



VLT[®] Low Harmonic Drive - AAF006

Instructions d'utilisation

VLT[®] AutomationDrive

Contents

1 Comment lire ce Manuel d'utilisation	4
1.1.1 Droits d'auteur, limitation de responsabilité et droits de révision	4
1.1.3 Homologations	5
2 Sécurité	6
2.1.2 Avertissement d'ordre général	7
2.1.3 Avant de commencer tout travail de réparation	7
2.1.4 Exigences particulières	7
2.1.5 Éviter un démarrage imprévu	8
2.1.6 Installation de l'arrêt de sécurité	8
2.1.7 Arrêt de sécurité du variateur de fréquence	9
2.1.8 Secteur IT	10
3 Présentation du variateur Low Harmonic Drive	11
3.1.1 Principe de fonctionnement	11
3.1.2 Conformité IEE519	11
3.1.3 Code de type du formulaire de commande	12
4 Installation	13
4.1 Mise en route	13
4.2 Pré-installation	13
4.2.1 Préparation du site d'installation	13
4.2.2 Réception du variateur de fréquence	14
4.2.3 Transport et déballage	14
4.2.4 Levage	14
4.2.5 Encombrement	15
4.3 Installation mécanique	18
4.3.3 Emplacements des bornes - châssis de taille D13	20
4.3.4 Emplacements des bornes - châssis de taille E9	21
4.3.5 Emplacements des bornes - châssis de taille F18	23
4.3.6 Refroidissement et circulation d'air	25
4.4 Installation des options sur le terrain	30
4.4.1 Installation des options de plaque d'entrée	30
4.4.2 Installation du blindage principal des variateurs de fréquence	31
4.5 Options de panneau de châssis de taille F	31
4.6 Installation électrique	32
4.6.1 Connexions de l'alimentation	32
4.6.2 Mise à la terre	41
4.6.4 Commutateur RFI	41
4.6.5 Couple [Nm]	41

4.6.6 Câbles blindés	42
4.6.10 Répartition de la charge	43
4.6.11 Mise sous tension	44
4.6.12 Alimentation du ventilateur en externe	44
4.6.13 Puissance et câblage de commande avec câbles non blindés	44
4.6.14 Fusibles	45
4.6.20 Passage des câbles de commande	48
4.6.22 Installation électrique, bornes de commande	49
4.7 Exemples de raccordement pour le contrôle du moteur avec un fournisseur de signaux externe	50
4.7.1 Marche/arrêt	50
4.7.2 Marche/arrêt par impulsion	50
4.8 Installation électrique - supplément	52
4.8.1 Installation électrique, câbles de commande	52
4.8.2 Commutateurs S201, S202 et S801	54
4.9 Programmation finale et test	54
4.10 Raccordements supplémentaires	55
4.10.1 Commande de frein mécanique	55
4.10.3 Protection thermique du moteur	56
5 Comment faire fonctionner le variateur Low Harmonic Drive	57
5.1.2 Fonctionnement du LCP graphique (GLCP)	57
6 Comment programmer le variateur Low Harmonic Drive	65
6.1 Comment programmer le variateur de fréquence	65
6.1.1 Paramètres de la configuration rapide	65
6.1.2 Paramètres de réglage de base	67
6.1.3.1 Connexion de la thermistance PTC	69
6.1.3.2 Connexion du capteur KTY	70
6.1.3.3 ETR	70
6.1.3.4 ETR ATEX	70
6.1.3.5 Klixon	71
6.2 Comment programmer le filtre actif	89
6.2.1 Utilisation du variateur Low Harmonic Drive en mode NPN	89
6.3 Listes des paramètres - variateur de fréquence	89
6.4 Listes des paramètres - filtre actif	121
6.4.1 0-** Fonction./Affichage	121
6.4.2 5-** E/S Digitale	122
6.4.3 8-** Comm. et options	123
6.4.4 14-** Fonct.particulières	123
6.4.5 15-** Infos unité	124

