



# Guide de programmation

VLT® AutomationDrive



## Table des matières

<b>1 Introduction</b>	<b>3</b>
1.1.1 Homologations	3
1.1.2 Symboles	3
1.1.3 Définitions	3
1.1.4 Câblage électrique - câbles de commande	8
<b>2 Programmation</b>	<b>11</b>
2.1 Panneaux de commande local numérique et graphique	11
2.1.1 L'écran LCD	12
2.1.3 Mode affichage	14
2.1.4 Mode d'affichage - Sélection des lectures	14
2.1.5 Configuration des paramètres	16
2.1.6 Fonctions des touches de Menu rapide	16
2.1.8 Mode menu principal	18
2.1.9 Sélection des paramètres	18
2.1.10 Modification de données	19
2.1.11 Changement de texte	19
2.1.12 Changement	19
2.1.13 Modification à l'infini d'une valeur numérique	19
2.1.14 Valeur, étape par étape	20
2.1.15 Lecture et programmation des paramètres indexés	20
2.1.16 Touches de commande locale	22
2.1.17 Initialisation aux réglages par défaut	22
<b>3 Description des paramètres</b>	<b>24</b>
3.2 Paramètres : 0-** Fonction./Affichage	25
3.3 Paramètres : 1-** Charge et moteur	36
3.4 Paramètres : 2-** Freins	57
3.5 Paramètres : 3-** Référence/rampes	62
3.6 Paramètres : 4-** Limites/avertis.	72
3.7 Paramètres : 5-** E/S Digitale	78
3.8 Paramètres : 6-** E/S ana.	99
3.9 Paramètres : 7-** Contrôleurs	109
3.10 Paramètres : 8-** Comm. et options	115
3.11 Paramètres : 9-** Profibus	121
3.12 Paramètres : 10-** Bus réseau CAN DeviceNet	121
3.13 Paramètres : 12-** Ethernet	121
3.14 Paramètres : 13-** Contrôleur logique avancé	122
3.15 Paramètres : 14-** Fonct.particulières	139
3.16 Paramètres : 15-** Info.variateur	149

3.17 Paramètres : 16-** Lecture données	154
3.18 Paramètres : 17-** Opt. retour codeur	161
3.19 Paramètres : 18-** Lecture données 2	163
3.20 Paramètres : 30-** Fonct.spéciales	164
3.21 Paramètres : 35-** Opt° entrée capt.	167
<b>4 Listes des paramètres</b>	169
4.1.1 Conversion	169
4.1.2 Paramètres actifs/inactifs dans les différents modes de contrôle d'entraînement	170
<b>5 Dépannage</b>	215
5.1.1 Avertissements/messages d'alarme	215
<b>Indice</b>	228

# 1 Introduction

## Guide de programmation Version du logiciel : 6.7x

Ce Guide de programmation concerne l'ensemble des variateurs de fréquence FC 300 dotés du logiciel version 6.7x.  
Voir le numéro de la version du logiciel au par. 15-43 *Version logiciel*.

Tableau 1.1

### 1.1.1 Homologations

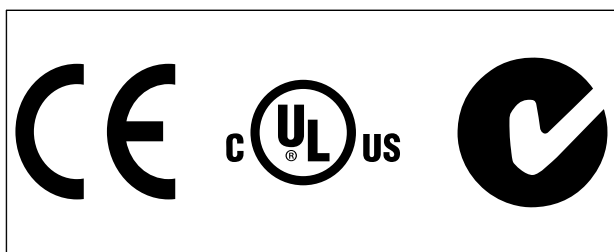


Tableau 1.2

### 1.1.2 Symboles

Les symboles suivants sont utilisés dans ce manuel.

#### **⚠ AVERTISSEMENT**

Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures graves ou le décès.

#### **⚠ ATTENTION**

Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures superficielles à modérées. Ce signe peut aussi être utilisé pour mettre en garde contre des pratiques non sûres.

#### **ATTENTION**

Indique une situation qui peut entraîner des dégâts matériels.

#### **REMARQUE!**

Met en évidence une information qui doit être attentivement prise en considération pour éviter toute erreur ou toute utilisation non optimale de l'équipement.

### 1.1.3 Définitions

#### Variateur de fréquence

$I_{VLT, MAX}$

Courant maximal de sortie.

$I_{VLT, N}$

Courant nominal de sortie fourni par le variateur de fréquence.

$U_{VLT, MAX}$

Tension de sortie maximale.

#### Entrée

##### Ordre de commande

Le moteur raccordé peut être lancé et arrêté à l'aide du LCP et des entrées digitales.

Les fonctions sont réparties en deux groupes.

Les fonctions du groupe 1 ont une priorité supérieure aux fonctions du groupe 2.

Groupe 1	Réinitialisation, arrêt en roue libre, réinitialisation et arrêt en roue libre, arrêt rapide, freinage par injection de courant continu, arrêt et touche [OFF].
Groupe 2	Démarrage, impulsion de démarrage, inversion, démarrage avec inversion, jogging et gel sortie

Tableau 1.3

#### Moteur

##### Moteur tourne

Couple généré sur l'arbre de sortie et vitesse de zéro tr/min à la vitesse max. du moteur.

$f_{JOG}$

Fréquence du moteur lorsque la fonction jogging est activée (via des bornes digitales).

$f_M$

Fréquence du moteur.

$f_{MAX}$

Fréquence moteur maximale.

$f_{MIN}$

Fréquence moteur minimale.

$f_{M, N}$

Fréquence nominale du moteur (données de la plaque signalétique).

$I_M$

Courant moteur (effectif).

$I_{M, N}$

Courant nominal du moteur (données de la plaque signalétique).

$n_{M,N}$ 

Vitesse nominale du moteur (données de la plaque signalétique).

 $n_s$ 

Vitesse moteur synchrone

$$n_s = \frac{2 \times \text{par. 1} - 23 \times 60 \text{ s}}{\text{par. 1} - 39}$$

 $n_{\text{glissement}}$ 

Glissement du moteur.

 $P_{M,N}$ 

Puissance nominale du moteur (données de la plaque signalétique en kW ou en HP).

 $T_{M,N}$ 

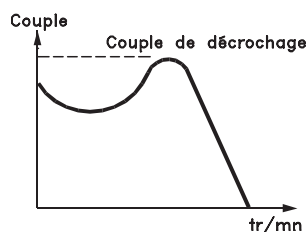
Couple nominal (moteur).

 $U_M$ 

Tension instantanée du moteur.

 $U_{M,N}$ 

Tension nominale du moteur (données de la plaque signalétique).

Couple de décrochage

175ZA078.10

Illustration 1.1

 $\eta_{VLT}$ 

Le rendement du variateur de fréquence est défini comme le rapport entre la puissance dégagée et la puissance absorbée.

Ordre de démarrage désactivé

Ordre d'arrêt faisant partie du groupe 1 d'ordres de commande, voir ce groupe.

Ordre d'arrêt

Voir Ordres de commande.

**Consignes**Référence analogique

Un signal transmis vers les entrées analogiques 53 ou 54 peut prendre la forme de tension ou de courant.

Référence binaire

Signal appliqué au port de communication série.

Référence prédéfinie

Référence prédéfinie pouvant être réglée de -100% à +100% de la plage de référence. Huit références prédéfinies peuvent être sélectionnées par l'intermédiaire des bornes digitales.

Référence d'impulsions

Signal impulsionnel appliqué aux entrées digitales (borne 29 ou 33).

Réf<sub>MAX</sub>

Détermine la relation entre l'entrée de référence à 100% de la valeur de l'échelle complète (généralement 10 V, 20 mA) et la référence résultante. Valeur de référence maximum définie au par. 3-03 *Réf. max.*

Réf<sub>MIN</sub>

Détermine la relation entre l'entrée de référence à la valeur 0% (généralement 0 V, 0 mA, 4 mA) et la référence résultante. Valeur de référence minimum définie au par. 3-02 *Référence minimale.*

**Divers**Entrées analogiques

Les entrées analogiques permettent de contrôler diverses fonctions du variateur de fréquence.

Il en existe deux types :

Entrée de courant, 0-20 mA et 4-20 mA

Entrée de tension, -10 à +10 V CC.

Sorties analogiques

Les sorties analogiques peuvent fournir un signal de 0-20 mA, 4-20 mA.

Adaptation automatique au moteur, AMA

L'algorithme d'AMA détermine, à l'arrêt, les paramètres électriques du moteur raccordé.

Résistance de freinage

La résistance de freinage est un module capable d'absorber la puissance de freinage générée lors du freinage régénératif. Cette puissance de freinage régénératif augmente la tension du circuit intermédiaire et un hacheur de freinage veille à transmettre la puissance à la résistance de freinage.

Caractéristiques de couple constant (CC)

Caractéristiques de couple constant que l'on utilise pour toutes les applications, telles que convoyeurs à bande, pompes volumétriques et grues.

Entrées digitales

Les entrées digitales permettent de contrôler diverses fonctions du variateur de fréquence.

Sorties digitales

Le variateur de fréquence est doté de deux sorties à semi-conducteurs qui peuvent fournir un signal 24 V CC (max. 40 mA).

DSP

Processeur de signal numérique.

ETR

Le relais thermique électronique constitue un calcul de charge thermique basé sur une charge et un temps instantanés. Son objectif est d'estimer la température du moteur.

Hiperface®

Hiperface® est une marque déposée de Stegmann.

Initialisation

Si l'on effectue une initialisation (voir *14-22 Mod. exploitation*), le variateur de fréquence reprend les réglages par défaut.

Cycle d'utilisation intermittent

Une utilisation intermittente fait référence à une séquence de cycles d'utilisation. Chaque cycle consiste en une période en charge et une période à vide. Le fonctionnement peut être périodique ou non périodique.

LCP

Le panneau de commande local constitue une interface complète d'utilisation et de programmation du variateur de fréquence. Le panneau de commande est amovible et peut être installé, à l'aide d'un kit de montage, à une distance maximale de 3 mètres du variateur de fréquence, par exemple dans un panneau frontal.

lsb

Bit de plus faible poids.

msb

Bit de plus fort poids.

MCM

Abréviation de Mille Circular Mil, unité de mesure américaine de la section de câble. 1 MCM = 0,5067 mm<sup>2</sup>.

Paramètres en ligne/hors ligne

Les modifications apportées aux paramètres en ligne sont activées directement après modification de la valeur de données. Les modifications apportées aux paramètres hors ligne sont seulement activées après avoir appuyé sur la touche [OK] du LCP.

Process PID

Le régulateur PID maintient les vitesse, pression, température, etc. souhaitées en adaptant la fréquence de sortie à la variation de charge.

PCD

Données de contrôle de process

Cycle de puissance

Couper le secteur jusqu'à ce que l'affichage (LCP) devienne sombre, puis mettre à nouveau sous tension.

Entrée impulsions/codeur incrémental

Générateur externe d'impulsions digitales utilisé pour fournir un retour sur la vitesse du moteur. Le codeur est utilisé dans des applications qui nécessitent une grande précision de la commande de vitesse.

RCD

Relais de protection différentielle.

Process

On peut enregistrer des réglages de paramètres dans quatre process. Il est possible de passer d'un process à l'autre et d'en éditer un pendant qu'un autre est actif.

SFAVM

Type de commutation appelé Stator Flux oriented Asynchrouse Vector Modulation (modulation vectorielle asynchrone à flux statorique orienté, *14-00 Type modulation*).

Comp. gliss.

Le variateur de fréquence compense le glissement du moteur en augmentant la fréquence en fonction de la charge du moteur mesurée, la vitesse du moteur restant ainsi quasiment constante.

Contrôleur logique avancé (SLC)

Le SLC est une séquence d'actions définies par l'utilisateur exécutées lorsque les événements associés définis par l'utilisateur sont évalués comme étant VRAI par le contrôleur logique avancé. (Groupe de paramètres 13-\*\* *Logique avancée (SLC)*).

STW

Mot d'état

Bus standard FC

Inclut le bus RS-485 avec le protocole FC ou MC. Voir le par. *8-30 Protocole*.

Thermistance

Résistance dépendant de la température placée à l'endroit où l'on souhaite surveiller la température (variateur de fréquence ou moteur).

Alarme

État résultant de situations de panne, p. ex. en cas de surchauffe du variateur de fréquence ou lorsque celui-ci protège le moteur, le processus ou le mécanisme. Le redémarrage est impossible tant que l'origine de la panne n'a pas été résolue ; l'état d'alarme est annulé par un reset ou, dans certains cas, grâce à un reset programmé automatiquement. L'alarme ne peut pas être utilisée à des fins de sécurité des personnes.

Alarme verrouillée

État résultant de situations de panne lorsque le variateur de fréquence assure sa propre protection et nécessitant une intervention physique, p. ex. si la sortie du variateur fait l'objet d'un court-circuit. Un déclenchement verrouillé peut être annulé par coupure de l'alimentation secteur, résolution de l'origine de la panne et reconnexion du variateur de fréquence. Le redémarrage est impossible tant que l'état d'alarme n'a pas été annulé par un reset ou,

dans certains cas, grâce à un reset programmé automatiquement. L'alarme ne peut pas être utilisée à des fins de sécurité des personnes.

#### Caractéristiques de couple variable (CV)

Caractéristiques de CV que l'on utilise pour les pompes et les ventilateurs.

#### VVC<sup>plus</sup>

Si on la compare au contrôle standard de proportion tension/fréquence, la commande vectorielle de tension (VVC<sup>plus</sup>) améliore la dynamique et la stabilité, à la fois lorsque la référence de vitesse est modifiée et lorsqu'elle est associée au couple de charge.

#### 60° AVM

Type de modulation appelé 60° *Asynchronous Vector Modulation* (modulation vectorielle asynchrone, *14-00 Type modulation*).

#### Facteur de puissance

Le facteur de puissance est le rapport entre  $I_1$  et  $I_{RMS}$ .

$$\text{Facteur de puissance} = \frac{\sqrt{3} \times U \times I_1 \cos\varphi}{\sqrt{3} \times U \times I_{RMS}}$$

Facteur de puissance pour alimentation triphasée :

$$= \frac{I_1 \times \cos\varphi_1}{I_{RMS}} = \frac{I_1}{I_{RMS}} \text{ puisque } \cos\varphi_1 = 1$$

Le facteur de puissance indique dans quelle mesure le variateur de fréquence impose une charge à l'alimentation secteur.

Plus le facteur de puissance est bas, plus  $I_{RMS}$  est élevé pour la même performance en kW.

$$I_{RMS} = \sqrt{I_1^2 + I_5^2 + I_7^2 + \dots + I_n^2}$$

En outre, un facteur de puissance élevé indique que les différents harmoniques de courant sont faibles.

Les bobines CC intégrées aux variateurs de fréquence génèrent un facteur de puissance élevé, qui minimise la charge imposée à l'alimentation secteur.

## **AVERTISSEMENT**

**La tension dans le variateur de fréquence est dangereuse lorsque l'appareil est relié au secteur. Toute installation incorrecte du moteur, du variateur de fréquence ou du bus de terrain risque d'endommager l'appareil et de provoquer des blessures graves ou mortelles. Se conformer donc aux instructions de ce manuel et aux réglementations de sécurité locales et nationales.**

#### Normes de sécurité

1. L'alimentation électrique doit impérativement être coupée avant toute intervention sur le variateur de fréquence. S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée et que le temps

nécessaire s'est écoulé avant de déconnecter les bornes du moteur et du secteur.

2. La touche [Off] ne coupe pas l'alimentation secteur et ne doit donc en aucun cas être utilisée comme interrupteur de sécurité.
3. Le variateur doit être correctement mis à la terre afin de protéger l'utilisateur contre la tension d'alimentation et le moteur contre les surcharges, conformément aux réglementations locales et nationales.
4. Le courant de fuite à la terre dépasse 3,5 mA.
5. Le réglage d'usine ne prévoit pas de protection contre la surcharge du moteur. Pour activer cette fonction, régler le par. *1-90 Protect. thermique mot.* sur la valeur ETR Alarme [4] ou la valeur ETR Avertis. 1 [3].
6. Ne pas déconnecter les bornes d'alimentation du moteur et du secteur lorsque le variateur de fréquence est connecté au secteur. S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de déconnecter les bornes du moteur et du secteur.
7. Attention : le variateur de fréquence comporte d'autres sources de tension que L1, L2 et L3 lorsque la répartition de charge (connexion de circuit intermédiaire CC) ou l'alimentation externe 24 V CC sont installées. Vérifier que toutes les sources de tension sont débranchées et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de commencer la réparation.

#### Avertissement relatif aux démarrages imprévus

1. Le moteur peut être stoppé à l'aide des entrées digitales, des commandes de bus, des références analogiques ou de l'arrêt local lorsque le variateur de fréquence VLT est relié au secteur. Ces modes d'arrêt ne sont pas suffisants lorsque la sécurité des personnes (p. ex. risque de blessure provoqué par un contact avec des pièces de machine en mouvement après un démarrage intempestif) exige l'élimination de tout risque de démarrage imprévu. Dans de tels cas, l'alimentation secteur doit être déconnectée ou la fonction Arrêt de sécurité doit être activée.
2. Le moteur peut démarrer lors du réglage des paramètres. Si cela peut compromettre la sécurité des personnes (p. ex. risque de blessure provoqué par un contact avec des pièces de machine en mouvement), le démarrage du moteur doit être empêché, par exemple à l'aide de la fonction Arrêt de sécurité ou d'une déconnexion sûre du raccordement du moteur.
3. Un moteur à l'arrêt, raccordé à l'alimentation secteur, peut se mettre en marche en cas de



panne des composants électroniques du variateur de fréquence, après une surcharge temporaire ou si l'on intervient sur une panne de secteur ou un raccordement défectueux du moteur. Si tout démarrage intempestif doit être évité pour des raisons de sécurité des personnes (p. ex. risque de blessure provoqué par un contact avec des pièces de machine en mouvement), les fonctions d'arrêt normales du variateur de fréquence ne sont pas suffisantes. Dans de tels cas, l'alimentation secteur doit être déconnectée ou la fonction Arrêt de sécurité doit être activée.

## REMARQUE!

Lors de l'utilisation de la fonction Arrêt de sécurité, toujours respecter les instructions du chapitre Arrêt de sécurité du Manuel de Configuration.

4. Des signaux de commande internes ou venant du variateur de fréquence peuvent, en de rares occasions, être activés par erreur, être retardés ou ne pas se produire totalement. Lorsqu'ils sont utilisés dans des situations critiques pour la sécurité, p. ex. contrôle de la fonction de frein électromécanique dans une application de levage, il ne faut pas tenir compte exclusivement de ces signaux de commande.

## AVERTISSEMENT

### Haute tension

Tout contact avec les parties électriques, même après la mise hors tension de l'appareil, peut causer des blessures graves ou mortelles.

Veiller également à déconnecter d'autres entrées de tension comme l'alimentation externe 24 V CC, la répartition de charge (connexion de circuit intermédiaire CC) et le raccordement moteur en cas de sauvegarde cinétique.

Les systèmes où sont installés les variateurs de fréquence, doivent, si nécessaire, être équipés de dispositifs de protection et de surveillance supplémentaires, conformément aux réglementations de sécurité en vigueur, p. ex. législation sur les outils mécaniques, réglementations sur la prévention des accidents, etc. Des modifications sur les variateurs de fréquence au moyen du logiciel d'exploitation sont autorisées.

## REMARQUE!

Les situations dangereuses doivent être identifiées par le fabricant de machines/l'intégrateur chargé des moyens préventifs nécessaires. Des dispositifs de protection et de surveillance supplémentaires peuvent être inclus, conformément aux réglementations de sécurité nationales en vigueur, p. ex. législation sur les outils mécaniques, réglementations sur la prévention des accidents.

## REMARQUE!

**Grues, équipements et applications de levage :**

**Le contrôle des freins externes doit toujours être assuré par un système redondant. Le variateur de fréquence ne peut en aucun cas constituer le circuit de sécurité principal. Conformité avec les normes concernées, à savoir Applications de levage et grues : CEI 60204-32 Équipements de levage : EN 81**

### Mode protection

Lorsqu'une limite matérielle au niveau du courant moteur ou de la tension du circuit CC est dépassée, le variateur de fréquence passe en mode protection. Le mode protection implique un changement de la stratégie de modulation PWM et une fréquence de commutation basse pour minimiser les pertes. Cela continue pendant 10 s après la dernière panne et augmente la fiabilité et la robustesse du variateur de fréquence tout en rétablissant le contrôle complet du moteur.

Dans les applications de levage, le mode protection n'est pas utilisable car le variateur de fréquence n'est généralement pas capable de quitter ce mode et cela allonge donc la durée avant d'activer le frein, ce qui n'est pas recommandé.

Le mode protection peut être désactivé en réglant sur zéro le par. *14-26 Temps en U limit.*, ce qui signifie que le variateur de fréquence s'arrête immédiatement si l'une des limites matérielles est dépassée.

## REMARQUE!

Il est recommandé de désactiver le mode protection pour les applications de levage (*14-26 Temps en U limit.* = 0).

1.1.4 Câblage électrique - câbles de commande

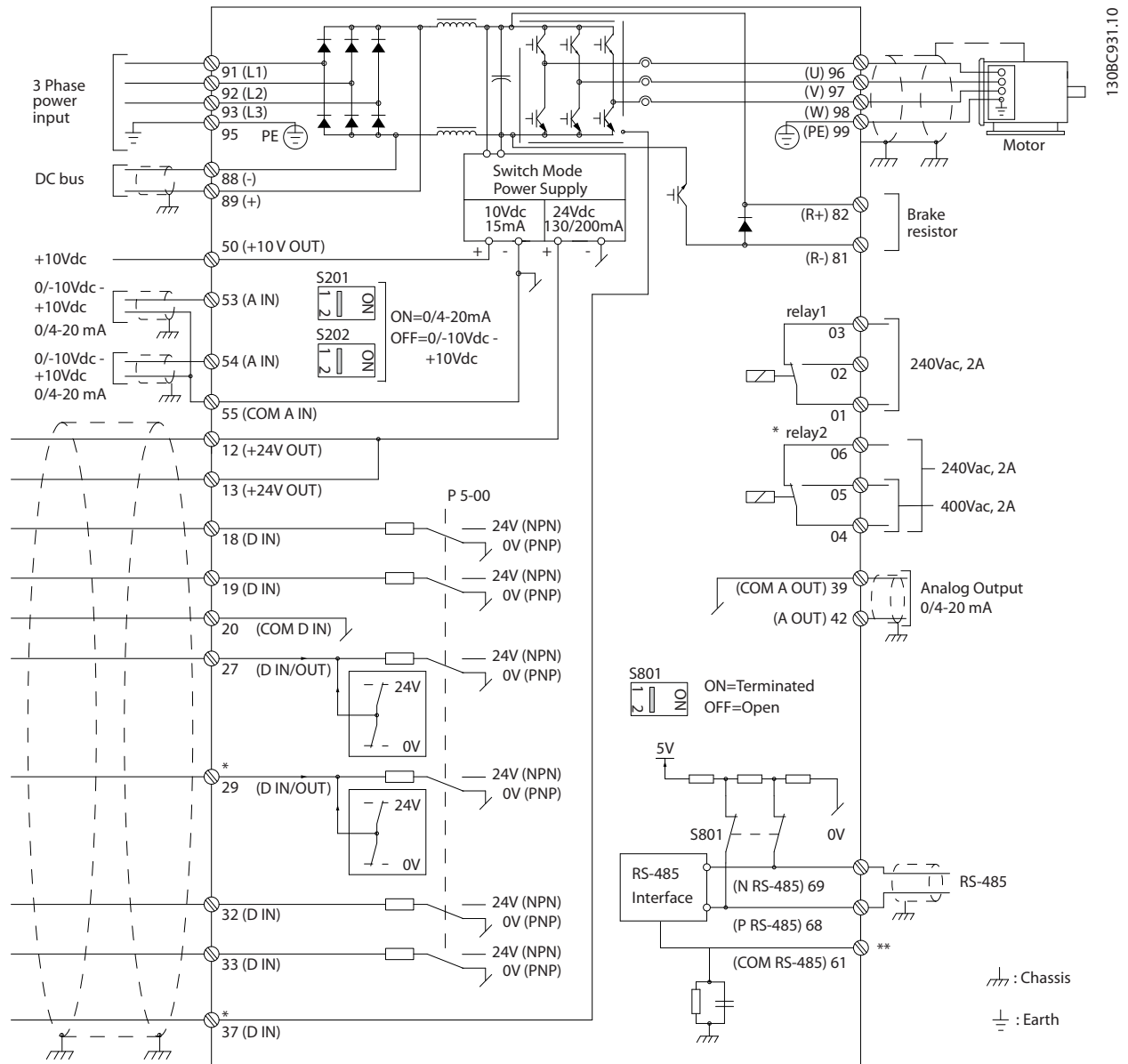


Illustration 1.2 Dessin schématique des câblages de base.

A = analogique, D = digitale

La borne 37 est utilisée pour l'arrêt de sécurité. Pour les instructions relatives à l'installation de l'arrêt de sécurité, se reporter au Manuel de configuration.

\* La borne 37 n'est pas incluse dans le FC 301 (sauf châssis de taille A1). Le relais 2 et la borne 29 n'ont aucune fonction sur le FC 301.

\*\* Ne pas connecter le blindage.

Les câbles de commande très longs et les signaux analogiques peuvent, dans de rares cas et en fonction de l'installation, provoquer des boucles de mise à la terre de 50/60 Hz, en raison du bruit provenant des câbles de l'alimentation secteur.

Dans ce cas, il peut être nécessaire de rompre le blindage ou d'insérer un condensateur de 100 nF entre le blindage et le châssis. Les entrées et sorties digitales et analogiques doivent être connectées séparément aux entrées communes du variateur de fréquence (borne 20, 55, 39) afin d'éviter que les courants de terre des deux groupes n'affectent d'autres groupes. Par exemple, la commutation sur l'entrée digitale peut troubler le signal d'entrée analogique.

Polarité d'entrée des bornes de commande

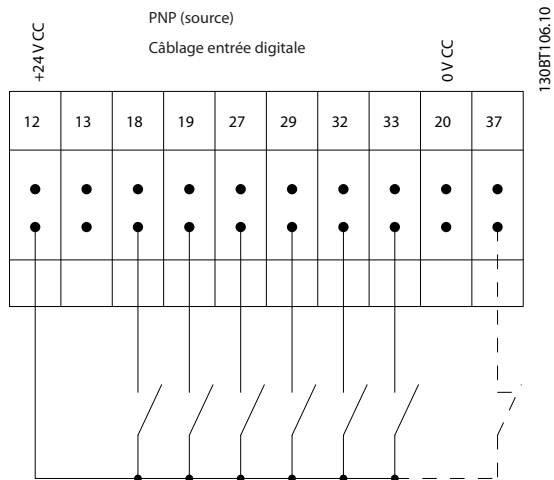


Illustration 1.3

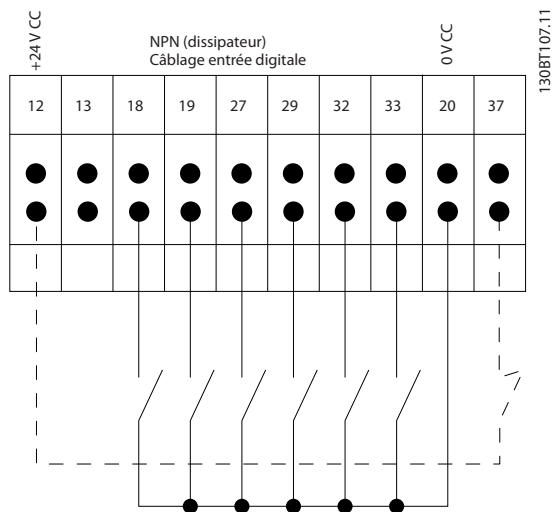


Illustration 1.4

REMARQUE!

Les câbles de commande doivent être blindés/armés.

Voir le chapitre sur la mise à la terre des câbles de commande blindés du Manuel de configuration pour la terminaison correcte des câbles de commande.

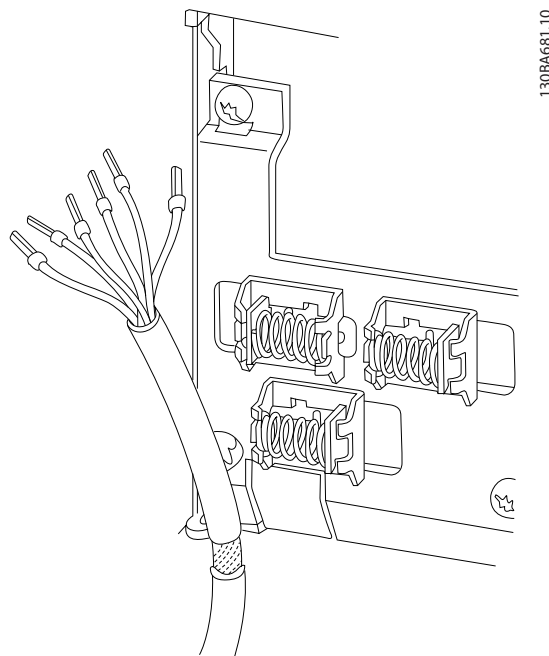


Illustration 1.5

1.1.5 Marche/arrêt

- Borne 18 = 5-10 E.digit.born.18 [8] Démarrage
- Borne 27 = 5-12 E.digit.born.27 [0] Inactif (Défaut Lâchage)
- Borne 37 = arrêt de sécurité (lorsque disponible)

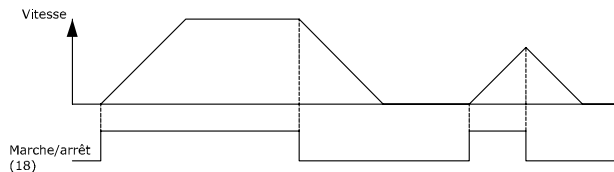
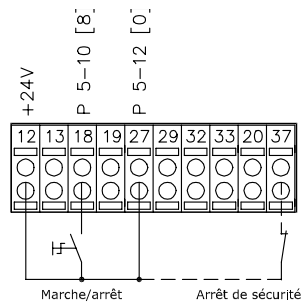


Illustration 1.6

### 1.1.6 Marche/arrêt par impulsion

Borne 18 = 5-10 E.digit.born.18 Impulsion démarrage, [9]

Borne 27 = 5-12 E.digit.born.27 Arrêt NF, [6]

Borne 37 = arrêt de sécurité (lorsque disponible)

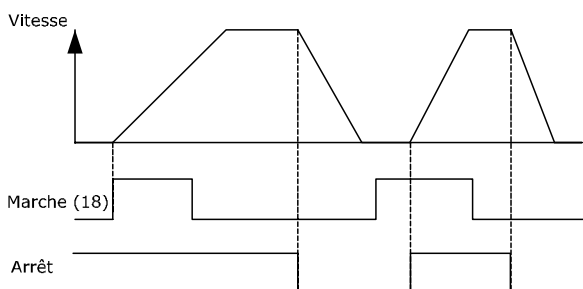
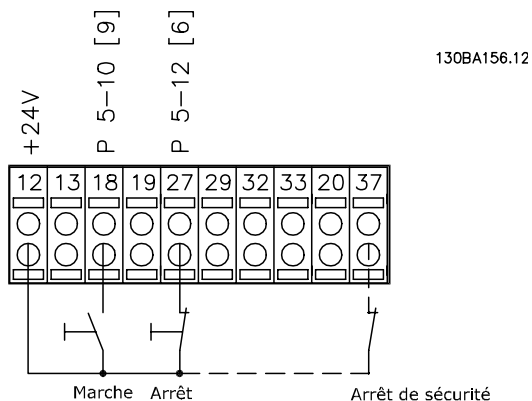


Illustration 1.7

### 1.1.7 Accélération/décélération

#### Bornes 29/32 = Accélération/décélération

Borne 18 = 5-10 E.digit.born.18 Démarrage [9] (par défaut)

Borne 27 = 5-12 E.digit.born.27 Gel référence [19]

Borne 29 = 5-13 E.digit.born.29 Accélération [21]

Borne 32 = 5-14 E.digit.born.32 Décélération [22]

### REMARQUE!

borne 29 uniquement dans le FC x02 (x = type de série).

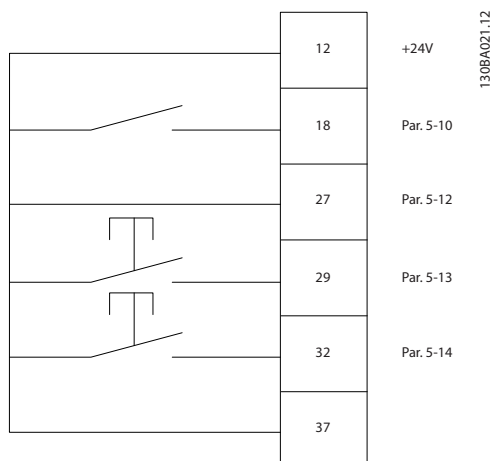


Illustration 1.8

### 1.1.8 Référence potentiomètre

#### Référence de tension via un potentiomètre

Source de référence 1 = [1] Entrée ANA 53 (défaut)

Borne 53, basse tension = 0 V

Borne 53, haute tension = 10 V

Borne 53, ret./réf. bas. = 0 tr/min

Borne 53, ret./réf. bas. = 1500 tr/min

Commutateur S201 = Inactif (U)

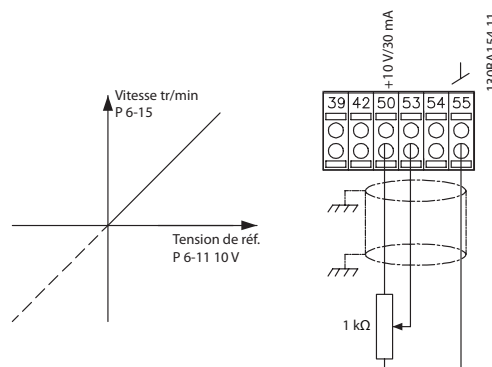


Illustration 1.9

## 2 Programmation

### 2.1 Panneaux de commande local numérique et graphique

La programmation la plus simple du variateur de fréquence est réalisée par le LCP graphique (LCP 102). Il est nécessaire de consulter le Manuel de configuration du variateur de fréquence lors de l'utilisation du panneau de commande local numérique (LCP 101).

**Le panneau de commande est divisé en quatre groupes fonctionnels :**

1. Affichage graphique avec lignes d'état.
2. Touches de menu et voyants - changement des paramètres et basculement entre fonctions d'affichage.
3. Touches de navigation et voyants (LED).
4. Touches d'exploitation et voyants (LED).

Toutes les données sont présentées dans un écran graphique LCP qui peut afficher jusqu'à cinq éléments de variables d'exploitation lors de l'affichage associé à [Status].

#### Lignes d'affichage

- a. **Ligne d'état** : messages d'état affichant les icônes et les graphiques.
- b. **Lignes 1-2** : lignes de données de l'opérateur présentant des données définies ou choisies par l'utilisateur. En appuyant sur [Status], on peut ajouter une ligne supplémentaire.
- c. **Ligne d'état** : messages d'état montrant du texte.

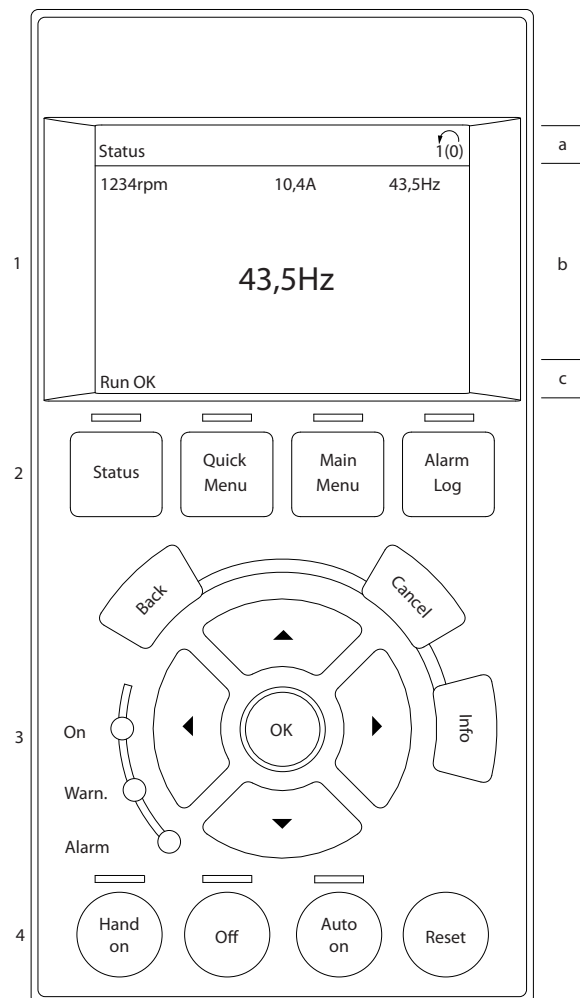


Illustration 2.1

130BA018.13

2

### 2.1.1 L'écran LCD

L'écran LCD dispose d'un rétro-éclairage et d'un total de 6 lignes alphanumériques. Les lignes d'affichage indiquent le sens de rotation (flèche), le process choisi ainsi que le process de programmation. L'affichage est divisé en 3 sections.

La **partie supérieure** affiche jusqu'à 2 mesures en état d'exploitation normal.

La ligne du haut de la **partie centrale** affiche jusqu'à 5 mesures avec l'unité correspondante, indépendamment de l'état (sauf en cas d'avertissement ou d'alarme).

La **partie inférieure** indique en permanence l'état du variateur de fréquence en mode État.

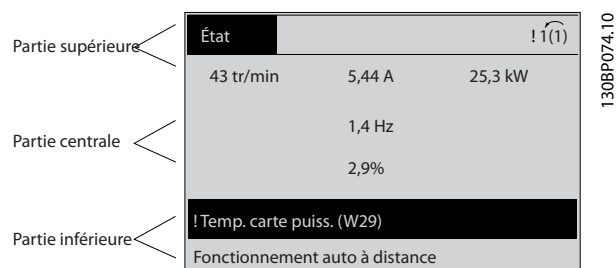


Illustration 2.2

Le process actif (sélectionné comme Process actuel au par. 0-10 Process actuel) est indiqué. Lors de la programmation d'un process autre que le process actif, le numéro du process programmé apparaît à droite.

#### Réglage du contraste de l'affichage

Appuyer sur [Status] et [▲] pour assombrir l'affichage.  
Appuyer sur [Status] et [▼] pour éclaircir l'affichage.

La plupart des configurations de paramètres peuvent être modifiées immédiatement via le LCP, à moins qu'un mot de passe n'ait été créé via les par. 0-60 Mt de passe menu princ. ou 0-65 Mot de passe menu rapide.

#### Voyants (LED)

En cas de dépassement de certaines valeurs limites, le voyant d'alarme et/ou d'avertissement s'allume et un texte d'état et d'alarme s'affiche sur le LCP.

Le voyant de tension est activé lorsque le variateur de fréquence est alimenté par la tension secteur, par la connexion du circuit intermédiaire ou par l'alimentation 24 V externe. Le rétroéclairage est également allumé.

- LED vert/On : indique que la section de contrôle fonctionne.
- LED jaune/Warn. : indique un avertissement.
- LED rouge clignotante/Alarm : indique une alarme.

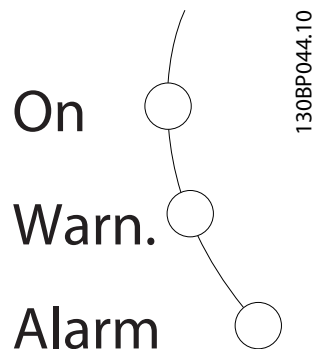


Illustration 2.3

#### Touches du LCP

Les touches de commande sont réparties selon leurs fonctions. Les touches situées sous l'affichage et les voyants sont utilisées pour la configuration des paramètres, notamment le choix des indications de l'affichage en exploitation normale.



Illustration 2.4

**[Status]** indique l'état du variateur de fréquence et/ou du moteur. Choix possible entre 3 affichages différents en appuyant sur la touche [Status] : affichages 5 lignes, affichages 4 lignes ou contrôleur logique avancé. Utiliser la touche **[Status]** pour choisir le mode d'affichage ou pour passer au mode d'affichage à partir des modes menu rapide, menu principal ou alarme. Utiliser également cette touche pour passer en mode affichage simple ou double.

**[Quick Menu]** permet un accès rapide à différents menus rapides tels que :

- Mon menu personnel
- Configuration rapide
- Modifications effectuées
- Enregistrements

Utiliser **[Quick Menu]** pour programmer les paramètres appartenant au menu rapide. Il est possible de basculer directement entre le mode menu rapide et le mode menu principal.

**[Main Menu]** est utilisé pour programmer tous les paramètres.

Il est possible de basculer directement entre le mode menu principal et le mode menu rapide.

Pour établir un raccourci de paramètre, appuyer sur la touche **[Main Menu]** pendant 3 secondes. Ce raccourci permet d'accéder directement à n'importe quel paramètre.

**[Alarm Log]** affiche une liste des cinq dernières alarmes (numérotées de A1 à A5). Pour obtenir des détails supplémentaires au sujet d'une alarme, utiliser les touches fléchées pour se positionner sur le n° de l'alarme, puis appuyer sur [OK]. S'affichent alors des informations au sujet de l'état du variateur de fréquence juste avant de passer en mode alarme.

**[Back]** renvoie à l'étape ou au niveau précédent de la structure de navigation.

**[Cancel]** annule la dernière modification ou commande tant que l'affichage n'a pas été modifié.

**[Info]** fournit des informations au sujet d'une commande, d'un paramètre ou d'une fonction dans n'importe quelle fenêtre de visualisation. [Info] fournit des informations détaillées dès que l'on a besoin d'aide.

Pour quitter le mode info, appuyer sur la touche [Info], [Back] ou [Cancel].



Illustration 2.5



Illustration 2.6



Illustration 2.7

### Touches de navigation

Utiliser ces quatre touches pour faire défiler les différents choix disponibles dans **[Quick Menu]**, **[Main Menu]** et **[Alarm Log]**. Utiliser les touches pour déplacer le curseur.

**[OK]** sert à choisir un paramètre indiqué par le curseur ou à valider la modification d'un paramètre.

La **touche de commande locale** se trouve au bas du LCP.

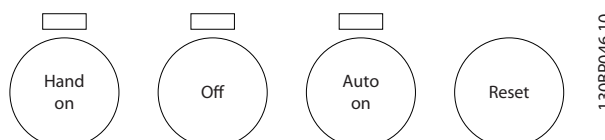


Illustration 2.8

**[Hand on]** permet de commander le variateur de fréquence via le LCP. [Hand On] démarre aussi le moteur. Il est maintenant possible d'introduire les données de vitesse du moteur à l'aide des touches fléchées. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] Activé ou [0] Désactivé via le par. 0-40 Touche [Hand on] sur LCP.

Les signaux d'arrêt externes activés à l'aide de signaux de commande ou d'un bus série annulent un ordre de "démarrage" donné via le LCP.

Les signaux de commande suivants restent toujours actifs lorsque [Hand on] est activé

- [Hand on] - [Off] - [Auto On]
- Reset
- Arrêt roue libre
- Inversion
- Sélect.proc.bit 0-Sélect.proc.bit 1
- Ordre d'arrêt de la communication série
- Arrêt rapide
- Freinage par injection de courant continu

**[Off]** arrête le moteur connecté. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] Activé ou [0] Désactivé via le par. 0-41 Touche [Off] sur LCP. Si aucune fonction d'arrêt externe n'est sélectionnée et que la touche [Off] est inactive, le moteur peut être arrêté en coupant l'alimentation.

**[Auto On]** permet de contrôler le variateur de fréquence à partir des bornes de commande et/ou de la communication série. Lorsqu'un signal de démarrage est appliqué sur les bornes de commande et/ou sur le bus, le variateur de fréquence démarre. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] Activé ou [0] Désactivé via le par. 0-42 Touche [Auto on] sur LCP.

**REMARQUE!**

Un signal HAND-OFF-AUTO actif via les entrées digitales a une priorité supérieure aux touches de commande [Hand On] – [Auto On].

[Reset] sert à réinitialiser le variateur de fréquence après une alarme (arrêt). Cette touche peut être sélectionnée en tant que [1] Activé ou [0] Désactivé via le par. 0-43 Touche [Reset] sur LCP.

Pour établir un raccourci de paramètre, appuyer sur la touche [Main Menu] pendant 3 secondes. Ce raccourci permet d'accéder directement à n'importe quel paramètre.

### 2.1.2 Transfert rapide du réglage des paramètres entre plusieurs variateurs de fréquence

Une fois la programmation d'un variateur de fréquence terminée, il est recommandé de mémoriser les données dans le LCP ou sur un PC via le logiciel de programmation MCT 10.

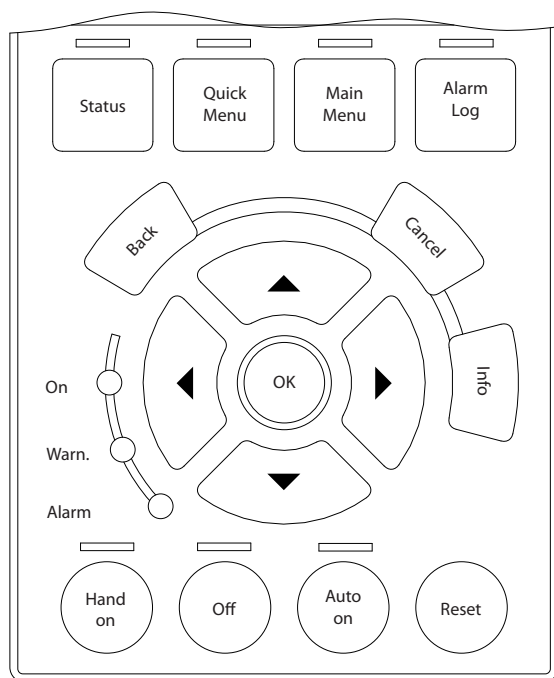


Illustration 2.9

#### Stockage de données dans le LCP

1. Aller au par. 0-50 Copie LCP.
2. Appuyer sur la touche [OK].
3. Sélectionner Lect.PAR.LCP
4. Appuyer sur la touche [OK].

Tous les réglages de paramètres sont maintenant stockés dans le LCP, comme la barre de progression l'indique. Quand 100% sont atteints, appuyer sur [OK].

**REMARQUE!**

**Arrêter le moteur avant d'exécuter cette opération.**

Connecter le LCP à un autre variateur de fréquence et copier aussi les réglages des paramètres vers ce variateur de fréquence.

#### Transfert de données du LCP vers le variateur de fréquence

1. Aller au par. 0-50 Copie LCP.
2. Appuyer sur la touche [OK].
3. Sélectionner Ecrit.PAR. LCP
4. Appuyer sur la touche [OK].

Les réglages des paramètres stockés dans le LCP sont alors transférés vers le variateur, comme l'indique la barre de progression. Quand 100% sont atteints, appuyer sur [OK].

**REMARQUE!**

**Arrêter le moteur avant d'exécuter cette opération.**

### 2.1.3 Mode affichage

En fonctionnement normal, il est possible d'indiquer en continu jusqu'à 5 variables d'exploitation différentes dans la section centrale : 1.1, 1.2 et 1.3 ainsi que 2 et 3.

### 2.1.4 Mode d'affichage - Sélection des lectures

Il est possible de faire défiler les trois écrans d'affichage de l'état à l'aide de la touche [Status].

Les variables d'exploitation dont la mise en forme est différente sont indiquées dans chaque écran d'état (voir ci-dessous).

Le *Tableau 2.1* indique les mesures que l'on peut relier à chacune des variables d'exploitation. Lorsque des options sont installées, des mesures supplémentaires sont disponibles. Définir les liens via les par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit, 0-21 Affich. ligne 1.2 petit, 0-22 Affich. ligne 1.3 petit, 0-23 Affich. ligne 2 grand et 0-24 Affich. ligne 3 grand.

Chaque paramètre d'affichage sélectionné aux par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit à 0-24 Affich. ligne 3 grand dispose de sa propre échelle et de ses propres chiffres après l'éventuelle virgule décimale. Plus la valeur numérique d'un paramètre est élevée, moins il y a de chiffres après la virgule décimale.  
Ex. : Affichage actuel 5,25 A ; 15,2 A 105 A.



Variable d'exploitation	Unité
16-00 Mot contrôle	hex
16-01 Réf. [unité]	[unité]
16-02 Réf. %	%
16-03 Mot état [binaire]	hex
16-05 Valeur réelle princ. [%]	%
16-10 Puissance moteur [kW]	[kW]
16-11 Puissance moteur[CV]	[HP]
16-12 Tension moteur	[V]
16-13 Fréquence moteur	[Hz]
16-14 Courant moteur	[A]
16-16 Couple [Nm]	Nm
16-17 Vitesse moteur [tr/min]	[tr/min]
16-18 Thermique moteur	%
16-20 Angle moteur	
16-30 Tension DC Bus	V
16-32 Puis.Frein. /s	kW
16-33 Puis.Frein. /2 min	kW
16-34 Temp. radiateur	C
16-35 Thermique onduleur	%
16-36 InomVLT	A
16-37 I <sub>max</sub> VLT	A
16-38 Etat ctrl log avancé	
16-39 Temp. carte ctrl.	C
16-40 Tampon enregistrement saturé	
16-50 Réf.externe	
16-51 Réf. impulsions	
16-52 Signal de retour [Unité]	[Unité]
16-53 Référence pot. dig.	
16-60 Entrée dig.	binaire
16-61 Régl.commut.born.53	V
16-62 Entrée ANA 53	
16-63 Régl.commut.born.54	V
16-64 Entrée ANA 54	
16-65 Sortie ANA 42 [ma]	[mA]
16-66 Sortie digitale [bin]	[bin]
16-67 Entrée impulsions 29 [Hz]	[Hz]
16-68 Fréqu. entrée #33 [Hz]	[Hz]
16-69 Sortie impulsions 27 [Hz]	[Hz]
16-70 Sortie impulsions 29 [Hz]	[Hz]
16-71 Sortie relais [bin]	
16-72 Compteur A	
16-73 Compteur B	
16-80 Mot ctrl.1 bus	hex
16-82 Réf.1 port bus	hex
16-84 Impulsion démarrage	hex
16-85 Mot ctrl.1 port FC	hex
16-86 Réf.1 port FC	hex
16-90 Mot d'alarme	
16-92 Mot avertis.	
16-94 Mot état élargi	

Tableau 2.1

Écran d'état I

État d'indication par défaut après démarrage ou initialisation.

Utiliser [INFO] pour obtenir des informations sur les liens de mesure vers les variables d'exploitation affichées (1.1, 1.2, 1.3, 2 et 3).

Voir les variables d'exploitation illustrées sur l'écran ci-dessous.

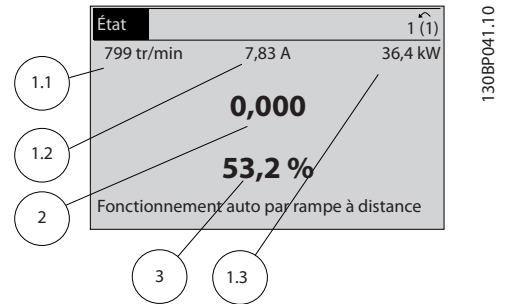


Illustration 2.10

Écran d'état II

Voir les variables d'exploitation (1.1, 1.2, 1.3 et 2) illustrées sur l'écran ci-dessous.

Dans l'exemple, Vitesse, Courant moteur, Puissance moteur et Fréquence sont sélectionnés comme variables des première et deuxième lignes.

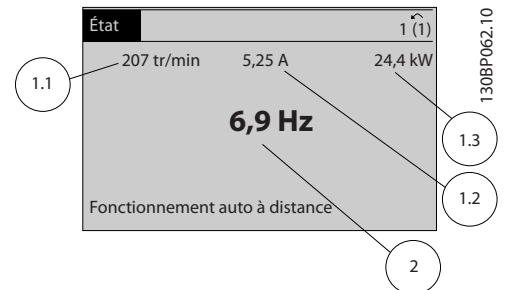


Illustration 2.11

Écran d'état III

Cet état indique l'événement et l'action du contrôleur logique avancé. Pour plus d'informations, se reporter au paragraphe *Contrôleur logique avancé*.

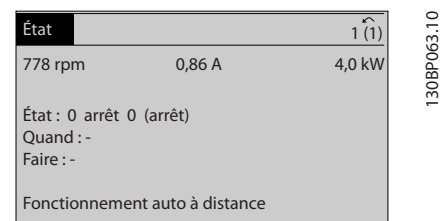


Illustration 2.12

## 2.1.5 Configuration des paramètres

Le variateur de fréquence peut être utilisé pratiquement pour tous les travaux, ce qui explique le nombre important de paramètres. Le variateur de fréquence propose deux modes de programmation : un menu principal et un menu rapide.

Le premier mode donne accès à l'ensemble des paramètres. Avec le second, l'utilisateur parcourt l'ensemble des paramètres essentiels et nécessaires à la mise en œuvre du variateur de fréquence permettant de s'adapter à la plupart des configurations.

Quel que soit le mode de programmation, on peut modifier un paramètre à la fois en mode menu principal et en mode menu rapide.

## 2.1.6 Fonctions des touches de Menu rapide

En appuyant sur [Quick Menu], la liste indique les différentes zones du menu rapide.

Sélectionner *Mon menu personnel* pour afficher les paramètres personnels choisis. Ces paramètres sont sélectionnés au par. 0-25 *Mon menu personnel*. On peut ajouter jusqu'à 50 paramètres différents dans ce menu.

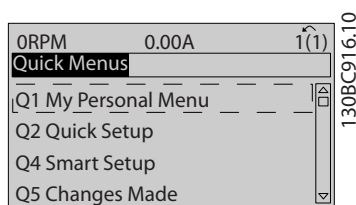


Illustration 2.13

Sélectionner *Config. rapide* pour n'accéder qu'à un nombre limité de paramètres de manière à faire fonctionner le moteur de manière quasi optimale. Le réglage par défaut des autres paramètres prend en compte les fonctions de commande souhaitées et la configuration des entrées/sorties de signaux (bornes de commande).

Le choix des paramètres est effectué à l'aide des touches fléchées. Sont accessibles les paramètres qui se trouvent dans le tableau suivant.

Paramètre	Réglage
0-01 Langue	
1-20 Puissance moteur [kW]	[kW]
1-22 Tension moteur	[V]
1-23 Fréq. moteur	[Hz]
1-24 Courant moteur	[A]
1-25 Vit.nom.moteur	[tr/mn]
5-12 E.digit.born.27	[0] Pas de fonction*
1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)	[1] AMA activée compl.
3-02 Référence minimale	[tr/mn]
3-03 Réf. max.	[tr/mn]
3-41 Temps d'accél. rampe 1	[s]
3-42 Temps décél. rampe 1	[s]
3-13 Type référence	

Tableau 2.2

\* Si Pas de fonction est sélectionnée à la borne 27, aucune connexion à +24 V n'est nécessaire sur cette borne.

Sélectionner *Modif. effectuées* pour obtenir des informations concernant :

- les 10 dernières modifications. Utiliser les touches de navigation [▲] [▼] pour faire défiler les 10 derniers paramètres modifiés.
- les modifications apportées depuis le réglage par défaut.

Sélectionner *Enregistrements* pour obtenir des informations concernant les lignes d'affichage. Les informations apparaissent sous forme graphique.

Seuls les paramètres d'affichage sélectionnés aux par. 0-20 *Affich. ligne 1.1 petit* et 0-24 *Affich. ligne 3 grand* peuvent être visualisés. Il est possible de mémoriser jusqu'à 120 exemples à des fins de référence ultérieure.

### 2.1.7 Première mise en service

La méthode la plus simple pour effectuer la première mise en service consiste à utiliser la touche [Quick Menu] et à suivre la procédure de configuration rapide à l'aide du LCP 102 (lire le *Tableau 2.3* *Tableau 2.4* de gauche à droite). L'exemple s'applique aux applications à boucle ouverte.

Appuyer sur				
		Q2 Menu rapide		
0-01 Langue		Définir la langue		
1-20 Puissance moteur [kW]		Régler la puissance de la plaque signalétique du moteur		
1-22 Tension moteur		Régler la tension de la plaque signalétique		
1-23 Fréq. moteur		Régler la fréquence de la plaque signalétique		
1-24 Courant moteur		Régler le courant de la plaque signalétique		
1-25 Vit.nom.moteur		Régler la vitesse de la plaque signalétique en tr/min		
5-12 E.digit.born.27		Si le réglage par défaut de la borne est <i>Lâchage</i> , il est possible de modifier ce réglage sur <i>Inactif</i> . Aucune connexion à la borne 27 n'est ensuite requise pour exécuter une AMA		
1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)		Régler la fonction AMA souhaitée. AMA activée compl. est recommandé		
3-02 Référence minimale		Régler la vitesse minimale de l'arbre moteur		
3-03 Réf. max.		Régler la vitesse maximum de l'arbre moteur		
3-41 Temps d'accél. rampe 1		Régler le temps d'accélération avec la référence sur la vitesse du moteur synchrone, ns		
3-42 Temps décél. rampe 1		Régler le temps de décélération avec la référence sur la vitesse du moteur synchrone, ns		
3-13 Type référence		Régler le site à partir duquel la référence doit fonctionner		

Tableau 2.3

Une autre méthode simple pour la mise en service du variateur est d'utiliser la **configuration avancée de l'application (SAS - Smart Application Setup)** également accessible via le menu rapide. Observer les indications sur les différents écrans pour configurer les applications répertoriées.

La touche [Info] peut servir durant la SAS à accéder aux informations d'aide relatives à des sélections, réglages et messages. Les trois applications suivantes sont incluses :

- Frein mécanique
- Convoyeur
- Pompe/ventilateur

Les quatre bus de terrain suivants peuvent être sélectionnés :

- Profibus
- Profinet
- DeviceNet
- EthernetIP

**REMARQUE!**

Les conditions de démarrage seront ignorées pendant l'utilisation de l'assistant.

**REMARQUE!**

La configuration avancée s'exécute automatiquement lors de la première mise sous tension du variateur de fréquence ou après une retour aux réglages d'usine. En l'absence d'intervention, l'écran de la SAS disparaît automatiquement au bout de 10 minutes.

2.1.8 Mode menu principal

Démarrer le menu principal en appuyant sur [Main Menu]. Apparaît sur l'écran ce qui est affiché en dessous. Les parties centrale et basse de l'écran répertorient une liste de groupes de paramètres qui peuvent être sélectionnés à l'aide des touches [▲] et [▼].

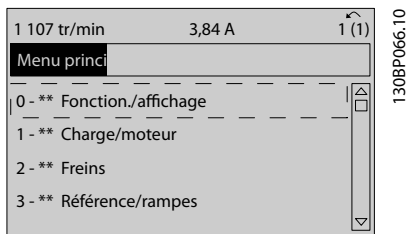


Illustration 2.14

Chaque paramètre a un nom et un numéro qui restent les mêmes quel que soit le mode de programmation. En mode menu principal, les paramètres sont répartis en groupes. Le premier chiffre du numéro de paramètre (en partant de la gauche) indique le numéro de groupe du paramètre.

Tous les paramètres peuvent être modifiés dans le menu principal. Cependant, selon la configuration choisie (1-00 Mode Config.), certains paramètres peuvent être "manquants". Boucle ouverte par exemple masque tous les paramètres PID et l'activation d'autres options affichent un plus grand nombre de groupes de paramètres.

2.1.9 Sélection des paramètres

En mode menu principal, les paramètres sont répartis en groupes. Sélectionner un groupe de paramètres à l'aide des touches de navigation.

Les groupes de paramètres suivants sont accessibles :

N° de groupe	Groupe de paramètres
0-**	Fonction./Affichage
1-**	Charge et moteur
2-**	Freins
3-**	Références/rampes
4-**	Limites/avertis.
5-**	E/S Digitale
6-**	E/S ana.
7-**	Contrôles
8-**	Comm. et options
9-**	Profibus
10-**	Bus réseau CAN
11-**	Rés.options comm. 1
12-**	Rés.options comm. 2
13-**	Logique avancée
14-**	Fonct.particulières
15-**	Info.variateur
16-**	Lecture données
17-**	Opt. retour interne
18-**	Lecture données 2
30-**	Caract. spéciales
32-**	Réglages de base MCO
33-**	Régl. MCO Réglages
34-**	Lect. données MCO

Tableau 2.4

Après avoir choisi un groupe, sélectionner un paramètre à l'aide des touches de navigation.

La partie centrale de l'écran indique le numéro et le nom du paramètre ainsi que sa valeur.

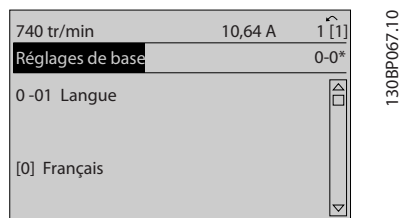


Illustration 2.15

### 2.1.10 Modification de données

La procédure de modification des données est identique en mode menu rapide ou menu principal. Appuyer sur [OK] pour modifier le paramètre sélectionné.

La procédure de modification de la valeur du paramètre sélectionné dépend du fait que celui-ci représente une valeur numérique ou un texte.

### 2.1.11 Changement de texte

Si le paramètre sélectionné est un texte, le modifier à l'aide des touches [▲] [▼].

Placer le curseur sur la valeur à enregistrer et appuyer sur [OK].

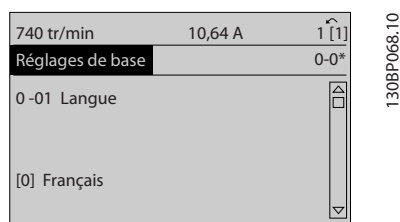


Illustration 2.16

### 2.1.12 Changement

Dans le cas où la valeur du paramètre sélectionné est numérique, sa modification s'effectue à l'aide des touches de navigation [◀] [▶] et [▲] [▼]. Appuyer sur les touches [◀] [▶] pour déplacer le curseur horizontalement.

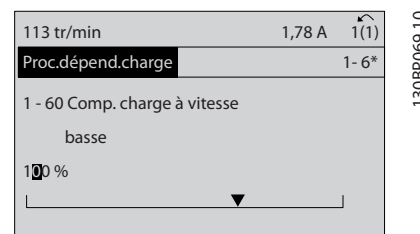


Illustration 2.17

Appuyer sur les touches [▲] [▼] pour modifier la valeur de données. [▲] augmente la valeur, tandis que [▼] la réduit. Placer le curseur sur la valeur à enregistrer et appuyer sur [OK].

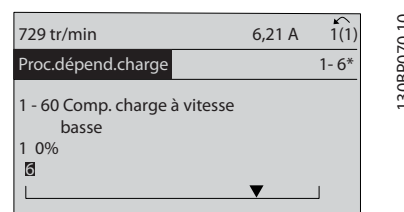


Illustration 2.18

### 2.1.13 Modification à l'infini d'une valeur numérique

Dans le cas où la valeur du paramètre sélectionné est numérique, sélectionner un chiffre à l'aide des touches [◀] [▶].

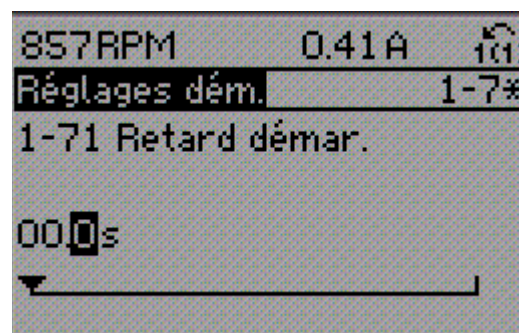


Illustration 2.19

Modifier le chiffre variable à l'infini sélectionné à l'aide des touches [▲] [▼].

Le chiffre sélectionné est indiqué par le curseur. Placer le curseur sur le chiffre à enregistrer et appuyer sur [OK].

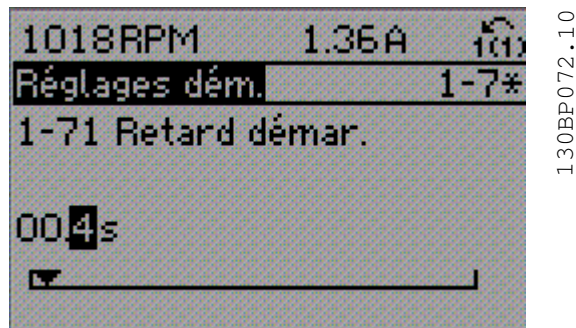


Illustration 2.20

### 2.1.14 Valeur, étape par étape

Certains paramètres peuvent être modifiés au choix, soit progressivement soit par pas prédéfini. Ceci s'applique à 1-20 Puissance moteur [kW], 1-22 Tension moteur et 1-23 Fréq. moteur.

Ceci signifie que les paramètres sont modifiés soit en tant que groupe de valeurs numériques, soit en modifiant à l'infini les valeurs numériques.

### 2.1.15 Lecture et programmation des paramètres indexés

Les paramètres sont indexés en cas de placement dans une pile roulante. Les par.

15-30 Mémoire déf.:Code à 15-32 Journal alarme : heure contiennent une mémoire des défauts pouvant être lue. Choisir un paramètre, appuyer sur OK et utiliser les touches [▲] [▼] pour se déplacer dans le journal de valeurs.

Utiliser le par. 3-10 Réf.prédéfinie comme autre exemple : Choisir un paramètre, appuyer sur [OK] et utiliser les touches [▲] [▼] pour naviguer entre les valeurs indexées. Pour modifier la valeur du paramètre, sélectionner la valeur indexée et appuyer sur [OK]. Modifier la valeur en appuyant sur [▲] [▼]. Pour accepter la nouvelle valeur, appuyer sur [OK]. Appuyer sur [Cancel] pour annuler. Appuyer sur [Back] pour quitter le paramètre.

Les instructions suivantes sont valables pour le LCP numérique (LCP 101).

Le panneau de commande est divisé en quatre groupes fonctionnels :

1. Affichage numérique.
2. Touches de menu et voyants - changement des paramètres et basculement entre fonctions d'affichage.
3. Touches de navigation et voyants (LED).
4. Touches d'exploitation et voyants (LED).

**Affichage ligne : messages d'état composés d'icônes et d'une valeur numérique.**

#### Voyants (LED)

- LED vert/On : indique si la section de contrôle fonctionne.
- LED jaune/Wrn. : indique un avertissement.
- LED rouge clignotante/Alarm : indique une alarme.

**Touches LCP**

[Menu] Sélectionner un des modes suivants :

- État
- Config. rapide
- Menu principal

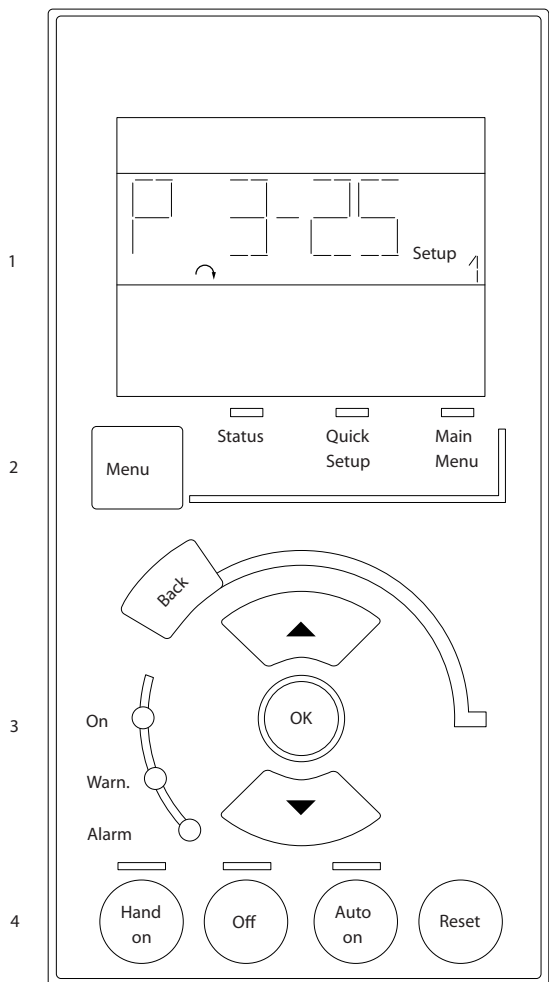


Illustration 2.21

**Mode État**

indique l'état du variateur de fréquence ou du moteur. En présence d'une alarme, le NLCP passe automatiquement en mode État. Un certain nombre d'alarmes peut être affiché.

**REMARQUE!**

La copie de paramètres n'est pas possible avec le panneau de commande local numérique LCP 101.

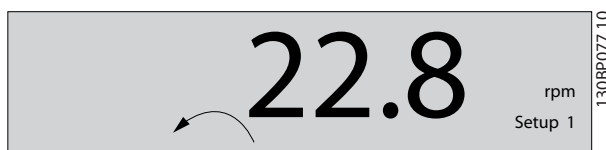


Illustration 2.22



Illustration 2.23

**Menu principal/configuration rapide** sert à programmer tous les paramètres ou seulement les paramètres du menu rapide (voir également la description du LCP 102 plus haut dans le chapitre ).

Les valeurs des paramètres peuvent être modifiées en appuyant sur les touches [▲] ou [▼] lorsque la valeur clignote.

Pour sélectionner Menu principal, appuyer plusieurs fois sur [Menu].

Sélectionner le groupe de paramètres [xx- ] puis appuyer sur [OK].

Sélectionner le paramètre [ ]-[xx] puis appuyer sur [OK].

Si le paramètre est un paramètre de tableau, en sélectionner le numéro puis appuyer sur [OK].

Sélectionner la valeur de données souhaitée puis appuyer sur [OK].

Paramètres avec valeurs d'affichage des choix fonctionnels telles que [1], [2], etc. Pour une description des différents choix, voir les descriptions des paramètres dans le chapitre 3 *Description des paramètres*.

[Back] pour revenir en arrière

[▲] [▼] sont utilisées pour manœuvrer entre les commandes et parmi les paramètres.

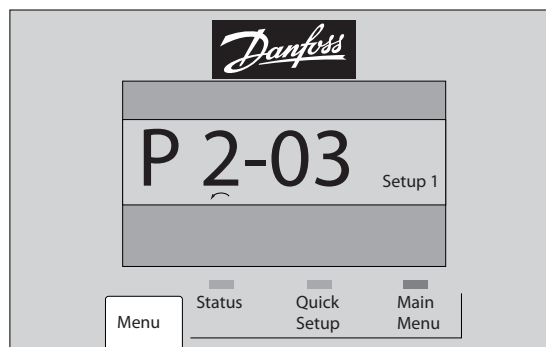


Illustration 2.24

### 2.1.16 Touches de commande locale

Les touches de commande locale se trouvent en bas du LCP.

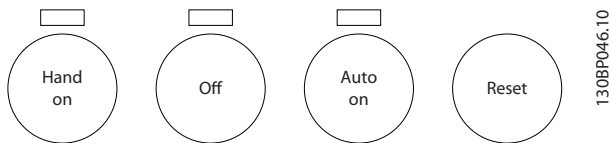


Illustration 2.25

**[Hand on]** permet de commander le variateur de fréquence via le LCP. [Hand on] démarre aussi le moteur. Il est maintenant possible d'introduire les données de vitesse du moteur à l'aide des touches fléchées. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] *Activé* ou [0] *Désactivé* via le par. 0-40 *Touche [Hand on] sur LCP*.

Les signaux d'arrêt externes activés à l'aide de signaux de commande ou d'un bus série annulent un ordre de "démarrage" donné via le LCP.

Les signaux de commande suivants restent toujours actifs lorsque [Hand on] est activé :

- [Hand On] - [Off] - [Auto On]
- Reset
- Arrêt roue libre
- Inversion

### 2.1.17 Initialisation aux réglages par défaut

Le variateur de fréquence peut être initialisé aux réglages par défaut de deux façons.

#### Initialisation recommandée (via le par. 14-22 *Mod. exploitation*)

1. Sélectionner 14-22 *Mod. exploitation*
2. Appuyer sur [OK].
3. Sélectionner Initialisation.
4. Appuyer sur [OK].
5. Mettre hors tension secteur et attendre que l'affichage s'éteigne.
6. Remettre sous tension ; le variateur de fréquence est réinitialisé,

14-22 *Mod. exploitation* initialise tout à l'exception de :

- 14-50 Filtre RFI
- 8-30 Protocole
- 8-31 Adresse
- 8-32 Vit. Trans. port FC
- 8-35 Retard réponse min.
- 8-36 Retard réponse max

- Sélect.proc. lsb - Sélect.proc. msb
- Ordre d'arrêt de la communication série
- Arrêt rapide
- Freinage par injection de courant continu

**[Off]** arrête le moteur connecté. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] *Activé* ou [0] *Désactivé* via le par. 0-41 *Touche [Off] sur LCP*.

Si aucune fonction d'arrêt externe n'est sélectionnée et que la touche [Off] est inactive, le moteur peut être arrêté en coupant l'alimentation.

**[Auto On]** permet de contrôler le variateur de fréquence à partir des bornes de commande et/ou de la communication série. Lorsqu'un signal de démarrage est appliqué sur les bornes de commande et/ou sur le bus, le variateur de fréquence démarre. La touche peut être sélectionnée en tant que [1] *Activé* ou [0] *Désactivé* via le par. 0-42 *Touche [Auto on] sur LCP*.

#### REMARQUE!

**Un signal HAND-OFF-AUTO actif via les entrées digitales a une priorité supérieure aux touches de commande [Hand On] [Auto On].**

**[Reset]** sert à réinitialiser le variateur de fréquence après une alarme (déclenchement). Cette touche peut être sélectionnée en tant que [1] *Activé* ou [0] *Désactivé* via le par. 0-43 *Touche [Reset] sur LCP*.

8-37 Retard inter-char max

15-00 Heures mises ss tension à 15-05 *Surtension*

15-20 Journal historique: Événement à  
15-22 Journal historique: heure

15-30 Mémoire déf.:Code à 15-32 *Journal alarme :*  
heure



### Initialisation manuelle

1. Mettre hors tension et attendre que l'écran s'éteigne.
2.
  - 2a Appuyer en même temps sur [Status] - [Main Menu] - [OK] tout en mettant sous tension l'affichage graphique du LCP 102.
  - 2b Appuyer sur [Menu] tout en mettant sous tension l'affichage numérique du LCP 101.
3. Relâcher les touches au bout de 5 s.
4. Le variateur de fréquence est maintenant programmé selon les réglages par défaut.

Tous les paramètres sont initialisés à l'exception de :

*15-00 Heures mises ss tension*

*15-03 Mise sous tension*

*15-04 Surtemp.*

*15-05 Surtension*

### REMARQUE!

Lorsque l'on effectue une initialisation manuelle, on réinitialise aussi les réglages de la communication série, du filtre RFI (14-50 *Filtre RFI*) et de la mémoire des défauts.

## 3 Description des paramètres

### 3

#### 3.1 Sélection des paramètres

Les paramètres du FC 300 sont rassemblés dans divers groupes afin de faciliter la sélection du bon paramètre et d'obtenir un fonctionnement optimal du variateur de fréquence.

0-\*\* Paramètres de fonctionnement et d'affichage

- Réglages de base, gestion de process
- Paramètres d'affichage et du panneau de commande local permettant de sélectionner des modes d'affichage, de paramétrer des sélections et de copier des fonctions

1-\*\* Ces paramètres regroupent tous les paramètres liés à la charge et au moteur

2-\*\* Paramètres de freinage

- Freinage par injection de courant continu
- Freinage dynamique (résistance de freinage)
- Frein mécanique
- Contrôle des surtensions

3-\*\* Références et paramètres de rampe, dont la fonction de potentiomètre digital

4-\*\* Limites et avertissements, réglages des paramètres de limites et d'avertissements

5-\*\* Entrées et sorties digitales dont contrôles de relais

6-\*\* Entrées et sorties analogiques

7-\*\* Contrôleurs : réglages des paramètres des contrôles de vitesse et de process

8-\*\* Paramètres de communication et d'option pour le réglage des paramètres des ports FC RS485 et FC USB.

9-\*\* Paramètres Profibus

10-\*\* Paramètres DeviceNet et bus réseau CAN

12-\*\* Paramètres d'Ethernet

13-\*\* Paramètres Contrôleur logique avancé

14-\*\* Paramètres de fonctions spéciales

15-\*\* Paramètres d'informations relatives au variateur

16-\*\* Paramètres d'affichage

17-\*\* Paramètres d'options du codeur

18-\*\* Paramètres d'affichage 2

30-\*\* Fonctions spéciales

32-\*\* Paramètres de réglage de base du MCO

33-\*\* Paramètres de réglages avancés du MCO

34-\*\* Lecture de données du MCO

35-\*\* Paramètres de l'option d'entrée de capteur

Pour voir si un paramètre peut être utilisé sous un mode de contrôle spécifique, utiliser le tableau à la section *4.1.2 Paramètres actifs/inactifs dans les différents modes de contrôle d'entraînement*.

## 3.2 Paramètres : 0-\*\* Fonction./Affichage

Paramètres liés aux fonctions de base du variateur de fréquence, à la fonction des touches du LCP et à la configuration de l'affichage du LCP.

### 3.2.1 0-0\* Réglages de base

0-01 Langue		
Option:	Fonction:	
		Définit la langue qui sera utilisée pour l'affichage. Le variateur de fréquence peut être fourni avec 4 langues différentes. L'anglais et l'allemand sont inclus d'office. Il est impossible d'effacer ou de manipuler l'anglais.
[0]	English	Inclus dans les ensembles de langues 1 à 4
[1]	Deutsch	Inclus dans les ensembles de langues 1 à 4
[2]	Francais	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[3]	Dansk	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[4]	Spanish	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[5]	Italiano	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[6]	Svenska	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[7]	Nederlands	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[10]	Chinese	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[20]	Suomi	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[22]	English US	Inclus dans l'ensemble de langues 4
[27]	Greek	Inclus dans l'ensemble de langues 4
[28]	Bras.port	Inclus dans l'ensemble de langues 4
[36]	Slovenian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[39]	Korean	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[40]	Japanese	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[41]	Turkish	Inclus dans l'ensemble de langues 4
[42]	Trad.Chinese	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[43]	Bulgarian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[44]	Srpski	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[45]	Romanian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[46]	Magyar	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[47]	Czech	Inclus dans l'ensemble de langues 3
[48]	Polski	Inclus dans l'ensemble de langues 4
[49]	Russian	Inclus dans l'ensemble de langues 3

0-01 Langue		
Option:	Fonction:	
[50]	Thai	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[51]	Bahasa Indonesia	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[52]	Hrvatski	Inclus dans l'ensemble de langues 3

0-02 Unité vit. mot.		
Option:	Fonction:	
		L'affichage dépend des réglages faits aux par. 0-02 Unité vit. mot. et 0-03 Réglages régionaux. Les réglages par défaut des 0-02 Unité vit. mot. et 0-03 Réglages régionaux dépendent de la région du monde où le variateur de fréquence est livré mais ils peuvent être reprogrammés si nécessaire.
		<b>REMARQUE!</b> Le fait de modifier le par. Unité vit. mot. réinitialise certains paramètres à leur valeur initiale. Il est recommandé de sélectionner en premier l'unité de vitesse du moteur, avant de modifier les autres paramètres.
[0]	Tr/min	Sélectionne un affichage des variables et des paramètres de vitesse moteur (c.-à-d. références, signaux de retour et limites) en termes de vitesse du moteur (en tr/min).
[1]	Hz	Sélectionne un affichage des variables et des paramètres de vitesse moteur (c.-à-d. références, signaux de retour et limites) en termes de fréquence de sortie (en Hz).

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

0-03 Réglages régionaux		
Option:	Fonction:	
[0]	International	Active le par. 1-20 Puissance moteur [kW] pour le réglage de la puissance du moteur en kW et définit la valeur par défaut du par. 1-23 Fréq. moteur sur 50 Hz.
[1]	US	Active le par. 1-20 Puissance moteur [kW] pour le réglage de la puissance du moteur en HP et définit la valeur par défaut du par. 1-23 Fréq. moteur sur 60 Hz.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

0-04 Etat exploi. à mise ss tension (manuel)		
Option:	Fonction:	
		Sélectionne le mode d'exploitation lors de la reconnexion du variateur au secteur après une panne secteur en mode Manuel (local).
[0]	Redém auto	Redémarre le variateur de fréquence avec les mêmes conditions de marche/arrêt (appliquées par [Hand On/Off]) qu'avant la mise hors tension.
[1]	Arr.forcé, réf.mémor	Redémarre le variateur de fréquence avec une référence locale mémorisée, après reconnexion au secteur et après avoir appuyé sur [Hand On].
[2]	Arrêt forcé, réf. = 0	Remet la référence locale à 0 lors du redémarrage du variateur de fréquence.

### 3.2.2 0-1\* Gestion process

Définir et contrôler les process de paramètres individuels. Le variateur de fréquence possède quatre configurations de paramètres qui peuvent être programmées indépendamment les unes des autres. Cela rend le variateur de fréquence très flexible et permet de résoudre des problèmes de fonctionnalité de contrôle avancé, tout en économisant souvent le coût d'un équipement de contrôle externe. Par exemple, ces process peuvent être utilisés pour programmer le variateur de fréquence pour fonctionner selon un modèle de contrôle dans un process (p. ex. moteur 1 pour mouvement horizontal) et un autre modèle de contrôle dans un autre process (p. ex. moteur 2 pour mouvement vertical). En outre, ils peuvent être utilisés par un fabricant de machines pour programmer à l'identique tous les variateurs de fréquence installés dans une usine pour différents types de machines dans une plage de paramètres identiques. De même, lors de la production/mise en service, il suffit de sélectionner un process spécifique en fonction de la machine sur laquelle le variateur de fréquence est installé.

Le process actif (c'est-à-dire le process de fonctionnement actuel du variateur de fréquence) peut être sélectionné au paramètre 0-10 *Process actuel* et affiché sur le LCP. En cas d'utilisation de Multi process, il est possible de passer d'un process à l'autre que le variateur de fréquence soit en marche ou à l'arrêt, via des commandes d'entrée digitale ou de communication série. S'il est nécessaire de modifier des process en cours de fonctionnement, vérifier que le par. 0-12 *Ce réglage lié à* est programmé en conséquence. À l'aide du par. 0-11 *Edit process*, il est possible de modifier des paramètres de l'un des process tout en continuant à faire fonctionner le variateur de fréquence dans son process actif, qui peut être différent de celui en cours de modification. À l'aide du par. 0-51 *Copie process*, il est possible de copier les réglages des paramètres entre les process pour permettre une mise en service rapide si des

réglages des paramètres similaires sont nécessaires dans différents process.

0-10 Process actuel		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le process pour contrôler les fonctions du variateur de fréquence.
[0]	Process usine	Ne peut pas être modifié. Cette option renferme l'ensemble de données Danfoss et peut être utilisée comme source lorsque l'on ramène les autres process à un état connu.
[1]	Proc.1	[1] Proc.1 à [4] Proc.4 sont les quatre configurations de paramètre séparées dans lesquelles tous les paramètres peuvent être programmés.
[2]	Proc.2	
[3]	Proc.3	
[4]	Proc.4	
[9]	Multi process	Sélection à distance des process en utilisant des entrées digitales et le port de communication série. Ce process utilise les réglages du par. 0-12 <i>Ce réglage lié à</i> . Arrêter le variateur de fréquence avant d'effectuer des modifications sur les fonctions boucle ouverte et boucle fermée.

Utiliser le par. 0-51 *Copie process* pour copier un process vers un ou vers tous les autres process. Arrêter le variateur de fréquence avant de passer d'un process à l'autre lorsque les paramètres marqués comme n'étant "pas modifiables en cours de fonctionnement" ont des valeurs différentes. Pour éviter tout conflit de réglages d'un même paramètre dans deux process différents, lier les process ensemble à l'aide du par. 0-12 *Ce réglage lié à*. Les paramètres qui ne sont "pas modifiables en cours de fonctionnement" sont notés FALSE (FAUX) dans les listes de paramètres du chapitre 4 *Listes des paramètres*.

0-11 Edit process		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le process à éditer (c'est-à-dire à programmer) en cours de fonctionnement ; soit le process actif, soit l'un des process inactifs.
[0]	Process usine	Ne peut pas être modifié, mais peut servir de référence pour ramener éventuellement les autres process à un état connu.
[1]	Proc.1	[1] Proc.1 à [4] Proc.4 peuvent être modifiés librement en cours d'exploitation, indépendamment du process actif.
[2]	Proc.2	
[3]	Proc.3	
[4]	Proc.4	
[9]	Process actuel	Peut également être édité en cours de fonctionnement. Modifier le process choisi à partir de plusieurs sources : LCP, FC RS-485, FC

**0-11 Edit process**

Option:	Fonction:
	USB ou jusqu'à cinq emplacements de bus de terrain.

