cifra respectivă luminează intermitent, așa cum se arată în *Ilustrația 5.3*. Apăsați pe [▲] [▼] pentru a modifica valoarea. Prin apăsare pe [▶] nu se modifică valoarea cifrelor, nici nu se deplasează punctul zecimal.



Ilustrația 5.3 Funcția tastei Dreapta

De asemenea, [▶] poate fi utilizată pentru deplasarea de la un grup de parametri la altul. Când vă aflați în Meniul principal, apăsați [▶] pentru a vă deplasa la primul parametru din următorul grup de parametri (de exemplu, treceți de la *parametru 0-03 Regional Settings [0] Internațional* la *parametru 1-00 Configuration Mode [0] Buclă deschisă*).

AVERTISMENT!

În timpul pornirii, panoul LCP afișează mesajul *INITIALIZING (SE INIȚIALEAZĂ)*. Când acest mesaj nu mai este afișat, atunci convertizorul de frecvență este pregătit pentru utilizare. Adăugarea sau eliminarea opțiunilor poate prelungi durata pornirii.

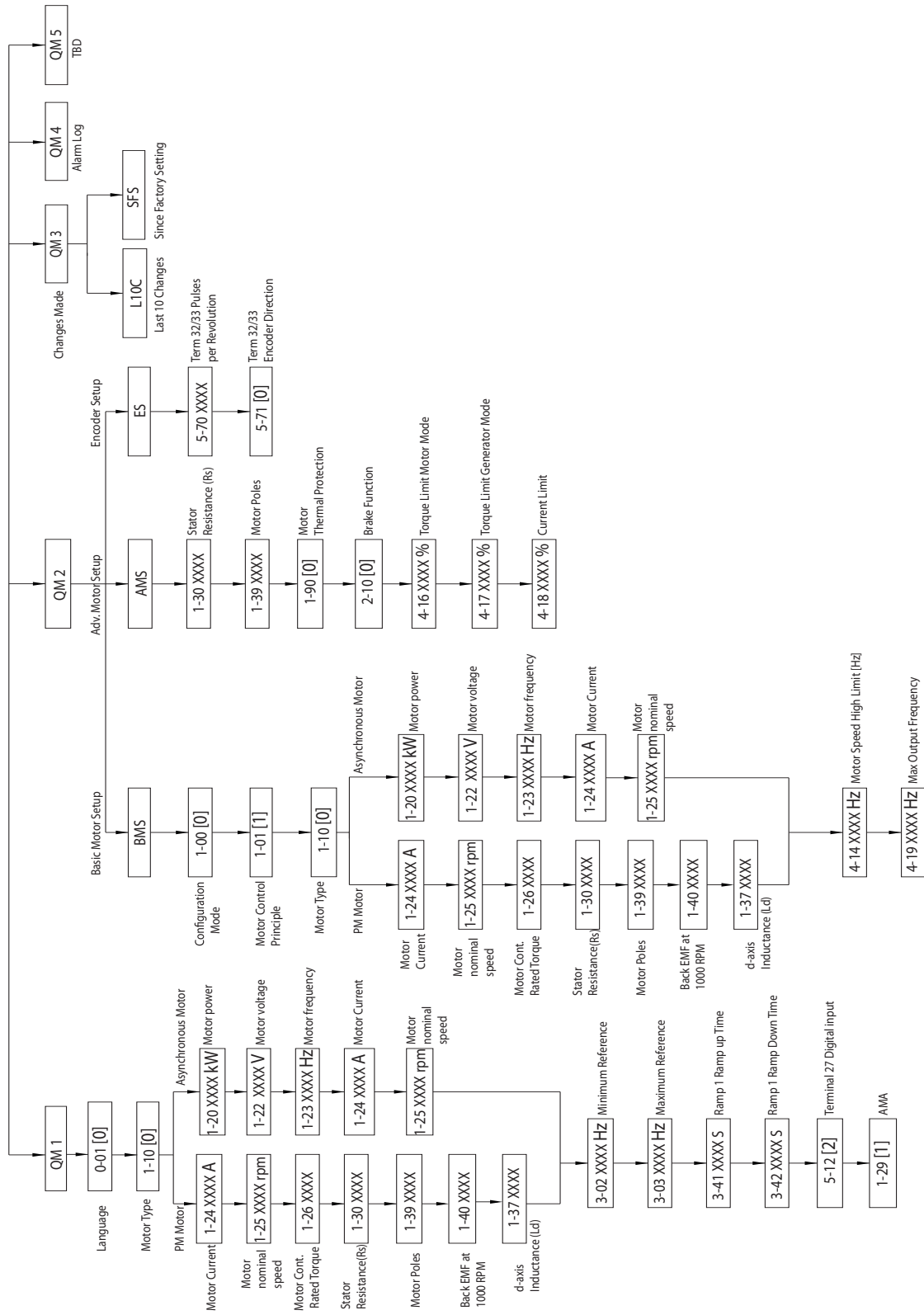
5.3.3 Meniu rapid pe panoul LCP

Meniul rapid asigură acces ușor la parametrii utilizați cel mai des.

- Pentru a intra în *Meniul rapid*, apăsați tasta [Menu] (Meniu) până când indicatorul de pe afișaj ajunge deasupra *Meniului rapid*.
- Apăsați pe [▲] [▼] pentru a selecta fie QM1 fie QM2, apoi apăsați pe [OK].
- Apăsați pe [▲] [▼] pentru a naviga printre parametrii din *Meniul rapid*.
- Apăsați pe [OK] pentru a selecta un parametru.

5. Apăsați pe [▲] [▼] pentru a modifica valoarea setării unui parametru.
6. Apăsați pe [OK] pentru a accepta modificarea.
7. Pentru a ieși, fie apăsați pe [Back] (Înapoi) de două ori (sau de 3 ori dacă vă aflați în QM2 și QM3) pentru a intra în meniul *Stare*, fie apăsați pe [Menu] (Meniu) o dată pentru a intra în *Meniul principal*.

130BC445.12



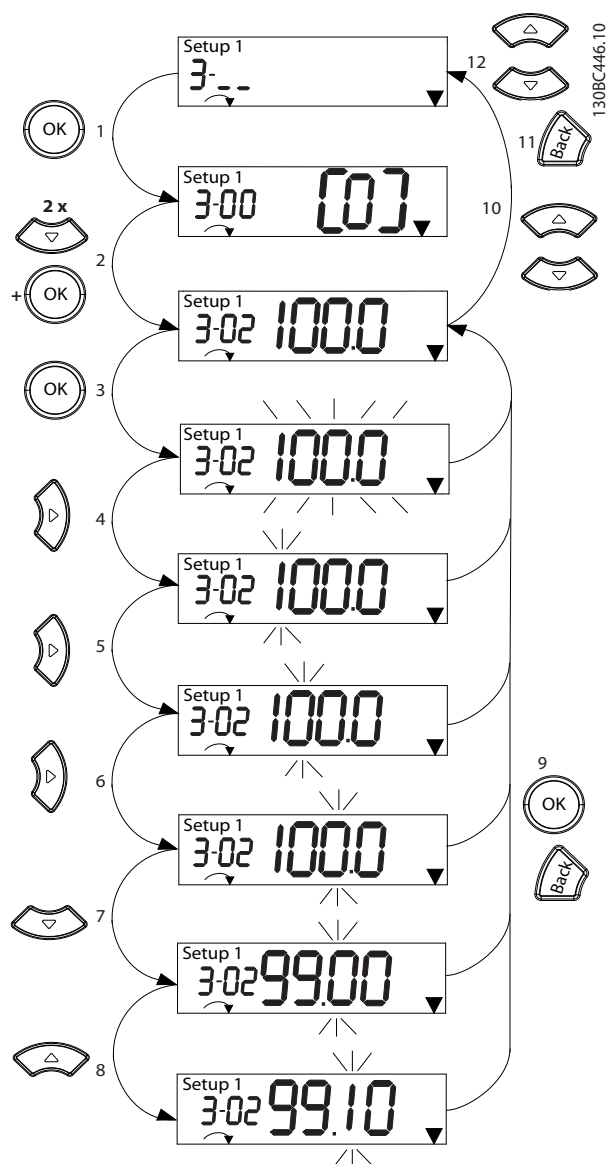
Ilustrația 5.4 Structura meniului rapid

5.3.4 Meniul principal pe panoul LCP

Meniul principal asigură acces la toți parametrii.

1. Pentru a intra în *Meniul principal*, apăsați tasta [Menu] (Meniu) până când indicatorul de pe afișaj ajunge deasupra *Meniului principal*.
2. [▲] [▼]: Navigați printre grupurile de parametri.
3. Apăsați pe [OK] pentru a selecta un grup de parametri.
4. [▲] [▼]: Navigați printre parametrii dintr-un anumit grup.
5. Apăsați pe [OK] pentru a selecta parametrul.
6. [▶] și [▲] [▼]: Setați/modificați valoarea parametrului.
7. Apăsați [OK] pentru a accepta valoarea.
8. Pentru a ieși, fie apăsați pe [Back] (Înapoi) de două ori (sau de 3 ori pentru parametri în matrice) pentru a intra în *Meniul principal*, fie apăsați pe [Menu] (Meniu) o dată pentru a intra în meniul *Stare*.

Consultați *Ilustrația 5.5*, *Ilustrația 5.6* și *Ilustrația 5.7* pentru principiile de modificare a valorii parametrilor continui, enumerați și respectiv în matrice (șir). Acțiunile din ilustrații sunt descrise în *Tabel 5.5*, *Tabel 5.6* și în *Tabel 5.7*.

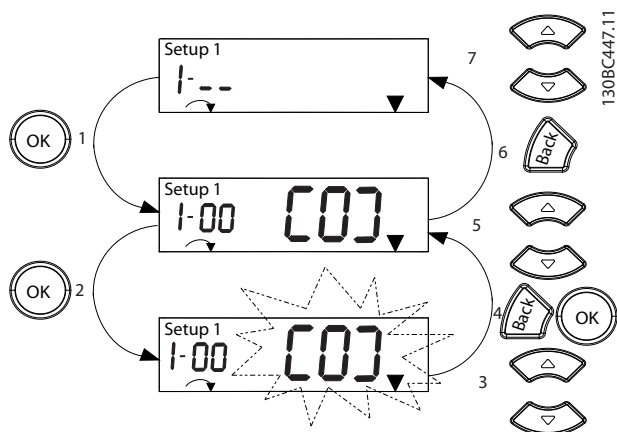


Ilustrația 5.5 Interacțiuni în Meniul principal – Parametri cu valori continue

1	[OK]: Este afișat primul parametru din grup.
2	Apăsăți pe [▼] în mod repetat, pentru a vă deplasa în jos la parametru.
3	Apăsăți pe [OK] pentru a începe editarea.
4	[▶]: Prima cifră se afișează intermitent (poate fi editată).
5	[▶]: A doua cifră se afișează intermitent (poate fi editată).
6	[▶]: A treia cifră se afișează intermitent (poate fi editată).
7	[▼]: Scade valoarea parametrului, punctul zecimal se modifică în mod automat.
8	[▲]: Crește valoarea parametrului.
9	[Back] (Înapoi): Anulați modificările, reveniți la 2. [OK]: Acceptați modificările, reveniți la 2
10	[▲][▼]: Selectați parametrul din cadrul grupului.
11	[Back] (Înapoi): Elimină valoarea și afișează grupul de parametri.
12	[▲][▼]: Selectați grupul.

Tabel 5.5 Modificarea valorilor în parametrii cu valori continue

Pentru parametrii enumerați interacțiunea este similară, dar valoarea parametrului este afișată între paranteze din cauza limitării numărului de cifre (4 cifre mari) pe panoul LCP, iar enumerarea poate fi mai mare de 99. Când valoarea enumerării este mai mare de 99, panoul LCP poate afișa numai prima parte din paranteză.

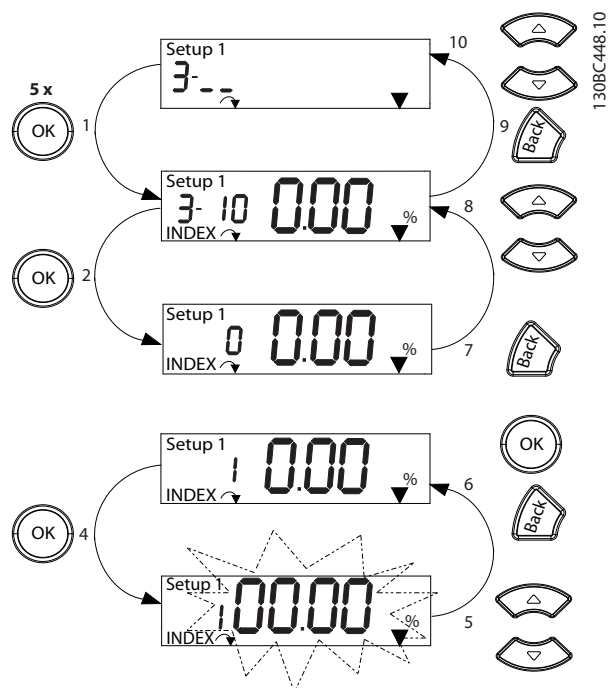


Ilustrația 5.6 Interacțiuni în Meniul principal – Parametri enumerați

1	[OK]: Este afișat primul parametru din grup.
2	Apăsăți pe [OK] pentru a începe editarea.
3	[▲][▼]: Modificați valoarea parametrului (afișat intermitent).
4	Apăsăți pe [Back] (Înapoi) pentru a anula modificările sau pe [OK] pentru a accepta modificările (reveniți la ecranul 2).
5	[▲][▼]: Selectați un parametru din cadrul grupului.
6	[Back] (Înapoi): Elimină valoarea și afișează grupul de parametri.
7	[▲][▼]: Selectați un grup.

Tabel 5.6 Modificarea valorilor la parametrii enumerați

Parametrii în matrice (șir) funcționează astfel:



Ilustrația 5.7 Interacțiuni în Meniul principal – Parametri în matrice (șir)

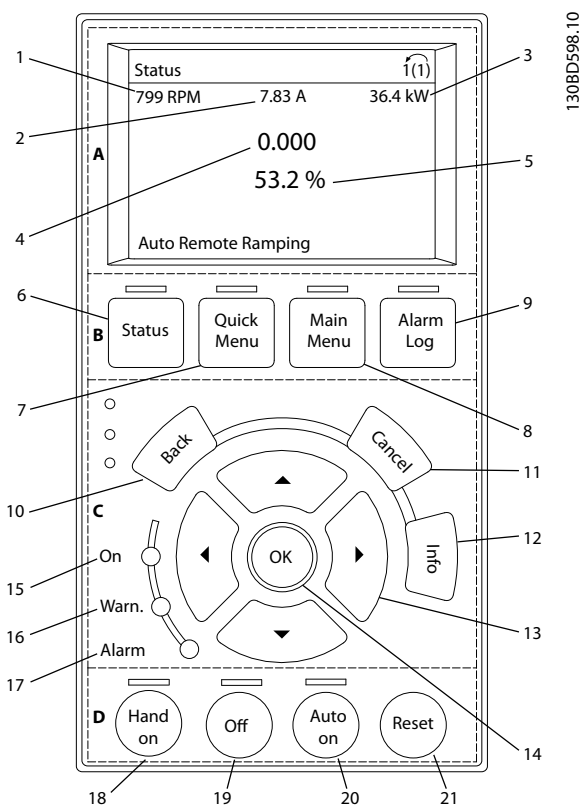
1	[OK]: Se afișează numerele parametrilor și valoarea în primul index.
2	[OK]: Indexul poate fi selectat.
3	[▲][▼]: Selectați indexul.
4	[OK]: Valoarea poate fi editată.
5	[▲][▼]: Modificați valoarea parametrului (afișat intermitent).
6	[Back] (Înapoi): Se anulează modificările. [OK]: Se acceptă modificările.
7	[Back] (Înapoi): Anulează editarea indexului, poate fi selectat un nou parametru.
8	[▲][▼]: Selectați parametrul din cadrul grupului.
9	[Back] (Înapoi): Elimină valoarea indexului parametrului și afișează grupul de parametri.
10	[▲][▼]: Selectați grupul.

Tabel 5.7 Modificarea valorilor la parametrii în matrice (șir)

5.3.5 Prezentarea panoului GLCP

Panoul GLCP este împărțit în 4 grupe funcționale (consultați *Ilustrația 5.8*).

- A. Zona de afișare
- B. Tastele meniului de afișare
- C. Tastele de navigare și indicatoarele luminoase (LED-urile)
- D. Tastele de funcționare și resetare



Ilustrația 5.8 Panou grafic de comandă, local (GLCP)

A. Zona de afișare

Zona de afișare este activată atunci când convertizorul de frecvență este alimentat de la tensiunea rețelei, de la o bornă a magistralei de c.c. sau de la o sursă externă de 24 V c.c.

Informațiile afișate pe panoul LCP pot fi personalizate pentru aplicația utilizatorului. Selectați opțiuni în *Meniu rapid Q3-13 Setări afișaj*.