6.4.6 16-** Lecture données	125
6.4.7 300-** Réglages FA	126
6.4.8 301-** Lectures FA	127
7 Installation et configuration de l'interface RS-485	128
7.1.2 Précautions CEM	129
7.2 Configuration du réseau	129
7.2.1 Configuration du variateur de fréquence FC 300	129
7.3 Structure des messages du protocole FC	129
7.3.1 Contenu d'un caractère (octet)	129
7.3.2 Structure du télégramme	130
7.3.3 Longueur du télégramme (LGE)	130
7.3.4 Adresse (ADR) du variateur de fréquence	130
7.3.5 Octet de contrôle des données (BCC)	130
7.3.6 Champ de données	130
7.3.7 Champ PKE	131
7.3.8 Numéro de paramètre (PNU)	132
7.3.9 Indice (IND)	132
7.3.10 Valeur du paramètre (PWE)	132
7.3.11 Types de données pris en charge par le FC 300	133
7.3.12 Conversion	133
7.3.13 Mots de process (PCD)	133
7.4 Exemples	134
7.4.1 Écriture d'une valeur de paramètre	134
7.4.2 Lecture d'une valeur de paramètre	134
7.5 Comment accéder aux paramètres	134
7.5.1 Gestion des paramètres	134
7.5.2 Stockage des données	134
7.5.3 IND	134
7.5.4 Blocs de texte	134
7.5.5 Facteur de conversion	135
7.5.6 Valeurs de paramètre	135
8 Spécifications générales	136
8.1 Spécifications du filtre	143
9 Dépannage	144
9.1 Alarmes et avertissements - variateur de fréquence (LCP droit)	144
9.1.1 Avertissements/messages d'alarme	144
9.2 Alarmes et avertissements - filtre (LCP gauche)	156
Index	163

1 Comment lire ce Manuel d'utilisation

1.1.1 Droits d'auteur, limitation de responsabilité et droits de révision

La présente publication contient des informations propriétaires de Danfoss. En acceptant et en utilisant ce manuel, l'utilisateur accepte que les informations contenues dans ledit manuel soient seulement utilisées pour faire fonctionner l'équipement de Danfoss ou l'équipement provenant d'autres fournisseurs, à condition que cet équipement ait pour objectif la communication avec l'équipement de Danfoss sur une liaison de communication série. Cette publication est protégée par les lois de Copyright danoises ainsi que par celles de la plupart des autres pays.

Danfoss ne garantit en aucune manière qu'un logiciel produit selon les instructions fournies dans le présent manuel fonctionnera correctement dans n'importe quel environnement physique, matériel ou logiciel.

En dépit du fait que Danfoss ait testé et révisé la documentation présente dans ce manuel, Danfoss n'apporte aucune garantie ni déclaration, expresse ou implicite, relative à la présente documentation, y compris quant à sa qualité, ses performances ou sa conformité vis-à-vis d'un objectif particulier.

En aucun cas, Danfoss ne pourra être tenue pour responsable de dommages consécutifs, accidentels, spéciaux, indirects ou directs provenant de l'utilisation ou de l'incapacité à utiliser des informations contenues dans ce manuel, même si la société est au courant que de tels dommages puissent survenir. En particulier, Danfoss ne peut être tenue pour responsable de tous les coûts, y compris mais sans être exhaustif, tous ceux issus d'une perte de bénéfices ou de revenus, d'une perte ou de dommages causés à un équipement, d'une perte de logiciels, d'une perte de données, du coût de remplacement de ceux-ci ou de toute plainte émise par des tierces parties.

Danfoss se réserve le droit de réviser cette publication à tout moment et d'apporter des modifications à son contenu sans notification préalable ni obligation de notifier aux utilisateurs précédents ou actuels ces révisions ou changements.

1.1.2 Documentation disponible sur le variateur VLT AutomationDrive

- Le *Manuel d'utilisation VLT® AutomationDrive haute puissance, MG33UXYY* fournit les informations nécessaires à l'installation et au fonctionnement du variateur de fréquence.
- Le *Manuel de configuration VLT® AutomationDrive MG33BXYY* donne toutes les informations techniques concernant le variateur de fréquence ainsi que la conception et les applications client.
- Le *Guide de programmation VLT® AutomationDrive MG33MXYY* fournit des informations sur la programmation et comporte une description complète des paramètres.
- Le *Manuel d'utilisation VLT® AutomationDrive Profibus MG33CXYY* fournit les informations requises pour le contrôle, le suivi et la programmation du variateur de fréquence via un bus de terrain Profibus.
- Le *Manuel d'utilisation VLT® AutomationDrive DeviceNet MG33DXYY* fournit les informations requises pour le contrôle, le suivi et la programmation du variateur de fréquence via un bus de terrain DeviceNet.

X = numéro de révision

YY = code de langue

Des documents techniques Danfoss sont aussi disponibles en ligne sur www.danfoss.com/drives.