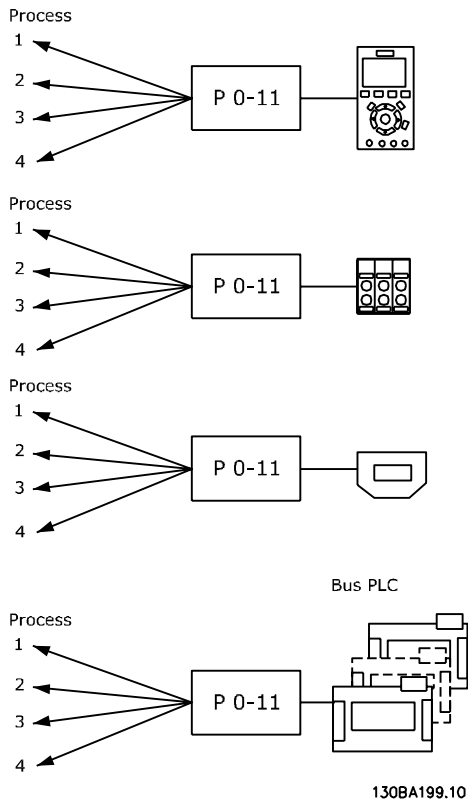


Illustration 3.1

**0-12 Ce réglage lié à**

Option:	Fonction:
	<p>Pour permettre des modifications sans conflit de l'un des process vers l'autre en cours de fonctionnement, lier les process contenant des paramètres qui ne sont pas modifiables en cours de fonctionnement. La liaison assure la synchronisation des valeurs de paramètre n'étant "pas modifiables en cours de fonctionnement" lorsque l'on passe d'un process à l'autre en cours de fonctionnement. Les paramètres n'étant "pas modifiables en cours de fonctionnement" sont notés FALSE (FAUX) dans les listes de paramètres dans le chapitre <i>Liste des paramètres</i>.</p> <p>Le 0-12 Ce réglage lié à est utilisé par Multi process au 0-10 Process actuel. Multi process sert à passer d'un process à l'autre en cours de fonctionnement (c.-à-d. quand le moteur fonctionne).</p> <p>Exemple :</p> <p>Utiliser Multi process pour passer du process 1 au process 2 pendant que le moteur fonctionne. Programmer sur Proc.1, puis s'assurer que le process 1 et le process 2 sont synchronisés (ou "liés"). La</p>

**0-12 Ce réglage lié à**

Option:	Fonction:
---------	-----------

synchronisation peut se faire suivant deux procédures :

1. Attribuer la valeur Proc.2 [2] à Edit process au 0-11 Edit process puis définir le 0-12 Ce réglage lié à sur Proc.1 [1]. Le processus de liaison (synchronisation) démarre.

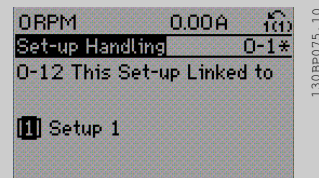


Illustration 3.2

OU

2. Tout en étant sur Proc.1, copier le process 1 vers le process 2. Puis définir le 0-12 Ce réglage lié à sur Proc.2 [2]. Le processus de liaison démarre.



Illustration 3.3

Une fois la liaison effectuée, 0-13 Lecture: Réglages joints affichera {1,2}, confirmant que tous les paramètres "non modifiables en cours de fonctionnement" actifs sont désormais identiques dans les process 1 et 2. Si l'un des paramètres "pas modifiables en cours de fonctionnement", p. ex. 1-30 Résistance stator (Rs), est modifié dans le process 2, il l'est également automatiquement dans le process 1. Le passage de process 1 à process 2 en cours de fonctionnement est désormais possible.

[0]	Non lié	
[1]	Proc.1	
[2]	Proc.2	
[3]	Proc.3	
[4]	Proc.4	

3

0-13 Lecture: Réglages joints		
Tableau [5]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 255 ]	Afficher une liste de tous les process actuellement liés les uns aux autres à l'aide du par. 0-12 Ce réglage lié à. Le paramètre a un indice pour chaque configuration de paramètre. La valeur de paramètre affichée pour chaque indice représente les process liés à chaque configuration des paramètres.	
	<b>Indice</b>	<b>Valeur LCP</b>
	0	{0}
	1	{1,2}
	2	{1,2}
	3	{3}
	4	{4}
Tableau 3.2 Exemple : les process 1 et 2 sont liés		

0-14 Lecture: Edition réglages / canal		
Range:	Fonction:	
0 * [-2147483648 - 2147483647 ]	Afficher le réglage du par. 0-11 Edit process pour chacun des quatre canaux de communication différents. Lorsque l'affichage est hexadécimal, comme c'est le cas dans le LCP, chaque numéro représente un canal. Les numéros 1 à 4 représentent un numéro de process ; F correspond au réglage d'usine et A au process actif. Les canaux sont, de droite à gauche : LCP, FC-bus, USB, HPFB1-5. Exemple : le nombre AAAAAA21h signifie que le bus FC a sélectionné le process 2 au par. 0-11 Edit process, que le LCP a sélectionné le process 1 et que tous les autres utilisent le process actif.	

0-15 Readout: actual setup		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 255 ]	Permet d'afficher le process actif, même quand Multi process est sélectionné au par. 0-10 Process actuel.	

### 3.2.3 0-2\* Ecran LCP

Définir les variables affichées sur le panneau de commande local graphique.

#### REMARQUE!

Se reporter aux paramètres 0-37 Affich. texte 1, 0-38 Affich. texte 2 et 0-39 Affich. texte 3 pour des informations sur la manière d'écrire des textes d'affichage.

0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner une variable à afficher sur la ligne 1, à gauche.
[0]	Aucun	Aucune valeur d'affichage sélectionnée.
[9]	Performance Monitor	
[15]	Readout: actual setup	
[37]	Affich. texte 1	
[38]	Affich. texte 2	
[39]	Affich. texte 3	
[748]	PCD Feed Forward	
[953]	Mot d'avertissement profibus.	
[1005]	Cptr lecture erreurs transmis.	
[1006]	Cptr lecture erreurs reçues	
[1007]	Cptr lectures val.bus désact.	
[1013]	Avertis.par.	
[1230]	Avertis.par.	
[1472]	Mot d'alarme du VLT	
[1473]	Mot d'avertissement du VLT	
[1474]	Mot état élargi VLT	
[1501]	Heures fonction.	
[1502]	Compteur kWh	
[1580]	Fan Running Hours	
[1600]	Mot contrôle	Mot de contrôle en cours
[1601]	Réf. [unité]	Référence totale (somme des références digitales/ analogiques/ présélectionnées/bus/gel réf. et des valeurs de rattrapage et de ralentissement) dans l'unité sélectionnée.
[1602]	Réf. %	Référence totale (somme des références digitales/ analogiques/ présélectionnées/bus/gel réf. et des valeurs de rattrapage et

0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
		de ralentissement) en pourcentage.
[1603]	Mot état [binaire]	Mot d'état en cours
[1605]	Valeur réelle princ. [%]	Valeur réelle sous forme de pourcentage.
[1609]	Lect.paramétr.	
[1610]	Puissance moteur [kW]	Puissance réelle absorbée par le moteur (en kW).
[1611]	Puissance moteur[CV]	Puissance réelle absorbée par le moteur (en HP).
[1612]	Tension moteur	Tension appliquée au moteur.
[1613]	Fréquence moteur	Fréquence du moteur, c.-à-d. fréquence de sortie du variateur de fréquence (en Hz).
[1614]	Courant moteur	Courant de phase du moteur (valeur efficace).
[1615]	Fréquence [%]	Fréquence du moteur, c.-à-d. fréquence de sortie du variateur de fréquence en pourcentage.
[1616]	Couple [Nm]	Couple moteur réel en Nm
[1617]	Vitesse moteur [tr/min]	Vitesse en tr/min (tours par minute), c.-à-d. la vitesse de l'arbre du moteur en boucle fermée.
[1618]	Thermique moteur	Charge thermique du moteur, calculée par la fonction ETR.
[1619]	Température du capteur KTY	
[1620]	Angle moteur	
[1621]	Torque [%] High Res.	
[1622]	Couple [%]	Charge du moteur en cours en pourcentage du couple moteur nominal.
[1625]	Couple [Nm] élevé	
[1630]	Tension DC Bus	Tension du circuit intermédiaire du variateur de fréquence.
[1632]	Puis.Frein. /s	Puissance de freinage instantanée transmise à une résistance de freinage externe. Indiquée sous forme d'une valeur instantanée.
[1633]	Puis.Frein. /2 min	Puissance de freinage transmise à une résistance de freinage externe. La puissance moyenne est constamment calculée pour les 120 dernières secondes.

0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
[1634]	Temp. radiateur	Température instantanée du radiateur du variateur de fréquence. La valeur limite de mise en défaut est de 95 ±5 °C ; le rétablissement intervient à 70 ±5 °C.
[1635]	Thermique onduleur	Charge des onduleurs en pourcentage
[1636]	InomVLT	Courant nominal du variateur de fréquence.
[1637]	ImaxVLT	Courant maximum du variateur de fréquence.
[1638]	Etat ctrl log avancé	État de l'événement exécuté par le contrôleur.
[1639]	Temp. carte ctrl.	Température de la carte de commande
[1648]	Speed Ref. After Ramp [RPM]	
[1650]	Réf.externe	Somme des références externes en pourcentage, c.-à-d. somme des réf. analogiques/impulsionnelles/bus.
[1651]	Réf. impulsions	Fréquence en Hz appliquée aux entrées digitales (18, 19 ou 32, 33).
[1652]	Signal de retour [Unité]	Valeur de référence de la ou des entrées digitales programmées.
[1653]	Référence pot. dig.	
[1657]	Feedback [RPM]	
[1660]	Entrée dig.	État du signal délivré par les 6 bornes digitales (18, 19, 27, 29, 32 et 33). Il existe 16 bits au total, mais seuls six d'entre eux sont utilisés. L'entrée 18 correspond au bit le plus à gauche parmi les bits utilisés. Signal faible = 0 ; signal élevé = 1.
[1661]	Régl.commut.born.53	Réglage de la borne d'entrée 54. Courant = 0 ; tension = 1.
[1662]	Entrée ANA 53	Valeur effective sur l'entrée 53 comme une valeur de référence ou de protection.
[1663]	Régl.commut.born.54	Réglage de la borne d'entrée 54. Courant = 0 ; tension = 1.

0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
[1664]	Entrée ANA 54	Valeur effective sur l'entrée 54 comme une valeur de référence ou de protection.
[1665]	Sortie ANA 42 [mA]	Valeur effective en mA sur la sortie 42. Utiliser le par. 6-50 <i>S. born.42</i> pour sélectionner la valeur à indiquer.
[1666]	Sortie digitale [bin]	Valeur binaire de toutes les sorties digitales
[1667]	Fréq. entrée #29 [Hz]	Valeur effective de la fréquence appliquée sur la borne 29 comme entrée impulsionnelle.
[1668]	Fréq. entrée #33 [Hz]	Valeur effective de la fréquence appliquée sur la borne 33 comme entrée impulsionnelle.
[1669]	Sortie impulsions 27 [Hz]	Valeur effective des impulsions appliquées à la borne 27 en mode sortie digitale.
[1670]	Sortie impulsions 29 [Hz]	Valeur effective des impulsions appliquées à la borne 29 en mode sortie digitale.
[1671]	Sortie relais [bin]	
[1672]	Compteur A	Dépend de l'application (p. ex. contrôle de logique avancé)
[1673]	Compteur B	Dépend de l'application (p. ex. contrôle de logique avancé)
[1674]	Compteur stop précis	Affiche la valeur réelle du compteur.
[1675]	Entrée ANA X30/11	Valeur réelle sur l'entrée X30/11 comme valeur de référence ou de protection.
[1676]	Entrée ANA X30/12	Valeur réelle sur l'entrée X30/12 comme valeur de référence ou de protection.
[1677]	Sortie ANA X30/8 [mA]	Valeur réelle en mA sur la sortie X30/8. Utiliser le par. 6-60 <i>Sortie borne X30/8</i> pour sélectionner la valeur à indiquer.
[1678]	Sortie ANA X45/1 [mA]	
[1679]	Sortie ANA X45/3 [mA]	
[1680]	Mot ctrl.1 bus	Mot de contrôle reçu du maître bus
[1682]	Réf.1 port bus	Valeur de référence principale envoyée avec le mot de contrôle par le maître bus.

0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
[1684]	Impulsion démarrage	Mot d'état élargi de l'option de communication du bus de terrain.
[1685]	Mot ctrl.1 port FC	Mot de contrôle reçu du maître bus
[1686]	Réf.1 port FC	Mot d'état envoyé au maître bus.
[1687]	Impulsion démarrage	
[1690]	Mot d'alarme	Une ou plusieurs alarmes en code hexadécimal
[1691]	Mot d'alarme 2	Une ou plusieurs alarmes en code hexadécimal
[1692]	Mot avertis.	Un ou plusieurs avertissements en code hexadécimal
[1693]	Mot d'avertissement 2	Un ou plusieurs avertissements en code hexadécimal
[1694]	Mot état élargi	Un ou plusieurs états en code hexadécimal
[1836]	Entrée ANA X48/2 [mA]	
[1837]	Entrée temp.X48/4	
[1838]	Entrée temp.X48/7	
[1839]	Entrée t° X48/10	
[1860]	Digital Input 2	
[1890]	PID proc./Erreur	
[1891]	PID proc./Sortie	
[1892]	PID proc./Sortie lim. verr.	
[1893]	PID proc./Sortie à l'éch. gain	
[3019]	Fréq. delta modul. mise à éch.	
[3110]	Mot état bipasse	
[3111]	Heures fct bipasse	
[3401]	Ecriture PCD 1 sur MCO	
[3402]	Ecriture PCD 2 sur MCO	
[3403]	Ecriture PCD 3 sur MCO	
[3404]	Ecriture PCD 4 sur MCO	
[3405]	Ecriture PCD 5 sur MCO	
[3406]	Ecriture PCD 6 sur MCO	
[3407]	Ecriture PCD 7 sur MCO	
[3408]	Ecriture PCD 8 sur MCO	
[3409]	Ecriture PCD 9 sur MCO	
[3410]	Ecriture PCD 10 sur MCO	
[3421]	Lecture MCO par PCD 1	
[3422]	Lecture MCO par PCD 2	
[3423]	Lecture MCO par PCD 3	
[3424]	Lecture MCO par PCD 4	
[3425]	Lecture MCO par PCD 5	
[3426]	Lecture MCO par PCD 6	
[3427]	Lecture MCO par PCD 7	
[3428]	Lecture MCO par PCD 8	



0-20 Affich. ligne 1.1 petit		
Option:	Fonction:	
[3429]	Lecture MCO par PCD 9	
[3430]	Lecture MCO par PCD 10	
[3440]	Entrées digitales	
[3441]	Sorties digitales	
[3450]	Position effective	
[3451]	Position ordonnée	
[3452]	Position maître effective	
[3453]	Position index esclave	
[3454]	Position index maître	
[3455]	Position courbe	
[3456]	Erreur de traînée	
[3457]	Erreur de synchronisation	
[3458]	Vitesse effective	
[3459]	Vitesse maître effective	
[3460]	Etat synchronisation	
[3461]	Etat de l'axe	
[3462]	Etat programme	
[3464]	État MCO 302	
[3465]	Contrôle MCO 302	
[3470]	Mot d'alarme 1 MCO	
[3471]	Mot d'alarme 2 MCO	
[4285]	Active Safe Func.	
[4286]	Safe Option Info	
[9913]	Durée attente	
[9914]	Demandes bdparam. dans file	
[9917]	tCon1 time	
[9918]	tCon2 time	
[9919]	Time Optimize Measure	
[9920]	T° radiateur (CP1)	
[9921]	T° radiateur (CP2)	
[9922]	T° radiateur (CP3)	
[9923]	T° radiateur (CP4)	
[9924]	T° radiateur (CP5)	
[9925]	T° radiateur (CP6)	
[9926]	T° radiateur (CP7)	
[9927]	T° radiateur (CP8)	
[9951]	PC Debug 0	
[9952]	PC Debug 1	
[9953]	PC Debug 2	
[9954]	PC Debug 3	
[9955]	PC Debug 4	
[9956]	Fan 1 Feedback	
[9957]	Fan 2 Feedback	
[9958]	PC Auxiliary Temp	
[9959]	Power Card Temp.	

0-21 Affich. ligne 1.2 petit		
Option:	Fonction:	
[0] *	Aucun	Sélectionner une variable à afficher sur la ligne 1, au milieu. Les options sont identiques à celles énumérées pour le 0-20 Affich. ligne 1.1 petit.

0-22 Affich. ligne 1.3 petit		
Option:	Fonction:	
[30120] *	sect. fond. [A]	Sélectionner une variable à afficher sur la ligne 1, à droite. Les options sont identiques à celles énumérées pour le 0-20 Affich. ligne 1.1 petit.

0-23 Affich. ligne 2 grand		
Option:	Fonction:	
[30100] *	Courant sortie [A]	Sélectionner une variable à afficher sur la ligne 2. Les options sont identiques à celles énumérées pour le 0-20 Affich. ligne 1.1 petit.

0-24 Affich. ligne 3 grand		
Sélectionner une variable à afficher sur la ligne 3.		
Option:	Fonction:	
[30121] *	Fréquence secteur	Les options sont identiques à celles énumérées au 0-20 Affich. ligne 1.1 petit.

0-25 Mon menu personnel		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 9999 ]	<p>Définir jusqu'à 50 paramètres qui apparaîtront dans le menu personnel Q1 accessible via la touche [Quick Menu] du LCP. Les paramètres sont affichés dans le menu personnel Q1 selon l'ordre programmé dans ce paramètre de tableau. Effacer les paramètres en réglant la valeur sur 0000.</p> <p>Par exemple, cela peut être utilisé pour offrir un accès simple et rapide à 50 paramètres maximum, devant être modifiés régulièrement (pour des raisons de maintenance de l'usine p. ex.) ou changés par un fabricant pour permettre la mise en service simple des équipements.</p>

3

### 3.2.4 0-3\* Lecture LCP

Il est possible de personnaliser les éléments d'affichage à des fins diverses : \*Lect.paramétr. : valeur proportionnelle à la vitesse (linéaire, au carré ou au cube selon l'unité sélectionnée au par. 0-30 Unité lect. déf. par utilis.) ; \*Texte affiché : chaîne de texte enregistrée dans un paramètre.

#### Lect.paramétr.

La valeur calculée à afficher s'appuie sur les réglages des par. 0-30 Unité lect. déf. par utilis., 0-31 Val.min.lecture déf.par utilis. (linéaire uniquement), 0-32 Val.max. déf. par utilis., 4-13 Vit. mot., limite supér. [tr/min], 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz] et de la vitesse réelle.

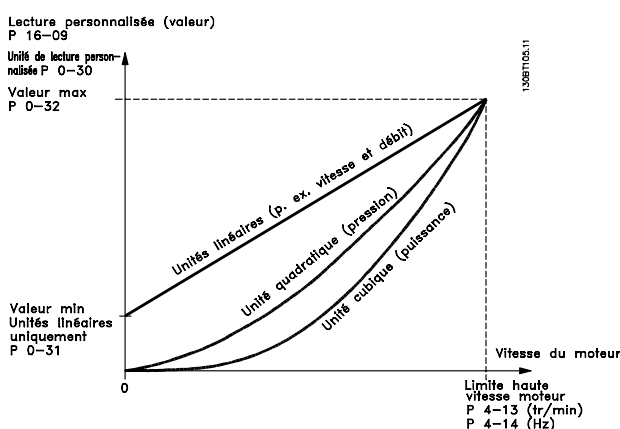


Illustration 3.4

La relation dépend du type d'unité sélectionné au par. 0-30 Unité lect. déf. par utilis. :

Type d'unité	Relation de vitesse
Sans dimension	Linéaire
Vitesse	
Débit, volume	
Débit, masse	
Vitesse	
Longueur	
Température	
Pression	Quadratique
Puissance	Cubique

Tableau 3.3

0-30 Unité lect. déf. par utilisateur	
Option:	Fonction:
	Il est possible de programmer une valeur à afficher sur l'écran du LCP. La valeur sélectionnée présente une relation linéaire, carrée ou cubique par rapport à la vitesse. Cette relation dépend de l'unité sélectionnée (voir tableau ci-dessus). La valeur calculée

0-30 Unité lect. déf. par utilisateur	
Option:	Fonction:
	réelle peut être consultée au par. 16-09 Lect.paramétr. et/ou affichée à l'écran en sélectionnant Lect.paramétr. [16-09] dans les par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit à 0-24 Affich. ligne 3 grand.
[0]	Aucun
[1]	%
[5]	PPM
[10]	1/min
[11]	tr/min
[12]	IMPULSION/s
[20]	l/s
[21]	l/min
[22]	l/h
[23]	m <sup>3</sup> /s
[24]	m <sup>3</sup> /min
[25]	m <sup>3</sup> /h
[30]	kg/s
[31]	kg/min
[32]	kg/h
[33]	t/min
[34]	t/h
[40]	m/s
[41]	m/min
[45]	m
[60]	°C
[70]	mbar
[71]	bar
[72]	Pa
[73]	kPa
[74]	m WG
[80]	kW
[120]	GPM
[121]	gal/s
[122]	gal/min
[123]	gal/h
[124]	CFM
[125]	ft <sup>3</sup> /s
[126]	ft <sup>3</sup> /min
[127]	ft <sup>3</sup> /h
[130]	lb/s
[131]	lb/min
[132]	lb/h
[140]	ft/s
[141]	ft/min
[145]	ft
[160]	°F
[170]	psi
[171]	lb/in <sup>2</sup>
[172]	in wg
[173]	ft WG
[180]	HP

0-31 Val.min.lecture déf.par utilis.		
Range:	Fonction:	
0 CustomReadoutUnit*	[ -999999.99 - par. 0-32 CustomReadoutUnit]	Ce paramètre définit la valeur min. de la lecture définie par l'utilisateur (à vitesse nulle). Il est possible de définir une valeur différente de 0 uniquement lors de la sélection d'une unité linéaire au par. 0-30 Unité lect. déf. par utilisateur. Pour les unités Quadratique et Cubique, la valeur minimale est 0.

0-32 Val.max. déf. par utilis.		
Range:	Fonction:	
100.00 CustomReadoutUnit*	[ par. 0-31 - 999999.99 CustomReadoutUnit]	Ce paramètre définit la valeur maximale à afficher lorsque la vitesse du moteur a atteint la valeur réglée pour 4-13 Vit. mot., limite supér. [tr/min] ou 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz] (dépend du réglage du 0-02 Unité vit. mot.).

0-37 Affich. texte 1		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 0]	Saisir le texte pouvant être lu sur l'affichage graphique si Affich. texte 1 [37] sélectionné aux par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit, 0-21 Affich. ligne 1.2 petit, 0-22 Affich. ligne 1.3 petit, 0-23 Affich. ligne 2 grand ou 0-24 Affich. ligne 3 grand.	

0-38 Affich. texte 2		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 0]	Saisir le texte pouvant être lu sur l'affichage graphique si Affich. texte 2 [38] sélectionné aux par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit, 0-21 Affich. ligne 1.2 petit, 0-22 Affich. ligne 1.3 petit, 0-23 Affich. ligne 2 grand ou 0-24 Affich. ligne 3 grand.	

0-39 Affich. texte 3		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 0]	Saisir le texte pouvant être lu sur l'affichage graphique si Affich. texte 3 [39] sélectionné aux par. 0-20 Affich. ligne 1.1 petit, 0-21 Affich. ligne 1.2 petit, 0-22 Affich. ligne 1.3 petit, 0-23 Affich. ligne 2 grand ou 0-24 Affich. ligne 3 grand.	

### 3.2.5 0-4\* Clavier LCP

Activer, désactiver et protéger par mot de passe les touches individuelles sur le LCP.

0-40 Touche [Hand on] sur LCP		
Option:	Fonction:	
[0] Désactivé	Aucun effet lorsque [Hand on] est actionné. Sélectionner [0] Désactivé afin d'éviter tout démarrage accidentel du variateur de fréquence en mode Hand on.	
[1] Activé	Le LCP passe en mode Hand on directement lorsque [Hand on] est actionné.	
[2] Mot de passe	Une fois [Hand on] actionné, un mot de passe est nécessaire. Si le par. 0-40 Touche [Hand on] sur LCP est compris dans Mon menu personnel, définir le mot de passe au par. 0-65 Mot de passe menu rapide. Sinon définir le mot de passe au par. 0-60 Mt de passe menu princ..	
[3] Hand désact/act	Lorsque [Hand on] est actionné une fois, le LCP passe en mode Off. Lorsque la touche est actionnée à nouveau, le LCP passe en mode Hand on.	
[4] PSW pour Hand on/off mot de passe	Identique à [3] mais un mot de passe est nécessaire (voir [2]).	

0-41 Touche [Off] sur LCP		
Option:	Fonction:	
[0] Désactivé	Évite tout arrêt accidentel du variateur de fréquence.	
[1] Activé		
[2] Mot de passe	Évite tout arrêt non autorisé. Si le par. 0-41 Touche [Off] sur LCP est compris dans le menu rapide, définir le mot de passe au par. 0-65 Mot de passe menu rapide.	

0-42 Touche [Auto on] sur LCP		
Option:	Fonction:	
[0] Désactivé	Évite tout démarrage accidentel du variateur de fréquence en mode Auto.	
[1] Activé		
[2] Mot de passe	Évite tout démarrage non autorisé en mode Auto. Si le par. 0-42 Touche [Auto on] sur LCP est compris dans le menu rapide, définir le mot de passe au par. 0-65 Mot de passe menu rapide.	

0-43 Touche [Reset] sur LCP		
Option:	Fonction:	
[0] Désactivé	Aucun effet lorsque [Reset] est actionné. Évite tout reset d'alarme accidentel.	
[1] Activé		

0-43 Touche [Reset] sur LCP		
Option:	Fonction:	
[2]	Mot de passe	Évite tout reset non autorisé. Si le par. 0-43 Touche [Reset] sur LCP est compris dans le menu rapide, définir le mot de passe au par. 0-65 Mot de passe menu rapide.
[7]	Activé sans OFF	Réinitialise le variateur de fréquence sans le régler en mode Off.
[8]	Mot de passe ss OFF	Réinitialise le variateur de fréquence sans le régler en mode Off. Un mot de passe est nécessaire lorsque [Reset] est actionné (voir [2]).

### 3.2.6 0-5\* Copie/Sauvegarde

Copier les réglages des paramètres entre process et vers/ depuis le LCP.

0-50 Copie LCP		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de copie	
[1]	Lect.PAR.LCP	Copie tous les paramètres de tous les process de la mémoire du variateur vers la mémoire du LCP.
[2]	Ecrit.PAR. LCP	Copie tous les paramètres de tous les process de la mémoire du LCP vers celle du variateur de fréquence.
[3]	Ecrit.LCP sans puis.	Ne copier que les paramètres qui sont indépendants de la dimension de moteur. La dernière sélection peut servir à programmer plusieurs variateurs de fréquence avec la même fonction sans altérer les données du moteur.
[4]	Fichier de MCO à LCP	
[5]	Fichier de LCP à MCO	
[6]	Data from DYN to LCP	
[7]	Data from LCP to DYN	
[9]	Safety Par. from LCP	

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

0-51 Copie process		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de copie	Pas de fonction
[1]	Copie dans process 1	Copie tous les paramètres du process en cours de programmation (définie au 0-11 Programmer process) vers le process 1.

0-51 Copie process		
Option:	Fonction:	
[2]	Copie dans process 2	Copie tous les paramètres du process en cours de programmation (définie au par. 0-11 Programmer process) vers le process 2.
[3]	Copie dans process 3	Copie tous les paramètres du process en cours de programmation (définie au 0-11 Programmer process) vers le process 3.
[4]	Copie dans process 4	Copie tous les paramètres du process en cours de programmation (définie au 0-11 Programmer process) vers le process 4.
[9]	Copie vers tous	Copie les paramètres du process actuel vers chacun des process 1 à 4.

### 3.2.7 0-6\* Mot de passe

0-60 Mt de passe menu princ.		
Range:	Fonction:	
100 * [0 - 999 ]		Définir le mot de passe pour accéder au menu principal via la touche [Main Menu]. Si le par. 0-61 Accès menu princ. ss mt de passe est réglé sur [0] Accès complet, ce par. est ignoré.

0-61 Accès menu princ. ss mt de passe		
Option:	Fonction:	
[0]	Accès complet	Désactive le mot de passe défini au par. 0-60 Mt de passe menu princ..
[1]	LCP: lecture seule	Empêche toute modification non autorisée des paramètres du menu principal.
[2]	LCP: pas d'accès	Évite les visualisations et modifications non autorisées des paramètres du menu principal.
[3]	Bus: lecture seule	Lit uniquement les fonctions des paramètres sur le bus de terrain ou le bus standard FC.
[4]	Bus: pas d'accès	Aucun accès aux paramètres n'est autorisé via le bus de terrain ou le bus standard FC.
[5]	Tous: lecture seule	Lit uniquement les fonctions des paramètres sur le LCP, le bus de terrain ou le bus standard FC.
[6]	Tous: pas d'accès	Aucun accès depuis le LCP, le bus de terrain ou le bus standard FC n'est autorisé.

Si Accès complet [0] est sélectionné, les par. 0-60 Mt de passe menu princ., 0-65 Mot de passe menu personnel et 0-66 Accès menu personnel ss mt de passe sont ignorés.

### REMARQUE!

Une protection par mot de passe plus complexe est disponible à la demande pour les OEM.

0-65 Mot de passe menu rapide		
Range:		Fonction:
200 *	[ -9999 - 9999 ]	Définir le mot de passe pour accéder au menu rapide via la touche [Quick Menu]. Si le par. 0-66 <i>Accès menu rapide ss mt de passe.</i> est réglé sur [0] <i>Accès complet</i> , ce par. est ignoré.

0-66 Accès menu rapide ss mt de passe.		
Option:		Fonction:
[0]	Accès complet	Désactive le mot de passe défini au par. 0-65 <i>Mot de passe menu rapide.</i>
[1]	LCP: lecture seule	Empêche toute modification non autorisée des par. du menu rapide.
[3]	Bus: lecture seule	Lit uniquement les fonctions des paramètres du menu rapide sur le bus de terrain et/ou le bus standard FC.
[5]	Tous: lecture seule	Lit uniquement les fonctions des paramètres du menu rapide sur le LCP, le bus de terrain ou le bus standard FC.

Si le par. 0-61 *Accès menu princ. ss mt de passe* est réglé sur [0] *Accès complet*, ce par. est ignoré.

0-67 Mot de passe accès bus		
Range:		Fonction:
0 *	[ 0 - 9999 ]	Le choix de ce paramètre permet aux utilisateurs de déverrouiller le variateur de fréquence depuis le bus/Logiciel de programmation MCT 10.

### 3.3 Paramètres : 1-\*\* Charge et moteur

#### 3.3.1 1-0\* Réglages généraux

Définir si le variateur de fréquence fonctionne en mode vitesse ou en mode couple et si le régulateur PID interne doit être actif ou non.

1-00 Mode Config.		
Option:		Fonction:
		Sélectionner le principe de contrôle d'application à utiliser quand une réf. distante est active (c.-à-d. via une entrée analogique ou bus de terrain). Une référence distante peut uniquement être active lorsque le par. 3-13 <i>Type référence</i> est réglé sur [0] ou [1].
[0]	Boucle ouverte vit.	Permet de contrôler la vitesse (sans signal de retour du moteur) avec compensation automatique du glissement pour une vitesse quasi constante indépendamment des variations de charge. Les compensations sont actives, mais peuvent être désactivées dans les paramètres du groupe 1-0* Charge/ Moteur. Les paramètres du régulateur de vitesse sont définis dans le groupe de paramètres 7-0*.
[1]	Boucle fermée vit.	Permet un contrôle de process en boucle fermée avec retour. Obtenir un couple de maintien total à 0 tr/min. Pour augmenter la précision de la vitesse, fournir un signal de retour et régler le régulateur PID de vitesse. Les paramètres du régulateur de vitesse sont définis dans le groupe de paramètres 7-0*.
[2]	Couple	Permet un contrôle de couple en boucle fermée avec retour. Uniquement possible dans la configuration Flux retour moteur, 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> . FC 302 uniquement.
[3]	Process	Active l'utilisation du contrôle de process dans le variateur de fréquence. Les paramètres de contrôle de process sont définis dans les groupes de paramètres 7-2* et 7-3*.
[4]	Boucl.ouverte couple	Permet d'utiliser une boucle ouverte de couple en mode VVC <sup>+</sup> (1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> ). Les paramètres PID de couple sont réglés dans le groupe de paramètres 7-1*.

1-00 Mode Config.		
Option:		Fonction:
[5]	Modulation (Wobble)	Active la fonctionnalité de modulation aux par. 30-00 <i>Mode modul. (Wobble)</i> à 30-19 <i>Fréq. delta modul. mise à éch.</i>
[6]	Bobin. enroul. surface	Active les paramètres de contrôle spécifiques de la bobineuse de surface dans les groupes de paramètres 7-2* et 7-3*.
[7]	Boucl.ouv. vit. PID ét.	Paramètres spécifiques dans le groupe de paramètres 7-2* à 7-5*.
[8]	Boucl.ferm.vit.PID ét.	Paramètres spécifiques dans le groupe de paramètres 7-2* à 7-5*.

1-01 Principe Contrôle Moteur		
Option:		Fonction:
		Sélectionner le principe de contrôle du moteur à employer.
[0]	U/f	Mode moteur spécial, pour des moteurs connectés en parallèle dans des applications motorisées particulières. Quand U/f est sélectionné, la caractéristique du principe de contrôle peut être éditée aux par. 1-55 <i>Caract. V/f - U</i> et 1-56 <i>Caract. V/f - f</i> .
[1]	VVCplus	Principe de contrôle vectoriel de tension convenant à la plupart des applications. L'avantage principal du mode VVC <sup>plus</sup> est le recours à un modèle de moteur robuste.
[2]	Flux ss retour	Contrôle vectoriel du flux sans retour du codeur, pour une installation simple et une robustesse face aux changements soudains de charge. FC 302 uniquement.
[3]	Flux retour codeur	Très haute précision de la vitesse et de la commande de couple, convenant à la plupart des applications exigeantes. FC 302 uniquement.

On obtient normalement le meilleur rendement d'arbre en utilisant les deux modes de contrôle vectoriel du flux, [2] *Flux ss retour* et [3] *Flux retour codeur*.

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

#### REMARQUE!

Un aperçu des combinaisons possibles de réglage aux par. 1-00 *Mode Config.* et 1-01 *Principe Contrôle Moteur* est disponible dans 4.1.2 *Paramètres actifs/inactifs dans les différents modes de contrôle d'entraînement*.

1-02 Source codeur arbre moteur		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner l'interface servant à recevoir le signal de retour du moteur.
[1]	Codeur 24 V	Codeur à double canal (A et B), qui ne peut être connecté qu'aux bornes d'entrées digitales 32/33. Les bornes 32/33 doivent être programmées sur <i>Inactif</i> .
[2]	MCB 102	Option de module de codeur qui peut être configurée au groupe de par. 17-1* FC 302 uniquement.
[3]	MCB 103	Option de module de codeur qui peut être configurée au groupe de paramètres 17-5*
[4]	MCO Codeur 1	Interface codeur 1 du contrôleur de mouvement programmable optionnel MCO 305.
[5]	MCO Codeur 2	Interface codeur 2 du contrôleur de mouvement programmable optionnel MCO 305.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-03 Caract.couple		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la caractéristique de couple nécessaire. VT et AEO sont des fonctionnements permettant des économies d'énergie.
[0]	Couple constant	La sortie de l'arbre moteur fournit un couple constant grâce à la commande de vitesse variable.
[1]	Couple variable	La sortie de l'arbre moteur fournit un couple variable grâce à la commande de vitesse variable. Régler le niveau de couple variable au par. 14-40 Niveau VT.
[2]	Optim.AUTO énergie	Optimise automatiquement la consommation d'énergie en minimisant la magnétisation et la fréquence grâce aux par. 14-41 Magnétisation AEO minimale et 14-42 Fréquence AEO minimale.
[5]	Constant Power	Cette fonction fournit une puissance constante dans la plage d'affaiblissement de champ. La forme du couple du mode moteur est utilisée comme limite du mode générateur. Cela est effectué pour limiter la puissance en mode générateur qui, dans le cas contraire, devient considérablement plus élevée qu'en mode moteur, en raison de la tension du circuit intermédiaire élevée en mode générateur.

1-03 Caract.couple	
Option:	Fonction:
	$P_{\text{arbre}}[\text{W}] = \omega_{\text{méch}}[\text{rad/s}] \times T[\text{Nm}]$ <p>Ce rapport avec la puissance constante est illustré sur le graphique suivant :</p> <p style="text-align: center;"><b>Illustration 3.5</b></p>

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-04 Mode de surcharge		
Option:	Fonction:	
[0]	Couple élevé	Permet un surcouple pouvant atteindre 160 %.
[1]	Couple normal	Pour un moteur surdimensionné, permet un surcouple de 110%.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-05 Configuration mode Local		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le mode de configuration de l'application (1-00 Mode Config.), à savoir le principe de commande de l'application, à utiliser quand une référence locale (LCP) est active. Une réf. locale ne peut être active que si le par. 3-13 Type référence est réglé sur [0] ou [2]. Par défaut, réf. locale active qu'en mode Hand.
[0]	Boucle ouverte vit.	
[1]	Boucle fermée vit.	
[2]	= mode par. 1-00	

**1-06 Sens horaire**

Ce paramètre définit le terme « sens horaire » correspondant à la flèche de direction du LCP. Permet de changer facilement le sens de rotation de l'arbre sans intervertir les fils du moteur.

**Option:                      Fonction:**

[0]	Normal	L'arbre du moteur tourne dans le sens horaire lorsque le variateur de fréquence est raccordé au moteur comme suit : U → U, V → V et W → W vers le moteur.
[1]	Inverse	L'arbre du moteur tourne dans le sens antihoraire lorsque le variateur de fréquence est raccordé au moteur comme suit : U → U, V → V et W → W vers le moteur.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

**1-07 Motor Angle Offset Adjust**

Ce paramètre ajuste le décalage de l'angle moteur pour un dispositif de signal de retour de position absolue monté sur le moteur.

**Option:                      Fonction:**

[0]	Manual	Le variateur de fréquence utilise le décalage de l'angle moteur saisi au par. 1-41 <i>Décalage angle moteur</i> .
[1]	Auto	Le variateur de fréquence ajuste automatiquement le décalage de l'angle moteur en lançant une procédure précise.

**REMARQUE!**

Ce paramètre n'est valide qu'en cas d'utilisation de moteurs PM en Flux avec signal de retour du moteur et pour le FC 302 uniquement.

## 3.3.2 1-1\* Sélection Moteur

**REMARQUE!**

Les paramètres de ce groupe ne peuvent pas être ajustés lorsque le moteur est en marche.

**1-10 Construction moteur**
**Option:                      Fonction:**

		Sélectionner type de construction moteur.
[0]	Asynchrone	Pour les moteurs asynchrones.
[1]	PM, SPM non saillant	Pour moteurs PM saillants et non saillants. Moteurs PM divisés en 2 groupes : avec aimants montés en surface (non saillants) ou internes (saillants).

**1-10 Construction moteur**
**Option:                      Fonction:**

[3]	SynRM	
-----	-------	--

**1-11 Fabricant moteur**

Ajuste automatiquement les valeurs du fabricant pour le moteur sélectionné. Si la valeur par défaut [1] est utilisée, les réglages doivent être définis manuellement, conformément au choix au par. 1-10 *Construction moteur*.

Ce paramètre ne concerne que le FC 302.

**Option:                      Fonction:**

[1]	Std. Asynchrone	Modèle par défaut du moteur si [0]* <i>Asynchrone</i> est sélectionné au par. 1-10 <i>Construction moteur</i> . Saisir le paramètre du moteur manuellement.
[2]	Std. PM, non saillant	Sélectionnable lorsque [1] <i>PM, SPM non saillant</i> est sélectionné au par. 1-10 <i>Construction moteur</i> . Saisir le paramètre du moteur manuellement.
[10]	Danfoss OGD LA10	Sélectionnable lorsque [1] <i>PM, SPM non saillant</i> est sélectionné au par. 1-10 <i>Construction moteur</i> . Uniquement disponible pour T4, T5 en 1,5-3 kW. Les réglages sont chargés automatiquement pour ce moteur spécifique. Se reporter au tableau pour plus de détails.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne concerne que le FC 302.

**1-14 Amort. facteur gain**
**Range:                      Fonction:**

140%*	[0 - 250%]	L'amortissement de gain stabilise le moteur PM afin qu'il fonctionne de manière plus souple et stable. La valeur de l'amortissement de gain contrôle la performance dynamique du moteur PM. Un gain d'amortissement élevé se traduit par une performance dynamique importante et un gain bas par une faible performance dynamique. La performance dynamique est liée aux données de la machine et au type de la charge. Si le gain d'amortissement est trop important ou trop faible, la commande devient irrégulière.
-------	------------	--

**1-15 Low Speed Filter Time Const.**
**Range:                      Fonction:**

Size related*	[0.01 - 20 s]	Cette constante de temps est utilisée en dessous de 10% de la vitesse nominale. Une constante de temps d'amortissement de courte durée se traduit par une régulation rapide.
---------------	---------------	--



1-15 Low Speed Filter Time Const.		
Range:		Fonction:
		Cependant, si cette valeur est trop courte, la régulation devient instable.

1-16 High Speed Filter Time Const.		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.01 - 20 s]	Cette constante de temps est utilisée au-dessus de 10% de la vitesse nominale. Une constante de temps d'amortissement de courte durée se traduit par une régulation rapide. Cependant, si cette valeur est trop courte, la régulation devient instable.

1-17 Voltage filter time const.		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.001 - 1 s]	Réduit l'influence de l'ondulation haute fréquence et de la résonance du système dans le calcul de la tension d'alimentation. Sans ce filtre, les ondulations présentes dans les courants peuvent déformer la tension calculée et nuire à la stabilité du système.

### 3.3.3 1-2\* Données moteur

Le groupe de paramètres 1-2\* contient les données d'entrée de la plaque signalétique apposée sur le moteur raccordé.

#### REMARQUE!

Un changement de valeur dans ces paramètres a un effet sur le réglages d'autres paramètres.

#### REMARQUE!

Les par. 1-20 Puissance moteur [kW], 1-21 Puissance moteur [CV], 1-22 Tension moteur et 1-23 Fréq. moteur n'ont pas d'effet lorsque 1-10 Construction moteur = [1] PM, SPM non saillant.

1-20 Puissance moteur [kW]		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.09 - 3000.00 kW]	Entrer la puissance nominale du moteur en kW conformément aux données de la plaque signalétique du moteur. La valeur par défaut correspond à la puissance nominale de sortie de l'unité. Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche. Ce paramètre est visible sur le LCP si le par. 0-03 Réglages régionaux est sur [0] International.

1-20 Puissance moteur [kW]		
Range:		Fonction:
		<b>REMARQUE!</b> Quatre configurations inférieures, une configuration supérieure aux caractéristiques nominales de l'unité.

1-21 Puissance moteur [CV]		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.09 - 3000.00 hp]	Entrer la puissance nominale du moteur en HP en fonction des données de la plaque signalétique du moteur. La valeur par défaut correspond à la puissance nominale de sortie de l'unité. Ce paramètre est visible sur le LCP si le par. 0-03 Réglages régionaux est sur [1] US.

1-22 Tension moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[10 - 1000 V]	Entrer la tension nominale du moteur conformément aux données de la plaque signalétique du moteur. La valeur par défaut correspond à la puissance nominale de sortie de l'unité.

1-23 Fréq. moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[20 - 1000 Hz]	Fréq. moteur min-max : 20-1000 Hz. Sélectionner la valeur de fréquence du moteur indiquée dans les données de la plaque signalétique du moteur. Il convient d'adapter les réglages indépendants de la charge aux par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle à 1-53 Changement de modèle fréquences si la valeur adoptée diffère de 50 ou 60 Hz. Pour un fonctionnement à 87 Hz avec des moteurs à 230/400 V, définir les données de la plaque signalétique pour 230 V/50 Hz. Adapter les par. 4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min] et 3-03 Réf. max. à l'application 87 Hz.

1-24 Courant moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.10 - 10000.00 A]	Entrer le courant nominal du moteur indiqué sur la plaque signalétique du moteur. Les données sont utilisées pour calculer le couple, la protection surcharge moteur, etc.

1-25 Vit.nom.moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[10 - 60000 RPM]	Entrer la vitesse nominale du moteur en fonction des données de la plaque signalétique du moteur. Les données sont utilisées pour calculer les compensations du moteur. $n_{m,n} = n_s - n_{\text{glissement}}$ .

1-26 Couple nominal cont. moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.1 - 10000 Nm]	Entrer la valeur selon données de la plaque signalétique du moteur. La valeur par défaut correspond à la puissance nominale de sortie. Ce paramètre est disponible si le par. 1-10 <i>Construction moteur</i> est réglé sur [1] <i>PM, SPM non saillant</i> , c'est-à-dire que le paramètre est valable pour les moteurs PM et SPM non saillants uniquement.

1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	
[1]	AMA activée compl.	<p>La fonction AMA maximise le rendement dynamique du moteur en optimisant automatiquement les paramètres avancés du moteur (1-30 <i>Résistance stator (Rs)</i> à 1-35 <i>Réactance principale (Xh)</i>) alors que le moteur est au repos.</p> <p>Activer la fonction AMA en appuyant sur la touche [Hand on] après avoir sélectionné [1] ou [2]. Voir aussi le chapitre <i>Adaptation automatique au moteur</i> dans le Manuel de configuration. Après une séquence normale, l'affichage indique : Press.OK pour arrêt AMA. Appuyer sur la touche [OK] après quoi le variateur de fréquence est prêt à l'exploitation.</p> <p>FC 301 : l'AMA complète n'inclut pas la mesure de la valeur <math>X_h</math> pour le FC 301. La valeur <math>X_h</math> est déterminée à partir de la base de données du moteur. <math>R_s</math> constitue la meilleure méthode de réglage (voir 1-3* <i>Données av. moteur</i>).</p> <p>Les châssis T4/T5 E et F, T7 D, E et F ne peuvent exécuter qu'une AMA réduite lorsque l'AMA complète est sélectionnée. Il est recommandé d'obtenir les données avancées du moteur auprès du fabricant du moteur pour les saisir aux par. 1-31 <i>Résistance rotor (Rr)</i> à 1-36 <i>Résistance perte de fer (Rfe)</i> pour de meilleures performances.</p>

1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)		
Option:	Fonction:	
[2]	AMA activée réduite	Effectue une AMA réduite de la résistance du stator $R_s$ dans le système uniquement.

Remarque :

- Réaliser l'AMA moteur froid afin d'obtenir la meilleure adaptation du variateur de fréquence.
- L'AMA ne peut pas être réalisée lorsque le moteur fonctionne.
- L'AMA ne peut être effectuée sur des moteurs à magnétisation permanente.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### REMARQUE!

Il est important de régler correctement le groupe de paramètres 1-2\* *Données moteur*, étant donné que ces derniers font partie de l'algorithme de l'AMA. Une AMA doit être effectuée pour obtenir un rendement dynamique du moteur optimal. Elle peut, selon le rendement du moteur, durer jusqu'à 10 minutes.

### REMARQUE!

Éviter de générer un couple extérieur pendant l'AMA.

### REMARQUE!

Si l'un des réglages du groupe de par. 1-2\* *Données moteur* est modifié, les paramètres avancés du moteur 1-30 *Résistance stator (Rs)* à 1-39 *Pôles moteur* reviennent à leur réglage par défaut.

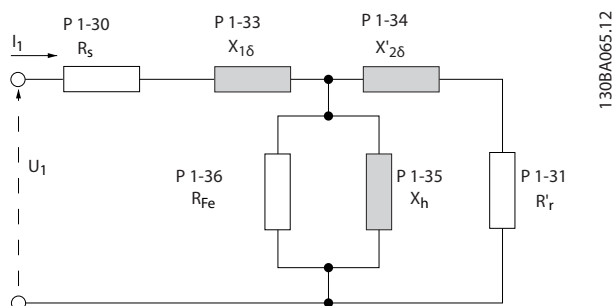
### REMARQUE!

L'AMA fonctionne sans problème sur 1 taille de moteur inférieure, généralement sur 2 tailles de moteur inférieures, rarement sur 3 tailles en dessous et jamais sur 4 tailles inférieures. Toujours avoir à l'esprit que la précision des données moteur mesurées sera moindre lorsque l'on utilise des moteurs plus petits que la taille nominale du variateur de fréquence.

### 3.3.4 1-3\* Données av. moteur

Paramètres pour les données avancées du moteur. Les données moteur, présentes aux par. 1-30 *Résistance stator (Rs)* à 1-39 *Pôles moteur*, doivent correspondre au moteur concerné, afin que le moteur fonctionne de manière optimale. Les réglages par défaut sont basés sur des valeurs communes de paramètres moteur pour des moteurs standard. Si les paramètres moteur sont mal configurés, le système pourrait connaître des dysfonctionnements. Si les données moteur sont inconnues, il est conseillé de réaliser une AMA (adaptation automatique au moteur). Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur* dans le Manuel de configuration. La séquence AMA règle tous les paramètres du moteur, à l'exception du moment d'inertie du rotor et de la résistance à la perte de fer (1-36 *Résistance perte de fer (Rfe)*).

Les groupes de paramètres 1-3\* et 1-4\* ne peuvent pas être ajustés lorsque le moteur est en marche.



130BA065.12

Illustration 3.6 Diagramme d'équivalence moteur pour un moteur asynchrone

#### REMARQUE!

Une manière simple de vérifier la somme des valeurs  $X_1 + X_h$  consiste à diviser la tension du moteur phase à phase par la racine carrée de 3 puis à diviser cette valeur par le courant sans charge.  $[V_{L-L}/\sqrt{3}]/I_{NL} = X_1 + X_h$ . Ces valeurs sont importantes pour magnétiser correctement le moteur. Pour les moteurs avec de nombreux pôles, il est vivement conseillé d'effectuer cette vérification.

1-30 Résistance stator (Rs)		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.0140 - 140.0000 Ohm]	Régler la valeur de la résistance du stator. Entrer la valeur d'une fiche technique moteur ou effectuer une AMA sur moteur froid.

1-31 Résistance rotor (Rr)		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.0100 - 100.0000 Ohm]	Le réglage précis R <sub>r</sub> améliore la performance de l'arbre. Régler la valeur de

1-31 Résistance rotor (Rr)		
Range:	Fonction:	
		la résistance du rotor à l'aide de l'une de ces méthodes : <ol style="list-style-type: none"> <li>Réaliser une AMA sur moteur froid. Le variateur de fréquence mesure la valeur à partir du moteur. Toutes les compensations sont remises sur 100%.</li> <li>Entrer la valeur R<sub>r</sub> manuellement. Se procurer la valeur auprès du fournisseur du moteur.</li> <li>Utiliser le réglage par défaut R<sub>r</sub>. Le variateur de fréquence établit le réglage en fonction de la plaque signalétique du moteur.</li> </ol>

#### REMARQUE!

Le par. 1-31 *Résistance rotor (Rr)* n'a pas d'effet lorsque 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

1-33 Réactance fuite stator (X1)		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.0400 - 400.0000 Ohm]	Régler la réactance du stator à la fuite du moteur à l'aide de l'une des méthodes suivantes : <ol style="list-style-type: none"> <li>Réaliser une AMA sur moteur froid. Le variateur de fréquence mesure la valeur à partir du moteur.</li> <li>Entrer la valeur X<sub>1</sub> manuellement. Se procurer la valeur auprès du fournisseur du moteur.</li> <li>Utiliser le réglage par défaut de X<sub>1</sub>. Le variateur de fréquence établit le réglage en fonction des données de la plaque signalétique du moteur.</li> </ol>
		Voir Illustration 3.6.

#### REMARQUE!

Le par. 1-33 *Réactance fuite stator (X1)* n'a pas d'effet lorsque 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

3

1-34 Réactance de fuite rotor (X <sub>2</sub> )		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0.0400 - 400.0000 Ohm]	Régler la réactance du rotor à la fuite du moteur à l'aide de l'une des méthodes suivantes : <ol style="list-style-type: none"> <li>Réaliser une AMA sur moteur froid. Le variateur de fréquence mesure la valeur à partir du moteur.</li> <li>Entrer la valeur X<sub>2</sub> manuellement. Se procurer la valeur auprès du fournisseur du moteur.</li> <li>Utiliser le réglage par défaut de X<sub>2</sub>. Le variateur de fréquence établit le réglage en fonction des données de la plaque signalétique du moteur.</li> </ol> Voir Illustration 3.6.

## REMARQUE!

Le par. 1-34 Réactance de fuite rotor (X<sub>2</sub>) n'a pas d'effet lorsque 1-10 Construction moteur = [1] PM, SPM non saillant.

1-35 Réactance principale (X <sub>h</sub> )		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 1.0000 - 10000.0000 Ohm]	Régler la réactance secteur du moteur à l'aide de l'une des méthodes suivantes : <ol style="list-style-type: none"> <li>Réaliser une AMA sur moteur froid. Le variateur de fréquence mesure la valeur à partir du moteur.</li> <li>Entrer la valeur X<sub>h</sub> manuellement. Se procurer la valeur auprès du fournisseur du moteur.</li> <li>Utiliser le réglage par défaut de X<sub>h</sub>. Le variateur de fréquence établit le réglage en fonction des données de la plaque signalétique du moteur.</li> </ol>

1-36 Résistance perte de fer (R <sub>Fe</sub> )		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0 - 10000.000 Ohm]	Entrer la valeur de la résistance de perte de fer équivalente (R <sub>Fe</sub> ) pour compenser la perte de fer du moteur. La valeur R <sub>Fe</sub> ne peut pas être retrouvée en réalisant une AMA. Elle est particulièrement importante dans les applications de commande

1-36 Résistance perte de fer (R <sub>Fe</sub> )		
Range:		Fonction:
		de couple. Si R <sub>Fe</sub> est inconnue, laisser le par. 1-36 Résistance perte de fer (R <sub>Fe</sub> ) sur le réglage par défaut.

1-37 Inductance axe d (L <sub>d</sub> )		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.0 - 1000.0 mH]	Entrer la valeur d'inductance de l'axe d. Celle-ci se trouve sur la fiche technique des moteurs à magnétisation permanente. Ce paramètre n'est actif que lorsque le par. 1-10 Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant (moteur à magnétisation permanente). Pour une sélection avec une décimale, utiliser ce paramètre. Pour une sélection avec trois décimales, utiliser le par. 30-80 Inductance axe d (L <sub>d</sub> ). FC 302 uniquement.

1-38 Inductance axe q (L <sub>q</sub> )		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.000 - 1000 mH]	Régler la valeur d'inductance de l'axe q. Voir la fiche technique du moteur.

1-39 Pôles moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 2 - 100 ]	Entrer le nombre de pôles du moteur.

Pôles	~n <sub>n</sub> à 50 Hz	~n <sub>n</sub> à 60 Hz
2	2700-2880	3250-3460
4	1350-1450	1625-1730
6	700-960	840-1153

Tableau 3.4

Le tableau présente le nombre de pôles pour la plage de vitesse normale de divers types de moteurs. Définir séparément les moteurs conçus pour d'autres fréquences. La valeur des pôles de moteur doit toujours être paire puisqu'elle fait référence au nombre total de pôles du moteur (et non à une paire). Le variateur de fréquence procède au réglage initial du par. 1-39 Pôles moteur en fonction des par. 1-23 Fréq. moteur et 1-25 Vit.nom.moteur.

1-40 FCEM à 1000 tr/min.		
Range:		Fonction:
Size related*	[0 - 9000 V]	Régler la force contre-électromotrice FCEM nominale du moteur fonctionnant à 1000 tr/min. Ce paramètre n'est actif que lorsque le par. 1-10 Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant (moteur à magnétisation permanente). FC 302 uniquement.

1-40 FCEM à 1000 tr/min.	
Range:	Fonction:
	<b>REMARQUE!</b> En cas d'utilisation des moteurs PM, il est recommandé d'utiliser des résistances de freinage.

1-41 Décalage angle moteur	
Range:	Fonction:
0 * [-32768 - 32767 ]	Entrer l'angle de décalage correct entre le moteur PM et la position d'index (un tour) du codeur ou résolveur connecté. La plage de valeurs 0 - 32768 correspond à $0 - 2 * \pi$ (radians). Pour obtenir la valeur de l'angle de décalage : après démarrage du variateur de fréquence, appliquer un courant continu de maintien et entrer la valeur du par. 16-20 Angle moteur dans ce paramètre. Ce paramètre n'est actif que lorsque le par. 1-10 Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant (moteur à magnétisation permanente).

1-46 Position Detection Gain	
Range:	Fonction:
100%* [20 - 200%]	Règle l'amplitude de l'impulsion d'essai pendant la détection de position au début. Règle ce paramètre pour améliorer la mesure de position.

1-47 Low Speed Torque Calibration		
Ce paramètre sert à optimiser le couple estimé à faible vitesse. En Flux boucle ouverte à basse vitesse, le couple estimé est calculé à partir de la puissance de l'arbre, $P_{\text{arbre}} = P_m - R_s * I^2$ . Cela signifie qu'il est important d'avoir le $R_s$ correct. Le $R_s$ dans cette formule doit être égal à la perte dans le moteur, le câble et le variateur de fréquence. Parfois, il n'est pas possible d'ajuster le par. 1-30 Résistance stator ( $R_s$ ) sur chaque variateur de fréquence pour compenser la longueur de câble, les pertes du variateur de fréquence et l'écart de température sur le moteur. Par conséquent, le variateur de fréquence doit pouvoir calculer $R_s$ au démarrage. Le paramètre n'est actif que lorsque le moteur PM fonctionne en Flux boucle ouverte.		
Option:	Fonction:	
[0]	Off	
[1]	1st start after pwr-up	Étalonne lors du premier démarrage après la mise sous tension et conserve cette valeur jusqu'à la réinitialisation par un cycle de puissance.
[2]	Every start	Étalonne à chaque démarrage pour compenser

1-47 Low Speed Torque Calibration	
Ce paramètre sert à optimiser le couple estimé à faible vitesse. En Flux boucle ouverte à basse vitesse, le couple estimé est calculé à partir de la puissance de l'arbre, $P_{\text{arbre}} = P_m - R_s * I^2$ . Cela signifie qu'il est important d'avoir le $R_s$ correct. Le $R_s$ dans cette formule doit être égal à la perte dans le moteur, le câble et le variateur de fréquence. Parfois, il n'est pas possible d'ajuster le par. 1-30 Résistance stator ( $R_s$ ) sur chaque variateur de fréquence pour compenser la longueur de câble, les pertes du variateur de fréquence et l'écart de température sur le moteur. Par conséquent, le variateur de fréquence doit pouvoir calculer $R_s$ au démarrage. Le paramètre n'est actif que lorsque le moteur PM fonctionne en Flux boucle ouverte.	
Option:	Fonction:
	une éventuelle modification de la température du moteur depuis le dernier démarrage.

### 3.3.5 1-5\* Proc.indép. charge

1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle	
Range:	Fonction:
100%* [0 - 300%]	À utiliser avec le par. 1-51 Magnétis. normale vitesse min [tr/min] afin d'obtenir une autre charge thermique du moteur quand celui-ci tourne à faible vitesse. Entrer une valeur en pourcentage du courant nominal de magnétisation. Si le réglage est trop bas, le couple sur l'arbre moteur peut être réduit.
<p>Illustration 3.7</p>	

#### REMARQUE!

Le par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle n'a pas d'effet lorsque 1-10 Construction moteur = [1] PM, SPM non saillant.

1-51 Magnétis. normale vitesse min [tr/min]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 10 - 300 RPM]	Régler la vitesse souhaitée pour un courant de magnétisation normal. Les par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle et 1-51 Magnétis. normale vitesse min [tr/min] ne sont plus significatifs si la vitesse réglée est inférieure à celle du glissement moteur. À utiliser avec le par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle. Voir Tableau 3.4.

### REMARQUE!

Le par. 1-51 Magnétis. normale vitesse min [tr/min] n'a pas d'effet lorsque 1-10 Construction moteur = [1] PM, SPM non saillant.

1-52 Magnétis. normale vitesse min [Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 250.0 Hz]	Régler sur la fréquence souhaitée pour un courant de magnétisation normal. Le par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle est inactif si la fréquence réglée est inférieure à la fréquence de glissement du moteur. À utiliser avec le par. 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle. Voir la figure pour 1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle.

1-53 Changement de modèle fréquence		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 4 - 18.0 Hz]	<p><b>Changement du modèle de flux</b></p> <p>Entrer la valeur de la fréquence pour un changement entre deux modèles pour déterminer la vitesse du moteur. Choisir la valeur en fonction des réglages des par. 1-00 Mode Config. et 1-01 Principe Contrôle Moteur. Il y a deux options : commutation entre modèle de flux 1 et modèle de flux 2 ou commutation entre mode courant variable et modèle de flux 2.FC 302 uniquement. Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.</p> <p><b>Modèle de flux 1 – modèle de flux 2</b></p> <p>Ce modèle est utilisé lorsque le par. 1-00 Mode Config. est réglé sur <i>Boucle fermée vit.</i> [1] ou <i>Couple</i> [2] et que le par. 1-01 Principe Contrôle Moteur est réglé sur <i>Flux retour codeur</i> [3]. Avec ce paramètre, il est possible de créer un ajustement du point de glissement où le FC 302 commute entre modèle de flux 1 et modèle de flux 2, ce qui est très utile dans des applications de commande de couple et de vitesse sensibles.</p>

1-53 Changement de modèle fréquence		
Range:	Fonction:	
		<p><b>Illustration 3.8 1-00 Mode Config. = Boucle fermée vit. [1] ou Couple [2] et 1-01 Principe Contrôle Moteur = Flux retour codeur [3]</b></p> <p><b>Courant variable – modèle de flux – sans retour</b></p> <p>Ce modèle est utilisé lorsque le par. 1-00 Mode Config. est réglé sur <i>Boucle ouverte vit.</i> [0] et que le par. 1-01 Principe Contrôle Moteur est réglé sur <i>Flux ss retour</i> [2]. En boucle ouverte vitesse en mode flux, la vitesse est déterminée à partir de la mesure instantanée. En dessous de <math>f_{norm} \times 0,1</math>, le variateur fonctionne sur un modèle à courant variable. Au-dessus de <math>f_{norm} \times 0,125</math>, le variateur fonctionne sur un modèle de flux.</p> <p><b>Illustration 3.9 1-00 Mode Config. = [0] Boucle ouverte vit., 1-01 Principe Contrôle Moteur = [2] Flux ss retour</b></p>

1-54 Voltage reduction in fieldweakening		
Range:	Fonction:	
0 V* [ 0 - 100 V]		La valeur de ce par. réduit la tension max. disponible pour le flux du moteur en affaiblissement de champ, pour laisser davantage de tension disponible pour le couple. Garder à l'esprit qu'une valeur trop élevée peut entraîner des problèmes de blocage à haute vitesse.

1-55 Caract. V/f - U		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 1000 V]	Entrer la tension à chaque point de fréquence pour former manuellement une caractéristique V/f correspondant au moteur. Les points de fréquence sont définis au par. 1-56 Caract. V/f - f.

1-55 Caract. V/f - U		
Range:		Fonction:
		Ce paramètre est un paramètre de tableau [0-5] et n'est accessible que lorsque le par. 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> est réglé sur [0] U/f.

1-56 Caract. V/f - f		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0 - 1000.0 Hz]	Entrer les points de fréquence pour former manuellement une caractéristique V/f correspondant au moteur. La tension de chaque point est définie au par. 1-55 <i>Caract. V/f - U</i> . Ce paramètre est un paramètre de tableau [0-5] et n'est accessible que lorsque le par. 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> est réglé sur [0] U/f.

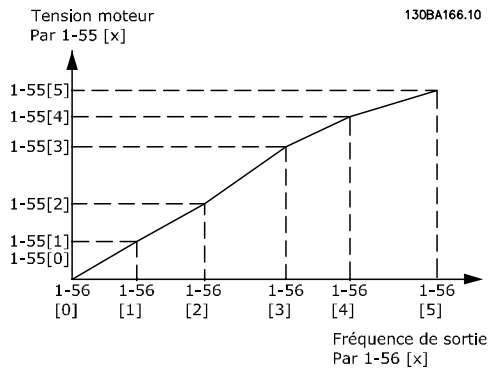


Illustration 3.10

1-58 Courant impuls° test démarr. volée		
Range:	Fonction:	
Size related* [0 - 0%]	Règle le niveau de courant des impulsions d'essai de démarrage à la volée utilisées pour détecter le sens du moteur. 100% signifie $I_{m,n}$ . Ajuster la valeur de façon qu'elle soit suffisamment importante pour éviter toute influence liée à du bruit, mais suffisamment basse pour éviter de nuire à la précision (le courant doit être capable de chuter à zéro avant l'impulsion suivante). Réduire cette valeur a pour effet de diminuer le couple généré. La valeur par défaut est de 30% pour les moteurs asynchrones, mais peut varier pour les moteurs PM. Pour les moteurs PM, le réglage de la valeur ajuste la FCEM et l'inductance de l'axe d du moteur. Ce paramètre n'est disponible qu'en VVC <sup>plus</sup> .	

1-59 Fréq. test démarr. à la volée		
Range:	Fonction:	
Size related* [0 - 0%]	Règle la fréquence des impulsions d'essai de démarrage à la volée utilisées pour détecter le sens du moteur. 100% signifie 2 x fglissement. Augmenter cette valeur a pour effet de diminuer le couple généré. Pour les moteurs PM, cette valeur correspond au pourcentage $n_{m,n}$ du fonctionnement libre du moteur PM. Au-dessus de cette valeur, le démarrage à la volée s'effectue systématiquement. En dessous de cette valeur, le mode de démarrage est sélectionné au par. 1-70 PM Start Mode. Ce paramètre n'est disponible qu'en VVC <sup>plus</sup> .	

### 3.3.6 1-6\* Proc.dépend. charge

1-60 Comp.charge à vit.basse		
Range:	Fonction:	
100%* [0 - 300%]	Entrer la valeur en % pour compenser la tension en fonction de la charge quand le moteur tourne à faible vitesse et obtenir une caractéristique U/f optimale. La taille du moteur détermine la plage de fréquences à laquelle ce par. est actif.	

Taille du moteur	Seuil
0,25 kW-7,5 kW	< 10 Hz

Tableau 3.5

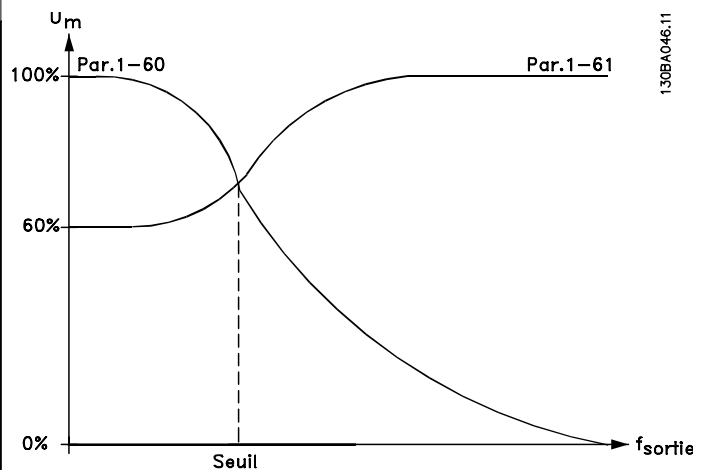


Illustration 3.11

1-61 Compens. de charge à vitesse élevée		
Range:	Fonction:	
100%* [0 - 300%]	Entrer la valeur en % pour compenser la tension en fonction de la charge quand le moteur tourne à vitesse élevée et obtenir la caractéristique U/f optimale. La taille du moteur détermine la plage de fréquences à laquelle ce par. est actif.	

Taille du moteur	Seuil
0,25 kW-7,5 kW	> 10 Hz

Tableau 3.6



1-62 Comp. gliss.		
Range:		Fonction:
Size related*	[-500 - 500%]	Entrer la valeur en % de la compensation du glissement pour corriger les tolérances inhérentes à la valeur $n_{M,N}$ . La compensation du glissement se calcule automatiquement en utilisant, entre autres, la vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$ .  Cette fonction n'est pas active lorsque le par. 1-00 <i>Mode Config.</i> est réglé sur [1] <i>Boucle fermée vit.</i> ou sur [2] <i>Couple</i> Commande de couple avec retour de vitesse ou lorsque le par. 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> est réglé sur [0] <i>U/f Mode</i> moteur spécial.

1-63 Cste tps comp.gliss.		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.05 - 5.00 s]	Entrer le temps de réaction de la compensation du glissement. Une valeur élevée se traduit par une réaction lente, une valeur basse par une réaction rapide. Allonger ce temps si des résonances interviennent à basses fréquences.

**REMARQUE!**

Le par. 1-63 *Cste tps comp.gliss.* n'a pas d'effet lorsque par. 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

1-64 Amort. résonance		
Range:		Fonction:
100%*	[0 - 500%]	Entrer la valeur d'atténuation des résonances. Régler les par. 1-64 <i>Amort. résonance</i> et 1-65 <i>Tps amort.resonance</i> pour aider à éliminer les problèmes de résonance à haute fréquence. Pour réduire l'oscillation des résonances, augmenter la valeur du par. 1-64 <i>Amort. résonance</i> .

**REMARQUE!**

Le par. 1-64 *Amort. résonance* n'a pas d'effet lorsque par. 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

1-65 Tps amort.resonance		
Range:		Fonction:
5 ms*	[5 - 50 ms]	Régler les par. 1-64 <i>Amort. résonance</i> et 1-65 <i>Tps amort.resonance</i> pour aider à éliminer les problèmes de résonance à haute fréquence. Entrer la constante de tps permettant une atténuation max.

**REMARQUE!**

Le par. 1-65 *Tps amort.resonance* n'a pas d'effet lorsque par. 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

1-66 Courant min. à faible vitesse		
Range:		Fonction:
Size related*	[1 - 200%]	Entrer le courant moteur min. à faible vitesse, voir 1-53 <i>Changement de modèle fréquence</i> . L'augmentation de ce courant améliore le couple du moteur à basse vitesse.  1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> est activé lorsque 1-00 <i>Mode Config.</i> = [0] <i>Boucle ouverte vit.</i> uniquement. Le variateur de fréquence fonctionne avec un courant constant pour des vitesses inférieures à 10 Hz.  Pour des vitesses supérieures à 10 Hz, le flux du moteur type dans le variateur contrôle le moteur. Le par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> ou 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> ajuste automatiquement le par. 1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> . Le paramètre ayant la valeur la plus élevée règle le par. 1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> . Le réglage de courant du par. 1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> comprend la composante couple et la composante magnétisation du courant. Exemple : régler 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> sur 100% et 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> sur 60%. Le par. 1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> sera automatiquement réglé sur environ 127 %, selon la taille du moteur.  FC 302 uniquement.

1-67 Type de charge		
Option:		Fonction:
[0]	Charge passive	Pour les transporteurs et les applications de ventilation et de pompage.
[1]	Charge active	Pour les applications de levage, ce paramètre est utilisé dans la compensation du glissement à faible vitesse. Lorsque <i>Charge active</i> [1] est sélectionné, régler 1-66 <i>Courant min. à faible vitesse</i> au niveau du couple max.

FC 302 uniquement.

1-68 Inertie min.		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.0001 - par. 1-69 kgm <sup>2</sup> ]	Requis pour le calcul de l'inertie moyenne. Entrer le moment d'inertie minimum du système mécanique. Les par. 1-68 <i>Inertie min.</i> et 1-69 <i>Inertie maximale</i> servent à pré-régler le gain

1-68 Inertie min.	
Range:	Fonction:
	proportionnel de la commande de vitesse, voir 30-83 PID vit.gain P. FC 302 uniquement.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-69 Inertie maximale	
Range:	Fonction:
Size related*	[ par. 1-68 - 0.4800 kgm <sup>2</sup> ] Uniquement actif en flux boucle ouverte. Ce paramètre permet de calculer le couple d'accélération à basse vitesse. Utilisé sur le contrôleur de limite de couple. FC 302 uniquement.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### 3.3.7 1-7\* Réglages dém.

1-70 PM Start Mode	
Sélectionner le mode de démarrage du moteur PM. Cela permet d'initialiser la commande VVC <sup>plus</sup> pour le moteur PM fonctionnant librement précédemment. Les deux sélections estiment la vitesse et l'angle. Actif uniquement pour les moteurs PM en mode VVC <sup>plus</sup> .	
Option:	Fonction:
[0]	Rotor Detection Estime l'angle électrique du rotor et s'en sert comme point de départ. Sélection standard des applications d'AutomationDrive.
[1]	Parking La fonction Parking applique un courant CC dans l'enroulement du stator et fait tourner le rotor jusqu'à sa position de zéro électrique (sélectionné généralement pour les applications HVAC).

1-71 Retard démar.	
Range:	Fonction:
0 s*	[0 - 25.5 s] Ce paramètre se rapporte à la fonction au démarrage sélectionnée au 1-72 Fonction au démar.. Entrer le délai souhaité avant de commencer l'accélération.

1-72 Fonction au démar.	
Option:	Fonction:
	Sélectionner la fonction au démarrage pendant le retard de démarrage. Ce paramètre est lié au 1-71 Retard démar..
[0]	Tempo.maintien CC Applique un courant continu de maintien (2-00 I maintien CC) au moteur pendant le retard de démarrage.
[1]	Tempo.frein CC Applique un courant continu de freinage (2-01 Courant frein CC) au moteur pendant ce laps de temps.
[2]	Roue libre temporisé Moteur mis en roue libre pendant ce laps de temps (onduleur hors circuit).
[3]	Dém.hor.vit/courant Uniquement possible avec VVC <sup>plus</sup> . Mettre en œuvre la fonction décrite aux 1-74 Vit.de dém.[tr/mn] et 1-76 Courant Démar. pendant la temporisation du démarrage. Indépendamment de la valeur adoptée par le signal de référence, la vitesse de sortie correspond au réglage de la vitesse de démarrage au 1-74 Vit.de dém.[tr/mn] ou 1-75 Vit.de dém.[Hz] et le courant de sortie au réglage du courant de démarrage au 1-76 Courant Démar.. Cette fonction est généralement utilisée dans des applications de levage sans contrepoids et particulièrement dans des applications équipées d'un moteur avec induit conique, où le démarrage se fait dans le sens horaire, suivi d'une rotation dans le sens de référence.
[4]	Fonction horizontale Uniquement possible avec VVC <sup>plus</sup> Afin d'obtenir la fonction décrite aux 1-74 Vit.de dém.[tr/mn] et 1-76 Courant Démar. durant le retard de démarrage. Le moteur tourne dans le sens de référence. Si le signal de référence est égal à zéro (0), le 1-74 Vit.de dém.[tr/mn] est ignoré et la vitesse de sortie est égale à zéro (0). Le courant de sortie correspond au réglage du courant de démarrage au par. 1-76 Courant Démar..
[5]	VVC+/Flux sens hor. pour la fonction décrite au 1-74 Vit.de dém.[tr/mn] uniquement. Le courant de démarrage est calculé automatiquement. Cette fonction utilise la vitesse de démarrage pendant le retard de démarrage. Indépendamment de la valeur adoptée par le signal de référence, la vitesse de sortie correspond aux réglages de la vitesse de démarrage au 1-74 Vit.de dém.[tr/mn]. Dém.hor.vit/courant [3] et VVC <sup>plus</sup> /flux sens hor. [5] sont généra-

1-72 Fonction au démar.	
Option:	Fonction:
	lement utilisés pour des applications de levage. <i>Dém.hor.vit/courant</i> [4] est généralement utilisé pour des applications avec contrepoids et mouvement horizontal.
[6]	Déclcht frein levage Pour utiliser les fonctions de contrôle du frein mécanique, 2-24 <i>Retard d'arrêt</i> à 2-28 <i>Facteur amplification gain</i> . Ce paramètre n'est actif que si le 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur</i> est réglé sur [3] <i>Flux retour codeur (FC 302 uniquement)</i> .
[7]	VVC+/Flux counter-cw

1-73 Démarr. volée	
Option:	Fonction:
	Cette fonction permet de rattraper un moteur, à la volée, p. ex. à cause d'une panne de courant.
[0]	Désactivé Pas de fonction
[1]	Activé Permet au variateur de fréquence de « rattraper » et de contrôler un moteur qui tourne à vide. Lorsque le par. 1-73 <i>Démarr. volée</i> est activé, les par. 1-71 <i>Retard démar.</i> et 1-72 <i>Fonction au démar.</i> n'ont aucune fonction.
[2]	Toujours activé
[3]	Enabled Ref. Dir.
[4]	Enab. Always Ref. Dir.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### REMARQUE!

Cette fonction n'est pas recommandée pour les applications de levage.  
Pour les niveaux de puissance supérieurs à 55 kW, le mode flux doit être utilisé pour obtenir les meilleures performances.

### REMARQUE!

Pour obtenir la meilleure performance de démarrage à la volée, les données avancées du moteur (par. 1-30 *Résistance stator (Rs)* à 1-35 *Réactance principale (Xh)*) doivent être correctement définies.

1-74 Vit.de dém.[tr/mn]	
Range:	Fonction:
Size related* [0 - 600 RPM]	Régler fréq. de démarr. du moteur. Après le signal de démarrage, la fréq. de sortie se cale sur la valeur définie. Régler la fonction de démarrage au 1-72 <i>Fonction au démar.</i> sur [3], [4] ou [5] et régler le retard de démarr. au 1-71 <i>Retard démar.</i>

1-75 Vit.de dém.[Hz]	
Range:	Fonction:
Size related* [0 - 500.0 Hz]	Ce paramètre peut être utilisé pour des applications de levage (rotor induit conique). Régler fréq. de démarr. du moteur. Après le signal de démarrage, la fréq. de sortie se cale sur la valeur définie. Régler la fonction de démarrage au par. 1-72 <i>Fonction au démar.</i> sur [3], [4] ou [5] et régler le retard de démarr. au par. 1-71 <i>Retard démar.</i>

1-76 Courant Démar.	
Range:	Fonction:
0 A* [0 - par. 1-24 A]	Les moteurs à rotor conique p. ex. exigent courant/vitesse supplémentaire pour désengager le rotor. Pour cela, définir le courant requis au 1-76 <i>Courant Démar.</i> . Régler le 1-74 <i>Vit.de dém.[tr/mn]</i> . Régler le 1-72 <i>Fonction au démar.</i> sur [3] ou [4] et le retard de démar. au 1-71 <i>Retard démar.</i>  Ce paramètre peut être utilisé pour des applications de levage (rotor induit conique).

### 3.3.8 1-8\* Réglages arrêts

1-80 Fonction à l'arrêt	
Option:	Fonction:
	Sélectionner la fonction du variateur de fréquence après un ordre d'arrêt ou lorsque la vitesse a connu une descente de rampe jusqu'aux réglages du 1-81 <i>Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]</i> .
[0]	Roue libre Laisse le moteur en fonctionnement libre. Le moteur est déconnecté du variateur de fréquence
[1]	Maintien-CC Applique au moteur un courant continu de maintien (voir 2-00 <i>l maintien CC</i> ).
[2]	Test moteur Vérifie la présence éventuelle d'un moteur raccordé.
[3]	Prémagnétisation Crée un champ magnétique dans le moteur arrêté. Cela permet au moteur de produire un couple rapidement lors des ordres de démarrage ultérieurs (moteurs asynchrones)

1-80 Fonction à l'arrêt		
Option:	Fonction:	
		uniquement). Cette fonction de prémagnétisation n'intervient pas au tout premier ordre de démarrage. Deux solutions différentes sont disponibles pour prémagnétiser la machine pour le premier ordre de démarrage : <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Démarrer le variateur de fréquence avec une référence de 0 tr/min et attendre 2 à 4 constantes de temps de rotor (voir ci-dessous) avant d'augmenter la référence de la vitesse.</li> <li>2a. Régler le par. 1-71 <i>Retard démar.</i> sur le temps de prémagnétisation souhaité (2 à 4 constantes de temps du rotor, voir ci-dessous).</li> <li>2b. Régler le par. 1-72 <i>Fonction au démar.</i> sur [0] <i>Tempo.maintien CC</i> ou sur [1] <i>Tempo.frein CC</i>.</li> </ol> Régler la magnitude du courant de maintien ou de freinage CC (2-00 <i>I maintien CC</i> ou 2-01 <i>Courant frein CC</i> ) afin que le courant soit égal à $I_{pré-mag} = U_{nom} / (1,73 \times X_h)$ .  Constantes de temps du rotor = $(X_h + X_2) / (6,3 \times Fréq_{nom} \times R_r)$ 1 kW = 0,2 s 10 kW = 0,5 s 100 kW = 1,7 s 1000 kW = 2,5 s
[4]	Tension CC U0	Lorsque le moteur est arrêté, le paramètre 1-55 <i>Caract. V/f - U</i> [0] définit la tension à 0 Hz.
[5]	Coast at low reference	Lorsque la référence est inférieure au par. 1-81 <i>Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]</i> , le moteur est déconnecté du variateur de fréquence.
[6]	Test moteur, alarme	

1-81 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 600 RPM]	Régler la vitesse à laquelle le 1-80 <i>Fonction à l'arrêt</i> doit être activé.

1-82 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0.0 - 20.0 Hz]	Régler la fréquence de sortie à laquelle le par. 1-80 <i>Fonction à l'arrêt</i> est activé.

1-83 Fonction de stop précis		
FC 302 uniquement.		
Option:	Fonction:	
[0]	Stop précis rampe	Optimal uniquement lorsque la vitesse de fonctionnement (p. ex. du convoyeur à bande) est constante. Ceci est un contrôle en boucle ouverte. Pour obtenir une grande précision de reproductibilité du point d'arrêt.
[1]	Stopcpteur(reset)	Compte le nombre d'impulsions, typiquement depuis un codeur, et génère un signal d'arrêt après qu'un nombre d'impulsions pré-programmé - 1-84 <i>Valeur compteur stop précis</i> - a été reçu à la borne 29 ou 33 [30]. C'est un retour direct avec un contrôle en boucle fermée à sens unique. La fonction de compteur est activée (démarrage de la temporisation) au début du signal de démarrage (lorsqu'il change d'arrêt au démarrage). Après chaque stop précis, le nombre d'impulsions comptées au cours de la descente de rampe jusqu'à 0 tr/min est remis à zéro.
[2]	Stopcpteur ss reset	Identique à [1] mais le nombre d'impulsions décomptées au cours de la descente de rampe jusqu'à 0 tr/min est déduit de la valeur du compteur du par. 1-84 <i>Valeur compteur stop précis</i> . Il est possible par exemple d'utiliser cette fonction de réinitialisation pour compenser la distance supplémentaire réalisée pendant la rampe de décélération et pour réduire les impacts de l'usure graduelle des pièces mécaniques.
[3]	Stopcomp. en vit.	Arrête exactement au même point, indépendamment de la vitesse actuelle, le signal d'arrêt est temporisé de façon interne lorsque la vitesse actuelle est inférieure à la vitesse maximale (définie au par. 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte</i> ). Le retard est calculé sur la base de la vitesse de référence du variateur de fréquence et non sur la base de la vitesse réelle. Veiller par conséquent à ce que le variateur de fréquence ait effectué une rampe d'accélération avant d'activer l'arrêt compensé par la vitesse.
[4]	Stopcomp.(reset)	Identique à [3] mais après chaque stop précis, le nombre d'impulsions décomptées au cours de la descente de rampe jusqu'à 0 tr/min est remis à zéro.
[5]	Stopcomp. ss reset	Identique à [3] mais le nombre d'impulsions décomptées au cours de la

1-83 Fonction de stop précis	
FC 302 uniquement.	
Option:	Fonction:
	descente de rampe jusqu'à 0 tr/min est déduit de la valeur du compteur du par. <i>1-84 Valeur compteur stop précis</i> . Il est possible par exemple d'utiliser cette fonction de réinitialisation pour compenser la distance supplémentaire réalisée pendant la rampe de décélération et pour réduire les impacts de l'usure graduelle des pièces mécaniques.

1-85 Tempo. arrêt compensé en vitesse		
Range:	Fonction:	
10 ms*	[0 - 100 ms]	Entrer le délai pour les capteurs, PLC, etc. utilisés au <i>1-83 Fonction de stop précis</i> . En mode d'arrêt avec compensation de vitesse, la temporisation à différentes fréquences a une grande influence sur la fonction d'arrêt.  Non utilisé pour le choix [0], [1] et [2] au <i>1-83 Fonction de stop précis</i>

Les fonctions de stop précis sont avantageuses dans les applications requérant une haute précision. Si l'on utilise un ordre d'arrêt standard, la précision est déterminée par le temps de la tâche interne. Ce n'est pas le cas lorsque l'on utilise la fonction de stop précis qui élimine la dépendance au temps de la tâche et augmente considérablement la précision.

La tolérance du variateur de fréquence est normalement indiquée par le temps de la tâche. Cependant, en utilisant la fonction de stop précis, la tolérance est indépendante du temps de la tâche car le signal d'arrêt interrompt immédiatement l'exécution du programme du variateur de fréquence. La fonction de stop précis donne un retard très reproductible à partir du signal d'arrêt jusqu'à ce que la rampe de décélération commence. Un test doit être effectué pour déterminer ce retard qui correspond à une somme du capteur, du PLC, du variateur de fréquence et des parties mécaniques.

Pour garantir une précision optimale, il doit y avoir au moins 10 cycles pendant la rampe de décélération ; voir les par. *3-42 Temps décél. rampe 1*, *3-52 Temps décél. rampe 2*, *3-62 Temps décél. rampe 3* et *3-72 Temps décél. rampe 4*. La fonction de stop précis est réglée ici et activée à partir de l'entrée digitale à la borne 29 ou 33.

## REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-84 Valeur compteur stop précis		
Range:	Fonction:	
100000 *	[0 - 999999999 ]	Entrer la valeur du compteur à utiliser dans la fonction compteur intégrée, <i>1-83 Fonction de stop précis</i> . La fréq. maximale autorisée à la borne 29 ou 33 est de 110 kHz.  Non utilisé pour le choix [0] et [3] au par. <i>1-83 Fonction de stop précis</i>

### 3.3.9 1-9\* T° moteur

1-90 Protect. thermique mot.		
Option:	Fonction:	
		La protection du moteur thermique peut être mise en œuvre en utilisant un éventail de techniques : <ul style="list-style-type: none"> <li>Par l'intermédiaire d'un capteur PTC placé dans les bobines du moteur et raccordé à l'une des entrées analogiques ou digitales (<i>1-93 Source thermistance</i>). Voir le par. <i>3.3.10.1 Connexion de la thermistance PTC</i>.</li> <li>Via un capteur KTY placé dans les bobines du moteur et connecté à une entrée analogique (<i>1-96 Source Thermistance KTY</i>). Voir le par. <i>3.3.10.2 Connexion du capteur KTY</i>.</li> <li>En calculant la charge thermique (ETR = relais thermique électronique), en fonction de la charge réelle et du temps. La charge thermique calculée est comparée au courant nominal du moteur <math>I_{M,N}</math> et à la fréquence nominale du moteur <math>f_{M,N}</math>. Voir <i>3.3.10.3 ETR</i> et <i>3.3.10.4 ETR ATEX</i>.</li> <li>Via un thermocontact mécanique (type Klixon). Voir le par. <i>3.3.10.5 Klixon</i>.</li> </ul> Pour le marché de l'Amérique du Nord : les fonctions ETR assurent la protection de classe 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec NEC.
[0]	Absence protection	Surcharge continue du moteur, si aucun avertissement ou déclenchement du variateur de fréquence n'est nécessaire.
[1]	Avertis. Thermist.	Active un avertissement lorsque la thermistance ou le capteur KTY raccordé au moteur réagit à une surchauffe du moteur.

1-90 Protect. thermique mot.		
Option:	Fonction:	
[2]	Arrêt thermistance	Arrête (disjoncte) le variateur de fréquence lorsque la thermistance ou le capteur KTY raccordé dans le moteur réagit à une surchauffe du moteur.  La valeur de déclenchement de la thermistance doit être supérieure à 3 kΩ.  Intégrer une thermistance (capteur PTC) dans le moteur pour une protection des bobines.
[3]	ETR Avertis. 1	Calcule la charge lorsque le process 1 est actif et active un avertissement sur l'affichage quand le moteur est en surcharge. Programmer un signal d'avertissement via l'une des sorties digitales.
[4]	ETR Alarme	Calcule la charge lorsque le process 1 est actif et arrête le variateur de fréquence (déclenchement) quand le moteur est en surcharge. Programmer un signal d'avertissement via l'une des sorties digitales. Le signal apparaît en cas d'avertissement et si le variateur se déclenche (avertissement thermique).
[5]	ETR Avertis. 2	
[6]	ETR Alarme	
[7]	ETR Avertis. 3	
[8]	ETR Alarme	
[9]	ETR Avertis. 4	
[10]	ETR Alarme	
[20]	ATEX ETR	Active la fonction de surveillance thermique des moteurs Ex-e pour ATEX. Active 1-94 ATEX ETR cur.lim. speed reduction, 1-98 ATEX ETR interpol. points freq. et 1-99 ATEX ETR interpol points current.
[21]	Advanced ETR	

### REMARQUE!

Si [20] est sélectionné, observer strictement les instructions décrites dans le chapitre consacré à ce point du Manuel de configuration VLT® AutomationDrive et les instructions fournies par le fabricant du moteur.

### REMARQUE!

Si [20] est sélectionné, 4-18 Limite courant doit être réglé sur 150%.

### 3.3.10.1 Connexion de la thermistance PTC

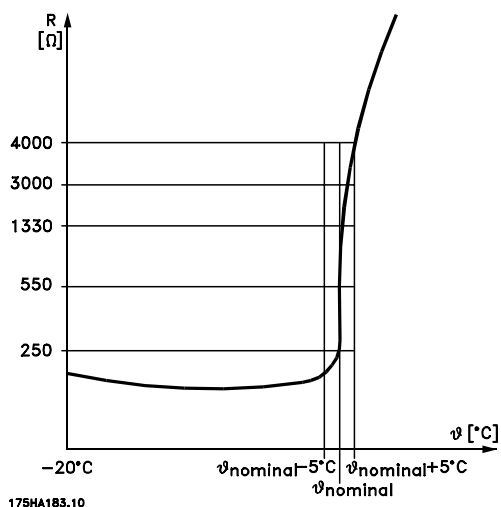


Illustration 3.12 Profil PTC

Utilisation d'une entrée digitale et du 10 V comme alimentation :

Exemple : le variateur de fréquence disjoncte lorsque la température du moteur est trop élevée.

Configuration des paramètres :

Régler le par. 1-90 Protect. thermique mot. sur [2] Arrêt thermistance.

Régler le par. 1-93 Source thermistance sur [6] Entrée digitale

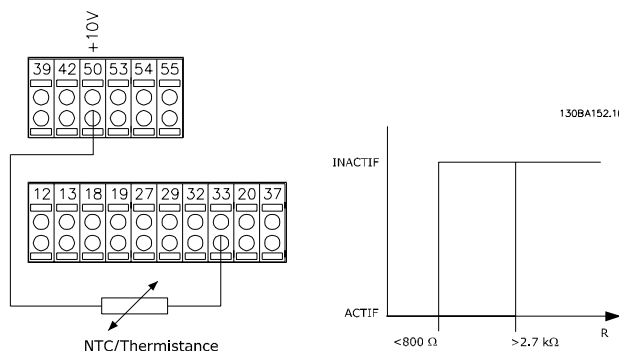


Illustration 3.13

Utilisation d'une entrée analogique et du 10 V comme alimentation :

Exemple : le variateur de fréquence disjoncte lorsque la température du moteur est trop élevée.

Configuration des paramètres :

Régler le par. 1-90 Protect. thermique mot. sur [2] Arrêt thermistance.

Régler le par. 1-93 Source thermistance sur [2] Entrée ANA 54

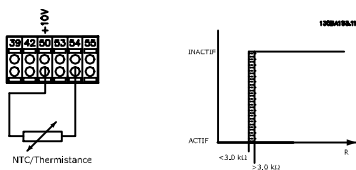


Illustration 3.14

Entrée digitale/ analogique	Tension d'alimentation	Seuil Valeurs de déclenchement
Digitale	10 V	< 800 Ω - > 2,7 kΩ
Analogique	10 V	< 3,0 kΩ - > 3,0 kΩ

Tableau 3.7

**REMARQUE!**

Vérifier que la tension d'alimentation choisie respecte la spécification de l'élément de thermistance utilisé.

3.3.10.2 Connexion du capteur KTY

(FC 302 uniquement)

Les capteurs KTY sont spécialement utilisés dans les servomoteurs à aimant permanent (moteurs PM) pour le réglage dynamique des paramètres du moteur comme la résistance du stator (1-30 Résistance stator (Rs)) pour les moteurs PM et également la résistance du rotor (1-31 Résistance rotor (Rr)) pour les moteurs asynchrones, en fonction de la température des bobinages. Le calcul est :

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

Les capteurs KTY peuvent être utilisés pour la protection du moteur (1-97 Niveau de seuil KTY).

Le FC 302 peut gérer trois types de capteurs KTY, définis au par. 1-95 Type de capteur KTY. La température de capteur effective peut être lue au par. 16-19 Température du capteur KTY.

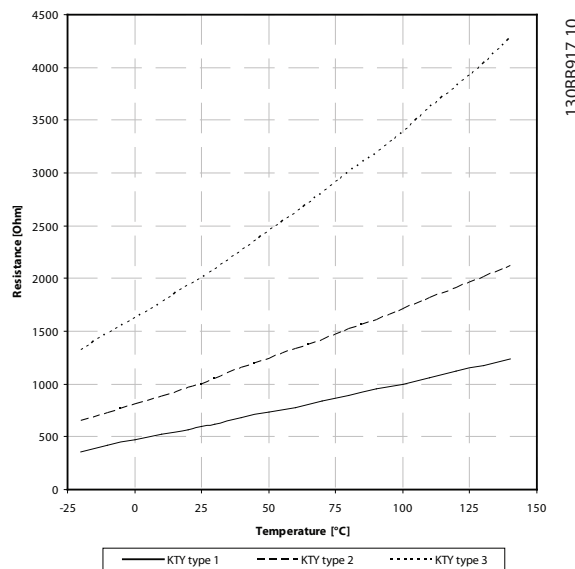


Illustration 3.15 Sélection du type KTY

- Capteur KTY 1 : 1 kΩ à 100 °C (p. ex. Philips KTY 84-1)
- Capteur KTY 2 : 1 kΩ à 25 °C (p. ex. Philips KTY 83-1)
- Capteur KTY 3 : 2 kΩ à 25 °C (p. ex. Infineon KTY-10)

**REMARQUE!**

Si la température du moteur est utilisée à travers une thermistance ou un capteur KTY, la norme PELV n'est pas respectée en cas de courts-circuits entre les bobinages du moteur et le capteur. Pour une conformité avec PELV, le capteur doit avoir une isolation supplémentaire.

### 3.3.10.3 ETR

Les calculs évaluent le besoin de charge moindre à une vitesse inférieure suite à une réduction du refroidissement à partir du ventilateur intégré au moteur.

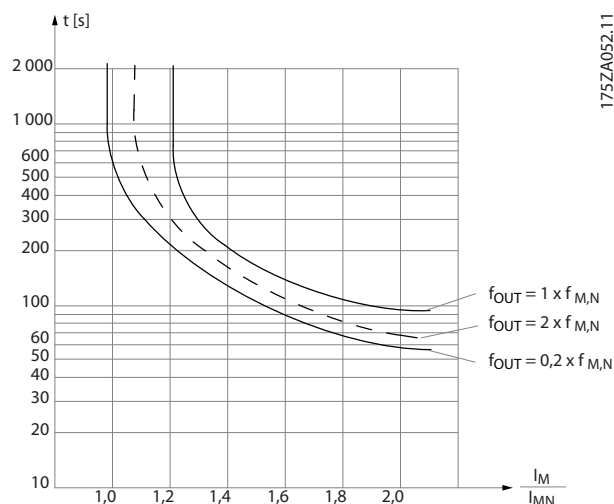


Illustration 3.16 Profil ETR

### 3.3.10.4 ETR ATEX

L'option Thermistance PTC de l'option B du MCB 112 permet de surveiller la température conformément aux directives ATEX. Il est également possible d'utiliser un dispositif de protection PTC externe, agréé ATEX.

#### REMARQUE!

Seuls les moteurs homologués Ex-e ATEX peuvent être utilisés pour cette fonction. Voir la plaque signalétique du moteur, le certificat d'approbation, la fiche technique ou contacter le fournisseur du moteur.

Lors de la commande d'un moteur Ex-e avec sécurité renforcée, il est primordial de garantir certaines limitations. Les paramètres devant être programmés sont présentés dans l'exemple d'application suivant.

Fonction	Réglage
1-90 Protect. thermique mot.	[20] ETR ATEX
1-94 ATEX ETR cur.lim. speed reduction	20%
1-98 ATEX ETR interpol. points freq.	Plaque signalétique du moteur
1-99 ATEX ETR interpol. points current	
1-23 Fréq. moteur	Saisir la même valeur qu'au par. 4-19 Frq.sort.lim.hte.
4-19 Frq.sort.lim.hte	Plaque signalétique du moteur, éventuellement réduite pour les câble moteur longs, filtre sinus ou tension d'alimentation réduite
4-18 Limite courant	Défini à 150% par 1-90 [20]
5-15 E.digit.born.33	[80] Carte PTC 1
5-19 Arrêt de sécurité borne 37	[4] Alarme PTC 1
14-01 Fréq. commut.	Vérifier que la valeur par défaut répond à l'exigence de la plaque signalétique du moteur. Si ce n'est pas le cas, utiliser un filtre sinus.
14-26 Temps en U limit.	0

Tableau 3.8 Paramètres

#### ATTENTION

Il est obligatoire de comparer la fréquence de commutation minimale exigée par le fabricant du moteur à la fréquence de commutation du variateur de fréquence, valeur par défaut au par. 14-01 Fréq. commut.. Si le variateur de fréquence ne remplit pas cette exigence, il faut utiliser un filtre sinus.

Plus de détails sur la surveillance thermique ETR ATEX sont disponibles dans la Note applicative MN33G.



### 3.3.10.5 Klixon

Le disjoncteur thermique de type Klixon utilise une capsule en métal KLIXON®. À une surcharge prédéterminée, la chaleur générée par le courant au travers de la cuvette provoque un arrêt.

Utilisation d'une entrée digitale et du 24 V comme alimentation :

Exemple : le variateur de fréquence se déclenche lorsque la température du moteur est trop élevée.

Configuration des paramètres :

Régler le par. 1-90 *Protect. thermique mot.* sur [2] *Arrêt thermistance.*

Régler le par. 1-93 *Source thermistance* sur [6] *Entrée digitale*

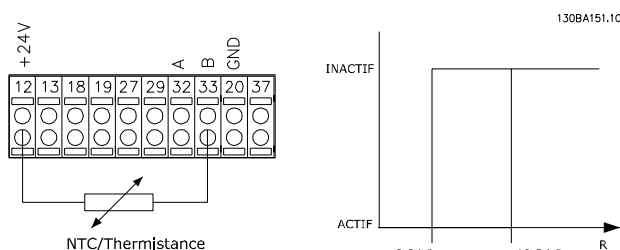


Illustration 3.17

1-91 Ventil. ext. mot.		
Option:	Fonction:	
[0]	Non	Aucune ventilation externe n'est requise, c'est-à-dire que le moteur est déclassé à faible vitesse.
[1]	Oui	Applique une ventilation externe, ainsi le déclassement du moteur à faible vitesse est inutile. La courbe supérieure sur le graphique ci-dessus (fout = 1 x fM,N) est respectée si le courant du moteur est inférieur au courant nominal du moteur (voir 1-24 <i>Courant moteur</i> ). Si le courant du moteur dépasse le courant nominal, le temps de fonctionnement diminue comme si aucun ventilateur n'était installé.

1-93 Source thermistance		
Option:	Fonction:	
		Choisir entrée de raccordement à thermistance (capteur PTC). Une option d'entrée analogique [1] ou [2] ne peut pas être sélectionnée si l'entrée analogique est déjà utilisée comme une source de référence (choisie au par. 3-15 <i>Source référence 1</i> , 3-16 <i>Source référence 2</i> ou 3-17 <i>Source référence 3</i> ). Lors de l'utilisation du module MCB 112, [0] <i>Aucun</i> doit toujours être sélectionné.
[0]	Aucun	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[3]	Entrée digitale 18	
[4]	Entrée digitale 19	

1-93 Source thermistance		
Option:	Fonction:	
[5]	Entrée digitale 32	
[6]	Entrée digitale 33	

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

#### REMARQUE!

L'entrée digitale doit être réglée sur [0] *PNP - Actif à 24 V* au par. 5-00 *Mode E/S digital*.

1-94 ATEX ETR cur.lim. speed reduction		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	

La réponse de fonctionnement en limite de courant Ex-e doit être configurée.

0% : Le variateur de fréquence ne modifie aucun élément, hormis qu'il émet l'avertissement 163, Avertissement lim. courant ETR ATEX.

> 0% : Le variateur de fréquence émet l'avertissement 163 et réduit la vitesse du moteur selon la rampe 2 (groupe de paramètres 3-5\* *Rampe 2*).

Exemple :

Référence réelle = 50 tr/min

1-94 *ATEX ETR cur.lim. speed reduction* = 20%

Référence résultante = 40 tr/min

1-95 Type de capteur KTY		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le type de capteur KTY utilisé. FC 302 uniquement.
[0]	Sonde KTY 1	1 kΩ à 100 °C
[1]	Sonde KTY 2	1 kΩ à 25 °C
[2]	Sonde KTY 3	2 kΩ à 25 °C

1-96 Source Thermistance KTY	
Option:	Fonction:
[0] Aucun	Sélectionner la borne d'entrée analogique 54 à utiliser pour l'entrée du capteur KTY. Il est impossible de sélectionner la borne 54 comme source KTY si elle est utilisée par ailleurs comme référence (voir 3-15 Ress.? Réf. 1 à 3-17 Ress.? Réf. 3). FC 302 uniquement. <b>REMARQUE!</b> Connexion du capteur KTY entre les bornes 54 et 55 (terre). Voir le par. <i>Illustration 3.15</i> .
[2] Entrée ANA 54	

1-97 Niveau de seuil KTY	
Range:	Fonction:
80 °C* [-40 - 140 °C]	Sélectionner le niveau de seuil du capteur KTY pour la protection thermique du moteur. FC 302 uniquement.

1-98 ATEX ETR interpol. points freq.	
Range:	Fonction:
Size related*	[ 0 - 1000.0 Hz]

Entrer dans ce tableau les quatre points de fréquence [Hz] indiqués sur la plaque signalétique du moteur. Avec le par. 1-99 ATEX ETR interpol points current, ils constituent un tableau (f [Hz],I [%]).

### REMARQUE!

Tous les points de limite de fréquence/courant de la plaque signalétique du moteur ou de la fiche technique moteur doivent être programmés.

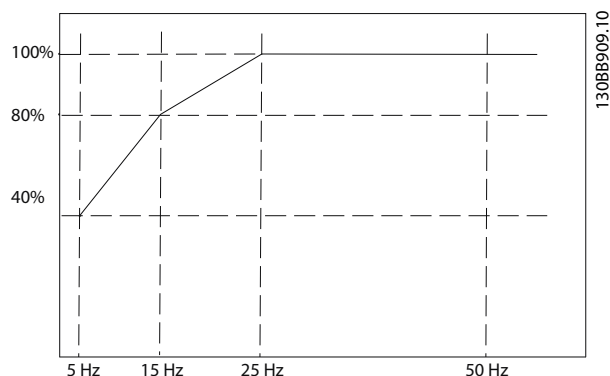


Illustration 3.18 Exemple de courbe de limite thermique ETR ATEX.

Axe x :  $f_m$  [Hz]

Axe y :  $I_m/I_{m,n} \times 100$  [%]

1-98 ATEX ETR interpol. points freq.	1-99 ATEX ETR interpol points current
[0] = 5 Hz	[0] = 40%
[1] = 15 Hz	[1] = 80%
[2] = 25 Hz	[2] = 100%
[3] = 50 Hz	[3] = 100%

Tableau 3.9

Tous les points de fonctionnement situés sous la courbe sont autorisés en permanence. Cependant, au-dessus de la ligne, ils sont autorisés pendant une durée limitée seulement, calculée comme une fonction de la surcharge. Si le courant de la machine est supérieur à 1,5 fois le courant nominal, l'arrêt est immédiat.

1-99 ATEX ETR interpol points current	
Range:	Fonction:
Size related*	[ 0 - 100%]

FC 302 uniquement.  
Uniquement visible lorsque le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ou [21].

Définition de la courbe de limite thermique. Par exemple, voir le par. 1-98 ATEX ETR interpol. points freq..

Utiliser les quatre points de courant [A] indiqués sur la plaque signalétique du moteur. Calculer les valeurs en % du courant nominal du moteur  $I_m/I_{m,n} \times 100$  [%] et les saisir dans ce tableau.

Avec le par. 1-98 ATEX ETR interpol. points freq., ils constituent un tableau (f [Hz],I [%]).

### REMARQUE!

Tous les points de limite de fréquence/courant de la plaque signalétique du moteur ou de la fiche technique moteur doivent être programmés.

### 3.4 Paramètres : 2-\*\* Freins

#### 3.4.1 2-0\* Frein-CC

Groupe de paramètres de configuration des fonctions Frein CC et Maintien CC.

2-00 I maintien CC		
Range:	Fonction:	
50%* [ 0 - 160%]	Pour le courant de maintien, saisir une valeur en % de l'intensité nominale du moteur $I_{M,N}$ définie au 1-24 <i>Courant moteur</i> . Un courant continu de maintien de 100% correspond à $I_{M,N}$ . Ce paramètre permet de garder le moteur à l'arrêt ou de le préchauffer. Ce par. est actif si <i>Maintien-CC</i> est sélectionné au 1-72 <i>Fonction au démar.</i> [0] ou 1-80 <i>Fonction à l'arrêt</i> [1].	

#### REMARQUE!

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur.

Éviter un courant de 100 % pendant une période trop longue, sous peine d'endommager le moteur.

Des valeurs basses du maintien CC produisent des courants plus importants que prévus avec les puissances de moteur élevées. Cette erreur augmente alors que la puissance du moteur augmente.

2-01 Courant frein CC		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 0 - 1000 %]	Pour le courant, saisir une valeur en % de l'intensité nominale du moteur $I_{M,N}$ , voir le 1-24 <i>Courant moteur</i> . Un courant continu de freinage de 100% correspond à $I_{M,N}$ . Lors d'une commande d'arrêt, le courant du frein CC est appliqué lorsque la vitesse est inférieure à la limite du 2-03 <i>Vitesse frein CC [tr/min]</i> ; lorsque la fonction Freinage CC (contact NF) est active ou via le port de communication série. Le courant de freinage est actif pendant la période définie au 2-02 <i>Temps frein CC</i> .	

#### REMARQUE!

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur.

Éviter un courant de 100% pendant une période trop longue, sous peine d'endommager le moteur.

2-02 Temps frein CC		
Range:	Fonction:	
10.0 s* [0.0 - 60.0 s]	Régler la durée du courant de freinage CC défini au par. 2-01 <i>Courant frein CC</i> , une fois le freinage activé.	

2-03 Vitesse frein CC [tr/min]		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0 - 60000 RPM]	Régler la vitesse d'application du frein CC pour activer le courant de freinage CC défini au par. 2-01 <i>Courant frein CC</i> dans le cadre d'un ordre d'arrêt.	

2-04 Vitesse frein CC [Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0 - 1000.0 Hz]	Régler la vitesse d'application du frein CC pour activer le courant de freinage CC défini au par. 2-01 <i>Courant frein CC</i> dans le cadre d'un ordre d'arrêt.	

#### REMARQUE!

Le par. 2-04 *Vitesse frein CC [Hz]* n'a pas d'effet lorsque 1-10 *Construction moteur* = [1] PM, SPM non saillant.

2-06 Parking Current		
Range:	Fonction:	
50%* [ 0 - 1000%]	Définir le courant sous forme de pourcentage du courant nominal du moteur (1-24 <i>Courant moteur</i> ). Utilisé si activé au par. 1-70 <i>PM Start Mode</i> .	

2-07 Parking Time		
Range:	Fonction:	
3 s* [0.1 - 60 s]	Régler la durée du courant de freinage défini au par. 2-06 <i>Parking Current</i> , une fois le freinage activé.	

#### 3.4.2 2-1\* Fonct.Puis.Frein.

Groupe de paramètres de sélection des réglages de freinage dynamique. Uniquement pour variateurs de fréquence avec hacheur de freinage.

2-10 Fonction Frein et Surtension		
Option:	Fonction:	
[0] Inactif	Pas de résistance de freinage installée.	
[1] Freinage résistance	Une résistance de freinage est raccordée au système, pour la dissipation de l'énergie de freinage excédentaire, comme la chaleur. Le raccordement d'une résistance de freinage permet une tension bus CC plus élevée lors du freinage (fonctionnement générateur). La fonction Freinage résistance n'est active que dans les unités équipées d'un freinage dynamique intégré.	
[2] Frein CA	Est sélectionné pour améliorer le freinage sans utiliser de résistance de freinage. Ce paramètre	

2-10 Fonction Frein et Surtension	
Option:	Fonction:
	<p>contrôle une surmagnétisation du moteur en fonctionnant avec une charge génératrice . Cette fonction peut améliorer la fonction OVC. Augmenter les pertes électriques dans le moteur permet aux fonctions OVC d'augmenter le couple de freinage sans dépasser la limite de surtension. Noter que le frein CA n'est pas aussi efficace que le freinage dynamique par résistance.</p> <p>Le frein CA est destiné au mode VVC<sup>plus</sup> et Flux en boucles ouverte et fermée.</p>

2-11 Frein Res (ohm)	
Range:	Fonction:
Size related* [ 5.00 - 65535.00 Ohm]	<p>Régler la valeur de la résistance de freinage en ohms. Cette valeur est utilisée pour la surveillance de la puissance dégagée par la résistance de freinage dans le par. 2-13 Frein Res Therm. Ce paramètre est seulement actif dans des variateurs de fréquence avec freinage dynamique intégral. Utiliser ce paramètre pour des valeurs sans décimale. Pour une sélection avec deux décimales, utiliser le par. 30-81 Frein Res (ohm).</p>

2-12 P. kW Frein Res.	
Range:	Fonction:
Size related* [ 0.001 - 2000.000 kW]	<p>Le par. 2-12 P. kW Frein Res. correspond à la puissance moyenne attendue dispersée dans la résistance de freinage sur une période de 120 s. Ce par. sert de limite de surveillance pour le par. 16-33 Puis.Frein. /2 min et spécifie, par conséquent, quand un avertissement/alarme doit être émis.</p> <p>Pour calculer la valeur du par. 2-12 P. kW Frein Res., utiliser la formule suivante.</p> $P_{fr,moy}[W] = \frac{U_{fr}^2[V] \times t_{fr}[s]}{R_{fr}[\Omega] \times T_{fr}[s]}$ <p><math>P_{fr,moy}</math> est la puissance moyenne dissipée dans la résistance de freinage, <math>R_{fr}</math> est la résistance de la résistance de freinage. <math>t_{fr}</math> est le temps de freinage actif sur une période de 120 s, <math>T_{fr}</math>.</p> <p><math>U_{fr}</math> est la tension CC à laquelle la résistance de freinage est active. Cela dépend de l'unité comme suit :</p> <p>Unités T2 : 390 V                      Unités T4 : 778 V                      Unités T5 : 810 V                      Unités T6 : 943 V/1099 V pour les châssis D - F                      Unités T7 : 1099 V</p>

2-12 P. kW Frein Res.	
Range:	Fonction:
	<p><b>REMARQUE!</b>                      Si <math>R_{fr}</math> est inconnue ou si <math>T_{fr}</math> est différent de 120 s, l'approche pratique consiste à faire tourner l'application de freinage, à lire le par. 16-33 Puis.Frein. /2 min, puis à saisir la valeur +20% au par. 2-12 P. kW Frein Res..</p>

2-13 Frein Res Therm		
Option:	Fonction:	
	<p>Ce paramètre est seulement actif dans des variateurs de fréquence avec freinage dynamique intégral. Ce paramètre permet d'activer un système surveillant la puissance transmise à la résistance de freinage. La puissance est calculée selon la résistance (2-11 Frein Res (ohm)), la tension CC bus et le temps de fonctionnement de la résistance.</p>	
[0]	Inactif	Aucune surveillance de puissance du freinage n'est nécessaire.
[1]	Avertissement	Active l'affichage d'un avertissement lorsque la puissance transmise sur 120 s dépasse 100% de la limite de surveillance (2-12 P. kW Frein Res.). L'avertissement disparaît lorsque la puissance transmise tombe en dessous de 80% de la limite de surveillance.
[2]	Alarme	Arrête le variateur de fréquence et affiche une alarme lorsque la puissance calculée dépasse 100% de la limite de surveillance.
[3]	Avertis.et alarme	Active les deux éléments précédents, y compris avertissement, arrêt et alarme.

Si la surveillance de puissance est réglée sur [0] Inactif ou [1] Avertissement, la fonction de freinage continue d'être active même si la limite de surveillance est dépassée. Ceci implique aussi un risque de surcharge thermique de la résistance. Il est également possible de générer un avertissement via les sorties relais/digitales. La précision de mesure de la surveillance de puissance dépend de la précision de la résistance (supérieure à  $\pm 20\%$ ).

2-15 Contrôle freinage	
Option:	Fonction:
	<p>Sélectionner le type de fonction de test et de surveillance pour vérifier le raccordement à la résistance de freinage ou si une résistance de freinage est présente et pour afficher ensuite un avertissement ou une alarme en cas de panne.</p>

2-15 Contrôle freinage		
Option:	Fonction:	
	<p><b>REMARQUE!</b></p> <p>La fonction de déconnexion de la résistance de freinage est contrôlée lors de la mise sous tension. Cependant, le contrôle de l'IGBT du frein est effectué lorsqu'il n'y a pas de freinage. La fonction de freinage est interrompue par un avertissement ou un déclenchement.</p> <p>La séquence du test est la suivante :</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. L'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire est mesurée pendant 300 ms sans freinage.</li> <li>2. L'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire est mesurée pendant 300 ms, frein activé.</li> <li>3. Si l'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire pendant le freinage est inférieure à celle avant le freinage + 1% : le contrôle de freinage a échoué, avec renvoi d'un avertissement ou d'une alarme.</li> <li>4. Si l'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire pendant le freinage est supérieure à celle avant le freinage + 1% : le contrôle de freinage est correct.</li> </ol>	
[0]	Inactif	Surveille la résistance de freinage et le court-circuit de l'IGBT du frein en cours d'exploitation. Si un court-circuit se produit, l'avertissement 25 apparaît.

**REMARQUE!**

Pour éliminer un avertissement résultant de [0] Inactif ou [1] Avertissement, déconnecter et reconnecter l'alimentation secteur. Il faut d'abord résoudre la panne. Pour [0] Inactif ou [1] Avertissement, le variateur de fréquence continue de fonctionner même lorsqu'une panne a été détectée.

Ce paramètre est seulement actif dans des variateurs de fréquence avec freinage dynamique intégral.

2-16 Courant max. frein CA		
Range:	Fonction:	
100 %*	[0 - 1000.0%]	Entrer le courant maximal autorisé lors de l'utilisation du frein CA pour éviter une surchauffe des bobines du moteur.

**REMARQUE!**

Le par. 2-16 Courant max. frein CA n'a pas d'effet lorsque 1-10 Construction moteur = [1] PM, SPM non saillant.

2-17 Contrôle Surtension		
Option:	Fonction:	
	Le contrôle de surtension (OVC) réduit le risque d'arrêt du variateur en raison d'une surtension sur le circuit intermédiaire, provoquée par la puissance génératrice de la charge.	
[0]	Désactivé	Le contrôle de surtension (OVC) n'est pas souhaité.
[1]	Activé (pas à l'arrêt)	Active la fonction OVC sauf en cas d'utilisation d'un signal d'arrêt pour arrêter le variateur.
[2]	Activé	Active le contrôle de surtension.

**REMARQUE!**

Le contrôle de surtension ne doit pas être activé dans les applications de levage.

2-18 Condition ctrl frein.		
Range:	Fonction:	
[0]	À mise sous tension	Le contrôle de freinage sera effectué à la mise sous tension.

2-19 Over-voltage Gain		
Range:	Fonction:	
100%*	[0 - 200%]	Sélectionner un gain de surtension.

## 3.4.3 2-2\* Frein mécanique

Paramètres de contrôle de l'exploitation d'un frein électromagnétique (mécanique), généralement nécessaire dans les applications de levage.

Pour cela, utiliser une sortie de relais (relais 01 ou 02) ou une sortie digitale programmée (bornes 27 ou 29). Cette sortie est normalement fermée lorsque le variateur de fréquence est incapable de « maintenir » le moteur, par exemple du fait d'une charge trop élevée. Sélectionner [32] Ctrl frein mécanique pour des applications avec un frein électromagnétique au par. 5-40 Fonction relais, 5-30 S.digit.born.27 ou 5-31 S.digit.born.29. En cas de sélection de [32] Ctrl frein mécanique, le frein mécanique est fermé lors du démarrage et jusqu'à ce que le courant de sortie dépasse le niveau sélectionné au par. 2-20 Activation courant frein.. Pendant l'arrêt, le frein mécanique s'active jusqu'à ce que la vitesse soit inférieure au niveau spécifié au par. 2-21 Activation vit.frein[tr/mn]. Dans une situation où le variateur de fréquence est en état d'alarme, de surcourant ou de surtension, le frein mécanique est immédiatement mis en circuit. C'est aussi le cas en cas d'arrêt de sécurité.

## REMARQUE!

Les caractéristiques du mode protection et du retard de déclenchement (14-25 Délais AI/C.limit ? et 14-26 Temps en U limit.) peuvent retarder l'activation du frein mécanique dans un état d'alarme. Ces caractéristiques doivent être activées pour des applications de levage.

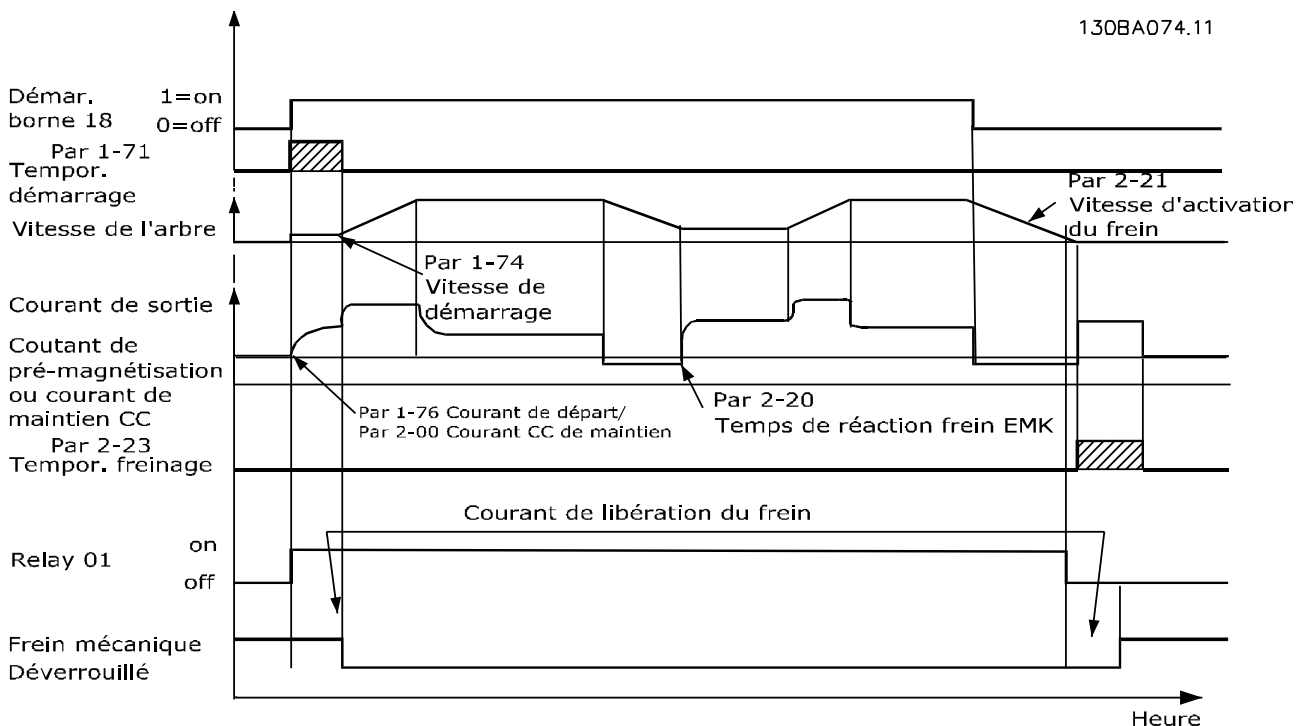


Illustration 3.19 Frein mécanique

2-20 Activation courant frein.		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - par. 16-37 A]	Régler le courant moteur de déclenchement du frein mécanique, en présence d'une condition de démarrage. La valeur par défaut est le courant maximum que l'onduleur peut fournir pour la puissance donnée. La limite supérieure est spécifiée au par. 16-37 $I_{maxVLT}$ .
<p><b>REMARQUE!</b></p> <p>Lorsque la sortie de commande de frein mécanique est sélectionnée alors qu'aucun frein mécanique n'est raccordé, la fonction ne marche pas à la valeur par défaut en raison du courant du moteur trop faible.</p>		

2-21 Activation vit.frein[tr/mn]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 30000 RPM]	Régler la vitesse moteur de déclenchement du frein mécanique, en présence d'une condition d'arrêt. La

2-21 Activation vit.frein[tr/mn]		
Range:	Fonction:	
		limite de vit. supérieure est spécifiée au par. 4-53 Avertis. vitesse haute.

2-22 Activation vit. Frein[Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 5000.0 Hz]	Régler la fréquence moteur de déclenchement du frein mécanique, en présence d'une condition d'arrêt.

2-23 Activation retard frein		
Range:	Fonction:	
0 s*	[ 0 - 5 s]	Entrer le retard du freinage en roue libre après le temps de rampe de décélération. L'arbre est maintenu à vit. nulle avec couple de maintien complet. S'assurer que le frein méca. a verrouillé la charge avant passage du mot. en mode roue libre. Voir le chapitre <i>Commande de frein mécanique</i> dans le Manuel de configuration.

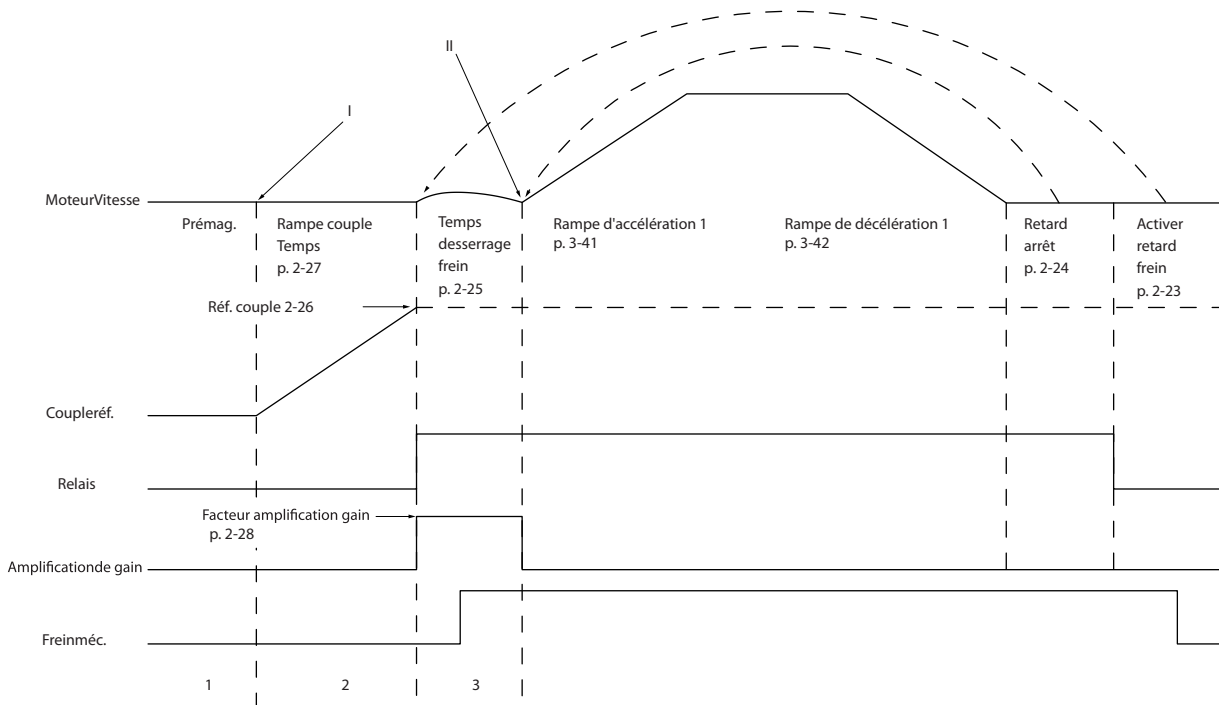
2-24 Retard d'arrêt		
Range:	Fonction:	
0 s*	[0 - 5 s]	Régler l'intervalle de temps entre le moment où le moteur est arrêté et celui où le frein est fermé. Ce paramètre fait partie de la fonction d'arrêt.

2-25 Tps déclenchement frein		
Range:	Fonction:	
0.20 s*	[0 - 5 s]	La valeur définit le temps nécessaire à l'ouverture du frein. Ce paramètre peut agir comme une temporisation lorsque le retour du frein est activé.

2-26 Réf. couple		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 0%]	La valeur définit le couple appliqué contre le frein mécanique fermé avant déclenchement.

2-27 Tps de rampe couple		
Range:	Fonction:	
0.2 s*	[0 - 5 s]	La valeur définit la durée de rampe de couple dans le sens horaire.

2-28 Facteur amplification gain		
Range:	Fonction:	
1 *	[1 - 4 ]	Uniquement actif en flux boucle fermée. La fonction assure une transition régulière du mode de commande de couple au mode de commande de vitesse lorsque le moteur reprend la charge du frein.



130BA642.12

**Illustration 3.20** Séquence de déclenchement du frein pour la commande de frein mécanique pour levage

 I) **Activation retard frein** : le variateur de fréquence redémarre à partir de la position *frein mécanique engagé*.

 II) **Retard d'arrêt** : lorsque le délai entre des démarrages successifs est plus court que celui défini au par. 2-24 *Retard d'arrêt*, le variateur de fréquence démarre sans appliquer le frein mécanique (inversion).

### 3.5 Paramètres : 3-\*\* Référence/rampes

Paramètres d'utilisation des références, de définition des limites et de configuration de la réponse du variateur de fréquence aux changements.

#### 3.5.1 3-0\* Limites de réf.

3-00 Plage de réf.		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la plage de réf. pour le signal de réf. et de retour. Valeurs uniquement positives ou positives et négatives. La limite minimale peut avoir une valeur négative sauf si la commande [1] Boucle fermée vit. ou [3] Process est sélectionnée au par. 1-00 Mode Config..
[0]	Min - Max	Sélectionner la plage de réf. pour le signal de réf. et de retour. Valeurs uniquement positives ou positives et négatives. La limite minimale peut avoir une valeur négative sauf si la commande [1] Boucle fermée vit. ou [3] Process est sélectionnée au par. 1-00 Mode Config..
[1]	=-Max - +Max	Pour les valeurs positives et négatives (Les deux directions, conformément au par. 4-10 Direction vit. moteur).

3-01 Réf/Unité retour		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner l'unité à utiliser dans les références et les signaux de retour du régulateur PID de process. Le par. 1-00 Mode Config. doit être sur [3] Process ou sur [8] Boucl.ferm.vit.PID ét.
[0]	Aucun	
[1]	%	
[2]	tr/mn	
[3]	Hz	
[4]	Nm	
[5]	PPM	
[10]	1/min	
[12]	IMPULSION/s	
[20]	l/s	
[21]	l/min	
[22]	l/h	
[23]	m <sup>3</sup> /s	
[24]	m <sup>3</sup> /min	
[25]	m <sup>3</sup> /h	
[30]	kg/s	
[31]	kg/min	
[32]	kg/h	
[33]	t/min	
[34]	t/h	
[40]	m/s	
[41]	m/min	

3-01 Réf/Unité retour		
Option:	Fonction:	
[45]	m	
[60]	°C	
[70]	mbar	
[71]	bar	
[72]	Pa	
[73]	kPa	
[74]	m WG	
[80]	kW	
[120]	GPM	
[121]	gal/s	
[122]	gal/min	
[123]	gal/h	
[124]	CFM	
[125]	ft <sup>3</sup> /s	
[126]	ft <sup>3</sup> /min	
[127]	ft <sup>3</sup> /h	
[130]	lb/s	
[131]	lb/min	
[132]	lb/h	
[140]	ft/s	
[141]	ft/min	
[145]	ft	
[150]	lb ft	
[160]	°F	
[170]	psi	
[171]	lb/in <sup>2</sup>	
[172]	in wg	
[173]	ft WG	
[180]	HP	

3-02 Référence minimale		
Range:	Fonction:	
Size related*	[-999999.999 - par. 3-03 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la référence minimum. La référence minimum est la valeur minimale pouvant être obtenue en additionnant toutes les références. La référence minimum n'est active que si le par. 3-00 Plage de réf. est réglé sur [0] Min - Max. L'unité de la référence minimum correspond : <ul style="list-style-type: none"> <li>• au choix de configuration au par. 1-00 Mode Config. Mode Config. : sur [1] Boucle fermée vit., tr/min ; sur [2] Couple, Nm.</li> <li>• à l'unité sélectionnée au par. 3-01 Réf/Unité retour.</li> </ul>



3-03 Réf. max.		
Range:		Fonction:
Size related*	[ par. 3-02 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la référence maximale. La référence maximale est la valeur maximale obtenue par la somme de toutes les références.  <b>L'unité de la référence maximale dépend :</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>du choix de configuration au par. 1-00 Mode Config. : sur [1] Boucle fermée vit, tr/min ; sur [2] Couple, Nm.</li> <li>à l'unité sélectionnée au par. 3-00 Plage de réf..</li> </ul>

3-04 Fonction référence		
Option:		Fonction:
[0]	Somme	Additionne les sources de référence prédéfinies et externes.
[1]	Externe/prédéfinie	Utilise la source de référence externe ou prédéfinie. Le passage entre externe et prédéfinie s'effectue via un ordre ou une entrée digitale.

### 3.5.2 3-1\* Consignes

Sélectionner les références prédéfinies. Sélectionner Réf prédéfinie bit 0/1/2 [16], [17] ou [18] pour les entrées digitales correspondantes dans le groupe de paramètres 5-1\*.

3-10 Réf.prédéfinie		
Tableau [8] Plage : 0-7		
Range:		Fonction:
0%*	[-100 - 100%]	Entrer jusqu'à huit références prédéfinies (0-7) dans ce paramètre en utilisant une programmation de type tableau. La référence prédéfinie est indiquée comme un pourcentage de la valeur Réf <sub>MAX</sub> (3-03 Réf. max.). Lorsqu'une Réf <sub>MIN</sub> différente de 0 (3-02 Référence minimale) est programmée, la référence prédéfinie est calculée sous forme d'un pourcentage de la plage de référence totale, c.-à-d. sur la base de la différence entre Réf <sub>MAX</sub> et Réf <sub>MIN</sub> , suite à quoi la valeur est ajoutée à Réf <sub>MIN</sub> . En cas d'utilisation de références prédéfinies, sélectionner Réf prédéfinie bit 0/1/2 [16], [17] ou [18] pour les entrées digitales correspondantes dans le groupe de paramètres 5-1*.

130BA149.10

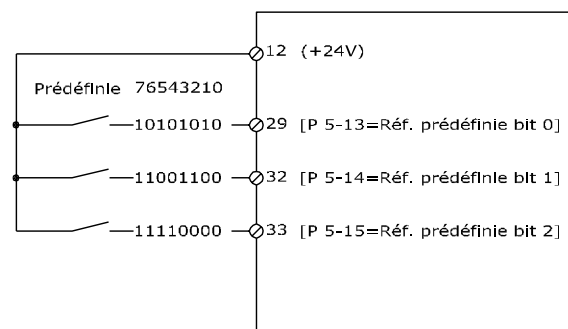


Illustration 3.21

Réf prédéfinie bit	2	1	0
Réf.prédéfinie 0	0	0	0
Réf.prédéfinie 1	0	0	1
Réf.prédéfinie 2	0	1	0
Réf.prédéfinie 3	0	1	1
Réf prédéfinie 4	1	0	0
Réf prédéfinie 5	1	0	1
Réf prédéfinie 6	1	1	0
Réf prédéfinie 7	1	1	1

Tableau 3.10 Réf. prédéfinie bit

3-11 Fréq.Jog. [Hz]		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0 - par. 4-14 Hz]	La vitesse de jogging est la fréquence de sortie fixe à laquelle le variateur de fréquence tourne lorsque la fonction Jogging est activée. Voir aussi 3-80 Tps rampe Jog..

3-12 Rattrap/ralentiss		
Range:		Fonction:
0%*	[0 - 100%]	Entrer un pourcentage (relatif) qui est ajouté ou retranché à la référence effective de rattrapage ou ralentissement respectivement. Si Rattrapage est sélectionné par l'intermédiaire de l'une des entrées digitales (5-10 E.digit.born.18 à 5-15 E.digit.born.33), le pourcentage (relatif) est ajouté à la référence totale. Si Ralentis. est sélectionné par l'intermédiaire de l'une des entrées digitales (5-10 E.digit.born.18 à 5-15 E.digit.born.33), le pourcentage (relatif) est retranché de la référence totale. L'on peut étendre les fonctionnalités grâce à la fonction DigiPot. Voir le groupe de paramètres 3-9* Potentiomètre dig.

3-13 Type référence		
Option:	Fonction:	
		Sélect. emplact de la réf. à activer.
[0]	Mode hand/ auto	Utiliser la référence locale en mode Hand ou la référence distante en mode Auto.
[1]	A distance	Utiliser la référence distante dans les deux modes.
[2]	Local	Utiliser la référence locale dans les deux modes.  <b>REMARQUE!</b> Lorsqu'il est réglé sur [2] Local, le variateur de fréquence démarre à nouveau avec ce paramètre après une mise hors tension.

3-14 Réf.prédéf.relative		
Range:	Fonction:	
0.00%* [-100.00 - 100.00%]	La référence réelle X est augmentée ou diminuée du pourcentage Y défini au par. 3-14 Réf.prédéf.relative. La référence réelle Z est ainsi obtenue. La référence référence (X) est la somme des entrées sélectionnées aux par. 3-15 Source référence 1, 3-16 Source référence 2, 3-17 Source référence 3 et 8-02 Source contrôle.	

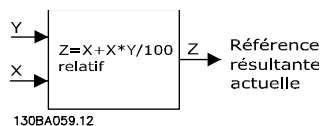


Illustration 3.22

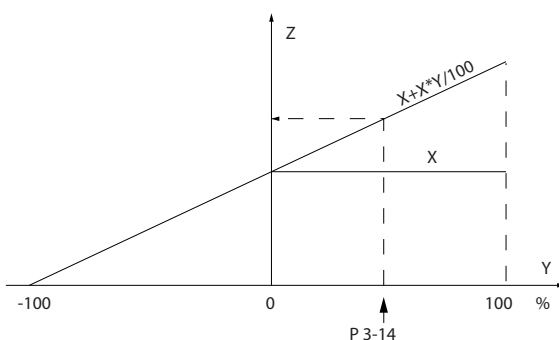


Illustration 3.23

3-15 Ress.? Réf. 1		
Option:	Fonction:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme premier signal de référence. Le 3-15 Ress.? Réf. 1, le 3-16 Ress.? Réf. 2 et le 3-17 Ress.? Réf.	

3-15 Ress.? Réf. 1		
Option:	Fonction:	
	3 définissent jusqu'à trois signaux de référence différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0]	Pas de fonction	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[7]	Entrée Fréquence 29	
[8]	Entrée Fréquence 33	
[11]	Référence bus locale	
[20]	Potentiomètre digital	
[21]	Entrée ANA X30/11	(Module d'option E/S à usage général)
[22]	Entrée ANA X30/12	(Module d'option E/S à usage général)
[29]	Entrée ANA X48/2	

3-16 Ress.? Réf. 2		
Option:	Fonction:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme deuxième signal de référence. Le 3-15 Ress.? Réf. 1, le 3-16 Ress.? Réf. 2 et le 3-17 Ress.? Réf. 3 définissent jusqu'à trois signaux de référence différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0]	Pas de fonction	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[7]	Entrée Fréquence 29	
[8]	Entrée Fréquence 33	
[11]	Référence bus locale	
[20]	Potentiomètre digital	
[21]	Entrée ANA X30/11	
[22]	Entrée ANA X30/12	
[29]	Entrée ANA X48/2	

3-17 Ress.? Réf. 3		
Option:	Fonction:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme troisième signal de référence. Les 3-15 Ress.? Réf. 1, 3-16 Ress.? Réf. 2 et 3-17 Ress.? Réf. 3 définissent jusqu'à trois signaux de référence différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0]	Pas de fonction	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[7]	Entrée Fréquence 29	

3-17 Ress.? Réf. 3	
Option:	Fonction:
[8] Entrée Fréquence 33	
[11] Référence bus locale	
[20] Potentiomètre digital	
[21] Entrée ANA X30/11	
[22] Entrée ANA X30/12	
[29] Entrée ANA X48/2	

3-18 Echelle réf.relative	
Option:	Fonction:
	Sélectionner une valeur fixe qui est ajoutée à la valeur de la variable (définie au par. 3-14 Réf.prédéf.relative). Cette somme des valeurs fixe et variable (appelée Y dans l'illustration ci-après) est multipliée par la référence effective (appelée X ci-après). Le produit est ensuite ajouté à la référence effective ( $X + X*Y/100$ ) pour donner la référence effective résultante.

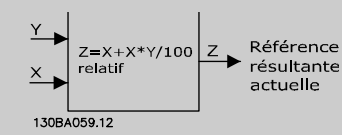


Illustration 3.24

[0] Pas de fonction	
[1] Entrée ANA 53	
[2] Entrée ANA 54	
[7] Entrée Fréquence 29	
[8] Entrée Fréquence 33	
[11] Référence bus locale	
[20] Potentiomètre digital	
[21] Entrée ANA X30/11	
[22] Entrée ANA X30/12	
[29] Entrée ANA X48/2	

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

3-19 Fréq.Jog. [tr/min]	
Range:	Fonction:
Size related*	[ 0 - par. 4-13 RPM]
	Entrer une valeur pour la vitesse de jogging $n_{JOG}$ qui est une fréquence de sortie fixe. Le variateur de fréquence

3-19 Fréq.Jog. [tr/min]	
Range:	Fonction:
	fonctionne à cette vitesse lorsque la fonction de jogging est activée. La limite maximale est déterminée au par. 4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]. Voir aussi 3-80 Tps rampe Jog..

### 3.5.3 Rampes 3-4\* Rampe 1

Pour chacune des quatre rampes (groupes de par. 3-4\*, 3-5\*, 3-6\* et 3-7\*), configurer les paramètres de rampe : type de rampe, temps de rampe (accélération et décélération) et niveau de compensation des à-coups des rampes S.

Commencer par définir les temps de rampe linéaire correspondant aux chiffres.

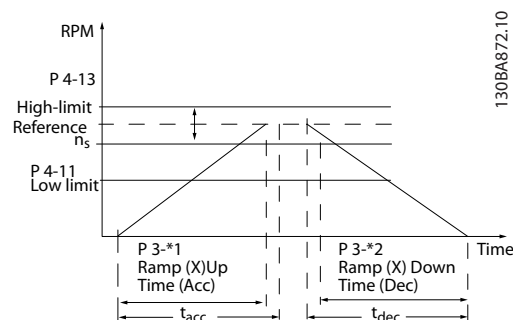


Illustration 3.25

Si les rampes S sont sélectionnées, régler le niveau de compensation non linéaire des à-coups requis. Régler la compensation des à-coups en définissant la proportion des temps d'accélération et de décélération de rampe lorsque les accélérations et décélérations sont variables (c.-à-d. lorsqu'elles augmentent ou diminuent). Les réglages des accélérations et décélérations de la rampe S correspondent à un pourcentage du temps de rampe effectif.

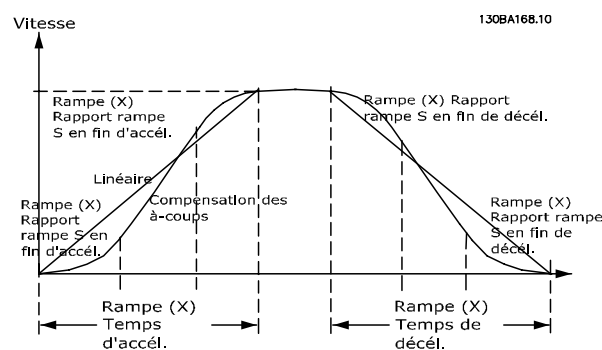


Illustration 3.26

3-40 Type rampe 1		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le type de rampe selon les spécifications d'accélération et de décélération. Une rampe linéaire assure une accélération constante au cours de la rampe ; une rampe S une accélération non linéaire, en compensant les à-coups de l'application.
[0]	Linéaire	
[1]	Jerk constant RampS	Accélération avec le moins d'à-coups possible.
[2]	Tps rampe S	Rampe S en fonction des valeurs définies aux par. 3-41 Temps d'accél. rampe 1 et 3-42 Temps décél. rampe 1.

### REMARQUE!

Si [1] *Jerk constant RampS* est sélectionné et si la référence au cours de la rampe est modifiée, le temps de rampe peut être prolongé afin d'obtenir un mouvement sans à-coups pouvant entraîner un temps de démarrage ou d'arrêt plus long.

L'ajustement supplémentaire des rapports de rampe S ou la commutation des activateurs peut être nécessaire.

3-41 Temps d'accél. rampe 1		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]		Entrer le temps d'accélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de 0 tr/min à la vitesse du moteur synchrone, ns. Choisir un temps d'accélération de rampe tel que le courant de sortie ne dépasse pas la limite de courant au par. 4-18 <i>Limite courant</i> au cours de la rampe. Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps de décélération de rampe au 3-42 Temps décél. rampe 1.
		Par. 3 - 41 = $\frac{t_{acc}[s] \times n_s[tr/min]}{réf[tr/min]}$

3-42 Temps décél. rampe 1		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]		Entrer le temps de décélération, c.-à-d. le temps de décélération qu'il faut pour passer de la vitesse du moteur synchrone ns à 0 tr/min. Choisir un temps de décélération de rampe tel que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur et tel que le courant généré ne dépasse pas la limite de courant définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> . Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps d'accélération de rampe au par. 3-41 Temps d'accél. rampe 1.
		Par. 3 - 42 = $\frac{t_{dec}[s] \times n_s[tr/min]}{réf[tr/min]}$

3-45 Rapport rampe S 1 début accél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99%]		Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-41 Temps d'accél. rampe 1) où le couple d'accél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-46 Rapport rampe S 1 fin accél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99%]		Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-41 Temps d'accél. rampe 1) où le couple d'accél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-47 Rapport rampe S 1 début décél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99%]		Entrer proportion du tps total de décélération de la rampe (3-42 Temps décél. rampe 1) où le couple de décél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-48 Rapport rampe S 1 fin décél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99%]		Entrer proportion du tps total de décélération de la rampe (3-42 Temps décél. rampe 1) où le couple de décél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

### 3.5.4 3-5\* Rampe 2

Choix des paramètres de rampe, voir le groupe de paramètres 3-4\*.

3-50 Type rampe 2		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le type de rampe selon les spécifications d'accélération et de décélération. Une rampe linéaire assure une accélération constante au cours de la rampe ; une rampe S une accélération non linéaire, en compensant les à-coups de l'application.
[0]	Linéaire	
[1]	Jerk constant RampS	Accélération avec le moins d'à-coups possible.

3-50 Type rampe 2		
Option:	Fonction:	
[2] Tps rampe S	Rampe S en fonction des valeurs définies aux par. 3-51 Temps d'accél. rampe 2 et 3-52 Temps décél. rampe 2	

### REMARQUE!

Si [1] Jerk constant RampS est sélectionné et si la référence au cours de la rampe est modifiée, le temps de rampe peut être prolongé afin d'obtenir un mouvement sans à-coups pouvant entraîner un temps de démarrage ou d'arrêt plus long.

L'ajustement supplémentaire des rapports de rampe S ou la commutation des activateurs peut être nécessaire.

3-51 Temps d'accél. rampe 2		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps d'accélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de 0 tr/min à la vitesse nominale du moteur $n_s$ . Choisir un temps d'accélération de rampe tel que le courant de sortie ne dépasse pas la limite de courant au par. 4-18 Limite courant au cours de la rampe. Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps de décélération de rampe au 3-52 Temps décél. rampe 2.	
	$Par.. 3 - 51 = \frac{t_{acc}[s] \times n_s [tr/min]}{réf[tr/min]}$	

3-52 Temps décél. rampe 2		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps de décélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de la vitesse nominale du moteur $n_s$ à 0 tr/min. Choisir un temps de décélération de rampe tel que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur et tel que le courant généré ne dépasse pas la limite de courant définie au par. 4-18 Limite courant. Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps d'accélération de rampe au par. 3-51 Temps d'accél. rampe 2.	
	$Par.. 3 - 52 = \frac{t_{dec}[s] \times n_s [tr/min]}{réf[tr/min]}$	

3-55 Rapport rampe S 2 début accél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99 %]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-51 Temps d'accél. rampe 2) où le couple d'accél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-56 Rapport rampe S 2 fin accél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99 %]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-51 Temps d'accél. rampe 2) où le couple d'accél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-57 Rapport rampe S 2 début décél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99 %]	Entrer la proportion du temps total de décélération de la rampe (3-52 Temps décél. rampe 2) où le couple de décélération augmente. Plus le pourcentage est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et par conséquent plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-58 Rapport rampe S 2 fin décél.		
Range:	Fonction:	
50 %* [ 1 - 99 %]	Entrer proportion du tps total de décélération de la rampe (3-52 Temps décél. rampe 2) où le couple de décél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

### 3.5.5 3-6\* Rampe 3

Choix des paramètres de rampe, voir 3-4\*.

3-60 Type rampe 3		
Option:	Fonction:	
[0] Linéaire	Sélectionner le type de rampe selon les spécifications d'accél./décél. Une rampe linéaire assure une accélération constante au cours de la rampe ; une rampe S une accélération non linéaire, en compensant les à-coups de l'application.	
[1] Jerk constant RampS	Accélère avec le moins d'à-coups possible.	
[2] Tps rampe S	Rampe S en fonction des valeurs définies aux par. 3-61 Temps d'accél. rampe 3 et 3-62 Temps décél. rampe 3	

## REMARQUE!

Si [1] *Jerk constant RampS* est sélectionné et si la référence au cours de la rampe est modifiée, le temps de rampe peut être prolongé afin d'obtenir un mouvement sans à-coups pouvant entraîner un temps de démarrage ou d'arrêt plus long.

L'ajustement supplémentaire des rapports de rampe S ou la commutation des activateurs peut être nécessaire.

3-61 Temps d'accél. rampe 3		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps d'accélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de 0 tr/min à la vitesse nominale du moteur $n_s$ . Choisir un temps d'accélération de rampe tel que le courant de sortie ne dépasse pas la limite de courant au par. 4-18 <i>Limite courant</i> au cours de la rampe. Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps de décélération de rampe au 3-62 <i>Temps décél. rampe 3</i> .

3-62 Temps décél. rampe 3		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps de décélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de la vitesse nominale du moteur $n_s$ à 0 tr/min. Choisir un temps de décélération de rampe tel que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur et tel que le courant généré ne dépasse pas la limite de courant définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> . Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps d'accélération de rampe au par. 3-61 <i>Temps d'accél. rampe 3</i> .
$\text{Par. 3-62} = \frac{t_{\text{déc}} [\text{s}] \times n_s [\text{tr/min}]}{\text{réf} [\text{tr/min}]}$		

3-65 Rapport rampe S 3 début accél.		
Range:		Fonction:
50 %*	[ 1 - 99 %]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-61 <i>Temps d'accél. rampe 3</i> ) où le couple d'accél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-66 Rapport rampe S 3 fin accél.		
Range:		Fonction:
50%*	[ 1 - 99%]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-61 <i>Temps d'accél. rampe 3</i> ) où le couple d'accél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-67 Rapport rampe S 3 début décél.		
Range:		Fonction:
50%*	[ 1 - 99%]	Entrer proportion du tps total de décélération de la rampe (3-62 <i>Temps décél. rampe 3</i> ) où le couple de décél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

3-68 Rapport rampe S 3 fin décél.		
Range:		Fonction:
50%*	[ 1 - 99%]	Entrer proportion du tps total de décél. de la rampe (3-62 <i>Temps décél. rampe 3</i> ) où le couple de décél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

### 3.5.6 3-7\* Rampe 4

Choix des paramètres de rampe, voir le groupe de paramètres 3-4\*.

3-70 Type rampe 4		
Option:		Fonction:
[0]	Linéaire	Sélectionner le type de rampe selon les spécifications d'accél./décél. Une rampe linéaire assure une accélération constante au cours de la rampe ; une rampe S une accélération non linéaire, en compensant les à-coups de l'application.
[1]	Jerk constant RampS	Accélère avec le moins d'à-coups possible.
[2]	Tps rampe S	Rampe S en fonction des valeurs définies aux par. 3-71 <i>Temps d'accél. rampe 4</i> et 3-72 <i>Temps décél. rampe 4</i> .

## REMARQUE!

Si [1] *Jerk constant RampS* est sélectionné et si la référence au cours de la rampe est modifiée, le temps de rampe peut être prolongé afin d'obtenir un mouvement sans à-coups pouvant entraîner un temps de démarrage ou d'arrêt plus long.

L'ajustement supplémentaire des rapports de rampe S ou la commutation des activateurs peut être nécessaire.

3-71 Temps d'accél. rampe 4		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps d'accélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de 0 tr/min à la vitesse nominale du moteur $n_s$ . Choisir un temps d'accélération de rampe tel que le courant de sortie ne dépasse pas la limite de courant au par. 4-18 <i>Limite courant</i> au cours de la rampe. Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps de décélération de rampe au 3-72 <i>Temps décél. rampe 4</i> .	
	$\text{Par. } 3 - 71 = \frac{t_{acc} [s] \times n_s [tr/min]}{réf [tr/min]}$	

3-72 Temps décél. rampe 4		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps de décélération de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour passer de la vitesse nominale du moteur $n_s$ à 0 tr/min. Choisir un temps de décélération de rampe tel que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur et tel que le courant généré ne dépasse pas la limite de courant définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> . Valeur 0,00 = 0,01 s en mode vitesse. Voir temps d'accélération de rampe au par. 3-71 <i>Temps d'accél. rampe 4</i> .	
	$\text{Par. } 3 - 72 = \frac{t_{dec} [s] \times n_s [tr/min]}{réf [tr/min]}$	

3-75 Rapport rampe S 4 début accél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99 %]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-71 <i>Temps d'accél. rampe 4</i> ) où le couple d'accél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-76 Rapport rampe S 4 fin accél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99%]	Entrer la proportion du temps total d'accélération de la rampe (3-71 <i>Temps d'accél. rampe 4</i> ) où le couple d'accél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-77 Rapport rampe S 4 début décél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99 %]	Entrer proportion du temps total de décélération de la rampe (3-72 <i>Temps décél. rampe 4</i> ) où le couple de décél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

3-78 Rapport rampe S 4 fin décél.		
Range:	Fonction:	
50%* [ 1 - 99%]	Entrer proportion du temps total de décélération de la rampe (3-72 <i>Temps décél. rampe 4</i> ) où le couple de décél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.	

### 3.5.7 3-8\* Autres rampes

3-80 Tps rampe Jog.		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps de la rampe de jogging, c.-à-d. le temps d'accélération ou de décélération entre 0 tr/min et la fréquence nominale du moteur $n_s$ . S'assurer que le courant de sortie qui en résulte, nécessaire pour le temps de la rampe de jogging donné, ne dépasse pas la limite de courant définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> . Le temps de la rampe de jogging est déclenché par l'activation d'un signal dédié au niveau du LCP, d'une entrée digitale sélectionnée ou du port de la communication série. Lorsque l'état de jogging est désactivé, les temps de rampe normaux sont valides.	

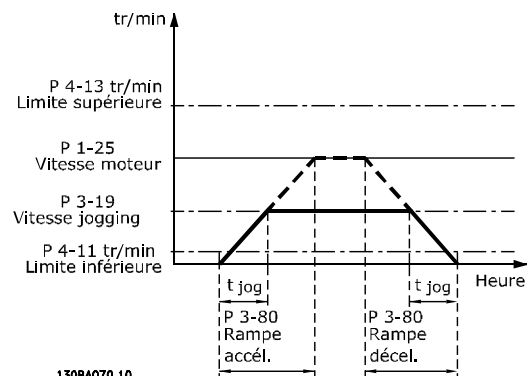


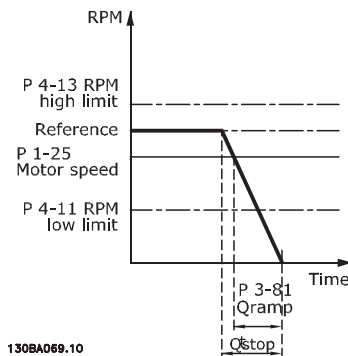
Illustration 3.27

$$\text{Par. } 3 - 80 = \frac{t_{jog} [s] \times n_s [tr/min]}{\Delta \text{ vitesse jogging (par. } 3 - 19) [tr/min]}$$

3-81 Temps rampe arrêt rapide		
Range:	Fonction:	
Size related* [ 0.01 - 3600 s]	Entrer le temps de rampe de décélération à arrêt rapide, c.-à-d. le temps de décélération de la vitesse synchrone du moteur à 0 tr/min. S'assurer qu'aucune surtension consécutive ne se produit dans l'onduleur suite au fonctionnement en mode régénérateur du moteur nécessaire pour réaliser le temps de rampe de décélération donné. S'assurer également que le courant généré	

**3-81 Temps rampe arrêt rapide**

Range:	Fonction:
	nécessaire pour effectuer le temps de rampe de décélération donné n'exécède pas la limite de courant (définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> ). L'arrêt rapide est activé à l'aide d'un signal sur une entrée digitale sélectionnée ou via le port de communication série.



130BA069.10

Illustration 3.28

**3-82 Type rampe arrêt rapide**

Option:	Fonction:
	Sélectionner le type de rampe selon les spécifications d'accél./décél. Une rampe linéaire assure une accélération constante au cours de la rampe ; une rampe S une accélération non linéaire, en compensant les à-coups de l'application.
[0]	Linéaire
[1]	Jerk constant RampS
[2]	Tps rampe S

**3-83 Rapport rampe S arrêt rapide fin accél.**

Range:	Fonction:
50%* [ 1 - 99%]	Entrer proportion du tps total de décél. de la rampe (3-42 <i>Temps décél. rampe 1</i> ) où le couple de décél. augmente. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

**3-84 Rapport rampe S arrêt rapide fin décél.**

Range:	Fonction:
50%* [ 1 - 99%]	Entrer proportion du tps total de décél. de la rampe (3-42 <i>Temps décél. rampe 1</i> ) où le couple de décél. diminue. Plus le % est élevé, meilleure est la compensation des à-coups et plus réduits sont les à-coups au niveau du couple dans l'application.

**3.5.8 3-9\* Potentiomètre dig.**

Cette fonction permet à l'utilisateur d'augmenter ou de diminuer la référence effective en ajustant la programmation des entrées digitales à l'aide des fonctions *Augmenter*, *Diminuer* ou *Effacer*. Pour activer cette fonction, au moins une entrée digitale doit être programmée comme *Augmenter* ou *Diminuer*.

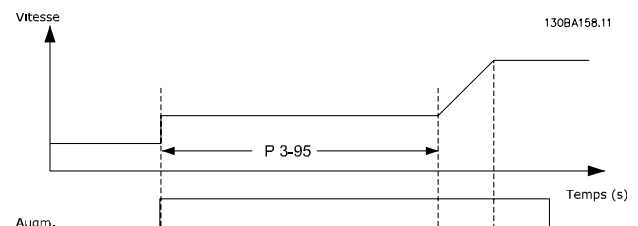


Illustration 3.29

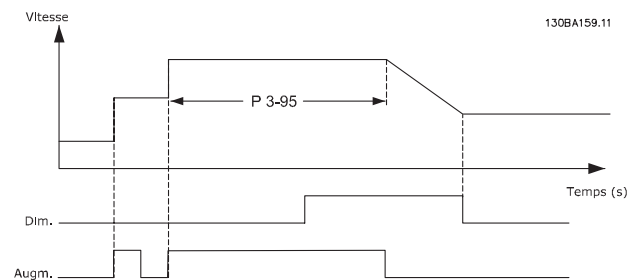


Illustration 3.30

**3-90 Dimension de pas**

Range:	Fonction:
0.10%* [0.01 - 200.00%]	Entrer la dimension d'incrément nécessaire pour AUGMENTER/DIMINUER, sous forme de % de la vitesse moteur synchrone, ns. Si la fonction AUGMENTER/DIMINUER est activée, la réf. résultante augmente/diminue de la quantité définie dans ce par.

**3-91 Temps de rampe**

Range:	Fonction:
1 s* [0 - 3600 s]	Entrer le temps de rampe, c.-à-d. le temps qu'il faut pour régler la référence de 0% à 100% de la fonction de potentiomètre digital spécifiée ( <i>Augmenter</i> , <i>Diminuer</i> ou <i>Effacer</i> ). Si <i>Augmenter/Diminuer</i> est activé pendant une durée plus longue que la durée de rampe spécifiée au 3-95 <i>Retard de rampe</i> , la référence effective suit une rampe d'accélération/décélération selon ce temps de rampe. Le temps de rampe est défini comme le temps qu'il faut pour régler la référence grâce à la dimension de pas spécifiée au 3-90 <i>Dimension de pas</i> .



3-92 Restauration de puissance		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Réinitialise la référence du potentiomètre à 0% après la mise sous tension.
[1]	Actif	Restaure la référence du potentiomètre la plus récente lors de la mise sous tension.

3-93 Limite maximale		
Range:	Fonction:	
100 %*	[-200 - 200%]	Définir la valeur maximale autorisée pour la référence résultante. Cela est recommandé si le potentiomètre est destiné à ajuster précisément la référence résultante.

3-94 Limite minimale		
Range:	Fonction:	
-100%*	[-200 - 200%]	Définir la valeur minimale autorisée pour la référence résultante. Cela est recommandé si le potentiomètre digital est destiné à ajuster précisément la référence résultante.

3-95 Retard de rampe		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 0 ]	Entrer le retard souhaité à partir de l'activation de la fonction du potentiomètre digital jusqu'à ce que le variateur de fréquence commence à accélérer jusqu'à la référence. Avec un retard de 0 ms, la réf. commence à monter dès que AUGMENTER/DIMINUER est activé. Voir aussi 3-91 <i>Temps de rampe</i> .

### 3.6 Paramètres : 4-\*\* Limites/avertis.

#### 3.6.1 4-1\* Limites moteur

Définir les limites de couple, courant et vitesse du moteur ainsi que la réaction du variateur de fréquence lorsque les limites sont dépassées.

Une limite peut générer un message sur l'affichage. Un avertissement génère toujours un message sur l'affichage ou le bus de terrain. Une fonction de surveillance peut entraîner un avertissement ou une alarme qui provoque l'arrêt du variateur de fréquence et l'apparition d'un message d'alarme.

4-10 Direction vit. moteur		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le ou les sens de vitesse du moteur souhaités. Utiliser ce par. pour éviter une inversion non souhaitée. Lorsque le par. <i>1-00 Mode Config.</i> est réglé sur <i>Process</i> [3], le par. <i>4-10 Direction vit. moteur</i> est réglé par défaut sur <i>Sens hor.</i> [0]. Le réglage du par. <i>4-10 Direction vit. moteur</i> ne limite pas les options pour le réglage du par. <i>4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]</i> .
[0]	Sens horaire	La référence est réglée sur la rotation en sens horaire. L'entrée d'inversion (borne 19 par défaut) doit être ouverte.
[1]	Sens anti-horaire	La référence est réglée sur la rotation en sens antihoraire. L'entrée d'inversion (borne 19 par défaut) doit être fermée. Si l'inversion est nécessaire lorsque l'entrée d'inversion est ouverte, le sens du moteur peut être modifié au par. <i>1-06 Sens horaire</i> .
[2]	Les deux directions	Permet au moteur de tourner dans les deux sens.

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

4-11 Vit. mot., limite infér. [tr/min]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - par. 4-13 RPM]	Entrer la limite min. pour la vit. du moteur. Cette limite peut être réglée pour correspondre à la vitesse minimale du moteur recommandée par le fabricant. La limite inférieure de la vitesse du moteur ne doit pas dépasser le réglage au par. <i>4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]</i> .

4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - par. 4-14 Hz]	Entrer la limite min. pour la vit. du moteur. La limite inférieure de la vitesse du moteur peut être réglée pour correspondre à la fréquence de sortie minimale de l'arbre moteur. La limite inférieure de la vitesse du moteur ne doit pas dépasser le réglage au par. <i>4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]</i> .

4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ par. 4-11 - 60000 RPM]	Entrer la limite maximale pour la vitesse du moteur. Cette limite peut être réglée pour correspondre à la vitesse maximale du moteur recommandée par le fabricant. La vitesse maximale du moteur doit être supérieure au réglage du par. <i>4-11 Vit. mot., limite infér. [tr/min]</i> .

#### REMARQUE!

La fréquence de sortie maximale ne doit pas dépasser 10% de la fréquence de commutation de l'onduleur (*14-01 Fréq. commut.*).

4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ par. 4-12 - par. 4-19 Hz]	Entrer la limite maximale pour la vitesse du moteur. La vitesse maximale du moteur peut être définie pour correspondre à la valeur maximale de l'arbre moteur recommandée par le fabricant. La vitesse maximale du moteur doit être supérieure au réglage du par. <i>4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]</i> . Seuls les <i>4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]</i> ou <i>4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]</i> s'affichent en fonction d'autres paramètres du menu principal et selon les réglages par défaut liés à la situation géographique.

#### REMARQUE!

La fréquence de sortie maximale ne doit pas dépasser 10% de la fréquence de commutation de l'onduleur (*14-01 Fréq. commut.*).

4-16 Mode moteur limite couple		
Range:	Fonction:	
Size related* Dépend de l'application*	[ 0 - 1000.0%] [Selon l'application]	Cette fonction limite le couple sur l'arbre afin de protéger l'installation mécanique.

### REMARQUE!

Si le par. 4-16 *Mode moteur limite couple* est modifié alors que le par. 1-00 *Mode Config.* est réglé sur *Boucle ouverte vit.* [0], le par. 1-66 *Courant min. à faible vitesse* est automatiquement ajusté.

### REMARQUE!

La limite de couple réagit au couple effectif non filtré, y compris aux à-coups de couple. Il ne s'agit pas du couple indiqué par le ou le , qui lui est un couple filtré.

4-17 Mode générateur limite couple		
Range:		Fonction:
100%*	[ 0 - 1000.0%]	Cette fonction limite le couple sur l'arbre afin de protéger l'installation mécanique.

### REMARQUE!

La limite de couple réagit au couple effectif non filtré, y compris aux à-coups de couple. Il ne s'agit pas du couple indiqué par le ou le , qui lui est un couple filtré.

4-18 Limite courant		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 1.0 - 1000.0%]	Il s'agit d'une véritable fonction de limite de courant qui se poursuit dans la plage hypersynchrone, cependant, en raison de l'affaiblissement de champ, le couple moteur baisse en conséquence à la limite du courant, lorsque la tension cesse d'augmenter au-dessus de la vitesse synchronisée du moteur.

### REMARQUE!

Si [20] est sélectionné au par. 1-90 *Protect. thermique mot.*, la limite de courant du par. 4-18 *Limite courant* doit être définie sur 150%.

4-19 Frq.sort.lim.hte		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 1 - 590 Hz]	Applique une limite ultime sur la fréquence de sortie afin d'améliorer la sécurité de l'application lorsqu'une vitesse excessive accidentelle doit être évitée. Cette limite est ultime dans toutes les configurations (indépendamment du réglage du par. 1-00 <i>Mode Config.</i> ).

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### REMARQUE!

La fréquence de sortie maximale ne doit pas dépasser 10% de la fréquence de commutation de l'onduleur (14-01 *Fréq. commut.*).

4-20 Source facteur limite de couple		
Option:		Fonction:
		Sélectionner une entrée analogique pour mettre à l'échelle les réglages des par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> et 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> de 0 à 100% (ou vice versa). Les niveaux de signal correspondant à 0% et 100% sont définis dans la mise à l'échelle de l'entrée analogique, p. ex. groupe de par. 6-1*. Ce paramètre n'est actif que lorsque le par. 1-00 <i>Mode Config.</i> est sur <i>Boucle ouverte vit.</i> ou <i>Boucle fermée vit.</i>
[0]	Pas de fonction	
[2]	Entrée ANA 53	
[4]	Entrée ANA 53 inv	
[6]	Entrée ANA 54	
[8]	Entrée ANA 54 inv	
[10]	Entrée ANA X30-11	
[12]	EntréeANAX30-11inv	
[14]	Entrée ANA X30-12	
[16]	EntréeANAX30-12inv	

4-21 Source facteur vitesse limite		
Option:		Fonction:
		Sélectionner une entrée analogique pour mettre à l'échelle les réglages du par. 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte</i> de 0 à 100% (ou vice versa). Les niveaux de signal correspondant à 0% et 100% sont définis dans la mise à l'échelle de l'entrée analogique, p. ex. groupe de par. 6-1*. Ce paramètre n'est actif que lorsque le par. 1-00 <i>Mode Config.</i> est sur <i>Mode couple</i> .
[0] *	Pas de fonction	
[2]	Entrée ANA 53	
[4]	Entrée ANA 53 inv	
[6]	Entrée ANA 54	
[8]	Entrée ANA 54 inv	
[10]	Entrée ANA X30-11	
[12]	EntréeANAX30-11inv	
[14]	Entrée ANA X30-12	
[16]	EntréeANAX30-12inv	

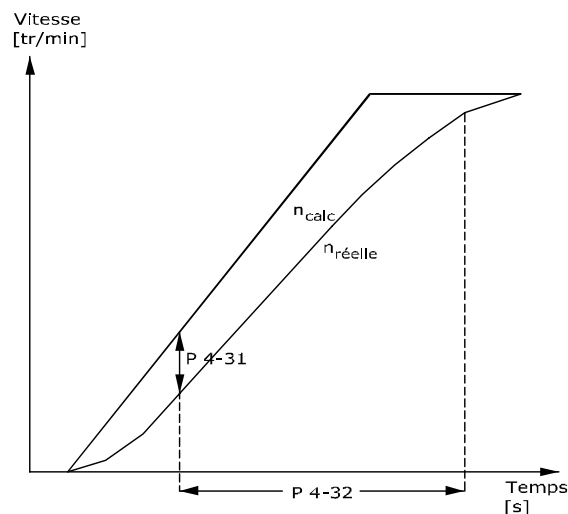
### 3.6.2 4-3\* Surv. vit. mot.

Ce groupe de paramètres comprend la surveillance et l'utilisation des dispositifs de retour du moteur comme les codeurs, résolveurs, etc.

4-30 Fonction perte signal de retour moteur		
Option:	Fonction:	
	Cette fonction sert à surveiller la cohérence du signal de retour, c.-à-d. si le signal de retour est disponible. Sélectionner la réaction du variateur en cas de détection d'une défaillance du signal de retour. L'action sélectionnée doit avoir lieu si le signal de retour diffère de la vitesse de sortie de la valeur spécifiée au par. 4-31 <i>Erreur vitesse signal de retour moteur</i> , pendant plus longtemps que la durée définie au par. 4-32 <i>Fonction tempo. signal de retour moteur</i> .	
[0]	Désactivé	
[1]	Avertissement	
[2]	Alarme	
[3]	Jogging	
[4]	Gel sortie	
[5]	Vitesse max.	
[6]	Aller à boucl.ouvert	
[7]	Sélect.proc.1	
[8]	Sélect.proc.2	
[9]	Sélect.proc.3	
[10]	Sélect.proc.4	
[11]	Arrêt avec alarme	

L'avertissement 90 est actif dès que la valeur au par. 4-31 *Erreur vitesse signal de retour moteur* est dépassée, indépendamment du réglage du par. 4-32 *Fonction tempo. signal de retour moteur*. Alarme/Avertissement 61, erreur de signal de retour liée à la Fonction perte signal de retour moteur.

4-31 Erreur vitesse signal de retour moteur		
Range:	Fonction:	
300 RPM* [1 - 600 RPM]	Sélectionner l'erreur maximale autorisée au niveau de la vitesse (fréquence de sortie par rapport au signal de retour).	



130BA221.10

Illustration 3.31

4-32 Fonction tempo. signal de retour moteur		
Range:	Fonction:	
0.05 s* [0 - 60 s]	Régler la valeur de temporisation autorisant le dépassement de l'erreur de vitesse définie au par. 4-31 <i>Erreur vitesse signal de retour moteur</i> avant l'activation de la fonction sélectionnée au par. 4-30 <i>Fonction perte signal de retour moteur</i> .	

4-34 Fonction err. traînée		
Option:	Fonction:	
	Cette fonction sert à surveiller que l'application suit le profil de vitesse prévu. En boucle fermée, la référence de vitesse du PID est comparée au retour codeur (filtré). En boucle ouverte, la référence de vitesse du PID est compensée pour le glissement et comparée à la fréquence envoyée au moteur (16-13 <i>Fréquence moteur</i> ). La réaction est exécutée si la différence mesurée est supérieure à celle spécifiée au par. 4-35 <i>Erreur de traînée</i> pour le temps indiqué au par. 4-36 <i>Tempo erreur de traînée</i> . Une erreur de traînée en boucle fermée n'implique pas nécessairement un problème avec le signal de retour. Cette erreur peut provenir d'une limite de couple à des charges trop importantes.	
[0]	Inactif	
[1]	Avertissement	
[2]	Alarme	
[3]	Alarme après arrêt	

L'avertissement/alarme 78, Erreur de traînée, est lié à la fonction correspondante.

4-35 Erreur de traînée		
Range:	Fonction:	
10 RPM* [1 - 600 RPM]	Entrer l'erreur de vit. max. autorisée entre la vit. du moteur et la sortie de la rampe non active. Boucle ouverte : la vit. du moteur est estimée, boucle fermée : vit. correspond au retour du codeur/résolveur.	

4-36 Tempo erreur de traînée		
Range:	Fonction:	
1 s* [0 - 60 s]	Entrer la durée de temporisation pendant laquelle une erreur supérieure à la valeur définie au 4-35 <i>Erreur de traînée</i> est autorisée.	

4-37 Erreur de traînée pendant la rampe		
Range:	Fonction:	
100 RPM* [1 - 600 RPM]	Entrer l'erreur de vit. max. autorisée entre la vit. du moteur et la sortie de la rampe active. Boucle ouverte : la vit. du moteur est estimée, boucle fermée : vit. correspond au retour du codeur/résolveur.	

4-38 Tempo err. traînée rampe		
Range:	Fonction:	
1 s* [0 - 60 s]	Entrer la durée de temporisation pendant laquelle une erreur supérieure à la valeur définie au 4-37 <i>Erreur de traînée pendant la rampe</i> pendant la rampe est autorisée.	

4-39 Erreur de traînée après tempo rampe		
Range:	Fonction:	
5 s* [0 - 60 s]	Entrer la période de temporisation après la rampe lorsque les 4-37 <i>Erreur de traînée pendant la rampe</i> et 4-38 <i>Tempo err. traînée rampe</i> sont encore actifs.	