Afișaj	Număr de parametru	Configurare implicită
1	0-20	[1602] Referință %
2	0-21	[1614] Curent sarcină motor
3	0-22	[1610] Putere [kW]
4	0-23	[1613] Frecvență
5	0-24	[1502] Contor kWh

Tabel 5.8 Legendă la Ilustrația 5.8, Zona de afișare

B. Tastele meniului de afișare

Tastele meniului sunt utilizate pentru accesul în meniu la configurarea parametrilor, pentru derularea între modulele de afișare a stării în timpul funcționării normale și pentru vizualizarea datelor din jurnalul de erori.

Tastă	Funcție
6 Status (Stare)	Afișează informații despre funcționare.

Tastă	Funcție
7 Quick Menu (Meniu rapid)	Permite accesul la parametrii de programare pentru instrucțiunile de configurare inițială și multe instrucțiuni detaliate ale aplicației.
8 Main Menu (Meniu principal)	Permite accesul la toți parametrii de programare.
9 Alarm Log (Jurnal alarme)	Afișează o listă a avertismentelor curente, ultimele 10 alarme și jurnalul de întreținere.

Tabel 5.9 Legendă la Ilustrația 5.8, Tastele meniului de afișare

C. Tastele de navigare și indicatoarele luminoase (LED-urile)

Tastele de navigare sunt utilizate pentru programarea funcțiilor și pentru mutarea cursorului afișajului. Tastele de navigare furnizează, de asemenea, reglarea vitezei în funcționarea locală. 3 indicatoare luminoase de stare ale convertizorului de frecvență sunt, de asemenea, amplasate în această zonă.

Tastă	Funcție
10 Back (Înapoi)	Revine la etapa sau la lista anterioară din structura meniului.
11 Cancel (Anulare)	Anulează ultima modificare sau comandă atâta timp cât modul de afișare nu s-a schimbat.
12 Info (Informații)	Apăsați pentru afișarea definiției funcției.
13 Tastele de navigare	Utilizați cele 4 taste de navigare pentru a vă deplasa printre elementele din meniu.
14 OK	Apăsați pentru a accesa grupurile de parametri sau pentru a activa o selectare.

Tabel 5.10 Legendă la Ilustrația 5.8, Taste de navigare

Indicator	Lumină	Funcție
15 On	Verde	Becul ON (Activată) se aprinde atunci când convertizorul de frecvență se alimentează de la tensiunea rețelei, de la bornele magistralei de c.c. sau de la o sursă externă de 24 V.
16 Warn	Galben	Când se îndeplinesc condițiile de avertizare, lumina galbenă WARN (Avertisment) se aprinde și în zona de afișare apare textul care identifică problema.
17 Alarm	Roșu	O stare de defecțiune determină aprinderea intermitentă a luminii roșii de alarmă și afișarea textului de alarmă.

Tabel 5.11 Legendă la Ilustrația 5.8, Indicatoare luminoase (LED-uri)

D. Tastele de funcționare și resetare

Tastele de funcționare se găsesc în partea de jos a panoului LCP.

	Tastă	Funcție
18	Hand On (Pornire manuală)	Pornește convertizorul de frecvență în modul de comandă locală. <ul style="list-style-type: none"> Un semnal extern de oprire de la o intrare de comandă sau de la o comunicație serială înlocuiește pornirea manuală locală.
19	Off (Stins)	Oprește motorul, dar nu oprește și alimentarea convertizorului de frecvență.
20	Auto On (Pornire automată)	Pune sistemul în modul de funcționare la distanță. <ul style="list-style-type: none"> Răspunde la o comandă externă de pornire prin bornele de control sau prin comunicația serială.
21	Reset (Resetare)	Resetează manual convertizorul de frecvență după remedierea unei defecțiuni.

Tabel 5.12 Legendă la *Ilustrația 5.8*, Taste de funcționare și resetare

AVERTISMENT!

Pentru a regla contrastul afișajului, apăsați pe [Status] (Stare) și pe tastele [▲]/[▼].

5.3.6 Setările parametrilor

Stabilirea programării corecte pentru aplicații necesită adesea funcții de setare în câțiva parametri corelați. Detalii despre parametri sunt furnizate în *capitol 10.2 Structura meniului de parametri*.

Datele de programare sunt stocate intern în convertizorul de frecvență.

- Pentru crearea unei copii de rezervă, încărcați datele în memoria panoului LCP.
- Pentru a descărca date pe un alt convertizor de frecvență, conectați panoul LCP la unitatea respectivă și descărcați setările stocate.
- Restabilirea configurărilor implicite din fabrică nu modifică datele stocate în memoria panoului LCP.

5.3.7 Modificarea setărilor parametrilor cu panoul GLCP

Accesați și modificați setările parametrilor din *Meniu rapid* sau din *Meniu principal*. *Meniu rapid* asigură acces numai la un număr limitat de parametri.

1. Apăsați pe [Quick Menu] (Meniu rapid) sau pe [Main Menu] (Meniu principal) de pe LCP.
2. Apăsați pe [▲] [▼] pentru a naviga printre grupurile de parametri; apăsați pe [OK] pentru a selecta un grup de parametri.
3. Apăsați pe [▲] [▼] pentru a naviga printre parametri; apăsați pe [OK] pentru a selecta un parametru.
4. Apăsați pe [▲] [▼] pentru a modifica valoarea setării unui parametru.
5. Apăsați pe [◀] [▶] pentru a deplasa cifra când un parametru zecimal este în starea de editare.
6. Apăsați pe [OK] pentru a accepta modificarea.
7. Apăsați de două ori pe [Back] (Înapoi) pentru a intra în Stare sau apăsați o dată pe [Main Menu] (Meniu principal) pentru a intra în Meniu principal.

Vizualizarea modificărilor

Meniu rapid Q5 – Modificări efectuate listează toți parametrii modificați din configurările implicite.

- Lista afișează numai parametrii care au fost modificați în configurarea curentă de editare.
- Parametrii care au fost reșetați la valorile implicite nu sunt listați.
- Mesajul *Empty (Gol)* indică faptul că nu s-a modificat niciun parametru.

5.3.8 Încărcarea/descărcarea datelor în/din panoul GLCP

1. Apăsați pe [Off] (Oprire) pentru a opri motorul înainte de încărcarea sau de descărcarea datelor.
2. Apăsați pe [Main Menu] (Meniu principal) *parametru 0-50 LCP Copy* și apăsați pe [OK].
3. Selectați [1] *Tot către LCP* pentru a încărca datele în LCP sau selectați [2] *Tot din LCP* pentru a descărca datele din LCP.
4. Apăsați pe [OK]. O bară de progres afișează progresul încărcării sau al descărcării.
5. Apăsați pe [Hand On] (Pornire manuală) sau pe [Auto On] (Pornire automată) pentru a reveni la funcționarea normală.

5.3.9 Restabilirea configurărilor implicite cu GLCP

AVERTISMENT!

Există riscul de pierdere a datelor de programare, a datelor motorului, a localizării și a înregistrărilor de monitorizare prin restaurarea configurărilor implicite. Pentru a furniza o copie de rezervă, încărcați datele în panoul LCP înainte de inițializare.

Restabilirea setărilor implicite ale parametrilor este efectuată prin inițializarea convertizorului de frecvență. Inițializarea se realizează prin *parametru 14-22 Operation Mode* (recomandat) sau manual. Inițializarea nu resetează setările pentru *parametru 1-06 Clockwise Direction*.

- Inițializarea care utilizează *parametru 14-22 Operation Mode* nu reinițializează setările convertizorului de frecvență, cum ar fi orele de funcționare, selecțiile comunicațiilor seriale, jurnalul de erori, jurnalul de alarme și alte funcții de monitorizare.
- Inițializarea manuală șterge toate datele despre motor, despre programare, despre localizare și monitorizare și restabilește configurările implicite din fabrică.

Procedura de inițializare recomandată, prin *parametru 14-22 Operation Mode*

1. Apăsăți de două ori pe [Main Menu] (Meniu principal) pentru a accesa parametrii.
2. Derulați la *parametru 14-22 Operation Mode* și apăsați pe [OK].
3. Derulați la [2] *Inițializare* și apăsați pe [OK].
4. Deconectați alimentarea unității și așteptați ca afișajul să se stingă.
5. Alimentați unitatea.

Setările implicite ale parametrilor sunt restabilite în timpul pornirii. Această operațiune poate dura puțin mai mult decât operațiunea normală.

6. Se afișează Alarmă 80.
7. Apăsăți pe [Reset] (Resetare) pentru a reveni la modul de funcționare.

Procedura de inițializare manuală

1. Deconectați alimentarea unității și așteptați ca afișajul să se stingă.
2. Mențineți apăsat pe [Status] (Stare), [Main Menu] (Meniu principal) și [OK] în timpul alimentării unității (aproximativ 5 s sau până când se aude un clic și pornește ventilatorul).

Setările implicite din fabrică ale parametrilor sunt restabilite în timpul pornirii. Această operațiune poate dura puțin mai mult decât operațiunea normală.

Inițializarea manuală nu resetează următoarele informații legate de convertizorul de frecvență:

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

5.4 Programarea de bază

5.4.1 Configurarea motorului asincron

Introduceți următoarele date despre motor. Informațiile pot fi găsite pe plăcuța cu datele nominale ale motorului.

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

Pentru o performanță optimă în modul VVC⁺, sunt necesare date suplimentare despre motor pentru a configura următorii parametri. Datele se găsesc în fișa de date a motorului (în general, aceste date nu sunt disponibile pe plăcuța cu datele nominale ale motorului). Executați o AMA completă utilizând *parametru 1-29 Adaptare autom. a motorului (AMA) [1] Activ AMA completă* sau introduceți manual parametrii.

1. *Parametru 1-30 Rezist. statorului (Rs).*
2. *Parametru 1-31 Rezist. rotorului (Rr).*
3. *Parametru 1-33 React. de scurgere a statorului (Xl).*
4. *Parametru 1-35 Reactanța princip. (Xh).*

Ajustarea specifică aplicației la executarea modului VVC⁺

Modul VVC⁺ este cel mai eficient mod de comandă. În majoritatea cazurilor, acesta oferă o performanță optimă fără ajustări ulterioare. Pentru a obține cea mai bună performanță, executați o AMA completă.

5.4.2 Configurarea motorului cu magneți permanenți în VVC⁺

Pașii inițiali ai programării

1. Configurați *parametru 1-10 Motor Construction* pentru următoarele opțiuni, pentru a activa funcționarea motorului cu magneți permanenți:

- [1] MP, mot cu poli mas
- [2] PM, salient IPM, non Sat. (MP, IPM domin., nesat.)
- [3] PM, salient IPM, Sat (MP, IPM domin., sat.)

2. Selectați [0] Buclă deschisă în parametru 1-00 Configuration Mode.

AVERTISMENT!

Reacția codicatorului nu este acceptată pentru motoare cu magneți permanenți.

Programarea datelor referitoare la motor

După selectarea motorului cu magneți permanenți în parametru 1-10 Motor Construction, parametrii referitori la motorul cu magneți permanenți din grupurile de parametrii 1-2* Date motor, 1-3* Date motor compl. și 1-4* Adv. Motor Data II (Date motor compl. II) sunt activi. Informațiile pot fi găsite pe plăcuța nominală a motorului și în fișa de date a motorului.

Programați următorii parametri în ordinea din listă.

1. Parametru 1-24 Motor Current.
2. Parametru 1-26 Motor Cont. Rated Torque.
3. Parametru 1-25 Motor Nominal Speed.
4. Parametru 1-39 Motor Poles.
5. Parametru 1-30 Stator Resistance (Rs).
Introduceți rezistența statorică (Rs) între fază și comun. Dacă doar valoarea între două faze este disponibilă, împărțiți această valoare la 2 pentru a obține valoarea între fază și comun (punctul de comun în stea).
De asemenea, este posibilă măsurarea valorii cu un ohmmetru, care ia în considerare și rezistența cablului. Împărțiți valoarea măsurată la 2 și introduceți rezultatul.
6. Parametru 1-37 d-axis Inductance (Ld).
Introduceți inductanța directă între fază și comun a axelor motorului cu magneți permanenți. Dacă doar valoarea între două faze este disponibilă, împărțiți această valoare la 2 pentru a obține valoarea între fază și comun (punctul de comun în stea).
De asemenea, este posibilă măsurarea valorii cu un aparat de măsurat inductanțe, care ia în considerare și inductanța cablului. Împărțiți valoarea măsurată la 2 și introduceți rezultatul.
7. Parametru 1-40 Back EMF at 1000 RPM.
Introduceți tensiunea contraelectromotoare indusă între fazele motorului cu magneți permanenți, la o viteză mecanică de 1.000 RPM (valoare eficace). Tensiunea contraelectromotoare indusă reprezintă tensiunea generată de un

motor cu magneți permanenți când nu este conectat niciun convertizor de frecvență, iar arborele este rotit din exterior. Tensiunea contraelectromotoare indusă este specificată în mod normal pentru viteza nominală a motorului sau pentru turația de 1.000 RPM, măsurată între 2 faze. Dacă valoarea nu este disponibilă pentru o viteză a motorului de 1.000 RPM, calculați valoarea corectă astfel: De exemplu, dacă tensiunea contraelectromotoare la 1.800 RPM este de 320 V, tensiunea contraelectromotoare la 1.000 RPM este:

$$\text{Tensiune contraelectromotoare} = (\text{Tensiune/RPM}) \times 1.000 = (320/1.800) \times 1.000 = 178.$$

Programați această valoare pentru parametru 1-40 Back EMF at 1000 RPM.

Testarea funcționării motorului

1. Porniți motorul la viteză redusă (între 100 și 200 RPM). Dacă motorul nu se rotește, verificați instalarea, programarea generală și datele motorului.

Parcarea

Această funcție reprezintă opțiunea recomandată pentru aplicațiile în care motorul se rotește la viteză redusă, (de exemplu, rotirea din inerție în aplicațiile cu ventilator). Parametrii Parametru 2-06 Parking Current și parametru 2-07 Parking Time pot fi ajustați. Măriți valorile setate din fabrică ale acestor parametri pentru aplicațiile cu inerție ridicată.

Porniți motorul la viteză nominală. În cazul în care aplicația nu funcționează bine, verificați setările motorului cu magneți permanenți în mod VVC+. În Tabel 5.13 se afișează recomandările pentru diverse aplicații.

Aplicație	Setări
Aplicații cu inerție redusă $I_{\text{Sarcină}}/I_{\text{Motor}} < 5$	<ul style="list-style-type: none"> • Creșteți valoarea pentru parametru 1-17 Voltage filter time const. cu un factor cuprins între 5 – 10. • Reduceți valoarea pentru parametru 1-14 Damping Gain. • Reduceți valoarea (<100%) pentru parametru 1-66 Min. Current at Low Speed.
Aplicații cu inerție medie $50 > I_{\text{Sarcină}}/I_{\text{Motor}} > 5$	Păstrați valorile calculate.
Aplicații cu inerție ridicată $I_{\text{Sarcină}}/I_{\text{Motor}} > 50$	Creșteți valorile pentru parametru 1-14 Damping Gain, parametru 1-15 Low Speed Filter Time Const. și parametru 1-16 High Speed Filter Time Const.

Aplicație	Setări
Sarcină mare la viteză redusă <30% (viteză nominală)	<p>Creșteți valoarea pentru <i>parametru 1-17 Voltage filter time const.</i></p> <p>Creșteți valoarea pentru <i>parametru 1-66 Min. Current at Low Speed</i> (dacă este >100% pentru un timp mai îndelungat, se poate supraîncălzi motorul).</p>

Tabel 5.13 Recomandări pentru diferite aplicații

5

Dacă motorul începe să oscileze la o anumită viteză, creșteți *parametru 1-14 Damping Gain*. Creșteți valoarea în pași mici.

Cuplul de pornire poate fi ajustat în *parametru 1-66 Min. Current at Low Speed*. 100% oferă cuplu nominal drept cuplu de pornire.

5.4.3 Adaptare autom. a motorului (AMA)

Adaptarea automată a motorului (AMA)

Se recomandă să executați AMA, deoarece se măsoară caracteristicile electrice ale motorului pentru a optimiza compatibilitatea între convertizorul de frecvență și motor în mod VVC⁺.

- Convertizorul de frecvență generează un model matematic al motorului pentru a regla curentul de ieșire al motorului, îmbunătățind astfel performanțele motorului.
- Este posibil ca anumite motoare să nu poată efectua versiunea completă a acestui test. În acest caz, selectați [2] *Activare AMA redusă* în *parametru 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)*.
- Dacă apar avertismente sau alarme, consultați *capitol 8.4 Lista de avertismente și alarme*.
- Pentru a obține cele mai bune rezultate, executați această procedură pe un motor rece.

Pentru a executa AMA utilizând panoul LCP

1. Cu setarea implicită a parametrilor, conectați bornele 12 și 27 înainte de executarea AMA.
2. Intrați în *Meniul principal*.
3. Accesați grupul de parametri 1-*** *Sarcină și motor*.
4. Apăsați pe [OK].
5. Setări parametrul motorului utilizând datele aflate pe plăcuța nominală, pentru grupul de parametri 1-2* *Date motor*.
6. Setări lungimea cablului către motor în *parametru 1-42 Motor Cable Length*.
7. Accesați *parametru 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)*.