VLT® AutomationDrive
Instructions d'utilisation
Version du logiciel : 6.5x

Ce Manuel d'utilisation peut être utilisé pour tous les variateurs de fréquence VLT Automation Low Harmonic Drive avec la version logicielle 6.5x.
 Voir le numéro de la version du logiciel au par. 15-43 *Software Version*.

Table 1.1

NOTE

Le variateur Low Harmonic Drive est doté de deux LCP, un pour le variateur de fréquence (à droite) et un pour le filtre actif (à gauche). Chaque LCP contrôle uniquement l'unité à laquelle il est connecté et il n'existe aucun signal de démarrage/arrêt entre les deux unités.

1.1.3 Homologations

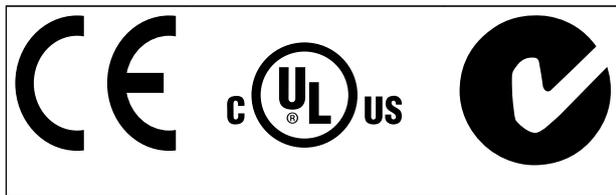


Table 1.2

Symboles

Les symboles suivants sont utilisés dans ce manuel.



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



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.

CAUTION

Indique une situation qui peut entraîner des dégâts matériels.

NOTE

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

Homologations



Table 1.3

2 Sécurité

2.1.1 Note de sécurité

⚠ WARNING

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.

Réglémentations de sécurité

1. L'alimentation électrique du variateur de fréquence doit impérativement être coupée du secteur avant toute réparation. 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 les fiches du secteur.
2. La touche [Off/Reset] sur le LCP du variateur de fréquence ne coupe pas l'alimentation électrique du matériel et ne doit donc en aucun cas être utilisée comme interrupteur de sécurité.
3. La protection de mise à la terre du matériel doit être correcte afin de protéger l'utilisateur contre la tension d'alimentation et le moteur contre les surcharges, conformément aux réglementations locales et nationales.
4. Les courants de fuite à la terre sont supérieurs à 3,5 mA.
5. La protection contre la surcharge moteur est définie au par. *1-90 Motor Thermal Protection*. Pour obtenir cette fonction, régler le par. *1-90 Motor Thermal Protection* sur la valeur de données [ETR Alarme] (valeur par défaut) ou la valeur [ETR Avertis].

NOTE

Cette fonction est initialisée à 1,16 x courant nominal du moteur et à la fréquence nominale du moteur. Pour le marché de l'Amérique du Nord : les fonctions ETR assurent la protection 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec NEC.

6. Attention : le variateur de fréquence comporte des entrées de tension autres que L1, L2 et L3 lorsque la répartition de charge (connexion de circuit intermédiaire CC) et l'alimentation externe 24 V CC sont installées. Vérifier que toutes les entrées de tension sont débranchées et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de commencer la réparation.

Installation à haute altitude

⚠ WARNING

A des altitudes de plus de 3 000 m, contacter Danfoss en ce qui concerne la norme PELV.

Avertissement 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 exige l'élimination de tout risque de démarrage imprévu.
2. Le moteur peut se mettre en marche lors de la programmation des paramètres. Il faut donc toujours activer la touche [Reset] avant de modifier les données.
3. Un moteur à l'arrêt peut se mettre en marche en cas de panne des composants électroniques du variateur de fréquence ou après une surcharge temporaire, une panne de secteur ou un raccordement défectueux du moteur.

⚠ WARNING

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.

2.1.2 Avertissement d'ordre général

⚠ WARNING

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 (connexion de circuit intermédiaire CC) et le raccordement du moteur en cas de sauvegarde cinétique. Avant de toucher une partie potentiellement sous tension du variateur de fréquence, attendre au moins comme indiqué ci-dessous :

380-480 V, 132-200 kW : attendre au moins 20 minutes.

380-480 V, 250-630 kW : attendre au moins 40 minutes.

Ce laps de temps peut être raccourci si tel est indiqué sur la plaque signalétique de l'unité spécifique. Noter qu'il peut y avoir une haute tension dans les circuits intermédiaires même si les LED de la carte de commande sont éteintes. Une LED rouge est montée sur une carte de circuit imprimé à l'intérieur du variateur de fréquence et du filtre actif pour indiquer les tensions du bus CC. La LED rouge reste allumée tant que le circuit intermédiaire est à 50 V CC ou moins.