### 3.6.3 4-5\* Rég.Avertis.

Utiliser ces paramètres pour ajuster les limites d'avertissement pour le courant, la vitesse, la référence et le signal de retour.

Les avertissements sont affichés sur le LCP et peuvent être programmés comme sorties ou lus via un bus série dans le mot d'état élargi.

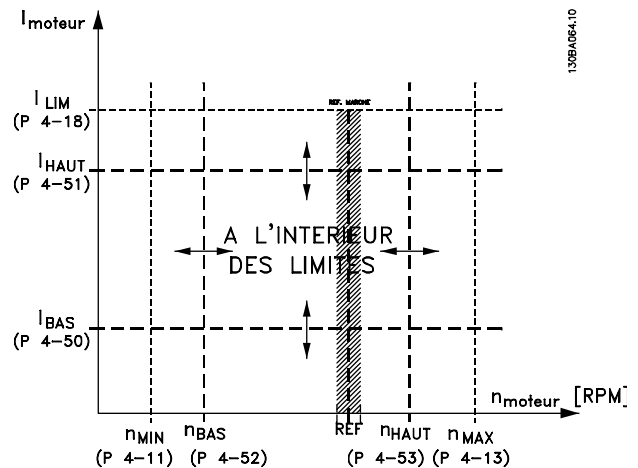


Illustration 3.32 Avert. réglables

4-50 Avertis. courant bas		
Range:	Fonction:	
0 A* [0 - par. 4-51 A]	Entrer la valeur $I_{BAS}$ . Lorsque le courant moteur tombe en dessous de cette limite, <i>Courant bas</i> apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement). Se reporter à l'illustration 3.32.	

4-51 Avertis. courant haut		
Range:	Fonction:	
Size related* [ par. 4-50 - par. 16-37 A]	Entrer la valeur $I_{HAUT}$ . Lorsque le courant moteur dépasse cette limite, <i>Courant haut</i> apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement). Se reporter à l'illustration 3.32.	

4-52 Avertis. vitesse basse		
Range:		Fonction:
0 RPM*	[ 0 - par. 4-53 RPM]	Entrer la valeur $n_{BAS}$ . Lorsque la vitesse du moteur dépasse cette limite, <i>Vit. basse</i> apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement).

4-53 Avertis. vitesse haute		
Range:		Fonction:
Size related*	[ par. 4-52 - 60000 RPM]	Entrer la valeur $n_{HAUT}$ . Lorsque la vitesse du moteur dépasse cette limite, <i>Vit. haute</i> apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29, ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02. Programmer la limite supérieure du signal de la vitesse du moteur, $n_{HAUT}$ , dans la plage de fonctionnement normal du variateur de fréquence. Se reporter à l'illustration 3.32.

4-54 Avertis. référence basse		
Range:		Fonction:
-999999.999 *	[ -999999.999 - par. 4-55 ]	Entrer la limite inférieure de référence. Lorsque la référence effective tombe au-dessous de cette limite, l'affichage indique <i>Réf_BASSE</i> . Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement).

4-55 Avertis. référence haute		
Range:		Fonction:
999999.999 *	[ par. 4-54 - 999999.999 ]	Entrer la limite supérieure de référence. Lorsque la réf. effective dépasse cette limite, <i>Réf haute</i> apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement).

4-56 Avertis.retour bas		
Range:		Fonction:
-999999.999 ReferenceFeed-backUnit*	[ -999999.999 - par. 4-57 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la limite inférieure du signal de retour. Lorsque le signal tombe en dessous de cette limite, Retour bas apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement).

4-57 Avertis.retour haut		
Range:		Fonction:
999999.999 ReferenceFeed-backUnit*	[ par. 4-56 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la limite supérieure du signal de retour. Lorsque le signal dépasse cette limite, Retour haut apparaît. Possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 27 ou 29 (FC 302 uniquement), ainsi qu'à la sortie relais 01 ou 02 (FC 302 uniquement).

4-58 Surv. phase mot.		
Affiche l'alarme 30, 31 ou 32 en cas d'absence de phase moteur. Il est vivement recommandé d'éviter d'endommager le moteur.		
Option:	Fonction:	
[0] Désactivé	Le variateur de fréquence n'émet pas d'alarme d'absence de phase moteur. Non recommandé compte tenu du risque d'endommagement du moteur.	
[1] Alarme 100 ms	Pour un temps de détection rapide et une alarme en cas d'absence de phase moteur.	
[2] Alarme 1000 ms	Pour un temps de détection lent et une alarme en cas d'absence de phase moteur.	
[3] Trip 100ms 3ph detec.		
[5] Motor Check	Le variateur de fréquence détecte automatiquement si le moteur est déconnecté et reprend son activité une fois le moteur connecté à nouveau.	

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

## 3.6.4 4-6\* Bipasse vit.

Ne pas utiliser certaines fréq. ou vit. de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance mécanique sur certains systèmes. Un max. de 4 plages de fréquence ou vitesse peut être écarté.

**4-60 Bipasse vitesse de [tr/mn]**

Tableau [4]

**Range:****Fonction:**

Size related*	[ 0 - par. 4-13 RPM]	Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance dans le système. Entrer les limites inférieures des fréquences à éviter.
---------------	-------------------------	--

**4-61 Bipasse vitesse de [Hz]**

Tableau [4]

**Range:****Fonction:**

Size related*	[ 0.0 - par. 4-14 Hz]	Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance dans le système. Entrer les limites inférieures des fréquences à éviter.
---------------	--------------------------	--

**4-62 Bipasse vitesse à [tr:mn]**

Tableau [4]

**Range:****Fonction:**

Size related*	[ 0 - par. 4-13 RPM]	Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance dans le système. Entrer les limites supérieures des fréquences à éviter.
---------------	-------------------------	--

**4-63 Bipasse vitesse à [Hz]**

Tableau [4]

**Range:****Fonction:**

Size related*	[ 0 - par. 4-14 Hz]	Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance dans le système. Entrer les limites supérieures des fréquences à éviter.
---------------	------------------------	--

### 3.7 Paramètres : 5-\*\* E/S Digitale

#### 3.7.1 5-0\* Mode E/S digitales

Paramètres de configuration de l'entrée et de la sortie à l'aide de NPN et PNP.

5-00 Mode E/S digital		
Option:	Fonction:	
		Les entrées et les sorties digitales sont pré-programmables pour fonctionner en PNP ou NPN.
[0]	PNP	Action sur les impulsions directionnelles positives (†). Systèmes PNP ramenés à GND.
[1]	NPN	Action sur les impulsions directionnelles négatives (†). Les systèmes NPN sont réglés sur +24 V (interne au variateur de fréquence).

#### REMARQUE!

Une fois que ce paramètre a été modifié, il doit être activé par un cycle de mise hors/sous tension.

5-01 Mode born.27		
Option:	Fonction:	
[0]	Entrée	Définit la borne 27 comme une entrée digitale.
[1]	Sortie	Définit la borne 27 comme une sortie digitale.

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

5-02 Mode born.29		
Option:	Fonction:	
[0]	Entrée	Définit la borne 29 comme une entrée digitale.
[1]	Sortie	Définit la borne 29 comme une sortie digitale.

Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.

#### 3.7.2 Entrées digitales

Les entrées digitales permettent de sélectionner diverses fonctions du variateur de fréquence. Toutes les entrées digitales peuvent assumer les fonctions suivantes :

Fonction d'entrée digitale	Sélectionner	Borne
Inactif	[0]	Toutes *bornes 32, 33
Reset	[1]	Toutes
Lâchage	[2]	Toutes *borne 27
Roue libre NF	[3]	Toutes
Arrêt rapide NF	[4]	Toutes
Frein NF-CC	[5]	Toutes
Arrêt NF	[6]	Toutes
Démarrage	[8]	Toutes *borne 18

Fonction d'entrée digitale	Sélectionner	Borne
Impulsion démarrage	[9]	Toutes
Inversion	[10]	Toutes *borne 19
Démarrage avec inv.	[11]	Toutes
Marche sens hor.	[12]	Toutes
Marche sens antihor.	[13]	Toutes
Jogging	[14]	Toutes *borne 29
Réf. prédéfinie active	[15]	Toutes
Réf prédéfinie bit 0	[16]	Toutes
Réf prédéfinie bit 1	[17]	Toutes
Réf prédéfinie bit 2	[18]	Toutes
Gel référence	[19]	Toutes
Gel sortie	[20]	Toutes
Accélération	[21]	Toutes
Décélération	[22]	Toutes
Sélect.proc.bit 0	[23]	Toutes
Sélect.proc.bit 1	[24]	Toutes
Arrêt précis NF	[26]	18, 19
Démar./Stop préc.	[27]	18, 19
Rattrapage	[28]	Toutes
Ralenti.	[29]	Toutes
Entrée compteur	[30]	29, 33
Décl. front d'imp.	[31]	29, 33
Entrée impulsions	[32]	29, 33
Bit rampe 0	[34]	Toutes
Bit rampe 1	[35]	Toutes
Dém. précis impuls.	[40]	18, 19
Arrêt précis NF imp.	[41]	18, 19
Verrouillage sécu.	[51]	
Augmenter pot. dig.	[55]	Toutes
Diminuer pot. dig.	[56]	Toutes
Effacer pot. dig.	[57]	Toutes
Pot.dig. levage	[58]	Toutes
Compteur A (augm.)	[60]	29, 33
Compteur A (dimin.)	[61]	29, 33
Reset compteur A	[62]	Toutes
Compteur B (augm.)	[63]	29, 33
Compteur B (dimin.)	[64]	29, 33
Reset compteur B	[65]	Toutes
Frein frein méca	[70]	Toutes
Frein frein méca inv.	[71]	Toutes
Inversion erreur PID	[72]	Toutes
Reset facteur I PID	[73]	Toutes
Activ. PID	[74]	Toutes
Spécifique au MCO	[75]	
Carte PTC 1	[80]	Toutes
Profidrive OFF2	[91]	
Profidrive OFF3	[92]	
Décl.front imp.dém.	[98]	
Reset option sécurité	[100]	

Tableau 3.11 Fonction d'entrée digitale



Les bornes standard du FC 300 sont 18, 19, 27, 29, 32 et 33. Les bornes du MCB 101 sont X30/2, X30/3 et X30/4. La borne 29 fonctionne comme une sortie uniquement dans le FC 302.

Les fonctions réservées à une seule entrée digitale sont indiquées dans le paramètre correspondant.

Toutes les entrées digitales peuvent être programmées sur les fonctions suivantes :

[0]	Inactif	Pas de réaction aux signaux transmis à la borne.
[1]	Reset	Réinitialise le variateur de fréquence après une ALARME. Toutes les alarmes ne peuvent donner lieu à une réinitialisation.
[2]	Lâchage	(Entrée digitale par défaut 27) : arrêt en roue libre, entrée inversée (NF). Le variateur de fréquence laisse le moteur en mode libre. Logique 0 ⇒ arrêt en roue libre.
[3]	Roue libre NF	Reset et arrêt en roue libre, entrée inversée (NF). Laisse le moteur en fonctionnement libre, puis le variateur est réinitialisé. Logique 0 ⇒ arrêt en roue libre et reset.
[4]	Arrêt rapide NF	Entrée inversée (NF). Génère un arrêt en fonction du temps de rampe de l'arrêt rapide défini au par. 3-81 Temps rampe arrêt rapide. Lorsque le moteur est arrêté, l'arbre se trouve en fonctionnement libre. Logique 0 ⇒ arrêt rapide.
[5]	Frein NF-CC	Entrée inversée pour freinage par injection de courant continu (NF). Arrête le moteur par injection de courant CC durant un certain temps. Voir les par. 2-01 Courant frein CC à 2-03 Vitesse frein CC [tr/min]. La fonction n'est active que lorsque la valeur du par. 2-02 Temps frein CC diffère de 0. Logique 0 => freinage par injection de courant continu.
[6]	Arrêt NF	Fonction arrêt inversé. Génère une fonction d'arrêt lorsque la borne sélectionnée passe du niveau logique 1 à 0. L'arrêt est réalisé en fonction du temps de rampe sélectionné (3-42 Temps décél. rampe 1, 3-52 Temps décél. rampe 2, 3-62 Temps décél. rampe 3, 3-72 Temps décél. rampe 4). <b>REMARQUE!</b> Lorsque le variateur atteint la limite de couple et qu'il a reçu un ordre d'arrêt, il risque de ne pas s'arrêter de lui-même. Pour garantir qu'il s'arrête, configurer une sortie digitale sur <b>Limite couple &amp; arrêt</b> [27] et raccorder cette sortie à une entrée digitale configurée comme roue libre.
[8]	Démarrage	(Entrée digitale par défaut 18) : Sélectionner Démarrage pour un ordre de démarrage/

		arrêt. Logique 1 = démarrage, logique 0 = arrêt.
[9]	Impulsion démarrage	Le moteur démarre si une impulsion est appliquée pendant au moins 2 ms. Il s'arrête si Arrêt NF est activé ou si un ordre de reset (via DI) est donné.
[10]	Inversion	(Entrée digitale par défaut 19). Changer le sens de rotation de l'arbre moteur. Sélectionner logique 1 pour inverser. Le signal d'inversion change seulement le sens de rotation. Il n'active pas la fonction de démarrage. Sélectionner les deux sens au par. 4-10 Direction vit. moteur. La fonction n'est pas active en boucle fermée de process.
[11]	Démarrage avec inv.	Utilisé pour le démarrage/arrêt et pour l'inversion sur le même fil. Aucun signal de démarrage n'est autorisé en même temps.
[12]	Marche sens hor.	Libère le mouvement antihoraire et autorise le sens horaire.
[13]	Marche sens antihor.	Libère le mouvement horaire et autorise le sens antihoraire.
[14]	Jogging	(Entrée digitale par défaut 29) : à utiliser pour activer la vitesse de jogging. Voir le par. 3-11 Fréq.Jog. [Hz].
[15]	Réf. prédéfinie active	Passe de consigne externe à référence prédéfinie et inversement. Il va de soi que [1] Externe/prédéfinie a été sélectionné au par. 3-04 Fonction référence. Niveau logique 0 = consigne externe active ; niveau logique 1 = l'une des huit références prédéfinies est active.
[16]	Réf prédéfinie bit 0	Les bits de réf. prédéfinies 0, 1 et 2 permettent de choisir l'une des huit références prédéfinies, conformément au Tableau 3.12.
[17]	Réf prédéfinie bit 1	Identique à Réf prédéfinie bit 0 [16].
[18]	Réf prédéfinie bit 2	Identique à Réf prédéfinie bit 0 [16].

Réf prédéfinie bit	2	1	0
Réf.prédéfinie 0	0	0	0
Réf.prédéfinie 1	0	0	1
Réf.prédéfinie 2	0	1	0
Réf.prédéfinie 3	0	1	1
Réf prédéfinie 4	1	0	0
Réf prédéfinie 5	1	0	1
Réf prédéfinie 6	1	1	0
Réf prédéfinie 7	1	1	1


Tableau 3.12 Réf. prédéfinie bit

[19]	Gel référence	Gèle la référence effective qui sert de base et de condition préalable à la mise en œuvre des valeurs de compensation applicables à l'accélération et à la décélération. En cas d'utilisation de l'accélération/décélération, le changement de vitesse suit toujours la rampe 2 (3-51 Temps d'accél. rampe 2 et 3-52 Temps décél. rampe 2) dans la plage 0 - 3-03 Réf. max..
[20]	Gel sortie	Gèle la fréquence effective du moteur (Hz) qui sert alors de base et de condition préalable à la mise en œuvre de l'accélération et de la décélération. En cas d'utilisation de l'accélération/décélération, le changement de vitesse suit toujours la rampe 2 (3-51 Temps d'accél. rampe 2 et 3-52 Temps décél. rampe 2) dans la plage 0 - 1-23 Fréq. moteur. <b>REMARQUE!</b> Lorsque Gel sortie est actif, il n'est pas possible d'arrêter le variateur de fréquence via un signal de démarrage [8] faible. Arrêter le variateur de fréquence via une borne programmée pour Lâchage [2] ou Roue libre NF.
[21]	Accélération	Sélectionner Accélération et Décélération si l'on souhaite les contrôler de manière numérique (potentiomètre moteur). Pour activer cette fonction, sélectionner Gel référence ou Gel sortie. Lorsque Accélération/Décélération est activé pendant moins de 400 ms, la référence résultante augmente/diminue de 0,1%. Lorsque Accélération/Décélération est activé pendant plus de 400 ms, la référence résultante suivra le réglage du paramètre de rampe d'accélération/décélération 3-x1/ 3-x2.

	Arrêt	Rattrapage
Vitesse stable	0	0
Réduire de (en %)	1	0
Augmenter de (en %)	0	1
Réduire de (en %)	1	1

Tableau 3.13

[22]	Décélération	Identique à [21] Accélération.
[23]	Sélect.proc.bit 0	Sélectionner Sélect.proc.bit 0 et Sélect.proc.bit 1 pour choisir l'un des quatre process. Régler le par. 0-10 Process actuel sur Multi process.
[24]	Sélect.proc.bit 1	(Entrée digitale par défaut 32) : Identique à [23] Sélect.proc.bit 0.
[26]	Arrêt précis NF	Envoie un signal d'arrêt inversé lorsque la fonction de stop précis est activée au par. 1-83 Fonction de stop précis. La fonction de stop précis inversé est disponible pour les bornes 18 ou 19.

[27]	Démar./Stop préc.	À utiliser lorsque Stop précis rampe [0] est sélectionné au par. 1-83 Fonction de stop précis. La fonction de démarrage/stop précis est disponible pour les bornes 18 et 19. Le démarrage précis garantit que l'angle de rotation du rotor depuis l'arrêt jusqu'à la référence est le même pour chaque démarrage (pour le même temps de rampe et le même point de consigne). Il en va de même pour le stop précis où l'angle de rotation du rotor depuis la référence jusqu'à l'arrêt est identique pour chaque arrêt. En cas d'utilisation pour 1-83 Fonction de stop précis [1] ou [2] : Le variateur de fréquence a besoin d'un signal de stop précis avant que la valeur du par. 1-84 Valeur compteur stop précis ne soit atteinte. S'il n'est pas fourni, le variateur de fréquence ne s'arrête pas lorsque la valeur du par. 1-84 Valeur compteur stop précis est atteinte. Le stop/démarrage précis doit être enclenché par une entrée digitale et est disponible pour les bornes 18 et 19.
[28]	Rattrapage	Augmente la valeur de référence par pourcentage (relative) définie au par. 3-12 Rattrap/ralentiss.
[29]	Ralentis.	Réduit la valeur de référence par pourcentage (relative) définie au par. 3-12 Rattrap/ralentiss.
[30]	Entrée compteur	La fonction de stop précis au par. 1-83 Fonction de stop précis agit comme Stop compteur ou compensé avec ou sans reset. La valeur du compteur doit être définie au par. 1-84 Valeur compteur stop précis.
[31]	Décl. front d'imp.	Compte le nombre de flancs d'impulsion par temps d'échantillonnage. Ceci donne une résolution plus élevée à haute fréquence mais ce n'est pas aussi précis à basse fréquence. Utiliser ce principe d'impulsion pour les codeurs à très basse résolution (p. ex. 30 ppr). 
[32]	Entrée impulsions	Mesure la durée entre les flancs. Cela donne une résolution plus élevée à basse fréquence mais ce n'est pas aussi précis à haute fréquence. Ce principe présente une fréquence de coupure qui le rend inadapté pour les codeurs à très basses résolutions (p. ex. 30 ppr) à faibles vitesses.

		<p>a : résolution de codeur très basse      b : résolution de codeur standard</p> <p><b>Tableau 3.14</b></p> <p><b>Illustration 3.34</b></p>
[34]	Bit rampe 0	Permet de choisir l'une des 4 rampes disponibles, conformément au tableau ci-dessous.
[35]	Bit rampe 1	Comme pour le Bit rampe 0.

Bit rampe prédéfini	1	0
Rampe 1	0	0
Rampe 2	0	1
Rampe 3	1	0
Rampe 4	1	1

Tableau 3.15 Bit rampe prédéfini

[40]	Dém. précis impuls.	Un démarrage précis avec impulsion nécessite une impulsion de 3 ms sur la borne 18 ou 19. En cas d'utilisation pour le par. 1-83 [1] ou [2] : Lorsque la référence est atteinte, le variateur de fréquence active de manière interne le signal de stop précis. Cela signifie que le variateur de fréquence effectue le stop précis lorsque la valeur du compteur du par. 1-84 <i>Valeur compteur stop précis</i> est atteinte.
[41]	Arrêt précis NF imp.	Envoie un signal d'impulsion d'arrêt lorsque la fonction de stop précis est activée au par. 1-83 <i>Fonction de stop précis</i> . La fonction d'impulsions d'arrêt précis NF est disponible pour les bornes 18 ou 19.
[51]	Verrouillage sécu.	Cette fonction permet d'attribuer une défaillance externe au variateur. Cette défaillance est traitée de la même manière qu'une alarme générée en interne.
[55]	Augmenter pot. dig.	Signal d'AUGMENTATION transmis vers la fonction Potentiomètre digital décrite dans le groupe de paramètres 3-9*.

[56]	Diminuer pot. dig.	Signal de DIMINUTION transmis vers la fonction Potentiomètre digital décrite dans le groupe de paramètres 3-9*.
[57]	Effacer pot. dig.	Efface la référence du potentiomètre digital décrite dans le groupe de paramètres 3-9*.
[60]	Compteur A	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à l'incréméntation du compteur SLC.
[61]	Compteur A	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à la décrémentation du compteur SLC.
[62]	Reset compteur A	Entrée servant à la réinitialisation du compteur A.
[63]	Compteur B	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à l'incréméntation du compteur SLC.
[64]	Compteur B	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à la décrémentation du compteur SLC.
[65]	Reset compteur B	Entrée servant à la réinitialisation du compteur B.
[70]	Frein frein méca.	Retour de frein pour les applications de levage : Régler le par. 1-01 <i>Principe Contrôle Moteur sur [3] Flux retour codeur</i> ; régler le par. 1-72 <i>Fonction au démar. sur [6] Déclcht frein levage</i> .
[71]	Frein frein méca. inv.	Retour de frein inversé pour les applications de levage.
[72]	Inversion erreur PID	Si l'option est activée, elle inverse l'erreur résultante du régulateur PID de process. Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Bobin. enroul. surface, Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.
[73]	Reset facteur I PID	Si l'option est activée, elle réinitialise le facteur I du régulateur PID de process. Équivalent à 7-40 <i>PID proc./Reset facteur I</i> . Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Bobin. enroul. surface, Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.
[74]	Activ. PID	Si l'option est activée, elle active le régulateur PID de process étendu. Équivalent à 7-50 <i>PID proc./PID étendu</i> . Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.
[80]	Carte PTC 1	Toutes les entrées digitales peuvent être réglées sur Carte PTC 1 [80]. Cependant, une seule entrée digitale doit être réglée sur ce choix.
[91]	Profidrive OFF2	La fonctionnalité est la même que pour le bit de mot de contrôle correspondant de l'option Profibus/Profinet.

[92]	Profidrive OFF3	La fonctionnalité est la même que pour le bit de mot de contrôle correspondant de l'option Profibus/Profinet.
[98]	Décl.front imp.dém.	Ordre de démarrage du déclenchement de front. Maintient l'ordre de démarrage actif, même si l'entrée redescend ; peut être associé à un bouton-poussoir de démarrage.
[100]	Reset option sécurité	

**5-10 E.digit.born.18**
**Option:      Fonction:**

[8] *	Démarrage	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.
-------	-----------	--

**5-11 E.digit.born.19**
**Option:      Fonction:**

[10] *	Inversion	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.
--------	-----------	--

**5-12 E.digit.born.27**
**Option:      Fonction:**

[2] *	Lâchage	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.
-------	---------	--

**5-13 E.digit.born.29**
**Option:      Fonction:**

		Sélectionner fonct. dans gamme d'entrées digit. disponible et parmi les options suppl. [60], [61], [63] et [64]. Compteurs utilisés dans les fonctions du contrôleur logique avancé. Ce paramètre n'est disponible que pour le FC 302.
[14] *	Jogging	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

**5-14 E.digit.born.32**
**Option:      Fonction:**

		Sélectionner fonction dans gamme d'entrées dig. disponibles.
[0] *	Inactif	Les fonctions sont décrites au point 5-1* Entrées digitales.

**5-15 E.digit.born.33**
**Option:      Fonction:**

		Sélectionner fonct. dans gamme d'entrées digit. disponible et parmi les options suppl. [60], [61], [63] et [64]. Compteurs utilisés dans fonct. Smart Logic Control.
[0] *	Inactif	Les fonctions sont décrites au point 5-1* Entrées digitales.

**5-16 E.digit.born. X30/2**
**Option:      Fonction:**

[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites au point 5-1* Entrées digitales.
-------	---------	--

**5-17 E.digit.born. X30/3**
**Option:      Fonction:**

[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites au point 5-1* Entrées digitales.
-------	---------	--

**5-18 E.digit.born. X30/4**
**Option:      Fonction:**

[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites au point 5-1* Entrées digitales.
-------	---------	--

**5-19 Arrêt de sécurité borne 37**
**Option:      Fonction:**

[1]	Arrêt sécurité alarme	Met le variateur de fréquence en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé. Reset manuel depuis le LCP, les entrées digitales ou le bus de terrain.
[3]	Arrêt sécu avertis.	Met le variateur en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé (borne 37 inactive). Lorsque le circuit d'arrêt de sécurité est rétabli, le variateur continuera sans reset manuel.
[4]	Alarme PTC 1	Met le variateur de fréquence en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé. Reset manuel depuis le LCP, les entrées digitales ou le bus de terrain. Le choix 4 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.
[5]	PTC 1 Warning	Met le variateur en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé (borne 37 inactive). Lorsque le circuit d'arrêt de sécurité est rétabli, le variateur continue sans reset manuel, à moins qu'une entrée digitale réglée sur Carte PTC 1 [80] ne soit toujours activée. Le choix 5 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.
[6]	PTC 1 & Relay A	Ce choix est utilisé lorsque l'option PTC est reliée à un bouton d'arrêt via un relais de sécurité à la borne 37. Met le variateur de fréquence en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé. Reset manuel depuis le LCP, les entrées digitales ou le bus de terrain. Le choix 6 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.
[7]	PTC 1 & Relay W	Ce choix est utilisé lorsque l'option PTC est reliée à un bouton d'arrêt via un relais de

5-19 Arrêt de sécurité borne 37		
Option:	Fonction:	
	sécurité à la borne 37. Met le variateur en roue libre lorsque l'arrêt de sécurité est activé (borne 37 inactive). Lorsque le circuit d'arrêt de sécurité est rétabli, le variateur continue sans reset manuel, à moins qu'une entrée digitale réglée sur Carte PTC 1 [80] ne soit (toujours) activée. Le choix 7 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.	
[8]	PTC 1 & relais A/W	Ce choix rend possible l'utilisation d'une combinaison d'alarme et d'avertissement. Le choix 8 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.
[9]	PTC 1 & relais W/A	Ce choix rend possible l'utilisation d'une combinaison d'alarme et d'avertissement. Le choix 9 n'est disponible que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.

Les choix 4 à 9 ne sont disponibles que lorsque la carte thermistance PTC MCB 112 est connectée.

## REMARQUE!

Lorsque **Auto-reset/Avertissement est sélectionné**, le variateur de fréquence passe en redémarrage automatique.

Fonction	N°	PTC	Relais
Pas de fonction	[0]	-	-
Arrêt sécurité alarme	[1]*	-	Arrêt de sécurité [A68]
Arrêt sécu avertiss.	[3]	-	Arrêt de sécurité [W68]
Alarme PTC 1	[4]	Arrêt de sécurité PTC 1 [A71]	-
Avertissement PTC 1	[5]	Arrêt de sécurité PTC 1 [W71]	-
Alarme PTC 1 & relais	[6]	Arrêt de sécurité PTC 1 [A71]	Arrêt de sécurité [A68]
Avert. PTC 1 & relais W	[7]	Arrêt de sécurité PTC 1 [W71]	Arrêt de sécurité [W68]
PTC 1 & relais A/W	[8]	Arrêt de sécurité PTC 1 [A71]	Arrêt de sécurité [W68]
PTC 1 & relais W/A	[9]	Arrêt de sécurité PTC 1 [W71]	Arrêt de sécurité [A68]

**Tableau 3.16** Vue d'ensemble des fonctions, alarmes et avertissements

*W signifie avertissement et A alarme. Pour plus d'informations, voir Alarmes et avertissements au chapitre Dépannage du Manuel de configuration ou du Manuel d'utilisation.*

Une panne dangereuse liée à l'arrêt de sécurité génère une alarme : Panne dangereuse [A72].

Se reporter à dans le *Tableau 5.3*.

5-20 E.digit.born. X46/1		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-21 E.digit.born. X46/3		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-22 E.digit.born. X46/5		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-23 E.digit.born. X46/7		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-24 E.digit.born. X46/9		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-25 E.digit.born. X46/11		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

5-26 E.digit.born. X46/13		
Option:	Fonction:	
[0] *	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est installé sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-1* Entrées digitales.

### 3.7.3 5-3\* Sorties digitales

Les 2 sorties digitales statiques sont communes aux bornes 27 et 29. Régler la fonction E/S de la borne 27 au par. 5-01 *Mode born.27* et la fonction E/S de la borne 29 au par. 5-02 *Mode born.29*.

3

#### REMARQUE!

Ces paramètres ne peuvent pas être réglés lorsque le moteur est en marche.

[0]	Inactif	Valeur par défaut de l'ensemble des sorties digitales et sortie relais
[1]	Commande prête	La carte de commande est prête. P. ex. : signal de retour d'un variateur de fréquence lorsque le circuit de commande est alimenté par un 24 V externe (MCB 107) et que la puissance principale vers l'unité n'est pas détectée.
[2]	Variateur prêt	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et applique un signal d'alimentation sur la carte de commande.
[3]	Var.prêt en ctrl.dist.	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode [Auto On].
[4]	Prêt, pas d'avertis.	Appareil prêt à l'exploitation. Aucun ordre de démarrage ou d'arrêt n'a été donné (démarrage/désactivé). Aucun avertissement n'est actif.
[5]	MOTEUR TOURNE	Le moteur fonctionne et le couple de l'arbre est présent.
[6]	Fonction./pas d'avert.	La fréquence de sortie est supérieure à la vitesse réglée au par. 1-81 <i>Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]</i> . Le moteur fonctionne et il n'y a pas d'avertissements.
[7]	F.dans gam/pas avert	Le moteur fonctionne dans les plages de courant et de vitesse programmées au par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> à 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> . Il n'y a pas d'avertissements.
[8]	F.sur réf/pas avert.	Le moteur fonctionne à la vitesse de référence. Pas d'avertissement.
[9]	Alarme	Une alarme active la sortie. Il n'y a pas d'avertissements.
[10]	Alarme ou avertis.	La sortie est activée par une alarme ou un avertissement.
[11]	À la limite du couple	La limite du couple définie au par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> ou au par. 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> est dépassée.
[12]	Hors gamme courant	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> .
[13]	Courant inf. bas	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> .

[14]	Courant sup. haut	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 <i>Avertis. courant haut</i> .
[15]	Hors plage de vitesse	La fréquence de sortie est en dehors de la plage de fréquence définie dans les par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> et 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[16]	Vitesse inf. basse	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> .
[17]	Vitesse sup. haute	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[18]	Hors gamme retour	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. 4-56 <i>Avertis.retour bas</i> et 4-57 <i>Avertis.retour haut</i> .
[19]	Inf.retour bas	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. 4-56 <i>Avertis.retour bas</i> .
[20]	Sup.retour haut	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. 4-57 <i>Avertis.retour haut</i> .
[21]	Avertis. thermiq.	L'avertissement thermique s'allume lorsque la limite de température est dépassée dans le moteur, le variateur de fréquence, la résistance de freinage ou la thermistance.
[22]	Prêt,ss avert.therm	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et il n'y a pas d'avertissement de surtempérature.
[23]	Dist.Prêt,Pas Therm.	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode [Auto On]. Il n'y a aucun avertissement de surtempérature.
[24]	Prt, tension OK	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et la tension secteur se situe dans la plage spécifiée (voir chapitre <i>Spécifications générales</i> dans le Manuel de configuration).
[25]	Inversion	Le moteur fonctionne (ou est prêt à fonctionner) dans le sens horaire lorsque le niveau logique est 0 et dans le sens antihoraire lorsque le niveau logique est 1. La sortie change dès que le signal d'inversion est appliqué.
[26]	Bus OK	Active un échange de données au niveau du port de communication série (absence de temporisation).
[27]	Limite couple & arrêt	À utiliser lors d'un arrêt en roue libre et en condition de limite de couple. Le signal a le niveau logique 0 si le variateur de fréquence, en limite de couple, a reçu un signal d'arrêt.
[28]	Frein ss avertis.	Le frein est actif et il n'y a pas d'avertissements.

[29]	Frein prêt sans déf.	Le frein est prêt à l'exploitation et il n'y a pas d'erreurs.
[30]	Défaut frein. (IGBT)	La sortie est de niveau logique 1 en cas de court-circuit de l'IGBT frein. Cette fonction sert à protéger le variateur de fréquence en cas de panne des modules de freinage. Utiliser la sortie/le relais pour couper la tension secteur du variateur de fréquence.
[31]	Relais 123	Le relais est activé lorsque le mot de contrôle [0] a été sélectionné dans le groupe de paramètres 8-**.
[32]	Ctrl frein mécanique	Permet de piloter un frein mécanique externe, voir description dans le chapitre <i>Commande de frein mécanique</i> et le groupe de paramètres 2-2*.
[33]	Arrêt de sécurité actif (FC 302 uniquement)	Indique que l'arrêt de sécurité de la borne 37 a été activé.
[40]	Hors plage réf.	Actif lorsque la vitesse effective est hors des réglages choisis aux par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> à 4-55 <i>Avertis. référence haute</i> .
[41]	Inf. réf., bas	Actif lorsque la vitesse effective est inférieure au réglage de référence de la vitesse.
[42]	Sup. réf., haut	Actif lorsque la vitesse effective est supérieure au réglage de référence de la vitesse.
[43]	Limite PID étendu	
[45]	Ctrl bus	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 <i>Ctrl bus sortie dig.&amp;relais</i> . L'état de la sortie est conservé en cas de temporisation du temps du bus.
[46]	Ctrl bus, 1 si tempo.	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 <i>Ctrl bus sortie dig.&amp;relais</i> . En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur haut (Actif).
[47]	Ctrl bus, 0 si tempo.	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 <i>Ctrl bus sortie dig.&amp;relais</i> . En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur bas (Inactif).
[51]	Contrôle par MCO	Actif lorsqu'un MCO 302 ou MCO 305 est raccordé. La sortie est contrôlée à partir de l'option.
[55]	Sortie impulsions	
[60]	Comparateur 0	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 0 est évalué comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[61]	Comparateur 1	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 1 est évalué comme étant

		TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[62]	Comparateur 2	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 2 est évalué comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[63]	Comparateur 3	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 3 est évalué comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[64]	Comparateur 4	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 4 est évalué comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[65]	Comparateur 5	Voir groupe de paramètres 13-1*. Si Comparateur 5 est évalué comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[70]	Règle logique 0	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 0 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[71]	Règle logique 1	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 1 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[72]	Règle logique 2	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 2 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[73]	Règle logique 3	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 3 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[74]	Règle logique 4	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 4 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[75]	Règle logique 5	Voir groupe de paramètres 13-4*. Si Règle logique 5 est évaluée comme étant TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[80]	Sortie digitale A	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . La sortie augmente dès lors que l'action de logique avancée [38] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. La sortie diminue dès lors que l'action de logique avancée [32] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[81]	Sortie digitale B	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [39] <i>Déf. sort. dig. B haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [33] <i>Déf. sort. dig. B bas</i> est exécutée.

[82]	Sortie digitale C	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [40] <i>Déf. sort. dig. C haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [34] <i>Déf. sort. dig. C bas</i> est exécutée.																								
[83]	Sortie digitale D	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [41] <i>Déf. sort. dig. D haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [35] <i>Déf. sort. dig. D bas</i> est exécutée.																								
[84]	Sortie digitale E	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [42] <i>Déf. sort. dig. E haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [36] <i>Déf. sort. dig. E bas</i> est exécutée.																								
[85]	Sortie digitale F	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [43] <i>Déf. sort. dig. F haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [37] <i>Déf. sort. dig. F bas</i> est exécutée.																								
[120]	Référence locale act.	<p>La sortie est haute si 3-13 <i>Type référence</i> = [2] Local ou 3-13 <i>Type référence</i> = [0] <i>Mode hand/auto</i> en même temps que le LCP est en mode [Hand On].</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Emplacement de la référence défini au par. 3-13 <i>Type référence</i></th> <th>Référence locale active [120]</th> <th>Référence distante active [121]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Emplacement de la référence : Local, 3-13 <i>Type référence</i> [2]</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Emplacement de la référence : À distance, 3-13 <i>Type référence</i> [1]</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Emplacement de la référence : Mode hand/auto</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Hand</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Hand -&gt; off</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Auto -&gt; off</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Auto</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Tableau 3.17</b></p>	Emplacement de la référence défini au par. 3-13 <i>Type référence</i>	Référence locale active [120]	Référence distante active [121]	Emplacement de la référence : Local, 3-13 <i>Type référence</i> [2]	1	0	Emplacement de la référence : À distance, 3-13 <i>Type référence</i> [1]	0	1	Emplacement de la référence : Mode hand/auto			Hand	1	0	Hand -> off	1	0	Auto -> off	0	0	Auto	0	1
Emplacement de la référence défini au par. 3-13 <i>Type référence</i>	Référence locale active [120]	Référence distante active [121]																								
Emplacement de la référence : Local, 3-13 <i>Type référence</i> [2]	1	0																								
Emplacement de la référence : À distance, 3-13 <i>Type référence</i> [1]	0	1																								
Emplacement de la référence : Mode hand/auto																										
Hand	1	0																								
Hand -> off	1	0																								
Auto -> off	0	0																								
Auto	0	1																								

[121]	Réf.dist.active	La sortie est haute si 3-13 <i>Type référence</i> = A <i>distance</i> [1] ou <i>Mode hand/auto</i> [0] lorsque le LCP est en mode [Auto on]. Voir ci-dessus.
[122]	Pas d'alarme	La sortie est haute en l'absence d'alarmes.
[123]	Ordre dém. actif	La sortie est haute dès lors qu'il existe un ordre de démarrage actif (à savoir via le raccordement du bus de l'entrée digitale ou [Hand on] ou [Auto on]) et qu'aucun ordre d'arrêt ou de démarrage n'est actif.
[124]	Fonct. inversé	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence fonctionne dans le sens antihoraire (produit logique des bits d'état "fonct." ET "inversé").
[125]	Var.en mode manu.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode [Hand on] (comme indiqué par le voyant LED au-dessus de [Hand on]).
[126]	Mode automatique	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode [Hand on] (comme indiqué par le voyant LED au-dessus de [Auto on]).
[151]	Alarme courant ETR ATEX	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[152]	Alarme fréq. ETR ATEX	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[153]	Avertissement courant ETR ATEX	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[154]	Avertissement fréq. ETR ATEX	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[188]	Connex° condens. AHF	Les condensateurs s'activent à 20% (une hystérésis de 50% donne un intervalle de 10%-30%). Les condensateurs se déconnectent en dessous de 10%. Le retard OFF est de 10 s et redémarre si la puissance nominale dépasse 10% pendant ce temps. Le par. 5-80 <i>AHF Cap Reconnect Delay</i> sert à garantir une période d'inactivité minimale des condensateurs.
[189]	Commde ventil. externe	La logique interne de la commande du ventilateur interne est transférée à cette sortie pour permettre la commande d'un ventilateur externe (utile pour le refroidissement par gaine HP).



[190]	Safe Function active	
[191]	Safe Opt. Reset req.	
[192]	Bascule RS 0	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[193]	Bascule RS 1	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[194]	Bascule RS 2	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[195]	Bascule RS 3	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[196]	Bascule RS 4	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[197]	Bascule RS 5	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[198]	Bascule RS 6	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[199]	Bascule RS 7	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>

**5-30 S.digit.born.27**
**Option:      Fonction:**

[0] *	Inactif	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-3* <i>Sorties digitales.</i>
-------	---------	---

**5-31 S.digit.born.29**
**Option:      Fonction:**

[0] *	Inactif	Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-3* <i>Sorties digitales.</i> Ce paramètre s'applique uniquement au par. FC 302
-------	---------	--

**5-32 S.digit.born. X30/6**
**Option:                      Fonction:**

[0]	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est monté sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-3* <i>Sorties digitales.</i>
[1]	Comm.prête	
[2]	Variateur prêt	
[3]	Var.prêt en ctrl.dist.	
[4]	Prêt, pas d'avertis.	
[5]	MOTEUR TOURNE	
[6]	Fonction./pas d'avert.	
[7]	F.dans gam/pas avert	
[8]	F.sur réf/pas avert.	
[9]	Alarme	
[10]	Alarme ou avertis.	
[11]	À la limite du couple	
[12]	Hors gamme courant	
[13]	Courant inf. bas	
[14]	Courant sup. haut	
[15]	Hors plage de vitesse	
[16]	Vitesse inf. basse	

5-32 S.digit.born. X30/6		
Option:		Fonction:
[17]	Vitesse sup. haute	
[18]	Hors gamme retour	
[19]	Inf.retour bas	
[20]	Sup.retour haut	
[21]	Avertis.thermiq.	
[22]	Prêt,ss avert.therm	
[23]	Dist.Prêt,Pas Therm.	
[24]	Prt, tension OK	
[25]	Inverse	
[26]	Bus OK	
[27]	Limite couple & arrêt	
[28]	Frein ss avertis.	
[29]	Frein prêt sans déf.	
[30]	Défaut frein. (IGBT)	
[31]	Relais 123	
[32]	Ctrl frein mécanique	
[33]	Arrêt sécurité actif	
[38]	Erreur retour mot.	
[39]	Err. traînée	
[40]	Hors plage réf.	
[41]	Inf. réf., bas	
[42]	Sup. réf., haut	
[43]	Limite PID étendu	
[45]	Ctrl bus	
[46]	Ctrl bus, 1 si tempo.	
[47]	Ctrl bus, 0 si tempo.	
[51]	Contrôle par MCO	
[55]	Sortie impulsions	
[60]	Compateur 0	
[61]	Compateur 1	
[62]	Compateur 2	
[63]	Compateur 3	
[64]	Compateur 4	
[65]	Compateur 5	
[70]	Règle logique 0	
[71]	Règle logique 1	
[72]	Règle logique 2	
[73]	Règle logique 3	
[74]	Règle logique 4	
[75]	Règle logique 5	
[80]	Sortie digitale A	
[81]	Sortie digitale B	
[82]	Sortie digitale C	
[83]	Sortie digitale D	
[84]	Sortie digitale E	
[85]	Sortie digitale F	
[120]	Référence locale act.	
[121]	Réf.dist.active	
[122]	Pas d'alarme	
[123]	Ordre dém. actif	
[124]	Fonct. inversé	
[125]	Var.en mode manu.	

5-32 S.digit.born. X30/6		
Option:	Fonction:	
[126]	Var.en mode auto.	
[151]	ATEX ETR cur. alarm	
[152]	ATEX ETR freq. alarm	
[153]	ATEX ETR cur. warning	
[154]	ATEX ETR freq. warning	
[188]	AHF Capacitor Connect	
[189]	Commde ventil. ext.	
[190]	Safe Function active	
[191]	Safe Opt. Reset req.	
[192]	RS Flipflop 0	
[193]	RS Flipflop 1	
[194]	RS Flipflop 2	
[195]	RS Flipflop 3	
[196]	RS Flipflop 4	
[197]	RS Flipflop 5	
[198]	RS Flipflop 6	
[199]	RS Flipflop 7	

5-33 S.digit.born. X30/7		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est monté sur le variateur de fréquence. Les fonctions sont décrites dans le groupe de paramètres 5-3* <i>Sorties digitales</i> .
[1]	Comm.prete	
[2]	Variateur prêt	
[3]	Var.prêt en ctrl.dist.	
[4]	Prêt, pas d'avertis.	
[5]	MOTEUR TOURNE	
[6]	Fonction./pas d'avert.	
[7]	F.dans gam/pas avert	
[8]	F.sur réf/pas avert.	
[9]	Alarme	
[10]	Alarme ou avertis.	
[11]	À la limite du couple	
[12]	Hors gamme courant	
[13]	Courant inf. bas	
[14]	Courant sup. haut	
[15]	Hors plage de vitesse	
[16]	Vitesse inf. basse	
[17]	Vitesse sup. haute	
[18]	Hors gamme retour	
[19]	Inf.retour bas	
[20]	Sup.retour haut	
[21]	Avertis.thermiq.	
[22]	Prêt,ss avert.therm	
[23]	Dist.Prêt,Pas Therm.	
[24]	Prt, tension OK	
[25]	Inverse	
[26]	Bus OK	

5-33 S.digit.born. X30/7		
Option:	Fonction:	
[27]	Limite couple & arrêt	
[28]	Frein ss avertis.	
[29]	Frein prêt sans déf.	
[30]	Défaut frein. (IGBT)	
[31]	Relais 123	
[32]	Ctrl frein mécanique	
[33]	Arrêt sécurité actif	
[39]	Err. traînée	
[40]	Hors plage réf.	
[41]	Inf. réf., bas	
[42]	Sup. réf., haut	
[43]	Limite PID étendu	
[45]	Ctrl bus	
[46]	Ctrl bus, 1 si tempo.	
[47]	Ctrl bus, 0 si tempo.	
[51]	Contrôle par MCO	
[60]	Comparateur 0	
[61]	Comparateur 1	
[62]	Comparateur 2	
[63]	Comparateur 3	
[64]	Comparateur 4	
[65]	Comparateur 5	
[70]	Règle logique 0	
[71]	Règle logique 1	
[72]	Règle logique 2	
[73]	Règle logique 3	
[74]	Règle logique 4	
[75]	Règle logique 5	
[80]	Sortie digitale A	
[81]	Sortie digitale B	
[82]	Sortie digitale C	
[83]	Sortie digitale D	
[84]	Sortie digitale E	
[85]	Sortie digitale F	
[120]	Référence locale act.	
[121]	Réf.dist.active	
[122]	Pas d'alarme	
[123]	Ordre dém. actif	
[124]	Fonct. inversé	
[125]	Var.en mode manu.	
[126]	Var.en mode auto.	
[151]	ATEX ETR cur. alarm	
[152]	ATEX ETR freq. alarm	
[153]	ATEX ETR cur. warning	
[154]	ATEX ETR freq. warning	
[189]	Commde ventil. ext.	
[190]	Safe Function active	
[191]	Safe Opt. Reset req.	
[192]	RS Flipflop 0	
[193]	RS Flipflop 1	
[194]	RS Flipflop 2	
[195]	RS Flipflop 3	

5-33 S.digit.born. X30/7	
Option:	Fonction:
[196]	RS Flipflop 4
[197]	RS Flipflop 5
[198]	RS Flipflop 6
[199]	RS Flipflop 7

### 3.7.4 5-4\* Relais

Paramètres de configuration des fonctions de temporisation et de sortie des relais.

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Toutes les sorties digitale et relais sont réglées par défaut sur Inactif.
[1]	Comm.prete	La carte de commande est prête. P. ex. : signal de retour d'un variateur lorsque le circuit de commande est alimenté par un 24 V externe (MCB 107) et que la puissance principale vers le variateur n'est pas détectée.
[2]	Variateur prêt	Le variateur est prêt à fonctionner. Les alimentations secteur et commande sont correctes.
[3]	Var.prêt en ctrl.dist.	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode Auto On.
[4]	Prêt, pas d'avertis.	Appareil prêt à l'exploitation. Aucun ordre de démarrage ou d'arrêt n'a été appliqué (démarrage/désactivé). Aucun avertissement n'est actif.
[5]	MOTEUR TOURNE	Le moteur fonctionne et le couple de l'arbre est présent.
[6]	Fonction./pas d'avert.	La fréquence de sortie est supérieure à celle définie au par. 1-81 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min] Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]. Le moteur fonctionne et il n'y a pas d'avertissement.
[7]	F.dans gam/pas avert	Le moteur fonctionne dans les plages de courant et de vitesse programmées aux par. 4-50 Avertis. courant bas et 4-53 Avertis. vitesse haute. Pas d'avertissement.
[8]	F.sur réf/pas avert.	Le moteur fonctionne à la vitesse de référence. Pas d'avertissement.
[9]	Alarme	Une alarme active la sortie. Pas d'avertissement.

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
[10]	Alarme ou avertis.	La sortie est activée par une alarme ou un avertissement.
[11]	À la limite du couple	La limite du couple définie au par. 4-16 Mode moteur limite couple ou au par. 4-17 Mode générateur limite couple est dépassée.
[12]	Hors gamme courant	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 Limite courant.
[13]	Courant inf. bas	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 Avertis. courant bas.
[14]	Courant sup. haut	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 Avertis. courant haut.
[15]	Hors plage de vitesse	La fréquence/vitesse de sortie est en dehors de la plage de fréquence définie aux par. 4-52 Avertis. vitesse basse et 4-53 Avertis. vitesse haute.
[16]	Vitesse inf. basse	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au par. 4-52 Avertis. vitesse basse.
[17]	Vitesse sup. haute	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. 4-53 Avertis. vitesse haute.
[18]	Hors gamme retour	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. 4-56 Avertis.retour bas et 4-57 Avertis.retour haut.
[19]	Inf.retour bas	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. 4-56 Avertis.retour bas.
[20]	Sup.retour haut	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. 4-57 Avertis.retour haut.
[21]	Avertis.thermiq.	L'avertissement thermique s'allume lorsque la limite de température est dépassée dans le moteur, le variateur de fréquence, la résistance de freinage ou la thermistance raccordée.
[22]	Prêt,ss avert.therm	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et il n'y a pas d'avertissement de surtempérature.
[23]	Dist.Prêt,Pas Therm.	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode Auto On. Il

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
	n'y a aucun avertissement de surtempérature.	
[24]	Prt, tension OK	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et la tension secteur se situe dans la plage spécifiée (voir chapitre Spécifications générales dans le Manuel de configuration).
[25]	Inverse	Le moteur fonctionne (ou est prêt à fonctionner) dans le sens horaire lorsque le niveau logique est 0 et dans le sens antihoraire lorsque le niveau logique est 1. La sortie change dès que le signal d'inversion est appliqué.
[26]	Bus OK	Active un échange de données au niveau du port de communication série (absence de temporisation).
[27]	Limite couple & arrêt	À utiliser lors d'un arrêt en roue libre et lorsque le variateur de fréquence est en condition de limite de couple. Le signal a le niveau logique 0 si le variateur de fréquence, en limite de couple, a reçu un signal d'arrêt.
[28]	Frein ss avertis.	Le frein est actif et il n'y a pas d'avertissements.
[29]	Frein prêt sans déf.	Le frein est prêt à l'exploitation et il n'y a pas d'erreurs.
[30]	Défaut frein. (IGBT)	La sortie est de niveau logique 1 en cas de court-circuit de l'IGBT frein. Cette fonction sert à protéger le variateur de fréquence en cas de panne des modules de freinage. Utiliser la sortie digitale/le relais pour couper la tension secteur du variateur de fréquence.
[31]	Relais 123	La sortie digitale/le relais est activé lorsque le mot de contrôle [0] a été sélectionné dans le groupe de paramètres 8-**.
[32]	Ctrl frein mécanique	Sélection de la commande de frein mécanique. En cas de sélection, les paramètres du groupe 2.2* sont actifs. La sortie doit être renforcée pour pouvoir conduire le courant pour la bobine du frein. Problème généralement résolu en raccordant un relais externe à la sortie digitale sélectionnée.

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
[33]	Arrêt sécurité actif	(FC 302 uniquement) Indique que l'arrêt de sécurité de la borne 37 a été activé.
[36]	Mot contrôle bit 11	Active le relais 1 par mot de contrôle depuis le bus de terrain. Aucune autre influence fonctionnelle dans le variateur de fréquence. Application typique : contrôle d'un dispositif auxiliaire à partir du bus de terrain. La fonction est valide lorsque Profil FC [0] est sélectionné au par. 8-10 Profil mot contrôle.
[37]	Mot contrôle bit 12	Active le relais 2 (FC 302 uniquement) par mot de contrôle depuis le bus de terrain. Aucune autre influence fonctionnelle dans le variateur de fréquence. Application typique : contrôle d'un dispositif auxiliaire à partir du bus de terrain. La fonction est valide lorsque Profil FC [0] est sélectionné au par. 8-10 Profil mot contrôle.
[38]	Erreur retour mot.	Erreur dans la boucle du signal de retour de vitesse à partir du moteur fonctionnant en boucle fermée. La sortie peut enfin être utilisée pour préparer le passage du variateur en boucle ouverte en cas d'urgence.
[39]	Err. traînée	Lorsque la différence entre la vitesse calculée et la vitesse effective au 4-35 Erreur de traînée est supérieure à la différence sélectionnée, la sortie digitale/le relais est actif.
[40]	Hors plage réf.	Actif lorsque la vitesse effective est hors des réglages choisis aux par. 4-52 Avertis. vitesse basse à 4-55 Avertis. référence haute.
[41]	Inf. réf., bas	Actif lorsque la vitesse effective est inférieure au réglage de référence de la vitesse.
[42]	Sup. réf., haut	Actif lorsque la vitesse effective est supérieure au réglage de référence de la vitesse.
[43]	Limite PID étendu	
[45]	Ctrl bus	Contrôle la sortie digitale/le relais via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 Ctrl bus sortie dig.&relais.

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
		L'état de la sortie est conservé en cas de temporisation du temps du bus.
[46]	Ctrl bus, 1 si tempo.	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 <i>Ctrl bus sortie dig.&amp;relais</i> . En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur haut (Actif).
[47]	Ctrl bus, 0 si tempo.	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 <i>Ctrl bus sortie dig.&amp;relais</i> . En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur bas (Inactif).
[51]	Contrôle par MCO	Actif lorsqu'un MCO 302 ou MCO 305 est raccordé. La sortie est contrôlée à partir de l'option.
[60]	Comparateur 0	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Contrôleur logique avancé). Si Comparateur 0 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[61]	Comparateur 1	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Contrôleur logique avancé). Si Comparateur 1 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[62]	Comparateur 2	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Contrôleur logique avancé). Si Comparateur 2 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[63]	Comparateur 3	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Contrôleur logique avancé). Si Comparateur 3 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[64]	Comparateur 4	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Contrôleur logique avancé). Si Comparateur 4 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[65]	Comparateur 5	Voir le groupe de paramètres 13-1* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Comparateur 5 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[70]	Règle logique 0	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
		logique 0 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[71]	Règle logique 1	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle logique 1 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[72]	Règle logique 2	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle logique 2 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[73]	Règle logique 3	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle logique 3 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[74]	Règle logique 4	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle logique 4 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[75]	Règle logique 5	Voir le groupe de paramètres 13-4* <i>Contrôleur logique avancé</i> . Si Règle logique 5 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[80]	Sortie digitale A	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . La sortie A est basse en cas d'action de logique avancée [32]. La sortie A est haute en cas d'action de logique avancée [38].
[81]	Sortie digitale B	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . La sortie B est basse en cas d'action de logique avancée [33]. La sortie B est haute en cas d'action de logique avancée [39].
[82]	Sortie digitale C	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . La sortie C est basse en cas d'action de logique avancée [34]. La sortie C est haute en cas d'action de logique avancée [40].
[83]	Sortie digitale D	Voir le par. 13-52 <i>Action contr. logique avancé</i> . La sortie D est basse en cas d'action de logique avancée [35]. La

5-40 Fonction relais			
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))			
	<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
		sortie D est haute en cas d'action de logique avancée [41].	
[84]	Sortie digitale E	Voir le par. 13-52 Action contr. logique avancé. La sortie E est basse en cas d'action de logique avancée [36]. La sortie E est haute en cas d'action de logique avancée [42].	
[85]	Sortie digitale F	Voir le par. 13-52 Action contr. logique avancé. La sortie F est basse en cas d'action de logique avancée [37]. La sortie F est haute en cas d'action de logique avancée [43].	
[120]	Référence locale act.	La sortie est haute si 3-13 Type référence = [2] Local ou lorsque 3-13 Type référence = [0] Mode hand/auto en même temps que le LCP est en mode [Hand On].	
		Emplacement de la référence défini au par. 3-13 Type référence	Référence locale active [120]
		Emplacement de la référence : Local, 3-13 Type référence [2]	1
		Emplacement de la référence : À distance, 3-13 Type référence [1]	0
		Emplacement de la référence : Mode hand/auto	
		Hand	1
		Hand -> off	1
		Auto -> off	0
		Auto	0
			Référence distante active [121]
			0
			1
			0
			0
			1
<b>Tableau 3.18</b>			
[121]	Réf.dist.active	La sortie est haute si 3-13 Type référence = A distance [1] ou Mode hand/auto [0] lorsque le LCP est en mode [Auto on]. Voir ci-dessus.	
[122]	Pas d'alarme	La sortie est haute en l'absence d'alarmes.	

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
	<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>
[123]	Ordre dém. actif	La sortie est haute dès lors que l'ordre de démarrage est haut (à savoir via l'entrée digitale, le raccordement du bus, [Hand on] ou [Auto on]) et qu'un ordre d'arrêt est le dernier ordre.
[124]	Fonct. inversé	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence fonctionne dans le sens antihoraire (produit logique des bits d'état "fonct." ET "inversé").
[125]	Var.en mode manu.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode [Hand on] (comme indiqué par le voyant LED au-dessus de [Hand on]).
[126]	Var.en mode auto.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode Auto (comme indiqué par le voyant LED au-dessus de [Auto On]).
[151]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[152]	ATEX ETR freq. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[153]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[154]	ATEX ETR freq. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ou [21]. Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[188]	AHF Capacitor Connect	
[189]	Commde ventil. ext.	La logique interne de la commande du ventilateur interne est transférée à cette sortie pour permettre la commande d'un ventilateur externe (utile pour le refroidissement par gaine HP).
[192]	RS Flipflop 0	Voir 13-1*

5-40 Fonction relais		
Tableau [9] (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2] (MCB 113), Relais 4 [3] (MCB 113), Relais 5 [4] (MCB 113), Relais 6 [5] (MCB 113), Relais 7 [6] (MCB 105), Relais 8 [7] (MCB 105), Relais 9 [8] (MCB 105))		
Option:	Fonction:	
[193]	RS Flipflop 1	Voir 13-1*
[194]	RS Flipflop 2	Voir 13-1*
[195]	RS Flipflop 3	Voir 13-1*
[196]	RS Flipflop 4	Voir 13-1*
[197]	RS Flipflop 5	Voir 13-1*
[198]	RS Flipflop 6	Voir 13-1*
[199]	RS Flipflop 7	Voir 13-1*

5-41 Relais, retard ON		
Zone [9], (Relais 1 [0], Relais 2 [1], Relais 3 [2], Relais 4 [3], Relais 5 [4], Relais 6 [5], Relais 7 [6], Relais 8 [7], Relais 9 [8])		
Range:	Fonction:	
0.01 s* [0.01 - 600.00 s]	Entrer le délai d'activation des relais. Le relais ne se désactive que si la condition du par. 5-40 Fonction relais est ininterrompue pendant le délai spécifié. Sélectionner l'un des relais mécaniques disponibles et le MCB 105 dans une fonction de type tableau. Voir le par. 5-40 Fonction relais. Les relais 3 à 6 sont inclus dans le module MCB 113.	

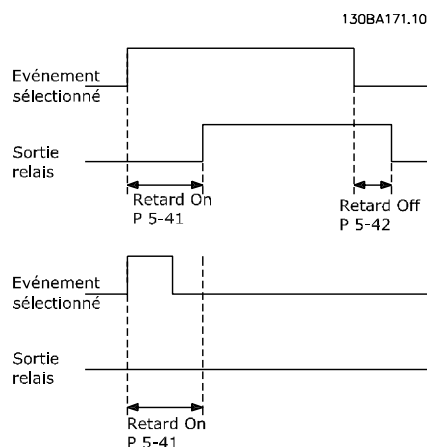


Illustration 3.35

5-42 Relais , retard OFF		
Tableau [2] : Relais 1 [0], Relais 2 [1]		
Range:	Fonction:	
0.01 s* [0.01 - 600.00 s]	Entrer le délai de désactivation des relais. Sélectionner l'un des relais mécaniques disponibles et le MCB 105	

5-42 Relais , retard OFF		
Tableau [2] : Relais 1 [0], Relais 2 [1]		
Range:	Fonction:	
	dans une fonction de type tableau. Voir le par. 5-40 Fonction relais.	

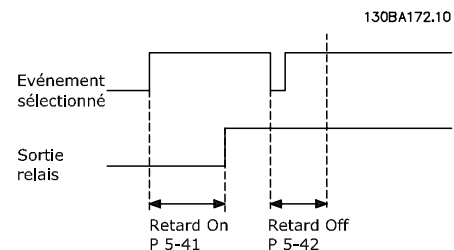


Illustration 3.36

Si la condition Événement sélectionné est modifiée avant l'expiration du retard ON ou OFF, la sortie relais n'est pas affectée.

### 3.7.5 5-5\* Entrée impulsions

Par. d'entrées d'impulsions servant à définir une fenêtre adaptée à la zone de réf. des impulsions (config. mise à l'échelle et filtre pour entrées d'impulsions). Les bornes d'entrée 29 ou 33 agissent comme des entrées de réf. de fréq. Régler la borne 29 (5-13 E.digit.born.29) ou la borne 33 (5-15 E.digit.born.33) sur [32] Entrée impulsions. Si la borne 29 est utilisée comme entrée, régler le par. 5-01 Mode born. 27 sur [0] Entrée.

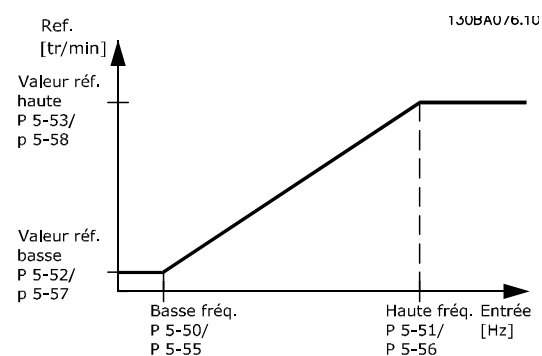


Illustration 3.37

5-50 F.bas born.29		
Range:	Fonction:	
100 Hz* [0 - 110000 Hz]	Entrer la limite de fréquence basse correspondant à la vitesse de l'arbre moteur basse (c.-à-d. la valeur de référence basse) au par. 5-52 Val.ret./Réf.bas.born.29. Se reporter au diagramme de ce chapitre. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

5-51 F.haute born.29		
Range:	Fonction:	
100 Hz* [0 - 110000 Hz]	Entrer la limite de fréquence haute correspondant à la vitesse de l'arbre moteur élevée (c.-à-d. la valeur de référence haute) au par. 5-53 Val.ret./Réf.haut.born.29. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

5-52 Val.ret./Réf.bas.born.29		
Range:	Fonction:	
0 ReferenceFeed-backUnit* [-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la limite de la valeur de référence basse pour la vitesse de l'arbre moteur [tr/min]. C'est également la valeur du signal de retour la plus basse, voir également le par. 5-57 Val.ret./Réf.bas.born.33. Régler la borne 29 sur entrée digitale (5-02 Mode born.29 = entrée [0] (valeur par défaut) et 5-13 E.digit.born.29 = valeur applicable). Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

5-53 Val.ret./Réf.haut.born.29		
Range:	Fonction:	
Size related* [-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la valeur de référence élevée [tr/min] pour la vitesse de l'arbre moteur et la valeur de signal de retour élevée, voir également 5-58 Val.ret./Réf.haut.born.33. Sélectionner la borne 29 comme entrée digitale (5-02 Mode born.29 = [0] entrée (valeur par défaut) et 5-13 E.digit.born.29 = valeur applicable). Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

5-54 Tps filtre pulses/29		
Range:	Fonction:	
100 ms* [1 - 1000 ms]	Entrer la constante du temps du filtre d'impulsions. Le filtre d'impulsions atténue les oscillations du signal de retour, ce qui est un avantage lorsqu'il y a beaucoup de bruit dans le système. Une constante de temps élevée assure une meilleure atténuation, mais accroît également le retard via le filtre. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

5-54 Tps filtre pulses/29		
Range:	Fonction:	
	Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.	

5-55 F.bas born.33		
Range:	Fonction:	
100 Hz* [0 - 110000 Hz]	Entrer la fréquence basse correspondant à la vitesse de l'arbre moteur basse (c.-à-d. la valeur de référence basse) au 5-57 Val.ret./Réf.bas.born.33.	

5-56 F.haute born.33		
Range:	Fonction:	
100 Hz* [0 - 110000 Hz]	Entrer la fréquence haute correspondant à la vitesse de l'arbre moteur élevée (c.-à-d. la valeur de référence haute) au 5-58 Val.ret./Réf.haut.born.33.	

5-57 Val.ret./Réf.bas.born.33		
Range:	Fonction:	
0.000 * [-999999.999 - 999999.999 ]	Entrer la valeur de réf. basse [tr/min] pour la vit. de l'arbre moteur. C'est également la valeur du signal de retour basse, voir aussi le 5-52 Val.ret./Réf.bas.born.29.	

5-58 Val.ret./Réf.haut.born.33		
Range:	Fonction:	
Size related* [-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la valeur de réf. haute [tr/min] pour la vit. de l'arbre moteur. Voir aussi 5-53 Val.ret./Réf.haut.born.29.	

5-59 Tps filtre pulses/33		
Range:	Fonction:	
100 ms* [1 - 1000 ms]	Entrer la constante du temps du filtre d'impulsions. Le filtre passe-bas atténue les oscillations du signal de retour provenant de la commande et en réduit l'influence. Cela présente un avantage en cas de forte perturbation du signal.	

## REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.



### 3.7.6 5-6\* Sortie impulsions

Ces paramètres servent à configurer des sorties d'impulsions avec leurs fonctions et leurs mises à l'échelle. Les bornes 27 et 29 sont respectivement attribuées à une sortie d'impulsion via les par. 5-01 Mode born.27 et 5-02 Mode born.29.

#### REMARQUE!

Ces paramètres ne peuvent pas être réglés lorsque le moteur est en marche.

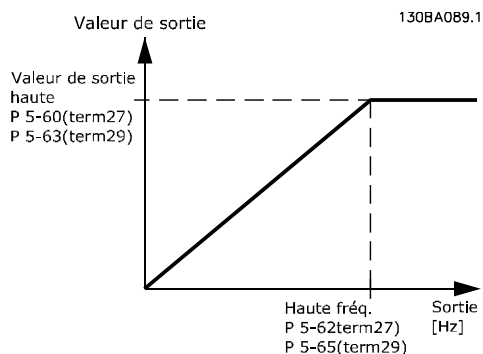


Illustration 3.38

Options d'affichage des variables de sortie :

		Paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des fonctions de sortie des sorties impulsions. Les sorties d'impulsions sont désignées pour la borne 27 ou 29. Sélectionner la borne 27 comme une sortie au par. 5-01 Mode born.27 et la borne 29 comme une sortie au par. 5-02 Mode born.29.
[0]	Inactif	
[45]	Contrôle par bus	
[48]	Ctrl bus, tempo.	
[51]	Contrôle par MCO	
[100]	Fréquence de sortie	
[101]	Référence	
[102]	Retour	
[103]	Courant moteur	
[104]	Couple rel./limit	
[105]	Couple rel./Evaluer	
[106]	Puissance	
[107]	Vitesse	
[108]	Couple	
[109]	Fréq. sortie max.	

5-60 Fréq.puls./S.born.27		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Sélectionner la sortie d'affichage souhaitée pour la borne 27.
[45]	Ctrl bus	
[48]	Ctrl bus, tempo.	
[51]	Contrôle par MCO	
[100]	Fréquence sortie	
[101]	Référence	
[102]	Retour	
[103]	Courant moteur	
[104]	Couple rel./limit	
[105]	Couple rel./Evaluer	
[106]	Puissance	
[107]	Vitesse	
[108]	Couple	
[109]	Fréq. sortie max.	
[119]	Couple % limit	

5-62 Fréq. max. sortie impulsions 27		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 32000 Hz]	Régler la fréquence maximale de la borne 27, correspondant à la variable de sortie définie au par. 5-60 Fréq.puls./S.born.27.

5-63 Fréq.puls./S.born.29		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Sélectionner la sortie d'affichage souhaitée pour la borne 29. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.
[45]	Ctrl bus	
[48]	Ctrl bus, tempo.	
[51]	Contrôle par MCO	
[100]	Fréquence sortie	
[101]	Référence	
[102]	Retour	
[103]	Courant moteur	
[104]	Couple rel./limit	
[105]	Couple rel./Evaluer	
[106]	Puissance	
[107]	Vitesse	
[108]	Couple	
[109]	Fréq. sortie max.	
[119]	Couple % limit	

5-65 Fréq. max. sortie impulsions 29		
Range:	Fonction:	
5000 Hz*	[0 - 32000 Hz]	Régler la fréquence maximale de la borne 29, correspondant à la variable de sortie définie au par. 5-63 Fréq.puls./S.born.29.

**5-66 Fréq.puls./S.born.X30/6**

Sélectionner variable pour lecture sur la borne X30/6.

Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est installé sur le variateur de fréquence.

Options et fonctions identiques à celles du groupe de par. 5-6\*.

Option:	Fonction:
[0]	Inactif
[45]	Ctrl bus
[48]	Ctrl bus, tempo.
[51]	Contrôle par MCO
[100]	Fréquence sortie
[101]	Référence
[102]	Retour
[103]	Courant moteur
[104]	Couple rel./limit
[105]	Couple rel./Evaluer
[106]	Puissance
[107]	Vitesse
[108]	Couple
[109]	Fréq. sortie max.
[119]	Couple % limit

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

**5-68 Fréq. max. sortie impulsions X30/6**

Sélectionner la fréquence maximale à la borne X30/6, faisant référence à la variable de sortie au par. 5-66 Fréq.puls./S.born.X30/6.

Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est monté sur le variateur de fréquence.

Range:	Fonction:
Size related*	[0 - 32000 Hz]

**3.7.7 5-7\* Entrée cod. 24V**

Raccorder le codeur 24 V aux bornes 12 (alimentation 24 V CC), 32 (canal A), 33 (canal B) et 20 (TERRE). Les entrées digitales 32/33 sont actives pour les entrées du codeur lorsque [1] Codeur 24 V est sélectionné aux par. 1-02 Source codeur arbre moteur et 7-00 PID vit.source ret.. Le codeur utilisé est de type 24 V à double canal (A et B). Fréquence d'entrée maximale : 110 kHz.

**Connexion du codeur au variateur de fréquence.**

Codeur incrémental 24 V. Longueur max. de câble 5 m.

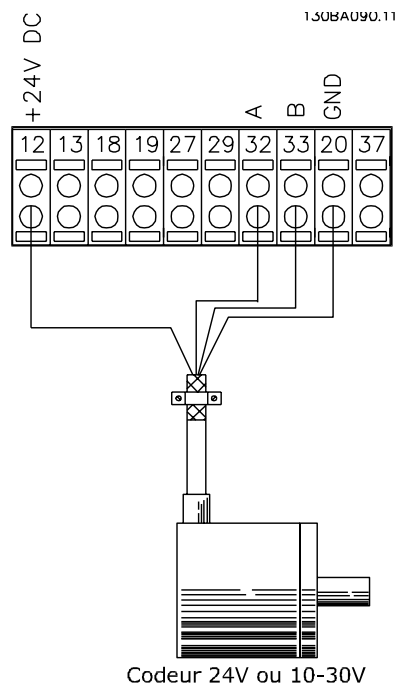


Illustration 3.39

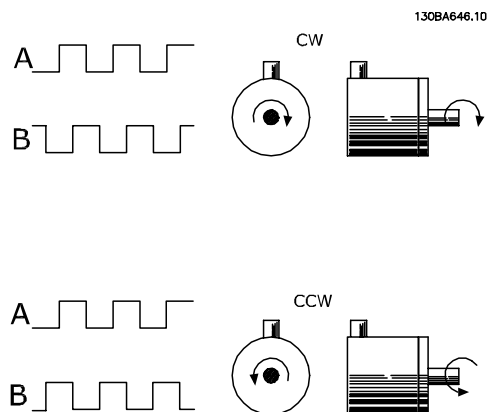


Illustration 3.40

5-70 Pts/tr cod.born.32 33	
Range:	Fonction:
1024 *	[1 - 4096 ] Réglage des impulsions du codeur par tour de l'arbre moteur. Lire la valeur correcte sur le codeur.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

5-71 Sens cod.born.32 33	
Option:	Fonction:
	Modifier le sens de rotation détecté du codeur sans changer son câblage.

5-71 Sens cod.born.32 33		
Option:	Fonction:	
[0]	Sens horaire	Régler le canal A 90° (degrés électriques) après le canal B par rotation dans le sens horaire de l'arbre du codeur.
[1]	Sens anti-horaire	Régler le canal A 90° (degrés électriques) avant le canal B par rotation dans le sens horaire de l'arbre du codeur.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

## 3.7.8 5-8\* Options E/S

5-80 AHF Cap Reconnect Delay		
Range:	Fonction:	
25 s*	[1 - 120 s]	Garantit une période d'inactivité minimale des condensateurs. La temporisation démarre dès que le condensateur AHF se déconnecte et doit expirer avant que la sortie puisse être de nouveau allumée. Elle s'allume de nouveau uniquement lorsque la puissance du variateur est comprise entre 20% et 30%.

## 3.7.9 5-9\*

Ce groupe de paramètres sélectionne les sorties relais et digitales à l'aide du réglage du bus de terrain.

5-90 Ctrl bus sortie dig.&relais		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Ce paramètre contient l'état des sorties digitales et des relais contrôlé par le bus. Une logique 1 indique que la sortie est élevée ou active. Une logique 0 indique que la sortie est basse ou inactive.

Bit 0	Sortie digitale borne 27
Bit 1	Sortie digitale borne 29
Bit 2	Sortie digitale borne X 30/6
Bit 3	Sortie digitale borne X 30/7
Bit 4	Borne sortie relais 1
Bit 5	Borne sortie relais 2
Bit 6	Borne sortie relais 1 option B
Bit 7	Borne sortie relais 2 option B
Bit 8	Borne sortie relais 3 option B
Bit 9-15	Réservé à des bornes ultérieures
Bit 16	Borne sortie relais 1 option C
Bit 17	Borne sortie relais 2 option C
Bit 18	Borne sortie relais 3 option C
Bit 19	Borne sortie relais 4 option C
Bit 20	Borne sortie relais 5 option C
Bit 21	Borne sortie relais 6 option C
Bit 22	Borne sortie relais 7 option C
Bit 23	Borne sortie relais 8 option C
Bit 24-31	Réservé à des bornes ultérieures

Tableau 3.19

5-93 Ctrl par bus sortie impulsions 27		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie 27 lorsque la borne est configurée comme [45] Ctrl bus au par. 5-60 Fréq.puls./S.born.27.

5-94 Tempo. prédéfinie sortie impulsions 27		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie 27 lorsque la borne est configurée comme [48] Bus Ctrl, tempo. au par. 5-60 Fréq.puls./S.born.27. Et une temporisation est détectée.

5-95 Ctrl par bus sortie impulsions 29		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie 29 lorsque la borne est configurée comme [45] Ctrl bus au par. 5-63 Fréq.puls./S.born.29. Ce paramètre s'applique uniquement au FC 302.

5-96 Tempo. prédéfinie sortie impulsions 29		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie 29 lorsque la borne est configurée comme [48] Bus Ctrl, tempo. au par. 5-63 Fréq.puls./S.born.29. Et une temporisation est détectée. Ce paramètre s'applique uniquement au FC 302.

3

5-97 Ctrl bus sortie impuls.X30/6		
Range:		Fonction:
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie X30/6 lorsque la borne est configurée comme Ctrl bus au 5-66 <i>Fréq.puls./S.born.X30/6</i> , <i>Fréq.puls./S.born.X30/6</i> [45].

5-98 Tempo.prédéfinie sortie impuls°X30/6		
Range:		Fonction:
0%*	[0 - 100%]	Régler la fréquence de sortie transmise à la borne de sortie X30/6 lorsque la borne est configurée comme [48] <i>Bus Ctrl, tempo.</i> au par. 5-66 <i>Fréq.puls./S.born.X30/6</i> . Et une temporisation est détectée.

### 3.8 Paramètres : 6-\*\* E/S ana.

#### 3.8.1 6-0\* Mode E/S ana

Les entrées analogiques peuvent être librement attribuées à l'entrée de tension (FC 301 : 0..10 V, FC 302 : 0..±10 V) ou de courant (FC 301/FC 302 : 0/4..20 mA).

#### REMARQUE!

Les thermistances peuvent être raccordées à une entrée analogique ou digitale.

6-00 Temporisation/60	
Range:	Fonction:
10 s* [1 - 99 s]	Entrer la durée de temporisation. Temporisation/60 est active pour les entrées analogiques, c'est-à-dire la borne 53 ou 54, utilisées en référence ou en retour. La fonction sélectionnée au 6-01 <i>Fonction/Tempo60</i> est activée si la valeur du signal de référence appliqué à l'entrée de courant sélectionnée reste inférieure à 50% de la valeur définie aux 6-10 <i>Ech.min.U/born.53</i> , 6-12 <i>Ech.min.I/born.53</i> , 6-20 <i>Ech.min.U/born.54</i> ou 6-22 <i>Ech.min.I/born.54</i> durant un laps de temps supérieur à celui défini au 6-00 <i>Temporisation/60</i> .

6-01 Fonction/Tempo60	
Option:	Fonction:
	Sélectionner la fonction de temporisation. La fonction définie au par. 6-01 <i>Fonction/Tempo60</i> est activée si le signal d'entrée sur les bornes 53 ou 54 est inférieur à 50% de la valeur du par. 6-10 <i>Ech.min.U/born.53</i> , 6-12 <i>Ech.min.I/born.53</i> , 6-20 <i>Ech.min.U/born.54</i> ou 6-22 <i>Ech.min.I/born.54</i> pendant une durée définie au par. 6-00 <i>Temporisation/60</i> . Si plusieurs temporisations se produisent simultanément, le variateur de fréquence établit l'ordre suivant entre les fonctions de temporisation : <ol style="list-style-type: none"> <li>6-01 <i>Fonction/Tempo60</i></li> <li>8-04 <i>Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps</i></li> </ol>
[0]	Inactif
[1]	Gel sortie Gel à la valeur instantanée
[2]	Arrêt Passage à l'arrêt
[3]	Jogging Passage à la vitesse de jogging
[4]	Vitesse max. Passage à la vitesse max.
[5]	Arrêt et alarme Passage à l'arrêt suivi d'une alarme
[20]	Roue libre
[21]	Roue libre&déclenchmt

#### 3.8.2 6-1\* Entrée ANA 1

Paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de l'entrée analogique 1 (borne 53).

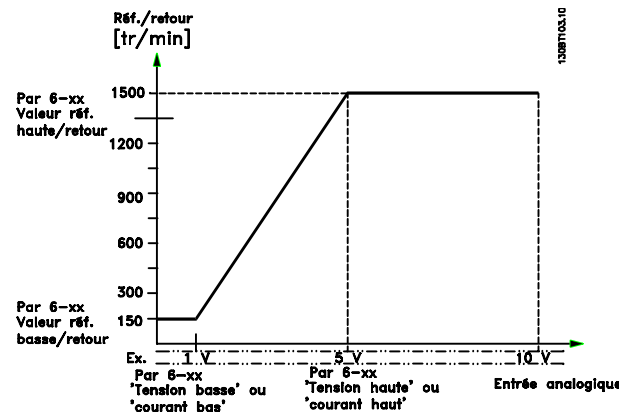


Illustration 3.41

6-10 Ech.min.U/born.53	
Range:	Fonction:
0.07 V* [-10.00 - par. 6-11 V]	Entrer la valeur de tension basse. La valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique doit correspondre à la valeur de référence minimale définie au par. 6-14 <i>Val.ret./Réf.bas.born.53</i> . Voir également le chapitre <i>Utilisation des références</i> .

6-11 Ech.max.U/born.53	
Range:	Fonction:
10.00 V* [ par. 6-10 - 10.00 V]	Entrer la valeur de tension élevée. La valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique doit correspondre à la valeur de référence haute/signal de retour définie au 6-15 <i>Val.ret./Réf.haut.born.53</i> .

6-12 Ech.min.I/born.53	
Range:	Fonction:
0.14 mA* [0 - par. 6-13 mA]	Entrer la valeur de courant faible. Ce signal de référence doit correspondre à la valeur de référence minimale définie au par. 3-02 <i>Référence minimale</i> . La valeur doit être réglée sur > 2 mA afin d'activer la fonction de temporisation au par. 6-01 <i>Fonction/Tempo60</i> .

6-13 Ech.max.I/born.53	
Range:	Fonction:
20.00 mA* [ par. 6-12 - 20.00 mA]	Saisir la valeur de courant haut correspondant à la référence ou au signal de retour haut défini au par. 6-15 <i>Val.ret./Réf.haut.born.53</i> .

6-14 Val.ret./Réf.bas.born.53		
Range:		Fonction:
0.000 *	[-999999.999 - 999999.999 ]	Saisir la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique correspondant à la basse tension/courant faible défini au 6-10 Ech.min.U/born.53 et 6-12 Ech.min.I/born.53.

6-15 Val.ret./Réf.haut.born.53		
Range:		Fonction:
Size related*	[-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique qui correspond à la valeur du signal de retour de la référence maximale définie aux par. 6-11 Ech.max.U/born.53 et 6-13 Ech.max.I/born.53.

6-16 Const.tps.fil.born.53		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 10.000 s]	Entrer la constante de temps (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne 53). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### 3.8.3 6-2\* Entrée ANA 2

Paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de l'entrée analogique 2 (borne 54).

6-20 Ech.min.U/born.54		
Range:		Fonction:
0.07 V*	[-10.00 - par. 6-21 V]	Entrer la valeur de tension basse. La valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique doit correspondre à la valeur de référence minimale définie au par. 3-02 Référence minimale. Voir aussi 3.5 Paramètres : 3-* Référence/rampes.

6-21 Ech.max.U/born.54		
Range:		Fonction:
10.00 V*	[ par. 6-20 - 10.00 V]	Entrer la valeur de tension élevée. La valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique doit correspondre à la valeur de référence haute/signal de retour définie au 6-25 Val.ret./Réf.haut.born.54.

6-22 Ech.min.I/born.54		
Range:		Fonction:
0.14 mA*	[ 0 - par. 6-23 mA]	Entrer la valeur de courant faible. Ce signal de référence doit correspondre à la valeur de référence minimale définie au par. 3-02 Référence minimale. La valeur doit être réglée sur > 2 mA afin d'activer la fonction de temporisation au par. 6-01 Fonction/Tempo60.

6-23 Ech.max.I/born.54		
Range:		Fonction:
20.00 mA*	[ par. 6-22 - 20.00 mA]	Saisir la valeur de courant haut correspondant à la valeur de référence ou de signal de retour haute définie au par. 6-25 Val.ret./Réf.haut.born.54.

6-24 Val.ret./Réf.bas.born.54		
Range:		Fonction:
0 ReferenceFeed-backUnit*	[-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique qui correspond à la valeur du signal de retour de la référence minimale définie au 3-02 Référence minimale.

6-25 Val.ret./Réf.haut.born.54		
Range:		Fonction:
Size related*	[-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Entrer la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique qui correspond à la valeur du signal de retour de la référence maximale définie au par. 3-03 Réf. max..

6-26 Const.tps.fil.born.54		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 10.000 s]	Entrer la constante de temps (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne 54). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.

### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

## 3.8.4 6-3\* Entrée ANA 3 MCB 101

Groupe de paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de l'entrée analogique 3 (borne X30/11) placée sur le module d'option MCB 101.

6-30 Ech.min.U/born. X30/11		
Range:		Fonction:
0.07 V*	[ 0.00 - par. 6-31 V ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour basse (définie au 6-34 Val.ret./Réf.bas.born. X30/11).

6-31 Ech.max.U/born. X30/11		
Range:		Fonction:
10.00 V*	[ par. 6-30 - 10.00 V ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour haute (définie au 6-35 Val.ret./Réf.haut.born. X30/11).

6-34 Val.ret./Réf.bas.born. X30/11		
Range:		Fonction:
0.000 *	[ -999999.999 - 999999.999 ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour basse (définie au 6-30 Ech.min.U/born. X30/11).

6-35 Val.ret./Réf.haut.born. X30/11		
Range:		Fonction:
100.000 *	[ -999999.999 - 999999.999 ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour haute (définie au 6-31 Ech.max.U/born. X30/11).

6-36 Constante tps filtre borne X30/11		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[ 0.001 - 10.000 s ]	Constante numérique du temps de filtre passe-bas de premier ordre pour la suppression du bruit électrique sur la borne X30/11.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

## 3.8.5 6-4\* Entrée ANA 4 MCB 101

Groupe de paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de l'entrée analogique 4 (borne X30/12) placée sur le module d'option MCB 101.

6-40 Ech.min.U/born. X30/12		
Range:		Fonction:
0.07 V*	[ 0.00 - par. 6-41 V ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour basse définie au 6-44 Val.ret./Réf.bas.born. X30/12.

6-41 Ech.max.U/born. X30/12		
Range:		Fonction:
10.00 V*	[ par. 6-40 - 10.00 V ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de référence/signal de retour haute définie au 6-45 Val.ret./Réf.haut.born. X30/12.

6-44 Val.ret./Réf.bas.born. X30/12		
Range:		Fonction:
0.000 *	[ -999999.999 - 999999.999 ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de la sortie analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de tension basse définie au 6-40 Ech.min.U/born. X30/12.