8. Apăsați pe [OK].
9. Selectați [1] *Activ AMA completă*.
10. Apăsați pe [OK].
11. Testul se efectuează automat și indică atunci când s-a finalizat.

În funcție de puterea instalată, procedura AMA durează între 3 și 10 minute pentru a se finaliza.

AVERTISMENT!

Funcția AMA nu determină funcționarea motorului și nu afectează motorul.

5.5 Verificarea sensului de rotație a motorului

Înainte de punerea în funcțiune a convertizorului de frecvență, verificați sensul de rotație a motorului.

1. Apăsați pe [Hand On] (Pornire manuală).
2. Apăsați pe [▲] pentru referința de viteză pozitivă.
3. Verificați dacă viteza afișată este pozitivă.
4. Verificați dacă este corectă cablarea între convertizorul de frecvență și motor.
5. Verificați că sensul de rotație a motorului se potrivește cu setarea din *parametru 1-06 Spre dreapta*.
 - Când *parametru 1-06 Spre dreapta* este setat la [0] *Normal* (spre dreapta implicit):
 - a. Verificați dacă motorul se rotește spre dreapta (în sens orar).
 - b. Verificați dacă săgeata de direcție de pe panoul LCP este spre dreapta.
 - Când *parametru 1-06 Spre dreapta* este setat la [1] *Invers* (anti-orar):
 - a. Verificați dacă motorul se rotește spre stânga (în sens anti-orar).
 - b. Verificați dacă săgeata de sens de pe panoul LCP este spre stânga.

5.6 Verificarea sensului de rotație a encoderului

Verificați sensul de rotație a codicatorului numai dacă se utilizează reacția acestuia.

1. Selectați [0] *Bucă deschisă* în *parametru 1-00 Mod configurare*.
2. Selectați [1] *24V encoder (Codificator 24V)* în *parametru 7-00 Sursă reacț vit. rot. PID*.
3. Apăsați pe [Hand On] (Pornire manuală).
4. Apăsați pe [▲] pentru referința de viteză pozitivă (*parametru 1-06 Spre dreapta la [0] Normal*).
5. Verificați în *parametru 16-57 Feedback [RPM]* dacă reacția este pozitivă.

AVERTISMENT!

REACȚIE NEGATIVĂ

Dacă reacția inversă este negativă, conexiunea la codificator este greșită. Utilizați *parametru 5-71 Direcție encoder bornă 32/33* pentru a inversa sensul sau inverșați cablurile de la encoder (codificator).

5.7 Testul comenzilor locale

1. Apăsați pe [Hand On] (Pornire manuală) pentru a asigura o comandă de pornire locală către convertizorul de frecvență.
2. Accelerați convertizorul de frecvență apăsând pe [▲] pentru viteză maximă. Mutarea cursorului în stânga virgulei zecimale furnizează modificări de intrare mai rapide.
3. Observați problemele de accelerare.
4. Apăsați pe [Off] (Oprire). Observați problemele de decelerare.

În caz că apar probleme la accelerare sau la decelerare, consultați *capitol 8.5 Depanarea*. Consultați *capitol 8.2 Tipurile de avertismente și de alarme* pentru resetarea convertizorului de frecvență după o decuplare.

5.8 Pornirea sistemului

Procedura din această secțiune necesită să fie finalizate cablarea și programarea aplicației de către utilizator. Se recomandă următoarea procedură după finalizarea configurării aplicației.

1. Apăsați pe [Auto On] (Pornire automată).
2. Aplicați o comandă externă de pornire.
3. Reglați referința vitezei pe întregul interval de viteze.
4. Eliminați comanda externă de pornire.
5. Pentru a vă asigura că sistemul funcționează conform așteptărilor, verificați nivelurile de sunet și vibrație ale motorului.

Dacă apar avertismente sau alarme, consultați *capitol 8.2 Tipurile de avertismente și de alarme* pentru a reseta convertizorul de frecvență după o decuplare.

5.9 Punerea în funcțiune a funcției STO

Consultați *capitol 6 Safe Torque Off (STO)* pentru instalarea corectă și punerea în funcțiune a funcției STO.

6 Safe Torque Off (STO)

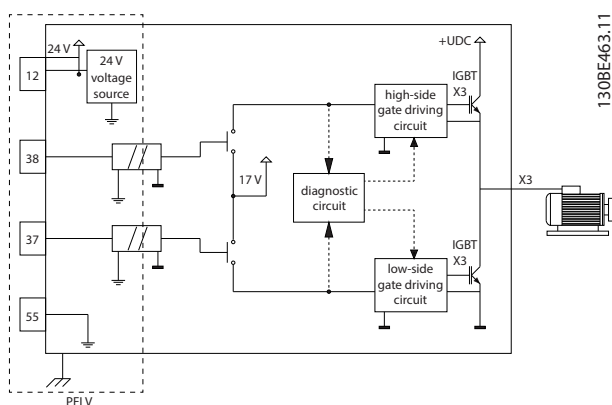
Funcția Safe Torque Off (STO) este o componentă într-un sistem de control al siguranței. STO împiedică unitatea să genereze energia necesară pentru a roti motorul, asigurând în acest mod securitatea în situații de urgență.

Funcția STO este proiectată și recunoscută a fi în conformitate cu următoarele cerințe:

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

Pentru a obține nivelul de siguranță operațională dorit, selectați și acționați corespunzător componentele din sistemul de control al siguranței. Înainte de utilizarea funcției STO, efectuați o analiză atentă a riscurilor asupra instalației pentru a determina dacă funcția STO și nivelurile de siguranță sunt corespunzătoare și suficiente.

Funcția STO din convertizorul de frecvență este controlată prin bornele de control 37 și 38. Când funcția STO este activată, sursele de alimentare pentru circuitele de comandă pe poartă ale modulelor IGBT, din partea superioară și din partea inferioară, sunt decuplate. *Ilustrația 6.1* prezintă arhitectura funcției STO. *Tabel 6.1* afișează stările funcției STO bazându-se pe faptul că bornele 37 și 38 sunt sau nu activate (alimentate).



Ilustrația 6.1 Arhitectura funcției STO

Borna 37	Borna 38	Cuplu	Avertisment sau alarmă
Activată ¹⁾	Activată	Da ²⁾	Fără avertismente sau alarme.
Neactivată ³⁾	Neactivată	Nu	Avertisment/ alarmă 68: Oprește de siguranță.
Neactivată	Activată	Nu	Alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO).
Activată	Neactivată	Nu	Alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO).

Tabel 6.1 Starea funcției STO

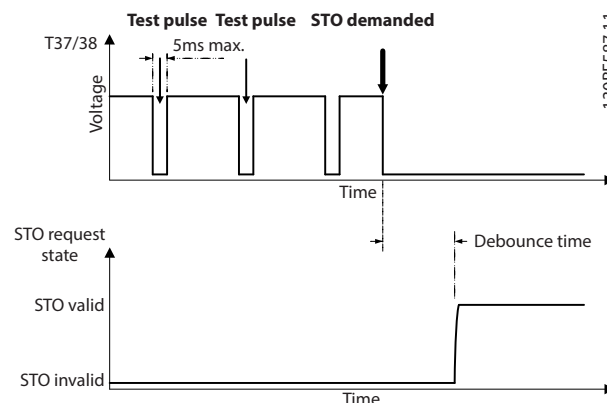
1) Gama de tensiune este 24 V ±5 V, cu borna 55 ca bornă de referință.

2) Cuplu este prezent numai când convertizorul de frecvență funcționează.

3) Circuit deschis sau tensiune între 0 V ±1,5 V, cu borna 55 ca bornă de referință.

Filtrarea impulsurilor de testare

La dispozitivele de siguranță care generează impulsuri de testare pe liniile de comandă ale funcției STO, dacă semnalele în impulsuri rămân la un nivel redus (≤1,8 V) și nu sunt mai lungi de 5 ms, ele sunt ignorate, după cum se arată în *Ilustrația 6.2*.



Ilustrația 6.2 Filtrarea impulsurilor de testare

Toleranță la intrare asincronă

Semnalele de intrare la cele 2 borne nu sunt întotdeauna sincronizate. Dacă decalajul între cele 2 semnale este mai mare de 12 ms, se produce alarma de eroare la STO (alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO)).

Semnale valide

Pentru a activa funcția STO, cele 2 semnale trebuie să fie ambele la nivel scăzut timp de cel puțin 80 ms. Pentru a termina funcția STO, cele 2 semnale trebuie să fie ambele la nivel ridicat timp de cel puțin 20 ms. Consultați *capitol 9.6 Intrări/ieșiri de comandă și date de comandă* pentru nivelurile de tensiune și curentul de intrare la bornele funcției STO.

6.1 Măsurile de precauție legate de siguranță pentru funcția STO

Personalul calificat

Instalarea sau operarea acestui echipament sunt permise numai unui personal calificat.

Personalul calificat este reprezentat de oameni pregătiți, care sunt autorizați să instaleze, să pună în funcțiune și să întrețină echipamentul, sistemele și circuitele, în conformitate cu legile și reglementările în vigoare. În plus, personalul trebuie să aibă cunoștință despre instrucțiunile și măsurile de siguranță din acest manual.

AVERTISMENT!

După instalarea funcției STO, efectuați un test de punere în funcțiune după cum se specifică în *capitol 6.3.3 Test de punere în funcțiune a funcției STO*. Un test de punere în funcțiune reușit este obligatoriu după prima instalare și după fiecare modificare efectuată la instalația de siguranță.

AVERTISMENT

RISC DE ELECTROCUTARE

Funcția STO NU izolează tensiunea rețelei de convertizor de frecvență sau de circuitele auxiliare și de aceea nu oferă siguranță sau protecție față de curentul electric. Nerespectarea izolării tensiunii rețelei de unitate și a timpului de așteptare specificat poate duce la deces sau la răniri grave.

- Efectuați lucrări la componentele electrice ale convertizorului de frecvență sau la motor, numai după izolarea tensiunii rețelei și așteptând durata de timp specificată în *capitol 2.3.1 Timp de descărcare*.

AVERTISMENT!

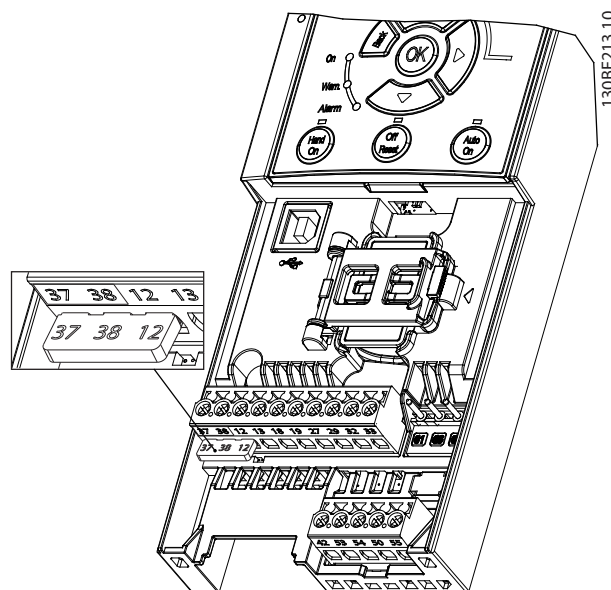
Când proiectați aplicația cu acest utilaj, luați în considerare timpul și distanța pentru o rotire din inerție până la oprire (STO). Pentru informații suplimentare legate de categoriile de oprire, consultați EN 60204-1.

6.2 Instalarea funcției Safe Torque Off

Pentru conectarea motorului, pentru conectarea la rețeaua de alimentare în c.a. și pentru cablurile de control, urmați instrucțiunile pentru instalarea sigură din *capitol 4 Instalația electrică*.

Activați funcția STO integrată astfel:

- Îndepărtați conductorul de șuntare aflat între bornele de control 12 (24 V), 37 și 38. Tăierea sau secționarea conductorului de șuntare nu este suficientă pentru a evita scurtcircuitarea. Vedeti conductorul de șuntare în *Ilustrația 6.3*.

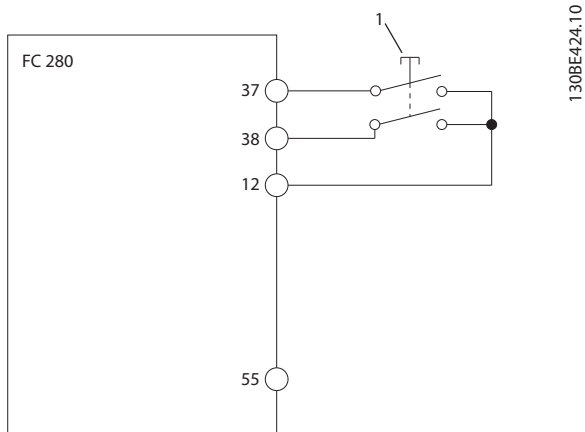


Ilustrația 6.3 Conductor de șuntare între bornele 12 (24 V), 37 și 38

- Conectați un dispozitiv de siguranță cu două căi (de exemplu, interfață PLC de siguranță, barieră optică, releu de siguranță sau buton de oprire în caz de urgență) la bornele 37 și 38 pentru a forma o aplicație de siguranță. Dispozitivul trebuie să respecte nivelul de siguranță dorit, pe baza evaluării pericolului. *Ilustrația 6.4* prezintă o schemă de cablare pentru aplicațiile STO în care convertizorul de frecvență și dispozitivul de siguranță se află în același tablou. *Ilustrația 6.5* prezintă o schemă de cablare pentru aplicațiile STO în care este utilizată alimentare din exterior.

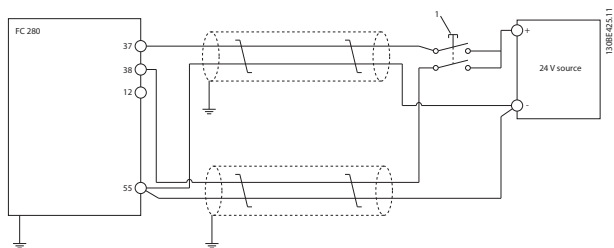
AVERTISMENT!

Semnalul STO trebuie să fie însoțit de un sistem PELV.



1 Dispozitiv de siguranță

Ilustrația 6.4 Cablare pentru funcția STO la 1 tablou, convertizorul de frecvență furnizează tensiunea de alimentare



1 Dispozitiv de siguranță

Ilustrația 6.5 Cablare pentru funcția STO, alimentare externă

3. Finalizați cablarea conform instrucțiunilor din capitol 4 Instalația electrică și:
 - eliminați riscurile de scurtcircuit;
 - asigurați-vă că pentru funcția STO cablurile sunt ecranate, dacă acestea sunt mai lungi de 20 m;
 - conectați dispozitivul de siguranță direct la bornele 37 și 38.

6.3 Punerea în funcțiune a funcției STO

6.3.1 Activarea funcției Safe Torque Off

Pentru a activa funcția STO, îndepărtați tensiunea de la bornele 37 și 38 ale convertizorului de frecvență.

Când funcția STO este activată, convertizorul de frecvență emite *alarma 68: Oprire de siguranță* sau *avertismentul 68: Oprire de siguranță*, decuplează unitatea și rotește din inerție motorul până la oprire. Utilizați funcția STO pentru a opri convertizorul de frecvență în situații de oprire de

urgență. În modul de operare normală când funcția STO nu este necesară, utilizați în schimb funcția standard de oprire.

AVERTISMENT!

Dacă funcția STO este activată în timp ce convertizorul de frecvență emite avertismentul 8 sau alarma 8 (subtensiune c.c.), convertizorul de frecvență ignoră *alarma 68: Oprire de siguranță*, dar funcționarea funcției STO nu este afectată.

6.3.2 Dezactivarea funcției Safe Torque Off

Urmați instrucțiunile din Tabel 6.2 pentru a dezactiva funcția STO și reluați funcționarea normală pe baza modului de repornire a funcției STO.

AVERTISMENT

PERICOL DE MOARTE SAU DE RĂNIRI GRAVE

Reaplicarea alimentării de 24 V c.c. fie pe borna 37 fie pe 38 încheie starea SIL2 a funcției STO și este posibil să pornească motorul. Pornirea neașteptată a motorului poate produce răniri grave sau moartea persoanelor.

- Asigurați-vă că s-au luat toate măsurile de siguranță înainte de a reaplica alimentarea de 24 V c.c. la bornele 37 și 38.

Mod de repornire	Pași pentru a dezactiva funcția STO și a relua funcționarea normală	Configurare mod de repornire
Repornire manuală	<ol style="list-style-type: none"> 1. Aplicați din nou alimentarea de 24 V c.c. la bornele 37 și 38. 2. Inițiați un semnal de resetare (prin magistrala de teren, I/E digitală sau tasta [Reset] (Resetare)/[Off Reset] (Oprire/resetare) de pe panoul LCP). 	Setarea implicită. <i>Parametru 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP=[1]</i> <i>Alarmă oprire sig.</i>
Repornire automată	Aplicați din nou alimentarea de 24 V c.c. la bornele 37 și 38.	<i>Parametru 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP=[3]</i> <i>Avertis. oprire sig.</i>

Tabel 6.2 Dezactivarea funcției STO

6.3.3 Test de punere în funcțiune a funcției STO

După instalare și înainte de prima utilizare, efectuați un test de punere în funcțiune a instalației utilizând funcția STO.