⚠ WARNING

Courant de fuite

Le courant de fuite à la terre du variateur de fréquence dépasse 3,5 mA. Conformément à CEI 61800-5-1, une connexion de mise à la terre protectrice renforcée doit être assurée au moyen d'un fil PE d'au moins 10 mm² Cu ou 16 mm² Al ou d'un fil supplémentaire PE - avec la même section que le câblage secteur - qui doivent être terminés séparément.

Relais de protection différentielle

Ce produit peut générer un courant CC dans le conducteur de protection. Si un relais de protection différentielle (RCD) est utilisé comme protection supplémentaire, seul un RCD de type B (retardé) devra être utilisé du côté de l'alimentation de ce produit. Voir également la Note applicative du RCD, MN90GX02.

La protection de mise à la terre du variateur de fréquence et l'utilisation de RCD doivent toujours se conformer aux règlements nationaux et locaux.

2.1.3 Avant de commencer tout travail de réparation

1. Déconnecter le variateur de fréquence du secteur.
2. Déconnecter les bornes 88 et 89 du circuit intermédiaire CC.
3. Attendre au moins le temps mentionné à la section 2.1.2 Avertissement d'ordre général.

2.1.4 Exigences particulières

Caractéristiques électriques :

La caractéristique indiquée sur la plaque signalétique du variateur de fréquence repose sur une alimentation secteur triphasée typique, dans une plage de tension, de courant et de température spécifiée, prévue pour la plupart des applications.

Les variateurs de fréquence prennent également en charge des applications spéciales, ce qui peut affecter leurs caractéristiques électriques. Parmi les conditions spéciales qui modifient les caractéristiques électriques, on peut citer :

- les applications monophasées,
- les applications à haute température qui nécessitent un déclassement des caractéristiques électriques,
- les applications sous-marines présentant des conditions environnementales exigeantes.

Consulter les parties correspondantes dans ces instructions et le *Manuel de configuration VLT Automation Drive, MG33BXYY* pour en savoir davantage sur les caractéristiques électriques.

Conditions de l'installation :

La sécurité électrique globale du variateur de fréquence nécessite des conditions d'installation spéciales concernant :

- les fusibles et disjoncteurs pour une protection contre les surcourants et les courts-circuits,
- la sélection des câbles de puissance (secteur, moteur, frein, répartition de la charge et relais),
- la configuration du réseau de distribution d'électricité (IT, TN, mise à la terre, etc.),
- la sécurité des ports basse tension (conditions PELV).

Consulter les parties correspondantes dans ces instructions et le *Manuel de configuration du VLT Automation Drive, MG33BXYY* pour en savoir davantage sur les conditions d'installation.

2.1.5 Éviter un démarrage imprévu

⚠ WARNING

Lorsque le variateur de fréquence est connecté au secteur, le moteur peut être démarré/arrêté en utilisant des commandes numériques, des commandes de bus, des références ou le LCP.

- Déconnecter le variateur de fréquence du secteur si la sécurité des personnes l'exige, afin d'éviter un démarrage imprévu.
- Pour éviter un démarrage imprévu, activer systématiquement la touche [Off] avant de modifier les paramètres.
- À moins que la borne 37 ne soit désactivée, une panne électronique, une surcharge temporaire, une panne de secteur ou un raccordement du moteur interrompu peut causer le démarrage d'un moteur à l'arrêt.

24 V CC doit pouvoir être interrompue par un dispositif de coupure de circuits selon la norme EN 954-1, catégorie 3. Si ce dispositif et le variateur de fréquence se trouvent dans le même panneau d'installation, on peut utiliser un câble non blindé à la place d'un câble blindé.