6-45 Val.ret./Réf.haut.born. X30/12		
Range:		Fonction:
100.000 *	[ -999999.999 - 999999.999 ]	Règle la valeur de mise à l'échelle de l'entrée analogique de manière à ce qu'elle corresponde à la valeur de tension haute définie au 6-41 Ech.max.U/born. X30/12.

6-46 Constante tps filtre borne X30/12		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[ 0.001 - 10.000 s ]	Constante numérique du temps de filtre passe-bas de premier ordre pour la suppression du bruit électrique sur la borne X30/12.

**REMARQUE!**

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### 3.8.6 6-5\* Sortie ANA 1

Paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de la sortie analogique 1, c.-à-d. borne 42. Les sorties analogiques sont des sorties de courant : 0/4 à 20 mA. La borne commune (borne 39) correspond à la même borne et au même potentiel électrique que la connexion commune digitale et commune analogique. La résolution sur la sortie analogique est de 12 bits.

6-50 S.born.42		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la fonction de la borne 42 comme sortie de courant analogique. En fonction de la sélection, la sortie est comprise entre 0 et 20 mA ou 4 et 20 mA. La valeur réelle peut être consultée dans le LCP au par. 16-65 <i>Sortie ANA 42 [ma]</i> .
[0]	Inactif	En l'absence de signal sur la sortie analogique.
[52]	MCO 0-20mA	
[53]	MCO 4-20mA	
[100]	Fréquence sortie	0 Hz = 0 mA ; 100 Hz = 20 mA.
[101]	Référence	3-00 <i>Plage de réf.</i> [Min - Max] 0% = 0 mA ; 100% = 20 mA 3-00 <i>Plage de réf.</i> [-Max - Max] -100% = 0 mA ; 0% = 10 mA ; +100% = 20 mA
[102]	Retour	
[103]	Courant moteur	La valeur provient du par. 16-37 <i>ImaxVLT</i> . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA.  Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{20 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} = 11.46 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la sortie au par. 6-52 <i>Echelle max s.born.42</i> est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{\text{Moteur nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[104]	Couple rel./limit	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i>
[105]	Couple rel./Evaluer	Le couple dépend du réglage du couple moteur.
[106]	Puissance	Issu du par. 1-20 <i>Puissance moteur [kW]</i> .

6-50 S.born.42		
Option:	Fonction:	
[107]	Vitesse	Provient du par. 3-03 <i>Réf. max.</i> . 20 mA = valeur du par. 3-03 <i>Réf. max.</i>
[108]	Couple	Référence liée à un couple de 160%.
[109]	Fréq. sortie max.	0 Hz = 0 mA, 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte</i> = 20 mA.
[113]	Sortie verr. PID	
[119]	Couple % limit	
[130]	Fréq. sortie 4-20mA	0 Hz = 4 mA, 100 Hz = 20 mA.
[131]	Référence 4-20 mA	3-00 <i>Plage de réf.</i> [Min-Max] 0% = 4 mA ; 100% = 20 mA 3-00 <i>Plage de réf.</i> [-Max-Max] -100% = 4mA ; 0% = 12 mA ; +100% = 20 mA
[132]	Retour 4-20 mA	
[133]	Courant mot.4-20 mA	La valeur provient du par. 16-37 <i>ImaxVLT</i> . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA.  Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{16 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} + 4 \text{ mA} = 13.17 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la sortie au par. 6-62 <i>Mise échelle max. borne X30/8</i> est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{\text{Moteur nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[134]	Lim% couple 4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> .
[135]	Nom% couple4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du couple moteur.
[136]	Puissance 4-20 mA	Issu du par. 1-20 <i>Puissance moteur [kW]</i>
[137]	Vit. 4-20 mA	Issu du par. 3-03 <i>Réf. max.</i> . 20 mA = valeur du par. 3-03 <i>Réf. max.</i> .
[138]	Couple 4-20 mA	Référence liée à un couple de 160%.
[139]	Ctrl bus 0-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[140]	Ctrl bus 4-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de



6-50 S.born.42		
Option:	Fonction:	
		terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[141]	Tempo. ctrl bus 0-20	Le par. 4-54 <i>Avertis. référence basse</i> définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[142]	Tempo. ctrl bus 4-20	Le par. 4-54 <i>Avertis. référence basse</i> définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[149]	Lim% couple 4-20mA	Sortie analogique à un couple de zéro = 12 mA. Le couple moteur fait augmenter le courant de sortie jusqu'à la limite de couple maximale 20 mA (réglée au par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> ). Le couple générateur fait descendre la sortie jusqu'à la limite de couple en mode générateur (définie au par. 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> ). Ex. : 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> : 200% et 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> : 200%. 20 mA = 200% mode moteur et 4 mA = 200% mode générateur.
[150]	Fréq.sortiemax4-20mA	0 Hz = 0 mA, 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte</i> = 20 mA.

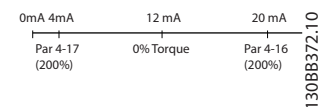


Illustration 3.42

6-52 Echelle max s.born.42		
Range:	Fonction:	
		mise à l'échelle pour donner un courant inférieur à 20 mA à l'échelle totale ou égal à 20 mA pour une sortie inférieure à 100% pour la valeur de signal maximale. Si 20 mA est le courant de sortie souhaité pour une valeur comprise entre 0 et 100% de la sortie à l'échelle totale, programmer la valeur du pourcentage dans le paramètre, à savoir 50% = 20 mA. Si un courant compris entre 4 et 20 mA est souhaité comme sortie maximale (100%), la valeur du pourcentage est calculée de la façon suivante :

$$20 \text{ mA} / \text{intensité maximum souhaitée} \times 100 \%$$

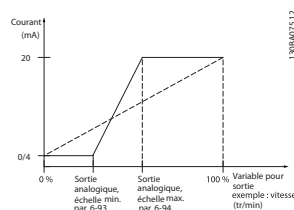
$$\text{i.e. } 10 \text{ mA} : \frac{20}{10} \times 100 = 200 \%$$


Illustration 3.43

6-53 Ctrl bus sortie born. 42		
Range:	Fonction:	
0.00%*	[0.00 - 100.00%]	Maintient le niveau de la sortie 42 si contrôlée par le bus.

6-54 Tempo pré réglée sortie born. 42		
Range:	Fonction:	
0.00%*	[0.00 - 100.00%]	Maintient le niveau pré réglé de la sortie 42. Si une temporisation du bus et une fonction de temporisation sont sélectionnées au 6-50 <i>S.born.42</i> , la sortie est prédéfinie sur ce niveau.

6-55 Filtre de sortie borne 42		
Option:	Fonction:	
		Un filtre est sélectionné pour les paramètres analogiques de lecture suivants venant de la sélection au par. 6-50 <i>S.born.42</i> lorsque le par. 6-55 <i>Filtre de sortie borne 42</i> est activé :

6-51 Echelle min s.born.42		
Range:	Fonction:	
0.00%*	[0.00 - 200.00%]	Mise à l'échelle de la valeur minimale de sortie (0 ou 4 mA) du signal analogique à la borne 42. Régler la valeur de sorte qu'elle corresponde au <b>pourcentage</b> de la plage entière de la variable sélectionnée au 6-50 <i>S.born.42</i> .

6-52 Echelle max s.born.42		
Range:	Fonction:	
100%*	[0 - 200%]	Mettre à l'échelle la valeur maximale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne 42. Régler la valeur à la valeur maximale pour le signal du courant de sortie. La sortie peut être

6-55 Filtre de sortie borne 42		
Option:	Fonction:	
	<b>Sélection du</b>	<b>0-20 mA</b> <b>4-20 mA</b>
	Courant moteur (0 - I <sub>max</sub> )	[103]    [133]
	Lim.couple (0 - T <sub>lim</sub> )	[104]    [134]
	Couple nominal (0 - T <sub>nom</sub> )	[105]    [135]
	Puissance (0 - P <sub>nom</sub> )	[106]    [136]
	Vitesse (0 - Vitesse max)	[107]    [137]
<b>Tableau 3.20</b>		
[0]	Inactif	Filtre inactif
[1]	Actif	Filtre actif

### 3.8.7 6-6\* Sortie ANA 2 MCB 101

Les sorties analogiques sont des sorties de courant : 0/4 - 20 mA. La borne commune (borne X30/8) correspond à la même borne et au même potentiel électrique que la connexion commune analogique. La résolution sur la sortie analogique est de 12 bits.

6-60 Sortie borne X30/8		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner fonct. de borne X30/8 comme sortie de courant analog. En fonction de la sélection, la sortie est comprise entre 0 et 20 mA ou 4 et 20 mA. La valeur réelle peut être consultée dans le LCP au par. 16-65 <i>Sortie ANA 42 [ma]</i> .
[0]	Inactif	En l'absence de signal sur la sortie analogique.
[52]	MCO 0-20mA	
[100]	Fréquence sortie	0 Hz = 0 mA ; 100 Hz = 20 mA.
[101]	Référence	3-00 <i>Plage de réf. [Min - Max]</i> 0% = 0 mA ; 100% = 20 mA 3-00 <i>Plage de réf. [-Max - Max]</i> -100% = 0 mA ; 0% = 10 mA ; +100% = 20 mA
[102]	Retour	
[103]	Courant moteur	La valeur provient du par. 16-37 <i>I<sub>max</sub>VLT</i> . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA.  Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{20 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} = 11.46 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la

6-60 Sortie borne X30/8		
Option:	Fonction:	
		sortie au par. 6-62 <i>Mise échelle max.</i> borne X30/8 est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{\text{Moteur nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[104]	Couple rel./limit	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> .
[105]	Couple rel./Evaluer	Le couple dépend du réglage du couple moteur.
[106]	Puissance	Issu du par. 1-20 <i>Puissance moteur [kW]</i> .
[107]	Vitesse	Provient du par. 3-03 <i>Réf. max.</i> 20 mA = valeur du par. 3-03 <i>Réf. max.</i>
[108]	Couple	Référence liée à un couple de 160%.
[109]	Fréq. sortie max.	Dépend du par. 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte.</i>
[113]	Sortie verr. PID	
[119]	Couple % limit	
[130]	Fréq. sortie 4-20mA	0 Hz = 4 mA, 100 Hz = 20 mA.
[131]	Référence 4-20 mA	3-00 <i>Plage de réf. [Min-Max]</i> 0% = 4 mA ; 100% = 20 mA 3-00 <i>Plage de réf. [-Max-Max]</i> -100% = 4mA ; 0% = 12 mA ; +100% = 20 mA
[132]	Retour 4-20 mA	
[133]	Courant mot.4-20 mA	La valeur provient du par. 16-37 <i>I<sub>max</sub>VLT</i> . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA.  Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{16 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} = 9.17 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la sortie au par. 6-62 <i>Mise échelle max.</i> borne X30/8 est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{\text{Moteur nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[134]	Lim% couple 4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> .
[135]	Nom% couple4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du couple moteur.
[136]	Puissance 4-20 mA	Issu du par. 1-20 <i>Puissance moteur [kW]</i>

6-60 Sortie borne X30/8		
Option:	Fonction:	
[137]	Vit. 4-20 mA	Issu du par. 3-03 Réf. max., 20 mA = valeur du par. 3-03 Réf. max..
[138]	Couple 4-20 mA	Référence liée à un couple de 160%.
[139]	Ctrl bus 0-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[140]	Ctrl bus 4-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[141]	Tempo. ctrl bus 0-20	Le par. 4-54 <i>Avertis. référence basse</i> définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[142]	Tempo. ctrl bus 4-20	Le par. 4-54 <i>Avertis. référence basse</i> définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[149]	Lim% couple 4-20mA	Lim% couple 4-20mA : référence du couple. 3-00 <i>Plage de réf.</i> [Min-Max] 0% = 4 mA ; 100% = 20 mA 3-00 <i>Plage de réf.</i> [-Max - Max] -100% = 4 mA ; 0% = 12 mA ; +100% = 20 mA
[150]	Fréq.sortiemax4-20mA	Dépend du par. 4-19 <i>Frq.sort.lim.hte.</i>

6-61 Mise échelle min. borne X30/8		
Range:	Fonction:	
0.00%* [0.00 - 200.00%]	Met à l'échelle la valeur minimale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X30/8. La valeur minimale doit être mise à l'échelle sous forme de pourcentage de la valeur de signal maximale, p. ex. 0 mA (ou 0 Hz) est souhaité à 25% de la valeur de sortie maximale, par conséquent la valeur 25 % est programmée. La valeur ne peut jamais être supérieure au réglage correspondant du 6-62 <i>Mise échelle max. borne X30/8</i> si cette valeur est inférieure à 100%. Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 101 est monté sur le variateur de fréquence.	

6-62 Mise échelle max. borne X30/8		
Range:	Fonction:	
100%* [0 - 200%]	Met à l'échelle la valeur maximale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X30/8.	

6-62 Mise échelle max. borne X30/8		
Range:	Fonction:	
		Met à l'échelle la valeur à la valeur maximale souhaitée pour le signal du courant de sortie. La sortie peut être mise à l'échelle pour donner un courant inférieur à 20 mA à l'échelle totale ou égal à 20 mA pour une sortie inférieure à 100% pour la valeur de signal maximale. Si 20 mA est le courant de sortie souhaité pour une valeur comprise entre 0 et 100% de la sortie à l'échelle totale, programmer la valeur du pourcentage dans le paramètre, à savoir 50% = 20 mA. Si un courant compris entre 4 et 20 mA est souhaité comme sortie maximale (100%), la valeur du pourcentage est calculée de la façon suivante :

20 mA / intensité maximum souhaitée x 100 %

$$i.e. 10 \text{ mA} : \frac{20 - 4}{10} \times 100 = 160 \%$$

6-63 Ctrl par bus sortie borne X30/8		
Range:	Fonction:	
0%* [0 - 100%]	Maintient le niveau de la sortie X30/8 si contrôlée par le bus.	

6-64 Tempo prédéfinie sortie borne X30/8		
Range:	Fonction:	
0%* [0 - 100%]	Maintient le niveau préréglé de la sortie X30/8. Si une temporisation du bus et une fonction de temporisation sont sélectionnées au 6-60 <i>Sortie borne X30/8</i> , la sortie est prédéfinie sur ce niveau.	

### 3.8.8 6-7\* Sortie ANA 3 MCB 113

Par. de configuration de mise à l'échelle et limites de l'entrée analogique 3, borne X45/1 et X45/2. Les sorties analogiques sont des sorties de courant : 0/4-20 mA. La résolution sur la sortie analogique est de 11 bits.

6-70 Sortie borne X45/1		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la fonction de la borne X45/1 comme sortie de courant analogique.
[0]	Inactif	En l'absence de signal sur la sortie analogique.
[52]	MCO 305 0-20mA	
[53]	MCO 305 4-20mA	
[100]	Fréq. sortie 0-20 mA	0 Hz = 0 mA ; 100 Hz = 20 mA.
[101]	Référence 0-20 mA	3-00 <i>Plage de réf.</i> [Min - Max] 0% = 0 mA ; 100% = 20 mA

6-70 Sortie borne X45/1		
Option:	Fonction:	
		3-00 Plage de réf. [-Max - Max] -100% = 0 mA ; 0% = 10 mA ; +100% = 20 mA
[102]	Retour	
[103]	Courant mot. 0-20 mA	La valeur provient du par. 16-37 $I_{maxVLT}$ . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA. Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{20 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} = 11.46 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la sortie au par. 6-52 Echelle max s.born.42 est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{Moteur \text{ nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[104]	Lim% couple 0-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 Mode moteur limite couple
[105]	Nom% couple 0-20mA	Le couple dépend du réglage du couple moteur.
[106]	Puissance 0-20 mA	Issu du par. 1-20 Puissance moteur [kW].
[107]	Vit. 0-20 mA	Provient du par. 3-03 Réf. max.. 20 mA = valeur du par. 3-03 Réf. max.
[108]	Réf. couple 0-20 mA	Référence liée à un couple de 160%.
[109]	Fréq. sortie max 0-20 mA	Dépend du par. 4-19 Frq.sort.lim.hte.
[130]	Fréq. sortie 4-20 mA	0 Hz = 4 mA, 100 Hz = 20 mA.
[131]	Référence 4-20 mA	3-00 Plage de réf. [Min-Max] 0% = 4 mA ; 100% = 20 mA 3-00 Plage de réf. [-Max-Max] -100% = 4mA ; 0% = 12 mA ; +100% = 20 mA
[132]	Retour 4-20 mA	
[133]	Courant mot. 4-20 mA	La valeur provient du par. 16-37 $I_{maxVLT}$ . Le courant max. de l'onduleur (courant de 160%) est égal à 20 mA. Exemple : courant nominal de l'onduleur (11 kW) = 24 A. 160% = 38,4 A. Courant nominal du moteur = 22 A. Affichage 11,46 mA. $\frac{16 \text{ mA} \times 22 \text{ A}}{38.4 \text{ A}} = 9.17 \text{ mA}$ Si le courant nominal du moteur est égal à 20 mA, le réglage de la sortie au par. 6-52 Echelle max s.born.42 est le suivant : $\frac{I_{VLT \text{ max}} \times 100}{I_{Moteur \text{ nom}}} = \frac{38.4 \times 100}{22} = 175 \%$
[134]	Lim% couple 4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du par. 4-16 Mode moteur limite couple.
[135]	Nom% couple 4-20mA	Le réglage du couple dépend de celui du couple moteur.

6-70 Sortie borne X45/1		
Option:	Fonction:	
[136]	Puissance 4-20 mA	Issu du par. 1-20 Puissance moteur [kW]
[137]	Vit. 4-20 mA	Issu du par. 3-03 Réf. max.. 20 mA = valeur du par. 3-03 Réf. max..
[138]	Couple 4-20 mA	Référence liée à un couple de 160%.
[139]	Ctrl bus 0-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[140]	Ctrl bus 4-20 mA	Valeur de sortie définie à partir des données de process du bus de terrain. La sortie s'exécute indépendamment des fonctions internes du variateur de fréquence.
[141]	Tempo. ctrl bus 0-20	Le par. 4-54 Avertis. référence basse définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[142]	Tempo. ctrl bus 4-20	Le par. 4-54 Avertis. référence basse définit le comportement de la sortie analogique en cas de temporisation du bus.
[150]	Fréq. sortie max 4-20 mA	Dépend du par. 4-19 Frq.sort.lim.hte.

## 6-71 Echelle min s.born.X45/1

Range:	Fonction:	
0.00%* [0.00 - 200.00%]		Mettre à l'échelle la valeur min. de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X45/1, comme % de la valeur max. du signal. Par exemple, si l'on souhaite 0 mA (ou 0 Hz) à 25% de la valeur maximale de sortie, alors programmer la valeur 25 %. La mise à l'échelle de valeurs jusqu'à 100 % ne peut jamais être supérieure au réglage correspondant du par. 6-72 Mise échelle max. s.born.X45/1.

**6-72 Echelle max s.born.X45/1**
**Range:**                      **Fonction:**

100%*	[0.00 - 200.00%]	Mettre à l'échelle la valeur maximale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X45/1. Régler la valeur à la valeur maximale pour le signal du courant de sortie. La sortie peut être mise à l'échelle pour donner un courant inférieur à 20 mA à l'échelle totale ou égal à 20 mA pour une sortie inférieure à 100% pour la valeur de signal maximale. Si 20 mA est le courant de sortie souhaité pour une valeur comprise entre 0 et 100% de la sortie à l'échelle totale, programmer la valeur du pourcentage dans le paramètre, à savoir 50% = 20 mA. Si un courant compris entre 4 et 20 mA est souhaité comme sortie maximale (100%), la valeur du pourcentage est calculée de la façon suivante (exemple dans lequel la sortie max. souhaitée est 10 mA) :
		$\frac{I_{PLAGE} [mA]}{I_{SOUHAITE\ MAX} [mA]} \times 100\%$ $= \frac{20 - 4\ mA}{10\ mA} \times 100\% = 160\%$

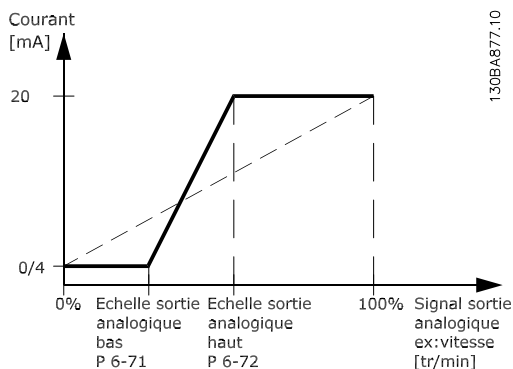


Illustration 3.44

**6-73 Ctrl par bus sortie borne X45/1**
**Range:**                      **Fonction:**

0.00%*	[0.00 - 100.00%]	Maintient le niveau de la sortie analogique 3 (borne X45/1) si contrôlée par le bus.
--------	------------------	--

**6-74 Tempo prédéfinie sortie borne X45/1**
**Range:**                      **Fonction:**

0.00%*	[0.00 - 100.00%]	Maintient le niveau préréglé de la sortie analogique 3 (borne X45/1). Si une temporisation du bus et une fonction de temporisation sont sélectionnées au 6-70 <i>Sortie borne X45/1</i> , la sortie est prédéfinie sur ce niveau.
--------	------------------	---

**3.8.9 6-8\* Sortie ANA 4 MCB 113**

Paramètres de configuration de la mise à l'échelle et des limites de la sortie analogique 4. Bornes X45/3 et X45/4. Les sorties analogiques sont des sorties de courant : 0/4 à 20 mA. La résolution sur la sortie analogique est de 11 bits.

**6-80 Sortie borne X45/3**
**Option:**                      **Fonction:**

		Sélectionner la fonction de la borne X45/3 comme sortie de courant analogique.
[0] *	Inactif	Choix disponibles identiques à ceux du 6-70 <i>Sortie borne X45/1</i>

**6-81 Echelle min s.born.X45/3**
**Option:**                      **Fonction:**

[0.00%] *	0.00 - 200.00%	Met à l'échelle la valeur minimale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X45/3. La valeur minimale doit être mise à l'échelle sous forme de pourcentage de la valeur de signal maximale, p. ex. 0 mA (ou 0 Hz) est souhaité à 25% de la valeur de sortie maximale, par conséquent la valeur 25% est programmée. La valeur ne peut jamais être supérieure au réglage correspondant du par. 6-82 <i>Mise échelle max. s.born.X45/1</i> si cette valeur est inférieure à 100%. Ce paramètre est actif lorsque le module d'option MCB 113 est monté sur le variateur de fréquence.
-----------	----------------	---

**6-82 Echelle max s.born.X45/3**
**Option:**                      **Fonction:**

[0.00%] *	0.00 - 200.00%	Met à l'échelle la valeur maximale de sortie du signal analogique sélectionné à la borne X45/3. Met à l'échelle la valeur à la valeur maximale souhaitée pour le signal du courant de sortie. La sortie peut être mise à l'échelle pour donner un courant inférieur à 20 mA à l'échelle totale ou égal à 20 mA pour une sortie inférieure à 100% pour la valeur de signal maximale. Si 20 mA est le courant de sortie souhaité pour une valeur comprise entre 0 et 100 % de la sortie à l'échelle totale, programmer la valeur du pourcentage dans le paramètre, à savoir 50% = 20 mA. Si un courant compris entre 4 et 20 mA est souhaité comme sortie maximale (100%), la valeur du pourcentage est calculée de la façon suivante (exemple dans lequel la sortie max. souhaitée est 10 mA) :
		$\frac{I_{PLAGE} [mA]}{I_{SOUHAITE\ MAX} [mA]} \times 100\%$ $= \frac{20 - 4\ mA}{10\ mA} \times 100\% = 160\%$

**6-83 Ctrl par bus sortie borne X45/3**
**Option:**
**Fonction:**

[0.00%] *	0.00 - 100.00%	Maintient le niveau de la sortie 4 (X45/3) si contrôlée par le bus.
-----------	----------------	---

**6-84 Tempo prédéfinie sortie borne X45/3**
**Option:**
**Fonction:**

[0.00%] *	0.00 - 100.00%	Maintient le niveau pré réglé de la sortie 4 (X45/3). Si une temporisation du bus et une fonction de temporisation sont sélectionnées au 6-80 <i>Sortie borne X45/3</i> , la sortie est prédéfinie sur ce niveau.
-----------	----------------	---

### 3.9 Paramètres : 7-\*\* Contrôleurs

#### 3.9.1 7-0\* PID vit.régul.

7-00 PID vit.source ret.	
Option:	Fonction:
	Sélectionner le codeur pour le signal de retour boucle fermée. Le signal de retour peut venir d'un codeur (généralement installé sur l'application elle-même) autre que le retour codeur monté sur le moteur sélectionné au par. 1-02 <i>Source codeur arbre moteur</i> .
[0]	Retour codeur P1-02
[1]	Codeur 24 V
[2]	MCB 102
[3]	MCB 103
[4]	MCO Codeur 1
[5]	MCO Codeur 2
[6]	Entrée ANA 53
[7]	Entrée ANA 54
[8]	Entrée impulsions 29
[9]	Entrée Fréquence 33
[11]	MCB 15X

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

#### REMARQUE!

Si des codeurs séparés sont utilisés (FC 302 uniquement) dans les paramètres de réglage des rampes des groupes 3-4\*, 3-5\*, 3-6\*, 3-7\*et 3-8\*, ceux-ci doivent être ajustés en fonction du rapport de démultiplication entre les deux codeurs.

7-02 PID vit.gain P	
Range:	Fonction:
Size related* [0 - 1 ]	Entrer gain proportionnel du contrôleur de vit. Le gain proportionnel amplifie l'erreur (c.-à-d. l'écart entre le signal de retour et la consigne). Ce paramètre est utilisé avec les commandes [0] <i>Boucle ouverte vit.</i> et [1] <i>Boucle fermée vit.</i> du par. 1-00 <i>Mode Config.</i> . Un gain élevé se traduit par régulation rapide. Cependant, un gain trop important peut affecter la régularité du process. Utiliser ce paramètre pour des valeurs à trois décimales. Pour une sélection avec quatre décimales, utiliser le par. 3-83 <i>Rapport rampe S arrêt rapide fin accél.</i>

7-03 PID vit.tps intég.	
Range:	Fonction:
Size related* [2 - 20000 ms]	Entrer le temps intégral du contrôleur de vitesse, qui détermine la durée mise par le régulateur PID interne pour corriger les erreurs. Plus l'erreur est importante, plus le gain augmente rapidement. Le temps intégral entraîne une temporisation du signal et donc une atténuation ; il peut être utilisé pour éliminer l'erreur de vitesse en état stable. Un temps intégral de courte durée se traduit par une régulation rapide, mais si cette durée est trop courte, le process devient instable. Un temps intégral excessivement long inhibe l'action intégrale, entraînant des écarts importants par rapport à la référence souhaitée du fait que le régulateur de process met trop de temps à réguler les erreurs. Ce paramètre est utilisé avec les commandes [0] <i>Boucle ouverte vit.</i> et [1] <i>Boucle fermée vit.</i> , définies au par. 1-00 <i>Mode Config.</i>

7-04 PID vit.tps diff.	
Range:	Fonction:
Size related* [0 - 200 ms]	Entrer le tps de différentiat° du ctrleur de vit. Le différentiateur ne réagit pas à erreur constante et fournit un gain proportionnel à la vit. de modif. du signal de retour. Plus l'erreur change rapidement, plus le gain du différentiateur est important. Le gain est proportionnel à la vitesse à laquelle l'erreur change. Si par. = 0: différentiateur désactivé. Ce paramètre est utilisé avec la commande [1] <i>Boucle fermée vit.</i> du par. 1-00 <i>Mode Config.</i>

7-05 PID vit.limit gain D	
Range:	Fonction:
5 * [1 - 20 ]	Régler la limite pour le gain différentiel fourni par le différentiateur. Ce gain augmentant à des fréquences élevées, il peut être utile de le limiter. Par exemple, configurer une partie purement différentielle à faibles fréquences et une partie différentielle constante à fréquences élevées. Ce paramètre est utilisé avec la commande [1] <i>Boucle fermée vit.</i> du par. 1-00 <i>Mode Config.</i>

7-06 PID vit.tps filtre	
Range:	Fonction:
Size related* [1 - 100 ms]	Régler constante de tps pour filtre passe-bas de la commande de vitesse. Le filtre améliore la stabilité de l'état et atténue les oscillations du signal de retour. Cela présente un avantage en cas de forte perturbation du signal, voir l' <i>Illustration 3.45</i> . Par exemple, en programmant

3

7-06 PID vit.tps filtre											
Range:	Fonction:										
	<p>une constante de temps (<math>\tau</math>) de 100 ms, la fréquence d'interruption du filtre passe-bas sera égale à <math>1/0,1 = 10 \text{ RAD/s}</math>, correspondant à <math>(10/2 \times \pi) = 1,6 \text{ Hz}</math>. Le régulateur PID ne règle donc qu'un signal de retour dont la fréquence varie de moins de 1,6 Hz. Si la variation du signal de retour dépasse 1,6 Hz, le régulateur PID ne réagit pas.</p> <p>Réglages pratiques du par. 7-06 PID vit.tps filtre à partir du nombre d'impulsions par tour du codeur :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Codeur PPR</th> <th>7-06 PID vit.tps filtre</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>512</td> <td>10 ms</td> </tr> <tr> <td>1024</td> <td>5 ms</td> </tr> <tr> <td>2048</td> <td>2 ms</td> </tr> <tr> <td>4096</td> <td>1 ms</td> </tr> </tbody> </table>	Codeur PPR	7-06 PID vit.tps filtre	512	10 ms	1024	5 ms	2048	2 ms	4096	1 ms
Codeur PPR	7-06 PID vit.tps filtre										
512	10 ms										
1024	5 ms										
2048	2 ms										
4096	1 ms										
Tableau 3.21											

**REMARQUE!**

Un filtrage trop important peut détériorer la performance dynamique.

Ce paramètre est utilisé avec les commandes [1] Boucle fermée vit. et [2] Couple du par. 1-00 Mode Config..

Le temps du filtre en contrôle de flux sans capteur doit être réglé sur

3-5 ms.

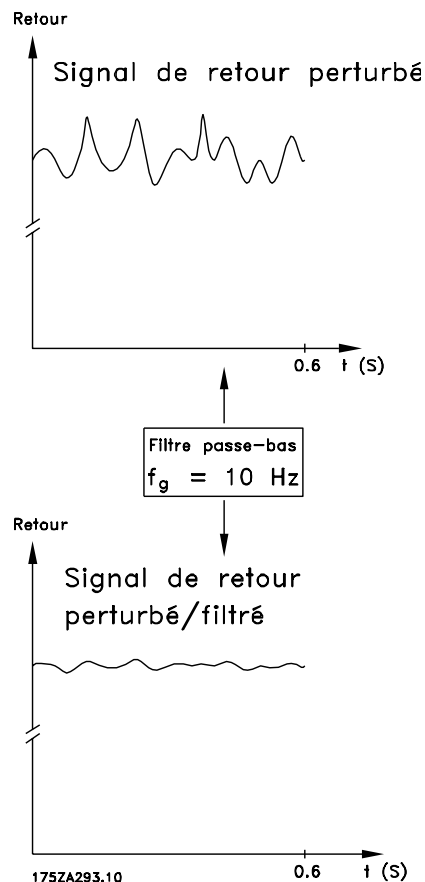


Illustration 3.45

7-07 Rapport démultipl. ret.PID vit.	
Range:	Fonction:
1 *	[ 0.0001 - 32.0000 ]

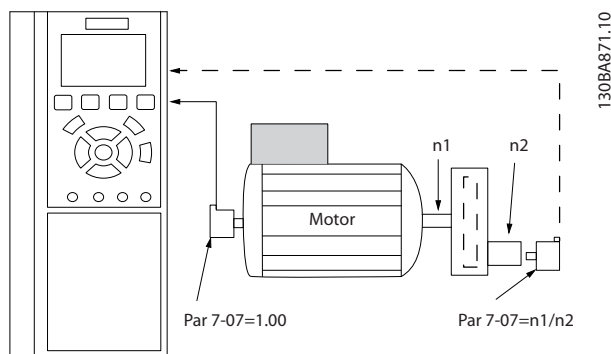


Illustration 3.46

7-08 Facteur d'anticipation PID vitesse	
Range:	Fonction:
0%*	[ 0 - 500% ]
	<p>Le signal de référence contourne le contrôleur de vitesse de la valeur spécifiée. Cette fonction augmente la performance dynamique de la boucle de contrôle de la vitesse.</p>



7-09 Speed PID Error Correction w/ Ramp		
Range:		Fonction:
300 RPM*	[10 - 100000 RPM]	L'erreur de vitesse entre la rampe et la vitesse réelle est comparée au réglage de ce paramètre. Si elle dépasse la valeur de ce paramètre, elle sera corrigée via la rampe de manière contrôlée.

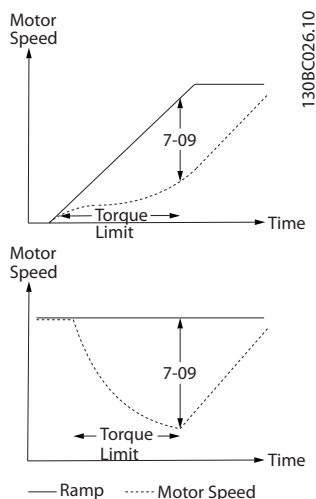


Illustration 3.47

### 3.9.2 7-1\* Mode couple ctrl. PI

Paramètres de configuration de la régulation PI du couple en boucle ouverte (1-00 Mode Config.).

7-12 PI couple/Gain P		
Range:		Fonction:
100%*	[0 - 500%]	Entrer le gain proportionnel du contrôleur de couple. Si une valeur élevée est sélectionnée, le contrôleur réagit plus rapidement. Un réglage trop élevé entraîne une instabilité du contrôleur.

7-13 Tps intégr. PI couple		
Range:		Fonction:
0.020 s*	[0.002 - 2 s]	Saisir le temps d'intégration du contrôleur de couple. L'attribution d'une valeur plus basse accélère sa réaction mais une valeur trop faible conduit à une instabilité du contrôleur.

### 3.9.3 7-2\* PIDproc/ctrl retour

Sélectionner les sources de retour pour le régulateur PID de process ainsi que le mode de gestion de ce retour.

7-20 PID proc./1 retour		
Option:		Fonction:
		Le signal de retour effectif est composé de la somme de deux signaux d'entrée différents. Sélectionner l'entrée à traiter comme la source du premier de ces signaux. Le second signal d'entrée est défini au par. 7-22 PID proc./2 retours.
[0]	Pas de fonction	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[3]	Entrée Fréquence 29	
[4]	Entrée Fréquence 33	
[7]	Entrée ANA X30/11	
[8]	Entrée ANA X30/12	
[15]	Entrée ANA X48/2	

7-22 PID proc./2 retours		
Option:		Fonction:
		Le signal de retour effectif est composé de la somme de deux signaux d'entrée différents. Sélectionner l'entrée à traiter comme la source du second de ces signaux. Le premier signal d'entrée est défini au par. 7-20 PID proc./1 retour.
[0]	Pas de fonction	
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[3]	Entrée Fréquence 29	
[4]	Entrée Fréquence 33	
[7]	Entrée ANA X30/11	
[8]	Entrée ANA X30/12	
[15]	Entrée ANA X48/2	

### 3.9.4 7-3\* PID proc./Régul.

7-30 PID proc./Norm.Inv.		
Option:		Fonction:
		Les commandes Normal et Inverse sont mises en œuvre en introduisant une différence entre le signal de référence et le signal de retour.
[0] *	Normal	Pour que le régulateur de process augmente la fréquence de sortie.
[1]	Inverse	Pour que le régulateur de process réduise la fréquence de sortie.

7-31 PID proc./Anti satur.		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Continue à réguler une erreur même si la fréquence de sortie ne peut être ni augmentée ni réduite.
[1]	Actif	Stoppe la régulation d'une erreur lorsque la fréquence de sortie n'est plus ajustable.

7-32 PID proc./Fréq.dém.		
Range:	Fonction:	
0 RPM*	[0 - 6000 RPM]	Entrer vit. moteur à atteindre comme signal de démarr. régulateur PID. Lorsque le est mis sous tension, il commence à accélérer puis à fonctionner en commande boucle ouverte vitesse. Ensuite, lorsque la vitesse de démarrage du régulateur PID de process est atteinte, le commute sur le régulateur PID de process.

7-33 PID proc./Gain P		
Range:	Fonction:	
0.01 *	[0 - 10 ]	Entrer le gain proportionnel PID. Le gain proportionnel amplifie l'erreur entre le signal de retour et la consigne.

7-34 PID proc./Tps intégral.		
Range:	Fonction:	
10000 s*	[0.01 - 10000 s]	Entrer le temps intégral PID. L'intégrateur donne un gain croissant en présence d'une erreur constante entre consigne et signal de retour. Le temps intégral est le temps nécessaire à l'intégrateur pour atteindre le même gain que le gain proportionnel.

7-35 PID proc./Tps diff.		
Range:	Fonction:	
0.00 s*	[0.00 - 10.00 s]	Entrer le temps de dérivée du PID. Le différenciateur ne réagit pas à une erreur constante, mais fournit un gain uniquement lorsque l'erreur change. Plus le temps de dérivée du PID est court, plus le gain du différenciateur est important.

7-36 PID proc./ Limit.gain D.		
Range:	Fonction:	
5 *	[1 - 50 ]	Entrer une limite pour le gain différentiel (GD). En l'absence de limite, le GD augmente en cas de changements rapides. Limiter le GD pour obtenir un gain différentiel réel aux changements lents et un gain différentiel constant aux changements rapides.

7-38 Facteur d'anticipation PID process		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 200%]	Entrer le facteur d'anticipation du PID. Le facteur d'anticipation émet une fraction constante du signal de référence pour contourner le régulateur PID, si bien que ce dernier n'agit que sur la fraction restante du signal de commande. Toute modification de ce paramètre a donc un effet sur la vitesse du moteur. Lorsque le facteur d'anticipation est activé, il réduit les oscillations et confère une forte dynamique lors de la modification de la consigne. Le par. 7-38 <i>Facteur d'anticipation PID process</i> est actif lorsque le par. 1-00 <i>Mode Config.</i> est réglé sur [3] <i>Process</i> .

7-39 Largeur de bande sur réf.		
Range:	Fonction:	
5%*	[0 - 200%]	Entrer la largeur de bande sur réf. Lorsque l'erreur PID (différence entre la référence et le retour) est inférieure à la valeur définie pour ce paramètre, le bit d'état Sur réf. est haut, c.-à-d. = 1.

### 3.9.5 7-4\* PID proc./Régul. avancé

Le groupe de paramètres 7-4\* est uniquement utilisé si le par. 1-00 *Mode Config.* est réglé sur [7] *Boucl.ouv. vit. PID ét.* ou sur [8] *Boucl.ferm.vit.PID ét.*

7-40 PID proc./Reset facteur I		
Option:	Fonction:	
[0]	Non	
[1]	Oui	Sélectionner [1] <i>Oui</i> pour réinitialiser le facteur I du régulateur PID de process. La sélection revient automatiquement à [0] <i>Non</i> . Réinitialiser le facteur I permet de démarrer à partir d'un point défini après avoir apporté une modification au process, p. ex. un changement de rouleau textile.

7-41 PID proc./Sortie lim. nég.		
Range:	Fonction:	
-100%*	[-100 - par. 7-42%]	Entrer une lim. négative pour la sortie du ctrl PID de process.

7-42 PID proc./Sortie lim. pos.		
Range:	Fonction:	
100%*	[ par. 7-41 - 100%]	Entrer une lim. positive pour la sortie du ctrl PID de process.

7-43 PID proc./Échelle gain à réf. min.		
Range:		Fonction:
100%*	[0 - 100%]	Entrer un % de mise à l'échelle à appliquer à la sortie PID de process en cas de fct à la réf. min. Le % de mise à l'échelle sera ajusté linéairement entre l'échelle à réf. min (7-43 PID proc./Échelle gain à réf. min.) et l'échelle à réf. max. (7-44 PID proc./Échelle gain à réf. max.).

7-44 PID proc./Échelle gain à réf. max.		
Range:		Fonction:
100%*	[0 - 100%]	Entrer un % de mise à l'échelle à appliquer à la sortie PID de process en cas de fct à la réf. max. Le pourcentage de mise à l'échelle sera ajusté linéairement entre l'échelle à réf. min. (7-43 PID proc./Échelle gain à réf. min.) et l'échelle à réf. max. (7-44 PID proc./Échelle gain à réf. max.).

7-45 PID proc./Ressource anticip.		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de fonction	Choisir l'entrée du variateur à utiliser comme facteur d'anticipation. Facteur directement ajouté à sortie du ctrl PID. Cela augmente la perf. dynamique.
[1]	Entrée ANA 53	
[2]	Entrée ANA 54	
[7]	Entrée Fréquence 29	
[8]	Entrée Fréquence 33	
[11]	Référence bus locale	
[20]	Potentiomètre digital	
[21]	Entrée ANA X30/11	
[22]	Entrée ANA X30/12	
[29]	Entrée ANA X48/2	
[32]	Bus PCD	Sélectionne une référence de bus définie via le par. 8-02 Source mot de contrôle. Changer le par. 8-42 Config. écriture PCD pour le bus utilisé afin de rendre l'anticipation disponible au par. 7-48 PCD Feed Forward. Utiliser l'indice 1 pour l'anticipation [748] (et l'indice 2 pour la référence [1682]).

7-46 PID proc./Fact. anticip. Norm.Inv		
Option:	Fonction:	
[0]	Normal	Sélectionner [0] Normal pour régler le facteur d'anticipation pour traiter la ressource d'anticipation comme val. positive.
[1]	Inverse	Sélectionner [1] Inverse pour traiter la ressource d'anticip. comme val. négative.

7-48 PCD Feed Forward		
Range:		Fonction:
0 *	[0 - 65535 ]	Paramètre d'affichage où le bus 7-45 PID proc./Ressource anticip. [32] peut être lu.

7-49 PID proc./Sortie Norm.Inv		
Option:	Fonction:	
[0]	Normal	Sélectionner [0] Normal pour utiliser sortie résultante du régulateur PID de process en l'état.
[1]	Inverse	Sélectionner [1] Inverse pour inverser la sortie résultante du régulateur PID de process. Cette opération est effectuée après application du facteur d'anticip.

### 3.9.6 7-5\*PID proc./Régul. ét.

Le groupe de paramètres 7-5\* est uniquement utilisé si le par. 1-00 Mode Config. est réglé sur [7] Boucl.ouv. vit. PID ét. ou sur [8] Boucl.ferm.vit.PID ét.

7-50 PID proc./PID étendu		
Option:	Fonction:	
[0]	Désactivé	Désactive les parties étendues du régulateur PID de process.
[1]	Activé	Active les parties étendues du contrôleur du PID.

7-51 PID proc./Gain anticip.		
Range:		Fonction:
1 *	[0 - 100 ]	L'anticipation de la vitesse permet d'obtenir le niveau souhaité, en fonction d'un signal identifié disponible. Le contrôleur du PID se charge ensuite uniquement de la plus petite partie du contrôle, principalement en raison de caractères inconnus. Le facteur standard d'anticipation de la vitesse de 7-38 Facteur d'anticipation PID process est toujours associé à la référence alors que 7-51 PID proc./Gain anticip. présente plus de choix. Dans les applications de bobineuse, le facteur d'anticipation de la vitesse correspond généralement à la vitesse de la ligne du système.

7-52 PID proc./Rampe accél anticip.		
Range:		Fonction:
0.01 s*	[0.01 - 10 s]	Contrôle la dynamique du signal d'anticipation de la vitesse lors de l'accélération.

7-53 PID proc./Rampe décél anticip.		
Range:		Fonction:
0.01 s*	[0.01 - 10 s]	Contrôle la dynamique du signal d'anticipation de la vitesse lors de la décélération.

7-56 PID proc./Tps filtre réf.		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 1 s]	Régler constante de tps pour filtre passe-bas de 1er ordre de réf. Le filtre améliore la stabilité de l'état et atténue les oscillations des signaux de retour/réf. Un filtrage trop important peut détériorer la performance dynamique.

7-57 PID proc./Tps filtre retour		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 1 s]	Régler constante de tps pour filtre passe-bas de 1er ordre du retour. Le filtre améliore la stabilité de l'état et atténue les oscillations des signaux de retour/réf. Un filtrage trop important peut détériorer la performance dynamique.

### 3.10 Paramètres : 8-\*\* Comm. et options

#### 3.10.1 8-0\* Réglages généraux

8-01 Type contrôle		
Option:	Fonction:	
		Le réglage de ce paramètre annule les réglages des 8-50 <i>Sélect.roue libre</i> à 8-56 <i>Sélect. réf. par défaut</i> .
[0]	Digital. et mot ctrl.	Contrôle utilisant à la fois entrée digitale et mot de contrôle.
[1]	Seulement digital	Contrôle utilisant des entrées digitales uniquement.
[2]	Mot contr. seulement	Contrôle utilisant uniquement le mot de contrôle.

8-02 Source mot de contrôle		
<p>Sélectionner la source du mot de contrôle : l'une des deux interfaces série ou des quatre options installées. Lors de la mise sous tension initiale, le variateur de fréquence règle automatiquement ce paramètre sur [3] <i>Option A</i> s'il détecte une option bus valide dans l'emplacement A. Si l'option est retirée, le variateur détecte une modification de la configuration, il définit le par. 8-02 <i>Source mot de contrôle</i> au réglage par défaut RS-485, puis s'arrête. Si une option est installée après la mise sous tension initiale, le réglage du par. 8-02 <i>Source mot de contrôle</i> ne change pas, mais le variateur de fréquence se déclenche et affiche : <i>alarme 67 Modif. option</i>.</p> <p>Lors de la mise à niveau d'une option de bus dans un variateur de fréquence qui n'avait pas d'option bus installée au départ, prendre une décision ACTIVE pour basculer le contrôle sur le bus. Ceci est nécessaire pour des raisons de sécurité afin d'éviter un changement accidentel.</p>		
Option:	Fonction:	
[0]	Aucun	
[1]	FC RS485	
[2]	FC USB	
[3]	Option A	
[4]	Option B	
[5]	Option C0	
[6]	Option C1	
[30]	Can externe	

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

8-03 Mot de ctrl.Action dépas.tps		
Range:	Fonction:	
[1.0 s]	0.1-18000.0 s	Entrer le temps maximal théorique séparant la réception de deux télégrammes consécutifs. Si ce temps est dépassé, cela indique que la communication série s'est arrêtée. La fonction

8-03 Mot de ctrl.Action dépas.tps		
Range:	Fonction:	
		sélectionnée au par. 8-04 <i>Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps</i> est alors exécutée. Un mot de contrôle valide déclenche le compte de temporisation.
20 s*	[ 0.1 - 18000.0 s]	Entrer le temps maximal théorique séparant la réception de deux télégrammes consécutifs. Si ce temps est dépassé, cela indique que la communication série s'est arrêtée. La fonction sélectionnée au par. 8-04 <i>Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps</i> est alors exécutée. Un mot de contrôle valide déclenche le compte de temporisation.

8-04 Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps		
Sélectionner la fonction de temporisation. Celle-ci s'active si le mot de contrôle n'est pas mis à jour dans le laps de temps spécifié au par. 8-03 <i>Mot de ctrl.Action dépas.tps</i> .		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Reprend le contrôle via le bus série (bus de terrain ou standard) en utilisant le mot de contrôle le plus récent.
[1]	Gel sortie	Gèle la fréquence de sortie jusqu'à la reprise de la communication.
[2]	Arrêt	S'arrête avec un redémarrage automatique lorsque la communication reprend.
[3]	Jogging	Fait tourner le moteur à la fréquence de jogging jusqu'à ce que la communication reprenne.
[4]	Vitesse max.	Fait tourner le moteur à la fréquence maximum jusqu'à la reprise de la communication.
[5]	Arrêt et alarme	Arrête le moteur puis réinitialise le variateur de fréquence afin de redémarrer : via le bus de terrain, via [Reset] ou via une entrée digitale.
[7]	Sélect.proc.1	Change le process lors du rétablissement de la communication après une temporisation du mot de contrôle. Si la communication reprend après une temporisation, le par. 8-05 <i>Fonction fin dépas.tps</i> définit s'il faut reprendre le process utilisé avant la temporisation ou maintenir le process avalisé par la fonction de temporisation.
[8]	Sélect.proc.2	Voir [7] <i>Sélect.proc.1</i>
[9]	Sélect.proc.3	Voir [7] <i>Sélect.proc.1</i>
[10]	Sélect.proc.4	Voir [7] <i>Sélect.proc.1</i>
[26]	Trip	

## REMARQUE!

Pour changer de process après une temporisation, la configuration suivante est nécessaire :  
 Régler le par. 0-10 *Process actuel* sur [9] *Multi process* et sélectionner la liaison correspondante au par. 0-12 *Ce réglage lié à*.

8-05 Fonction fin dépass.tps.		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner l'action après réception d'un mot de contrôle valide suite à une temporisation. Ce paramètre n'est actif que si le par. 8-04 <i>Contrôle Fonct.dépas.tps</i> est réglé sur [7] <i>Sélect.proc.1</i> , [8] <i>Sélect.proc.2</i> , [9] <i>Sélect.proc.3</i> ou [10] <i>Sélect.proc.4</i> .
[0]	Maintien proc.	Maintient le process sélectionné au par. 8-04 <i>Contrôle Fonct.dépas.tps</i> et affiche un avertissement, jusqu'au basculement du par. 8-06 <i>Reset dépas. temps</i> . Puis le variateur revient au process initial.
[1]	Reprise proc.	Revient au process actif avant la temporisation.

8-06 Reset dépas. temps		
Ce paramètre n'est actif que si [0] <i>Maintien proc.</i> a été sélectionné au par. 8-05 <i>Fonction fin dépass.tps.</i>		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de reset	Maintient le process spécifié au par. 8-04 <i>Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps</i> après une temporisation du mot de contrôle.
[1]	Reset	Remettre le variateur sur le process initial suite à la temporisation du mot de contrôle. Le variateur de fréquence effectue le reset et revient immédiatement après sur le réglage [0] <i>Pas de reset</i> .

### 3.10.2 8-1\* Régl.mot de contr.

8-10 Profil mot contrôle		
Sélectionner l'interprétation des mots de contrôle et d'état correspondant au bus de terrain installé. Seules les sélections valables pour le bus de terrain installé à l'emplacement A seront visibles sur l'affichage LCP.		
Pour les consignes de sélection de [0] <i>Profil FC</i> et [1] <i>Profil PROFdrive</i> , se reporter au chapitre <i>Communication série via l'interface RS 485</i> du Manuel de Configuration.		
Pour les consignes supplémentaires de sélection de [1] <i>Profil PROFdrive</i> , se reporter au Manuel d'utilisation du bus de terrain installé.		
Option:	Fonction:	
[0] *	Profil FC	
[1]	Profil PROFdrive	

8-13 Mot état configurable		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de fonction	L'entrée est toujours basse.
[1] *	Profil par défaut	Selon le profil défini au par. 8-10 <i>Profil de ctrl.</i>
[2]	Alarme 68 seule	L'entrée devient haute chaque fois que l'alarme 68 est émise et devient basse lorsqu'aucune alarme 68 n'est activée.
[3]	Déclen. sf alarme 68	
[16]	État T37 DI	L'entrée augmente dès que la borne 37 est à 0 V et diminue dès que la borne 37 est à 24 V.

8-14 Mot contrôle configurable		
Option:	Fonction:	
		Sélection du mot de contrôle bit 10 s'il est actif à l'état bas ou haut.
[0]	Aucun	
[1]	Profil par défaut	
[2]	CTW OK actif état bas	
[3]	Safe Option Reset	
[4]	PID error inverse	Si l'option est activée, elle inverse l'erreur résultante du régulateur PID de process. Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Bobin. enroul. surface, Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.
[5]	PID reset I part	Si l'option est activée, elle réinitialise le facteur I du régulateur PID de process. Équivalent à 7-40 <i>PID proc./Reset facteur I</i> . Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Bobin. enroul. surface, Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.
[6]	PID enable	Si l'option est activée, elle active le régulateur PID de process étendu. Équivalent à 7-50 <i>PID proc./PID étendu</i> . Disponible uniquement si Mode Config. est réglé sur Boucl.ouv. vit. PID ét. ou Boucl.ferm.vit.PID ét.

8-19 Product Code		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 2147483647 ]	Sélectionner [0] pour afficher le code produit du bus de terrain réel en fonction de l'option de bus de terrain installée. Sélectionner [1] pour afficher l'identifiant réel du fabricant.

## 3.10.3 8-3\* Réglage Port FC

8-30 Protocole		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le protocole à utiliser. Le changement de protocole n'est effectif qu'après une mise hors tension du variateur de fréquence.
[0] *	FC	
[1]	FC MC	
[2]	Modbus RTU	

8-31 Adresse		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 1. - 255. ]	

8-32 Vit. Trans. port FC		
Option:	Fonction:	
[0]	2400 bauds	Sélection de la vitesse de transmission du port FC (standard).
[1]	4800 bauds	
[2]	9600 Bauds	
[3]	19200 bauds	
[4]	38400 bauds	
[5]	57600 Bauds	
[6]	76800 Bauds	
[7]	115200 bauds	

8-33 Parité/bits arrêt		
Option:	Fonction:	
[0]	Paire, 1 bit d'arrêt	
[1]	Impaire, 1 bit arrêt	
[2]	Pas parité 1 bit arrêt	
[3]	Pas parité 2 bit arrêt	

8-35 Retard réponse min.		
Range:	Fonction:	
10 ms*	[ 1 - 10000 ms]	Spécifier un retard minimum entre la réception d'une demande et la transmission d'une réponse. Cela sert à surmonter les délais d'exécution du modem.

8-36 Retard réponse max		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 11 - 10001 ms]	Spécifier un retard maximum autorisé entre la transmission d'une demande et l'attente d'une réponse. Si la réponse du variateur de fréquence intervient au-delà du temps défini, elle sera rejetée.

8-37 Retard inter-char max		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.00 - 35.00 ms]	Spécifier le temps maximum autorisé entre chaque réception de deux octets. Ce paramètre active la temporisation, si la transmission est interrompue. Ce paramètre n'est actif que si le par. 8-30 Protocole est réglé sur [1] FC MC.

## 3.10.4 8-4\* Déf. protocol FCMC

8-40 Sélection Télégramme		
Option:	Fonction:	
[1]	Télégr. standard 1	Permet l'utilisation de télégrammes librement configurables ou standard pour le port FC.
[100]	None	
[101]	PPO1	
[102]	PPO 2	
[103]	PPO 3	
[104]	PPO 4	
[105]	PPO 5	
[106]	PPO 6	
[107]	PPO 7	
[108]	PPO 8	
[200]	Télégr. perso 1	Permet l'utilisation de télégrammes librement configurables ou standard pour le port FC.
[202]	Custom telegram 3	

8-41 Signaux pour PAR		
Option:	Fonction:	
[0]	Aucun	Ce paramètre contient une liste des signaux pouvant être sélectionnés aux par. 8-42 Config. écriture PCD et 8-43 Config. lecture PCD.
[15]	Readout: actual setup	
[302]	Référence minimale	
[303]	Réf. max.	
[312]	Rattrap/ralentiss	
[341]	Temps d'accél. rampe 1	
[342]	Temps décél. rampe 1	
[351]	Temps d'accél. rampe 2	
[352]	Temps décél. rampe 2	
[380]	Tps rampe Jog.	
[381]	Temps rampe arrêt rapide	
[411]	Vit. mot., limite infér. [tr/min]	
[412]	Vitesse moteur limite basse [Hz]	
[413]	Vit.mot., limite supér. [tr/min]	
[414]	Vitesse moteur limite haute [Hz]	

8-41 Signaux pour PAR	
Option:	Fonction:
[416]	Mode moteur limite couple
[417]	Mode générateur limite couple
[590]	Ctrl bus sortie dig.&relais
[593]	Ctrl par bus sortie impulsions 27
[595]	Ctrl par bus sortie impulsions 29
[597]	Ctrl bus sortie impuls.X30/6
[653]	Ctrl bus sortie born. 42
[663]	Ctrl par bus sortie borne X30/8
[673]	Ctrl par bus sortie borne X45/1
[683]	Ctrl par bus sortie borne X45/3
[748]	PCD Feed Forward
[890]	Vitesse Bus Jog 1
[891]	Vitesse Bus Jog 2
[1472]	Mot d'alarme du VLT
[1473]	Mot d'avertissement du VLT
[1474]	Mot état élargi VLT
[1500]	Heures mises ss tension
[1501]	Heures fonction.
[1502]	Compteur kWh
[1600]	Mot contrôle
[1601]	Réf. [unité]
[1602]	Réf. %
[1603]	Mot état [binaire]
[1605]	Valeur réelle princ. [%]
[1609]	Lect.paramétr.
[1610]	Puissance moteur [kW]
[1611]	Puissance moteur[CV]
[1612]	Tension moteur
[1613]	Fréquence moteur
[1614]	Courant moteur
[1615]	Fréquence [%]
[1616]	Couple [Nm]
[1617]	Vitesse moteur [tr/min]
[1618]	Thermique moteur
[1619]	Température du capteur KTY
[1620]	Angle moteur
[1621]	Torque [%] High Res.
[1622]	Couple [%]
[1625]	Couple [Nm] élevé
[1630]	Tension DC Bus
[1632]	Puis.Frein. /s
[1633]	Puis.Frein. /2 min
[1634]	Temp. radiateur
[1635]	Thermique onduleur
[1638]	Etat ctrl log avancé
[1639]	Temp. carte ctrl.
[1648]	Speed Ref. After Ramp [RPM]
[1650]	Réf.externe
[1651]	Réf. impulsions
[1652]	Signal de retour [Unité]
[1653]	Référence pot. dig.
[1657]	Feedback [RPM]

8-41 Signaux pour PAR	
Option:	Fonction:
[1660]	Entrée dig.
[1661]	Régl.commut.born.53
[1662]	Entrée ANA 53
[1663]	Régl.commut.born.54
[1664]	Entrée ANA 54
[1665]	Sortie ANA 42 [ma]
[1666]	Sortie digitale [bin]
[1667]	Fréqu. entrée #29 [Hz]
[1668]	Fréqu. entrée #33 [Hz]
[1669]	Sortie impulsions 27 [Hz]
[1670]	Sortie impulsions 29 [Hz]
[1671]	Sortie relais [bin]
[1672]	Compteur A
[1673]	Compteur B
[1674]	Compteur stop précis
[1675]	Entrée ANA X30/11
[1676]	Entrée ANA X30/12
[1677]	Sortie ANA X30/8 [mA]
[1678]	Sortie ANA X45/1 [mA]
[1679]	Sortie ANA X45/3 [mA]
[1680]	Mot ctrl.1 bus
[1682]	Réf.1 port bus
[1684]	Impulsion démarrage
[1685]	Mot ctrl.1 port FC
[1686]	Réf.1 port FC
[1687]	Impulsion démarrage
[1690]	Mot d'alarme
[1691]	Mot d'alarme 2
[1692]	Mot avertis.
[1693]	Mot d'avertissement 2
[1694]	Mot état élargi
[1860]	Digital Input 2
[3310]	Facteur synchronisation maître (M: S)
[3311]	Facteur synchronisation esclave (M: S)
[3401]	Ecriture PCD 1 sur MCO
[3402]	Ecriture PCD 2 sur MCO
[3403]	Ecriture PCD 3 sur MCO
[3404]	Ecriture PCD 4 sur MCO
[3405]	Ecriture PCD 5 sur MCO
[3406]	Ecriture PCD 6 sur MCO
[3407]	Ecriture PCD 7 sur MCO
[3408]	Ecriture PCD 8 sur MCO
[3409]	Ecriture PCD 9 sur MCO
[3410]	Ecriture PCD 10 sur MCO
[3421]	Lecture MCO par PCD 1
[3422]	Lecture MCO par PCD 2
[3423]	Lecture MCO par PCD 3
[3424]	Lecture MCO par PCD 4
[3425]	Lecture MCO par PCD 5
[3426]	Lecture MCO par PCD 6



8-41 Signaux pour PAR		
Option:	Fonction:	
[3427]	Lecture MCO par PCD 7	
[3428]	Lecture MCO par PCD 8	
[3429]	Lecture MCO par PCD 9	
[3430]	Lecture MCO par PCD 10	
[3440]	Entrées digitales	
[3441]	Sorties digitales	
[3450]	Position effective	
[3451]	Position ordonnée	
[3452]	Position maître effective	
[3453]	Position index esclave	
[3454]	Position index maître	
[3455]	Position courbe	
[3456]	Erreur de traînée	
[3457]	Erreur de synchronisation	
[3458]	Vitesse effective	
[3459]	Vitesse maître effective	
[3460]	Etat synchronisation	
[3461]	Etat de l'axe	
[3462]	Etat programme	
[3464]	État MCO 302	
[3465]	Contrôle MCO 302	
[3470]	Mot d'alarme 1 MCO	
[3471]	Mot d'alarme 2 MCO	
[4280]	Safe Option Status	
[4285]	Active Safe Func.	
[4286]	Safe Option Info	

8-42 Config. écriture PCD		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 9999 ]	Sélectionner les paramètres à attribuer aux télégrammes des PCD. Nombre de PCD disponibles en fonction du type de télégramme. Les valeurs contenues dans les PCD sont ensuite inscrites dans les paramètres sélectionnés sous forme de valeurs de données.

8-43 Config. lecture PCD		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 9999 ]	Sélectionner les paramètres à attribuer aux télégrammes des PCD. Nombre de PCD disponibles en fonction du type de télégramme. Les PCD contiennent les valeurs réelles des paramètres sélectionnés.

### 3.10.5 8-5\* Digital/Bus

Paramètres de configuration de la fusion digitale/bus du mot de contrôle.

#### REMARQUE!

Ces paramètres ne sont actifs que si le par. 8-01 Type contrôle est réglé sur [0] Digital. et mot ctrl.

8-50 Sélect.roue libre		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande de la fonction roue libre via les bornes (entrées digitales) et/ou via le bus de terrain.
[0]	Entrée dig.	Active l'ordre de démarrage via une entrée digitale.
[1]	Bus	Active la commande de démarrage via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la commande de démarrage via le bus de terrain/port de communication série ET en supplément via l'une des entrées digitales.
[3]	Digital ou bus	Active la commande de démarrage via le bus de terrain/port de communication série OU via l'une des entrées digitales.

8-51 Sélect. arrêt rapide		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande de la fonction d'arrêt rapide via les bornes (entrées digitales) et/ou le bus de terrain.
[0]	Entrée dig.	
[1]	Bus	
[2]	Digital et bus	
[3]	Digital ou bus	

8-52 Sélect.frein CC		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande du frein CC à l'aide des bornes (entrées digitales) et/ou du bus de terrain.
		<b>REMARQUE!</b> Seule l'option [0] Entrée dig. est disponible lorsque le par. 1-10 Construction moteur est réglé sur [1] PM, SPM non saillant.
[0]	Entrée dig.	Active l'ordre de démarrage via une entrée digitale.
[1]	Bus	Active la commande de démarrage via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la commande de démarrage via le bus/port de communication série ET en supplément via l'une des entrées digitales.

8-52 Sélect.frein CC		
Option:	Fonction:	
[3]	Digital ou bus	Active la commande de démarrage via le bus/port de communication série OU via l'une des entrées digitales.

8-53 Sélect.dém.		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande de la fonction au démarrage du variateur de fréquence via les bornes (entrées digitales) et/ou le bus.
[0]	Entrée dig.	Active l'ordre de démarrage via une entrée digitale.
[1]	Bus	Active la commande de démarrage via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la commande de démarrage via le bus/port de communication série ET en supplément via l'une des entrées digitales.
[3]	Digital ou bus	Active la commande de démarrage via le bus/port de communication série OU via l'une des entrées digitales.

8-54 Sélect.Invers.		
Option:	Fonction:	
[0]	Entrée dig.	Sélectionner la commande de la fonction d'inversion du variateur via les bornes (entrées digitales) et/ou le bus.
[1]	Bus	Active la commande d'inversion via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la commande d'inversion via le bus de terrain/port de communication série ET en supplément via l'une des entrées digitales.
[3]	Digital ou bus	Active la commande d'inversion via le bus de terrain/port de communication série OU via l'une des entrées digitales.

8-55 Sélect.proc.		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande de sélection de process du variateur à l'aide des bornes (entrées digitales) et/ou du bus.
[0]	Entrée dig.	Active la sélection de process à l'aide d'une entrée digitale.
[1]	Bus	Active la sélection de process via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la sélection de process via le bus/port de communication série ET en supplément via l'une des entrées digitales.
[3]	Digital ou bus	Active la sélection de process via le bus/port de communication série OU via l'une des entrées digitales.

8-56 Sélect. réf. par défaut		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner la commande de sélection de la référence prédéfinie du variateur de fréquence via les bornes (entrées digitales) et/ou le bus.
[0]	Entrée dig.	Active la sélection de la référence prédéfinie via une entrée digitale.
[1]	Bus	Active la sélection de référence prédéfinie via le port de communication série ou l'option bus.
[2]	Digital et bus	Active la sélection de la référence prédéfinie via le bus/port de communication ET en supplément via l'une des entrées digitales.
[3]	Digital ou bus	Active la sélection de la référence prédéfinie via le bus/port de communication OU via l'une des entrées digitales.

8-57 Profdrive OFF2 Select		
Sélectionner la commande de sélect° OFF2 du via bornes (entrées dig.) ou bus de terrain. Ce par. n'est actif que si le par. 8-01 Type contrôle est réglé sur [0] Digit. et mot de ctrl. et le par. 8-10 est réglé sur [1] Profil PROFdrive.		
Option:	Fonction:	
[0]	Entrée dig.	
[1]	Bus	
[2]	Digital et bus	
[3]	Digital ou bus	

8-58 Profdrive OFF3 Select		
Sélectionner la commande de sélect° OFF3 du via bornes (entrées dig.) ou bus de terrain. Ce par. n'est actif que si le par. 8-01 Type contrôle est réglé sur [0] Digit. et mot de ctrl. et le par. 8-10 est réglé sur [1] Profil PROFdrive.		
Option:	Fonction:	
[0]	Entrée dig.	
[1]	Bus	
[2]	Digital et bus	
[3]	Digital ou bus	

### 3.10.6 8-8\* Diagnostics port FC

Ces paramètres permettent de surveiller la communication par bus via le port FC.

8-80 Compt.message bus		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Ce paramètre indique le nombre de télégrammes valides détectés sur le bus.

8-81 Compt.erreur bus		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Ce paramètre indique le nombre de télégrammes avec erreur (p. ex. erreur CRC) détectés sur le bus.

8-82 Messages esclaves reçus		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Ce paramètre indique le nombre de télégrammes valides envoyés à l'esclave par le variateur de fréquence.

8-83 Compt.erreur esclave		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Ce paramètre indique le nombre de télégrammes d'erreur, qui n'ont pas pu être exécutés par le variateur de fréquence.

### 3.10.7 8-9\* Bus jog.

8-90 Vitesse Bus Jog 1		
Range:	Fonction:	
100 RPM*	[ 0 - par. 4-13 RPM]	Entrer la vitesse de jogging. Activer cette vitesse de jogging fixe via le port série ou l'option bus.

8-91 Vitesse Bus Jog 2		
Range:	Fonction:	
200 RPM*	[ 0 - par. 4-13 RPM]	Entrer la vitesse de jogging. Activer cette vitesse de jogging fixe via le port série ou l'option bus.

### 3.11 Paramètres : 9-\*\* Profibus

Se reporter au Manuel d'utilisation Profibus pour les descriptions des paramètres Profibus.

### 3.12 Paramètres : 10-\*\* Bus réseau CAN DeviceNet

Se reporter au Manuel d'utilisation DeviceNet pour les descriptions des paramètres DeviceNet.

### 3.13 Paramètres : 12-\*\* Ethernet

Se reporter au Manuel d'utilisation Ethernet pour les descriptions des paramètres Ethernet.

### 3.14 Paramètres : 13-\*\* Contrôleur logique avancé

#### 3.14.1 Caractéristiques prog.

3

Le contrôleur de logique avancé (SLC) est essentiellement une séquence d'actions définies par l'utilisateur (voir par. 13-52 *Action contr. logique avancé* [x]) exécutées par le SLC lorsque l'événement associé défini par l'utilisateur (voir par. 13-51 *Événement contr. log avancé* [x]) est évalué comme étant VRAI par le SLC.

La condition pour un événement peut être un état particulier ou qu'une sortie provenant d'une règle logique ou d'un opérateur comparateur devienne VRAI. Cela entraînera une action associée comme illustré :

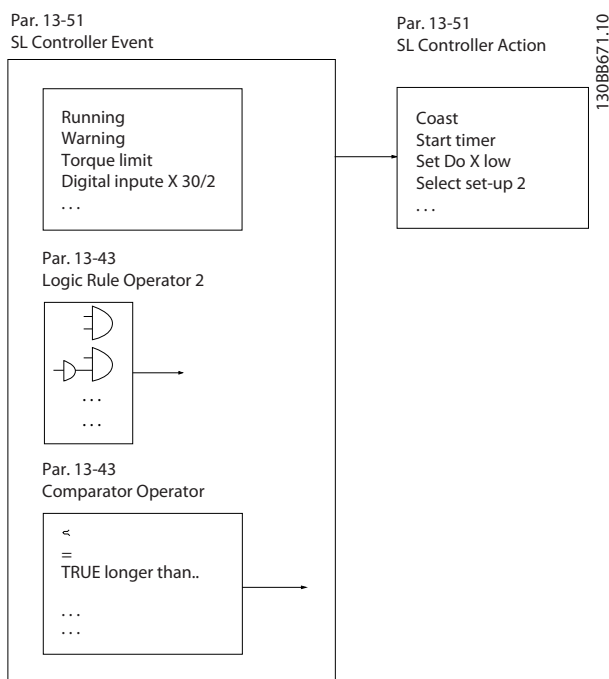


Illustration 3.48

Les événements et actions sont numérotés et liés par paires. Cela signifie que lorsque l'événement [0] est satisfait (atteint la valeur VRAI), l'action [0] est exécutée. Après cela, les conditions d'événement [1] seront évaluées et si elles s'avèrent être VRAI, l'action [1] sera exécutée et ainsi de suite. Un seul événement est évalué à chaque fois. Si un événement est évalué comme étant FAUX, rien ne se passe (dans le SLC) pendant l'intervalle de balayage actuel et aucun autre événement ne sera évalué. Cela signifie que lorsque le SLC démarre, il évalue l'événement [0] (et uniquement l'événement [0]) à chaque intervalle de balayage. Uniquement lorsque l'événement [0] est évalué comme étant VRAI, le SLC exécute l'action [0] et commence l'évaluation de l'événement [1]. Il est possible de programmer de 1 à 20 événements et actions.

Lorsque le dernier événement/action a été exécuté, la séquence recommence à partir de l'événement [0]/action [0]. L'illustration donne un exemple avec trois événements/actions :

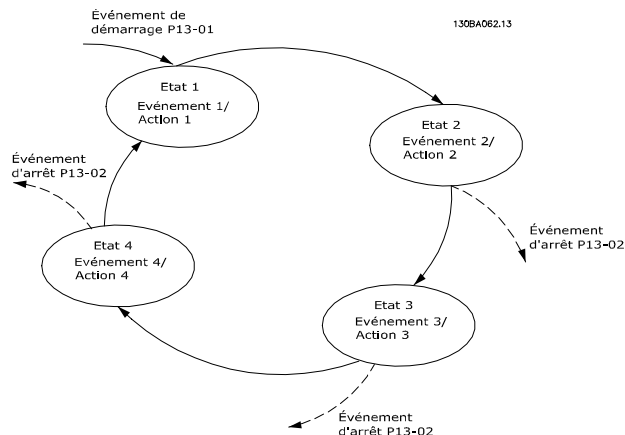


Illustration 3.49

#### Démarrage et arrêt du SLC :

Le démarrage et l'arrêt du SLC s'effectuent par la sélection de Actif [1] ou Inactif [0] au par. 13-00 *Mode contr. log avancé*. Le SLC démarre toujours à l'état 0 (où il évalue l'événement [0]). Le SLC démarre lorsque l'événement de démarrage (défini au par. 13-01 *Événement de démarrage*) est évalué comme étant VRAI (à condition que Actif [1] soit sélectionné au par. 13-00 *Mode contr. log avancé*). Le SLC s'arrête lorsque l'événement d'arrêt (13-02 *Événement d'arrêt*) est VRAI. Le par. 13-03 *Reset SLC* réinitialise tous les paramètres SLC et démarre la programmation à partir de zéro.

#### REMARQUE!

**Le SLC est actif uniquement en mode AUTO, et non pas en mode Hand On**

#### 3.14.2 13-0\* Réglages SLC

Utiliser les réglages SLC pour activer, désactiver et réinitialiser la séquence du contrôleur logique avancé. Les fonctions logiques et les comparateurs fonctionnent toujours en arrière-plan, ce qui permet un contrôle séparé des entrées et sorties digitales.

13-00 Mode contr. log avancé		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Désactive le contrôleur logique avancé.
[1]	Actif	Active le contrôleur logique avancé.

13-01 Événement de démarrage		
Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour activer le contrôleur logique avancé.		
Option:	Fonction:	
[0]	Faux	Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour activer le contrôleur logique avancé. Saisit la valeur fixe - FAUX
[1]	Vrai	Saisit la valeur fixe - VRAI.
[2]	En fonction	Le moteur fonctionne.
[3]	Dans gamme	Le moteur fonctionne dans les plages de courant et de vitesse programmées aux par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> à 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[4]	Sur réf.	Le moteur fonctionne conformément à la référence.
[5]	Limite couple	La limite de couple définie au par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> ou 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> a été dépassée.
[6]	l limite	La limite de courant du moteur, définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> , est dépassée.
[7]	Hors gamme courant	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> .
[8]	l inf. basse	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> .
[9]	l sup. haute	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 <i>Avertis. courant haut</i> .
[10]	Hors gamme vit.	La vitesse est en dehors de la plage définie aux par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> et 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[11]	Vitesse inf. basse	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> .
[12]	Vitesse sup. haute	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[13]	Hors gamme retour	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. 4-56 <i>Avertis.retour bas</i> et 4-57 <i>Avertis.retour haut</i> .
[14]	Inf.retour bas	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. 4-56 <i>Avertis.retour bas</i> .

13-01 Événement de démarrage		
Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour activer le contrôleur logique avancé.		
Option:	Fonction:	
[15]	Sup.retour haut	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. 4-57 <i>Avertis.retour haut</i> .
[16]	Avertis.thermiq.	L'avertissement thermique s'allume lorsque la limite de température est dépassée dans le moteur, le variateur de fréquence, la résistance de freinage ou la thermistance.
[17]	Tens.sect.horsplage	La tension secteur est hors de la plage de tension spécifiée.
[18]	Inversion	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence fonctionne dans le sens antihoraire (produit logique des bits d'état « fonct. » ET « inversé »).
[19]	Avertissement	Un avertissement est actif.
[20]	Alarme(Déf.)	Une alarme (déclenchement) est active.
[21]	Alarme(Verrou déf.)	Une alarme (verrouillée) est active.
[22]	Comparateur 0	Utiliser le résultat du comparateur 0.
[23]	Comparateur 1	Utiliser le résultat du comparateur 1.
[24]	Comparateur 2	Utiliser le résultat du comparateur 2.
[25]	Comparateur 3	Utiliser le résultat du comparateur 3.
[26]	Règle logique 0	Utiliser le résultat de la règle logique 0.
[27]	Règle logique 1	Utiliser le résultat de la règle logique 1.
[28]	Règle logique 2	Utiliser le résultat de la règle logique 2.
[29]	Règle logique 3	Utiliser le résultat de la règle logique 3.
[33]	Entrée dig. DI18	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 18.
[34]	Entrée dig. DI19	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 19.
[35]	Entrée dig. DI27	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 27.
[36]	Entrée dig. DI29	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 29.
[37]	Entrée dig. DI32	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 32.
[38]	Entrée dig. DI33	Utiliser le résultat de l'entrée digitale 33.
[39]	Ordre de démarrage	Un ordre d'arrêt est émis.

**13-01 Événement de démarrage**

Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour activer le contrôleur logique avancé.

**Option:****Fonction:**

[40]	Variateur arrêté	Un ordre d'arrêt (jogging, arrêt, arrêt rapide, roue libre) est émis et non par le SLC lui-même.
[41]	Reset déclenchement	Un reset a été émis.
[42]	Auto-reset déclchemt	Un auto-reset est effectué.
[43]	Touche OK	La touche [OK] est actionnée.
[44]	Touche Reset	La touche [Reset] est actionnée.
[45]	Touche gauche	La touche [◀] est actionnée.
[46]	Touche droite	La touche [▶] est actionnée.
[47]	Touche haut	La touche [▲] est actionnée.
[48]	Touche bas	La touche [▼] est actionnée.
[50]	Comparateur 4	Utiliser le résultat du comparateur 4.
[51]	Comparateur 5	Utiliser le résultat du comparateur 5.
[60]	Règle logique 4	Utiliser le résultat de la règle logique 4.
[61]	Règle logique 5	Utiliser le résultat de la règle logique 5.
[94]	RS Flipflop 0	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[95]	RS Flipflop 1	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[96]	RS Flipflop 2	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[97]	RS Flipflop 3	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[98]	RS Flipflop 4	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[99]	RS Flipflop 5	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[100]	RS Flipflop 6	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>
[101]	RS Flipflop 7	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Comparateurs.</i>

**13-02 Événement d'arrêt**

Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour désactiver le contrôleur logique avancé.

**Option:****Fonction:**

[0]	Faux	Pour les descriptions de [0] à [61], voir 13-01 <i>Événement de démarrage.</i>
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	

**13-02 Événement d'arrêt**

Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour désactiver le contrôleur logique avancé.

**Option:****Fonction:**

[3]	Dans gamme	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Comparateur 0	
[23]	Comparateur 1	
[24]	Comparateur 2	
[25]	Comparateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[30]	Temporisation 0	
[31]	Temporisation 1	
[32]	Temporisation 2	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[39]	Ordre de démarrage	
[40]	Variateur arrêté	
[41]	Reset déclenchement	
[42]	Auto-reset déclchemt	
[43]	Touche OK	
[44]	Touche Reset	
[45]	Touche gauche	
[46]	Touche droite	
[47]	Touche haut	
[48]	Touche bas	
[50]	Comparateur 4	
[51]	Comparateur 5	
[60]	Règle logique 4	
[61]	Règle logique 5	

13-02 Événement d'arrêt		
Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour désactiver le contrôleur logique avancé.		
Option:	Fonction:	
[70]	Temporisation 3	La temporisation 3 du contrôleur logique avancé est dépassée.
[71]	Temporisation 4	La temporisation 4 du contrôleur logique avancé est dépassée.
[72]	Temporisation 5	La temporisation 5 du contrôleur logique avancé est dépassée.
[73]	Temporisation 6	La temporisation 6 du contrôleur logique avancé est dépassée.
[74]	Temporisation 7	La temporisation 7 du contrôleur logique avancé est dépassée.
[75]	Ordre démar. émis	
[76]	Entrée digit. X30 2	
[77]	Entrée digit. X30 3	
[78]	Entrée digit. X30 4	
[79]	Digital input x46/1	
[80]	Digital input x46/3	
[81]	Digital input x46/5	
[82]	Digital input x46/7	
[83]	Digital input x46/9	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[91]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[92]	ATEX ETR freq. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[93]	ATEX ETR freq. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[94]	RS Flipflop 0	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[95]	RS Flipflop 1	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>

13-02 Événement d'arrêt		
Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour désactiver le contrôleur logique avancé.		
Option:	Fonction:	
[96]	RS Flipflop 2	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[97]	RS Flipflop 3	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[98]	RS Flipflop 4	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[99]	RS Flipflop 5	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[100]	RS Flipflop 6	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>
[101]	RS Flipflop 7	Voir groupe de paramètres 13-1* <i>Compareurs.</i>

13-03 Reset SLC		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de reset SLC	Conserve les réglages de tous les paramètres du groupe 13-** <i>Contrôleur logique avancé.</i>
[1]	Reset SLC	Réinitialise tous les paramètres du groupe 13-** <i>Contrôleur logique avancé</i> aux valeurs par défaut.

### 3.14.3 13-1\* Compareurs

Les comparateurs sont utilisés pour comparer des variables continues (c.-à-d. fréquence de sortie, courant de sortie, entrée analogique, etc.) à des valeurs prédéfinies fixes.

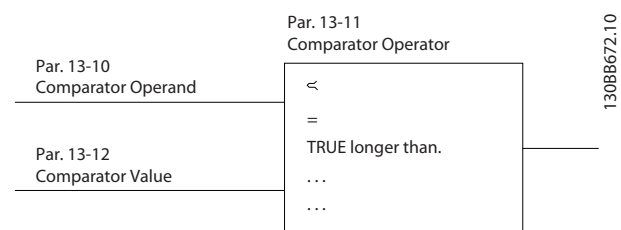


Illustration 3.50

De plus, les valeurs digitales seront comparées à des valeurs de temps fixes. Voir explication du par. 13-10 *Opérande comparateur*. Les comparateurs sont évalués une fois par intervalle de balayage. Utiliser le résultat (VRAI ou FAUX) directement. Tous les paramètres de ce groupe sont des paramètres de tableau avec un indice de 0 à 5. Choisir l'indice 0 pour programmer le comparateur 0, l'indice 1 pour le comparateur 1, etc.

13-10 Opérande comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
		Les choix [1] à [31] sont des variables qui seront comparées en fonction de leurs valeurs. Les choix [50] à [186] sont des valeurs digitales (VRAI/FAUX) dont la comparaison s'appuie sur le temps pendant lequel elles sont réglées sur VRAI ou FAUX respectivement. Voir le par. 13-11 <i>Opérateur comparateur</i> . Sélectionner la variable qui doit être surveillée par le comparateur.
[0]	Désactivé	Le comparateur est désactivé.
[1]	Référence	Référence lointaine résultante (non locale) en pourcentage.
[2]	Retour	En [tr/min] ou [Hz]
[3]	Vit. moteur	[tr/min] ou [Hz]
[4]	Courant moteur	[A]
[5]	Couple moteur	[Nm]
[6]	Puiss. moteur	[kW] ou [HP]
[7]	Tension moteur	[V]
[8]	Tension bus-CC	[V]
[9]	Thermique moteur	Exprimé en pourcentage.
[10]	Thermique VLT	Exprimé en pourcentage.
[11]	Tempér. radiateur	Exprimé en pourcentage.
[12]	Entrée ANA AI53	Exprimé en pourcentage.
[13]	Entrée ANA AI54	Exprimé en pourcentage.
[14]	Entrée ANA AIF B10	[V]. L'alimentation de l'AIF B10 correspond à du 10 V interne.
[15]	Entrée ANA AIS 24V	[V] Entrée ANA AICCT [17] [°] AIS24V correspond à une alimentation en mode de commutation : SMPS 24V.
[17]	Entrée ANA AICCT	[°]. AICCT correspond à la température de la carte de commande.
[18]	Entrée impuls FI29	Exprimé en pourcentage.
[19]	Entrée impuls FI33	Exprimé en pourcentage.
[20]	Numéro alarme	Numéro d'erreur.
[21]	N° avertiss.	
[22]	Entrée ANA X30 11	
[23]	Entrée ANA X30 12	
[30]	Compteur A	Nombre de comptages.
[31]	Compteur B	Nombre de comptages.
[50]	FAUX	Saisit la valeur fixe FAUX dans le comparateur.

13-10 Opérande comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[51]	VRAI	Saisit la valeur fixe VRAI dans le comparateur.
[52]	Comm.prete	La carte de commande reçoit la tension d'alimentation.
[53]	Variateur prêt	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et applique un signal d'alimentation sur la carte de commande.
[54]	En fonction	Le moteur fonctionne.
[55]	Inversion	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence fonctionne dans le sens antihoraire (produit logique des bits d'état « fonct. » ET « inversé »).
[56]	Dans gamme	Le moteur fonctionne dans les plages de courant et de vitesse programmées aux par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> à 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .
[60]	Sur réf.	Le moteur fonctionne conformément à la référence.
[61]	Inf. réf., bas	Le moteur fonctionne en dessous de la valeur donnée au par. 4-54 <i>Avertis. référence basse</i> .
[62]	Sup. réf., haut	Le moteur fonctionne au-dessus de la valeur donnée au par. 4-55 <i>Avertis. référence haute</i> .
[65]	Limite couple	La limite de couple définie au par. 4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> ou 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> a été dépassée.
[66]	Courant lim. moteur	La limite de courant du moteur, définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> , est dépassée.
[67]	Hors gamme courant	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 <i>Limite courant</i> .
[68]	Inf. I bas	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 <i>Avertis. courant bas</i> .
[69]	Sup. I haut	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 <i>Avertis. courant haut</i> .
[70]	Hors gamme vit.	La vitesse est en dehors de la plage définie aux par. 4-52 <i>Avertis. vitesse basse</i> et 4-53 <i>Avertis. vitesse haute</i> .