Efectuați din nou testul după fiecare modificare a instalației sau a aplicației ce implică funcția STO.

AVERTISMENT!

Un test reușit de punere în funcțiune a funcției STO este necesar după instalarea inițială și după fiecare modificare ulterioară a instalației.

Pentru a efectua un test de punere în funcțiune:

- Urmați instrucțiunile din *capitol 6.3.4 Test pentru aplicațiile STO în modul de repornire manuală* dacă funcția STO este setată în modul de repornire manuală.
- Urmați instrucțiunile din *capitol 6.3.5 Test pentru aplicațiile STO în modul de repornire automată* dacă funcția STO este setată în modul de repornire automată.

6.3.4 Test pentru aplicațiile STO în modul de repornire manuală

Pentru aplicațiile în care *parametru 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP* este setat la valoarea implicită [1] *Alarmă oprire sig.*, conduceți testul de funcționare după cum urmează.

1. Setati *parametru 5-40 Function Relay* la [190] *Safe Function active (Funcție de siguranță activă)*.
2. Îndepărtați sursa de tensiune de 24 V c.c. de la bornele 37 și 38 utilizând dispozitivul de siguranță, în timp ce convertizorul de frecvență antrenează motorul (adică, rețeaua de alimentare nu este întreruptă).
3. Verificați că:
 - 3a Motorul se rotește din inerție. Poate dura mult timp pentru ca motorul să se oprească.
 - 3b Releul clientului se activează (dacă este conectat).
 - 3c Dacă este montat panoul LCP, pe panoul LCP se afișează *alarmă 68: Oprire de siguranță*. Dacă nu este montat panoul LCP, *alarmă 68: Oprire de siguranță* se înscrie în jurnal la *parametru 15-30 Alarm Log: Error Code*.
4. Aplicați din nou tensiunea de 24 V c.c. la bornele 37 și 38.
5. Asigurați-vă că motorul rămâne în starea de rotire din inerție și că releul clientului (dacă este conectat) rămâne activat.
6. Trimiteți semnalul de resetare (prin magistrala de teren, I/E digitală sau tasta [Reset] (Resetare)/[Off Reset] (Oprire/resetare) de pe panoul LCP).
7. Asigurați-vă că motorul devine operațional și funcționează în limitele inițiale de viteză.

Testul de punere în funcțiune este trecut dacă se finalizează cu succes toți pașii menționați mai sus.

6.3.5 Test pentru aplicațiile STO în modul de repornire automată

Pentru aplicațiile în care *parametru 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP* este setat la [3] *Avertis. oprire sig.*, efectuați testul de funcționare după cum urmează:

1. Îndepărtați sursa de tensiune de 24 V c.c. de la bornele 37 și 38 prin intermediul dispozitivului de siguranță, în timp ce convertizorul de frecvență antrenează motorul (adică, rețeaua de alimentare nu este întreruptă).
2. Verificați că:
 - 2a Motorul se rotește din inerție. Rețineți că poate dura mult timp pentru ca motorul să se oprească.
 - 2b Releul clientului se activează (dacă este conectat).
 - 2c *Avertisment 68: Oprire de sig. W68* se afișează pe panoul LCP, dacă panoul LCP este montat.
 - 2d Dacă panoul LCP nu este montat, *Avertisment 68: Oprire de sig. W68* se înscrie în jurnal la *parametru 15-30 Alarm Log: Error Code*.
3. Aplicați din nou tensiunea de 24 V c.c. la bornele 37 și 38.
4. Asigurați-vă că motorul devine operațional și funcționează în limitele inițiale de viteză.

Testul de punere în funcțiune este trecut dacă se finalizează cu succes toți pașii menționați mai sus.

AVERTISMENT!

Consultați avertismentul legat de comportamentul la repornire în *capitol 6.1 Măsuri de precauție legate de siguranță pentru funcția STO*.

6.4 Întreținere și service pentru funcția STO

- Utilizatorul este responsabil în ceea ce privește măsurile de securitate.
- Parametrii convertizorului de frecvență pot fi protejați cu parolă.

Testul de funcționare este compus din 2 părți:

- Test funcțional de bază.
- Test funcțional de diagnosticare.

Când toți pașii s-au finalizat cu succes, testul de funcționare este reușit.

Test funcțional de bază

Dacă funcția STO nu a fost utilizată timp de 1 an, efectuați un test funcțional de bază pentru a detecta orice defecțiune sau funcționare defectuoasă a funcției STO.

1. Asigurați-vă că *parametru 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP* este setat la **[1] Alarmă oprire sig.*
2. Îndepărtați alimentarea cu tensiune de 24 V c.c. de la bornele 37 și 38.
3. Verificați dacă panoul LCP afișează *alarmă 68: Oprire de siguranță.*
4. Verificați dacă acest convertizor de frecvență decuplează unitatea.
5. Verificați că motorul se rotește din inerție și se oprește complet.
6. Inițiați un semnal de pornire (prin magistrala de comunicație, I/E digitală sau panoul LCP) și verificați că motorul nu pornește.
7. Reconectați alimentarea cu tensiune de 24 V c.c. la bornele 37 și 38.
8. Verificați că motorul nu pornește automat și repornește numai dând un semnal de resetare (prin magistrala de comunicație, prin I/E digitală sau cu ajutorul tastei [Reset] (Resetare)/ [Off Reset] (Oprire/Resetare) de la panoul LCP.

Test funcțional de diagnosticare

1. Verificați că *avertisment 68: Oprire de siguranță și alarmă 68: Oprire de siguranță* nu apar atunci când sursa de 24 V c.c. este conectată la bornele 37 și 38.
2. Îndepărtați tensiunea de 24 V c.c. de la borna 37 și verificați că pe panoul LCP se afișează *alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO)*, dacă panoul LCP este montat. Dacă panoul LCP nu este montat, verificați că *alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO)* este înregistrată în jurnal la *parametru 15-30 Alarm Log: Error Code.*
3. Aplicați din nou tensiunea de 24 V c.c. la borna 37 și verificați că resetarea alarmei a reușit.
4. Îndepărtați tensiunea de 24 V c.c. de la borna 38 și verificați că pe panoul LCP se afișează *alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO)*, dacă panoul LCP este montat. Dacă panoul LCP nu este montat, verificați că *alarmă 188: STO Function Fault (Eroare la funcția STO)* este înregistrată în jurnal la *parametru 15-30 Alarm Log: Error Code.*
5. Aplicați din nou tensiunea de 24 V c.c. la borna 38 și verificați că resetarea alarmei a reușit.

6.5 Date tehnice despre STO

Analiza modurile de eroare, efectelor și diagnozei (FMEDA) este efectuată pe baza următoarelor presupuneri:

- FC 280 consumă 10% din bugetul total la eroare pentru o buclă de siguranță SIL2.
- Ratele de defectare sunt fundamentate pe baza de date Siemens SN29500.
- Ratele de defectare sunt constante; mecanismele uzate nu sunt incluse.
- Pentru fiecare canal, componentele legate de siguranță sunt considerate a fi de tip A, cu o toleranță 0 (zero) de defectare a echipamentului.
- Nivelurile de solicitare constituie o medie pentru un mediu industrial și temperatura de lucru a componentelor este de cel mult 85 °C.
- O eroare privitoare la siguranță (de exemplu, rezultatul la ieșire în stare de siguranță) este reparată într-un interval de 8 ore.
- Nicio ieșire de cuplu nu este în starea de siguranță.

Standarde de siguranță	Siguranța utilajului	ISO 13849-1, IEC 62061
	Siguranță funcțională	IEC 61508
Funcție de siguranță	Safe Torque Off	IEC 61800-5-2
Caracteristici de siguranță	ISO 13849-1	
	Categoria	Cat. 3
	Arie de diagnosticare (DC)	60% (scăzută)
	Timp mediu până la o defecțiune periculoasă (MTTFd)	2.400 de ani (ridicată)
	Nivel de performanță	PL d
	IEC 61508/IEC 61800-5-2/IEC 62061	
	Nivel de integritate a siguranței	SIL2
	Probabilitate de defecțiune periculoasă pe oră (PFH) (mod solicitare ridicată)	7,54E-9 (1/h)
	Probabilitate de defecțiune periculoasă la solicitare (PFD _{medie} pentru PTI = 20 ani) (mod solicitare redusă)	6.05E-4
	Rată de defectare în starea de siguranță (SFF)	> 84%
	Toleranță de defectare a echipamentului (HFT)	1 (Tip A, 1oo2D)
	Interval pentru testare de probă ²⁾	20 de ani
	Defectare din cauze obișnuite (CCF)	$\beta = 5\%$; $\beta_D = 5\%$
	Interval pentru teste de diagnosticare (DTI)	160 ms
Capacitate sistematică	SC 2	
Timp de reacție ¹⁾	Timp de răspuns de la intrare până la ieșire	Dimensiuni de carcasă K1–K3: Maximum 50 ms Dimensiuni de carcasă K4 și K5: maximum 30 ms

Tabel 6.3 Date tehnice pentru funcția STO

1) Timpul de reacție este durata între momentul apariției unei condiții pe semnalele de intrare care activează funcția STO și momentul când cuplul este oprit la motor.

2) Pentru modul de efectuare a testului de probă, consultați capitol 6.4 Întreținere și service pentru funcția STO.

7 Exemple de aplicații

Exemplele din această secțiune au rolul de referință rapidă pentru aplicații obișnuite.

- Setările parametrilor sunt valorile implicite regionale, dacă nu se specifică altceva (selectate în *parametru 0-03 Regional Settings*).
- Parametrii asociați bornelor și setările acestora sunt prezentate în dreptul desenelor.
- Sunt prezentate, de asemenea, setările de comutare necesare pentru bornele analogice 53 sau 54.

AVERTISMENT!

Când nu se utilizează caracteristica de oprire de siguranță (STO), un conductor de șuntare este necesar între bornele 12, 37 și 38, astfel încât convertizorul de frecvență să funcționeze cu valorile de programare implicite din fabrică.

7

7.1.1 AMA

		Parametri	
		Funcție	Setare
	130BE203.11	Parametru 1-29 Adaptare autom. a motorului (AMA)	[1] Activ AMA completă
		Parametru 5-12 Intrare digitală bornă 27	*[2] Oprire inerț. inv.
		*= Valoare implicită	
		Note/comentarii: Setăți grupul de parametri 1-2* Date motor în conformitate cu specificațiile motorului.	
		AVERTISMENT!	
		Dacă bornele 12 și 27 nu sunt conectate, setați parametru 5-12 Terminal 27 Digital Input la [0] Nefuncțional.	

Tabel 7.1 AMA cu T27 conectată

7.1.2 Viteza

		Parametri	
		Funcție	Setare
	130BE204.11	Parametru 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V*
		Parametru 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
		Parametru 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0
		Parametru 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
		Parametru 6-19 Terminal 53 mode	[1] Tensiune
		*= Valoare implicită	
		Note/comentarii:	

Tabel 7.2 Referință analogică pentru viteză (Tensiune)

		Parametri	
FC		Funcție	Setare
+24 V	12	Parametru 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19	Parametru 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
D IN	27		
D IN	29	Parametru 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0
D IN	32		
D IN	33	Parametru 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
+10 V	50		
A IN	53	Parametru 6-19 Terminal 53 mode	[0] Curent
A IN	54		
COM	55	*= Valoare implicită	
A OUT	42	Note/comentarii:	

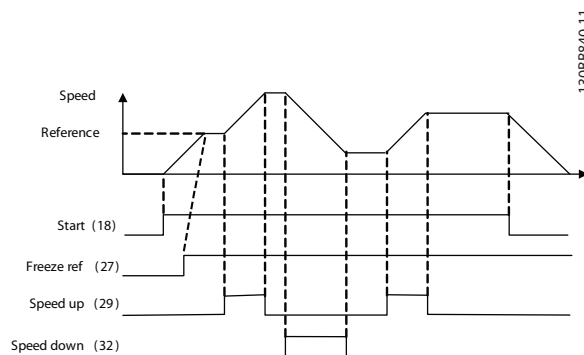
Tabel 7.3 Referință analogică pentru viteză (Curent)

		Parametri	
FC		Funcție	Setare
+24 V	12	Parametru 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] Pornire
+24 V	13		
D IN	18	Parametru 5-12 Terminal 27 Digital Input	[19] Fixare ref.
D IN	19		
D IN	27	Parametru 5-13 Intrare digitală bornă 29	[21] Accelerare
D IN	29		
D IN	32	Parametru 5-14 Intrare digitală bornă 32	[22] Decelerare
D IN	33		
+10 V	50	*= Valoare implicită	
A IN	53	Note/comentarii:	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

Tabel 7.5 Accelerare/decelerare

		Parametri	
FC		Funcție	Setare
+24 V	12	Parametru 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parametru 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
D IN	19		
D IN	27	Parametru 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0
D IN	29		
D IN	32	Parametru 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
D IN	33		
+10 V	50	Parametru 6-19 Terminal 53 mode	[1] Tensiune
A IN	53		
A IN	54	*= Valoare implicită	
COM	55	Note/comentarii:	
A OUT	42		

Tabel 7.4 Referință pentru viteză (utilizând un potențiomtru manual)



Ilustrația 7.1 Accelerare/decelerare

7.1.3 Pornire/Oprire

		Parametri	
		Funcție	Setare
	FC	Parametru 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Pornire
		Parametru 5-11 Intrare digitală bornă 19	*[10] Reversing (Inversare)
		Parametru 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Nefunc- țional
		Parametru 5-14 Intrare digitală bornă 32	[16] Prescis. ref. bit 0
		Parametru 5-15 Intrare digitală bornă 33	[17] Prescis. ref. bit 1
		Parametru 3-10 Ref. prescisă Ref. predefinită 0 Ref. predefinită 1 Ref. predefinită 2 Ref. predefinită 3	25% 50% 75% 100%
		* = Valoare implicită	
	Note/comentarii:		

Tabel 7.6 Pornire/oprire cu inversare și 4 viteze predefinite

7.1.4 Resetarea alarmei externe

		Parametri	
		Funcție	Setare
	FC	Parametru 5-11 Terminal 19 Digital Input	[1] Resetare
		* = Valoare implicită	
	Note/comentarii:		

Tabel 7.7 Resetarea alarmei externe

7.1.5 Termistorul motorului

AVERTISMENT!

Pentru a respecta cerințele de izolație PELV, utilizați izolație întărită sau dublă pe termistoare.

		Parametri	
		Funcție	Setare
	FC	Parametru 1-90 Motor Thermal Protection	[2] Decuplare termist.
		Parametru 1-93 Intrare Thermistor Source	[1] Intrare analog. 53
		Parametru 6-19 Terminal 53 mode	[1] Tensiune mode
	* = Valoare implicită		
	Note/comentarii: Dacă este necesară doar o avertizare, setați parametru 1-90 Motor Thermal Protection la [1] Avertisment termist.		

Tabel 7.8 Termistorul motorului

7.1.6 SLC

		Parametri	
		Funcție	Setare
FC			
+24 V	12	Parametru 4-30 Funcț. lipsă reacție motor	[1] Avertisment
+24 V	13		
D IN	18	Parametru 4-31 Eroare reacție vit.motor	50
D IN	19		
D IN	27	Parametru 4-32 "Timeout" lipsă reacție motor	5 s
D IN	29		
D IN	32	Parametru 7-00 Sursă reacț vit. rot. PID	[1] 24V encoder (Codificator 24V)
D IN	33		
+10 V	50	Parametru 5-70 Term 32/33 Pulses Per Revolution	1024*
A IN	53		
A IN	54		
COM	55	Parametru 13-0 0 SL Controller Mode	[1] Activat
A OUT	42		
		Parametru 13-0 1 Even.start	[19] Avertisment
		Parametru 13-0 2 Even.stop	[44] Tasta reset
		Parametru 13-1 0 Operand comparator	[21] Număr avertisment
		Parametru 13-1 1 Operator comparator	*[1] ≈
		Parametru 13-1 2 Comparator Value	61
		Parametru 13-5 1 Evenim. control SL	[22] Comparator 0
		Parametru 13-5 2 Acțiune control SL	[32] Dezactiv. ieș.dig. A
		Parametru 5-40 Funcție Releu	[80] Ieș. digit. SL A
		* = Valoare implicită	
		Note/comentarii: Dacă se depășește limita impusă în Monitorizare reacție, se emite avertisment 61: Monitor reacție. SLC monitorizează avertismentul 61: Monitor reacție. Dacă avertismentul 61: Monitor reacție devine adevărat, este declanșat releul 1. Echipamentul extern putea să indice faptul că este necesară întreținere. Dacă eroarea de reacție scade din nou sub limită în decurs de 5 s, convertizorul de frecvență continuă, iar avertismentul dispare. Dar releul 1 rămâne activat până când este apăsat [Off/Reset] (Oprire/Resetare).	