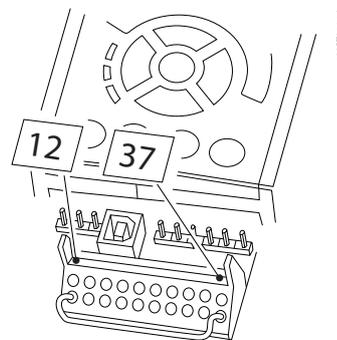


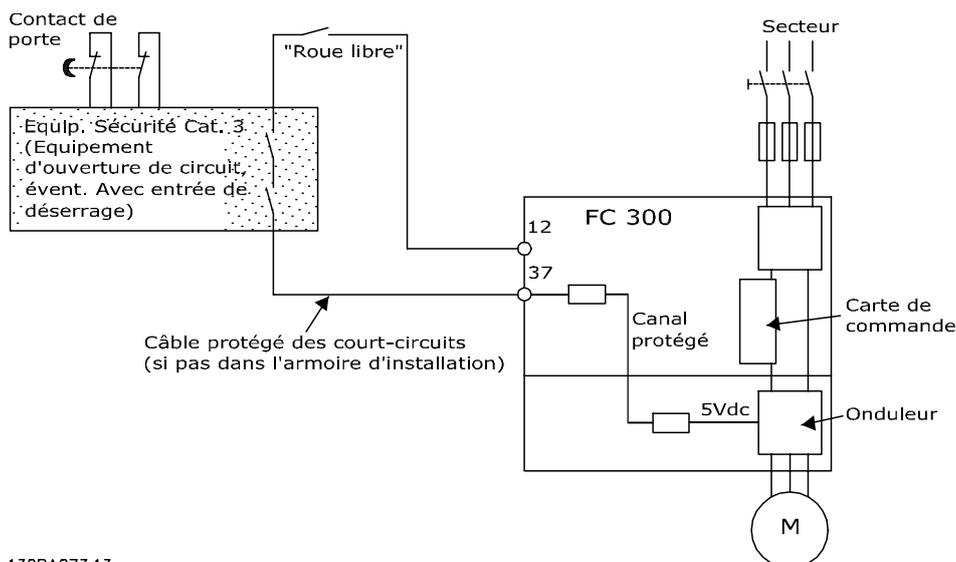
Illustration 2.1 Cavalier entre la borne 37 et l'alimentation 24 V CC

2.1.6 Installation de l'arrêt de sécurité

Pour installer un arrêt de catégorie 0 (EN 60204) conformément à la catégorie de sécurité 3 (EN 954-1), procéder comme suit :

1. Il faut retirer le cavalier entre la borne 37 et l'alimentation 24 V CC. La coupure ou la rupture du cavalier n'est pas suffisante. Il faut l'éliminer complètement afin d'éviter les courts-circuits. (Voir le cavalier sur l'illustration 2.1.)
2. Raccorder la borne 37 aux 24 V CC par un câble protégé contre les courts-circuits. L'alimentation

L'illustration 2.2 présente une catégorie d'arrêt 0 (EN 60204-1) avec une catégorie de sécurité 3 (EN 954-1). L'interruption de circuit est provoquée par le contact d'ouverture de porte. L'illustration indique aussi comment raccorder une roue libre matérielle qui ne soit pas de sécurité.



130BA073.13

Illustration 2.2 Illustration des aspects essentiels d'une installation pour obtenir une catégorie d'arrêt 0 (EN 60204-1) avec catégorie de sécurité 3 (EN 954-1).

2.1.7 Arrêt de sécurité du variateur de fréquence

Pour les versions équipées d'une borne 37 Arrêt de sécurité, le variateur de fréquence peut appliquer la fonction de sécurité *Arrêt sûr du couple* (tel que défini par le projet CD CEI 61800-5-2) ou la *catégorie d'arrêt 0* (telle que définie dans la norme EN 60204-1).

Elle est conçue et approuvée comme acceptable pour les exigences de la catégorie de sécurité 3 de la norme EN 954-1. Cette fonctionnalité est appelée "arrêt de sécurité". Avant d'intégrer et d'utiliser l'arrêt de sécurité dans une installation, il faut procéder à une analyse approfondie des

risques de l'installation afin de déterminer si la fonctionnalité d'arrêt de sécurité et la catégorie de sécurité sont appropriées et suffisantes. Afin d'installer et d'utiliser la fonction d'arrêt de sécurité conformément aux exigences de la catégorie de sécurité 3 de la norme EN 954-1, respecter les informations et instructions correspondantes du *Manuel de configuration*. Les informations et instructions du Manuel d'utilisation ne sont pas suffisantes pour utiliser la fonctionnalité d'arrêt de sécurité de manière correcte et sûre.

2

Prüf- und Zertifizierungsstelle
im BG-PRÜFZERT



BGIA
Berufsgenossenschaftliches
Institut für Arbeitsschutz

Hauptverband der gewerblichen
Berufsgenossenschaften

Translation
In any case, the German
original shall prevail.