13-10 Opérande comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[71]	Inf. vit. basse	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au par. <i>4-52 Avertis. vitesse basse.</i>
[72]	Sup. Vitesse haute	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. <i>4-53 Avertis. vitesse haute.</i>
[75]	Hors gamme retour	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. <i>4-56 Avertis.retour bas et 4-57 Avertis.retour haut.</i>
[76]	Inf.retour bas	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. <i>4-56 Avertis.retour bas.</i>
[77]	Sup.retour haut	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. <i>4-57 Avertis.retour haut.</i>
[80]	Avertis. thermiq.	L'avertissement thermique s'allume lorsque la limite de température est dépassée dans le moteur, le variateur de fréquence, la résistance de freinage ou la thermistance.
[82]	Tens.sect.horsplage	La tension secteur est hors de la plage de tension spécifiée.
[85]	Avertissement	Un avertissement est actif.
[86]	Alarme(Déf.)	Une alarme (déclenchement) est active.
[87]	Alarme(Verrou déf.)	Une alarme (verrouillée) est active.
[90]	Bus OK	Active un échange de données au niveau du port de communication série (absence de temporisation).
[91]	Limite couple & arrêt	Le signal a le niveau logique 0 si le variateur de fréquence, en limite de couple, a reçu un signal d'arrêt.
[92]	Défaut frein. (IGBT)	L'IGBT de freinage est court-circuité.
[93]	Ctrl frein mécanique	Le frein mécanique est actif.
[94]	Arrêt sécurité actif	
[100]	Comparateur 0	Résultat du comparateur 0.
[101]	Comparateur 1	Résultat du comparateur 1.
[102]	Comparateur 2	Résultat du comparateur 2.
[103]	Comparateur 3	Résultat du comparateur 3.
[104]	Comparateur 4	Résultat du comparateur 4.
[105]	Comparateur 5	Résultat du comparateur 5.
[110]	Règle logique 0	Résultat de la règle logique 0.
[111]	Règle logique 1	Résultat de la règle logique 1.
[112]	Règle logique 2	Résultat de la règle logique 2.

13-10 Opérande comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[113]	Règle logique 3	Résultat de la règle logique 3.
[114]	Règle logique 4	Résultat de la règle logique 4.
[115]	Règle logique 5	Résultat de la règle logique 5.
[120]	Temporisation 0	Résultat de la temporisation SLC 0.
[121]	Temporisation 1	Résultat de la temporisation SLC 1.
[122]	Temporisation 2	Résultat de la temporisation SLC 2.
[123]	Temporisation 3	Résultat de la temporisation SLC 3.
[124]	Temporisation 4	Résultat de la temporisation SLC 4.
[125]	Temporisation 5	Résultat de la temporisation SLC 5.
[126]	Temporisation 6	Résultat de la temporisation SLC 6.
[127]	Temporisation 7	Résultat de la temporisation SLC 7.
[130]	Entrée dig. DI18	Entrée digitale 18. Élevé = vrai.
[131]	Entrée dig. DI19	Entrée digitale 19. Élevé = vrai.
[132]	Entrée dig. DI27	Entrée digitale 27. Élevé = vrai.
[133]	Entrée dig. DI29	Entrée digitale 29. Élevé = vrai.
[134]	Entrée dig. DI32	Entrée digitale 32. Élevé = vrai.
[135]	Entrée dig. DI33	Entrée digitale 33. Élevé = vrai.
[150]	Sortie digitale A	Utiliser le résultat de la sortie A du SLC.
[151]	Sortie digitale B	Utiliser le résultat de la sortie B du SLC.
[152]	Sortie digitale C	Utiliser le résultat de la sortie C du SLC.
[153]	Sortie digitale D	Utiliser le résultat de la sortie D du SLC.
[154]	Sortie digitale E	Utiliser le résultat de la sortie E du SLC.
[155]	Sortie digitale F	Utiliser le résultat de la sortie F du SLC.
[160]	Relais 1	Le relais 1 est actif
[161]	Relais 2	Le relais 2 est actif
[180]	Référence locale act.	La sortie est haute si 3-13 Type référence = [2] Local ou lorsque 3-13 Type référence = [0] Mode hand/auto en même temps que le LCP est en mode Hand On.
[181]	Réf.dist.active	La sortie est haute si 3-13 Type référence = [1] A distance ou [0] Mode hand/auto lorsque le LCP est en mode [Auto on].
[182]	Ordre de démarrage	La sortie est haute dès lors qu'il existe un ordre de démarrage actif et qu'aucun ordre d'arrêt n'est actif.

13-10 Opérande comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[183]	Variateur arrêté	Un ordre d'arrêt (jogging, arrêt, arrêt rapide, roue libre) est émis et non par le SLC lui-même.
[185]	Var.en mode manu.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode manuel.
[186]	Var.en mode auto.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode auto.
[187]	Ordre démar. émis	
[190]	Entrée digit. X30 2	
[191]	Entrée digit. X30 3	
[192]	Entrée digit. X30 4	
[193]	Digital input x46 1	
[194]	Digital input x46 2	
[195]	Digital input x46 3	
[196]	Digital input x46 4	
[197]	Digital input x46 5	
[198]	Digital input x46 6	
[199]	Digital input x46 7	

13-11 Opérateur comparateur		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner l'opérateur à utiliser dans la comparaison. C'est un paramètre sous forme de tableau contenant les opérateurs des comparateurs 0 à 5.
[0]	<	Le résultat de l'évaluation est VRAI, lorsque la variable sélectionnée au par. 13-10 Opérande comparateur est inférieure à la valeur fixe du par. 13-12 Valeur comparateur. Le résultat est FAUX si la variable sélectionnée au par. 13-10 Opérande comparateur est supérieure à la valeur fixe du par. 13-12 Valeur comparateur.
[1]	≈ (égal)	Le résultat de l'évaluation est VRAI lorsque la variable sélectionnée au par. 13-10 Opérande comparateur est à peu près égale à la valeur fixe du par. 13-12 Valeur comparateur.
[2]	>	Logique inversée de l'option < [0].
[5]	VRAI plus long que..	
[6]	FAUX plus long que..	
[7]	VRAI plus court que..	
[8]	FAUX plus court que..	

13-12 Valeur comparateur		
Tableau [6]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[-100000.000 - 100000.000 ]	Entrer le « niveau de déclenchement » de la variable surveillée par ce comparateur. C'est un paramètre de tableau contenant les valeurs des comparateurs 0 à 5.

### 3.14.4 13-1\* Bascules RS

Les bascules Reset-Set maintiennent le signal jusqu'à la prochaine mise sous tension ou hors tension.

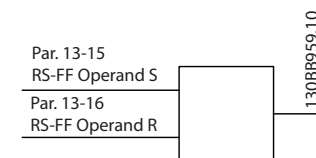


Illustration 3.51

Deux paramètres sont utilisés et la sortie peut servir dans les règles logiques et en tant qu'événement.

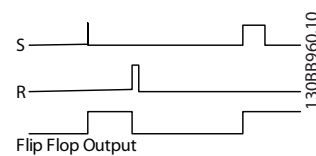


Illustration 3.52

Les deux opérateurs peuvent être sélectionnés parmi une longue liste. Dans ce cas particulier, la même entrée digitale peut servir pour Set et Reset, ainsi cette même entrée sert de marche/arrêt. Les réglages suivants peuvent être utilisés pour configurer la même entrée digitale en tant que marche/arrêt (exemple donné avec l'entrée DI32, mais ceci n'est pas obligatoire).

Paramètre	Réglage	Remarques
13-00 Mode contr. log avancé	Actif	
13-01 Événement de démarrage	TRUE (VRAI)	
13-02 Événement d'arrêt	FALSE (FAUX)	
13-40 Règle de Logique Booléenne 1 [0]	[37] Entrée dig. DI32	
13-42 Règle de Logique Booléenne 2 [0]	[2] En fonction	

Paramètre	Réglage	Remarques
13-41 Opérateur de Règle Logique 1 [0]	[3] ET PAS	
13-40 Règle de Logique Booléenne 1 [1]	[37] Entrée dig. DI32	
13-42 Règle de Logique Booléenne 2 [1]	[2] En fonction	
13-41 Opérateur de Règle Logique 1 [1]	[1] ET	
13-15 RS-FF Operand S [0]	[26] Règle logique 0	Sortie de 13-41 [0]
13-16 RS-FF Operand R [0]	[27] Règle logique 1	Sortie de 13-41 [1]
13-51 Événement contr. log avancé [0]	[94] Bascule RS 0	Sortie de l'évaluation de 13-15 et 13-16
13-52 Action contr. logique avancé [0]	[22] Fonctionne	
13-51 Événement contr. log avancé [1]	[27] Règle logique 1	
13-52 Action contr. logique avancé [1]	[24] Arrêt	

Tableau 3.22

13-15 RS-FF Operand S		Option:	Fonction:
[0]	Faux		
[1]	Vrai		
[2]	En fonction		
[3]	Dans gamme		
[4]	Sur réf.		
[5]	Limite couple		
[6]	l limite		
[7]	Hors gamme courant		
[8]	l inf. basse		
[9]	l sup. haute		
[10]	Hors gamme vit.		
[11]	Vitesse inf. basse		
[12]	Vitesse sup. haute		
[13]	Hors gamme retour		
[14]	Inf.retour bas		
[15]	Sup.retour haut		
[16]	Avertis.thermiq.		
[17]	Tens.sect.horsplage		
[18]	Inversion		
[19]	Avertissement		
[20]	Alarme(Déf.)		
[21]	Alarme(Verrou déf.)		
[22]	Compateur 0		
[23]	Compateur 1		

13-15 RS-FF Operand S		Option:	Fonction:
[24]	Compateur 2		
[25]	Compateur 3		
[26]	Règle logique 0		
[27]	Règle logique 1		
[28]	Règle logique 2		
[29]	Règle logique 3		
[30]	Temporisation 0		
[31]	Temporisation 1		
[32]	Temporisation 2		
[33]	Entrée dig. DI18		
[34]	Entrée dig. DI19		
[35]	Entrée dig. DI27		
[36]	Entrée dig. DI29		
[37]	Entrée dig. DI32		
[38]	Entrée dig. DI33		
[39]	Ordre de démarrage		
[40]	Variateur arrêté		
[41]	Reset déclenchement		
[42]	Auto-reset déclchemt		
[43]	Touche OK		
[44]	Touche Reset		
[45]	Touche gauche		
[46]	Touche droite		
[47]	Touche haut		
[48]	Touche bas		
[50]	Compateur 4		
[51]	Compateur 5		
[60]	Règle logique 4		
[61]	Règle logique 5		
[70]	Temporisation 3		
[71]	Temporisation 4		
[72]	Temporisation 5		
[73]	Temporisation 6		
[74]	Temporisation 7		
[75]	Ordre démar. émis		
[76]	Entrée digit. X30 2		
[77]	Entrée digit. X30 3		
[78]	Entrée digit. X30 4		
[79]	Digital input x46/1		
[80]	Digital input x46/3		
[81]	Digital input x46/5		
[82]	Digital input x46/7		
[83]	Digital input x46/9		
[84]	Digital input x46/11		
[85]	Digital input x46/13		
[90]	ATEX ETR cur. warning		
[91]	ATEX ETR cur. alarm		
[92]	ATEX ETR freq. warning		
[93]	ATEX ETR freq. alarm		
[94]	RS Flipflop 0		
[95]	RS Flipflop 1		
[96]	RS Flipflop 2		

13-15 RS-FF Operand S		
Option:	Fonction:	
[97]	RS Flipflop 3	
[98]	RS Flipflop 4	
[99]	RS Flipflop 5	
[100]	RS Flipflop 6	
[101]	RS Flipflop 7	

13-16 RS-FF Operand R		
Option:	Fonction:	
[0]	Faux	
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	
[3]	Dans gamme	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Comparateur 0	
[23]	Comparateur 1	
[24]	Comparateur 2	
[25]	Comparateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[30]	Temporisation 0	
[31]	Temporisation 1	
[32]	Temporisation 2	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[39]	Ordre de démarrage	
[40]	Variateur arrêté	
[41]	Reset déclenchement	
[42]	Auto-reset déclchemt	
[43]	Touche OK	
[44]	Touche Reset	

13-16 RS-FF Operand R		
Option:	Fonction:	
[45]	Touche gauche	
[46]	Touche droite	
[47]	Touche haut	
[48]	Touche bas	
[50]	Comparateur 4	
[51]	Comparateur 5	
[60]	Règle logique 4	
[61]	Règle logique 5	
[70]	Temporisation 3	
[71]	Temporisation 4	
[72]	Temporisation 5	
[73]	Temporisation 6	
[74]	Temporisation 7	
[75]	Ordre démar. émis	
[76]	Entrée digit. X30 2	
[77]	Entrée digit. X30 3	
[78]	Entrée digit. X30 4	
[79]	Digital input x46/1	
[80]	Digital input x46/3	
[81]	Digital input x46/5	
[82]	Digital input x46/7	
[83]	Digital input x46/9	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	
[91]	ATEX ETR cur. alarm	
[92]	ATEX ETR freq. warning	
[93]	ATEX ETR freq. alarm	
[94]	RS Flipflop 0	
[95]	RS Flipflop 1	
[96]	RS Flipflop 2	
[97]	RS Flipflop 3	
[98]	RS Flipflop 4	
[99]	RS Flipflop 5	
[100]	RS Flipflop 6	
[101]	RS Flipflop 7	

### 3.14.5 13-2\* Temporisations

Utiliser le résultat (VRAI ou FAUX) des *temporisations* pour définir directement un *événement* (voir par.

13-51 *Événement contr. log avancé*) ou comme entrée booléenne dans une *règle logique* (voir par. 13-40 *Règle de Logique Booléenne 1*, 13-42 *Règle de Logique Booléenne 2* ou 13-44 *Règle de Logique Booléenne 3*). Une temporisation a pour valeur FAUX que lorsqu'elle est déclenchée par une action (c.-à-d. [29] *Tempo.dém. 1*) et uniquement à l'expiration du temps saisi dans ce paramètre. Elle reprend ensuite la valeur VRAI.

Tous les paramètres de ce groupe sont des paramètres de tableau avec un indice de 0 à 2. Sélectionner l'indice 0 pour programmer la temporisation 0, l'indice 1 pour programmer la temporisation 1 et ainsi de suite.

13-20 Tempo.contrôleur de logique avancé		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.000 - 0.000 ]	Entrer la valeur de durée de la tempo. programmée (sortie FAUX). Une temporisation est prise en compte si elle est déclenchée par une action (c.-à-d. <i>Tempo.dém. 1</i> [29]) et jusqu'à l'expiration du temps.

### 3.14.6 13-4\* Règles de Logique

Associer jusqu'à trois entrées booléennes (entrées TRUE/FALSE, VRAI/FAUX) à partir des temporisateurs, comparateurs, entrées digitales, bits d'état et événements à l'aide des opérateurs logiques ET, OU, PAS. Sélectionner des entrées booléennes pour le calcul aux par. *13-40 Règle de Logique Booléenne 1*, *13-42 Règle de Logique Booléenne 2* et *13-44 Règle de Logique Booléenne 3*. Définir les opérateurs utilisés pour associer de manière logique les entrées sélectionnées aux par. *13-41 Opérateur de Règle Logique 1* et *13-43 Opérateur de Règle Logique 2*.

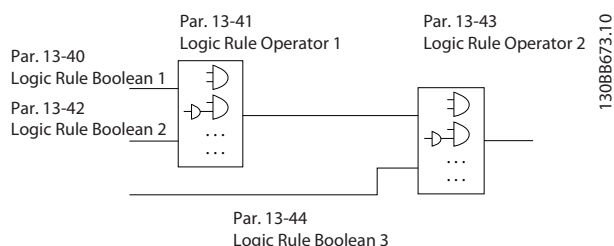


Illustration 3.53

#### Priorité de calcul

Les résultats des par. *13-40 Règle de Logique Booléenne 1*, *13-41 Opérateur de Règle Logique 1* et *13-42 Règle de Logique Booléenne 2* sont calculés en premier. Le résultat (VRAI/FAUX) de ce calcul est associé aux réglages des par. *13-43 Opérateur de Règle Logique 2* et *13-44 Règle de Logique Booléenne 3*, conduisant au résultat final (VRAI/FAUX) de la règle logique.

13-40 Règle de Logique Booléenne 1		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[0]	Faux	Sélectionner la première entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour la règle logique sélectionnée. Voir <i>13-01 Événement de démarrage</i> ([0]-[61]) et <i>13-02 Événement d'arrêt</i> ([70]-[75]) pour une description détaillée.
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	
[3]	Dans gamme	

13-40 Règle de Logique Booléenne 1		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Comparateur 0	
[23]	Comparateur 1	
[24]	Comparateur 2	
[25]	Comparateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[30]	Temporisation 0	
[31]	Temporisation 1	
[32]	Temporisation 2	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[39]	Ordre de démarrage	
[40]	Variateur arrêté	
[41]	Reset déclenchement	
[42]	Auto-reset déclchemt	
[43]	Touche OK	
[44]	Touche Reset	
[45]	Touche gauche	
[46]	Touche droite	
[47]	Touche haut	
[48]	Touche bas	
[50]	Comparateur 4	
[51]	Comparateur 5	
[60]	Règle logique 4	
[61]	Règle logique 5	
[70]	Temporisation 3	
[71]	Temporisation 4	

13-40 Règle de Logique Booléenne 1		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[72]	Temporisation 5	
[73]	Temporisation 6	
[74]	Temporisation 7	
[75]	Ordre démar. émis	
[76]	Entrée digit. X30 2	
[77]	Entrée digit. X30 3	
[78]	Entrée digit. X30 4	
[79]	Digital input x46/1	
[80]	Digital input x46/3	
[81]	Digital input x46/5	
[82]	Digital input x46/7	
[83]	Digital input x46/9	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. <i>1-90 Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[91]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. <i>1-90 Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ou [21]. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[92]	ATEX ETR freq. warning	Sélectionnable si le par. <i>1-90 Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[93]	ATEX ETR freq. alarm	Sélectionnable si le par. <i>1-90 Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[94]	RS Flipflop 0	Voir 13-1*
[95]	RS Flipflop 1	Voir 13-1*
[96]	RS Flipflop 2	Voir 13-1*
[97]	RS Flipflop 3	Voir 13-1*
[98]	RS Flipflop 4	Voir 13-1*
[99]	RS Flipflop 5	Voir 13-1*
[100]	RS Flipflop 6	Voir 13-1*
[101]	RS Flipflop 7	Voir 13-1*

13-41 Opérateur de Règle Logique 1		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le premier opérateur logique à utiliser sur les entrées booléennes à partir des par. <i>13-40 Règle de Logique Booléenne 1</i> et <i>13-42 Règle de Logique Booléenne 2</i> . [13-**] correspond à l'entrée booléenne du groupe de paramètres <i>13-** Contrôleur logique avancé</i> .
[0]	Désactivé	Ignore les par. <i>13-42 Règle de Logique Booléenne 2</i> , <i>13-43 Opérateur de Règle Logique 2</i> et <i>13-44 Règle de Logique Booléenne 3</i> .
[1]	ET	Évalue l'expression [13-40] ET [13-42].
[2]	Ou	Évalue l'expression [13-40] OU [13-42].
[3]	ET PAS	Évalue l'expression [13-40] ET PAS [13-42].
[4]	OU PAS	Évalue l'expression [13-40] OU PAS [13-42].
[5]	NON ET	Évalue l'expression NON [13-40] ET [13-42].
[6]	NON OU	Évalue l'expression NON [13-40] OU [13-42].
[7]	PAS ET PAS	Évalue l'expression PAS [13-40] ET PAS [13-42].
[8]	PAS OU PAS	Évalue l'expression PAS [13-40] OU PAS [13-42].

13-42 Règle de Logique Booléenne 2		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[0]	Faux	Sélectionner la seconde entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour la règle logique sélectionnée. Voir <i>13-01 Événement de démarrage</i> ([0]-[61]) et <i>13-02 Événement d'arrêt</i> ([70]-[75]) pour une description détaillée.
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	
[3]	Dans gamme	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	

13-42 Règle de Logique Booléenne 2		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Comparateur 0	
[23]	Comparateur 1	
[24]	Comparateur 2	
[25]	Comparateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[30]	Temporisation 0	
[31]	Temporisation 1	
[32]	Temporisation 2	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[39]	Ordre de démarrage	
[40]	Variateur arrêté	
[41]	Reset déclenchement	
[42]	Auto-reset déclchemt	
[43]	Touche OK	
[44]	Touche Reset	
[45]	Touche gauche	
[46]	Touche droite	
[47]	Touche haut	
[48]	Touche bas	
[50]	Comparateur 4	
[51]	Comparateur 5	
[60]	Règle logique 4	
[61]	Règle logique 5	
[70]	Temporisation 3	
[71]	Temporisation 4	
[72]	Temporisation 5	
[73]	Temporisation 6	
[74]	Temporisation 7	
[75]	Ordre démar. émis	
[76]	Entrée digit. X30 2	
[77]	Entrée digit. X30 3	
[78]	Entrée digit. X30 4	
[79]	Digital input x46/1	
[80]	Digital input x46/3	
[81]	Digital input x46/5	
[82]	Digital input x46/7	
[83]	Digital input x46/9	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est

13-42 Règle de Logique Booléenne 2		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
		réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[91]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[92]	ATEX ETR freq. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[93]	ATEX ETR freq. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[94]	RS Flipflop 0	Voir 13-1*
[95]	RS Flipflop 1	Voir 13-1*
[96]	RS Flipflop 2	Voir 13-1*
[97]	RS Flipflop 3	Voir 13-1*
[98]	RS Flipflop 4	Voir 13-1*
[99]	RS Flipflop 5	Voir 13-1*
[100]	RS Flipflop 6	Voir 13-1*
[101]	RS Flipflop 7	Voir 13-1*

**13-43 Opérateur de Règle Logique 2**

Tableau [6]

Option:	Fonction:
	Sélectionner le second opérateur logique à utiliser sur l'entrée booléenne calculée aux par. 13-40 Règle de Logique Booléenne 1, 13-41 Opérateur de Règle Logique 1 et 13-42 Règle de Logique Booléenne 2 et l'entrée booléenne du par. 13-42 Règle de Logique Booléenne 2. [13-44] correspond à l'entrée booléenne du par. 13-44 Règle de Logique Booléenne 3. [13-40/13-42] correspond à l'entrée booléenne calculée aux par. 13-40 Règle de Logique Booléenne 1, 13-41 Opérateur de Règle Logique 1 et 13-42 Règle de Logique Booléenne 2. [0] <b>DÉSACTIVÉ</b> (réglage d'usine) : sélectionner cette option pour ignorer le par. 13-44 Règle de Logique Booléenne 3.
[0]	Désactivé
[1]	ET
[2]	Ou
[3]	ET PAS
[4]	OU PAS
[5]	NON ET
[6]	NON OU
[7]	PAS ET PAS
[8]	PAS OU PAS

**13-44 Règle de Logique Booléenne 3**

Tableau [6]

Option:	Fonction:
[0]	Faux Sélectionner la troisième entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour la règle logique sélectionnée. Voir 13-01 Événement de démarrage ([0]-[61]) et 13-02 Événement d'arrêt ([70]-[75]) pour une description détaillée.
[1]	Vrai
[2]	En fonction
[3]	Dans gamme
[4]	Sur réf.
[5]	Limite couple
[6]	l limite
[7]	Hors gamme courant
[8]	l inf. basse
[9]	l sup. haute
[10]	Hors gamme vit.
[11]	Vitesse inf. basse
[12]	Vitesse sup. haute
[13]	Hors gamme retour
[14]	Inf.retour bas
[15]	Sup.retour haut

**13-44 Règle de Logique Booléenne 3**

Tableau [6]

Option:	Fonction:
[16]	Avertis.thermiq.
[17]	Tens.sect.horsplage
[18]	Inversion
[19]	Avertissement
[20]	Alarme(Déf.)
[21]	Alarme(Verrou déf.)
[22]	Comparateur 0
[23]	Comparateur 1
[24]	Comparateur 2
[25]	Comparateur 3
[26]	Règle logique 0
[27]	Règle logique 1
[28]	Règle logique 2
[29]	Règle logique 3
[30]	Temporisation 0
[31]	Temporisation 1
[32]	Temporisation 2
[33]	Entrée dig. DI18
[34]	Entrée dig. DI19
[35]	Entrée dig. DI27
[36]	Entrée dig. DI29
[37]	Entrée dig. DI32
[38]	Entrée dig. DI33
[39]	Ordre de démarrage
[40]	Variateur arrêté
[41]	Reset déclenchement
[42]	Auto-reset déclchemt
[43]	Touche OK
[44]	Touche Reset
[45]	Touche gauche
[46]	Touche droite
[47]	Touche haut
[48]	Touche bas
[50]	Comparateur 4
[51]	Comparateur 5
[60]	Règle logique 4
[61]	Règle logique 5
[70]	Temporisation 3
[71]	Temporisation 4
[72]	Temporisation 5
[73]	Temporisation 6
[74]	Temporisation 7
[75]	Ordre démar. émis
[76]	Entrée digit. X30 2
[77]	Entrée digit. X30 3
[78]	Entrée digit. X30 4
[79]	Digital input x46/1
[80]	Digital input x46/3
[81]	Digital input x46/5
[82]	Digital input x46/7
[83]	Digital input x46/9



13-44 Règle de Logique Booléenne 3		
Tableau [6]		
Option:	Fonction:	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[91]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[92]	ATEX ETR freq. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[93]	ATEX ETR freq. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 <i>Protect. thermique mot.</i> est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] <i>Advanced ETR</i> . Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[94]	RS Flipflop 0	Voir 13-1*
[95]	RS Flipflop 1	Voir 13-1*
[96]	RS Flipflop 2	Voir 13-1*
[97]	RS Flipflop 3	Voir 13-1*
[98]	RS Flipflop 4	Voir 13-1*
[99]	RS Flipflop 5	Voir 13-1*
[100]	RS Flipflop 6	Voir 13-1*
[101]	RS Flipflop 7	Voir 13-1*

### 3.14.7 13-5\* États

13-51 Événement contr. log avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
[0]	Faux	Sélectionner l'entrée booléenne (VRAI ou FAUX) pour définir l'événement de contrôleur logique avancé. Voir 13-01 <i>Événement de démarrage</i> ([0]-[61]) et 13-02 <i>Événement d'arrêt</i> ([70]-[74]) pour une description détaillée.

13-51 Événement contr. log avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	
[3]	Dans gamme	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Compateur 0	
[23]	Compateur 1	
[24]	Compateur 2	
[25]	Compateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[30]	Temporisation 0	
[31]	Temporisation 1	
[32]	Temporisation 2	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[39]	Ordre de démarrage	
[40]	Variateur arrêté	
[41]	Reset déclenchement	
[42]	Auto-reset déclchemt	
[43]	Touche OK	
[44]	Touche Reset	
[45]	Touche gauche	
[46]	Touche droite	
[47]	Touche haut	
[48]	Touche bas	
[50]	Compateur 4	
[51]	Compateur 5	
[60]	Règle logique 4	

13-51 Événement contr. log avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
[61]	Règle logique 5	
[70]	Temporisation 3	
[71]	Temporisation 4	
[72]	Temporisation 5	
[73]	Temporisation 6	
[74]	Temporisation 7	
[75]	Ordre démar. émis	
[76]	Entrée digit. X30 2	
[77]	Entrée digit. X30 3	
[78]	Entrée digit. X30 4	
[79]	Digital input x46/1	
[80]	Digital input x46/3	
[81]	Digital input x46/5	
[82]	Digital input x46/7	
[83]	Digital input x46/9	
[84]	Digital input x46/11	
[85]	Digital input x46/13	
[90]	ATEX ETR cur. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 164 Alarme lim. courant ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[91]	ATEX ETR cur. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 166 Alarme lim. fréq. ETR ATEX est active, la sortie sera 1.
[92]	ATEX ETR fréq. warning	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'alarme 163 Avertissement lim. courant ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[93]	ATEX ETR fréq. alarm	Sélectionnable si le par. 1-90 Protect. thermique mot. est réglé sur [20] ATEX ETR ou [21] Advanced ETR. Si l'avertissement 165 Avertissement lim. fréq. ETR ATEX est actif, la sortie sera 1.
[94]	RS Flipflop 0	Voir 13-1*
[95]	RS Flipflop 1	Voir 13-1*
[96]	RS Flipflop 2	Voir 13-1*
[97]	RS Flipflop 3	Voir 13-1*
[98]	RS Flipflop 4	Voir 13-1*
[99]	RS Flipflop 5	Voir 13-1*
[100]	RS Flipflop 6	Voir 13-1*

13-51 Événement contr. log avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
[101]	RS Flipflop 7	Voir 13-1*

13-52 Action contr. logique avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
[0]	Désactivé	Sélectionner l'action correspondant à l'événement SLC. Les actions sont exécutées lorsque l'événement correspondant (défini au par. 13-51 Événement contr. log avancé) est évalué comme étant vrai. La liste d'actions suivantes est disponible pour la sélection : [0] *Désactivé
[1]	Aucune action	
[2]	Sélect.proc.1	Remplace le process actif (0-10 Process actuel) par 1. Si l'on modifie le process, il fusionnera avec d'autres ordres de process provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[3]	Sélect.proc.2	Remplace le process actif (0-10 Process actuel) par 2. Si l'on modifie le process, il fusionnera avec d'autres ordres de process provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[4]	Sélect.proc.3	Remplace le process actif (0-10 Process actuel) par 3. Si l'on modifie le process, il fusionnera avec d'autres ordres de process provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[5]	Sélect.proc.4	Remplace le process actif (0-10 Process actuel) par 4. Si l'on modifie le process, il fusionnera avec d'autres ordres de process provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[10]	Réf. prédéf. 0	Sélectionne la référence prédéfinie 0. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[11]	Réf. prédéf. 1	Sélectionne la référence prédéfinie 1. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[12]	Réf. prédéf. 2	Sélectionne la référence prédéfinie 2.

13-52 Action contr. logique avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
		Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[13]	Réf. prédéf. 3	Sélectionne la référence prédéfinie 3. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[14]	Réf. prédéf. 4	Sélectionne la référence prédéfinie 4. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[15]	Réf. prédéf. 5	Sélectionne la référence prédéfinie 5. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[16]	Réf. prédéf. 6	Sélectionne la référence prédéfinie 6. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[17]	Réf. prédéf. 7	Sélectionne la référence prédéfinie 7. Si l'on modifie la référence prédéfinie active, elle fusionnera avec d'autres ordres de référence prédéfinie provenant des entrées digitales ou d'un bus de terrain.
[18]	Sélect. Rampe 1	Sélectionne la rampe 1.
[19]	Sélect. Rampe 2	Sélectionne la rampe 2.
[20]	Sélect. Rampe 3	Sélectionne la rampe 3.
[21]	Sélect. Rampe 4	Sélectionne la rampe 4.
[22]	Fonctionne	Émet un ordre de démarrage à destination du variateur.
[23]	Fonction sens antihor	Émet un ordre d'inversion de démarrage à destination du variateur.
[24]	Arrêt	Émet un ordre d'arrêt à destination du variateur.
[25]	Arrêt rapide	Émet un ordre d'arrêt rapide à destination du variateur de fréquence.
[26]	Arrêt CC	Émet un ordre d'arrêt CC à destination du variateur.
[27]	Roue libre	Le variateur de fréquence passe en roue libre immédiatement. Tous les ordres

13-52 Action contr. logique avancé		
Tableau [20]		
Option:	Fonction:	
		d'arrêt, y compris celui de roue libre, arrêtent le SLC.
[28]	Gel sortie	Gèle la fréquence de sortie du variateur.
[29]	Tempo début 0	Démarre la temporisation 0, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[30]	Tempo début 1	Démarre la temporisation 1, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[31]	Tempo début 2	Démarre la temporisation 2, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[32]	Déf. sort. dig. A bas	Toute sortie avec sortie SL A sera basse.
[33]	Déf. sort. dig. B bas	Toute sortie avec sortie SL B sera basse.
[34]	Déf. sort. dig. C bas	Toute sortie avec sortie SL C sera basse.
[35]	Déf. sort. dig. D bas	Toute sortie avec sortie SL D sera basse.
[36]	Déf. sort. dig. E bas	Toute sortie avec sortie SL E sera basse.
[37]	Déf. sort. dig. F bas	Toute sortie avec sortie SL F sera basse.
[38]	Déf. sort. dig. A haut	Toute sortie avec sortie SL A sera haute.
[39]	Déf. sort. dig. B haut	Toute sortie avec sortie SL B sera haute.
[40]	Déf. sort. dig. C haut	Toute sortie avec sortie SL C sera haute.
[41]	Déf. sort. dig. D haut	Toute sortie avec sortie SL D sera haute.
[42]	Déf. sort. dig. E haut	Toute sortie avec sortie SL E sera haute.
[43]	Déf. sort. dig. F haut	Toute sortie avec sortie SL F sera haute.
[60]	Reset compteur A	Remet le compteur A à zéro.
[61]	Reset compteur B	Remet le compteur B à zéro.
[70]	Dém. Tempo.3	Démarre la temporisation 3, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[71]	Dém. Tempo.4	Démarre la temporisation 4, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[72]	Dém. Tempo.5	Démarre la temporisation 5, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.

13-52 Action contr. logique avancé		
Tableau [20]		
	Option:	Fonction:
[73]	Dém. Tempo.6	Démarre la temporisation 6, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.
[74]	Dém. Tempo.7	Démarre la temporisation 7, voir le par. 13-20 <i>Tempo.contrôleur de logique avancé</i> pour une description plus détaillée.

## 3.15 Paramètres : 14-\*\* Fonct.particulières

## 3.15.1 14-0\* Commut.onduleur

14-00 Type modulation		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le type de modulation : 60° AVM ou SFAVM.
[0]	60°AVM	
[1]	SFAVM	

**REMARQUE!**

Le type de modulation peut être réglé automatiquement par le variateur de fréquence afin d'éviter un déclenchement. Voir la note applicative sur le déclassement pour plus de détails.

14-01 Fréq. commut.		
Sélectionner la fréq. de commutation de l'onduleur. Il est possible de minimiser le bruit acoustique du moteur en réglant la fréq. de commutation. La valeur par défaut dépend de la puissance.		
Option:	Fonction:	
[0]	1,0 kHz	
[1]	1,5 à 14,0 kHz	Fréquence de commutation par défaut pour 355-1200 kW, 690 V
[2]	2,0 kHz	Fréquence de commutation par défaut pour 250-800 kW, 400 V et 37-315 kW, 690 V
[3]	2,5 kHz	
[4]	3,0 kHz	Fréquence de commutation par défaut pour 18,5-37 kW, 200 V et 37-200 kW, 400 V
[5]	3,5 kHz	
[6]	4,0 kHz	Fréquence de commutation par défaut pour 5,5-15 kW, 200 V et 11-30 kW, 400 V
[7]	5,0 kHz	Fréquence de commutation par défaut pour 0,25-3,7 kW, 200 V et 0,37-7,5 kW, 400 V
[8]	6,0 kHz	
[9]	7,0 kHz	
[10]	8,0 kHz	
[11]	10,0 kHz	
[12]	12,0kHz	
[13]	14,0 kHz	
[14]	16,0kHz	

**REMARQUE!**

La valeur de la fréquence de sortie du variateur de fréquence ne peut jamais être supérieure à 1/10e de la fréquence de commutation. Régler la fréq. de commutation au par. 14-01 Fréq. commut. jusqu'à ce que le moteur tourne à son niveau sonore min.

**REMARQUE!**

La fréquence de commutation peut être adaptée automatiquement par le variateur de fréquence afin d'éviter un arrêt. Voir la note applicative sur le déclassement pour plus de détails.

14-03 Surmodulation		
Option:	Fonction:	
[0]	Off	Sélectionner [0] <i>Inactif</i> pour que la tension de sortie ne soit pas surmodulée afin d'éviter toute ondulation du couple sur l'arbre du moteur. Cette fonction peut s'avérer judicieuse pour des applications comme les rectifieuses.
[1]	On	Sélectionner [1] <i>Actif</i> pour activer la fonction de surmodulation pour la tension de sortie. C'est le bon choix lorsqu'il est nécessaire d'avoir une tension de sortie supérieure à 95% de la tension d'entrée (typique en cas de fonctionnement sursynchrone). La tension de sortie est augmentée selon le degré de surmodulation.  La surmodulation entraîne une ondulation du couple accrue alors que les harmoniques augmentent.  Le contrôle en mode FLUX fournit un courant de sortie jusqu'à 98% du courant d'entrée, indépendamment du par. 14-03 <i>Surmodulation</i> .

14-04 Surperposition MLI		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Pas de modification du bruit acoustique de commutation du moteur.
[1]	Actif	Transformation du bruit acoustique de commutation du moteur en un bruit moins perceptible. Cela est possible en modifiant légèrement et de manière aléatoire le synchronisme des phases de sortie modulées de la durée d'impulsion.

14-06 Dead Time Compensation		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	Pas de compensation.
[1]	Actif	Active la compensation du temps mort.

## 3.15.2 14-1\* Secteur On/off

Par. de config. de surveillance et de gestion de pannes secteur. Si un défaut secteur apparaît, le variateur de fréquence tente de continuer de manière contrôlée jusqu'à ce que la puissance du circuit intermédiaire disparaisse.

14-10 Panne secteur		
Option:	Fonction:	
	Le par. 14-10 Panne secteur est généralement utilisé aux points d'interruptions secteur très brèves (baisses de tension). À une charge totale et avec une brève interruption de la tension, la tension CC des condensateurs principaux chute rapidement. Pour les variateurs plus puissants, cela ne prend que quelques millisecondes pour que le niveau CC baisse à environ 373 V CC et que l'IGBT ne se déclenche et perde le contrôle du moteur. Lorsque l'alimentation secteur est rétablie et que l'IGBT redémarre, la fréquence de sortie et le vecteur de tension ne correspondent plus à la vitesse/fréquence du moteur ; il en résulte normalement une surtension ou un surcourant, qui déclenche le verrouillage. Le par. 14-10 Panne secteur peut être programmé pour éviter cette situation.  Sélectionner la fonction avec laquelle le variateur de fréquence doit agir lorsque le seuil du par. 14-11 Tension secteur à la panne secteur est atteint.  Le par. 14-10 Panne secteur ne peut pas être modifié lorsque le moteur fonctionne.	
[0]	Pas de fonction	Le variateur de fréquence ne compense pas une interruption du secteur. La tension sur le circuit intermédiaire CC chute rapidement et la commande du moteur est perdue en quelques millisecondes ou secondes. On obtient alors une alarme verrouillée.
[1]	Décélération contrôlée	Le variateur de fréquence garde le contrôle du moteur et effectue une rampe de décélération contrôlée depuis le niveau indiqué au par. 14-11 Tension secteur à la panne secteur. Si le par. 2-10 Fonction Frein et Surtension est sur [0] Inactif ou sur [2] Frein CA, la rampe suit la rampe de surtension. Si le par. 2-10 Fonction Frein et Surtension est sur [1] Freinage résistance, la rampe suit le réglage du par. 3-81 Temps rampe arrêt rapide. Cette sélection est particulièrement utile dans les applications de pompe, où l'inertie est faible et la friction importante. Lorsque l'alimentation secteur est rétablie, la fréquence de sortie accélère le moteur jusqu'à la vitesse de référence (si la coupure secteur est prolongée, la rampe de décélération

14-10 Panne secteur		
Option:	Fonction:	
		contrôlée peut réduire la fréquence de sortie jusqu'à 0 tr/min, et au rétablissement du secteur, l'application accélère de 0 tr/min à la vitesse de référence précédente via la rampe d'accélération normale). Si l'énergie dans le circuit intermédiaire CC disparaît avant que le moteur ne décélère jusqu'à 0, le moteur passe en roue libre.
[2]	Décél. contrôlée & alarme	Cette sélection est similaire à la sélection [1] sauf que dans [2], un reset est nécessaire pour démarrer après la mise sous tension.
[3]	Roue libre	Les centrifugeuses peuvent fonctionner pendant une heure sans alimentation. Dans certains cas, il est possible de sélectionner une fonction roue libre à l'interruption secteur, associée à un démarrage à la volée au rétablissement du secteur.
[4]	Sauvegarde cinétique	La sauvegarde cinétique garantit que le variateur de fréquence continue de fonctionner tant qu'il reste de l'énergie dans le système due à l'inertie issue du moteur et de la charge. Ceci est permis par la conversion de l'énergie mécanique dans le circuit intermédiaire CC et ainsi, par le maintien du contrôle du variateur et du moteur. L'exploitation contrôlée peut donc être prolongée, en fonction de l'inertie dans le système. Pour les ventilateurs, ce temps supplémentaire est généralement de quelques secondes ; pour les pompes, il est de 2 secondes au maximum ; pour les compresseurs, il ne s'agit que d'une fraction de seconde. De nombreuses applications industrielles peuvent prolonger l'exploitation contrôlée de plusieurs secondes, ce qui suffit souvent au rétablissement du secteur.

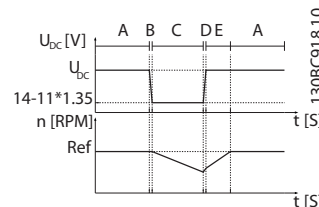


Illustration 3.54

14-10 Panne secteur							
Option:	Fonction:						
	<table border="1"> <tr> <td>A = Fonctionnement normal</td> <td>D = Secteur rétabli</td> </tr> <tr> <td>B = Défaut secteur</td> <td>E = Fonctionnement normal : rampe</td> </tr> <tr> <td>C = Sauvegarde cinétique</td> <td></td> </tr> </table>	A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli	B = Défaut secteur	E = Fonctionnement normal : rampe	C = Sauvegarde cinétique	
A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli						
B = Défaut secteur	E = Fonctionnement normal : rampe						
C = Sauvegarde cinétique							
	<p><b>Tableau 3.23</b></p> <p>Le niveau CC pendant [4] Sauvegarde cinétique est égal à <math>14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35</math>.</p> <p>Si le secteur n'est pas rétabli, <math>U_{CC}</math> est maintenue aussi longtemps que possible par une décélération jusqu'à 0 tr/min. Finalement, le variateur de fréquence passe en roue libre.</p> <p>Si le secteur est rétabli pendant la sauvegarde cinétique, <math>U_{CC}</math> passe au-dessus de <math>14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35</math>. Ceci se détecte de l'une des façons suivantes.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Si <math>U_{CC} &gt; 14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35 * 1,05</math></li> <li>2. Si la vitesse est supérieure à la référence. Ceci est pertinent si le secteur est rétabli à un niveau inférieur au précédent, p. ex. <math>14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35 * 1,02</math>. Cela ne répond pas au critère du premier point : le variateur de fréquence essaie alors de réduire <math>U_{CC}</math> à <math>14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35</math> en augmentant la vitesse. Cela ne peut pas fonctionner car le secteur ne peut pas être abaissé.</li> <li>3. En mode moteur. Le même mécanisme qu'au deuxième point, mais avec l'inertie qui empêche la vitesse de dépasser la vitesse de référence. Cela fait passer le moteur en mode moteur jusqu'à ce que la vitesse dépasse la vitesse de référence et la situation exposée dans le deuxième point apparaît. Au lieu d'attendre que le troisième critère ne se présente.</li> </ol>						
[5] Sauv. cinétique&alarm	La différence entre la sauvegarde cinétique avec ou sans arrêt est que la dernière comporte toujours une décélération jusqu'à 0 tr/min, indépendamment du rétablissement de l'alimentation secteur.						

14-10 Panne secteur					
Option:	Fonction:				
	<p>La fonction est faite de sorte à ne même pas détecter le rétablissement du secteur ; c'est pourquoi le niveau sur le circuit intermédiaire CC est relativement élevé pendant la rampe de décélération.</p> <p><b>Illustration 3.55</b></p> <table border="1"> <tr> <td>A = Fonctionnement normal</td> <td>C = Sauvegarde cinétique</td> </tr> <tr> <td>B = Défaut secteur</td> <td>D = Arrêt</td> </tr> </table> <p><b>Tableau 3.24</b></p>	A = Fonctionnement normal	C = Sauvegarde cinétique	B = Défaut secteur	D = Arrêt
A = Fonctionnement normal	C = Sauvegarde cinétique				
B = Défaut secteur	D = Arrêt				
[6] Alarme					
[7] Kin. back-up, trip w recovery	<p>La sauvegarde cinétique avec récupération combine les fonctions de sauvegarde cinétique et de sauvegarde cinétique avec arrêt. Elle permet de sélectionner l'une ou l'autre, selon la vitesse de récupération définie au par. 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level. On peut ainsi détecter lorsque le secteur est rétabli. Si le secteur n'est pas rétabli, le variateur de fréquence décélère jusqu'à 0 tr/min et s'arrête. Si le secteur est rétabli alors que la sauvegarde cinétique est en cours à une vitesse supérieure à la valeur du par. 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level, on revient au fonctionnement normal. Cela équivaut à [4] Sauvegarde cinétique. Le niveau CC pendant [7] Sauvegarde cinétique est égal à <math>14-11 \text{ Tension secteur à la panne secteur} * 1,35</math>.</p> <p><b>Illustration 3.56 [7] Sauvegarde cinétique, arrêt avec récupération lorsque le secteur est rétabli au dessus de la valeur du par. 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level.</b></p>				

14-10 Panne secteur							
Option:	Fonction:						
	<table border="1"> <tr> <td>A = Fonctionnement normal</td> <td>D = Secteur rétabli</td> </tr> <tr> <td>B = Défaut secteur</td> <td>E = Fonctionnement normal : rampe</td> </tr> <tr> <td>C = Sauvegarde cinétique</td> <td></td> </tr> </table>	A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli	B = Défaut secteur	E = Fonctionnement normal : rampe	C = Sauvegarde cinétique	
A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli						
B = Défaut secteur	E = Fonctionnement normal : rampe						
C = Sauvegarde cinétique							
<p><b>Tableau 3.25</b></p> <p>Si le secteur est rétabli alors que la sauvegarde cinétique est en cours à une vitesse inférieure au par. 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level, le variateur de fréquence décélère jusqu'à 0 tr/min en suivant la rampe, puis s'arrête. Si la rampe est plus lente que la rampe de décélération du système, la décélération se fait en mode moteur et <math>U_{CC}</math> est à son niveau normal (<math>U_{CC, m} * 1,35</math>).</p>							
<p><b>Illustration 3.57 [7] Sauvegarde cinétique, arrêt avec récupération, rampe lente lorsque le secteur est rétabli en dessous de la valeur du par. 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level. Sur cette illustration, une rampe lente est utilisée.</b></p>							
<table border="1"> <tr> <td>A = Fonctionnement normal</td> <td>D = Secteur rétabli</td> </tr> <tr> <td>B = Défaut secteur</td> <td>E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt</td> </tr> <tr> <td>C = Sauvegarde cinétique</td> <td>F = Arrêt</td> </tr> </table>		A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli	B = Défaut secteur	E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt	C = Sauvegarde cinétique	F = Arrêt
A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli						
B = Défaut secteur	E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt						
C = Sauvegarde cinétique	F = Arrêt						
<p><b>Tableau 3.26</b></p> <p>Si la rampe est plus rapide que la rampe de décélération du système, la décélération se fait en mode générateur. Cela entraîne un <math>U_{CC}</math> plus élevé, qui peut être limité par le hacheur de freinage/frein de résistance.</p>							

14-10 Panne secteur							
Option:	Fonction:						
	<p><b>Illustration 3.58 [7] Sauvegarde cinétique, arrêt avec récupération lorsque le secteur est rétabli en dessous de 14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level. Sur cette illustration, une rampe rapide est utilisée.</b></p>						
<table border="1"> <tr> <td>A = Fonctionnement normal</td> <td>D = Secteur rétabli</td> </tr> <tr> <td>B = Défaut secteur</td> <td>E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt</td> </tr> <tr> <td>C = Sauvegarde cinétique</td> <td>F = Arrêt</td> </tr> </table>		A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli	B = Défaut secteur	E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt	C = Sauvegarde cinétique	F = Arrêt
A = Fonctionnement normal	D = Secteur rétabli						
B = Défaut secteur	E = Sauvegarde cinétique, décélération jusqu'à l'arrêt						
C = Sauvegarde cinétique	F = Arrêt						
<p><b>Tableau 3.27</b></p>							

14-11 Tension secteur à la panne secteur		
Range:	Fonction:	
Size related*	[180 - 600 V]	<p>Ce paramètre définit la tension limite à laquelle la fonction sélectionnée au par. 14-10 Panne secteur doit être activée. On peut considérer de choisir 90% du secteur nominal comme niveau de détection, en fonction de la qualité de l'alimentation. Pour une alimentation de 380 V, le par. 14-11 Tension secteur à la panne secteur doit donc être réglé sur 342 V. Le niveau de détection CC est alors de 462 V (<math>14-11 * 1,35</math>)</p> <p><b>REMARQUE!</b></p> <p><b>Note pour la conversion entre le VLT 5000 et le FC 300 :</b></p> <p>bien que le réglage Tension secteur si panne secteur soit le même pour le VLT 5000 et le FC 300, le niveau de détection est différent. Utiliser la formule suivante pour obtenir le même niveau de détection que pour le VLT 5000 : 14-11 Tension secteur à la panne secteur (niveau VLT 5000) = Valeur utilisée sur le VLT 5000 * 1,35/racine carrée(2).</p>



14-12 Fonct.sur déséqui.réseau		
Un fonctionnement dans des conditions de déséquilibre important réduit la durée de vie du moteur. Les conditions sont considérées comme sévères si le moteur fonctionne continuellement à hauteur de la charge nominale (par exemple, une pompe ou un ventilateur fonctionnant quasiment à la vitesse maximum).		
Option:	Fonction:	
[0]	Alarme	Déclenchement du variateur de fréquence.
[1]	Avertissement	Émission d'un avertissement.
[2]	Désactivé	Aucune action

14-14 Kin. Backup Time Out		
Range:	Fonction:	
60 s* [0 - 60 s]	Par. qui définit la tempo. de sauvegarde cinétique en mode flux en cas de fonctionnement sur des grilles basse tension. Si la tension d'alimentation ne dépasse pas la valeur définie au par. 14-11 Tension secteur si panne secteur + 5% dans le temps spécifié, le variateur exécute automatiquement un profil de décélération contrôlée avant l'arrêt.	

14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level		
Range:	Fonction:	
Size related* [0 - 60000.000 ReferenceFeed-backUnit]	Ce paramètre spécifie le niveau de récupération après sauvegarde cinétique et arrêt. L'unité est définie au par. 0-02 Unité vit. mot..	

Paramètres de configuration de la gestion du reset automatique, du déclenchement spécial et du test automatique ou de l'initialisation de la carte de commande.

14-20 Mode reset		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner le mode de reset à l'issue d'un déclenchement. Il est possible de redémarrer le variateur après avoir procédé à la remise à zéro.
[0]	Reset manuel	Sélectionner [0] Reset manuel pour effectuer une réinitialisation au moyen de la touche [RESET] ou des entrées digitales.
[1]	Reset auto. x 1	Sélectionner [1]-[12] Reset auto. x 1...x 20 pour effectuer entre une et vingt réinitialisations automatiques après un arrêt.
[2]	Reset auto. x 2	

14-20 Mode reset		
Option:	Fonction:	
[3]	Reset auto. x 3	
[4]	Reset auto. x 4	
[5]	Reset auto. x 5	
[6]	Reset auto. x 6	
[7]	Reset auto. x 7	
[8]	Reset auto. x 8	
[9]	Reset auto. x 9	
[10]	Reset auto. x 10	
[11]	Reset auto x 15	
[12]	Reset auto. x 20	
[13]	Reset auto. infini	Sélectionner [13] Reset auto. infini pour une réinitialisation en continu après un arrêt.
[14]	RESET à mise ss tens°	

### REMARQUE!

Le moteur est susceptible de démarrer sans préavis. Si le nombre spécifié de réinitialisations automatiques est atteint dans les 10 minutes, le variateur de fréquence passe en mode Reset manuel [0]. Une fois le reset manuel effectué, le réglage du par. 14-20 Mode reset revient à la sélection initiale. Si le nombre de réinitialisations automatiques n'est pas atteint dans les 10 minutes, ou si un reset manuel est effectué, le compteur interne de RESET AUTOMATIQUES est remis à zéro.

### REMARQUE!

Le reset automatique sera également actif pour remettre à zéro la fonction d'arrêt de sécurité des versions < 4.3x du micrologiciel.

14-21 Temps reset auto.		
Range:	Fonction:	
10 s* [0 - 600 s]	Entrer l'intervalle de tps entre déclencht et démar. du mode de reset auto. Ce paramètre est actif lorsque le par. 14-20 Mode reset est réglé sur [1]-[13] Reset auto.	

### REMARQUE!

Ne pas oublier de régler les commutateurs S201 (A53) et S202 (A54) comme spécifié ci-dessous lors de la réalisation du test de la carte de commande au par. 14-22 Mod. exploitation [1]. Sinon, le test échouera.

14-22 Mod. exploitation		
Option:	Fonction:	
		Utiliser ce paramètre pour définir un fonctionnement normal ; effectuer des tests ou initialiser tous les paramètres sauf 15-03 Mise sous tension, 15-04 Surtemp. et 15-05 Surtension. Cette fonction n'est active que si le variateur est déconnecté puis reconnecté au secteur.

14-22 Mod. exploitation	
Option:	Fonction:
	<p>Sélectionner [0] <i>Fonction. normal</i> pour l'exploitation normale du variateur de fréquence avec le moteur dans l'application choisie.</p> <p>Sélectionner [1] <i>Test carte contrôle</i> pour tester les entrées et les sorties analogiques et digitales ainsi que la tension de contrôle de +10 V. Cet essai nécessite le raccordement d'un connecteur d'essai avec des liaisons internes. Suivre la procédure ci-dessous pour effectuer le test de la carte de commande :</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>Sélectionner [1] <i>Test carte contrôle</i>.</li> <li>Mettre hors tension l'alimentation secteur et attendre que l'éclairage de l'écran d'affichage disparaisse.</li> <li>Mettre les commutateurs S201 (A53) et S202 (A54) sur ON/I.</li> <li>Enficher le connecteur de test (voir <i>Illustration 3.59</i>).</li> <li>Connecter à l'alimentation secteur.</li> <li>Effectuer différents essais.</li> <li>Les résultats s'affichent sur le LCP et le variateur entre dans une boucle infinie.</li> <li>Le par. 14-22 <i>Mod. exploitation</i> est automatiquement réglé sur Fonctionnement normal. Exécuter un cycle de puissance pour lancer une exploitation normale après un essai de la carte de commande.</li> </ol> <p><b>L'essai est réussi si le</b> LCP affiche : Carte commande OK. Couper l'alimentation secteur du variateur de fréquence et enlever le connecteur d'essai. Le voyant vert de la carte de commande s'allume.</p> <p><b>Si l'essai échoue : le</b> LCP affiche : Échec E/S de la carte de commande. Remplacer le variateur de fréquence ou la carte de commande. Le voyant rouge de la carte de commande s'allume. Tester les fiches (relier les bornes suivantes entre elles) : 18 - 27 - 32 ; 19 - 29 - 33 ; 42 - 53 - 54</p>

14-22 Mod. exploitation	
Option:	Fonction:
	<p><b>Illustration 3.59</b></p> <p>Sélectionner [2] <i>Initialisation</i> pour remettre tous les paramètres à la valeur par défaut sauf 15-03 <i>Mise sous tension</i>, 15-04 <i>Surtemp.</i> et 15-05 <i>Surtension</i>. Le variateur de fréquence se réinitialise à la prochaine mise sous tension. Le par. 14-22 <i>Mod. exploitation</i> revient également au réglage par défaut [0] <i>Fonction. normal</i>.</p>
[0]	Fonction. normal
[1]	Test carte contrôle
[2]	Initialisation
[3]	Mode boot

14-24 Délais Al./Limit.C	
Range:	Fonction:
60 s*	[0 - 60 s] Entrer le délai de déclenchement de la limite de courant en s. Un avertissement est déclenché lorsque le courant de sortie atteint la limite (4-18 <i>Limite courant</i> ). Si cet avertissement de limite de courant est présent en permanence pour la période spécifiée dans ce paramètre, le variateur de fréquence disjoncte. Pour que le variateur de fréquence fonctionne en continu dans la limite de courant sans disjoncter, régler le paramètre sur 60 s = Inactif. La surveillance thermique du variateur de fréquence reste active.

14-25 Délais Al./C.limit ?	
Range:	Fonction:
60 s*	[0 - 60 s] Entrer le délai de déclenchement de la limite de couple en s. Un avertissement est déclenché lorsque le couple de sortie atteint les limites de couple (4-16 <i>Mode moteur limite couple</i> et 4-17 <i>Mode générateur limite couple</i> ). Si cet avertis-

14-25 Délais AI./C.limit ?	
Range:	Fonction:
	sement de limite de couple est présent en permanence pour la période spécifiée dans ce paramètre, le variateur de fréquence disjoncte. Désactiver le délai de déclenchement en réglant le paramètre sur 60 s = Inactif. La surveillance thermique du variateur de fréquence reste active.

14-26 Temps en U limit.	
Range:	Fonction:
Size related* [ 0 - 35 s ]	Un arrêt se produit à l'expiration du temps indiqué si le variateur de fréquence détecte une surtension durant le laps de temps retenu. Si la valeur = 0, le <i>mode de protection</i> est désactivé.
<b>REMARQUE!</b> Il est recommandé de ne pas utiliser le <i>mode de protection</i> pour les applications de levage.	

14-29 Code service	
Range:	Fonction:
0 * [-2147483647 - 2147483647 ]	Pour service interne uniquement.

### 3.15.3 14-3\* Ctrl I lim. courant

Le variateur de fréquence comporte un contrôleur de limite de courant intégré qui est activé lorsque le courant du moteur et donc le couple dépassent les limites de couple réglées aux par. 4-16 *Mode moteur limite couple* et 4-17 *Mode générateur limite couple*.

Si la limite de courant est atteinte en mode moteur ou en mode générateur, le variateur de fréquence tente de descendre le plus rapidement possible en dessous des limites de couple réglées sans perdre le contrôle du moteur.

Pendant que le contrôleur de courant est actif, le variateur de fréquence peut uniquement être arrêté à l'aide de l'entrée digitale réglée sur [2] *Lâchage* ou [3] *Roue libre NF*. Un signal sur les bornes 18 à 33 n'est pas actif tant que le variateur de fréquence ne s'est pas éloigné de la limite de courant.

Si l'on utilise une entrée digitale réglée sur [2] *Lâchage* ou [3] *Roue libre NF*, le moteur n'utilise pas le temps de rampe de décélération, puisque le variateur de fréquence est en roue libre. Si un arrêt rapide est nécessaire, utiliser la fonction de commande de frein mécanique ainsi qu'un frein électromécanique externe installé sur l'application.

14-30 Ctrl.I limite, Gain P	
Range:	Fonction:
100%* [ 0 - 500% ]	Entrer le gain proportionnel du contrôleur de la limite de courant. Si une valeur élevée est sélectionnée, le contrôleur réagit plus rapidement. Un réglage trop élevé entraîne une instabilité du contrôleur.

14-31 Ctrl.I limite, tps Intég.	
Range:	Fonction:
Size related* [ 0.002 - 2.000 s ]	Contrôler le temps d'intégration du contrôleur de la limite de courant. En lui donnant une valeur plus faible, cela le fait réagir plus vite. Une valeur trop faible conduit à une instabilité du contrôleur.

14-32 Ctrl.I limite, tps filtre	
Range:	Fonction:
Size related* [ 1 - 100 ms ]	

14-35 Protec. anti-immobilisation	
Option:	Fonction:
	Choisir Activé [1] pour activer la protection anti-immobilisation en cas d'affaiblissement de champ en mode flux. Sélectionner [0] <i>Désactivé</i> pour la désactiver. Ceci peut entraîner la perte du moteur. Le par. 14-35 <i>Protec. anti-immobilisation</i> est actif en mode Flux uniquement.
[0]	Désactivé
[1]	Activé

### 3.15.4 14-4\* Optimisation énerg.

Paramètres d'adaptation du niveau d'optimisation de l'énergie en mode Couple variable (VT) et Optimisation automatique de l'énergie (AEO) au par. 1-03 *Caract.couple*.

14-40 Niveau VT	
Range:	Fonction:
66%* [ 40 - 90% ]	Entrer le niveau de magnétisation du moteur à faible vitesse. La sélection d'une valeur faible réduit les pertes d'énergie dans le moteur, mais réduit également la capacité de charge.

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

#### REMARQUE!

Ce paramètre n'est pas actif lorsque le par. 1-10 *Construction moteur* a la valeur [1] *PM, SPM non saillant*.

14-41 Magnétisation AEO minimale		
Range:		Fonction:
Size related*	[40 - 75%]	Entrer la magnétisation minimale autorisée pour AEO. La sélection d'une valeur faible réduit les pertes d'énergie dans le moteur, mais elle peut également réduire la résistance aux changements soudains de charge.

### REMARQUE!

Ce paramètre n'est pas actif lorsque le par. 1-10 Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant.

14-42 Fréquence AEO minimale		
Range:		Fonction:
10 Hz*	[5 - 40 Hz]	Entrer la fréquence minimale à laquelle l'optimisation automatique de l'énergie (AEO) s'active.

### REMARQUE!

Ce paramètre n'est pas actif lorsque le par. 1-10 Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant.

14-43 Cos phi moteur		
Range:		Fonction:
Size related*	[0.40 - 0.95 ]	Le point de consigne Cos(phi) est automatiquement réglé pour des performances AEO optimales. Ne pas modifier ce par. Dans certaines situations, il peut être nécessaire de rentrer une nouvelle valeur pour un réglage plus précis.

### 3.15.5 14-5\* Environnement

Ces paramètres contribuent au fonctionnement du variateur de fréquence dans des conditions environnementales spéciales.

14-50 Filtre RFI		
Ce paramètre est disponible uniquement pour le FC 302. Ceci ne concerne pas le FC 301 en raison de sa conception différente et des câbles moteur plus courts.		
Option:	Fonction:	
[0] Inactif	Sélectionner [0] Inactif si le variateur de fréquence est alimenté par une source secteur isolée (secteur IT). En cas d'utilisation d'un filtre, sélectionner Inactif [0] pendant la charge pour éviter un courant de fuite élevé au niveau du commutateur RCD. Dans ce mode, les condensateurs internes du filtre RFI entre le châssis et le circuit du filtre RFI sont coupés pour réduire les courants à effet de masse.	

14-50 Filtre RFI		
Ce paramètre est disponible uniquement pour le FC 302. Ceci ne concerne pas le FC 301 en raison de sa conception différente et des câbles moteur plus courts.		
Option:	Fonction:	
[1] Actif	Sélectionner [1] Actif pour s'assurer que le variateur de fréquence est conforme aux normes CEM.	

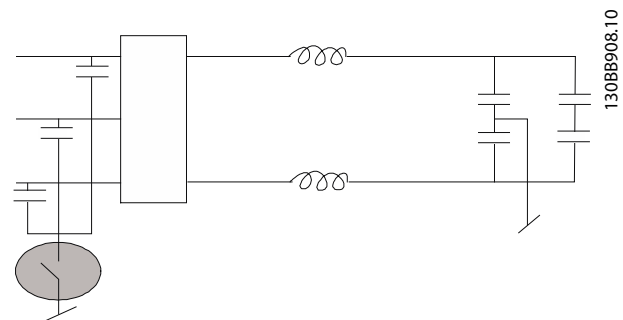


Illustration 3.60

14-51 DC Link Compensation		
Option:	Fonction:	
[0] Inactif	Désactive la compensation du circuit intermédiaire.	
[1] Actif	Active la compensation du circuit intermédiaire.	

14-52 Contrôle ventil		
Sélectionner la vitesse min. du ventilateur principal.		
Option:	Fonction:	
[0] Auto	Sélectionner [0] Auto pour que le ventilateur ne fonctionne que lorsque la température interne du variateur de fréquence est comprise entre 35 °C et env. 55 °C. Le ventilateur fonctionne à une vitesse lente en dessous de 35 °C et à pleine vitesse à env. 55 °C.	
[1] À 50%	Le ventilateur fonctionne toujours à 50 % ou plus de sa vitesse. Le ventilateur fonctionne à 50% de sa vitesse à 35 °C et à pleine vitesse à env. 55 °C.	

14-52 Contrôle ventil		
Sélectionner la vitesse min. du ventilateur principal.		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[2] À 75%	Le ventilateur fonctionne toujours à 75 % ou plus de sa vitesse. Le ventilateur fonctionne à 75% de sa vitesse à 35 °C et à pleine vitesse à env. 55 °C.	
[3] À 100%	Le ventilateur fonctionne toujours à 100% de sa vitesse.	
[4] Env. temp. basse auto	Cette sélection est identique à [0] Auto mais avec des considérations spéciales autour et en dessous de 0 °C. Avec la sélection [0], il y a un risque que le ventilateur se mette à fonctionner autour de 0 °C car le variateur craindra une panne du capteur et protégera ainsi le variateur tout en émettant un avertissement 66 « Temp. radiateur basse ». La sélection [4] Env. temp. basse auto peut être utilisée dans des environnements très froids pour prévenir les effets négatifs de ce refroidissement supplémentaire et éviter ainsi l'avertissement 66.	

14-53 Surveillance ventilateur		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
	Sélectionner la réaction du variateur en cas de défaillance du ventilateur.	
[0] Désactivé		
[1] Avertissement		
[2] Alarme		

14-55 Filtre de sortie		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
	Sélectionner le type de filtre de sortie connecté. Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.	
[0] Pas de filtre	C'est le réglage par défaut qui doit être utilisé avec les filtres dU/dt ou les filtres en mode commun haute fréquence (HF-CM).	
[1] Filtre de sortie Sinus	Ce réglage est uniquement compatible avec les versions antérieures. Il permet un fonctionnement avec un principe de fonctionnement Flux lorsque les par. 14-56 <i>Capacité filtre de sortie</i> et 14-57 <i>Inductance filtre de sortie</i> sont programmés avec la capacitance et l'inductance du filtre de sortie. Il NE limite PAS la plage de fréquence de commutation.	
[2] Filtre sinus fixe	Ce paramètre règle la limite minimale autorisée de la fréquence de commutation et garantit que le filtre sera utilisé dans la plage sûre des fréquences de commutation. L'exploitation est possible avec tous les principes de fonctionnement. Pour le principe de fonctionnement Flux, les par. 14-56 <i>Capacité filtre de sortie</i> et 14-57 <i>Inductance filtre de sortie</i> doivent être programmés (ces par.	

14-55 Filtre de sortie		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
	n'ont aucun effet en mode VVC <sup>plus</sup> et U/f). Le type de modulation est défini sur SFAVM qui donne le bruit acoustique le plus faible dans le filtre. Ne pas oublier de régler le par. 14-55 <i>Filtre de sortie</i> sur Filtre sinus fixe chaque fois que l'on utilise un filtre sinus.	

14-56 Capacité filtre de sortie		
La fonction de compensation du filtre LC nécessite la capacité raccordée en étoile équivalente par phase du filtre (3 fois la capacité entre deux phases lorsque la capacité est en raccordement triangle).		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related* [0.1 - 6500 uF]	Définir la capacité du filtre de sortie. La valeur peut être trouvée sur l'étiquette du filtre.	
<b>REMARQUE!</b> Cela est nécessaire pour une compensation correcte en mode Flux (1-01 Principe Contrôle Moteur).		

14-57 Inductance filtre de sortie		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related* [0.001 - 65 mH]	Régler l'inductance du filtre de sortie. La valeur peut être trouvée sur l'étiquette du filtre.	
<b>REMARQUE!</b> Cela est nécessaire pour une compensation correcte en mode Flux (1-01 Principe Contrôle Moteur).		

### 3.15.6 14-7\* Compatibilité

Les paramètres de ce groupe servent à régler la compatibilité des VLT 3000, VLT 5000 à FC 300.

14-72 Mot d'alarme du VLT		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0] 0 - 4294967295	Lecture du mot d'alarme correspondant au VLT 5000.	

14-73 Mot d'avertissement du VLT		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0] 0 - 4294967295	Lecture du mot d'avertissement correspondant au VLT 5000.	

14-74 Mot état élargi VLT	
Range:	Fonction:
0 *	[0 - 4294967295 ]
	Lecture du mot d'état élargi correspondant au VLT 5000

### 3.15.7 14-8\* Options

14-80 Option alimentée par 24 V CC ext.	
Option:	Fonction:
[0]	Non
	Sélectionner [0] Non pour utiliser l'alimentation 24 V CC du variateur de fréquence.
[1]	Oui
	Sélectionner [1] Oui si une alimentation externe 24 V CC alimente l'option. Les entrées et sorties sont galvaniquement isolées du variateur lorsqu'elles sont alimentées par une source externe.

## REMARQUE!

Ce paramètre ne change de fonction que si l'on effectue un cycle de mise hors/sous tension.

14-89 Option Detection	
Sélectionne le comportement du variateur de fréquence lorsqu'un changement de configuration d'une option est détecté.	
Option:	Fonction:
[0]	Protect Option Config.
	Gèle les réglages actuels et empêche les changements indésirables lorsqu'une option manquante ou défectueuse est détectée.

14-89 Option Detection	
Sélectionne le comportement du variateur de fréquence lorsqu'un changement de configuration d'une option est détecté.	
Option:	Fonction:
[1]	Enable Option Change
	Modifie les réglages du variateur et est utilisé lors d'une modification de la configuration du système. Le réglage de ce paramètre revient à [0] après une modification d'option.

14-90 Niveau panne	
Option:	Fonction:
[0]	Inactif
	Utiliser ce par. pour personnaliser niveaux de panne. Utiliser [0] Inactif avec prudence, car cela ignore tout avert./alarme de la source choisie.
[1]	Avertissement
[2]	Alarme
[3]	Alarme verr.

Défaut	Alarme	Inactif	Avertissement	Alarme	Alarme verr.
10 V bas	1	X	D		
24 V bas	47	X			D
Alim. 1,8 V bas	48	X			D
Limite tension	64	X	D		
Défaut terre pendant rampe	14			D	X
Défaut terre 2 en fonctionnement continu	45			D	X
Limite couple	12	X	D		
Surcourant	13			X	D
Court-circuit	16			X	D
Température du radiateur	29			X	D
Capteur radiatr	39			X	D
Température carte de commande	65			X	D
Température carte de puissance	6		2)	X	D
Température du radiateur <sup>1)</sup>	244			X	D
Capteur radiat. <sup>1)</sup>	245			X	D
Température carte de puissance <sup>1)</sup>	247				

Tableau 3.28 Tableau pour sélection d'une action lorsque l'alarme sélectionnée apparaît

D = réglage par défaut. x = sélection possible.

1) Uniquement pour les variateurs fortes puissances

Sur les FC petits et moyens, A69 existe uniquement comme avertissement.

## 3.16 Paramètres : 15-\*\* Info.variateur

## 3.16.1 15-0\* Données exploit.

15-00 Heures mises ss tension		
Range:	Fonction:	
0 h*	[0 - 2147483647 h]	Indiquer le nombre d'heures de fonctionnement du variateur. Valeur enregistrée à la mise hors tension du variateur.

15-01 Heures fonction.		
Range:	Fonction:	
0 h*	[0 - 2147483647 h]	Indiquer le nombre d'heures de fonctionnement du moteur. Remettre le compteur à zéro au par. 15-07 Reset compt. heures de fonction.. Valeur enregistrée à la mise hors tension du variateur.

15-02 Compteur kWh		
Range:	Fonction:	
0 kWh*	[0 - 2147483647 kWh]	Enregistre la consommation du moteur sous forme de valeur moyenne sur une heure. Remettre le compteur à zéro au par. 15-06 Reset comp. kWh.

15-03 Mise sous tension		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Indiquer le nombre de mises sous tension du variateur de fréquence.

15-04 Surtemp.		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 65535 ]	Indiquer le nombre d'erreurs de température du variateur de fréquence.

15-05 Surtension		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 65535 ]	Indiquer le nombre de surtensions pour le variateur de fréquence.

15-06 Reset comp. kWh		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de reset	Aucune remise à 0 du compteur kWh n'est souhaitée.
[1]	Reset compteur	Appuyer sur [OK] pour remettre le compteur kWh à 0 (voir 15-02 Compteur kWh).

**REMARQUE!**

Pour la réinitialisation, appuyer sur [OK].

15-07 Reset compt. heures de fonction.		
Option:	Fonction:	
[0]	Pas de reset	
[1]	Reset compteur	Sélectionner [1] Reset compteur et appuyer sur [OK] pour remettre le compteur d'heures de fonctionnement à 0 (voir 15-01 Heures fonction.). Par. non sélectionnable par port de comm. série, RS-485.  Choisir [0] Pas de reset si aucune remise à 0 du compteur des heures de fonctionnement n'est souhaitée.

## 3.16.2 15-1\* Réglages journal

Il est possible d'enregistrer 4 sources de données (15-10 Source d'enregistrement) à débits distincts (15-11 Intervalle d'enregistrement) via le journal de données. Un événement déclencheur (15-12 Événement déclencheur) et une fenêtre (15-14 Échantillons avant déclenchement) sont utilisés pour démarrer/arrêter l'enregistrement sous conditions.

15-10 Source d'enregistrement		
Tableau [4]		
Option:	Fonction:	
		Sélectionner les variables à enregistrer.
[0]	Aucun	
[15]	Readout: actual setup	
[1472]	Mot d'alarme du VLT	
[1473]	Mot d'avertissement du VLT	
[1474]	Mot état élargi VLT	
[1600]	Mot contrôle	
[1601]	Réf. [unité]	
[1602]	Réf. %	
[1603]	Mot état [binaire]	
[1610]	Puissance moteur [kW]	
[1611]	Puissance moteur [CV]	
[1612]	Tension moteur	
[1613]	Fréquence moteur	
[1614]	Courant moteur	
[1616]	Couple [Nm]	
[1617]	Vitesse moteur [tr/min]	
[1618]	Thermique moteur	
[1621]	Torque [%] High Res.	
[1622]	Couple [%]	
[1625]	Couple [Nm] élevé	
[1630]	Tension DC Bus	
[1632]	Puis.Frein. /s	
[1633]	Puis.Frein. /2 min	
[1634]	Temp. radiateur	
[1635]	Thermique onduleur	
[1648]	Speed Ref. After Ramp [RPM]	
[1650]	Réf.externe	

## 15-10 Source d'enregistrement

Tableau [4]

Option:	Fonction:	
[1651]	Réf. impulsions	
[1652]	Signal de retour [Unité]	
[1657]	Feedback [RPM]	
[1660]	Entrée dig.	
[1662]	Entrée ANA 53	
[1664]	Entrée ANA 54	
[1665]	Sortie ANA 42 [ma]	
[1666]	Sortie digitale [bin]	
[1675]	Entrée ANA X30/11	
[1676]	Entrée ANA X30/12	
[1677]	Sortie ANA X30/8 [mA]	
[1690]	Mot d'alarme	
[1692]	Mot avertis.	
[1694]	Mot état élargi	
[1860]	Digital Input 2	
[3110]	Mot état bipasse	
[3470]	Mot d'alarme 1 MCO	
[3471]	Mot d'alarme 2 MCO	

## 15-11 Intervalle d'enregistrement

Tableau [4]

Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.000 - 0.000 ]	Entrer l'intervalle en millisecondes entre chaque échantillon de variable à enregistrer.

## 15-12 Événement déclencheur

Sélectionner l'événement déclencheur. En cas d'événement déclencheur, une fenêtre s'ouvre pour geler le journal. Le journal conserve alors un pourcentage d'échantillons spécifié avant l'événement déclencheur (15-14 Échantillons avant déclenchement).

Option:	Fonction:	
[0]	Faux	
[1]	Vrai	
[2]	En fonction	
[3]	Dans gamme	
[4]	Sur réf.	
[5]	Limite couple	
[6]	I limite	
[7]	Hors gamme courant	
[8]	I inf. basse	
[9]	I sup. haute	
[10]	Hors gamme vit.	
[11]	Vitesse inf. basse	
[12]	Vitesse sup. haute	
[13]	Hors gamme retour	
[14]	Inf.retour bas	
[15]	Sup.retour haut	
[16]	Avertis.thermiq.	
[17]	Tens.sect.horsplage	

## 15-12 Événement déclencheur

Sélectionner l'événement déclencheur. En cas d'événement déclencheur, une fenêtre s'ouvre pour geler le journal. Le journal conserve alors un pourcentage d'échantillons spécifié avant l'événement déclencheur (15-14 Échantillons avant déclenchement).

Option:	Fonction:	
[18]	Inversion	
[19]	Avertissement	
[20]	Alarme(Déf.)	
[21]	Alarme(Verrou déf.)	
[22]	Comparateur 0	
[23]	Comparateur 1	
[24]	Comparateur 2	
[25]	Comparateur 3	
[26]	Règle logique 0	
[27]	Règle logique 1	
[28]	Règle logique 2	
[29]	Règle logique 3	
[33]	Entrée dig. DI18	
[34]	Entrée dig. DI19	
[35]	Entrée dig. DI27	
[36]	Entrée dig. DI29	
[37]	Entrée dig. DI32	
[38]	Entrée dig. DI33	
[50]	Comparateur 4	
[51]	Comparateur 5	
[60]	Règle logique 4	
[61]	Règle logique 5	

## 15-13 Mode Enregistrement

Option:	Fonction:	
[0] Toujours enregistrer	Sélectionner [0] <i>Toujours enregistrer</i> pour un enregistrement continu.	
[1] Enr.au déclenchement	Sélectionner [1] <i>Enr.au déclenchement</i> pour commencer et arrêter les enregistrements sous certaines conditions à l'aide des par. 15-12 Événement déclencheur et 15-14 Échantillons avant déclenchement.	

## 15-14 Échantillons avant déclenchement

Range:	Fonction:	
50 *	[0 - 100 ]	Entrer le pourcentage de tous les échantillons avant l'événement déclencheur, qui doit être enregistré dans le journal. Voir aussi les 15-12 Événement déclencheur et 15-13 Mode Enregistrement.



### 3.16.3 15-2\* Journal historique

Visualiser jusqu'à 50 journaux de données via les paramètres de type tableau de ce groupe. Pour tous les paramètres de ce groupe, [0] correspond à la donnée la plus récente et [49] à la plus ancienne. Les données sont enregistrées dès la survenue d'un événement (à ne pas confondre avec les événements du SLC). Dans ce contexte, les événements sont définis comme étant une modification des zones suivantes :

1. Entrée dig.
2. Sorties digitales (non surveillées dans cette version logicielle)
3. Mot d'avertissement
4. Mot d'alarme
5. Mot d'état
6. Mot de contrôle
7. Mot d'état élargi

Les événements sont enregistrés avec la valeur et l'horodatage en ms. Le laps de temps qui sépare deux événements dépend de leur fréquence (au maximum une fois à chaque balayage). L'enregistrement de données est continu mais en cas d'alarme, le journal est enregistré et les valeurs peuvent être visualisées à l'écran. Cette caractéristique est utile, par exemple, lors de la réparation après un arrêt. Visualiser le journal historique contenu dans ce paramètre via le port de communication série ou l'écran d'affichage.

15-20 Journal historique: Événement		
Tableau [50]		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 255 ]	Indiquer le type des événements enregistrés.

15-21 Journal historique: Valeur		
Tableau [50]		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Indiquer la valeur de l'événement enregistré. Interpréter les valeurs d'événement selon ce tableau :
	Entrée digitale	Valeur décimale. Voir le par. 16-60 <i>Entrée dig.</i> pour la description après conversion en valeur binaire.
	Sortie digitale (non surveillée dans cette version logicielle)	Valeur décimale. Voir le par. 16-66 <i>Sortie digitale [bin]</i> pour la description après conversion en valeur binaire.

15-21 Journal historique: Valeur		
Tableau [50]		
Range:	Fonction:	
	Mot d'avertissement	Valeur décimale. Voir le par. 16-92 <i>Mot avertis.</i> pour une description.
	Mot d'alarme	Valeur décimale. Voir le par. 16-90 <i>Mot d'alarme</i> pour une description.
	Mot d'état	Valeur décimale. Voir le par. 16-03 <i>Mot état [binaire]</i> pour la description après conversion en valeur binaire.
	Mot de contrôle	Valeur décimale. Voir le par. 16-00 <i>Mot contrôle</i> pour une description.
	Mot d'état élargi	Valeur décimale. Voir le par. 16-94 <i>Mot état élargi</i> pour une description.
<b>Tableau 3.30</b>		

15-22 Journal historique: heure		
Tableau [50]		
Range:	Fonction:	
0 ms*	[0 - 2147483647 ms]	Indiquer l'heure à laquelle l'événement enregistré s'est produit. L'heure est mesurée en ms dès le démarrage du variateur de fréquence. La valeur max. correspond à env. 24 jours, ce qui signifie que le compteur se remet à zéro à la fin de cette période.

### 3.16.4 15-3\* Mémoire déf.

Par. de type tableau où 10 comptes rendus de panne max. sont visualisables, [0] correspondant aux dernières données consignées et [9] aux plus anciennes. Codes d'erreur, val. et horodatage visualisables pour toutes les données enregistrées.

15-30 Mémoire déf.:Code		
Tableau [10]		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 255 ]	Indique le code de défaut : sa signification se trouve dans le chapitre 5 <i>Dépannage</i> .

15-31 Journal alarme : valeur		
Tableau [10]		
Range:	Fonction:	
0 *	[-32767 - 32767 ]	Indiquer une description complémentaire de l'erreur. Ce paramètre est principalement utilisé conjointement avec l'alarme 38 Erreur interne.

15-32 Journal alarme : heure		
Tableau [10]		
Range:	Fonction:	
0 s*	[0 - 2147483647 s]	Indiquer l'heure à laquelle l'événement enregistré s'est produit. L'heure est mesurée en secondes dès le démarrage du variateur de fréquence.

### 3.16.5 15-4\* Type.VAR.

Paramètres contenant des informations en lecture seule sur la configuration matérielle et logicielle du variateur de fréquence.

15-40 Type. FC		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indique le type de variateur de fréquence. L'affichage est identique au champ de puissance de la série FC 300 dans la définition du code de type, caractères 1-6.

15-41 Partie puiss.		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indique le type de FC. L'affichage est identique au champ de puissance de la série FC 300 dans la définition du code de type, caractères 7-10.

15-42 Tension		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indique le type de FC. L'affichage est identique au champ de puissance de la série FC 300 dans la définition du code de type, caractères 11-12.

15-43 Version logiciel		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Afficher la version logicielle combinée (ou version fournie) constituée des logiciels de puissance et de commande.

15-44 Compo.code cde		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer la chaîne du code de type utilisée pour commander à nouveau le variateur de fréquence dans sa configuration d'origine.

15-45 Code composé var		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le type de code string réel.

15-46 Code variateur		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Afficher le numéro de commande à 8 chiffres utilisé pour commander à nouveau le variateur de fréquence dans sa configuration d'origine.

15-47 Code carte puissance		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Afficher le numéro de code de la carte de puissance.

15-48 Version LCP		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro d'identification du LCP.

15-49 N°logi.carte ctrl.		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de version du logiciel de la carte de commande.

15-50 N°logi.carte puis		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de version du logiciel de la carte de puissance.

15-51 N° série variateur		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de série du variateur de fréquence.

15-53 N° série carte puissance		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de série de la carte de puissance.

15-58 Smart Setup Filename		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 0 ]	Indique le nom du fichier de Configuration avancée de l'application (SAS) utilisé.

15-59 Nom fich.CSIV		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0 - 0 ]	Montre le nom du fichier CSIV (Customer Specific Initial Values) en cours d'utilisation.

### 3.16.6 15-6\* Identif.Option

Ce groupe de par. à lecture seule contient des infos sur la config. matérielle et logicielle des options installées aux emplacements A, B, C0 et C1.

15-60 Option montée		
Tableau [8]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le type des options installées.

15-61 Version logicielle option		
Tableau [8]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer la version du logiciel des options installées.

15-62 N° code option		
Tableau [8]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de code des options installées.

15-63 N° série option		
Tableau [8]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 0 ]	Indiquer le numéro de série des options installées.

15-80 Fan Running Hours		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 h*	[0 - 2147483647 h]	Indiquer le nombre d'heures de fonctionnement du radiateur (incrémentés pour chaque heure). La valeur est enregistrée à la mise hors tension du variateur.

15-92 Paramètres définis		
Tableau [1000]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 9999 ]	Indiquer une liste de tous les paramètres définis dans le variateur de fréquence. La liste se termine par 0.

15-93 Paramètres modifiés		
Tableau [1000]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 9999 ]	Indiquer une liste des paramètres modifiés par rapport à la valeur par défaut. La liste se termine par 0. Certains changements peuvent ne pas être visibles jusqu'à 30 secondes après application.

15-99 Métadonnées param.?		
Tableau [30]		
<b>Range:</b>		<b>Fonction:</b>
0 *	[0 - 9999 ]	Ce paramètre contient des données utilisées par le Logiciel de programmation MCT 10.

## 3.17 Paramètres : 16-\*\* Lecture données

16-00 Mot contrôle		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le mot de contrôle transmis au variateur via le port de communication série au format hexadécimal.	

16-01 Réf. [unité]		
Range:	Fonction:	
0.000 Reference-FeedbackUnit*	[-999999.000 - 999999.000 ReferenceFeed-backUnit]	Indique la valeur de référence actuelle appliquée à la base impulsionnelle ou analogique de l'unité résultant du choix de configuration au 1-00 Mode Config. (Hz, Nm ou tr/min).

16-02 Réf. %		
Range:	Fonction:	
0.0%* [-200.0 - 200.0%]	Indiquer la référence totale. La référence totale est la somme des références digitales, analogiques, prédéfinies, bus, gel, rattrapage et ralentissement.	

16-03 Mot état [binaire]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le mot d'état transmis au format hexadécimal par le variateur via le port de communication série.	

16-05 Valeur réelle princ. [%]		
Range:	Fonction:	
0.00%* [-100.00 - 100.00%]	Mot de 2 octets envoyé avec le mot d'état au maître du bus communiquant la valeur réelle principale.	

16-09 Lect.paramétr.		
Range:	Fonction:	
0 CustomReadoutUnit*	[0 - 0 CustomReadoutUnit]	Afficher la valeur de lecture personnalisé du 0-30 Unité lect. déf. par utilisateur au 0-32 Val.max. déf. par utilis.