Tabel 7.9 Utilizarea SLC pentru a configura un releu

8 Întreținerea, diagnosticarea și depanarea

8.1 Întreținere și service

În condiții normale de funcționare și sarcini corespunzătoare, convertizorul de frecvență nu necesită întreținere pe întreaga sa durată de viață. Pentru a evita defecțiunile, pericolele și avarierile, examinați convertizorul de frecvență la intervale regulate în funcție de condițiile de funcționare. Înlocuiți piesele uzate sau avariate cu piese de schimb originale sau piese standard. Pentru service și asistență, luați legătura cu furnizorul Danfoss local.

⚠️ AVERTISMENT

PORNIRE ACCIDENTALĂ

Când convertizorul de frecvență este conectat la rețeaua de alimentare în c.a., la sursa de alimentare în c.c. sau prin distribuirea sarcinii, motorul poate porni în orice moment. Pornirea accidentală în timpul programării, al lucrărilor de întreținere sau de reparație poate duce la deces, la răniri grave sau la deteriorarea proprietății. Pornirea motorului se poate face cu un comutator extern, o comandă prin magistrala de câmp, un semnal de referință de intrare de la LCP, prin intermediul operării la distanță utilizând Program MCT 10 Set-up Software sau după remedierea unei stări de defecțiune.

Pentru a împiedica pornirea accidentală a motorului:

- Deconectați convertizorul de frecvență de la rețeaua de alimentare.
- Apăsați pe [Off/Reset] (Oprire/Resetare) de pe LCP, înainte de programarea parametrilor.
- Faceți toate conexiunile și asamblați convertorul de frecvență, motorul și orice echipament antrenat, înainte de a conecta convertizorul de frecvență la rețeaua de alimentare în c.a., la sursa de alimentare în c.c. sau la distribuirea de sarcină.

8.2 Tipurile de avertismente și de alarme

Tip avertisment/ alarmă	Descriere
Avertisment	O avertizare indică o condiție anormală de funcționare care conduce la o alarmă. O avertizare încetează atunci când este îndepărtată condiția anormală.
Alarmă	O alarmă indică o defecțiune care necesită o intervenție imediată. Defecțiunea întotdeauna inițiază o decuplare sau o deconectare cu blocare. Resetați convertizorul de frecvență după o alarmă. Resetați convertizorul de frecvență în oricare dintre cele 4 moduri: <ul style="list-style-type: none"> • Apăsați pe [Reset] (Resetare)/[Off/Reset] (Oprire/Resetare). • Comandă Reset pe intrare digitală. • Comandă Reset pe comunicație serială. • Resetare automată.

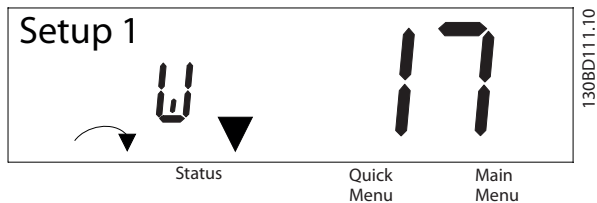
Decuplare

Când are loc decuplarea, convertizorul de frecvență întrerupe funcționarea pentru a împiedica avariarea acestuia și a altor echipamente. Când are loc o decuplare, motorul se va roti din inerție până la oprire. Logica convertizorului de frecvență va continua să funcționeze și va monitoriza starea acestuia. După remedierea stării de defecțiune, convertizorul de frecvență este pregătit pentru a fi resetat.

Deconectarea cu blocare

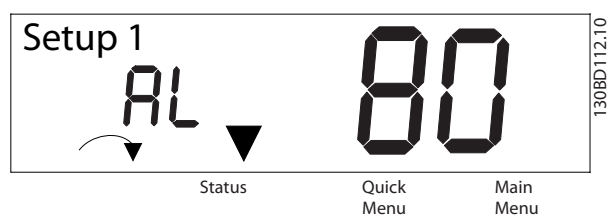
Când are loc deconectarea cu blocare, convertizorul de frecvență întrerupe funcționarea pentru a împiedica avariarea acestuia și a altor echipamente. Când are loc o deconectare cu blocare, motorul se va roti din inerție până la oprire. Logica convertizorului de frecvență va continua să funcționeze și va monitoriza starea acestuia. Convertizorul de frecvență inițiază o deconectare cu blocare numai atunci când au loc erori grave care pot deteriora convertizorul de frecvență sau alte echipamente. După remedierea defecțiunilor, reluați alimentarea înainte de a reseta convertorul de frecvență.

8.3 Afișarea avertizărilor și alarmelor



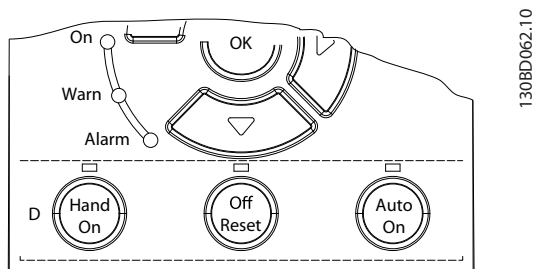
Ilustrația 8.1 Afișarea avertismentului

O alarmă sau o alarmă de deconectare cu blocare apare pe afișaj, împreună cu numărul alarmei.



Ilustrația 8.2 Alarmă/Alarmă de deconectare cu blocare

Pe lângă textul și codul alarmei de pe afișajul convertizorului de frecvență, mai există 3 indicatoare luminoase de stare. Indicatorul luminos de avertizare este galben pe durata unei avertizări. Indicatorul luminos de alarmă este roșu și se afișează intermitent în timpul unei alarme.



Ilustrația 8.3 Indicatoare luminoase de stare

8.4 Lista de avertismente și alarme

Un marcaj cu semnul (X) în *Tabel 8.1* indică faptul că s-a produs avertizarea sau alarma.

Nr.	Descriere	Avertisment	Alarmă	Deconectare a cu blocare	Cauză
2	Eroare valoare zero	X	X	-	Semnalul de la borna 53 sau 54 este mai mic decât 50% din valoarea setată în <i>parametru 6-10 Terminal 53 Low Voltage, parametru 6-20 Terminal 54 Low Voltage</i> și <i>parametru 6-22 Terminal 54 Low Current</i> .
3	Lipsă motor	X	-	-	Nu este conectat niciun motor la ieșirea convertizorului de frecvență.
4	Lipsă fază rețea ¹⁾	X	X	X	Lipsește o fază din sursa de alimentare sau diferența de tensiune este prea mare. Verificați tensiunea de alimentare.
7	Supratensiune în circuitul intermediar ¹⁾	X	X	-	Tensiunea din circuitul intermediar depășește limita.
8	Subtensiune în circuitul intermediar ¹⁾	X	X	-	Tensiunea din circuitul intermediar scade sub limita de avertizare pentru tensiune scăzută.
9	Inver. supraînc.	X	X	-	Sarcină peste 100% pe o perioadă de timp prea lungă.
10	Temperatură depășită la motor, detectată de protecția electronică (ETR)	X	X	-	Motorul este prea fierbinte din cauza unei sarcini mai mari de 100% pe o perioadă de timp prea lungă.
11	Temperatură depășită la motor, detectată de termistor	X	X	-	Termistorul sau conexiunea termistorului este deconectată sau motorul este supraîncălzit.
12	Limită de cuplu	X	X	-	Cuplul depășește valoarea setată fie în <i>parametru 4-16 Torque Limit Motor Mode</i> fie în <i>parametru 4-17 Torque Limit Generator Mode</i> .
13	Supracurent	X	X	X	Limita curentului de vârf al inverterului este depășită. Dacă apare această alarmă la punerea sub tensiune, verificați dacă nu cumva cablurile de putere sunt conectate greșit la bornele motorului.
14	Eroare de punere la pământ	X	X	X	Descărcare între fazele de ieșire și împământare.
16	Scurtcircuit		X	X	Scurtcircuit în motor sau la bornele motorului.
17	Timp expirat al cuvântului de control	X	X		Lipsă de comunicație spre convertizorul de frecvență.
25	Rez. de frânare scurtcircuitat	-	X	X	Rezistorul de frânare este scurtcircuitat, de aceea funcția de frânare este deconectată.
26	Frână supraînc.	X	X	-	Puterea transmisă către rezistorul de frânare în ultimele 120 s, depășește limita. Remedieri posibile: Reduceți energia de frânare prin intermediul unei viteze mai mici sau a unui timp în rampă mai lung.
27	Modul IGBT pentru frână/Chopper de frânare scurtcircuitat	-	X	X	Tranzistorul de frânare este scurtcircuitat, de aceea funcția de frânare este deconectată.
28	Verificare a frânei	-	X		Rezistorul de frânare nu este conectat/nu funcționează.
30	U phase loss (Lipsă det. fază U)	-	X	X	Lipsește faza U a motorului. Verificați faza.
31	V phase loss (Lipsă det. fază V)	-	X	X	Lipsește faza V a motorului. Verificați faza.
32	W phase loss (Lipsă det. fază W)	-	X	X	Lipsește faza W a motorului. Verificați faza.
34	Defecț. Fieldbus	X	X	-	Au apărut probleme la comunicațiile prin PROFIBUS.
35	Eroare opțiune	-	X	-	Magistrala de teren (Fieldbus) detectează erori interne.

Nr.	Descriere	Avertisment	Alarmă	Deconectare a cu blocare	Cauză
36	Defecțiuni a rețelei de alimentare	X	X	-	Acest avertisment/această alarmă este activ(ă) numai dacă tensiunea de alimentare a convertizorului de frecvență este mai mică decât valoarea setată în parametru 14-11 Mains Voltage at Mains Fault, iar parametru 14-10 Mains Failure NU este setată la [0] Fără funcție.
38	Defecțiune internă	-	X	X	Luați legătura cu furnizorul Danfoss local.
40	Supras. T27	X	-	-	Verificați sarcina conectată la borna 27 sau îndepărtați legătura scurtcircuitată.
41	Supras. T29	-	-	-	Verificați sarcina conectată la borna 29 sau îndepărtați legătura scurtcircuitată.
46	Eroare de tensiune la comanda pe poartă		X	X	
47	Sub tensiune 24 V	X	X	X	Este posibil ca sursa de 24 V c.c. să fie supraîncărcată.
51	U_{nom} și I_{nom} pentru verificare AMA	-	X	-	Configurare greșită a tensiunii motorului și/sau a curentului de sarcină al motorului.
52	I_{nom} redus AMA	-	X	-	Curentul de sarcină al motorului este prea scăzut. Verificați setările.
53	Motor mare pentru AMA	-	X	-	Puterea motorului este prea mare pentru ca AMA să poată funcționa.
54	Motor mic pentru AMA	-	X	-	Puterea motorului este prea mică pentru ca AMA să poată funcționa.
55	Gamă parametri AMA	-	X	-	Valorile parametrului motorului sunt în afara gamei acceptabile. AMA nu funcționează.
56	AMA întrerupt	-	X	-	AMA este întreruptă.
57	AMA timeout („Timeout” AMA)	-	X	-	
58	AMA internă (AMA internă)	-	X	-	Contactați Danfoss.
59	Limită de curent	X	X	-	Suprasarcină la convertizorul de frecvență.
61	Lipsă com. enco	X	X	-	
63	Frână mecanică slabă	-	X	-	Curentul de sarcină real al motorului nu a depășit curentul de eliberare a frânei în fereastra de timp de întârziere la pornire.
65	Temp. modulului de control	X	X	X	Temperatura de decuplare a modulului de control este de 80 °C.
67	Modif. opțiune	-	X	-	S-a detectat o opțiune nouă sau s-a eliminat o opțiune montată.
68	Oprire de siguranță	X	X	-	Funcția STO este activată. Dacă funcția STO este în modul repornire manuală (implicit), pentru a relua funcționarea normală aplicați 24 V c.c. la bornele 37 și 38 și inițiați un semnal de resetare (prin magistrala de teren, I/E digitală sau tasta [Reset]/[Off/Reset] (Resetare/Oprire/Resetare)). Dacă funcția STO este în modul repornire automată, aplicând 24 V c.c. la bornele 37 și 38 se reia în mod automat funcționarea normală a convertizorului de frecvență. Consultați <i>capitol 6.3 Punerea în funcțiune a funcției STO</i> pentru detalii suplimentare.
69	Temp. modulului de putere	X	X	X	
80	Convertizor de frecvență inițializat la valoarea implicită		X		Toate setările parametrilor sunt inițializate la configurările implicite.

Nr.	Descriere	Avertisment	Alarmă	Deconectare a cu blocare	Cauză
87	Auto DC Braking (Frânare c.c. automată)	X	-	-	Apare în rețeaua de alimentare IT când convertizorul de frecvență se rotește din inerție și tensiunea de c.c. este mai mare de 830 V la unitățile de 400 V și de 425 V la unitățile de 200 V. Energia din circuitul intermediar este consumată de motor. Această funcție poate fi activată/dezactivată în <i>parametru 0-07 Auto DC Braking</i> .
88	Detectie opțiune	-	X	X	Opțiunea este îndepărtată cu succes.
95	Curea ruptă	X	X	-	
120	Eroare la controlul poziției	-	X	-	
188	Defecțiune internă STO	-	X	-	Tensiunea de alimentare de 24 V c.c. este conectată numai la 1 din cele 2 borne pentru funcția STO (37 și 38) sau este detectată o defecțiune pe canalele funcției STO. Asigurați-vă că ambele borne sunt conectate la alimentarea de 24 V c.c. și că decalajul între semnalele de la cele 2 borne este mai mic de 12 ms. Dacă totuși apare eroarea, contactați furnizorul Danfoss local.
nw run	Nu în timp. funcț.	-	-	-	Parametrul poate fi modificat numai când motorul este oprit.
Er.	S-a introdus o parolă greșită	-	-	-	Survine când utilizați o parolă greșită pentru a modifica un parametru protejat cu parolă.

8

Tabel 8.1 Listă de coduri pentru avertismente și alarme

1) Aceste defecțiuni pot fi cauzate de distorsiunile rețelei de alimentare. Instalarea unui filtru de linie Danfoss ar putea rezolva această problemă.

Pentru diagnoză, înregistrați cuvintele alarmei, cuvintele avertismentului și cuvintele de stare extinse.

8.5 Depanarea

Simptom	Cauză posibilă	Test	Soluție
Motorul nu funcționează	Oprire LCP	Verificați dacă s-a apăsat pe [Off] (Oprire).	Apăsați pe [Auto On] (Pornire automată) sau pe [Hand On] (Pornire manuală) (în funcție de modul de funcționare) pentru a acționa motorul.
	Lipsă semnal de pornire (În așteptare)	Verificați <i>parametru 5-10 Terminal 18 Digital Input</i> pentru configurarea corectă a bornei 18 (utilizați configurarea implicită).	Aplicați un semnal de pornire corect pentru a porni motorul.
	Semnal de rotire din inerție a motorului, activ (rotire din inerție)	Verificați <i>parametru 5-12 Terminal 27 Digital Input</i> pentru configurarea corectă a bornei 27 (utilizați configurarea implicită).	Aplicați 24 V la borna 27 sau programați această bornă la [0] <i>Nefuncțional</i> .
	Sursă semnal de referință incorectă	Verificați următoarele: <ul style="list-style-type: none"> Semnalul de referință este local, la distanță sau o referință pe magistrală? Referința predefinită este activă? Conexiunea la borne este corectă? Scalarea bornelor este corectă? Semnalul de referință este disponibil? 	Programați setările corecte. Configurați referința predefinită activă în grupul de parametri 3-1* <i>Referințe</i> . Verificați dacă este corectă cablarea. Verificați scalarea bornelor. Verificați semnalul de referință.

Simptom	Cauză posibilă	Test	Soluție
Motorul se rotește într-un sens greșit	Limita sensului de rotație a motorului	Verificați ca <i>parametru 4-10 Motor Speed Direction</i> să fie programat corect.	Programați setările corecte.
	Semnal de inversare activ	Verificați dacă o comandă de inversare este programată pentru borna din grupul de parametri <i>5-1* Intrări digitale</i> .	Dezactivați semnalul de inversare.
	Conexiune incorectă a fazei motorului	Modificați <i>parametru 1-06 Clockwise Direction</i> .	
Motorul nu atinge viteza maximă	Limitele de frecvență sunt configurate incorect.	Verificați limitele ieșirii în <i>parametru 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]</i> și <i>parametru 4-19 Max Output Frequency</i> .	Programați limitele corecte.
	Semnalul de intrare de referință nu este scalat corect	Verificați scalarea pentru semnalul de intrare de referință în <i>6-** Analog I/O mode (Mod I/E analogice)</i> și în grupul de parametri <i>3-1* Referințe</i> .	Programați setările corecte.
Viteza motorului este instabilă	Setări ale parametrilor posibil incorecte	Verificați setările tuturor parametrilor motorului, inclusiv toate setările compensării motorului. Pentru funcționarea în buclă închisă, verificați setările PID.	Verificați setările din grupul de parametri <i>6-** Analog I/O mode (Mod I/E analogice)</i> .
Motorul funcționează cu dificultate	Posibilă supramagnetizare	Verificați setările incorecte ale motorului în toți parametrii acestuia.	Verificați setările motorului în grupurile de parametri <i>1-2* Date motor</i> , <i>1-3* Date motor compl.</i> și <i>1-5* Conf. indep sarcină</i> .
Motorul nu se va frâna	Este posibil ca setările să fie incorecte în parametrii de frânare. Timpuri de încetinire posibil prea mici.	Verificați parametrii de frânare. Verificați setările timpului de rampă.	Verificați grupul de parametri <i>2-0* Frână c.c.</i> și <i>3-0* Lim. de referință</i> .
Deconectare a siguranțelor deschise sau a întrerupătorului de circuit	Scurtcircuit între faze	Motorul sau panoul are un scurtcircuit între faze. Verificați dacă motorul și panoul au scurtcircuite între faze.	Remediați toate scurtcircuitele detectate.
	Suprasarcină a motorului	Motorul este supraîncărcat pentru aplicație.	Efectuați testul de pornire și verificați dacă acest curent de sarcină al motorului se încadrează în limita specificațiilor. În cazul în care curentul de sarcină al motorului depășește curentul de sarcină maxim de pe plăcuța nominală, motorul poate funcționa numai cu o sarcină redusă. Revedeți specificațiile pentru aplicație.
	Conexiuni slăbite	Efectuați o verificare a prepornirii pentru conexiuni slăbite.	Strângeți conexiunile slăbite.
Instabilitatea curentului de la rețeaua de alimentare este mai mare de 3%	Problemă cu rețeaua de alimentare (Consultați descrierea <i>Alarmă 4, Mains phase loss (Lipsă det. fază)</i>).	Rotiți cablurile de alimentare din convertizorul de frecvență cu 1 poziție: A la B, B la C, C la A.	Dacă dezechilibrul urmărește conductorul, este o problemă de alimentare. Verificați alimentarea la rețea.
	Problemă la unitatea convertizorului de frecvență	Rotiți cablurile de alimentare din convertizorul de frecvență cu 1 poziție: A la B, B la C, C la A.	Dacă dezechilibrul rămâne pe aceeași bornă de intrare, este o problemă la unitate. Luați legătura cu furnizorul.

Simptom	Cauză posibilă	Test	Soluție
Instabilitatea curentului de sarcină al motorului este mai mare de 3%	Problemă la motor sau la cablurile motorului	Rotiți cablurile de ieșire ale motorului cu 1 poziție: U la V, V la W, W la U.	Dacă dezechilibrul urmărește conductorul, problema este la motor sau la cablurile acestuia. Verificați motorul și cablurile acestuia.
	Problemă la unitatea convertizorului de frecvență	Rotiți cablurile de ieșire ale motorului cu 1 poziție: U la V, V la W, W la U.	Dacă dezechilibrul rămâne pe aceeași bornă de ieșire, este o problemă la unitate. Luați legătura cu furnizorul.
Zgomot acustic sau vibrație (de exemplu, o lamă a ventilatorului face zgomot sau vibrează la anumite frecvențe)	Rezonanță, de exemplu, în sistemul motorului/ventilatorului	Frecvențe critice de bypass utilizând parametrii din grupul de parametri 4-6* <i>Bypass vit. rot.</i>	Verificați dacă zgomotul și/sau vibrația a fost redusă la o limită acceptabilă.
		Dezactivați supramodulația în <i>parametru 14-03 Overmodulation.</i>	
		Măriți amortizarea rezonanței în <i>parametru 1-64 Resonance Dampening.</i>	

Tabel 8.2 Depanarea

9 Specificații

9.1 Date electrice

Convertizor de frecvență	HK37	HK55	HK75	H1K1	H1K5	H2K2	H3K0
Putere caracteristică la arbore [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
Carcasă IP20	K1	K1	K1	K1	K1	K1	K2
Curent de ieșire							
Putere la ieșire [kW]	0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2	3
Continuu (3 x 380 – 440 V) [A]	1,2	1,7	2,2	3	3,7	5,3	7,2
Continuu (3 x 441 – 480 V) [A]	1,1	1,6	2,1	2,8	3,4	4,8	6,3
Intermitent (suprasarcină 60 s) [A]	1,9	2,7	3,5	4,8	5,9	8,5	11,5
Continuu kVA (400 V c.a.) [kVA]	0,84	1,18	1,53	2,08	2,57	3,68	4,99
Continuu kVA (480 V c.a.) [kVA]	0,9	1,3	1,7	2,5	2,8	4,0	5,2
Curent maxim de intrare							
Continuu (3 x 380 – 440 V) [A]	1,2	1,6	2,1	2,6	3,5	4,7	6,3
Continuu (3 x 441 – 480 V) [A]	1,0	1,2	1,8	2,0	2,9	3,9	4,3
Intermitent (suprasarcină 60 s) [A]	1,9	2,6	3,4	4,2	5,6	7,5	10,1
Specificații suplimentare							
Secțiune transversală maximă a cablului (rețea, motor, frână și distribuție de sarcină) [mm ² (AWG)]	4(12)						
Pierdere de putere estimată la sarcină maximă nominală [W] ¹⁾	20,88	25,16	30,01	40,01	52,91	73,97	94,81
Greutate, carcasă IP20	2,3	2,3	2,3	2,3	2,3	2,5	3,6
Randament [%] ²⁾	96,2	97,0	97,2	97,4	97,4	97,6	97,5

Tabel 9.1 Rețea de alimentare 3 x 380 – 480 V c.a.

Convertizor de frecvență	H4K0	H5K5	H7K5	H11K	H15K	H18K	H22K
Putere caracteristică la arbore [kW]	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
IP20	K2	K2	K3	K4	K4	K5	K5
Curent de ieșire							
Putere la arbore	4	5,5	7,5	11	15	18,5	22
Continuu (3 x 380 – 440 V) [A]	9	12	15,5	23	31	37	42,5
Continuu (3 x 441 – 480 V) [A]	8,2	11	14	21	27	34	40
Intermitent (suprasarcină 60 s) [A]	14,4	19,2	24,8	34,5	46,5	55,5	63,8
Continuu kVA (400 V c.a.) [kVA]	6,24	8,32	10,74	15,94	21,48	25,64	29,45
Continuu kVA (480 V c.a.) [kVA]	6,8	9,1	11,6	17,5	22,4	28,3	33,3
Curent maxim de intrare							
Continuu (3 x 380 – 440 V) [A]	8,3	11,2	15,1	22,1	29,9	35,2	41,5
Continuu (3 x 441 – 480 V) [A]	6,8	9,4	12,6	18,4	24,7	29,3	34,6
Intermitent (suprasarcină 60 s) [A]	13,3	17,9	24,2	33,2	44,9	52,8	62,3
Specificații suplimentare							
Dimensiune maximă a cablului (rețea, motor, frână) [[mm ² (AWG)]]	4(12)			16(6)			
Pierdere de putere estimată la sarcină maximă nominală [W] ¹⁾	115,5	157,54	192,83	289,53	393,36	402,83	467,52
Greutatea carcasei IP20 [kg]	3,6	3,6	4,1	9,4	9,5	12,3	12,5
Randament [%] ²⁾	97,6	97,7	98,0	97,8	97,8	98,1	97,9

Tabel 9.2 Rețea de alimentare 3 x 380 – 480 V c.a.

1) Pierderea de putere caracteristică este exprimată în condiții de sarcină nominală și se așteaptă să fie $\pm 15\%$ (toleranța se referă la variația în condiții de tensiune și de cablu).

Valorile se bazează pe un randament caracteristic al motorului (limita IE2/IE3). Motoarele cu randament mai scăzut adaugă la pierderea de putere în convertizorul de frecvență și motoarele cu randament ridicat reduc pierderea de putere.

Se aplică pentru dimensionarea răcirii convertizorului de frecvență. Dacă frecvența de comutare este mai mare decât setarea implicită, pierderile de putere pot crește. Este inclusă puterea consumată de panoul LCP și de modulele caracteristice de control. Opțiunile ulterioare și sarcina clientului pot adăuga până la 30 W la pierderi (totuși, în general, numai 4 W în plus pentru un modul de control sau o magistrală de teren, la încărcarea maximă).

Pentru date privind pierderile de putere conform EN 50598-2, consultați www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

2) Măsurate utilizând cabluri ecranate către motor de 50 m, la sarcină și frecvență nominale. Pentru clasa de randament energetic, consultați capitol 9.4 Mediul ambiant. Pentru pierderile de sarcină parțiale, consultați www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.2 Rețea de alimentare (trifazată)

Rețea de alimentare (L1, L2, L3)

Borne de alimentare	L1, L2, L3
Tensiune de alimentare	380–480 V: -15% (-25%) ¹⁾ , +10%

1) Convertizorul de frecvență poate funcționa la o tensiune de intrare redusă cu -25%, dar cu performanțe reduse. Puterea maximă la ieșire a convertizorului de frecvență este de 75% dacă tensiunea de intrare este redusă cu -25% și de 85% dacă tensiunea de intrare este redusă cu -15%.

Nu se poate aștepta atingerea cuplului maxim la o tensiune a rețelei mai mică cu 10 % față de cea mai scăzută tensiune nominală de alimentare a convertizorului de frecvență.

Frecvență de alimentare	50/60 Hz ±5%
Dezechilibru maxim temporar între fazele rețelei	3,0% din tensiunea nominală de alimentare
Factor de putere activă (λ)	≥0,9 nominal, la sarcină nominală
Factor de putere de deplasare ($\cos \phi$)	aproape de unitate (>0,98)
Cuplarea sursei de intrare L1, L2, L3 (porniri) ≤7,5 kW	Cel mult de 2 ori/minut
Cuplarea sursei de intrare L1, L2, L3 (porniri) 11–22 kW	Cel mult 1 dată/minut

Unitatea este adecvată pentru utilizare în cadrul unui circuit capabil să livreze sub 5000 A curent simetric eficace, la maximum 480 V.

9.3 Ieșirea motorului și date despre motor

Ieșire motor (U, V, W)

Tensiune de ieșire	0–100% a tensiunii de alimentare
Frecvență de ieșire	0–500 Hz
Frecvență de ieșire în mod VVC ⁺	0–200 Hz
Comutare pe ieșire	Nelimitată
Durată în rampă	0,05–3.600 s

Caracteristici de cuplu

Cuplu de pornire (cuplu constant)	Maximum 160% timp de 60 s ¹⁾
Cuplu de suprasarcină (cuplu constant)	Maximum 160% timp de 60 s ¹⁾
Cuplu de pornire (cuplu variabil)	Maximum 110% timp de 60 s ¹⁾
Cuplu de suprasarcină (cuplu variabil)	Maximum 110% timp de 60 s
Curent la pornire	Maximum 200% timp de 1 s
Timp de demarare a cuplului în VVC ⁺ (independent de f_{sw})	Maximum 50 ms

1) Procentajul se referă la cuplul nominal.

9.4 Mediul ambiant

Mediul ambiant

Clasa IP	IP20
Test de vibrație, la toate dimensiunile de carcasă	1,0 g
Umiditate relativă	5 – 95% (IEC 721-3-3; Clasa 3K3 (fără condensare)) în timpul funcționării
Temperatura mediului ambiant (la modul de comutare DPWM)	
– cu depreciere	maximum 55 °C ¹⁾
– la curent de ieșire continuu maxim cu o anumită putere	maximum 50 °C
– la curent de ieșire continuu maxim	maximum 45 °C
Temperatura minimă a mediului ambiant în cursul funcționării la capacitate maximă	0 °C
Temperatura minimă a mediului ambiant la performanță redusă	-10 °C
Temperatura de stocare/transport	de la -25 la +65/70 °C
Altitudinea maximă deasupra nivelului mării fără depreciere	1.000 m
Altitudinea maximă deasupra nivelului mării cu depreciere	3.000 m
Standarde EMC, emisii	EN 61800-3, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 61000-3-11, EN 61000-3-12, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3

Standarde EMC, imunitate	EN 61800-3, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3 EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6, EN 61326-3-1
Clasă de randament energetic ²⁾	IE2

1) Consultați secțiunea Condiții speciale din Ghidul de proiectare, pentru:

- Scăderea evaluării în condiții de temperatură ridicată a mediului ambiant.
- Scăderea evaluării în condiții de altitudine ridicată.

2) Identificată conform EN50598-2 la:

- Sarcina nominală
- Frecvența nominală de 90%
- Setarea factorului frecvenței de comutare
- Setarea factorului caracteristicii de comutare

9.5 Specificații ale cablului

Lungimile și secțiunile transversale ale cablurilor¹⁾

Lungime maximă a cablului de motor, ecranat	50 m
Lungime maximă a cablului de motor, neecranat	75 m
Secțiune transversală maximă la bornele de control, conductor flexibil/rigid	2,5 mm ² /14 AWG
Secțiune transversală minimă a cablului la bornele de control	0,55 mm ² /30 AWG
Lungime maximă a cablului de intrare pentru funcția STO, neecranat	20 m

1) Pentru cablurile de putere, consultați Tabel 9.1 și Tabel 9.2.

9.6 Intrări/ieșiri de comandă și date de comandă

Intrări digitale

Număr bornă	18, 19, 27 ¹⁾ , 29, 32, 33
Logică	PNP sau NPN
Nivel de tensiune	0 – 24 V c.c.
Nivel de tensiune, 0 logic PNP	<5 V c.c.
Nivel de tensiune, 1 logic PNP	>10 V c.c.
Nivel de tensiune, 0 logic NPN	>19 V c.c.
Nivel de tensiune, 1 logic NPN	<14 V c.c.
Tensiune maximă la intrare	28 V c.c.
Gama de frecvență a impulsurilor	4–32 kHz
(Ciclu de lucru) – lățime minimă a impulsurilor	4,5 ms
Rezistența de intrare, R _i	Aproximativ 4 kΩ

1) Bornele 27 pot fi, de asemenea, programate ca ieșiri.

Intrări pentru funcția STO¹⁾

Număr bornă	37, 38
Nivel de tensiune	0 – 30 V c.c.
Nivel de tensiune, inferior	<1,8 V c.c.
Nivel de tensiune, superior	>20 V c.c.
Tensiune maximă la intrare	30 V c.c.
Curent minim de intrare (fiecare pin)	6 mA

1) Consultați capitol 6 Safe Torque Off (STO) pentru detalii suplimentare despre intrările funcției STO.

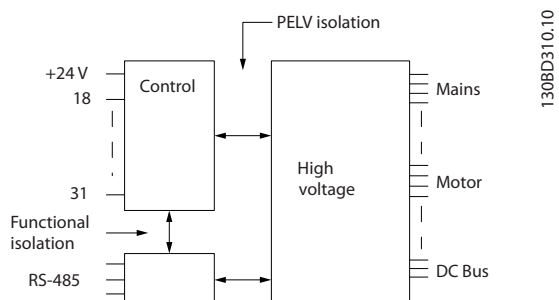
Intrări analogice

Număr de intrări analogice	2
Număr bornă	53 ¹⁾ , 54
Moduri	Tensiune sau curent
Selectare mod	Software
Nivel de tensiune	0 – 10 V

Rezistența de intrare, R_i	aproximativ 10 k Ω
Tensiune maximă	între -15 V și +20 V
Nivel de curent	de la 0/4 la 20 mA (scalabil)
Rezistența de intrare, R_i	aproximativ 200 Ω
Curent maxim	30 mA
Rezoluție pentru intrările analogice	11 biți
Precizia intrărilor analogice	Eroare maximă: 0,5% din scala completă
Lățime de bandă	100 Hz

Intrările analogice sunt izolate galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV) și față de alte borne de tensiune ridicată.

1) Borna 53 acceptă numai mod tensiune și poate fi utilizată și ca intrare digitală.



Ilustrația 9.1 Intrările analogice

Intrări în impulsuri

Intrări în impulsuri programabile	2
Număr bornă impulsuri	29, 33
Frecvență maximă la borna 29, 33	32 kHz (tip „push-pull”)
Frecvență maximă la borna 29, 33	5 kHz (open collector)
Frecvență minimă la borna 29, 33	4 Hz
Nivel de tensiune	Consultați secțiunea despre intrare digitală.
Tensiune maximă la intrare	28 V c.c.
Rezistența de intrare, R_i	Aproximativ 4 k Ω
Precizia intrării în impulsuri (0,1–1 kHz)	Eroare maximă: 0,1% din scala completă
Precizia intrării în impulsuri (1–32 kHz)	Eroare maximă: 0,05% din scala completă

Ieșiri digitale

Ieșiri digitale/în impulsuri programabile	1
Număr bornă	27
Nivelul de tensiune la ieșirea digitală/ieșirea de frecvență	0 – 24 V
Nivelul maxim al curentului de ieșire (absorbit sau sursă)	40 mA
Sarcina maximă la ieșirea de frecvență	1 k Ω
Sarcina maximă capacitivă la ieșirea de frecvență	10 nF
Frecvența minimă de ieșire la ieșirea de frecvență	4 Hz
Frecvența maximă de ieșire la ieșirea de frecvență	32 kHz
Precizia ieșirii de frecvență	Eroare maximă: 0,1% din scala completă
Rezoluție la ieșirea în frecvență	10 biți

1) Borna 27 poate fi, de asemenea, programată ca intrare.