## 3.17.1 16-1\* État Moteur

16-10 Puissance moteur [kW]		
Range:	Fonction:	
0.00 kW* [0.00 - 10000.00 kW]	Affiche la puissance du moteur en kW. La valeur affichée est calculée sur la base de la tension et du courant moteur réels. La valeur est filtrée. Un intervalle d'environ 30 ms peut donc s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données. La résolution de la valeur d'affichage sur le bus de terrain correspond à des pas de 10 W.	

16-11 Puissance moteur[CV]		
Range:	Fonction:	
0.00 hp* [0.00 - 10000.00 hp]	Indiquer la puissance moteur en CV. La valeur affichée est calculée sur la base de la tension et du courant moteur réels. La valeur est filtrée. Un intervalle d'environ 30 ms peut donc s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.	

16-12 Tension moteur		
Range:	Fonction:	
0.0 V* [0.0 - 6000.0 V]	Indiquer la tension moteur, une valeur calculée utilisée pour contrôler le moteur.	

16-13 Fréquence moteur		
Range:	Fonction:	
0.0 Hz* [0.0 - 6500.0 Hz]	Indiquer la fréquence du moteur, sans amortissement des résonances.	

16-14 Courant moteur		
Range:	Fonction:	
0.00 A* [0.00 - 10000.00 A]	Indiquer le courant du moteur mesuré comme valeur moyenne IRMS. La valeur est filtrée. Un intervalle d'environ 30 ms peut s'écouler entre les modifications de la valeur d'entrée et de la valeur d'affichage des données.	

16-15 Fréquence [%]		
Range:	Fonction:	
0 %* [-100 - 100%]	Mot de 2 octets indiquant la fréquence effective du moteur (sans atténuation des résonances) sous forme de % (échelle 0000-4000 Hex) du 4-19 Frq.sort.lim.hte. Régler l'index 1 du 9-16 Config. lecture PCD pour l'envoyer avec mot d'état et non avec MAV.	

16-16 Couple [Nm]		
Range:	Fonction:	
0 Nm* [-3000 - 3000 Nm]	Indiquer val. couple arbre moteur. La correspondance entre le couple exprimé en pourcentage du couple nominal et une valeur de courant moteur de 160% n'est pas parfaite. Certains moteurs fournissent un couple supérieur à 160%. Par conséquent, la valeur minimale et la valeur maximale dépendent du courant moteur max. et du moteur utilisé. La valeur est filtrée. Un intervalle d'environ 30 ms peut donc s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.	

16-17 Vitesse moteur [tr/min]		
Range:	Fonction:	
0 RPM* [-30000 - 30000 RPM]	Indiquer la vitesse réelle de l'arbre moteur en tr/min. En contrôle de process en boucle fermée ou ouverte, le régime du moteur est estimé. Il est mesuré dans les modes vitesse en boucle fermée.	

16-18 Thermique moteur		
Range:	Fonction:	
0%* [0 - 100%]	Indique charge thermique calculée sur moteur. La lim. de déclenchement est de 100%. Le calcul s'appuie sur la fonction ETR définie au par. 1-90 Protect. thermique mot..	

16-19 Température du capteur KTY		
Range:	Fonction:	
0 °C* [0 - 0 °C]	Renvoie la température réelle sur un capteur KTY intégré au moteur. Voir groupe de paramètres 1-9* T° moteur.	

16-20 Angle moteur		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le décalage de l'angle du codeur/ résolveur actuel par rapport à la position d'index. La plage de valeurs 0-65535 correspond à 0-2 * pi (radians).	

16-21 Torque [%] High Res.		
Range:	Fonction:	
0 %* [-200 - 200%]	La valeur affichée correspond au couple en % du couple nominal, avec signe et une résolution de 0,1%, appliqué à l'arbre du moteur.	

16-22 Couple [%]		
Range:	Fonction:	
0%* [-200 - 200%]	La valeur affichée correspond au couple en % du couple nominal, avec signe, appliqué à l'arbre moteur.	

16-25 Couple [Nm] élevé		
Range:	Fonction:	
0 Nm* [-200000000 - 200000000 Nm]	Indiquer la valeur du couple, avec signe, appliqué à l'arbre moteur. Certains moteurs fournissent un couple supérieur à 160%. Par conséquent, la valeur minimale et la valeur maximale dépendent du courant moteur max. et du moteur utilisé. Cette lecture spécifique a été adaptée pour pouvoir afficher des valeurs supérieures à celles de la lecture standard du 16-16 Couple [Nm].	

### 3.17.2 16-3\* Etat variateur

16-30 Tension DC Bus		
Range:	Fonction:	
0 V* [0 - 10000 V]	Indiquer une valeur mesurée. La valeur est filtrée avec une constante de temps de 30 ms.	

16-32 Puis.Frein. /s		
Range:	Fonction:	
0.000 kW* [0.000 - 10000.000 kW]	Indiquer la puissance de freinage transmise à une résistance de freinage externe, comme une valeur instantanée.	

16-33 Puis.Frein. /2 min		
Range:	Fonction:	
0.000 kW* [0.000 - 10000.000 kW]	Indiquer la puissance de freinage transmise à une résistance de freinage externe. La puissance moyenne est calculée sur une base moyenne pour les 120 dernières secondes.	

16-34 Temp. radiateur		
Range:	Fonction:	
0 °C* [0 - 255 °C]	Indiquer la température du radiateur du variateur de fréquence. La valeur limite d'arrêt est de 90 ±5 °C, le rétablissement de l'unité étant à 60 ±5 °C.	

16-35 Thermique onduleur		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Indique le pourcentage de charge sur l'onduleur.

16-36 InomVLT		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0.01 - 10000 A]	Indiquer le courant nominal de l'onduleur, qui doit correspondre aux données de la plaque signalétique sur le moteur connecté. Les données sont utilisées pour calculer le couple, la protection surcharge moteur, etc.

16-37 I <sub>max</sub> VLT		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0.01 - 10000 A]	Indiquer le courant maximal de l'onduleur, qui doit correspondre aux données de la plaque signalétique sur le moteur connecté. Les données sont utilisées pour calculer le couple, la protection surcharge moteur, etc.

16-38 Etat ctrl log avancé		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 100 ]	Afficher l'état de l'événement exécuté par le contrôleur logique avancé.

16-39 Temp. carte ctrl.		
Range:	Fonction:	
0 °C*	[0 - 100 °C]	Indiquer la température sur la carte de commande exprimée en °C

16-40 Tampon enregistrement saturé		
Option:	Fonction:	
		Indique si le tampon d'enregistrement est plein (voir le groupe de paramètres 15-1* Réglages journal). Le tampon n'est jamais plein lorsque le par. 15-13 Mode Enregistrement est réglé sur [0] Toujours enregistrer.
[0]	Non	
[1]	Oui	

16-48 Speed Ref. After Ramp [RPM]		
Range:	Fonction:	
0 RPM*	[-30000 - 30000 RPM]	Ce paramètre spécifie la référence donnée au variateur après la rampe de vitesse.

16-49 Source défaut courant		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 8 ]	Cette valeur indique la source des pannes de courant dont court-circuits, surcourants et défauts de phase (depuis la gauche) : 1-4 Onduleur

16-49 Source défaut courant		
Range:	Fonction:	
		5-8 Redresseur 0 Aucune panne enregistrée

### 3.17.3 16-5\* Réf. & retour

16-50 Réf.externe		
Range:	Fonction:	
0 *	[-200 - 200 ]	Indiquer la référence totale, c.-à-d. la somme des références digitales, analogiques, prédéfinies, bus, gel, rattrapage et ralentissement.

16-51 Réf. impulsions		
Range:	Fonction:	
0 *	[-200 - 200 ]	Indiquer la valeur de référence de la ou des entrées digitales programmées. L'affichage peut également indiquer les impulsions d'un codeur incrémental.

16-52 Signal de retour [Unité]		
Range:	Fonction:	
0 ReferenceFeed-backUnit*	[-999999.999 - 999999.999 ReferenceFeed-backUnit]	Indiquer l'unité de retour résultant de la sélection de l'unité et de la mise à l'échelle aux 3-00 Plage de réf., 3-01 Réf/Unité retour, 3-02 Référence minimale et 3-03 Réf. max..

16-53 Référence pot. dig.		
Range:	Fonction:	
0 *	[-200 - 200 ]	Indiquer la contribution du potentiomètre digital à la référence effective.

16-57 Feedback [RPM]		
Range:	Fonction:	
0 RPM*	[-30000 - 30000 RPM]	Paramètre d'affichage indiquant les tr/min effectifs du moteur depuis une source de retour, en boucle fermée et en boucle ouverte. La source du retour est sélectionnée au par. 7-00 PID vit.source ret..

## 3.17.4 16-6\* Entrées et sorties

16-60 Entrée dig.		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 1023 ]	Indiquer les états des signaux des entrées digitales actives. Exemple : l'entrée 18 correspond au bit n° 5, 0 = aucun signal, 1 = signal connecté. Le bit 6 fonctionne de façon inverse, actif = 0, inactif = 1 (entrée d'arrêt de sécurité).	
Bit 0	Entrée digitale borne 33	
Bit 1	Entrée digitale borne 32	
Bit 2	Entrée digitale borne 29	
Bit 3	Entrée digitale borne 27	
Bit 4	Entrée digitale borne 19	
Bit 5	Entrée digitale borne 18	
Bit 6	Entrée digitale borne 37	
Bit 7	Entrée digitale E/S à usage général X30/4	
Bit 8	Entrée digitale E/S à usage général X30/3	
Bit 9	Entrée digitale E/S à usage général X30/2	
Bit 10-63	Réservé à des bornes ultérieures	

**Tableau 3.34**

**Illustration 3.63**

16-61 Régl.commut.born.53		
Option:	Fonction:	
	Indiquer le réglage de la borne d'entrée 53. Courant = 0 ; tension = 1.	
[0]	Courant	
[1]	Tension	
[2]	Pt 1000 [°C]	
[3]	Pt 1000 [°F]	
[4]	Ni 1000 [°C]	
[5]	Ni 1000 [°F]	

16-62 Entrée ANA 53		
Range:	Fonction:	
0 * [-20 - 20 ]	Indiquer la valeur effective sur l'entrée 53.	

16-63 Régl.commut.born.54		
Option:	Fonction:	
	Indiquer le réglage de la borne d'entrée 54. Courant = 0 ; tension = 1.	
[0]	Courant	
[1]	Tension	
[2]	Pt 1000 [°C]	
[3]	Pt 1000 [°F]	
[4]	Ni 1000 [°C]	
[5]	Ni 1000 [°F]	

16-64 Entrée ANA 54		
Range:	Fonction:	
0 * [-20 - 20 ]	Indiquer la valeur effective sur l'entrée 54.	

16-65 Sortie ANA 42 [mA]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 30 ]	Indiquer la valeur effective en mA sur la sortie 42. La val. indiquée dépend du choix fait au 6-50 S.born.42.	

16-66 Sortie digitale [bin]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 15 ]	Indiquer la valeur binaire de toutes les sorties digitales.	

16-67 Entrée impulsions 29 [Hz]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 130000 ]	Indiquer la fréquence effective sur la borne 29.	

16-68 Fréq. entrée #33 [Hz]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 130000 ]	Indiquer la valeur effective de la fréquence appliquée sur la borne 33 comme entrée impulsionnelle.	

16-69 Sortie impulsions 27 [Hz]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 40000 ]	Indique val. effective des impulsions appliquées à borne 27 en mode sortie dig.	

16-70 Sortie impulsions 29 [Hz]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 40000 ]	Indiquer la valeur effective des impulsions appliquées à la borne 29 en mode sortie digitale. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.	

3

16-71 Sortie relais [bin]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 511 ]	Indique les réglages de tous les relais.	
	Sélection affichage [P16-71] : Sortie relais [bin] : 00000 bin 	
	130BA195.10 <b>Illustration 3.65</b>	

16-72 Compteur A		
Range:	Fonction:	
0 * [-2147483648 - 2147483647 ]	Afficher la valeur actuelle du compteur A. Les compteurs sont utiles en tant qu'opérandes comparateurs (voir 13-10 Opérande comparateur). La valeur peut être réinitialisée ou modifiée via les entrées digitales (groupe par. 5-1* Entrées digitales) ou via une action SLC (13-52 Action contr. logique avancé).	

16-73 Compteur B		
Range:	Fonction:	
0 * [-2147483648 - 2147483647 ]	Afficher la valeur actuelle du compteur B. Les compteurs sont utiles en tant qu'opérandes comparateurs (13-10 Opérande comparateur). La valeur peut être réinitialisée ou modifiée via les entrées digitales (groupe de paramètres 5-1*) ou via une action du SLC (13-52 Action contr. logique avancé).	

16-74 Compteur stop précis		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 2147483647 ]	Indiquer la valeur réelle du compteur précis (1-84 Valeur compteur stop précis).	

16-75 Entrée ANA X30/11		
Range:	Fonction:	
0.000 * [-20.000 - 20.000 ]	Indiquer la valeur effective du signal sur l'entrée X30/11 du MCB 101.	

16-76 Entrée ANA X30/12		
Range:	Fonction:	
0.000 * [-20.000 - 20.000 ]	Indiquer la valeur effective du signal sur l'entrée X30/12 du MCB 101.	

16-77 Sortie ANA X30/8 [mA]		
Range:	Fonction:	
0.000 * [0.000 - 30.000 ]	Indiquer la valeur effective en mA sur l'entrée X30/8.	

16-78 Sortie ANA X45/1 [mA]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 30 ]	Indique la valeur effective en V sur la sortie X45/1. La val. indiquée dépend du choix fait au 6-70 Sortie borne X45/1.	

16-79 Sortie ANA X45/3 [mA]		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 30 ]	Indique la valeur effective en V sur la sortie X45/3. La val. indiquée dépend du choix fait au 6-80 Sortie borne X45/3.	

### 3.17.5 16-8\* Port FC et bus

Paramètres de report des références BUS et des mots de contrôle.

16-80 Mot ctrl.1 bus		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le mot de contrôle à deux octets reçus du maître bus. L'interprétation du mot de contrôle dépend de l'option bus installée et du profil de mot de contrôle choisi au par. 8-10 Profil de ctrl. Pour plus d'informations, se reporter au manuel du bus de terrain concerné.	

16-82 Réf.1 port bus		
Range:	Fonction:	
0 * [-200 - 200 ]	Indiquer le mot de deux octets envoyé avec le mot de contrôle du maître bus pour régler la valeur de référence. Pour plus d'informations, se reporter au manuel du bus de terrain concerné.	

16-84 Impulsion démarrage		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le mot d'état élargi de l'option de communication du bus de terrain. Pour plus d'informations, se reporter au manuel du bus de terrain concerné.	

16-85 Mot ctrl.1 port FC		
Range:	Fonction:	
0 * [0 - 65535 ]	Indiquer le mot de contrôle à deux octets reçus du maître bus. L'interprétation du mot de contrôle dépend de l'option bus installée et du profil de mot de contrôle choisi au par. 8-10 Profil de ctrl.	



16-86 Réf.1 port FC		
Range:	Fonction:	
0 * [ -200 - 200 ]	Indiquer le mot d'état à deux octets envoyé au maître bus. L'interprétation du mot d'état dépend de l'option bus de terrain installée et du profil de mot de contrôle choisi au 8-10 Profil de ctrl.	

16-87 Impulsion démarrage		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 65535 ]	Numéros hexadécimaux d'alarme et d'avertissement affichés dans le journal d'alarme. L'octet de poids fort contient l'alarme et l'octet de poids faible l'avertissement. Le numéro d'alarme est le premier survenu après le dernier reset.	

### 3.17.6 16-9\* Affich. diagnostics

Lorsque le MCT-10 est utilisé, les paramètres affichés ne peuvent être lus qu'en ligne, c.-à-d. dans leur état réel. Cela signifie que l'état n'est pas enregistré dans le fichier du MCT-10.

16-90 Mot d'alarme		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Indique le mot d'alarme transmis via la communication série au format hexadécimal.	

16-91 Mot d'alarme 2		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Indique le mot d'alarme transmis via la communication série au format hexadécimal.	

16-92 Mot avertis.		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Indiquer le mot d'avertissement transmis via la communication série au format hexadécimal.	

16-93 Mot d'avertissement 2		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Indiquer le mot d'avertissement transmis via la communication série au format hexadécimal.	

16-94 Mot état élargi		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Renvoie le mot d'avertissement élargi transmis via la communication série au format hexadécimal.	

16-96 Mot maintenance		
Range:	Fonction:	
0 * [ 0 - 4294967295 ]	Affiche le mot de maintenance préventive. Les bits reflètent l'état des événements de maintenance préventive programmés dans le groupe de paramètres 23-1*. Treize bits représentent les combinaisons de tous les éléments possibles : <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bit 0 : Paliers moteur</li> <li>• Bit 1 : Paliers pompe</li> <li>• Bit 2 : Paliers ventilateur</li> <li>• Bit 3 : Vanne</li> <li>• Bit 4 : Transmetteur press°</li> <li>• Bit 5 : Transmetteur débit</li> <li>• Bit 6 : Transmetteur température</li> <li>• Bit 7 : Joints pompe</li> <li>• Bit 8 : Courroie ventilateur</li> <li>• Bit 9 : Protection</li> <li>• Bit 10 : Ventil. refroid. var.</li> <li>• Bit 11 : Ctrl santé syst. variat.</li> <li>• Bit 12 : Alarmes</li> <li>• Bit 13 : Texte maintenance 0</li> <li>• Bit 14 : Texte maintenance 1</li> <li>• Bit 15 : Texte maintenance 2</li> <li>• Bit 16 : Texte maintenance 3</li> <li>• Bit 17 : Texte maintenance 4</li> </ul>	

16-96 Mot maintenance					
Range:		Fonction:			
	Position 4 →	Vanne	Paliers de ventilateur	Paliers de pompe	Roulements pour moteur
	Position 3 →	Joints pompe	Transmetteur de température	Transmetteur de débit	Transmetteur press°
	Position 2 →	Ctrl santé syst. variat.	Ventil. refroid. var.	Protection	Courroie ventilateur
	Position 1 →				Alarms
	0 <sub>hex</sub>	-	-	-	-
	1 <sub>hex</sub>	-	-	-	+
	2 <sub>hex</sub>	-	-	+	-
	3 <sub>hex</sub>	-	-	+	+
	4 <sub>hex</sub>	-	+	-	-
	5 <sub>hex</sub>	-	+	-	+
	6 <sub>hex</sub>	-	+	+	-
	7 <sub>hex</sub>	-	+	+	+
	8 <sub>hex</sub>	+	-	-	-
	9 <sub>hex</sub>	+	-	-	+
	A <sub>hex</sub>	+	-	+	-
	B <sub>hex</sub>	+	-	+	+
	C <sub>hex</sub>	+	+	-	-
	D <sub>hex</sub>	+	+	-	+
	E <sub>hex</sub>	+	+	+	-
	F <sub>hex</sub>	+	+	+	+

**Tableau 3.37**

Exemple :

Le mot de maintenance préventive affiche 040A<sub>hex</sub>.

Position	1	2	3	4
Valeur hex	0	4	0	A

**Tableau 3.38**

Le premier chiffre, 0, indique qu'aucun élément de la quatrième ligne ne nécessite de maintenance.

Le deuxième chiffre, 4, fait référence à la troisième ligne et indique que le ventilateur de refroidissement du variateur nécessite une intervention de maintenance.

Le troisième chiffre, 0, indique qu'aucun élément de la deuxième ligne ne nécessite de maintenance.

16-96 Mot maintenance	
Range:	Fonction:
	La lettre A fait référence à la ligne supérieure et indique que la vanne, ainsi que les paliers de pompe nécessitent une intervention de maintenance.

### 3.18 Paramètres : 17-\*\* Opt. retour codeur

Paramètres supplémentaires de configuration de l'option de retour du codeur (MCB 102) ou du résolveur (MCB 103).

#### 3.18.1 17-1\* Interface inc. codeur

Les paramètres de ce groupe permettent de configurer l'interface incrémentale de l'option MCB 102. Les deux interfaces, incrémentale et absolue, sont actives simultanément.

#### REMARQUE!

Ces paramètres ne peuvent pas être réglés lorsque le moteur est en marche.

17-10 Type de signal		
Sélectionner le type incrémental (canaux A/B) du codeur utilisé. Ces informations se trouvent sur la fiche technique du codeur. Sélectionner [0] <i>Aucun</i> si le capteur de retour est un codeur absolu uniquement.		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Aucun	
[1]	RS422 (5V TTL)	
[2]	SinCos	

17-11 Résolution (PPR)		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
1024 * [10 - 10000 ]	Entrer la résolution de la piste incrémentale, soit le nombre d'impulsions ou périodes par tour.	

#### 3.18.2 17-2\* Abs. interface cod.

Les paramètres de ce groupe permettent de configurer l'interface absolue de l'option MCB 102. Les deux interfaces, incrémentale et absolue, sont actives simultanément.

17-20 Sélection de protocole		
Sélectionner [1] <i>HIPERFACE</i> si le codeur est uniquement absolu. Sélectionner [0] <i>Aucun</i> si le capteur de retour est un codeur incrémental uniquement.		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Aucun	
[1]	HIPERFACE	
[2]	EnDat	
[4]	SSI	

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

17-21 Résolution (points/tour)		
Sélectionner la résolution du codeur absolu, c'est-à-dire le nombre de points par tour. La valeur dépend du réglage du par. 17-20 <i>Sélection de protocole</i> .		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related*	[ 4 - 131072 ]	

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

17-24 Longueur données SSI		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
13 * [13 - 25 ]	Définir le nombre de bits pour le télégramme SSI. Choisir 13 bits pour codeur monotour et 25 bits pour codeur multitours.	

17-25 Fréquence d'horloge		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related* [100 - 260 kHz]	Définir la fréquence de l'horloge SSI. En présence de câbles de codeur longs, réduire la fréquence d'horloge.	

17-26 Format données SSI		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0] Code Gray		
[1] Code binaire	Définir le format des données SSI. Choisir entre code Gray ou binaire.	

17-34 Vitesse de transmission HIPERFACE		
Sélectionner la vitesse de transmission du codeur connecté. Ce paramètre n'est accessible que lorsque le par. 17-20 <i>Sélection de protocole</i> est réglé sur [1] <i>HIPERFACE</i> .		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	600	
[1]	1200	
[2]	2400	
[3]	4800	
[4]	9600	
[5]	19200	
[6]	38400	

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

### 3.18.3 17-5\* Interface résolveur

Le groupe de paramètres 17-5\* sert à régler les paramètres de l'option résolveur MCB 103.

Généralement, le retour du résolveur est utilisé comme retour du moteur des moteurs à aimant permanent, le par. 1-01 *Principe Contrôle Moteur* étant réglé sur Flux retour codeur.

Les paramètres du résolveur ne peuvent pas être réglés lorsque le moteur est en marche.

17-50 Pôles		
Range:	Fonction:	
2 *	[2 - 8 ]	Régler le nombre de pôles du résolveur. La valeur figure dans la fiche technique des résolveurs.

17-51 Tension d'entrée		
Range:	Fonction:	
7 V*	[2 - 8 V]	Régler la tension d'entrée du résolveur. La tension est définie comme une valeur RMS. La valeur figure dans la fiche technique des résolveurs.

17-52 Fréquence d'entrée		
Range:	Fonction:	
10 kHz*	[2 - 15 kHz]	Régler la fréquence d'entrée du résolveur. La valeur figure dans la fiche technique des résolveurs.

17-53 Rapport de transformation		
Range:	Fonction:	
0.5 *	[0.1 - 1.1 ]	Régler le rapport de transformation du résolveur. Le rapport de transformation est : $T_{rapport} = \frac{V_{Sortie}}{V_{Entrée}}$ La valeur figure dans la fiche technique des résolveurs.

17-56 Encoder Sim. Resolution		
Règle la résolution et active la fonction d'émulation du codeur (génération de signaux du codeur à partir de la position mesurée d'un résolveur). Requis lorsqu'il est nécessaire de transférer des informations de vitesse ou de position d'un variateur à un autre. Pour désactiver la fonction, sélectionner [0] <i>Désactivé</i> .		
Option:	Fonction:	
[0]	Disabled	
[1]	512	
[2]	1024	
[3]	2048	
[4]	4096	

#### 17-59 Interface résolveur

Activer l'option résolveur MCB 103 lorsque les paramètres du résolveur sont sélectionnés.

Pour ne pas endommager les résolveurs, les 17-50 *Pôles* à 17-53 *Rapport de transformation* doivent être réglés avant d'activer ce paramètre.

Option:	Fonction:	
[0]	Désactivé	
[1]	Activé	

### 3.18.4 17-6\* Surveillance et app.

Ce groupe de paramètres permet de sélectionner des fonctions complémentaires lorsque l'option codeur MCB 102 ou l'option résolveur MCB 103 est montée dans l'emplacement B en tant que retour de vitesse.

Les paramètres de surveillance et d'application ne peuvent pas être réglés lorsque le moteur est en marche.

#### 17-60 Sens de rotation positif du codeur

Modifier le sens de rotation détecté du codeur sans changer son câblage.

Option:	Fonction:	
[0]	Sens horaire	
[1]	Sens anti-horaire	

### REMARQUE!

**Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.**

#### 17-61 Surveillance signal codeur

Sélectionner la réponse que le variateur de fréquence doit adopter en cas de détection d'un signal de défaillance du codeur.

La fonction du codeur au par. 17-61 *Surveillance signal codeur* est une vérification électrique du circuit matériel du système du codeur.

Option:	Fonction:	
[0]	Désactivé	
[1]	Avertissement	
[2]	Alarme	
[3]	Jogging	
[4]	Gel sortie	
[5]	Vitesse max.	
[6]	Aller à boucl.ouvert	
[7]	Sélect.proc.1	
[8]	Sélect.proc.2	
[9]	Sélect.proc.3	
[10]	Sélect.proc.4	
[11]	Arrêt avec alarme	

## 3.19 Paramètres : 18-\*\* Lecture données 2

18-36 Entrée ANA X48/2 [mA]		
Range:	Fonction:	
0 *	[-20 - 20 ]	Affiche courant actuel mesuré sur entrée X48/2.

18-37 Entrée temp.X48/4		
Range:	Fonction:	
0 *	[-500 - 500 ]	Afficher la t° actuelle mesurée à l'entrée X48/4. L'unité de température est basée sur la sélection du par. 35-00 Term. X48/4 Temperature Unit.

18-38 Entrée temp.X48/7		
Range:	Fonction:	
0 *	[-500 - 500 ]	Afficher la t° actuelle mesurée à l'entrée X48/7. L'unité de température est basée sur la sélection du par. 35-02 Term. X48/7 Temperature Unit.

18-39 Entrée t° X48/10		
Range:	Fonction:	
0 *	[-500 - 500 ]	Afficher la t° actuelle mesurée à l'entrée X48/10. L'unité de température est basée sur la sélection du par. 35-04 Term. X48/10 Temperature Unit.

18-60 Digital Input 2		
Range:	Fonction:	
0 *	[0 - 65535 ]	Indiquer les états des signaux des entrées digitales actives. '0' = aucun signal, '1' = signal raccordé.

18-90 PID proc./Erreur		
Range:	Fonction:	
0%*	[-200 - 200%]	

18-91 PID proc./Sortie		
Range:	Fonction:	
0%*	[-200 - 200%]	

18-92 PID proc./Sortie lim. verr.		
Range:	Fonction:	
0%*	[-200 - 200%]	

18-93 PID proc./Sortie à l'éch. gain		
Range:	Fonction:	
0%*	[-200 - 200%]	

## 3.20 Paramètres : 30-\*\* Fonct.spéciales

### 3.20.1 30-0\* Modulateur Wobbler

La fonction de modulation (wobble) est principalement utilisée pour les applications de bobineuses de fil synthétique. L'option de modulation (wobble) doit être installée sur le variateur de fréquence contrôlant l'entraînement de course. Le variateur de fréquence de course entraîne les allées et venues du fil sur une trajectoire en losange sur la surface de la bobine. Pour éviter une accumulation du fil aux mêmes points de la surface, la trajectoire doit être modifiée. L'option de modulation (wobble) peut réaliser cela en variant constamment la vitesse de course dans un cycle programmable. La fonction de modulation est créée par superposition d'une fréquence delta sur une fréquence centrale. Pour compenser l'inertie du système, un saut de fréquence rapide peut être inclus. Particulièrement adaptée aux applications de fil élastique, l'option comporte un rapport de modulation aléatoire.

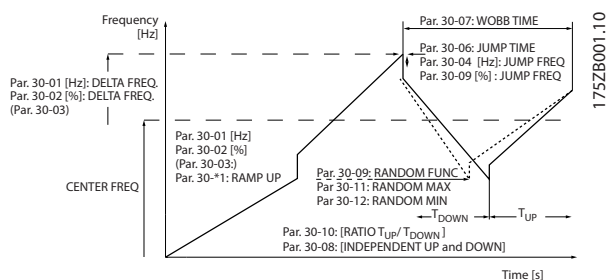


Illustration 3.66

30-00 Mode modul. (Wobble)		Option:	Fonction:
			Le mode Boucle ouverte vitesse standard au par. 1-00 Mode Config. est étendu avec une fonction de modulation. Ce paramètre permet de sélectionner la méthode à utiliser pour le modulateur. Les paramètres peuvent être réglés en valeurs absolues (fréquences directes) ou relatives (pourcentages d'autres paramètres). Le temps de cycle de modulation peut être défini en valeur absolue ou en durée d'accélération/décélération indépendante. Avec un temps de cycle absolu, les temps d'accélération et de décélération sont configurés via le rapport de modulation.
[0]	Fréq. abs. tps abs.		
[1]	Fréq. abs. tps accé/ décé		
[2]	Fréq. rel. tps abs.		

30-00 Mode modul. (Wobble)		Option:	Fonction:
[3]	Fréq. rel. tps accé/décé		

#### REMARQUE!

Ce paramètre ne peut pas être réglé en cours de fonctionnement.

#### REMARQUE!

Le réglage de la fréquence centrale se fait via le groupe de paramètres d'utilisation des références normales 3-1\*.

30-01 Fréq. delta modulation [Hz]		Range:	Fonction:
5 Hz*	[0 - 25 Hz]		La fréquence delta détermine l'amplitude de la fréquence de modulation. La fréquence delta se superpose à la fréquence centrale. Le par. 30-01 Fréq. delta modulation [Hz] sélectionne la fréquence delta positive et négative. La valeur du par. 30-01 Fréq. delta modulation [Hz] ne doit donc pas être supérieure au réglage de la fréquence centrale. Le temps de rampe d'accélération initial depuis l'arrêt jusqu'à la mise en route de la séquence de modulation est déterminé par le groupe de paramètres 3-1*.

30-02 Fréq. delta modulation [%]		Range:	Fonction:
25%*	[0 - 100%]		La fréquence delta peut aussi être exprimée en pourcentage de la fréquence centrale et est donc, au maximum, de 100% La fonction est la même que pour 30-01 Fréq. delta modulation [Hz].

30-03 Ressource éch. fréq. delta modul.		Option:	Fonction:
			Sélectionner l'entrée du variat. à utiliser pour mettre à l'échelle le réglage de fréq. delta.
[0]	Pas de fonction		
[1]	Entrée ANA 53		
[2]	Entrée ANA 54		
[3]	Entrée Fréquence 29		FC 302 uniquement
[4]	Entrée Fréquence 33		
[7]	Entrée ANA X30/11		
[8]	Entrée ANA X30/12		
[15]	Entrée ANA X48/2		

30-04 Saut de fréq. modul. [Hz]		Range:	Fonction:
0 Hz*	[0 - 20.0 Hz]		Le saut de fréquence sert à compenser l'inertie du système de course. Si un saut de la fréquence de sortie est nécessaire en haut et en

30-04 Saut de fréq. modul. [Hz]		
Range:	Fonction:	
	bas de la séquence de modulation, le saut de fréquence est défini dans ce paramètre. En cas de très forte inertie du système de course, un saut de fréquence élevé peut entraîner un avertissement ou un déclenchement pour limite de couple dépassée (avertissement/alarme 12) ou pour surtension (avertissement/alarme 7). Ce paramètre ne peut être modifié qu'à l'arrêt.	

30-05 Saut de fréq. modul. [%]		
Range:	Fonction:	
0%*	[0 - 100%]	Le saut de fréquence peut aussi être exprimé en pourcentage de la fréquence centrale. La fonction est la même que pour 30-04 Saut de fréq. modul. [Hz].

30-06 Tps saut modulation		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.005 - 5.000 s]	

30-07 Tps séquence modulation		
Range:	Fonction:	
10 s*	[1 - 1000 s]	Ce paramètre détermine la période de la séquence de modulation. Ce paramètre ne peut être modifié qu'à l'arrêt. Temps de modulation = $t_{\text{accél}} + t_{\text{décél}}$

30-08 Tps accél/décél modul.		
Range:	Fonction:	
5 s*	[0.1 - 1000 s]	Définit les temps d'accélération et décélération individuels pour chaque cycle de modulation.

30-09 Fonct. aléatoire modul.(wobble)		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	
[1]	Actif	

30-10 Rapport de modul. (Wobble)		
Range:	Fonction:	
1 *	[0.1 - 10 ]	Si le rapport sélectionné est 0,1 : $t_{\text{décél}}$ est 10 fois supérieur à $t_{\text{accél}}$ . Si le rapport sélectionné est 10 : $t_{\text{accél}}$ est 10 fois supérieur à $t_{\text{décél}}$ .

30-11 Rapport aléatoire modul. max.		
Range:	Fonction:	
10 *	[ par. 17-53 - 10 ]	Entrer le rapport de modulation max. autorisé.

30-12 Ratio aléatoire modul. min.		
Range:	Fonction:	
0.1 *	[ 0.1 - par. 30-11 ]	Entrer le rapport de modulation min. autorisé.

30-19 Fréq. delta modul. mise à éch.		
Range:	Fonction:	
0 Hz*	[ 0 - 1000 Hz]	Paramètre de lecture. Affiche fréq. delta modulation réelle après application de la mise à l'échelle.

### 3.20.2 30-2\* Régl. dém. avancé

30-20 Couple dém. élevé		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 60 s]	Temps de couple de démarrage élevé pour moteur PM en mode flux sans retour. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.

30-21 High Starting Torque Current [%]		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0 - 200.0%]	

30-22 Locked Rotor Protection		
Protection rotor verrouillé pour moteur PM en mode flux sans retour. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.		
Option:	Fonction:	
[0]	Inactif	
[1]	Actif	

30-23 Locked Rotor Detection Time [s]		
Temps de détection rotor bloqué pour moteur PM en mode flux sans retour. Ce par. n'est disponible que pour le FC 302.		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0.05 - 1 s]	

### 3.20.3 30-8\* Compatibilité

30-80 Inductance axe d (Ld)		
Range:	Fonction:	
Size related*	[0.000 - 1000.000 mH]	Entrer la valeur d'inductance de l'axe d. Celle-ci se trouve sur la fiche technique des mot. à aimant permanent. L'inductance de l'axe d ne peut pas être retrouvée en réalisant une AMA.

30-81 Frein Res (ohm)		
Range:	Fonction:	
Size related*	[ 0.01 - 65535.00 Ohm]	

30-83 PID vit.gain P		
Range:		Fonction:
Size related*	[ 0 - 1 ]	Entrer gain proportionnel du contrôleur de vit. Un gain élevé se traduit par régulation rapide. Cependant, un gain trop important peut affecter la régularité du process.

30-84 PID proc./Gain P		
Range:		Fonction:
0.100 *	[ 0 - 10 ]	Entrer le gain proportionnel du régulateur de process. Un gain élevé se traduit par régulation rapide. Cependant, un gain trop important peut affecter la régularité du process.



### 3.21 Paramètres : 35-\*\* Opt° entrée capt.

#### 3.21.1 35-0\* Mode entrée temp. (MCB 114)

35-00 Term. X48/4 Temperature Unit		
Choisir l'unité à utiliser pour les réglages et affichages à l'entrée de température X48/4 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[60]	°C	
[160]	°F	

35-01 Type entrée born.X48/4		
Affiche le type de capteur de température détecté à l'entrée X48/4 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Non connecté	
[1]	PT100 2-fils	
[3]	PT1000 2-fils	
[5]	PT100 3-fils	
[7]	PT1000 3-fils	

35-02 Term. X48/7 Temperature Unit		
Choisir l'unité à utiliser pour les réglages et affichages à l'entrée de température X48/7 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[60]	°C	
[160]	°F	

35-03 Type entrée born.X48/7		
Affiche le type de capteur de température détecté à l'entrée X48/7 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Non connecté	
[1]	PT100 2-fils	
[3]	PT1000 2-fils	
[5]	PT100 3-fils	
[7]	PT1000 3-fils	

35-04 Term. X48/10 Temperature Unit		
Choisir l'unité à utiliser pour les réglages et affichages à l'entrée de température X48/10 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[60]	°C	
[160]	°F	

35-05 Type entrée born.X48/10		
Affiche le type de capteur de température détecté à l'entrée X48/10 :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Non connecté	
[1]	PT100 2-fils	
[3]	PT1000 2-fils	
[5]	PT100 3-fils	
[7]	PT1000 3-fils	

35-06 Fonct° alarme capteur de t°		
Sélectionner la fonction d'alarme :		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Inactif	
[2]	Arrêt	
[5]	Arrêt et alarme	

#### 3.21.2 35-1\* Entrée temp. X48/4 (MCB 114)

35-14 Term. X48/4 Filter Time Constant		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
0.001 s* [0.001 - 10 s]	Entrer constante de tps du filtre. (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne X48/4). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.	

35-15 Term. X48/4 Temp. Monitor		
Ce par. permet d'activer ou désactiver la surveillance de température pour la borne X48/4. Les limites de temp. sont définies aux par. 35-16 Term. X48/4 Low Temp. Limit et 35-17 Term. X48/4 High Temp. Limit.		
<b>Option:</b>	<b>Fonction:</b>	
[0]	Désactivé	
[1]	Activé	

35-16 Term. X48/4 Low Temp. Limit		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related*	[-50 - par. 35-17 ]	

35-17 Term. X48/4 High Temp. Limit		
<b>Range:</b>	<b>Fonction:</b>	
Size related*	[ par. 35-16 - 204 ]	

3

## 3.21.3 35-2\* Entrée temp. X48/7 (MCB 114)

35-24 Term. X48/7 Filter Time Constant		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 10 s]	Entrer constante de tps du filtre. (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne X48/7). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.

35-25 Term. X48/7 Temp. Monitor		
Ce par. permet d'activer ou désactiver la surveillance de température pour la borne X48/7. Les limites de temp. sont définies aux par. 35-26 Term. X48/7 Low Temp. Limit et 35-27 Term. X48/7 High Temp. Limit.		
Option:		Fonction:
[0]	Désactivé	
[1]	Activé	

35-26 Term. X48/7 Low Temp. Limit		
Range:		Fonction:
Size related*	[ -50 - par. 35-27 ]	

35-27 Term. X48/7 High Temp. Limit		
Range:		Fonction:
Size related*	[ par. 35-26 - 204 ]	

## 3.21.4 35-3\* Entrée temp. X48/10 (MCB 114)

35-34 Term. X48/10 Filter Time Constant		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 10 s]	Entrer constante de tps du filtre. (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne X48/10). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.

35-35 Term. X48/10 Temp. Monitor		
Ce par. permet d'activer ou désactiver la surveillance de température pour la borne X48/10. Les limites de temp. sont définies aux par. 35-36 Term. X48/10 Low Temp. Limit/35-37 Term. X48/10 High Temp. Limit.		
Option:		Fonction:
[0]	Désactivé	
[1]	Activé	

35-36 Term. X48/10 Low Temp. Limit		
Range:		Fonction:
Size related*	[ -50 - par. 35-37 ]	

35-37 Term. X48/10 High Temp. Limit		
Range:		Fonction:
Size related*	[ par. 35-36 - 204 ]	

## 3.21.5 35-4\* Entrée ANA X48/2 (MCB 114)

35-42 Term. X48/2 Low Current		
Range:		Fonction:
4 mA*	[ 0 - par. 35-43 mA]	Saisir le courant (mA) correspondant à la valeur de réf. basse, définie au par. 35-44 Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value. La valeur doit être réglée sur > 2 mA afin d'activer la fonction de temporisation au par. 6-01 Fonction/Tempo60.

35-43 Term. X48/2 High Current		
Range:		Fonction:
20 mA*	[ par. 35-42 - 20 mA]	Saisir le courant (mA) correspondant à la valeur de référence haute (définie au 35-45 Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value).

35-44 Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value		
Range:		Fonction:
0 *	[-999999.999 - 999999.999 ]	Saisir la valeur de référence ou de signal de retour (en tr/min, Hz, bar, etc.) correspondant à la tension ou au courant défini au par. 35-42 Term. X48/2 Low Current.

35-45 Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value		
Range:		Fonction:
100 *	[-999999.999 - 999999.999 ]	Saisir la valeur de référence ou de signal de retour (en tr/min, Hz, bar, etc.) correspondant à la tension ou au courant défini au par. 35-43 Term. X48/2 High Current.

35-46 Term. X48/2 Filter Time Constant		
Range:		Fonction:
0.001 s*	[0.001 - 10 s]	Entrer constante de tps du filtre. (constante de tps numérique du filtre passe-bas de 1er ordre pour suppression du bruit électrique sur la borne X48/2). Une valeur élevée améliore l'atténuation mais accroît le retard via le filtre.

## 4 Listes des paramètres

### Série de variateur de fréquence

Tout = valable pour les séries FC 301 et FC 302

01 = valable seulement pour FC 301

02 = valable seulement pour FC 302

### Changements pendant le fonctionnement

TRUE (VRAI) signifie que le paramètre peut être modifié alors que le variateur de fréquence fonctionne et FALSE (FAUX) signifie que ce dernier doit être arrêté avant de procéder à une modification.

### 4 process

"All set-ups" (tous les process) : chaque paramètre peut être défini séparément dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que chaque paramètre peut avoir quatre valeurs différentes.

'1 set-up' (1 process) : la valeur des données sera la même dans tous les process.

Type de données	Description	Type
2	Nombre entier 8 bits	Int8
3	Nombre entier 16 bits	Int16
4	Nombre entier 32 bits	Int32
5	Non signé 8 bits	Uint8
6	Non signé 16 bits	Uint16
7	Non signé 32 bits	Uint32
9	Chaîne visible	VisStr
33	Valeur normalisée 2 octets	N2
35	Séquence de bits de 16 variables booléennes	V2
54	Différence de temps sans date	TimD

Tableau 4.1

### 4.1.1 Conversion

Le chapitre Réglage d'usine montre les caractéristiques de chaque paramètre. Les valeurs de paramètre ne sont transmises que sous la forme de nombres entiers. Les facteurs de conversion sont donc utilisés pour transmettre des nombres décimaux.

Le par. 4-12 *Vitesse moteur limite basse [Hz]* a un facteur de conversion de 0,1. Pour préréglager la fréquence minimale sur 10 Hz, transmettre la valeur 100. Un facteur de conversion de 0,1 signifie que la valeur transmise est multipliée par 0,1. La valeur 100 est donc lue sous la forme 10,0.

Exemples :

0 s ⇒ indice de conversion 0

0,00 s ⇒ indice de conversion -2

0 ms ⇒ indice de conversion -3

0,00 ms ⇒ indice de conversion -5

Indice de conversion	Facteur de conversion
100	
75	
74	
67	
6	1000000
5	100000
4	10000
3	1000
2	100
1	10
0	1
-1	0,1
-2	0,01
-3	0,001
-4	0,0001
-5	0,00001
-6	0,000001
-7	0,0000001

Tableau 4.2 Tableau de conversion

## 4.1.2 Paramètres actifs/inactifs dans les différents modes de contrôle d'entraînement

+ = actif

- = inactif

1-10 Construction moteur	Moteur CA				Moteur PM non saillant			
	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur
0-** Fonction./Affichage (tous les paramètres)	+	+	+	+				
1-00 Mode Config.								
[0] Boucle ouverte vit.	+	+	+	-				
[1] Boucle fermée vit.	-	+	-	+				
[2] Couple	-	-	-	+				
[3] Process	+	+	+	-				
[4] Boucl.ouverte couple	-	+	-	-				
[5] Modulation (Wobble)	+	+	+	+				
[6] Bobin. enroul. surface	+	+	+	-				
[7] Boucl.ouv. vit. PID ét.	+	+	+	-				
[8] Boucl.ferm. vit. PID ét.	-	+	-	+				
1-02 Source codeur arbre moteur	-	-	-	+				
1-03 Caract.couple	-	+	+	+				
		voir 1, 2, 3)	voir 1, 3, 4)	voir 1, 3, 4)				
1-04 Mode de surcharge	+	+	+	+	+		+	+
1-05 Configuration mode Local	+	+	+	+	+		+	+
1-06 Sens horaire	+	+	+	+	+		+	+
1-20 Puissance moteur [kW] (Par. 023 = International)	+	+	+	+				
1-21 Puissance moteur [CV] (Par. 023 = US)	+	+	+	+				
1-22 Tension moteur	+	+	+	+				
1-23 Fréq. moteur	+	+	+	+				
1-24 Courant moteur	+	+	+	+				
1-25 Vit.nom.moteur	+	+	+	+				
1-26 Couple nominal cont. moteur	-	-	-	-	+		+	+
1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)	+	+	+	+				
1-30 Résistance stator (Rs)	+	+	+	+	+			
1-31 Résistance rotor (Rr)	-	+	+	+				
		voir 5)						
1-33 Réactance fuite stator (X1)	+	+	+	+	+			
1-34 Réactance de fuite rotor (X2)	-	+	+	+				
		voir 5)						
1-35 Réactance principale (Xh)	+	+	+	+	+			
1-36 Résistance perte de fer (Rfe)	-	-	+	+	-		-	-
1-37 Inductance axe d (Ld)	-	-	-	-			+	+
1-39 Pôles moteur	+	+	+	+				
1-40 FCEM à 1000 tr/min.	-	-	-	-	+		+	+
1-41 Décalage angle moteur	-	-	-	-				+
1-50 Magnétisation moteur à vitesse nulle	-	+	-	-	-		-	-
1-51 Magnétis. normale vitesse min [tr/min](Par. 002 = tr/mn)	-	+	-	-	-		-	-
1-52 Magnétis. normale vitesse min [Hz](Par. 002 = Hz)	-	+	-	-	-		-	-
1-53 Changement de modèle fréquence	-	-	+	+	-		+	+
1-54 Voltage reduction in fieldweakening	-	-	+	+	-		-	-
			voir 6)					
1-55 Caract. V/f - U	+	-	-	-	+		-	-
1-56 Caract. V/f - f	+	-	-	-	+		-	-
1-58 Courant impuls° test démarr. volée	-	+	-	-	-		-	-

1-10 Construction moteur 1-01 Principe Contrôle Moteur	Moteur CA				Moteur PM non saillant			
	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur
1-59 Fréq. test démarr. à la volée	-	+	-	-	-		-	-
1-60 Comp.charge à vit.basse	-	+	-	-	-		-	-
1-61 Compens. de charge à vitesse élevée	-	+	-	-	-		-	-
1-62 Comp. gliss.	-	+ voir 7)	+	-	-		-	-
1-63 Cste tps comp.gliss.	+ voir 8)	+	+ voir 8)	-	+ voir 8)		+ voir 8)	-
1-64 Amort. résonance	+	+	+	-	+		+	-
1-65 Tps amort.resonance	+	+	+	-	+		+	-
1-66 Courant min. à faible vitesse	-	-	+	+	-		+	+
1-67 Type de charge	-	-	+	-	-		-	-
1-68 Inertie min.	-	-	+	-	-		-	-
1-69 Inertie maximale	-	-	+	-	-		-	-
1-71 Retard démar.	+	+	+	+	+		+	+
1-72 Fonction au démar.	+	+	+	+	+		+	+
1-73 Démarr. volée	-	+	+	+	-		-	-
1-74 Vit.de dém.[tr/mn](Par. 002 = tr/mn)	-	+	-	-	-		-	-
1-75 Vit.de dém.[Hz](Par. 002 = Hz)	-	+	-	-	-		-	-
1-76 Courant Démar.	-	+	-	-	-		-	-
1-80 Fonction à l'arrêt	+	+	+	+	+		+	+
1-81 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min] (Par. 002 = tr/mn)	+	+	+	+	+		+	+
1-82 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz] (Par. 002 = Hz)	+	+	+	+	+		+	+
1-83 Fonction de stop précis	+	+	+	+	+		+	+
1-84 Valeur compteur stop précis	+	+	+	+	+		+	+
1-85 Tempo. arrêt compensé en vitesse	+	+	+	+	+		+	+
1-90 Protect. thermique mot.	+	+	+	+				
1-91 Ventil. ext. mot.	+	+	+	+				
1-93 Source Thermistance	+	+	+	+				
1-95 Type de capteur KTY	+	+	+	+				
1-96 Source Thermistance KTY	+	+	+	+				
1-97 Niveau de seuil KTY	+	+	+	+				
1-98 ATEX ETR interpol. points freq.	+	+	+	+				
1-99 ATEX ETR interpol points current	+	+	+	+				
2-00 I maintien CC	+	+	+	+				
2-01 Courant frein CC	+	+	+	+				
2-02 Temps frein CC	+	+	+	+				
2-03 Vitesse frein CC [tr/min]	+	+	+	+				
2-04 Vitesse frein CC [Hz]	+	+	+	+				
2-05 Réf. max.	+	+	+	+				
2-10 Fonction Frein et Surtension	+ voir 9)	+	+	+				
2-11 Frein Res (ohm)	+	+	+	+				
2-12 P. kW Frein Res.	+	+	+	+				
2-13 Frein Res Therm	+	+	+	+				
2-15 Contrôle freinage	+ voir 9)	+	+	+				
2-16 Courant max. frein CA	-	+	+	+				
2-17 Contrôle Surtension	+	+	+	+				
2-18 Condition ctrl frein.	+	+	+	+				
2-19 Over-voltage Gain	+	+	+	-				
2-20 Activation courant frein.	+	+	+	+				
2-21 Activation vit.frein[tr/mn]	+	+	+	+				

1-10 Construction moteur 1-01 Principe Contrôle Moteur	Moteur CA				Moteur PM non saillant			
	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur
2-22 Activation vit. Frein[Hz]	+	+	+	+				
2-23 Activation retard frein	+	+	+	+				
2-24 Retard d'arrêt	-	-	-	+				
2-25 Tps déclchment frein	-	-	-	+				
2-26 Réf. couple	-	-	-	+				
2-27 Tps de rampe couple	-	-	-	+				
2-28 Facteur amplification gain	-	-	-	+				
3-** Référence / rampes (tous les paramètres)	+	+	+	+				
4-10 Direction vit. moteur	+	+	+	+				
4-11 Vit. mot., limite infér. [tr/min]	+	+	+	+				
4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]	+	+	+	+				
4-13 Vit.mot., limite supér. [tr/min]	+	+	+	+				
4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]	+	+	+	+				
4-16 Mode moteur limite couple	+	+	+	+				
4-17 Mode générateur limite couple	+	+	+	+				
4-18 Limite courant	+	+	+	+				
4-19 Frq.sort.lim.hte	+	+	+	+				
4-20 Source facteur limite de couple	+	+	+	+				
4-21 Source facteur vitesse limite	-	+ voir 10)	-	+ voir 11)				
4-30 Fonction perte signal de retour moteur	-	+ voir 12)	-	+ voir 12)				
4-31 Erreur vitesse signal de retour moteur	-	+ voir 12)	-	+ voir 12)				
4-32 Fonction tempo. signal de retour moteur	-	+ voir 12)	-	+ voir 12)				
4-34 Fonction err. traînée	+	+	+	+				
4-35 Erreur de traînée	+	+	+	+				
4-36 Tempo erreur de traînée	+	+	+	+				
4-37 Erreur de traînée pendant la rampe	+	+	+	+				
4-38 Tempo err. traînée rampe	+	+	+	+				
4-39 Erreur de traînée après tempo rampe	+	+	+	+				
4-50 Avertis. courant bas	+	+	+	+				
4-51 Avertis. courant haut	+	+	+	+				
4-52 Avertis. vitesse basse	+	+	+	+				
4-53 Avertis. vitesse haute	+	+	+	+				
4-54 Avertis. référence basse	+	+	+	+				
4-55 Avertis. référence haute	+	+	+	+				
4-56 Avertis.retour bas	+	+	+	+				
4-57 Avertis.retour haut	+	+	+	+				
4-58 Surv. phase mot.	+	+	+	+				
4-60 Bypass vitesse de[tr/mn]	+	+	+	+				
4-61 Bypass vitesse de [Hz]	+	+	+	+				
4-62 Bypass vitesse à [tr:mn]	+	+	+	+				
4-63 Bypass vitesse à [Hz]	+	+	+	+				
5-** E/S Digitale (tous les paramètres sauf 5-70 et 71)	+	+	+	+				
5-70 Pts/tr cod.born.32 33	-	+ voir 12)	-	+				
5-71 Sens cod.born.32 33	-	+ voir 12)	-	+				
6-** E/S ana. (tous les paramètres)	+	+	+	+				
7-00 PID vit.source ret.	-	+ voir 12)	-	+				
7-02 PID vit.gain P	-	+ voir 12)	+	+				
7-03 PID vit.tps intég.	-	+ voir 12)	+	+				
7-04 PID vit.tps diff.	-	+ voir 12)	+	+				

1-10 Construction moteur 1-01 Principe Contrôle Moteur	Moteur CA				Moteur PM non saillant			
	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur
7-05 PID vit.limit gain D	-	+ voir 12)	+	+				
7-06 PID vit.tps filtre	-	+ voir 12)	+	+				
7-07 Rapport démultipl. ret.PID vit.	-	+ voir 12)	-	+				
7-08 Facteur d'anticipation PID vitesse	-	+ voir 12)	-	-				
7-12 PI couple/Gain P	-	+ voir 10)	-	-				
7-13 Tps intégr. PI couple	-	+ voir 10)	-	-				
7-20 PID proc./1 retour	+	+	+	+				
7-22 PID proc./2 retours	+	+	+	+				
7-30 PID proc./Norm.Inv.	+	+	+	+				
7-31 PID proc./Anti satur.	+	+	+	+				
7-32 PID proc./Fréq.dém.	+	+	+	+				
7-33 PID proc./Gain P	+	+	+	+				
7-34 PID proc./Tps intégral.	+	+	+	+				
7-35 PID proc./Tps diff.	+	+	+	+				
7-36 PID proc./ Limit.gain D.	+	+	+	+				
7-38 Facteur d'anticipation PID process	+	+	+	+				
7-39 Largeur de bande sur réf.	+	+	+	+				
7-40 PID proc./Reset facteur I	+	+	+	+				
7-41 PID proc./Sortie lim. nég.	+	+	+	+				
7-42 PID proc./Sortie lim. pos.	+	+	+	+				
7-43 PID proc./Échelle gain à réf. min.	+	+	+	+				
7-44 PID proc./Échelle gain à réf. max.	+	+	+	+				
7-45 PID proc./Ressource anticip.	+	+	+	+				
7-46 PID proc./Fact. anticip. Norm.Inv	+	+	+	+				
7-48 PCD Feed Forward	+	+	+	+				
7-49 PID proc./Sortie Norm.Inv	+	+	+	+				
7-50 PID proc./PID étendu	+	+	+	+				
7-51 PID proc./Gain anticip.	+	+	+	+				
7-52 PID proc./Rampe accélé anticip.	+	+	+	+				
7-53 PID proc./Rampe décél anticip.	+	+	+	+				
7-56 PID proc./Tps filtre réf.	+	+	+	+				
7-57 PID proc./Tps filtre retour	+	+	+	+				
8-** Comm. et options (tous les paramètres)	+	+	+	+				
13-** Contrôleur logique avancé (tous les paramètres)	+	+	+	+				
14-00 Type modulation	+	+	+	+				
14-01 Fréq. commut.	+	+	+	+				
14-03 Surmodulation	+	+	+	+				
14-04 Surperposition MLI	+	+	+	+				
14-06 Dead Time Compensation	+	+	+	+				
14-10 Panne secteur								
[0] Pas de fonction	+	+	+	+				
[1] Décélération ctrlée	-	+	+	+				
[2] Décél. ctrlée&alarme	-	+	+	+				
[3] Roue libre	+	+	+	+				
[4] Sauvegarde cinétique	-	+	+	+				
[5] Sauv. cinétiq&alarm	-	+	+	+				
[6] Alarme	+	+	+	+				
14-11 Tension secteur à la panne secteur	+	+	+	+				
14-12 Fonct.sur désiqui.réseau	+	+	+	+				
14-14 Kin. Backup Time Out	-	-	+	+				
14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level	+	+	+	+				

1-10 Construction moteur	Moteur CA				Moteur PM non saillant			
1-01 Principe Contrôle Moteur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur	Mode U/f	VVC <sup>plus</sup>	Flux ss capteur	Flux retour codeur
14-20 Mode reset	+	+	+	+				
14-21 Temps reset auto.	+	+	+	+				
14-22 Mod. exploitation	+	+	+	+				
14-24 Délais Al./Limit.C	+	+	+	+				
14-25 Délais Al./C.limit ?	+	+	+	+				
14-26 Temps en U limit.	+	+	+	+				
14-29 Code service	+	+	+	+				
14-30 Ctrl.l limite, Gain P	+	+	+	+				
14-31 Ctrl.l limite, tps Intég.	+	+	+	+				
14-32 Ctrl.l limite, tps filtre	+	+	+	+				
14-35 Protec. anti-immobilisation	-	-	+	+				
14-40 Niveau VT	-	+	+	+				
14-41 Magnétisation AEO minimale	-	+	+	+				
14-42 Fréquence AEO minimale	-	+	+	+				
14-43 Cos phi moteur	-	+	+	+				
14-50 Filtre RFI	+	+	+	+				
14-51 DC Link Compensation	+	+	+	+				
14-52 Contrôle ventil	+	+	+	+				
14-53 Surveillance ventilateur	+	+	+	+				
14-55 Filtre de sortie	+	+	+	+				
14-56 Capacité filtre de sortie	-	-	+	+				
14-57 Inductance filtre de sortie	-	-	+	+				
14-74 Mot état élargi VLT	+	+	+	+				
14-80 Option alimentée par 24 V CC ext.	+	+	+	+				
14-89 Option Detection	+	+	+	+				
14-90 Niveau panne	+	+	+	+				

**Tableau 4.3**

- 1) Couple constant
- 2) Couple variable
- 3) AEO
- 4) Puissance constante
- 5) Utilisé dans le démarrage à la volée
- 6) Utilisé lorsque le par. 1-03 Caract.couple est puissance constante
- 7) Inutilisé lorsque 1-03 Caract.couple = VT
- 8) Partie de l'atténuation des résonances
- 9) Pas de freinage CA
- 10) Boucl.ouverte couple
- 11) Couple
- 12) Boucle fermée vit.



## 4.1.3 0-\*\* Fonction./Affichage

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>0-0* Réglages de base</b>							
0-01	Langue	[0] Anglais	1 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-02	Unité vit. mot.	[0] tr/min	2 process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
0-03	Réglages régionaux	[0] International	2 process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
0-04	État exploi. à mise ss tension (manuel)	[1] Arr.forcé, réf.mémor	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-09	Surv. performance	0.0 %	Tous les process		TRUE (VRAI)	-1	Uint16
<b>0-1* Gestion process</b>							
0-10	Process actuel	[1] Proc. 1	1 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-11	Edit process	[1] Proc. 1	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-12	Ce réglage lié à	[0] Non lié	Tous les process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
0-13	Lecture : Réglages joints	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
0-14	Lecture : Edition réglages / canal	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
0-15	Lecture : process actif	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint8
<b>0-2* Ecran LCP</b>							
0-20	Affich. ligne 1.1 petit	1617	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
0-21	Affich. ligne 1.2 petit	1614	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
0-22	Affich. ligne 1.3 petit	1610	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
0-23	Affich. ligne 2 grand	1613	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
0-24	Affich. ligne 3 grand	1602	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
0-25	Mon menu personnel	Dépend de l'app.	1 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>0-3* Lecture LCP</b>							
0-30	Unité lect. déf. par utilisateur	[0] Aucun	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-31	Val.min.lecture déf.par utilis.	0.00 CustomReadoutUnit	Tous les process		TRUE (VRAI)	-2	Int32
0-32	Val. max. définie par utilisateur	100.00 CustomReadoutUnit	Tous les process		TRUE (VRAI)	-2	Int32
0-37	Affich. texte 1	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[25]
0-38	Affich. texte 2	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[25]
0-39	Affich. texte 3	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[25]
<b>0-4* Clavier LCP</b>							
0-40	Touche [Hand on] sur LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-41	Touche [Off] sur LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-42	Touche [Auto on] sur LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-43	Touche [Reset] sur LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-44	Touche [Off/Reset] sur LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-45	Touche [Drive Bypass] du LCP	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>0-5* Copie/Sauvegarde</b>							
0-50	Copie LCP	[0] Pas de copie	Tous les process		FALSE (FAUX)	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
0-51	Copie process	[0] Pas de copie	Tous les process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>0-6* Mot de passe</b>							
0-60	Mt de passe menu princ.	100 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	Int16
0-61	Accès menu princ. ss mt de passe	[0] Accès complet	1 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-65	Mot de passe menu rapide	200 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	Int16
0-66	Accès menu rapide ss mt de passe.	[0] Accès complet	1 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
0-67	Mot de passe accès bus	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16

Tableau 4.4

## 4.1.4 1-\*\* Charge et moteur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>1-0* Réglages généraux</b>						
1-00	Mode Config.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-01	Principe Contrôle Moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-02	Source codeur arbre moteur	[1] Codeur 24 V	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-03	Caract. couple	[0] Couple constant	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-04	Mode de surcharge	[0] Couple élevé	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-05	Configuration mode Local	[2] = mode par. 1-00	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-06	Sens horaire	[0] Normal	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-07	Régl. décalage angle moteur	[0] Manuel	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>1-1* Sélection Moteur</b>						
1-10	Construction moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-11	Fabricant moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-14	Amort. facteur gain	140%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
1-15	Const. temps de filtre faible vitesse	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
1-16	Const. temps de filtre vitesse élevée	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
1-17	Const. temps de filtre tension	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
<b>1-2* Données moteur</b>						
1-20	Puissance moteur [kW]	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	1	Uint32
1-21	Puissance moteur [CV]	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Uint32
1-22	Tension moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
1-23	Fréq. moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
1-24	Courant moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Uint32
1-25	Vit.nom.moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	67	Uint16
1-26	Couple nominal cont. moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Uint32
1-29	Adaptation auto. au moteur (AMA)	[0] Inactif	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>1-3* Données av. moteur</b>						

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
1-30	Résistance stator (Rs)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-31	Résistance rotor (Rr)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-33	Réactance fuite stator (X1)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-34	Réactance de fuite rotor (X2)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-35	Réactance principale (Xh)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-36	Résistance perte de fer (Rfe)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Uint32
1-37	Inductance axe d (Ld)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Int32
1-39	Pôles moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
1-40	FCEM à 1000 tr/min.	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
1-41	Décalage angle moteur	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int16
1-46	Gain détection position	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
1-47	Étal.couple à vit.basse	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>1-5* Proc.indép. charge</b>						
1-50	Magnétisation moteur à vitesse nulle	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
1-51	Magnétis. normale vitesse min [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
1-52	Magnétis. normale vitesse min [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
1-53	Changement de modèle fréquence	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Uint16
1-54	Réduct° tens° en affaiblisst de champ	0 V	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
1-55	Caract. V/f - U	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
1-56	Caract. V/f - f	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
1-58	Courant impuls° test démarr. volée	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
1-59	Fréq. test démarr. à la volée	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
<b>1-6* Proc.dépend. charge</b>						
1-60	Comp.charge à vit.basse	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
1-61	Compens. de charge à vitesse élevée	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
1-62	Comp. gliss.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
1-63	Cste tps comp.gliss.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
1-64	Amort. résonance	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
1-65	Tps amort.résonance	5 ms	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint8
1-66	Courant min. à faible vitesse	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
1-67	Type de charge	[0] Charge passive	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-68	Inertie min.	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
1-69	Inertie maximale	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
<b>1-7* Réglages dém.</b>						
1-70	Mode de démarrage PM	[0] Détection position rotor	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-71	Retard démar.	0.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
1-72	Fonction au démar.	[2] Roue libre temporisé	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-73	Démarr. volée	nul	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-74	Vit.de dém.[tr/mn]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
1-75	Vit.de dém.[Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
1-76	Courant Démar.	0.00 A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
<b>1-8* Réglages arrêts</b>						
1-80	Fonction à l'arrêt	[0] Roue libre	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-81	Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
1-82	Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
1-83	Fonction de stop précis	[0] Stop précis rampe	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
1-84	Valeur compteur stop précis	100000 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
1-85	Tempo. arrêt compensé en vitesse	10 ms	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint8
<b>1-9* T° moteur</b>						
1-90	Protect. thermique mot.	[0] Absence protection	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-91	Ventil. ext. mot.	[0] Non	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
1-93	Source Thermistance	[0] Aucun	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-94	Réduction de la vitesse lim. courant ETR ATEX	0.0%	2 process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
1-95	Type de capteur KTY	[0] Sonde KTY 1	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-96	Source Thermistance KTY	[0] Aucun	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
1-97	Niveau de seuil KTY	80 °C	1 process	TRUE (VRAI)	100	Int16
1-98	Fréq. points interpol ETR ATEX	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-1	Int16
1-99	Courant points interpol ETR ATEX	Dépend de l'app.	2 process	TRUE (VRAI)	0	Int16

Tableau 4.5

## 4.1.5 2-\*\* Freins

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>2-0* Frein-CC</b>						
2-00	I maintien CC	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
2-01	Courant frein CC	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
2-02	Temps frein CC	10.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
2-03	Vitesse frein CC [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
2-04	Vitesse frein CC [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
2-05	Réf. max.	MaxReference (P303)	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
2-06	Courant de parking	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
2-07	Temps de parking	3.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
<b>2-1* Fonct.Puis.Frein.</b>						
2-10	Fonction Frein et Surtension	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
2-11	Frein Res (ohm)	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
2-12	P. kW Frein Res.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
2-13	Frein Res Therm	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
2-15	Contrôle freinage	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
2-16	Courant max. frein CA	100.0%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint32
2-17	Contrôle Surtension	[0] Désactivé	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
2-18	Condition ctrl frein.	[0] À mise sous tension	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
2-19	Gain surtension	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>2-2* Frein mécanique</b>						
2-20	Activation courant frein.	I <sub>max</sub> VLT (P1637)	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
2-21	Activation vit.frein[tr/mn]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
2-22	Activation vit. Frein[Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
2-23	Activation retard frein	0.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
2-24	Retard d'arrêt	0.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
2-25	Tps déclchment frein	0.20 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
2-26	Réf. couple	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
2-27	Tps de rampe couple	0.2 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
2-28	Facteur amplification gain	1.00 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16

Tableau 4.6

## 4.1.6 3-\*\* Référence/rampes

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>3-0* Limites de réf.</b>						
3-00	Plage de réf.	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-01	Réf/Unité retour	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-02	Référence minimale	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
3-03	Réf. max.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
3-04	Fonction référence	[0] Somme	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>3-1* Consignes</b>						
3-10	Réf.prédéfinie	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
3-11	Fréq.Jog. [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
3-12	Rattrap/ralentiss	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
3-13	Type référence	[0] Mode hand/auto	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-14	Réf.prédéf.relative	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int32
3-15	Ress.? Réf. 1	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-16	Ress.? Réf. 2	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-17	Ress.? Réf. 3	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-18	Echelle réf.relative	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-19	Fréq.Jog. [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
<b>3-4* Rampe 1</b>						
3-40	Type rampe 1	[0] Linéaire	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-41	Temps d'accél. rampe 1	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-42	Temps décél. rampe 1	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-45	Rapport rampe S 1 début accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-46	Rapport rampe S 1 fin accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-47	Rapport rampe S 1 début décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-48	Rapport rampe S 1 fin décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>3-5* Rampe 2</b>						
3-50	Type rampe 2	[0] Linéaire	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-51	Temps d'accél. rampe 2	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-52	Temps décél. rampe 2	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-55	Rapport rampe S 2 début accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-56	Rapport rampe S 2 fin accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-57	Rapport rampe S 2 début décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-58	Rapport rampe S 2 fin décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8



N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>3-6* Rampe 3</b>						
3-60	Type rampe 3	[0] Linéaire	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-61	Temps d'accél. rampe 3	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-62	Temps décél. rampe 3	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-65	Rapport rampe S 3 début accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-66	Rapport rampe S 3 fin accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-67	Rapport rampe S 3 début décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-68	Rapport rampe S 3 fin décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>3-7* Rampe 4</b>						
3-70	Type rampe 4	[0] Linéaire	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-71	Temps d'accél. rampe 4	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-72	Temps décél. rampe 4	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-75	Rapport rampe S 4 début accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-76	Rapport rampe S 4 fin accél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-77	Rapport rampe S 4 début décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-78	Rapport rampe S 4 fin décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-80	Tps rampe Jog.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-81	Temps rampe arrêt rapide	Dépend de l'app.	2 process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-82	Type rampe arrêt rapide	[0] Linéaire	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-83	Rapport rampe S arrêt rapide début décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
3-84	Rapport rampe S arrêt rapide fin décél.	50%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>3-9* Potentiomètre dig.</b>						
3-90	Dimension de pas	0.10%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
3-91	Temps de rampe	1.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
3-92	Restauration de puissance	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
3-93	Limite maximale	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
3-94	Limite minimale	-100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
3-95	Retard de rampe	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	TimD

Tableau 4.7

## 4.1.7 4-\*\* Limites/avertis.

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>4-1* Limites moteur</b>						
4-10	Direction vit. moteur	nul	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
4-11	Vit. mot., limite infér. [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-12	Vitesse moteur limite basse [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
4-13	Vit.mot., limite supér. [tr/min]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-14	Vitesse moteur limite haute [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
4-16	Mode moteur limite couple	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
4-17	Mode générateur limite couple	100.0%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
4-18	Limite courant	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint32
4-19	Frq.sort.lim.hte	132.0 Hz	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Uint16
<b>4-2* Facteurs limites</b>						
4-20	Source facteur limite de couple	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
4-21	Source facteur vitesse limite	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>4-3* Surv. vit. moteur</b>						
4-30	Fonction perte signal de retour moteur	[2] Alarme	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
4-31	Erreur vitesse signal de retour moteur	300 RPM	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-32	Fonction tempo. signal de retour moteur	0.05 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
4-34	Fonction err. traînée	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
4-35	Erreur de traînée	10 RPM	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-36	Tempo erreur de traînée	1.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
4-37	Erreur de traînée pendant la rampe	100 tr/min	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-38	Tempo err. traînée rampe	1.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
4-39	Erreur de traînée après tempo rampe	5.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
<b>4-5* Rég. Avertis.</b>						
4-50	Avertis. courant bas	0.00 A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
4-51	Avertis. courant haut	I <sub>max</sub> VLT (P1637)	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
4-52	Avertis. vitesse basse	0 RPM	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-53	Avertis. vitesse haute	outputSpeedHighLimit (P413)	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-54	Avertis. référence basse	-999999.999 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
4-55	Avertis. référence haute	999999.999 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
4-56	Avertis.retour bas	-999999.999 Reference-FeedbackUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
4-57	Avertis.retour haut	999999.999 Reference-FeedbackUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
4-58	Surv. phase mot.	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>4-6* Bypass vit.</b>						
4-60	Bypass vitesse de[tr/mn]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-61	Bypass vitesse de [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
4-62	Bypass vitesse à [tr:mn]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
4-63	Bypass vitesse à [Hz]	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16

Tableau 4.8

## 4.1.8 5-\*\* E/S Digitale

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>5-0* Mode E/S digitales</b>						
5-00	Mode E/S digital	[0] PNP	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
5-01	Mode born.27	[0] Entrée	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-02	Mode born.29	[0] Entrée	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>5-1* Entrées digitales</b>						
5-10	E.digit.born.18	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-11	E.digit.born.19	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-12	E.digit.born.27	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-13	E.digit.born.29	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-14	E.digit.born.32	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-15	E.digit.born.33	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-19	Arrêt de sécurité borne 37	[1] Arrêt sécurité alarme	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>5-3* Sorties digitales</b>						
5-30	S.digit.born.27	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-31	S.digit.born.29	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>5-4* Relais</b>						
5-40	Fonction relais	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-41	Relais, retard ON	0.01 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
5-42	Relais, retard OFF	0.01 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
<b>5-5* Entrée impulsions</b>						
5-50	F.bas born.29	100 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-51	F.haute born.29	100 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-52	Val.ret./Réf.bas.born. 29	0.000 ReferenceFeed-backUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
5-53	Val.ret./Réf.haut.born. 29	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
5-54	Tps filtre pulses/29	100 ms	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Uint16
5-55	F.bas born.33	100 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-56	F.haute born.33	100 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-57	Val.ret./Réf.bas.born. 33	0.000 ReferenceFeed-backUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
5-58	Val.ret./Réf.haut.born. 33	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
5-59	Tps filtre pulses/33	100 ms	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Uint16
<b>5-6* Sortie impulsions</b>						
5-60	Fréq.puls./S.born.27	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-62	Fréq. max. sortie impulsions 27	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-63	Fréq.puls./S.born.29	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
5-65	Fréq. max. sortie impulsions 29	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>5-7* Entrée cod. 24V</b>						
5-70	Pts/tr cod.born.32 33	1024 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
5-71	Sens cod.born.32 33	[0] Sens horaire	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>5-8* Options d'E/S</b>						
5-80	Temporisation reconnex° condens. AHF	25 s	2 process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>5-9* Contrôle par bus</b>						
5-90	Ctrl bus sortie dig.&relais	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
5-93	Ctrl par bus sortie impulsions 27	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	N2
5-94	Tempo. prédéfinie sortie impulsions 27	0.00%	1 process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
5-95	Ctrl par bus sortie impulsions 29	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	N2
5-96	Tempo. prédéfinie sortie impulsions 29	0.00%	1 process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16

Tableau 4.9

## 4.1.9 6-\*\* E/S ana.

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>6-0* Mode E/S ana.</b>						
6-00	Temporisation/60	10 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
6-01	Fonction/Tempo60	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>6-1* Entrée ANA 1</b>						
6-10	Ech.min.U/born.53	0.07 V	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-11	Ech.max.U/born.53	10.00 V	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-12	Ech.min.I/born.53	0.14 mA	Tous les process	TRUE (VRAI)	-5	Int16
6-13	Ech.max.I/born.53	20.00 mA	Tous les process	TRUE (VRAI)	-5	Int16
6-14	Val.ret./Réf.bas.born. 53	0 ReferenceFeedbackUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
6-15	Val.ret./Réf.haut.born. 53	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
6-16	Const.tps.fil.born.53	0.001 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
<b>6-2* Entrée ANA 2</b>						
6-20	Ech.min.U/born.54	0.07 V	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-21	Ech.max.U/born.54	10.00 V	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-22	Ech.min.I/born.54	0.14 mA	Tous les process	TRUE (VRAI)	-5	Int16
6-23	Ech.max.I/born.54	20.00 mA	Tous les process	TRUE (VRAI)	-5	Int16
6-24	Val.ret./Réf.bas.born. 54	0 ReferenceFeedbackUnit	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
6-25	Val.ret./Réf.haut.born. 54	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
6-26	Const.tps.fil.born.54	0.001 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
<b>6-5* Sortie ANA 1</b>						
6-50	S.born.42	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
6-51	Échelle min s.born.42	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-52	Échelle max s.born.42	100.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Int16
6-53	Ctrl bus sortie born. 42	0.00%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	N2
6-54	Tempo pré réglée sortie born. 42	0.00%	1 process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
6-55	Filtre sortie ANA	[0] Inactif	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8

Tableau 4.10

## 4.1.10 7-\*\* Contrôleurs

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>7-0* PID vit.régul.</b>						
7-00	PID vit.source ret.	nul	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
7-02	PID vit.gain P	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
7-03	PID vit.tps intég.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-4	Uint32
7-04	PID vit.tps diff.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-4	Uint16
7-05	PID vit.limit gain D	5.0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
7-06	PID vit.tps filtre	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-4	Uint16
7-07	Rapport démultipl. ret.PID vit.	1.0000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-4	Uint32
7-08	Facteur d'anticipation PID vitesse	0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
7-09	PID vit. correc° ac rampe erreur	300RPM	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint32
<b>7-1* Mode couple ctrl. PI</b>						
7-12	PI couple/Gain P	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
7-13	Tps intég. PI couple	0.020 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
<b>7-2* PIDproc/ctrl retour</b>						
7-20	PI proc./1 retour	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-22	PID proc./2 retours	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>7-3* PID proc./Régul.</b>						
7-30	PID proc./Norm.Inv.	[0] Normal	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-31	PID proc./Anti satur	[1] Actif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-32	PID proc./Fréq.dém.	0 RPM	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
7-33	PID proc./Gain P	0.01 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
7-34	PID proc./Tps intégral.	10000.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
7-35	PID proc./Tps diff.	0.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
7-36	PID proc./Limit. gain D	5.0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
7-38	Facteur d'anticipation PID process	0%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
7-39	Largeur de bande sur réf.	5%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>7-4* Process PID av. I</b>						

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
7-40	PID proc./Reset facteur I	[0] Non	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-41	PID proc./Sortie lim. nég.	-100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
7-42	PID proc./Sortie lim. pos.	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
7-43	PID proc./Échelle gain à réf. min.	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
7-44	PID proc./Échelle gain à réf. max.	100%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int16
7-45	PID proc./Ressource anticip.	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-46	PID proc./Fact. anticip. Norm.Inv	[0] Normal	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-48	Anticipation PCD	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
7-49	PID proc./Sortie Norm.Inv	[0] Normal	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>7-5* Process PID av. II</b>						
7-50	PID proc./PID étendu	[1] Activé	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
7-51	PID proc./Gain anticip.	1.00 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
7-52	PID proc./Rampe accél anticip.	0.01 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
7-53	PID proc./Rampe décél anticip.	0.01 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
7-56	PID proc./Tps filtre réf.	0.001 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
7-57	PID proc./Tps filtre retour	0.001 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16

Tableau 4.11

## 4.1.11 8-\*\* Comm. et options

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>8-0* Réglages généraux</b>						
8-01	Type contrôle	[0] Digital. et mot ctrl.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-02	Source mot de contrôle	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-03	Mot de ctrl.Action dépas.tps	1.0 s	1 process	TRUE (VRAI)	-1	Uint32
8-04	Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps	nul	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-05	Fonction fin dépas.tps.	[1] Reprise proc.	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-06	Reset dépas. temps	[0] Pas de reset	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-07	Activation diagnostic	[0] Inactif	2 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-08	Filtrage affichage	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>8-1* Régl.mot de contr.</b>						
8-10	Profil mot contrôle	[0] Profil FC	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-13	Mot état configurable	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-14	Mot contrôle configurable	[1] Profil par défaut	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-19	Code produit	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>8-3* Réglage Port FC</b>						
8-30	Protocole	[0] FC	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-31	Adresse	1 N/A	1 process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
8-32	Vit. Trans. port FC	nul	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-33	Parité/bits arrêt	[0] Paire, 1 bit d'arrêt	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-34	Tps cycle estimé	0 ms	2 process	TRUE (VRAI)	-3	Uint32
8-35	Retard réponse min.	10 ms	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
8-36	Retard réponse max	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
8-37	Retard inter-char max	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-5	Uint16
<b>8-4* Déf. protocol FCMC</b>						
8-40	Sélection Télégramme	[1] Télégr. standard 1	2 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-41	Signaux pour PAR	0	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint16
8-42	Config. écriture PCD	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
8-43	Config. lecture PCD	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
<b>8-5* Digital/Bus</b>						
8-50	Sélect.roue libre	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-51	Sélect. arrêt rapide	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-52	Sélect.frein CC	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-53	Sélect.dém.	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8



N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
8-54	Sélect.Invers.	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-55	Sélect.proc.	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-56	Sélect. réf. par défaut	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-57	Profidrive OFF2 Select	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
8-58	Profidrive OFF3 Select	[3] Digital ou bus	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>8-8* Diagnostics port FC</b>						
8-80	Compt.message bus	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
8-81	Compt.erreur bus	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
8-82	Messages esclaves reçus	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
8-83	Compt.erreur esclave	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>8-9* Bus jog.</b>						
8-90	Vitesse Bus Jog 1	100 tr/min	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16
8-91	Vitesse Bus Jog 2	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	67	Uint16

Tableau 4.12

## 4.1.12 9-\*\* Profibus

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
9-00	Pt de cons.	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-07	Valeur réelle	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-15	Config. écriture PCD	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
9-16	Config. lecture PCD	Dépend de l'app.	2 process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
9-18	Adresse station	126 N/A	1 process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
9-22	Sélection Télégramme	[100] Aucun	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
9-23	Signaux pour PAR	0	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
9-27	Edition param.	[1] Activé	2 process	FALSE (FAUX)	-	Uint16
9-28	CTRL process	[1] Maître cycl.activé	2 process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
9-44	Compt. message déf.	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-45	Fault Code	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-47	N° déf.	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-52	Compt. situation déf.	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-53	Mot d'avertissement Profibus	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	V2
9-63	Vit. Trans. réelle	[255] Pas de vit. trans.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
9-64	Identific. dispositif	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-65	N° profil	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	OctStr[2]
9-67	Mot de contrôle 1	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	V2
9-68	Mot d'Etat 1	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	V2
9-71	Sauv.Données Profibus	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
9-72	Reset Var.Profibus	[0] Aucune action	1 process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
9-75	Identification DO	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
9-80	Paramètres définis (1)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-81	Paramètres définis (2)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-82	Paramètres définis (3)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-83	Paramètres définis (4)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-84	Paramètres définis (5)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-90	Paramètres modifiés (1)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-91	Paramètres modifiés (2)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-92	Paramètres modifiés (3)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-93	Paramètres modifiés (4)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-94	Paramètres modifiés (5)	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
9-99	Compteur révision Profibus	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16

Tableau 4.13

## 4.1.13 10-\*\* Bus réseau CAN

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>10-0* Réglages communs</b>							
10-00	Protocole Can	nul	2 process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
10-01	Sélection de la vitesse de transmission	nul	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
10-02	MAC ID	Dépend de l'app.	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
10-05	Cptr lecture erreurs transmis.	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
10-06	Cptr lecture erreurs reçues	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
10-07	Cptr lectures val.bus désact.	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>10-1* DeviceNet</b>							
10-10	PID proc./Sélect.type données	nul	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
10-11	Proc./Ecrit.config.données	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
10-12	Proc./Lect.config.données	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
10-13	Avertis.par.	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
10-14	Réf.NET	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
10-15	Ctrl.NET	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>10-2* Filtres COS</b>							
10-20	Filtre COS 1	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
10-21	Filtre COS 2	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
10-22	Filtre COS 3	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
10-23	Filtre COS 4	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
<b>10-3* Accès param.</b>							
10-30	Indice de tableau	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
10-31	Stockage des valeurs de données	[0] Inactif	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
10-32	Révision DeviceNet	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
10-33	Toujours stocker	[0] Inactif	1 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
10-34	Code produit DeviceNet	Dépend de l'app.	1 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
10-39	Paramètres Devicenet F	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>10-5* CANopen</b>							
10-50	Proc./Ecrit.config.données	Dépend de l'app.	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
10-51	Proc./Lect.config.données	Dépend de l'app.	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint16

Tableau 4.14

## 4.1.14 12-\*\* Ethernet

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>12-0* Réglages IP</b>							
12-0 0	Attribution adresse IP	nul	2 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
12-0 1	Adresse IP	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	OctStr[4]
12-0 2	Masque sous-réseau	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	OctStr[4]
12-0 3	Passerelle par défaut	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	OctStr[4]
12-0 4	Serveur DHCP	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	OctStr[4]
12-0 5	Bail expire	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	TimD
12-0 6	Serveurs nom	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	OctStr[4]
12-0 7	Nom de domaine	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[48] ]
12-0 8	Nom d'hôte	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[48] ]
12-0 9	Adresse physique	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	VisStr[17] ]
<b>12-1* Paramètres lien EtherNet</b>							
12-1 0	État lien	[0] Pas de lien	1 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
12-1 1	Durée lien	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	TimD
12-1 2	Négociation auto	[1] Actif	2 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
12-1 3	Vitesse lien	[0] Aucun	2 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
12-1 4	Lien duplex	[1] Duplex intégral	2 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
<b>12-2* Données de process</b>							
12-2 0	Instance de ctrl	Dépend de l'app.	1 process		TRUE (VRAI)	0	UInt8
12-2 1	Proc./Ecrit.config.données	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	UInt16
12-2 2	Proc./Lect.config.données	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	UInt16
12-2 3	Taille Proc./Ecrit.config.données	16 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	UInt32
12-2 4	Taille Proc./Lect.config.données	16 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	UInt32
12-2 7	Maître principal	0 N/A	1 process		FALSE (FAUX)	0	
12-2 8	Stock.val.données	[0] Inactif	Tous les process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
12-2 9	Toujours stocker	[0] Inactif	1 process		TRUE (VRAI)	-	UInt8
<b>12-3* EtherNet/IP</b>							

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
12-30	Avertis.par.	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-31	Réf.NET	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-32	Ctrl.NET	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-33	Révision CIP	Dépend de l'app.	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-34	Code produit CIP	Dépend de l'app.	1 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-35	Paramètre EDS	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
12-37	Retard inhibition COS	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-38	Filtre COS	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>12-4* Modbus TCP</b>							
12-40	Paramètre d'état	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-41	Comptage message esclave	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
12-42	Comptage message exception esclave	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>12-5* EtherCAT</b>							
12-50	Alias de station configuré	0 N/A	1 process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
12-51	Adresse de station configurée	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-59	État EtherCAT	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
<b>12-8* +services Ethernet</b>							
12-80	Serveur FTP	[0] Désactivé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-81	Serveur HTTP	[0] Désactivé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-82	Service SMTP	[0] Désactivé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-89	Port canal fiche transparent	Dépend de l'app.	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>12-9* Ethernet avancé</b>							
12-90	Diagnostic câble	[0] Désactivé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-91	MDI-X	[1] Activé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-92	Surveillance IGMP	[1] Activé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-93	Longueur erreur câble	0 N/A	1 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
12-94	Protection tempête de diffusion	-1 %	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int8
12-95	Filtre tempête de diffusion	[0] Diffusion uniuqut	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
12-9 6	Duplicat° port	nul	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
12-9 8	Compteurs interface	4000 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
12-9 9	Compteurs médias	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint32