Ieșirea digitală este izolată galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV) și față de alte borne de tensiune ridicată.

Ieșiri analogice

Număr de ieșiri analogice programabile	1
Număr bornă	42
Gamă de variație a curentului la ieșirea analogică	0/4 – 20 mA
Sarcina maximă a rezistorului pentru comuna la ieșirea analogică	500 Ω
Precizie pe ieșirea analogică	Eroare maximă: 0,8% din scala completă

Rezoluția pe ieșirea analogică 10 biți

Ieșirea analogică este izolată galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV) și față de alte borne de tensiune ridicată.

Sursa 24 V c.c. a cardului de control.

Număr bornă 12, 13

Sarcină maximă 100 mA

Sursa de 24 V c.c. este izolată galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV), dar are același potențial ca și intrările și ieșirile digitale și analogice.

Sursa +10 V c.c. a cardului de control.

Număr bornă 50

Tensiune de ieșire 10,5 V ±0,5 V

Sarcină maximă 15 mA

Sursa de 10 V c.c. este izolată galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV) și față de alte borne de tensiune mare.

Modul de control, comunicație serială RS485

Număr bornă 68 (PTX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)

Număr bornă 61 Comun pentru bornele 68 și 69

Circuitul de comunicații seriale RS-485 este izolat galvanic față de tensiunea de alimentare (PELV).

Ieșiri ale releului

Ieșiri programabile ale releului 1

Releu 01 01-03 (NC), 01-02 (NO)

Sarcină maximă la borne (c.a.-1)¹⁾ pe 01-02 (NO) (Sarcină rezistivă) 250 V c.a., 3 A

Sarcină maximă la borne (c.a. -15)¹⁾ pe 01-02 (NO) (Sarcină inductivă @ cosφ 0,4) 250 V c.a., 0,2 A

Sarcină maximă la borne (c.c.-1)¹⁾ pe 01-02 (NO) (Sarcină rezistivă) 30 V c.c., 2 A

Sarcină maximă la borne (c.c.-13)¹⁾ pe 01-02 (NO) (Sarcină inductivă) 24 V c.c., 0,1 A

Sarcină maximă la borne (c.a.-1)¹⁾ pe 01-03 (NC) (Sarcină rezistivă) 250 V c.a., 3 A

Sarcină maximă la borne (c.a.-15)¹⁾ pe 01-03 (NC) (Sarcină inductivă @ cosφ 0,4) 250 V c.a., 0,2 A

Sarcină maximă la borne (c.c.-1)¹⁾ pe 01-03 (NC) (Sarcină rezistivă) 30 V c.c., 2 A

Sarcină minimă la borne pe 01-03 (NC), 01-02 (NO) 24 V c.c. 10 mA, 24 V c.a. 20 mA

1) IEC 60947 secțiunile 4 și 5

Contactele releului sunt izolate galvanic de restul circuitului prin izolație suplimentară.

Performanța cardului de control

Interval de scanare 1 ms

Caracteristici de comandă

Rezoluția frecvenței de ieșire la 0-500 Hz ±0,003 Hz

Timp de răspuns al sistemului (bornele 18, 19, 27, 29, 32 și 33) ≤2 ms

Gamă de reglare a vitezei (buclă deschisă) 1:100 din viteza sincronă

Precizia vitezei (buclă deschisă) ±0,5% din viteza nominală

Precizia vitezei (buclă închisă) ±0,1% din viteza nominală

Toate caracteristicile de comandă se bazează pe un motor asincron cu 4 poli.

9.7 Cupluri de strângere pentru racordare

Asigurați-vă că utilizați cuplurile corespunzătoare atunci când strângeți toate conexiunile electrice. Cuplul prea mic sau prea mare pot duce la o legătură electrică necorespunzătoare. Utilizați o cheie fixă pentru a vă asigura că se aplică cuplurile corecte.

Tipul carcasei	Putere [kW]	Cuplu [Nm]					
		Rețea de alimentare	Motor	Conexiune c.c.	Frână	Împământare	Control/releu
K1	0,37 – 2,2	0,8	0,8	0,8	0,8	3	0,5
K2	3,0 – 5,5	0,8	0,8	0,8	0,8	3	0,5
K3	7,5	0,8	0,8	0,8	0,8	3	0,5
K4	11–15	1,2	1,2	1,2	1,2	1,6	0,5
K5	18,5 – 22	1,2	1,2	1,2	1,2	1,6	0,5

Tabel 9.3 Cupluri de strângere

9.8 Siguranțele și întrerupătoarele de circuit

Utilizați siguranțe și/sau întrerupătoare de circuit pe partea de alimentare, pentru a proteja personalul de serviciu și echipamentul de vătămări corporale și distrugerii, în cazul defectării unor componente în convertizorul de frecvență (prima defecțiune).

Protecția circuitului derivat

Toate circuitele derivate dintr-o instalație (inclusiv aparatajul electric și utilajele) trebuie protejate împotriva scurtcircuitelor și supracurenților, conform reglementărilor naționale/internaționale.

AVERTISMENT!

Recomandările nu acoperă protecția circuitului derivat pentru UL.

Tabel 9.4 prezintă siguranțele și întrerupătoarele de circuit recomandate, care au fost testate.

AVERTISMENT

RISC DE VĂTĂMARE CORPORALĂ ȘI DE AVARIERE A ECHIPAMENTELOR

Funcționarea defectuoasă sau nerespectarea recomandărilor poate duce la apariția de pericole pentru personal și la avarierea convertizorului de frecvență și a altor echipamente.

- Selectați siguranțele conform recomandărilor. Posibilele daune pot fi limitate la cele din interiorul convertizorului de frecvență.

AVERTISMENT!

Utilizarea siguranțelor și/sau a întrerupătoarelor de circuit este obligatorie, pentru a asigura conformitatea cu IEC 60364 pentru CE.

Danfoss recomandă utilizarea siguranțelor și a întrerupătoarelor de circuit din Tabel 9.4 pe un circuit capabil să furnizeze 5000 $A_{eficace}$ (simetric) la 380 – 480 V, în funcție de tensiunea nominală a convertizorului de frecvență. Cu siguranțe corespunzătoare și/sau întrerupătoare de circuit, nivelul curentului de scurtcircuit (SCCR) al convertizorului de frecvență este de 5.000 $A_{eficace}$.

Dimensiune carcasă	Putere [kW]	Siguranță în conformitate cu CE	Întreprător de circuit conform directivei LVD
K1	0,37 – 2,2	gG-10	PKZM0-16
K2	3,0 – 5,5	gG-25	PKZM0-20
K3	7,5	gG-32	PKZM0-25
K4	11–15	gG-50	
K5	18,5 – 22	gG-80	

Tabel 9.4 Siguranțe în conformitate cu CE, 380 – 480 V

9.9 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni

Consultați *Ilustrația 3.2* pentru dimensiuni și pentru găurile de montaj din partea de sus și de jos.

Putere [kW]	Dimensiune carcasă	K1					K2			K3	K4		K5	
		0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2			–	–	–		
Putere [kW]	Monofazat 200–240 V	0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2			–	–	–		
	Trifazat 200–240 V	0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2			3,7	–	–		
	Trifazat 380–480 V	0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2	3	4	5,5	7,5	11	15	18,5
Dimensiuni [mm]	Înălțime A	210					272,5			272,5	317,5		410	
	Lățime B	75					90			115	133		150	
	Adâncime C	168					168			168	245		245	
Găuri de montaj	a	198					260			260	297,5		390	
	b	60					70			90	105		120	
	c	5					6,4			6,5	8		7,8	
	d	9					11			11	12,4		12,6	
	e	4,5					5,5			5,5	6,8		7	
	f	7,3					8,1			9,2	11		11,2	

Tabel 9.5 Dimensiuni de carcasă, puteri nominale și dimensiuni

10 Anexă

10.1 Simboluri, abrevieri și convenții

°C	Grade Celsius
c.a.	Curent alternativ
AEO	Optimizarea automată a energiei
AWG	American Wire Gauge
AMA	Adaptare automată a motorului
c.c.	Curent continuu
EMC	Compatibilitate electromagnetică
ETR	Relevu electronic de protecție termică
$f_{M,N}$	Frecvență nominală a motorului
FC	Convertizor de frecvență
I_{INV}	Curent de ieșire nominal al inverterului
I_{LIM}	Limită de curent
$I_{M,N}$	Curent nominal al motorului
$I_{VLT,MAX}$	Curent maxim de ieșire
$I_{VLT,N}$	Curent nominal de ieșire furnizat de convertizorul de frecvență
IP	Protecție împotriva infiltrării (clasă de protecție)
LCP	Panou de comandă local
MCT	Instrument pentru Motion control
n_s	Viteza de sincronism a motorului
$P_{M,N}$	Putere nominală a motorului
PELV	Protecție la tensiune extrem de scăzută
PCB	Placă cu circuite imprimate
Motor cu magneți permanenți	Motor cu magneți permanenți
PWM	Modulația în durată a impulsurilor
RPM	Rotații pe minut
STO	Safe Torque Off
T_{LIM}	Limită de cuplu
$U_{M,N}$	Tensiune nominală a motorului

Tabel 10.1 Simboluri și abrevieri

Convenții

- Toate dimensiunile sunt în [mm].
- Un semn stea (*) indică opțiunea implicită a unui parametru.
- Listele numerotate indică proceduri.
- Listele cu marcaje indică alte informații.
- Textul cu litere cursive indică:
 - o trimitere la alte referințe
 - un link
 - Nume parametru

10.2 Structura meniului de parametri

0-0*	Operation/Display	*[0]	>No copy	[2]	>Enable Reduced AMA<	1-93	Thermistor Source	[2]	>Sine 2 Ramp<
0-0*	Basic Settings	[1]	>Copy from setup 1<	1-3	Adv. Motor Data I	2-2*	Brakes	3-41	Ramp 1 Ramp Up Time
0-01	Language	[2]	>Copy from setup 2<	1-30	Stator Resistance (Rs)	2-0*	DC-Brake	3-42	>0.05-3600 s< * Size related
0-03	Regional Settings	[9]	>Copy from factory setup<	1-31	Rotor Resistance (Rr)	2-00	DC Hold/Motor Preheat Current		Ramp 1 Ramp Down Time
0-04	Operating State at Power-up	0-6*	Password	1-33	Stator Leakage Reactance (X1)	2-01	DC Brake Current		>0.05-3600 s< * Size related
0-06	GridType	0-60	Main Menu Password	1-35	Main Reactance (Xh)	2-02	DC Braking Time		Ramp 2
[10]	>380-440V/50Hz/IT-grid<	1-0*	Load and Motor	1-37	d-axis Inductance (Ld)	2-04	DC Brake Cut in Speed		Ramp 2 Type
[11]	>380-440V/50Hz/Delta<	1-0*	General Settings	1-38	q-axis Inductance (Lq)	2-06	Parking Current		Ramp 2 Ramp Up Time
[12]	>380-440V/50Hz<	1-00	Configuration Mode	1-39	Motor Poles	2-07	Parking Time		Ramp 2 Ramp Down Time
[20]	>440-480V/50Hz/IT-grid<	[0]*	>Open Loop<	1-4*	Adv. Motor Data II	2-1*	Brake Energy Funct.		Ramp 3
[21]	>440-480V/50Hz/Delta<	[1]	>Speed closed loop<	1-40	Back EMF at 1000 RPM	2-10	Brake Function		Ramp 3 Type
[22]	>440-480V/50Hz<	[2]	>Torque closed loop<	1-42	Motor Cable Length	*[0]	>Off<		Ramp 3 Ramp up Time
[111]	>380-440V/60Hz/IT-grid<	[3]	>Process Closed Loop<	1-43	Motor Cable Length Feet	[1]	>Resistor brake<		Ramp 3 Ramp down Time
[112]	>380-440V/60Hz<	[6]	>Torque open loop<	1-5*	Load Indep. Setting	[2]	>AC brake<		Ramp 4
[120]	>440-480V/60Hz/IT-grid<	[7]	>Surface Winder<	1-50	Motor Magnetisation at Zero Speed	2-11	Brake Resistor (ohm)		Ramp 4 Type
[121]	>440-480V/60Hz/Delta<	[0]	>Extended PID Speed OL<	1-52	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	2-12	Brake Power Limit (kW)		Ramp 4 Ramp up Time
[122]	>440-480V/60Hz<	[0]	>Motor Control Principle	1-55	U/f Characteristic - U	2-14	Brake voltage reduce		Ramp 4 Ramp Down Time
0-07	Auto DC Braking	*[1]	>U/f<	1-56	U/f Characteristic - F	2-16	AC Brake, Max current		Other Ramps
0-1*	Set-up Operations	1-03	>VVC+<	1-6*	Load Depen. Setting	2-17	Over-voltage Control		Jog Ramp Time
0-10	Active Set-up	*[0]	>Constant torque<	1-60	Low Speed Load Compensation	*[0]	>Disabled<		Quick Stop Ramp Time
[*1]	>Set-up 1<	[1]	>Variable Torque<	1-61	High Speed Load Compensation	[1]	>Enabled (not at stop)<		Digital Potentiometer
[2]	>Set-up 2<	[2]	>Auto Energy Optim. CT<	1-62	Slip Compensation	[2]	>Enabled<		Step Size
[9]	>Multi Set-up<	1-06	Motor Selection	1-63	Slip Compensation Time Constant	2-19	Over-voltage Gain		Power Restore
0-11	Programming Set-up	1-08	Motor Construction	1-64	Resonance Dampening	2-2*	Mechanical Brake		Maximum Limit
0-12	Link Setups	1-1*	Damping Gain	1-65	Resonance Dampening Time Constant	2-20	Release Brake Current		Minimum Limit
0-14	Readout: Edit Set-ups / Channel	1-10	Low Speed Filter Time Const.	1-66	Min. Current at Low Speed	2-22	Activate Brake Speed [Hz]		Minimum Limit
0-16	Application Selection	1-14	High Speed Filter Time Const.	1-7*	Start Adjustments	3-3*	Reference / Ramps		Ramp Delay
[*10]	None	1-15	Voltage filter time const.	1-71	Start Delay	3-0*	Reference Limits		Maximum Limit Switch Reference
[1]	>Simple Process Close Loop<	1-16	Motor Power	1-72	Start Function	3-00	Reference Range		Limits / Warnings
[2]	>Local/Remote<	[0]	>0.12 kW - 0.16 hp<	[0]	>DC Hold/delay time<	*[0]	>Min - Max<		Motor Speed Direction
[3]	>Speed Open Loop<	[1]	>0.18 kW - 0.25 hp<	[1]	>DC-Brake/delay time<	[1]	>Max - +Max<		>Clockwise<
[4]	>Simple Speed Close Loop<	[2]	>0.25 kW - 0.33 hp<	[2]	>Coast/delay time<	3-01	Reference/Feedback Unit		>Both directions<
[5]	>Multi Speeds<	[3]	>0.37 kW - 0.5 hp<	[3]	>Start speed cw<	3-02	Minimum Reference		Motor Speed Low Limit [Hz]
[6]	>OGD Function<	[4]	>0.55 kW - 0.75 hp<	[4]	>VVC+ clockwise<	3-03	Maximum Reference		Motor Speed High Limit [Hz]
0-2*	LCP Display	[4]	>0.75 kW - 1 hp<	1-73	Flying Start	3-04	Reference Function		Torque Limit Motor Mode
0-20	Display Line 1.1 Small	[5]	>0.85 kW - 1.15 hp<	*[0]	>Disabled<	*[0]	>Sum<		Torque Limit Generator Mode
0-21	Display Line 1.2 Small	[6]	>1.1 kW - 1.5 hp<	[1]	>Enabled<	3-1*	References		Current Limit
0-22	Display Line 1.3 Small	[7]	>1.5 kW - 2 hp<	[2]	>Enabled Always<	3-10	Preset Reference		Max Output Frequency
0-23	Display Line 2 Large	[8]	>2.2 kW - 3 hp<	[3]	>Enabled Ref. Dir.<	3-10	>100-100%< *0%<		Limit Factors
0-24	Display Line 3 Large	[9]	>3 kW - 4 hp<	[4]	>Enab. Always Ref. Dir.<	3-11	Jog Speed [Hz]		Torque Limit Factor Source
0-3*	LCP Custom Readout	[10]	>3.7 kW - 5 hp<	1-75	Start Speed [Hz]	3-12	Catch up/slow Down Value		Speed Limit Factor Source
0-30	Custom Readout Unit	[11]	>4 kW - 5.4 hp<	1-76	Start Current	3-14	Preset Relative Reference		Break Away Boost
0-31	Custom Readout Min Value	[12]	>5.5 kW - 7.5 hp<	1-79	Compressor Start Max Time to Trip	3-15	Reference 1 Source		Motor Fb Monitor
0-32	Custom Readout Max Value	[13]	>7.5 kW - 10 hp<	1-8*	Stop Adjustments	[0]	>No function<		Motor Feedback Loss Function
0-33	Display Text 1	[14]	>11 kW - 15 hp<	*[0]	Function at Stop	[2]	>Analog Input 53<		Motor Feedback Speed Error
0-34	Display Text 2	[15]	>15 kW - 20 hp<	[0]	>Coast<	[7]	>Frequency input 29<		Motor Feedback Loss Timeout
0-35	Display Text 3	[16]	>18.5 kW - 25 hp<	[1]	>DC hold / Motor Preheat<	[8]	>Frequency input 33<		Adj. Warnings 2
0-4*	LCP Keypad	[17]	>22 kW - 30 hp<	[3]	>Pre-magnetizing<	[11]	>Local bus reference<		Warning Freq. Low
0-40	[HAuto on] Key on LCP	[18]	>22 kW - 30 hp<	1-82	Min Speed for Function at Stop [Hz]	[20]	>Digital pot.meter<		Warning Freq. High
0-42	[Auto on] Key on LCP	[19]	>22 kW - 30 hp<	1-88	AC Brake Gain	[32]	>Local pot.meter<		Adjustable Temperature Warning
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	1-22	Motor Voltage	1-9*	Motor Temperature	3-16	Reference 2 Source		Adj. Warnings
0-5*	Copy/Save	1-23	Motor Frequency	1-90	Motor Thermal Protection	3-17	Reference 3 Source		Warning Current Low
0-50	LCP Copy	1-24	Motor Current	*[0]	>No protection<	3-18	Relative Scaling Reference Resource		Warning Current High
[*10]	>No copy<	1-25	Motor Nominal Speed	[1]	>Thermistor warning<	3-4*	Ramp 1		Warning Reference Low
[1]	>All to LCP<	1-26	Motor Cont. Rated Torque	[2]	>Thermistor trip<	3-40	Ramp 1 Type		Warning Reference High
[2]	>All from LCP<	*[0]	Automatic Motor Adaption (AMA)	[3]	>ETR warning 1<	*[0]	>Linear<		Warning Feedback Low
[3]	>Size indep. from LCP<	[1]	>Enable Complete AMA<	[4]	>ETR trip 1<	[1]	>Sine Ramp<		Warning Feedback High
0-51	Set-up Copy								Missing Motor Phase Function