Tableau 4.15

## 4.1.15 13-\*\* Logique avancée

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>13-0* Réglages SLC</b>						
13-00	Mode contr. log avancé	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-01	Événement de démarrage	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-02	Événement d'arrêt	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-03	Reset SLC	[0] Pas de reset SLC	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
<b>13-1* Comparateurs</b>						
13-10	Opérande comparateur	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-11	Opérateur comparateur	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-12	Valeur comparateur	Dépend de l'app.	2 process	TRUE (VRAI)	-3	Int32
<b>13-1* Bascules RS</b>						
13-15	Basc.RS Opérande S	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-16	Basc.RS Opérande R	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
<b>13-2* Temporisations</b>						
13-20	Tempo.contrôleur de logique avancé	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-3	TimD
<b>13-4* Règles de Logique</b>						
13-40	Règle de Logique Booléenne 1	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-41	Opérateur de Règle Logique 1	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-42	Règle de Logique Booléenne 2	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-43	Opérateur de Règle Logique 2	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-44	Règle de Logique Booléenne 3	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
<b>13-5* États</b>						
13-51	Événement contr. log avancé	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8
13-52	Action contr. logique avancé	nul	2 process	TRUE (VRAI)	-	UInt8

Tableau 4.16

## 4.1.16 14-\*\* Fonct.particulières

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>14-0* Commut.onduleur</b>						
14-00	Type modulation	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-01	Fréq. commut.	nul	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-03	Surmodulation	[1] Actif	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
14-04	Surperposition MLI	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-06	Compensation temps mort	[1] Actif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>14-1* Secteur On/off</b>						
14-10	Panne secteur	[0] Pas de fonction	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
14-11	Tension secteur si panne secteur	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
14-12	Fonct.sur désiqui.réseau	[0] Alarme	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-13	Facteur pas défaut secteur	1.0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
14-14	Tempo sauv. cinétique	60 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-15	Tempo reprise sauv. cinétique arrêt	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint32
<b>14-2* Reset alarme</b>						
14-20	Mode reset	[0] Reset manuel	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-21	Temps reset auto.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint16
14-22	Mod. exploitation	[0] Fonction. normal	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-24	Délais AI./Limit.C	60 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-25	Délais AI./C.limit ?	60 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-26	Temps en U limit.	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-28	Réglages production	[0] Aucune action	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-29	Code service	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int32
<b>14-3* Ctrl I lim. courant</b>						
14-30	Ctrl.I limite, Gain P	100%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
14-31	Ctrl.I limite, tps Intég.	0.020 s	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Uint16
14-32	Ctrl.I limite, tps filtre	1.0 ms	Tous les process	TRUE (VRAI)	-4	Uint16



N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
14-35	Protec. anti-immobilisation	[1] Activé	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>14-4* Optimisation énerg.</b>						
14-40	Niveau VT	66%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
14-41	Magnétisation AEO minimale	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-42	Fréquence AEO minimale	10 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
14-43	Cos phi moteur	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint16
<b>14-5* Environnement</b>						
14-50	Filtre RFI	[1] Actif	1 process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
14-51	Compensation bus CC	[1] Actif	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-52	Contrôle ventil	[0] Auto	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-53	Surveillance ventilateur	[1] Avertissement	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
14-55	Filtre de sortie	[0] Pas de filtre	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
14-56	Capacité filtre de sortie	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-7	Uint16
14-57	Inductance filtre de sortie	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-6	Uint16
14-59	Nombre effectif d'onduleurs	Dépend de l'app.	1 process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
<b>14-7* Compatibilité</b>						
14-72	Mot alarme hérité	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
14-73	Mot avertis. hérité	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
14-74	Mot état hérité élargi	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
<b>14-8* Options</b>						
14-80	Option alimentée par 24 V CC externe	[1] Oui	2 process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
14-89	Détection option	[0] Protect° config. options	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>14-9* Régl. panne</b>						
14-90	Niveau panne	nul	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8

Tableau 4.17

## 4.1.17 15-\*\* Info.variateur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>15-0* Données exploit.</b>						
15-00	Heures mises ss tension	0 h	Tous les process	FALSE (FAUX)	74	Uint32
15-01	Heures fonction.	0 h	Tous les process	FALSE (FAUX)	74	Uint32
15-02	Compteur kWh	0 kWh	Tous les process	FALSE (FAUX)	75	Uint32
15-03	Mise sous tension	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
15-04	Surtemp.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
15-05	Surtension	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
15-06	Reset comp. kWh	[0] Pas de reset	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
15-07	Reset compt. heures de fonction.	[0] Pas de reset	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>15-1* Réglages journal</b>						
15-10	Source d'enregistrement	0	2 process	TRUE (VRAI)	-	Uint16
15-11	Intervalle d'enregistrement	Dépend de l'app.	2 process	TRUE (VRAI)	-3	TimD
15-12	Événement déclencheur	[0] Faux	1 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
15-13	Mode Enregistrement	[0] Toujours enregistrer	2 process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
15-14	Échantillons avant déclenchement	50 N/A	2 process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>15-2* Journal historique</b>						
15-20	Journal historique : Événement	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
15-21	Journal historique : Valeur	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
15-22	Journal historique : heure	0 ms	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Uint32
<b>15-3* Mémoire déf.</b>						
15-30	Mémoire déf.: Code	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
15-31	Mémoire déf.: Valeur	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int16
15-32	Mémoire déf.: Heure	0 s	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
<b>15-4* Type. VAR.</b>						
15-40	Type. FC	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[6]
15-41	Partie puiss.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-42	Tension	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-43	Version logiciel	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[5]
15-44	Compo.code cde	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[40]
15-45	Code composé var	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[40]
15-46	Code variateur	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[8]
15-47	Code carte puissance	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[8]
15-48	Version LCP	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-49	N°logic.carte ctrl.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-50	N°logic.carte puis	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-51	N° série variateur	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[10]

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
15-53	N° série carte puissance	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[19]
15-58	Nom fichier config. intelligente	Dépend de l'app.	1 process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[16]
15-59	Nom fich.CSIV	Dépend de l'app.	1 process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[16]
<b>15-6* Identif.Option</b>						
15-60	Option montée	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[30]
15-61	Version logicielle option	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-62	N° code option	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[8]
15-63	N° série option	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[18]
15-70	Option A	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[30]
15-71	Vers.logic.option A	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-72	Option B	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[30]
15-73	Vers.logic.option B	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-74	Option C0	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[30]
15-75	Vers.logic.option C0	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
15-76	Option C1	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[30]
15-77	Vers.logic.option C1	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[20]
<b>15-9* Variables exploit. II</b>						
15-80	Heures de fct du ventilateur	0 h	Tous les process	TRUE (VRAI)	74	Uint32
<b>15-9* Infos paramètre</b>						
15-92	Paramètres définis	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
15-93	Paramètres modifiés	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
15-98	Type.VAR.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	VisStr[40]
15-99	Métadonnées param.?	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16

Tableau 4.18

## 4.1.18 16-\*\* Lecture données

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>16-0* État général</b>						
16-00	Mot contrôle	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	V2
16-01	Réf. [unité]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-02	Réf. %	0.0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int16
16-03	Mot état [binaire]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	V2
16-05	Valeur réelle princ. [%]	0.00%	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	N2
16-09	Lect.paramétr.	0.00 CustomReadoutUnit	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Int32
<b>16-1* État Moteur</b>						
16-10	Puissance moteur [kW]	0.00 kW	Tous les process	FALSE (FAUX)	1	Int32
16-11	Puissance moteur [CV]	0.00 hp	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Int32
16-12	Tension moteur	0.0 V	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	UInt16
16-13	Fréquence moteur	0.0 Hz	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	UInt16
16-14	Courant moteur	0.00 A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Int32
16-15	Fréquence [%]	0.00%	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	N2
16-16	Couple [Nm]	0.0 Nm	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int16
16-17	Vitesse moteur [tr/min]	0 RPM	Tous les process	FALSE (FAUX)	67	Int32
16-18	Thermique moteur	0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt8
16-19	Température du capteur KTY	0 °C	Tous les process	FALSE (FAUX)	100	Int16
16-20	Angle moteur	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	UInt16
16-21	Couple [%] haute rés.	0.0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int16
16-22	Couple [%]	0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int16
16-25	Couple [Nm] élevé	0.0 Nm	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int32
<b>16-3* Etat variateur</b>						
16-30	Tension DC Bus	0 V	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt16
16-32	Puis.Frein. /s	0.000 kW	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt32
16-33	Puis.Frein. /2 min	0.000 kW	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt32
16-34	Temp. radiateur	0 °C	Tous les process	FALSE (FAUX)	100	UInt8
16-35	Thermique onduleur	0%	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt8
16-36	I nom VLT	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	UInt32
16-37	I maxVLT	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	UInt32
16-38	Etat ctrl log avancé	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	UInt8
16-39	Temp. carte ctrl.	0 °C	Tous les process	FALSE (FAUX)	100	UInt8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
16-40	Tampon enregistrement saturé	[0] Non	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
16-41	Ligne d'état inf. LCP	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	VisStr[50]
16-48	Réf. vitesse après rampe [tr/min]	0 RPM	Tous les process	FALSE (FAUX)	67	Int32
16-49	Source défaut courant	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
<b>16-5* Réf. &amp; retour</b>						
16-50	Réf. externe	0.0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int16
16-51	Réf. impulsions	0.0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Int16
16-52	Signal de retour [Unité]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-53	Référence pot. dig.	0.00 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-2	Int16
16-57	Retour [tr/min]	0 RPM	Tous les process	FALSE (FAUX)	67	Int32
<b>16-6* Entrées et sorties</b>						
16-60	Entrée dig.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
16-61	Régl. commut. born. 53	[0] VLT	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
16-62	Entrée ANA 53	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-63	Régl. commut. born. 54	[0] VLT	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
16-64	Entrée ANA 54	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-65	Sortie ANA 42 [ma]	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int16
16-66	Sortie digitale [bin]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int16
16-67	Fréq. entrée #29 [Hz]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int32
16-68	Fréq. entrée #33 [Hz]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int32
16-69	Sortie impulsions 27 [Hz]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int32
16-70	Sortie impulsions 29 [Hz]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int32
16-71	Sortie relais [bin]	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Int16
16-72	Compteur A	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int32
16-73	Compteur B	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Int32
16-74	Compteur stop précis	0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint32
16-75	Entrée ANA X30/11	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-76	Entrée ANA X30/12	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int32
16-77	Sortie ANA X30/8 [mA]	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int16
16-78	Sortie ANA X45/1 [mA]	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int16
16-79	Sortie ANA X45/3 [mA]	0.000 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	-3	Int16
<b>16-8* Port FC et bus</b>						
16-80	Mot ctrl.1 bus	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	V2
16-82	Réf.1 port bus	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	N2

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
16-84	Mot d'état opt° comm.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	V2
16-85	Mot ctrl.1 port FC	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	V2
16-86	Réf.1 port FC	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	N2
16-87	Alarme/avertis. affich. bus	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
<b>16-9* Affich. diagnostics</b>						
16-90	Mot d'alarme	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
16-91	Mot d'alarme 2	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
16-92	Mot avertis.	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
16-93	Mot d'avertissement 2	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
16-94	Mot d'état élargi	0 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32

Tableau 4.19

## 4.1.19 17-\*\* Opt. retour codeur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>17-1* Interface inc. codeur</b>						
17-10	Type de signal	[1] RS422 (5V TTL)	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
17-11	Résolution (PPR)	1024 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint16
<b>17-2* Abs. interface cod.</b>						
17-20	Sélection de protocole	[0] Aucun	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
17-21	Résolution (points/tour)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint32
17-24	Longueur données SSI	13 N/A	Tous les process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
17-25	Fréquence d'horloge	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	3	Uint16
17-26	Format données SSI	[0] Code Gray	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
17-34	Vitesse de transmission HIPERFACE	[4] 9600	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>17-5* Interface résolveur</b>						
17-50	Pôles	2 N/A	1 process	FALSE (FAUX)	0	Uint8
17-51	Tension d'entrée	7.0 V	1 process	FALSE (FAUX)	-1	Uint8
17-52	Fréquence d'entrée	10,0 kHz	1 process	FALSE (FAUX)	2	Uint8
17-53	Rapport de transformation	0.5 N/A	1 process	FALSE (FAUX)	-1	Uint8
17-56	Rés. codeur	[0] Désactivé	1 process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
17-59	Interface résolveur	[0] Désactivé	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
<b>17-6* Surveillance et app.</b>						
17-60	Sens de rotation positif du codeur	[0] Sens horaire	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
17-61	Surveillance signal codeur	[1] Avertissement	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8

Tableau 4.20

## 4.1.20 18-\*\* Lecture données 2

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>18-3* Affichages ana.</b>							
18-36	Entrée ANA X48/2 [mA]	0.000 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	-3	Int32
18-37	Entrée temp. X48/4	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int16
18-38	Entrée temp. X48/7	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int16
18-39	Entrée t° X48/10	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int16
<b>18-6* Entrées et sorties 2</b>							
18-60	Entrée digitale 2	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint16
<b>18-90 Affichages PID</b>							
18-90	PID proc./Erreur	0.0%	Tous les process		FALSE (FAUX)	-1	Int16
18-91	PID proc./Sortie	0.0%	Tous les process		FALSE (FAUX)	-1	Int16
18-92	PID proc./Sortie lim. verr.	0.0%	Tous les process		FALSE (FAUX)	-1	Int16
18-93	PID proc./Sortie à l'éch. gain	0.0%	Tous les process		FALSE (FAUX)	-1	Int16

Tableau 4.21



## 4.1.21 30-\*\* Fonct.spéciales

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>30-0* Modulateur Wobbler</b>						
30-00	Mode modul. (Wobble)	[0] Fréq. abs. tps abs.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-	Uint8
30-01	Fréq. delta modulation [Hz]	5,0 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
30-02	Fréq. delta modulation [%]	25%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
30-03	Ressource éch. fréq. delta modul.	[0] Pas de fonction	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
30-04	Saut de fréq. modul. [Hz]	0.0 Hz	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
30-05	Saut de fréq. modul. [%]	0%	Tous les process	TRUE (VRAI)	0	Uint8
30-06	Tps saut modulation	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16
30-07	Tps séquence modulation	10.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
30-08	Tps accél/décél modul.	5.0 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint16
30-09	Fonct. aléatoire modul.(wobble)	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
30-10	Rapport de modul. (Wobble)	1.0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
30-11	Rapport aléatoire modul. max.	10.0 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
30-12	Ratio aléatoire modul. min.	0.1 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint8
30-19	Fréq. delta modul. mise à éch.	0.0 Hz	Tous les process	FALSE (FAUX)	-1	Uint16
<b>30-2* Régl. dém. avancé</b>						
30-20	Couple dém. élevé	0.00 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint8
30-21	Couple de dém. élevé Courant [%]	100.0%	Tous les process	TRUE (VRAI)	-1	Uint32
30-22	Protec. rotor verrouillé	[0] Inactif	Tous les process	TRUE (VRAI)	-	Uint8
30-23	Tps détect° rotor bloqué [s]	0.10 s	Tous les process	TRUE (VRAI)	-2	Uint8
<b>30-8* Compatibilité (I)</b>						
30-80	Inductance axe d (Ld)	Dépend de l'app.	Tous les process	FALSE (FAUX)	-6	Int32
30-81	Frein Res (ohm)	Dépend de l'app.	1 process	TRUE (VRAI)	-2	Uint32
30-83	PID vit.gain P	Dépend de l'app.	Tous les process	TRUE (VRAI)	-4	Uint32
30-84	PID proc./Gain P	0.100 N/A	Tous les process	TRUE (VRAI)	-3	Uint16

Tableau 4.22

## 4.1.22 32-\*\* Réglages base MCO

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 unique ment	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>32-0* Codeur 2</b>							
32-00	Type de signal incrémental	[1] RS422 (5V TTL)	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-01	Résolution incrémentale	1024 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-02	Protocole absolu	[0] Aucun	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-03	Résolution absolue	8192 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-04	Vit. trans. codeur absolu X55	[4] 9600	Tous les process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
32-05	Longueur de données codeur absolu	25 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
32-06	Fréquence horloge du codeur absolu	262.000 kHz	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-07	Génération horloge du codeur absolu	[1] Actif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-08	Longueur de câble codeur absolu	0 m	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
32-09	Surveillance codeur	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-10	Sens de rotation	[1] Aucune action	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-11	Dénominateur unité utilisateur	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-12	Numérateur unité utilisateur	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-13	Ctrl codeur 2	[0] Pas de changement doux	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-14	ID nœud codeur 2	127 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
32-15	Prot. CAN codeur 2	nul	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>32-3* Codeur 1</b>							
32-30	Type de signal incrémental	[1] RS422 (5V TTL)	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-31	Résolution incrémentale	1024 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-32	Protocole absolu	[0] Aucun	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-33	Résolution absolue	8192 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-35	Longueur de données codeur absolu	25 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
32-36	Fréquence horloge du codeur absolu	262.000 kHz	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-37	Génération horloge du codeur absolu	[1] Actif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-38	Longueur de câble codeur absolu	0 m	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
32-39	Surveillance codeur	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-40	Terminaison codeur	[1] Actif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-43	Ctrl codeur 1	[0] Pas de changement doux	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-44	ID nœud codeur 1	127 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
32-45	Prot. CAN codeur 1	nul	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>32-5* Source retour</b>							
32-50	Source esclave	[2] Codeur 2	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-51	Dernier souhait MCO 302	[1] Alarme	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-52	Source maître	[1] Codeur 1 X56	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>32-6* Contrôleur du PID</b>							
32-60	Facteur proportionnel	30 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-61	Facteur dérivé	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-62	Facteur intégral	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-63	Valeur limite de somme intégrale	1000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
32-64	Largeur de bande PID	1000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
32-65	Anticipation vitesse	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-66	Anticipation accélération	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-67	Erreur de position max. tolérée	20000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-68	Comportement inverse pour esclave	[0] Inversion autorisée	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 unique ment	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
32-69	Tps échantillonnage ctrl PID	1 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint16
32-70	Tps balayage pr générateur profils	1 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint8
32-71	Taille fenêtre ctrl (activation)	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-72	Taille fenêtre ctrl (désactiv.)	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-73	Tps filtre limite intégral	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Int16
32-74	Tps filtre erreur position	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Int16
<b>32-8* Vitesse &amp; accél.</b>							
32-80	Vitesse maximum (codeur)	1500 RPM	2 process		TRUE (VRAI)	67	Uint32
32-81	Rampe la + courte	1.000 s	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
32-82	Type de rampe	[0] Linéaire	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
32-83	Résolution vitesse	100 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-84	Vitesse par défaut	50 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-85	Accélération par défaut	50 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
32-86	Rampe asc. accél. pr à-coups limités	100 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
32-87	Rampe desc. accél. pr à-coups limités	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
32-88	Rampe asc. décél. pr à-coups limités	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
32-89	Rampe desc. décél. pr à-coups limités	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
<b>32-9* Développement</b>							
32-90	Source débogage	[0] Carte commande	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8

Tableau 4.23

## 4.1.23 33-\*\* Régl. MCO avancés

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>33-0* Mvt origine</b>							
33-00	Origine forcée	[0] Orig. non forcée	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-01	Décalage point zéro depuis pos. origine	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-02	Rampe pour mvt origine	10 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-03	Vitesse pour mvt origine	10 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-04	Comportement pendant mvt origine	[0] Arrière et index	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>33-1* Synchronisation</b>							
33-10	Facteur synchronisation maître (M: S)	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-11	Facteur synchronisation esclave (M: S)	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-12	Décalage position pour synchronisation	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-13	Fenêtre précision pour sync. position	1000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-14	Limite vitesse esclave relative	0 %	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
33-15	Nombre marqueurs pour maître	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
33-16	Nombre marqueurs pour esclave	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
33-17	Distance marqueur maître	4096 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-18	Distance marqueur esclave	4096 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-19	Type marqueur maître	[0] Codeur Z positif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-20	Type marqueur esclave	[0] Codeur Z positif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-21	Fenêtre tolérance marqueur maître	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-22	Fenêtre tolérance marqueur esclave	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-23	Comportement démarr. pr sync. marqueur	[0] Fonction démarr. 1	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint16
33-24	Nombre marqueurs pour défaut	10 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
33-25	Nombre marqueurs pour état prêt	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
33-26	Filtre vitesse	0 us	2 process		TRUE (VRAI)	-6	Int32
33-27	Temps filtre décalage	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
33-28	Configuration du filtre de marqueurs	[0] Filtre marqueur 1	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-29	Temps de filtre de marqueurs	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Int32
33-30	Correction marqueur maximum	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-31	Type de synchronisation	[0] Standard	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-32	Adaptation vitesse d'anticipation	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-33	Fenêtre filtre vitesse	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint32
33-34	Temps de filtre de marqueurs esclaves	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint32
<b>33-4* Gestion des limites</b>							
33-40	Comportement commutateur fin course	[0] Appel gestion. erreur	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-41	Limite fin de course logicielle négative	-500000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-42	Limite fin de course logicielle positive	500000 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int32
33-43	Lim. fin course logic. négative active	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-44	Lim. fin course logic. positive active	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-45	Intervalle fenêtre cible	0 ms	2 process		TRUE (VRAI)	-3	Uint8
33-46	Valeur limite fenêtre cible	1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
33-47	Taille fenêtre cible	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>33-5* Configuration E/S</b>							
33-50	E.digit.born. X57/1	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-51	E.digit.born. X57/2	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-52	E.digit.born. X57/3	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-53	E.digit.born. X57/4	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-54	E.digit.born. X57/5	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-55	E.digit.born. X57/6	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-56	E.digit.born. X57/7	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-57	E.digit.born. X57/8	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-58	E.digit.born. X57/9	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
33-59	E.digit.born. X57/10	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-60	Mode bornes X59/1 et X59/2	[1] Sortie	2 process		FALSE (FAUX)	-	Uint8
33-61	E.digit.born. X59/1	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-62	E.digit.born. X59/2	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-63	S.digit.born. X59/1	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-64	S.digit.born. X59/2	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-65	S.digit.born. X59/3	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-66	S.digit.born. X59/4	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-67	S.digit.born. X59/5	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-68	S.digit.born. X59/6	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-69	S.digit.born. X59/7	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-70	S.digit.born. X59/8	[0] Pas de fonction	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>33-8* Par. généraux</b>							
33-80	N° programme activé	-1 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Int8
33-81	État mise sous tension	[1] Marche moteur	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-82	Surveillance état du variateur	[1] Actif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-83	Comportement après erreur	[0] Roue libre	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-84	Comportement après Esc	[0] Arrêt contrôlé	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-85	MCO alimenté par 24 V CC externe	[0] Non	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-86	Borne si alarme	[0] Relais 1	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-87	État borne si alarme	[0] Pas d'action	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-88	Mot d'état si alarme	0 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>33-9* Réglages port MCO</b>							
33-90	ID nœud CAN MCO X62	127 N/A	2 process		TRUE (VRAI)	0	Uint8
33-91	Vit. trans. CAN MCO X62	[20] 125 Kbps	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-94	Terminaison série RS485 MCO X60	[0] Inactif	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8
33-95	Vit. trans. série RS485 MCO X60	[2] 9600 Bauds	2 process		TRUE (VRAI)	-	Uint8

Tableau 4.24

## 4.1.24 34-\*\* Lect. données MCO

4

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>34-0* Par. écriture PCD</b>							
34-01	Ecriture PCD 1 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-02	Ecriture PCD 2 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-03	Ecriture PCD 3 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-04	Ecriture PCD 4 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-05	Ecriture PCD 5 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-06	Ecriture PCD 6 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-07	Ecriture PCD 7 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-08	Ecriture PCD 8 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-09	Ecriture PCD 9 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-10	Ecriture PCD 10 sur MCO	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>34-2* Par. lecture PCD</b>							
34-21	Lecture MCO par PCD 1	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-22	Lecture MCO par PCD 2	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-23	Lecture MCO par PCD 3	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-24	Lecture MCO par PCD 4	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-25	Lecture MCO par PCD 5	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-26	Lecture MCO par PCD 6	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-27	Lecture MCO par PCD 7	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-28	Lecture MCO par PCD 8	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-29	Lecture MCO par PCD 9	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-30	Lecture MCO par PCD 10	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>34-4* Entrées et sorties</b>							
34-40	Entrées digitales	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-41	Sorties digitales	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>34-5* Données de process</b>							
34-50	Position effective	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-51	Position ordonnée	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-52	Position maître effective	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-53	Position index esclave	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-54	Position index maître	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-55	Position courbe	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-56	Erreur de traînée	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 process	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
34-57	Erreur de synchronisation	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-58	Vitesse effective	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-59	Vitesse maître effective	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-60	Etat synchronisation	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-61	État de l'axe	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-62	Etat programme	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Int32
34-64	État MCO 302	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
34-65	Contrôle MCO 302	0 N/A	Tous les process		TRUE (VRAI)	0	Uint16
<b>34-7* Lect. diagnostic</b>							
34-70	Mot d'alarme 1 MCO	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint32
34-71	Mot d'alarme 2 MCO	0 N/A	Tous les process		FALSE (FAUX)	0	Uint32

Tableau 4.25

## 4.1.25 35-\*\* Opt° entrée capt.

4

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
<b>35-0* Mode entrée temp.</b>							
35-00	Unité temp. born. X48/4	[60] °C	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-01	Type entrée born.X48/4	[0] Non connecté	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-02	Unité temp. born. X48/7	[60] °C	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-03	Type entrée born.X48/7	[0] Non connecté	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-04	Unité temp.borne X48/10	[60] °C	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-05	Type entrée born.X48/10	[0] Non connecté	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-06	Fonct° alarme capteur de t°	[5] Arrêt et alarme	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
<b>35-1* Entrée temp. X48/4</b>							
35-14	Constante tps filtre borne X48/4	0.001 s	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Uint16
35-15	Surv. temp.borne X48/4	[0] Désactivé	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-16	Limite temp. basse born.X48/4	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
35-17	Ech.max.l/born. temp. haute born.X48/4	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
<b>35-2* Entrée temp. X48/7</b>							
35-24	Constante tps filtre borne X48/7	0.001 s	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Uint16
35-25	Surv. temp.borne X48/7	[0] Désactivé	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-26	Limite temp. basse born.X48/7	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
35-27	Limite temp. haute born.X48/7	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
<b>35-3* Entrée temp. X48/10</b>							
35-34	Constante tps filtre borne X48/10	0.001 s	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Uint16
35-35	Surv. temp.borne X48/10	[0] Désactivé	All set-ups		TRUE (VRAI)	-	Uint8
35-36	Limite temp. basse born.X48/10	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
35-37	Limite temp. haute born.X48/10	Dépend de l'app.	All set-ups		TRUE (VRAI)	0	Int16
<b>35-4* Entrée ANA X48/2</b>							
35-42	Ech.min.l/born. X48/2	4.00 mA	All set-ups		TRUE (VRAI)	-5	Int16
35-43	Ech.max.l/born. X48/2	20.00 mA	All set-ups		TRUE (VRAI)	-5	Int16
35-44	Val. ret./Réf.bas.born. X48/2	0.000 N/A	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Int32
35-45	Val. ret./Réf.haut.born. X48/2	100.000 N/A	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Int32
35-46	Constante tps filtre borne X48/2	0.001 s	All set-ups		TRUE (VRAI)	-3	Uint16

Tableau 4.26



## 5 Dépannage

### 5.1.1 Avertissements/messages d'alarme

Un avertissement ou une alarme est signalé par le voyant correspondant sur l'avant du variateur de fréquence et par un code sur l'affichage.

Un avertissement reste actif jusqu'à ce que sa cause soit éliminée. Dans certaines circonstances, le moteur peut continuer de fonctionner. Certains messages d'avertissement peuvent être critiques mais ce n'est pas toujours le cas.

En cas d'alarme, le variateur de fréquence s'arrête. Réinitialiser l'alarme pour reprendre l'exploitation une fois la cause éliminée.

#### Il existe trois méthodes de réinitialisation :

- Appuyer sur [Reset].
- via une entrée digitale avec la fonction Reset
- via la communication série/le bus de terrain optionnel

### REMARQUE!

Après un reset manuel à l'aide de la touche [Reset], il faut appuyer sur la touche [Auto On] pour redémarrer le moteur.

S'il est impossible de remettre une alarme à zéro, il se peut que la cause n'ait pas été éliminée ou que l'alarme soit verrouillée (voir également le *Tableau 5.1*).

Les alarmes à arrêt verrouillé offrent une protection supplémentaire : l'alimentation secteur doit être déconnectée avant de pouvoir remettre l'alarme à zéro. Une fois remis sous tension, le variateur de fréquence n'est plus verrouillé et peut être réinitialisé comme indiqué ci-dessus une fois la cause éliminée.

Les alarmes qui ne sont pas à arrêt verrouillé peuvent également être remises à zéro à l'aide de la fonction de reset automatique dans le par. 14-20 *Mode reset* (avertissement : une activation automatique est possible !)

Si un avertissement ou une alarme sont indiqués à côté d'un code dans le *Tableau 5.1*, cela signifie soit qu'un avertissement arrive avant une alarme, soit que l'on peut décider si un avertissement ou une alarme doit apparaître pour une panne donnée.

Ceci est possible, par exemple, au par. 1-90 *Protect. thermique mot.*. Après une alarme ou un déclenchement, le moteur se met en roue libre et l'alarme et l'avertissement clignotent. Une fois que le problème a été résolu, seule l'alarme continue de clignoter jusqu'à la réinitialisation du variateur de fréquence.

### REMARQUE!

Aucune détection d'absence de phase moteur (n° 30-32), ni de détection de calage n'est active si le par.

1-10 *Construction moteur a la valeur [1] PM, SPM non saillant.*

N°	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Paramètre Référence
1	10 V bas	X			
2	Déf zéro signal	(X)	(X)		6-01 Fonction/Tempo60
3	Pas de moteur	(X)			1-80 Fonction à l'arrêt
4	Perte phase secteur	(X)	(X)	(X)	14-12 Fonct.sur désiqui.réseau
5	Tension DC bus élevée	X			
6	Tension CC bus basse	X			
7	Surtension CC	X	X		
8	Sous-tension CC	X	X		
9	Surcharge onduleur	X	X		
10	Surchauffe mot.	(X)	(X)		1-90 Protect. thermique mot.
11	Surchauffe therm. mot.	(X)	(X)		1-90 Protect. thermique mot.
12	Limite couple	X	X		
13	Surcourant	X	X	X	
14	Défaut terre	X	X		
15	Incompatibilité matérielle		X	X	
16	Court-circuit		X	X	
17	Dépassement réseau std	(X)	(X)		8-04 Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps

N°	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Paramètre Référence
18	Échec de démarrage		X		1-77 Vit. max. démar. compress. [tr/mn] et 1-79 Tps max. démar. comp. avant arrêt
19	Temp. de refoulement haute	X	X		28-2x Surveill. temp de refoulement
20	Err. entrée temp.				
21	Erreur par.				
22	Frein levage act.	(X)	(X)		Groupe de paramètres 2-2*
23	Ventil. int.	X			
24	Ventil. ext.	X			
25	Court-circuit résistance de freinage	X			
26	Limite puissance résistance freinage	(X)	(X)		2-13 Frein Res Therm
27	Court-circuit hacheur de freinage	X	X		
28	Ctrl freinage	(X)	(X)		2-15 Contrôle freinage
29	Temp. radiateur	X	X	X	
30	Phase U moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Surv. phase mot.
31	Phase V moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Surv. phase mot.
32	Phase W moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Surv. phase mot.
33	Erreur charge		X	X	
34	Défaut com.bus	X	X		
35	Erreur option				
36	Défaut secteur	X	X		
37	Déf. phase mot.		X		
38	Erreur interne		X	X	
39	Capteur radiatr		X	X	
40	Surcharge borne sortie digitale 27	(X)			5-00 Mode E/S digital, 5-01 Mode born.27
41	Surcharge borne sortie digitale 29	(X)			5-00 Mode E/S digital, 5-02 Mode born.29
42	Surch.X30/6-7	(X)			
43	Alim. ext. (opt°)				
45	Défaut terre 2	X	X		
46	Alim. carte puis.		X	X	
47	Alim. 24 V bas	X	X	X	
48	Alim. 1,8 V bas		X	X	
49	Limite Vit.		X		1-86 Arrêt vit. basse [tr/min]
50	AMA échouée		X		
51	AMA U et I <sub>nom</sub>		X		
52	AMA Inom bas		X		
53	AMA moteur trop gros		X		
54	AMA moteur trop petit		X		
55	AMA hors gamme		X		
56	AMA interrompue par l'utilisateur		X		
57	Dépas. tps AMA		X		
58	AMA défaut interne	X	X		
59	Limite de courant	X			
60	Verrouillage externe	X	X		
61	Erreur du signal de retour	(X)	(X)		4-30 Fonction perte signal de retour moteur
62	Limite fréquence de sortie	X			
63	Frein mécanique bas		(X)		2-20 Activation courant frein.
64	Limite tension	X			
65	Température excessive de la carte de commande	X	X	X	
66	Température radiateur basse	X			
67	Les options de configuration ont changé		X		
68	Arrêt de sécurité	(X)	(X) <sup>1)</sup>		5-19 Arrêt de sécurité borne 37
69	T° carte puis.		X	X	
70	Configuration FC illégale			X	
71	Ar.sécu PTC1				

N°	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Paramètre Référence
72	Panne dangerse				
73	Arrt sécu autoR	(X)	(X)		5-19 Arrêt de sécurité borne 37
74	Thermistce PTC			X	
75	Sél. profil illégal		X		
76	Config alim.	X			
77	ModePuiss. rédt	X			14-59 Nombre effectif d'onduleurs
78	Erreur de traînée	(X)	(X)		4-34 Fonction err. traînée
79	ConfigPSprohib		X	X	
80	Variateur initialisé à val. défaut		X		
81	CSIV corrompu		X		
82	Err. par. CSIV		X		
83	Combinaison d'options illégale			X	
84	Pas d'option de sécurité		X		
88	Détection option			X	
89	Frein mécanique coulissant	X			
90	Surveillance codeur	(X)	(X)		17-61 Surveillance signal codeur
91	Réglages incorrects entrée analogique 54			X	S202
163	Avert. lim. courant ETR ATEX	X			
164	Alarme lim. courant ETR ATEX		X		
165	Avert. lim. fréq. ETR ATEX	X			
166	Alarme lim. fréq. ETR ATEX		X		
246	Alim. carte puis.				
250	Nouvelles pièces			X	
251	Nouv. code type		X	X	

Tableau 5.1 Liste des codes d'alarme/avertissement

(X) Dépendant du paramètre

1) Ne peut pas être réinitialisé automatiquement via le par. 14-20 Mode reset.

Un déclenchement est l'action qui se produit lorsqu'une alarme apparaît. Il met le moteur en roue libre et est réinitialisé en appuyant sur [Reset] ou via une entrée digitale (groupe de paramètres 5-1\* [1]). L'événement à l'origine d'une alarme ne peut pas endommager le variateur de fréquence ni provoquer de conditions dangereuses. Une alarme verrouillée est une action qui se produit en cas d'alarme ; elle peut endommager le variateur de fréquence ou les éléments raccordés. Une situation d'alarme verrouillée ne peut être réinitialisée que par un cycle de mise hors tension puis sous tension.

Avertissement	jaune
Alarme	rouge clignotant
Alarme verrouillée	jaune et rouge

Tableau 5.2 Indication LED

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi	Mot d'état élargi 2
<b>Mot d'alarme Mot d'état élargi</b>								
0	00000001	1	Test frein (A28)	Arrêt pour intervention, lecture/écriture	Test frein (W28)	Démar. retardé	Marche rampe	Inactif
1	00000002	2	Temp. carte puiss. (A69)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Temp. carte puiss. (A69)	Arrêt retardé	AMA active	Mode manuel/ automatique

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi	Mot d'état élargi 2
2	00000004	4	Défaut terre (A14)	Arrêt pour intervention, code type/ pièce de rechange	Défaut terre (W14)	Réservé	Démarrer SH/SAH démarr._possible est actif, lorsque les sélections DI [12] OU [13] sont actives et que la direction demandée correspond au signe de référence	Profibus OFF1 actif
3	00000008	8	Ctrl T° carte (A65)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Ctrl T° carte (W65)	Réservé	Ralentis. commande de ralentissement active, p. ex. via CTW bit 11 ou DI	Profibus OFF2 actif
4	00000010	16	Dép.tps. mot ctrl (A17)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Dép.tps. mot ctrl (W17)		Rattrapage commande de rattrapage active, p. ex. via CTW bit 12 ou DI	Profibus OFF3 actif
5	00000020	32	Surcourant (A13)	Réservé	Surcourant (W13)	Réservé	Sign.retour ht signal de retour > 4-57	Relais 123 actif
6	00000040	64	Limite couple (A12)	Réservé	Limite couple (W12)	Réservé	Sign.retour bs signal de retour < 4-56	Démarrage empêché
7	00000080	128	Surt.therm.mot. (A11)	Réservé	Surt.therm.mot. (W11)	Réservé	Courant sortie haut courant > 4-51	Comm.prete
8	00000100	256	Surch.ETR mot. (A10)	Réservé	Surch.ETR mot. (W10)	Réservé	Courant sortie bas courant < 4-50	Variateur prêt
9	00000200	512	Surch.onduleur (A9)	Refoulement haut	Surch.onduleur (W9)	Refoulement haut	Fréq. sortie haute vitesse > 4-53	Arrêt rapide
10	00000400	1024	Soustension CC (A8)	Échec de démarrage	Soustension CC (W8)	Sous-charge mot. multiples	Fréq. sortie basse vitesse < 4-52	Arrêt CC
11	00000800	2048	Surtension CC (A7)	Limite Vit.	Surtension CC (W7)	Surcharge moteur multiples	Contrôle freinage correct Test freinage incorrect	Arrêt
12	00001000	4096	Court-circuit (A16)	Verrouillage externe	Tens.CCbus bas (W6)	Verrouill.c omp	Freinage max. Frein rés. > Limite frein rés. (2-12)	Veille
13	00002000	8192	Erreur charge (A33)	Combi. d'options illégale	Tens.DC Bus Hte (W5)	Frein mécanique coulissant	Freinage	Demande de gel sortie
14	00004000	16384	Perte phase secteur (A4)	Pas d'option de sécurité	Perte phase secteur (W4)	Avert. option sécurité	Hors plage de vitesse	Gel sortie

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi	Mot d'état élargi 2
15	00008000	32768	AMA pas OK	Réservé	Pas de moteur (W3)	Freinage CC auto IT	OVC active	Demande jog.
16	00010000	65536	Déf.zéro signal (A2)	Réservé	Déf.zéro signal (W2)		Frein CA	Jogging
17	00020000	131072	Erreur interne (A38)	Erreur KTY	10 V bas (W1)	Avert. KTY	Serrure à horloge avec mot de passe nombre d'essais de mot de passe autorisé dépassé - serrure à horloge active	Démarr. demandé
18	00040000	262144	Frein surcharge (A26)	Erreur ventilateurs	Frein surcharge (W26)	Avert. ventilateurs	Protection par mdp 0-61 = TOUS_PAS_ACCÈS OU BUS_PAS_ACCÈS OU BUS_Lecture SEULE	Démarrage
19	00080000	524288	Phase U abs. (A30)	Erreur ECB	Résis. freinage (W25)	Avert. ECB	Référence haute référence > 4-55	Démarrage appliqué
20	00100000	1048576	Phase V abs. (A31)	Réservé	Frein IGBT (W27)	Réservé	Référence basse référence < 4-54	Retard démar.
21	00200000	2097152	Phase W abs. (A32)	Réservé	Limite Vit. (W49)	Réservé	Référence locale emplacement de la référence = A DISTANCE -> auto on actionnée et active	Veille
22	00400000	4194304	Défaut com.bus (A34)	Réservé	Défaut com.bus (W34)	Réservé	Notification mode protection	Augm. veille
23	00800000	8388608	Alim. 24 V bas (A47)	Réservé	Alim. 24 V bas (W47)	Réservé	Inutilisé	En marche
24	01000000	16777216	Panne secteur (A36)	Réservé	Panne secteur (W36)	Réservé	Inutilisé	Bipasse variateur
25	02000000	33554432	Alim. 1,8 V bas (A48)	l limite (A59)	l limite (W59)	Réservé	Inutilisé	Mode incendie
26	04000000	67108864	Résis. freinage (A25)	Réservé	Temp. basse (W66)	Réservé	Inutilisé	Verrouillage externe
27	08000000	134217728	Frein IGBT (A27)	Réservé	Limite tension (W64)	Réservé	Inutilisé	Dépass. limite mode incendie
28	10000000	268435456	Modif. option (A67)	Réservé	Perte codeur (W90)	Réservé	Inutilisé	Démar. volée actif
29	20000000	536870912	Init. variateur (A80)	Perte codeur (A90)	Lim.fréq. sortie (W62)	FCEM trop élevée	Inutilisé	
30	40000000	1073741824	Arrêt de sécurité (A68)	Thermistce PTC (A74)	Arrêt de sécurité (W68)	Thermistc e PTC (W74)	Inutilisé	

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi	Mot d'état élargi 2
31	80000000	2147483648	Frein méca. bas (A63)	Panne dangereuse (A72)	Mot d'état élargi		Mode protection	

Tableau 5.3 Description du mot d'alarme, du mot d'avertissement et du mot d'état élargi

5

Les mots d'alarme, d'avertissement et d'état élargi peuvent être lus à des fins diagnostiques par l'intermédiaire du bus série ou du bus de terrain optionnel. Voir aussi 16-94 *Mot état élargi*.

#### AVERTISSEMENT 1, 10 V bas

La tension de la carte de commande est inférieure à 10 V à partir de la borne 50.

Réduire la charge de la borne 50, puisque l'alimentation 10 V est surchargée. Max. 15 mA ou min. 590 Ω.

Cette condition peut être due à un court-circuit dans un potentiomètre connecté ou à un câblage incorrect du potentiomètre.

#### Dépannage

Retirer le câble de la borne 50. Si l'avertissement s'efface, le problème vient du câblage client. Si l'avertissement persiste, remplacer la carte de commande.

#### AVERTISSEMENT/ALARME 2, Déf zéro signal

Cet avertissement ou cette alarme s'affichent uniquement s'ils ont été programmés par l'utilisateur au par.

6-01 *Fonction/Tempo60*. Le signal sur l'une des entrées analogiques est inférieur à 50 % de la valeur minimale programmée pour cette entrée. Cette condition peut provenir d'un câblage rompu ou d'un dispositif défectueux qui envoie le signal.

#### Dépannage

Vérifier les connexions de toutes les bornes d'entrées analogiques. Carte de commande : bornes 53 et 54 pour les signaux, borne 55 commune. MCB 101 : bornes 11 et 12 pour les signaux, borne 10 commune. MCB 109 : bornes 1, 3, 5 pour les signaux, bornes 2, 4, 6 communes.

Vérifier que la programmation du variateur de fréquence et les réglages du commutateur correspondent au type de signal analogique.

Effectuer un test de signal des bornes d'entrée.

#### AVERTISSEMENT/ALARME 3, Pas de moteur

Aucun moteur n'a été connecté à la sortie du variateur de fréquence.

#### AVERTISSEMENT/ALARME 4, Perte phase secteur

Une phase manque du côté de l'alimentation ou le déséquilibre de la tension secteur est trop élevé. Ce message apparaît aussi en cas de panne du redresseur d'entrée sur le variateur de fréquence. Les options sont programmées au par. 14-12 *Fonct.sur désiqui.réseau*.

#### Dépannage

vérifier la tension d'alimentation et les courants d'alimentation du variateur de fréquence.

#### AVERTISSEMENT 5, Tension DC bus élevée

La tension du circuit intermédiaire (CC) est plus élevée que la limite d'avertissement de tension élevée. La limite dépend de la tension nominale du variateur de fréquence. Unité encore active.

#### AVERTISSEMENT 6, Tension CC bus basse

La tension (CC) du circuit intermédiaire est inférieure à la limite d'avertissement de tension basse. La limite dépend de la tension nominale du variateur de fréquence. Unité encore active.

#### AVERTISSEMENT/ALARME 7, Surtension CC

Si la tension du circuit intermédiaire dépasse la limite, le variateur de fréquence s'arrête après un certain laps de temps.

#### Dépannage

Relier une résistance de freinage.

Prolonger le temps de rampe.

Modifier le type de rampe.

Activer les fonctions dans le par. 2-10 *Fonction Frein et Surtension*.

Augmenter le par. 14-26 *Temps en U limit.*

Si l'alarme/avertissement survient pendant une baisse de puissance, la solution consiste à utiliser la sauvegarde cinétique (14-10 *Panne secteur*).

#### AVERTISSEMENT/ALARME 8, Sous-tension CC

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) tombe en dessous de la limite de sous-tension, le variateur de fréquence vérifie si une alimentation électrique de secours de 24 V CC est connectée. Si aucune alimentation 24 V CC n'est raccordée, le variateur de fréquence se déclenche après une durée déterminée. La durée est fonction de la taille de l'unité.

#### Dépannage

Vérifier si la tension d'alimentation correspond bien à la tension du variateur de fréquence.

Effectuer un test de la tension d'entrée.

Effectuer un test du circuit de faible charge.

**AVERTISSEMENT/ALARME 9, Surcharge onduleur**

Le variateur de fréquence est sur le point de s'arrêter en raison d'une surcharge (courant trop élevé pendant trop longtemps). Le compteur de la protection thermique électronique de l'onduleur émet un avertissement à 98% et s'arrête à 100 % avec une alarme. Le variateur de fréquence *ne peut pas* être remis à zéro tant que le compteur n'est pas inférieur à 90 %.

L'erreur vient du fait que la surcharge du variateur est supérieure à 100% pendant une durée trop longue.

**Dépannage**

Comparer le courant de sortie indiqué sur le LCP avec le courant nominal du variateur de fréquence.

Comparer le courant de sortie indiqué sur le LCP avec le courant du moteur mesuré.

Afficher la charge thermique du variateur sur le LCP et contrôler la valeur. Si la valeur dépasse le courant continu nominal du variateur de fréquence, le compteur augmente. Si la valeur est inférieure au courant continu nominal du variateur de fréquence, le compteur diminue.

**AVERTISSEMENT/ALARME 10, Température surcharge moteur**

La protection thermique électronique (ETR) signale que le moteur est trop chaud. Choisir au par. 1-90 *Protect. thermique mot.* si le variateur de fréquence doit émettre un avertissement ou une alarme lorsque le compteur a atteint 100%. La panne survient lors d'une surcharge de moteur à plus de 100% pendant trop longtemps.

**Dépannage**

Vérifier si le moteur est en surchauffe.

Vérifier si le moteur est en surcharge mécanique.

Vérifier que le courant du moteur réglé dans le par. 1-24 *Courant moteur* est correct.

Vérifier que les données du moteur aux paramètres 1-20 à 1-25 sont correctement réglés.

Si une ventilation externe est utilisée, vérifier qu'elle est bien sélectionnée dans le par. 1-91 *Ventil. ext. mot.*

L'exécution d'une AMA au par. 1-29 *Adaptation auto. au moteur (AMA)* adapte plus précisément le variateur de fréquence au moteur et réduit la charge thermique.

**AVERTISSEMENT/ALARME 11, Surchauffe therm. mot.**

Vérifier si la thermistance n'est pas déconnectée. Choisir au par. 1-90 *Protect. thermique mot.* si le variateur de fréquence doit émettre un avertissement ou une alarme.

**Dépannage**

Vérifier si le moteur est en surchauffe.

Vérifier si le moteur est en surcharge mécanique.

En cas d'utilisation de la borne 53 ou 54, vérifier que la thermistance est correctement connectée entre la borne 53 ou 54 (entrée de tension analogique) et la borne 50 (alimentation +10 V). Vérifier aussi que le commutateur de la borne 53 ou 54 est réglé sur tension. Vérifier que le par. 1-93 *Source thermistance* sélectionne la borne 53 ou 54.

En cas d'utilisation de l'entrée digitale 18 ou 19, vérifier que la thermistance est correctement connectée entre la borne 18 ou 19 (seulement PNP entrée digitale) et la borne 50. Vérifier que le par. 1-93 *Source thermistance* sélectionne la borne 18 ou 19.

**AVERTISSEMENT/ALARME 12, Limite de couple**

Le couple a dépassé la valeur du par. 4-16 *Mode moteur limite couple* ou du par. 4-17 *Mode générateur limite couple*. Le par. 14-25 *Délais Al./C.limit ?* peut être utilisé pour modifier cela en passant d'une condition d'avertissement uniquement à un avertissement suivi d'une alarme.

**Dépannage**

Si la limite du couple du moteur est dépassée pendant la rampe d'accélération, rallonger le temps de rampe d'accélération.

Si la limite du couple générateur est dépassée pendant la rampe de décélération, rallonger le temps de rampe de décélération.

Si la limite de couple est atteinte pendant le fonctionnement, augmenter la limite de couple. S'assurer que le système peut fonctionner de manière sûre à un couple plus élevé.

Examiner l'application pour chercher d'éventuels appels de courant excessifs sur le moteur.

**AVERTISSEMENT/ALARME 13, Surcourant**

La limite de courant de pointe de l'onduleur (environ 200% du courant nominal) est dépassée. L'avertissement dure env. 1,5 s, après quoi le variateur de fréquence s'arrête avec une alarme. Cette panne peut résulter d'une charge dynamique ou d'une accélération rapide avec des charges à forte inertie. Elle peut également se produire après une sauvegarde cinétique si l'accélération pendant la rampe est rapide. Si la commande de frein mécanique est sélectionnée, le déclenchement peut être réinitialisé manuellement.

**Dépannage**

Couper l'alimentation et vérifier si l'arbre du moteur peut tourner.

Vérifier que la taille du moteur correspond au variateur de fréquence.

Vérifier que les données du moteur sont correctes aux paramètres 1-20 à 1-25.

**ALARME 14, Défaut terre (masse)**

Présence d'un courant des phases de sortie à la masse, dans le câble entre le variateur et le moteur ou dans le moteur lui-même.

**Dépannage :**

Mettre le variateur de fréquence hors tension et réparer le défaut de mise à la terre.

Rechercher les défauts de mise à la terre dans le moteur en mesurant la résistance à la masse des fils du moteur et du moteur à l'aide d'un mégohmmètre.

**ALARME 15, Incompatibilité matérielle**

Une option installée n'est pas compatible avec le matériel ou le logiciel actuel de la carte de commande.

Noter la valeur des paramètres suivants et contacter votre fournisseur Danfoss :

15-40 Type. FC

15-41 Partie puiss.

15-42 Tension

15-43 Version logiciel

15-45 Code composé var

15-49 N°logic.carte ctrl.

15-50 N°logic.carte puis

15-60 Option montée

15-61 Version logicielle option (pour chaque emplacement)

**ALARME 16, Court-circuit**

Il y a un court-circuit dans le moteur ou le câblage du moteur.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et remédier au court-circuit.

**AVERTISSEMENT/ALARME 17, Reset dépas. temps**

Absence de communication avec le variateur de fréquence. L'avertissement est uniquement actif si le par. 8-04 *Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps* N'est PAS réglé sur [0] *Inactif*.

Si le par. 8-04 *Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps* a été réglé sur [5] *Arrêt et Alarme*, un avertissement apparaît et le variateur de fréquence suit la rampe de décélération jusqu'à ce qu'il s'arrête, en émettant une alarme.

**Dépannage :**

Vérifier les connexions sur le câble de communication série.

Augmenter le par. 8-03 *Mot de ctrl.Action dépas.tps*.

Vérifier le fonctionnement de l'équipement de communication.

Vérifier si l'installation est conforme aux exigences CEM.

**ALARME 18, Échec au démar.**

La vitesse n'a pas pu dépasser le par. 1-77 *Vit. max. démar. compress. [tr/mn]* lors du démarrage dans le délai imparti (réglé dans le par. 1-79 *Tps max. démar. comp. avant arrêt*). Cela peut être provoqué par un moteur bloqué.

**Avertissement/alarme 19, Température de décharge élevée**

Avertissement :

La température de décharge dépasse le niveau programmé au par. 28-25 *Niveau d'avertissement*.

Alarme :

La température de décharge dépasse le niveau programmé au par. 28-26 *Niveau d'urgence*.

**AVERTISSEMENT/ALARME 20, Erreur entrée temp.**

Le capteur de température n'est pas connecté.

**AVERTISSEMENT/ALARME 21, Erreur paramètre**

Paramètre hors gamme. Le numéro du paramètre est indiqué sur le LCP. Le paramètre concerné doit être réglé sur une valeur valide.

**AVERTISSEMENT/ALARME 22, Frein levage act**

Valeur de rapport indique le type.

0 = La réf. du couple n'a pas été atteinte avant temporisation.

1 = Il n'y a eu aucun retour de frein avant temporisation.

**AVERTISSEMENT 23, Panne de ventilateur interne**

La fonction d'avertissement du ventilateur constitue une protection supplémentaire chargée de vérifier si le ventilateur fonctionne/est monté. L'avertissement du ventilateur peut être désactivé au par. 14-53 *Surveillance ventilateur ([0] Désactivé)*.

Pour les filtres de châssis D, E et F, la tension stabilisée en direction des ventilateurs est contrôlée.

**Dépannage**

Vérifier que le ventilateur fonctionne correctement.

Mettre le ventilateur hors tension puis sous tension et vérifier que le ventilateur fonctionne brièvement au démarrage.

Vérifier les capteurs sur le radiateur et la carte de commande.



**AVERTISSEMENT 24, Panne de ventilateur externe**

La fonction d'avertissement du ventilateur constitue une protection supplémentaire chargée de vérifier si le ventilateur fonctionne/est monté. L'avertissement du ventilateur peut être désactivé au par. 14-53 *Surveillance ventilateur ([0] Désactivé)*.

**Dépannage**

Vérifier que le ventilateur fonctionne correctement.

Mettre le ventilateur hors tension puis sous tension et vérifier que le ventilateur fonctionne brièvement au démarrage.

Vérifier les capteurs sur le radiateur et la carte de commande.

**AVERTISSEMENT 25, Court-circuit résistance de freinage**

La résistance de freinage est contrôlée en cours de fonctionnement. En cas de court-circuit, la fonction de freinage est désactivée et un avertissement est émis. Le variateur de fréquence continue de fonctionner, mais sans la fonction de freinage. Mettre le variateur de fréquence hors tension et remplacer la résistance de freinage (voir le par. 2-15 *Contrôle freinage*).

**AVERTISSEMENT/ALARME 26, Limite puissance résistance freinage**

La puissance transmise à la résistance de freinage est calculée comme une valeur moyenne portant sur les 120 dernières secondes de fonctionnement. Le calcul s'appuie sur la tension de circuit intermédiaire et sur la valeur de la résistance de freinage définie dans le par. 2-16 *Courant max. frein CA*. L'avertissement est actif lorsque la puissance de freinage dégagée est supérieure à 90% de la puissance de la résistance de freinage. Si [2] *Alarme* est sélectionné au par. 2-13 *Frein Res Therm*, le variateur de fréquence s'arrête lorsque la puissance de freinage émise atteint 100%.

**AVERTISSEMENT/ALARME 27, Panne hacheur de freinage**

Le transistor de freinage est contrôlé en cours de fonctionnement ; en cas de court-circuit, la fonction de freinage est désactivée et un avertissement est émis. Le variateur de fréquence est toujours opérationnel mais puisque le transistor de freinage a été court-circuité, une puissance élevée sera transmise à la résistance de freinage même si elle est inactive.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et retirer la résistance de freinage.

**AVERTISSEMENT/ALARME 28, Échec test frein**

La résistance de freinage n'est pas connectée ou ne marche pas.

Contrôler le par. 2-15 *Contrôle freinage*.

**ALARME 29, Temp. radiateur**

La température maximum du radiateur a été dépassée. L'erreur de température ne se réinitialise pas tant que la température ne tombe pas en dessous d'une température de radiateur définie. L'alarme et les points de réinitialisation diffèrent selon la puissance du variateur de fréquence.

**Dépannage**

Vérifier les conditions suivantes :

la température ambiante est trop élevée,

le câble du moteur est trop long,

le dégagement pour la circulation d'air au-dessus et en dessous du variateur de fréquence est incorrect,

le débit d'air autour du variateur de fréquence est entravé,

le ventilateur de radiateur est endommagé,

le radiateur est encrassé.

**ALARME 30, Phase U moteur absente**

La phase U moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase U moteur.

**ALARME 31, Phase V moteur absente**

La phase V moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase V moteur.

**ALARME 32, Phase W moteur absente**

La phase W moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase W moteur.

**ALARME 33, Erreur charge**

Trop de pointes de puissance sont advenues dans une courte période. Laisser l'unité refroidir jusqu'à la température de fonctionnement.

**AVERTISSEMENT/ALARME 34, Défaut com.bus**

Le bus de terrain sur la carte d'option de communication ne fonctionne pas.

**AVERTISSEMENT/ALARME 35, Erreur option**

Une alarme d'option est reçue. L'alarme est spécifique à l'option. La cause la plus vraisemblable de l'alarme est un défaut de démarrage ou de communication.

**AVERTISSEMENT/ALARME 36, Défaut secteur**

Cet avertissement/alarme n'est actif que si la tension d'alimentation du variateur est perdue et si le par. 14-10 *Panne secteur* N'est PAS réglé sur [0] *Pas de fonction*. Vérifier les fusibles vers le variateur de fréquence et de l'alimentation électrique vers l'unité.

**ALARME 37, Défaut phase mot.**

Déséquilibre actuel entre les unités de puissance

**ALARME 38, Erreur interne**

Lorsqu'une erreur interne se produit, un numéro de code défini dans le *Tableau 5.4* s'affiche.

**Dépannage**

Mettre hors tension puis sous tension.

Vérifier que l'option est correctement installée.

Rechercher d'éventuels câbles desserrés ou manquants.

Il peut être nécessaire de contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique. Noter le numéro de code pour faciliter le dépannage ultérieur.

par.	Texte
0	Impossible d'initialiser le port série. Contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.
256-258	Données EEPROM de puissance incorrectes ou obsolètes. Remplacer la carte de puissance.
512-519	Erreur interne. Contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.
783	Valeur du paramètre hors limites min/max
1024-1284	Erreur interne. Contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.
1299	Logiciel option A trop ancien
1300	Logiciel option B trop ancien
1302	Logiciel option C1 trop ancien
1315	Logiciel option A non pris en charge (non autorisé)
1316	Logiciel option B non pris en charge (non autorisé)
1318	Logiciel option C1 non pris en charge (non autorisé)
1379-2819	Erreur interne. Contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.
2561	Remplacer la carte de commande.
2820	Dépassement de pile LCP
2821	Dépassement port série
2822	Dépassement port USB
3072-5122	Valeur de paramètre hors limites
5123	Option A : matériel incompatible avec celui de la carte de commande
5124	Option B : matériel incompatible avec celui de la carte de commande
5125	Option C0 : matériel incompatible avec celui de la carte de commande
5126	Option C1 : matériel incompatible avec celui de la carte de commande
5376-6231	Erreur interne. Contacter le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.

**Tableau 5.4 Codes d'erreur interne**

**ALARME 39, Capteur radiati**

Pas de retour du capteur de température du radiateur.

Le signal du capteur thermique IGBT n'est pas disponible sur la carte de puissance. Le problème peut provenir de la carte de puissance, de la carte de commande de gâchette ou du câble plat entre la carte de puissance et la carte de commande de gâchette.

**AVERTISSEMENT 40, Surcharge borne sortie digitale 27**

Vérifier la charge connectée à la borne 27 ou supprimer le raccordement en court-circuit. Vérifier les par. 5-00 Mode E/S digital et 5-01 Mode born.27.

**AVERTISSEMENT 41, Surcharge borne sortie digitale 29**

Vérifier la charge connectée à la borne 29 ou supprimer le raccordement en court-circuit. Vérifier les par. 5-00 Mode E/S digital et 5-02 Mode born.29.

**AVERTISSEMENT 42, Surcharge sortie digitale sur X30/6 ou Surcharge sortie digitale sur X30/7**

Pour X30/6, vérifier la charge connectée à X30/6 ou supprimer le raccordement en court-circuit. Contrôler le par. 5-32 S.digit.born. X30/6.

Pour X30/7, vérifier la charge connectée à X30/7 ou supprimer le raccordement en court-circuit. Contrôler le par. 5-33 S.digit.born. X30/7.

**ALARME 43, Alimentation ext.**

L'option de relais externe MCB 113 est montée sans alimentation externe 24 V CC. Raccorder une alimentation CC externe 24 V ou préciser qu'aucune alimentation externe n'est utilisée via le par. 14-80 Option alimentée par 24 V CC ext. [0]. Toute modification dans le par. 14-80 Option alimentée par 24 V CC ext. nécessite un cycle de puissance.

**ALARME 45, Défaut terre 2**

Défaut de terre (masse) au démarrage.

**Dépannage**

S'assurer que la mise à la terre est correcte et rechercher d'éventuelles connexions desserrées.

Vérifier que la taille des câbles est adaptée.

Examiner les câbles du moteur pour chercher de possibles courts-circuits ou courants de fuite.

**ALARME 46, Alim. carte puissance**

Alimentation de la carte de puissance hors plage.

Il existe trois alimentations générées par l'alimentation du mode de commutation (SMPS) de la carte de puissance : 24 V, 5 V,  $\pm 18$  V. Lorsqu'elles sont alimentées par du 24 V CC avec l'option MCB 107, seules les alimentations 24 V et 5 V sont contrôlées. Lorsqu'elles sont alimentées par une tension secteur triphasée, les trois alimentations sont surveillées.

**Dépannage**

Rechercher une éventuelle carte de puissance défectueuse.

Rechercher une éventuelle carte de commande défectueuse.

Rechercher une éventuelle carte d'option défectueuse.

Si une alimentation 24 V CC est utilisée, vérifier qu'elle est correcte.

#### **AVERTISSEMENT 47, Alim. 24 V bas**

La tension 24 V CC est mesurée sur la carte de commande. L'alimentation de secours 24 V CC externe peut être surchargée, autrement contacter le fournisseur Danfoss.

#### **AVERTISSEMENT 48, Alim. 1,8 V bas**

L'alimentation 1,8 V CC utilisée sur la carte de commande se situe en dehors des limites admissibles. L'alimentation est mesurée sur la carte de commande. Rechercher une éventuelle carte de commande défectueuse. Si une carte d'option est montée, rechercher une éventuelle condition de surtension.

#### **AVERTISSEMENT 49, Limite Vit.**

Si la vitesse n'est pas dans la plage spécifiée aux par. 4-11 Vit. mot., limite infér. [tr/min] et 4-13 Vit. mot., limite supér. [tr/min], le variateur de fréquence indique un avertissement. Si la vitesse est inférieure à la limite spécifiée au par. 1-86 Arrêt vit. basse [tr/min] (sauf lors du démarrage ou de l'arrêt), le variateur de fréquence se déclenche.

#### **ALARME 50, AMA échouée**

Contactez le fournisseur Danfoss local ou le service technique de Danfoss.

#### **ALARME 51, AMA U et I<sub>nom</sub>**

Les valeurs de la tension, du courant et de la puissance du moteur sont fausses. Vérifier les réglages des paramètres 1-20 à 1-25.

#### **ALARME 52, AMA I nominal bas**

Le courant moteur est trop bas. Vérifier les réglages.

#### **ALARME 53, AMA moteur trop gros**

Le moteur est trop gros pour réaliser l'AMA.

#### **ALARME 54, AMA moteur trop petit**

Le moteur utilisé est trop petit pour réaliser l'AMA.

#### **ALARME 55, AMA hors gamme**

Les valeurs des paramètres du moteur sont hors de la plage admissible. L'AMA ne fonctionnera pas.

#### **ALARME 56, AMA interrompue par l'utilisateur**

L'utilisateur a interrompu l'AMA.

#### **ALARME 57, AMA défaut interne**

Essayer de relancer l'AMA. Des tentatives successives peuvent faire chauffer le moteur.

#### **ALARME 58, AMA défaut interne**

Contactez le fournisseur Danfoss.

#### **AVERTISSEMENT 59, Limite de courant**

Le courant est supérieur à la valeur programmée au par. 4-18 Limite courant. Vérifier que les données du moteur aux paramètres 1-20 à 1-25 sont correctement réglées. Augmenter éventuellement la limite de courant. S'assurer que le système peut fonctionner de manière sûre à une limite supérieure.

#### **AVERTISSEMENT 60, Verrouillage ext.**

Un signal d'entrée digitale indique une condition de panne extérieure au variateur de fréquence. Un verrouillage externe a ordonné au variateur de fréquence de s'arrêter. Supprimer la condition de panne externe. Pour reprendre un fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne programmée pour le verrouillage ext. Réinitialiser le variateur de fréquence.

#### **ALARME/AVERTISSEMENT 61, Erreur de signal de retour**

Une erreur entre la vitesse calculée et la mesure de la vitesse provenant du dispositif de retour. Le réglage Avertissement/Alarme/Désactivé de cette fonction se fait au 4-30 Fonction perte signal de retour moteur. Réglage de l'erreur acceptée au 4-31 Erreur vitesse signal de retour moteur et réglage de l'heure autorisée d'apparition de l'erreur au 4-32 Fonction tempo. signal de retour moteur. Pendant la procédure de mise en service, la fonction peut être active.

#### **AVERTISSEMENT 62, Fréquence de sortie à la limite maximum**

La fréquence de sortie a atteint la valeur réglée au par. 4-19 Frq.sort.lim.hte. Vérifier l'application pour en déterminer la cause. Augmenter éventuellement la limite de la fréquence de sortie. S'assurer que le système peut fonctionner de manière sûre avec une fréquence de sortie supérieure. L'avertissement s'efface lorsque la sortie descend sous la limite maximale.

#### **ALARME 63, Frein méca. bas**

Le courant moteur effectif n'a pas dépassé le courant d'activation du frein au cours de l'intervalle Retard de démarrage.

#### **AVERTISSEMENT/ALARME 65, Surtempérature carte de commande**

La température de déclenchement de la carte de commande est de 80 °C.

#### **Dépannage**

- Vérifier que la température ambiante de fonctionnement est dans les limites.
- Rechercher d'éventuels filtres bouchés.
- Vérifier le fonctionnement du ventilateur.
- Vérifier la carte de commande.

#### **AVERTISSEMENT 66, Temp. radiateur bas**

Le variateur de fréquence est trop froid pour fonctionner. Cet avertissement repose sur le capteur de température du module IGBT.

Augmenter la température ambiante de l'unité. De même, une faible quantité de courant peut être fournie au variateur de fréquence chaque fois que le moteur est arrêté en réglant le par. 2-00 I maintien/préchauff.CC sur 5% et le par. 1-80 Fonction à l'arrêt.

**ALARME 67, La configuration du module des options a changé**

Une ou plusieurs options ont été ajoutées ou supprimées depuis la dernière mise hors tension. Vérifier que le changement de configuration est intentionnel et réinitialiser l'unité.

**ALARME 68, Arrêt sécurité actif**

La perte du signal 24 V CC sur la borne 37 a provoqué l'arrêt du filtre. Pour reprendre le fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne 37, puis réinitialiser le filtre.

**ALARME 69, Température carte de puissance**

Le capteur de température de la carte de puissance est trop chaud ou trop froid.

**Dépannage**

Vérifier que la température ambiante de fonctionnement est dans les limites.

Rechercher d'éventuels filtres bouchés.

Vérifier le fonctionnement du ventilateur.

Examiner la carte de puissance.

**ALARME 70, Configuration FC illégale**

La carte de commande et la carte de puissance sont incompatibles. Contacter le fournisseur avec le code de type de l'unité indiqué sur la plaque signalétique et les références des cartes pour vérifier la compatibilité.

**ALARME 71, Arrêt de sécu PTC 1**

L'arrêt de sécurité a été activé à partir de la carte thermistance PTC MCB 112 (moteur trop chaud). Le fonctionnement normal peut reprendre lorsque le MCB 112 applique à nouveau 24 V CC à la borne 37 (lorsque la température du moteur atteint un niveau acceptable) et lorsque l'entrée digitale depuis le MCB 112 est désactivée. Après cela, un signal de reset doit être envoyé (via bus, E/S digitale ou en appuyant sur [Reset]).

**ALARME 72, Panne dangereuse**

Arrêt de sécurité avec alarme verrouillée. L'alarme Panne dangereuse est émise lorsque la combinaison d'ordres d'arrêt de sécurité est inattendue. C'est le cas lorsque le MCB 112 du VLT active la borne X44/10 mais que l'arrêt de sécurité n'est pas activé pour une raison ou une autre. De plus, si le MCB 112 est le seul dispositif utilisant l'arrêt de sécurité (spécifié via le choix [4] ou [5] au par. 5-19 *Arrêt de sécurité borne 37*), l'activation de l'arrêt de sécurité sans activer la borne X44/10 est une combinaison inattendue. Le tableau suivant résume les combinaisons inattendues entraînant une alarme 72. Noter que si la borne X44/10 est activée au choix 2 ou 3, le signal est ignoré ! Cependant, le MCB 112 est encore capable d'activer l'arrêt de sécurité.

**AVERTISSEMENT 73, Arrêt de sécurité redémarrage auto**

Arrêt sécurisé. Avec l'activation du redémarrage automatique, le moteur peut démarrer à la suppression de la panne.

**ALARME 74, Thermistce PTC**

Alarme liée à l'option ATEX. La thermistance PTC ne fonctionne pas.

**ALARME 75, Sél. profil illégal**

Il est impossible d'écrire cette valeur de paramètre lorsque le moteur fonctionne. Arrêter le moteur avant d'écrire le profil MCO au par. 8-10 *Profil mot contrôle*, par exemple.

**AVERTISSEMENT 76, Config. unité alim.**

Le nombre requis d'unités d'alimentation ne correspond pas au nombre détecté d'unités d'alimentation actives.

**Dépannage :**

Lors du remplacement d'un module de châssis F, cela se produit si les données spécifiques de puissance dans la carte de puissance du module ne correspondent pas avec le reste du variateur de fréquence. Confirmer que la pièce détachée et sa carte de puissance ont le bon numéro de code.

**AVERTISSEMENT 77, ModePuiss. rédt**

Cet avertissement indique que le variateur de fréquence fonctionne en puissance réduite (c'est-à-dire à un niveau inférieur au nombre autorisé de sections d'onduleur). Il est émis et reste actif lors du cycle de mise hors/sous tension du variateur de fréquence avec moins d'onduleurs.

**ALARME 78, Err. traînée**

La différence entre la valeur de consigne et la valeur effective dépasse la valeur du par. 4-35 *Erreur de traînée*. Désactiver la fonction au par. 4-34 *Fonction err. traînée* ou sélectionner une alarme ou un avertissement également au par. 4-34 *Fonction err. traînée*. Observer les mécanismes autour de la charge et du moteur, vérifier les raccordements du signal de retour du moteur (codeur) vers le variateur de fréquence. Sélectionner la fonction de retour du moteur au par. 4-30 *Fonction perte signal de retour moteur*. Ajuster l'intervalle d'erreur de traînée aux par. 4-35 *Erreur de traînée* et 4-37 *Erreur de traînée pendant la rampe*.

**ALARME 79, Configuration partie puiss. illégale**

Référence incorrecte ou absence de la carte de mise à l'échelle. De même, le connecteur MK102 peut ne pas avoir été installé sur la carte de puissance.

**ALARME 80, Variateur initialisé à val. défaut**

Les réglages des paramètres sont initialisés aux valeurs par défaut après un reset manuel. Réinitialiser l'unité pour supprimer l'alarme.

**ALARME 81, CSIV corrompu**

Erreurs de syntaxe dans le fichier CSIV.

**ALARME 82, Erreur par. CSIV**

Échec CSIV pour lancer un par.

**ALARME 83, Combinaison d'options illégale**

Les options installées ne sont pas compatibles.

**ALARME 84, Pas d'option de sécurité**

L'option de sécurité a été supprimée sans appliquer de réinitialisation générale. Reconnecter l'option de sécurité.

**ALARME 88, Détection option**

Un changement au niveau de la disposition des options a été détecté. Cette alarme se produit lorsque le par. 14-89 *Option Detection* est réglé sur [0] *Config. gelée* et que

la disposition des options a changé pour une quelconque raison. Un changement de disposition d'option doit être activé dans le par. 14-89 *Option Detection* avant de pouvoir être accepté. Si le changement de configuration n'est pas accepté, il n'est possible de réinitialiser l'alarme 88 (alarme verrouillée) que lorsque la configuration des options a été rétablie/rectifiée.

#### AVERTISSEMENT 89, Frein mécanique coulissant

Le dispositif de surveillance du frein destiné aux applications de levage a détecté une vitesse de moteur > 10 tr/min.

#### ALARME 90, Surv. codeur

Vérifier la connexion de l'option codeur/résolveur et, le cas échéant, remplacer le MCB 102 ou MCB 103.

#### ALARME 91, Réglages incorrects entrée analogique 54

Le commutateur S202 doit être désactivé (entrée tension) en présence d'un capteur KTY connecté à la borne d'entrée analogique 54.

#### AVERTISSEMENT/ALARME 104, Erreur ventilateur mélange

La surveillance du ventilateur contrôle que le ventilateur tourne à la mise sous tension ou à chaque fois que le ventilateur de mélange est activé. Si le ventilateur ne fonctionne pas, l'erreur est signalée. L'erreur du ventilateur de mélange peut être configurée sous la forme d'un avertissement ou d'un déclenchement d'alarme au par. 14-53 *Surveillance ventilateur*.

**Dépannage** Mettre le variateur de fréquence hors tension, puis sous tension afin de déterminer si l'avertissement/ alarme est retourné.

#### AVERTISSEMENT 163, Avertissement lim. courant ETR ATEX

Le variateur de fréquence a dépassé la courbe caractéristique pendant plus de 50 s. L'avertissement est activé à 83% et désactivé à 65% de la surcharge thermique autorisée

#### ALARME 164, Alarme lim. courant ETR ATEX

Un fonctionnement au-dessus de la courbe caractéristique pendant plus de 60 s sur une période de 600 s active l'alarme et fait disjoncter le variateur de fréquence.

#### AVERTISSEMENT 165, Avertissement lim. fréq. ETR ATEX

Le variateur de fréquence a fonctionné plus de 50 s sous la fréquence minimale autorisée (1-98 *ATEX ETR interpol. points freq. [0]*).

#### ALARME 166, Alarme lim. fréq. ETR ATEX

Le variateur de fréquence a fonctionné plus de 60 s (sur une période de 600 s) sous la fréquence minimale autorisée (1-98 *ATEX ETR interpol. points freq. [0]*).

#### ALARME 246, Alim. carte puissance

Cette alarme ne concerne que les variateurs de fréquence de châssis F. Équivalent de l'alarme 46. La valeur rapportée dans le journal d'alarme indique le module de puissance à l'origine de l'alarme :

1 = module d'onduleur le plus à gauche.

2 = module d'onduleur central dans le variateur de fréquence F2 ou F4.

2 = module d'onduleur droit dans le variateur de fréquence F1 ou F3.

3 = module d'onduleur droit dans le variateur de fréquence F2 ou F4.

5 = module redresseur

#### AVERTISSEMENT 250, Nouvelle pièce

Un composant du variateur de fréquence a été remplacé. Réinitialiser le variateur de fréquence pour un fonctionnement normal.

#### AVERTISSEMENT 251, Nouv. code de type

La carte de puissance ou d'autres composants ont été remplacés et le code de type a changé. Réinitialiser pour éliminer l'avertissement et reprendre le fonctionnement normal.

## Indice

<b>A</b>	
Abs. Interface Cod., 17-2*	161
Accélération/décélération	10
Affich. Diagnostics, 16-9*	159
Affichage Graphique	11
Alimentation Secteur	6
AMA	221, 225
Autres Rampes, 3-8*	69
Avertissements	215
<b>B</b>	
Bascules RS, 13-1*	128
Bipasse Vit., 4-6*	77
Blindés/armés	9
<b>Borne</b>	
D'entrée	220
D'entrée Analogique 54	227
<b>Bus</b>	
Jog., 8-9*	121
Réseau CAN DeviceNet, 10-**	121
<b>C</b>	
Câbles De Commande	9
Carte De Commande	220
Charge Thermique	43, 155
Clavier LCP, 0-4*	33
Communication Série	4
Commut.onduleur, 14-0*	139
Comparateurs, 13-1*	125
<b>Compatibilité,</b>	
14-7*	147
30-8*	165
<b>Configuration</b>	
Configuration	115
Avancée De L'application (SAS - Smart Application Setup)	18
Des Paramètres	16
Consignes, 3-1*	63
Contrôle Par Bus, 5-9*	97
Contrôleur Logique Avancé	122
Copie/Sauvegarde, 0-5*	34
Couple De Décrochage	4
<b>Courant</b>	
De Sortie	221
Du Moteur	225
Nominal	221
Court-circuit	222
Ctrl I Lim. Courant, 14-3*	145
<b>D</b>	
DC Bus	220
Déf. Protocol FCMC, 8-4*	117
Définitions	3
Déséquilibre Tension	220
Diagnostics Port FC, 8-8*	121
Digital/Bus, 8-5*	119
<b>Données</b>	
Av. Moteur, 1-3*	41
De Moteur	225
Du Moteur	221
Exploit., 15-0*	149
Moteur, 1-2*	39
<b>E</b>	
<b>Echelle</b>	
Min S.born.X45/1, 6-71	106
Min S.born.X45/3, 6-81	107
Ecran LCP, 0-2*	28
Ensemble De Langues	25
<b>Entrée</b>	
ANA 1, 6-1*	99
ANA 2, 6-2*	100
ANA 3 MCB 101	101
ANA 4 MCB 101	101
ANA X48/2 (MCB 114), 35-4*	168
Analogique	220
Cod. 24V, 5-7*	96
Digitale	221
Impulsions, 5-5*	93
Temp. X48/10 (MCB 114), 35-3*	168
Temp. X48/4 (MCB 114), 35-1*	167
Temp. X48/7 (MCB 114), 35-2*	168
<b>Entrées</b>	
Analogiques	4
Digitales	78
Et Sorties	157
Environnement, 14-5*	146
<b>É</b>	
Étape Par Étape	20
<b>État</b>	
Général, 16-0*	154
Moteur	154
<b>E</b>	
Etat Variateur, 16-3*	155
<b>É</b>	
États, 13-5*	135
<b>E</b>	
Ethernet, 12-**	121

ETR.....	155	Mémoire Déf., 15-3*.....	151
<b>F</b>		<b>Menu</b>	
Fonct.Puis.Frein.....	57	Principal.....	16
Fonct.spéciales, 30-**.....	164	Rapide.....	13, 16
Fonction Au Démarrage.....	48	<b>Messages</b>	
Fonction./Affichage, 0-**.....	25	D'alarme.....	215
Frein Mécanique.....	59	D'état.....	11
Freinage.....	223	<b>Mode</b>	
Frein-CC.....	57	Affichage.....	14
Fusibles.....	223	Couple Ctrl. PI, 7-1*.....	111
		D'exploitation.....	26
<b>G</b>		E/S Ana., 6-0*.....	99
Gel Sortie.....	3	E/S Digitales, 5-0*.....	78
Gestion Process, 0-1*.....	26	Entrée Temp. (MCB 114), 35-0*.....	167
		Menu Principal.....	13, 18
		Menu Rapide.....	13
		Protection.....	7
<b>H</b>		<b>Modulateur Wobbler, 30-0*.....</b>	<b>164</b>
Hor.....	48	<b>Mot De Passe, 0-6*.....</b>	<b>34</b>
		<b>O</b>	
<b>I</b>		Opt. Retour Codeur, 17-**.....	161
Identif.Option, 15*6*.....	153	Opt° Entrée Capt., 35-**.....	167
Impulsions Du Codeur.....	96	Optimisation Énerg., 14-4*.....	145
Infos Paramètre.....	153	Option Communication.....	223
Initialisation.....	1	Options E/S, 5-8*.....	97
<b>Interface</b>		Options, 14-8*.....	148
Inc. Codeur, 17-1*.....	161	<b>P</b>	
Résolveur, 17-5*.....	162	Panneau De Commande Local Numérique.....	20
		Paramètres Indexés.....	20
<b>J</b>		Perte De Phase.....	220
Jogging.....	3	<b>PID</b>	
Journal Historique, 15-2*.....	151	Proc./Régl. Avancé, 7-4*.....	112
		Proc./Régl. Ét., 7-5*.....	113
<b>L</b>		Proc./Régl., 7-3*.....	111
LCP.....	3, 5, 11, 14, 20	Vit.régl.....	109
<b>Lecture</b>		<b>PIDproc/ctrl Retour, 7-2*.....</b>	<b>111</b>
Données 2, 18-**.....	163	<b>Port FC Et Bus, 16-8*.....</b>	<b>158</b>
Données, 16-**.....	154	<b>Potentiomètre Dig., 3-9*.....</b>	<b>70</b>
LCP, 0-3*.....	32	<b>Précautions De Sécurité.....</b>	<b>6</b>
<b>LED.....</b>	<b>11</b>	<b>Principe De Contrôle.....</b>	<b>36</b>
<b>Limites</b>		<b>Proc.dépend. Charge, 1-6*.....</b>	<b>46</b>
De Réf., 3-0*.....	62	<b>Profibus, 9-**.....</b>	<b>121</b>
Moteur, 4-1*.....	72	<b>Programmation.....</b>	<b>220</b>
		<b>Protection Du Moteur.....</b>	<b>51</b>
<b>M</b>		<b>Puissance</b>	
<b>Marche/arrêt</b>		De Freinage.....	4
Marche/arrêt.....	9	Du Moteur.....	225
Par Impulsion.....	10	<b>Q</b>	
<b>MCB</b>		<b>Quick Menu.....</b>	<b>12</b>
113.....	83, 89, 105, 107		
114.....	167		

<b>R</b>		<b>Surv. Vit. Mot., 4-3*</b> .....	74
<b>Rampe</b>		<b>Surveillance Et App., 17-6*</b> .....	162
2, 3-5*	66	<b>Symboles</b> .....	3
3, 3-6*	67		
4, 3-7*	68	<b>T</b>	
<b>Rampes, 3-4* Rampe 1</b> .....	65	<b>T° Moteur, 1-9*</b> .....	51
<b>Rattrapage</b> .....	80	<b>Temporisations, 13-2*</b> .....	130
<b>RCD</b> .....	5	<b>Tension D'alimentation</b> .....	223
<b>Réactance</b>		<b>Thermistance</b> .....	51, 5
De Fuite Du Stator.....	40	<b>Touches De Commande Locale</b> .....	1
Secteur.....	40	<b>Transfert Rapide Du Réglage Des Paramètres Entre Plusieurs Variateurs De Fréquence</b> .....	14
<b>Réf.&amp; Retour</b> .....	156	<b>Type.VAR</b> .....	152
<b>Référence</b>			
/ Rampes, 3-**.....	62	<b>V</b>	
De Tension Via Un Potentiomètre.....	10	<b>Valeur</b> .....	20
Locale.....	26	<b>Vitesse</b>	
Potentiomètre.....	10	De Sortie.....	48
<b>Refroidissement</b> .....	54	Moteur Synchrone.....	4
<b>Rég.Avertis, 4-5*</b> .....	75	Nominale Du Moteur.....	4
<b>Régl. Dém. Avancé, 30-2*</b> .....	165	<b>Voyants</b> .....	12
<b>Régl.mot De Contr., 8-1*</b> .....	116	<b>WCplus</b> .....	6
<b>Réglage Port FC, 8-3*</b> .....	117		
<b>Réglages</b>			
Arrêts, 1-8*.....	49		
Dém.....	48		
Généraux.....	36		
Généraux, 8-0*.....	115		
Journal.....	149		
Par Défaut.....	1, 169		
<b>Règle De Logique, 13-4*</b> .....	131		
<b>Relais, 5-4*</b> .....	89		
<b>Reset</b>			
Reset.....	221, 226, 14		
Alarme.....	143		
<b>Retard De Démarrage</b> .....	48		
<b>Roue Libre</b> .....	3, 13		
<b>S</b>			
<b>Secteur On/off, 14-1*</b> .....	140		
<b>Sélection</b>			
Des Paramètres.....	18		
Moteur, 1-1*.....	38		
<b>Signal</b>			
Analogique.....	220		
De Retour.....	224		
<b>Sortie</b>			
ANA 1, 6-5*.....	102		
ANA 2 MCB 101.....	104		
ANA 3 MCB 113, 6-7*.....	105		
ANA 4 MCB 113, 6-8*.....	107		
Impulsions, 5-6*.....	95		
Relais.....	84		
<b>Status</b> .....	12		







[www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives)

Danfoss n'assume aucune responsabilité quant aux erreurs qui se seraient glissées dans les catalogues, brochures ou autres documentations écrites. Dans un souci constant d'amélioration, Danfoss se réserve le droit d'apporter sans préavis toutes modifications à ses produits, y compris ceux se trouvant déjà en commande, sous réserve, toutefois, que ces modifications n'affectent pas les caractéristiques déjà arrêtées en accord avec le client. Toutes les marques de fabrique de cette documentation sont la propriété des sociétés correspondantes. Danfoss et le logotype Danfoss sont des marques de fabrique de Danfoss A/S. Tous droits réservés.