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

10]	>Ran3<	10-30	InternalFaultReason	16-64	Analog Input AI54	30-2*	Adv. Start Adjust
[1]	>Ran5<	*[1]	15-4* Drive Identification	16-65	Analog Output 42 [mA]	30-20	High Starting Torque Time [s]
[2]	>2.0 kHz<	14-28	FC Type	16-66	Digital Output	30-21	High Starting Torque Current [%]
[3]	>3.0 kHz<	14-29	Power Section	16-67	Pulse Input 29[Hz]	30-22	Locked Rotor Protection
[4]	>4.0 kHz<	14-30	Current Limit Ctrl.	16-68	Pulse Input 33 [Hz]	30-23	Locked Rotor Detection Time [s]
*[5]	>5.0 kHz<	14-31	Current Lim Ctrl, Proportional Gain	16-69	Pulse Output 27 [Hz]	32-2**	Motion Control Basic Settings
[6]	>6.0 kHz<	14-32	Current Lim Ctrl, Integration Time	16-71	Relay Output	32-11	User Unit Denominator
[7]	>8.0 kHz<	14-33	Current Lim Ctrl, Filter Time	16-72	Counter A	32-12	User Unit Numerator
[8]	>10.0 kHz<	14-4*	Energy Optimising	16-73	Counter B	32-67	Max. Tolerated Position Error
[9]	>12.0kHz<	14-40	VT Level	16-74	Prec. Stop Counter	32-80	Maximum Allowed Velocity
[10]	>16.0kHz<	14-41	AE0 Minimum Magnetisation	16-8*	Fieldbus & FC Port	32-81	Motion Ctrl Quick Stop Ramp
14-03	Overmodulation	14-42	>40-75%< *66%	16-80	Fieldbus CTW 1	33-3**	Motion Control Adv. Settings
[0]	>Off<	14-43	d-axis current optimization for IPM	16-82	Fieldbus REF 1	33-00	Homing Mode
[1]	>On<	14-5	Environment	16-84	Comm. Option STW	33-01	Home Offset
14-07	Dead Time Compensation Level	14-50	RFI Filter	16-85	FC Port CTW 1	33-02	Home Ramp Time
14-08	Damping Gain Factor	14-51	DC-Link Voltage Compensation	16-86	FC Port REF 1	33-03	Homing Velocity
14-09	Dead Time Bias Current Level	14-52	Fan Control	16-9*	Diagnosis Readouts	33-04	Home Behaviour
14-1*	Mains On/Off	*[5]	>Constant-on mode<	16-90	Alarm Word	33-41	Negative Software Limit
14-10	Mains Failure	[6]	>Constant-off mode<	16-91	Alarm Word 2	33-42	Positive Software Limit
*[0]	>No function<	[7]	>On-when-Inverter-is-on-else-off Mode<	16-92	Warning Word	33-43	Negative Software Limit Active
[1]	>Ctrl. ramp-down, trip<	[8]	>Variable-speed mode<	16-93	Warning Word 2	33-44	Positive Software Limit Active
[2]	>Ctrl. ramp-down, trip<	14-55	Output Filter	16-94	Ext. Status Word	33-47	Target Position Window
[3]	>Coasting<	14-6*	Auto Derate	16-95	Ext. Status Word 2	34-2**	Motion Control Data Readouts
[4]	>Kinetic back-up<	14-61	Function at Inverter Overload	16-00	Alarm Word 3	34-0*	PCD Write Par.
[5]	>Kinetic back-up, trip<	14-62	Min Switch Frequency	18-9**	PCD Readouts 2	34-01	PCD 1 Write For Application
[6]	>Alarm<	14-63	>2.0 kHz<	16-01	Reference [Unit]	34-02	PCD 2 Write For Application
[7]	>Kin. back-up, trip w. recovery<	*[2]	>3.0 kHz<	16-02	Reference [%]	34-03	PCD 3 Write For Application
14-11	Mains Voltage at Mains Fault	[3]	>4.0 kHz<	16-03	Status Word	34-04	PCD 4 Write For Application
14-12	Function at Mains Imbalance	[4]	>5.0 kHz<	16-05	Main Actual Value [%]	34-04	PCD 4 Write For Application
*[0]	>Trip<	[5]	>5.0 kHz<	16-09	Custom Readout	34-05	PCD 5 Write For Application
[1]	>Warning<	[6]	>6.0 kHz<	16-1*	Motor Status	34-06	PCD 6 Write For Application
[2]	>Disabled<	[7]	>8.0 kHz<	16-10	Power [kW]	34-07	PCD 7 Write For Application
[3]	>Derate<	[8]	>10.0 kHz<	16-11	Power [hp]	34-08	PCD 8 Write For Application
14-15	Kin. Backup Trip Recovery Level	[9]	>12.0 kHz<	16-12	Motor Voltage	34-09	PCD 9 Write For Application
14-2*	Reset Functions	[10]	>16.0 kHz<	16-13	Frequency	34-10	PCD 10 Write For Application
14-20	Reset Mode	14-64	Dead Time Compensation Zero Current Level	16-14	Motor current	34-2*	PCD Read Par.
*[0]	>Manual reset<	14-65	Speed Derate Dead Time Compensation	16-15	Frequency [%]	34-21	PCD 1 Read For Application
[1]	>Automatic reset x 1<	14-66	Option	16-16	Torque [Nm]	34-22	PCD 2 Read For Application
[2]	>Automatic reset x 2<	14-67	Option Derate	16-17	Ext. 1 Setpoint	34-23	PCD 3 Read For Application
[3]	>Automatic reset x 3<	14-68	Option Detection	16-18	Ext. 1 Reference [Unit]	34-24	PCD 4 Read For Application
[4]	>Automatic reset x 4<	14-69	Fault Level	16-19	Ext. 1 Output [%]	33-25	PCD 5 Read For Application
[5]	>Automatic reset x 5<	14-8*	Options	16-20	Motor Angle	33-26	PCD 6 Read For Application
[6]	>Automatic reset x 6<	14-9*	Fault Settings	16-30	DC Link Voltage	33-27	PCD 7 Read For Application
[7]	>Automatic reset x 7<	14-90	Fault Level	16-33	Brake Energy /2 min	33-28	PCD 8 Read For Application
[8]	>Automatic reset x 8<	15-3**	Drive Information	16-34	Heatsink Temp.	33-29	PCD 9 Read For Application
[9]	>Automatic reset x 9<	15-61	Option SW Version	16-35	Inverter Thermal	33-30	PCD 10 Read For Application
[10]	>Automatic reset x 10<	15-62	Option Ordering No	16-36	Inv. Nom. Current	34-5*	Process Data
[11]	>Automatic reset x 15<	15-70	Option in Slot A	16-37	Inv. Max. Current	34-50	Actual Position
[12]	>Automatic reset x 20<	15-0*	Operating Data	16-38	SL Controller State	34-56	Track Error
[13]	>Infinite auto reset<	15-00	Operating hours	16-39	Control Card Temp.	37-0**	ApplicationSettings
[14]	>Reset at power-up<	15-01	Running Hours	16-50	External Reference	37-00	Application Mode
14-21	Automatic Restart Time	15-02	kWh Counter	16-52	Feedback[Unit]	*[0]	>Drive mode<
14-22	Operation Mode	15-03	Power Up's	16-53	Digi Pot Reference	[1]	>Position Control<
[0]	>Normal operation<	15-04	Over Temp's	16-57	Feedback [RPM]	37-1	Position Control
[2]	>Initialisation<	15-05	Over Volt's	16-60	Digital Input	37-01	Pos. Feedback Source
14-24	Trip Delay at Current Limit	15-06	Reset kWh Counter	16-61	Terminal 53 Setting	37-02	Pos. Target
14-25	Trip Delay at Torque Limit	15-07	Reset Running Hours Counter	16-62	Analog Input 53	37-03	Pos. Type
14-27	Action At Inverter Fault	15-3*	Alarm Log	16-63	Terminal 54 Setting	37-04	Pos. Velocity
		15-30	Alarm Log: Error Code				

37-05 Pos. Ramp Up Time
 37-06 Pos. Ramp Down Time
 37-07 Pos. Auto Brake Ctrl
 [0] >Disable<
 * [1] >Enable<
 37-08 Pos. Hold Delay
 37-09 Pos. Coast Delay
 37-10 Pos. Brake Delay
 37-11 Pos. Brake Wear Limit
 37-12 Pos. PID Anti Windup
 [0] >Disable<
 * [1] >Enable<
 37-13 Pos. PID Output Clamp
 37-14 Pos. Ctrl. Source
 * [0] >DI<
 [1] >FieldBus <
 37-15 Pos. Direction Block
 * [0] No Blocking
 [1] >Block Reverse<
 [2] >Block Forward<
 37-17 Pos. Ctrl Fault Behaviour
 * [0] >Ramp Down & Brake <
 [1] >Brake Directly<
 37-18 Pos. Ctrl Fault Reason
 37-19 Pos. New Index
 >0-255*0
 <

Index

A

Abreviere.....	59
Adaptare automată a motorului.....	32
Afișaj numeric.....	22
AMA cu T27 conectată.....	40
Aprobare și certificare.....	4

B

Borne	
Bornă de ieșire.....	21
Buclă deschisă.....	56

C

Cablu de motor.....	10
Cablu ecranat.....	19
Cabluri de forță pentru ieșire.....	19
Cabluri de forță pentru intrare.....	19
Cardul de control	
Ieșire +10 V c.c.....	56
Ieșire 24 Vcc.....	56
Performanță.....	56
Cerință de spațiu.....	7
Clasă de randament energetic.....	54
Comanda	
Bornă.....	29, 48
Comandă de la distanță.....	3
Comandă de pornire.....	33
Comandă externă.....	4
Comandă locală.....	29
Comunicație serială.....	18, 29, 44
Conductor.....	19
Conductor de împământare.....	10
Conductor de șuntare.....	17
Conectare a împământării.....	19
Conexiune electrică.....	10
Configurare.....	33
Configurare implicită.....	30
Control	
Cablare.....	10, 17, 19
Caracteristică.....	56
Controlul frânei mecanice.....	17
Convenție.....	59
Cuplu	
Caracteristică de cuplu.....	53
Cuplu de strângere a bornelor.....	57
Curent continuu.....	4

Curent de dispersie.....	6
Curent de ieșire.....	55
Curent de scurgere.....	10

D

Depozitarea.....	7
Depreciere.....	53
Dimensiune conductor.....	10
Dimensiunea cablului.....	14
Direcționarea cablului.....	19
Distribuire de sarcină.....	5

E

Echipament auxiliar.....	19
Echipament opțional.....	21
Egalizarea potențialelor.....	11
EMC.....	53

F

Factor de putere.....	4, 19
Filtru RFI.....	15
Formă de undă de c.a.....	4

I

IEC 61800-3.....	15, 53
Ieșire digitală.....	55
Ieșirea releului.....	56
Ieșiri	
Ieșire analogică.....	55

Î

Împământare.....	14, 15, 19, 21
------------------	----------------

I

Inițializare	
Procedură.....	30
Procedură manuală.....	30
Instalarea.....	19
Instalarea „una lângă alta”.....	8
Instalarea în conformitate cu EMC.....	10
Instrucțiuni privind dezafectarea.....	4
Interferență electrică.....	11
Intrare	
Bornă.....	15, 21
Curent.....	15
Putere.....	4, 10, 15, 19, 21
Intrare analogică.....	54
Intrare de c.a.....	4, 15

Intrare digitală.....	17	Programare.....	17, 28, 29
Intrări		Protecția circuitului derivat.....	57
Intrare digitală.....	54	Protecția la supracurent.....	10
Intrare în impulsuri.....	55	Protecție tranzitorie.....	4
Î		R	
Înterupător de circuit.....	19	Răcirea.....	7
Întreținere.....	44	Randament energetic.....	51, 52
I		Reacția sistemului.....	3
Izolație contra interferenței.....	19	Reacție.....	19
J		Reciclare.....	4
Jurnal alarme.....	28	Referință.....	28
Jurnal de erori.....	28	Referință pentru viteză.....	33, 40
L		Regulator extern.....	3
Listă de avertismente și alarme.....	48	Releul clientului.....	37
Lungimea cablului.....	54	Resetare.....	27, 29, 30, 44
M		Resursă suplimentară.....	3
Mediu de instalare.....	7	Rețea de alimentare	
Mediul ambiant.....	53	Alimentare (L1, L2, L3).....	53
Meniu principal.....	26, 28	Date despre alimentare.....	51
Meniu rapid.....	23, 28	Tensiune.....	28
Modul de control		Rețea de alimentare în c.a.....	4, 15
Comunicația serială RS485.....	56	Rețea de alimentare izolată.....	15
Montare.....	8, 19	Ridicarea.....	7
Motor		S	
Cablul.....	14	Scopul utilizării.....	3
Curent.....	4, 28, 32	Secțiune transversală.....	54
Date.....	30, 32	Sensul de rotație a codificatorului.....	33
Ieșirea motorului.....	53	Separator de rețea.....	21
Protecție.....	3	Serviciu.....	44
Putere.....	10, 28	Siguranța.....	6
Rotație.....	32	Siguranță.....	10, 19, 57
Stare.....	3	SIL2.....	4
N		SILCL din SIL2.....	4
Nivel de tensiune.....	54	Simbol.....	59
P		Ș	
Panoul posterior.....	8	Șoc.....	7
PELV.....	42, 56	S	
Personalul calificat.....	5	Spațiu de răcire.....	19
Plăcuța nominală.....	7	Specificație.....	18
Pornire.....	30	Standard și conformitate pentru funcția STO.....	4
Pornire accidentală.....	5, 44		
Pornire automată.....	29, 33		
Pornire manuală.....	29		

STO

Activarea.....	36
Date tehnice.....	39
Dezactivare.....	36
Întreținere.....	37
Repornire automată.....	36, 37
Repornire manuală.....	36, 37
Test de punere în funcțiune.....	37
Structura meniului.....	28

T

Tastă de funcționare.....	22, 27
Tastă de meniu.....	22, 27, 28
Tastă de navigare.....	22, 27, 28
Tensiune de alimentare.....	21, 56
Tensiune la intrare.....	21
Tensiune ridicată.....	5, 21
Termistor.....	42
Timp de descărcare.....	6
Triunghi împământat.....	15
Triunghi simetric.....	15

V

Vibrație.....	7
---------------	---



.....
Danfoss declină orice responsabilitate în ceea ce privește eventualele erori din cataloage, prospecte sau orice alte materiale tipărite. Danfoss își rezervă dreptul de a aduce schimbări la produsele sale fără preaviz. Aceasta se aplică totodată în cazul produselor comandate în prealabil, cu condiția ca schimbările să poată fi făcute fără a fi necesar să fie schimbat în mod substanțial caietul de sarcini asupra căruia s-a căzut de acord în prealabil. Toate mărcile de fabricație din cadrul acestui material sunt proprietatea companiilor respective. Danfoss, emblema Danfoss sunt mărci de fabricație ale companiei Danfoss A/S. Toate drepturile rezervate.
.....

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