Type Test Certificate

05 06004

No. of certificate

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

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

Ref. of customer:

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

Date of Issue: 13.04.2005

Product designation: Frequency converter with integrated safety functions

Type: VLT® Automation Drive FC 302

Intended purpose: Implementation of safety function „Safe Stop“

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

Test certificate: No.: 2003 23220 from 13.04.2005

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

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

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

Head of certification body

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

Certification officer

.....
(Dipl.-Ing. R. Apfeld)

130BA373.11

PZB10E
01.05



Postal address:
53754 Sankt Augustin

Office:
Alte Heerstraße 111
53757 Sankt Augustin

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

Illustration 2.3

2.1.8 Secteur IT

⚠ WARNING

Réseau IT

Ne pas connecter de variateurs de fréquence munis de filtres RFI aux alimentations secteur dont la tension entre la phase et la terre est supérieure à 440 V pour les variateurs 400 V et à 760 V pour les variateurs 690 V. Pour le réseau IT 400 V et la terre delta (conducteurs d'alimentation de transformateur), la tension secteur peut dépasser 440 V entre la phase et la terre.

14-50 RFI Filter peut être utilisé pour déconnecter les condensateurs internes du filtre RFI à la terre. *14-50 RFI Filter* sur le variateur de fréquence et sur le filtre doit être désactivé.

2.1.9 Instruction de mise au rebut

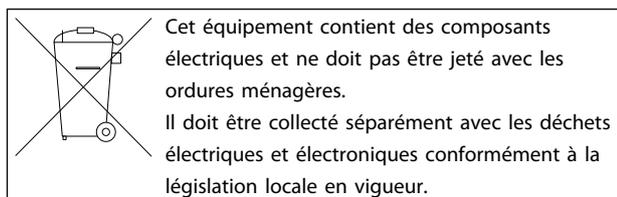


Table 2.1

3 Présentation du variateur Low Harmonic Drive

3.1.1 Principe de fonctionnement

Le variateur VLT Low Harmonic Drive est un variateur de fréquence VLT forte puissance doté d'un filtre actif intégré. Un filtre actif est un dispositif qui surveille activement les

taux d'harmoniques et injecte des harmoniques de compensation sur la ligne à des fins de neutralisation.

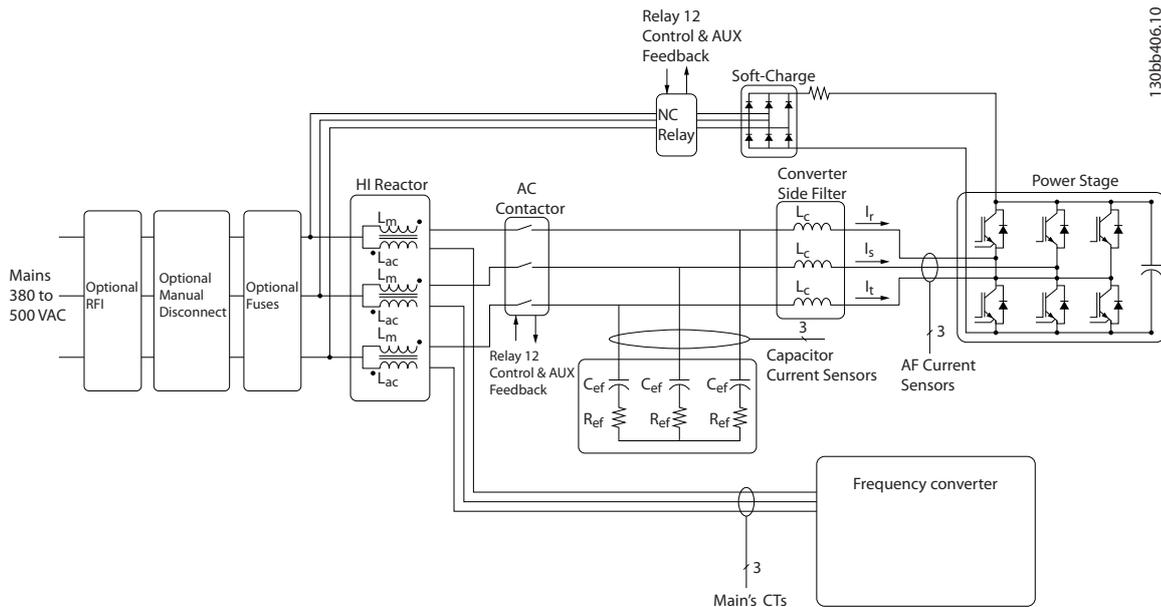


Illustration 3.1 Configuration de base d'un variateur Low Harmonic Drive

3.1.2 Conformité IEEE519

Les variateurs à faible harmonique sont conçus pour prélever une forme d'onde de courant sinusoïdale idéale du réseau d'alimentation avec un facteur de puissance de 1. Alors qu'une charge non linéaire classique prélève des courants sous forme d'impulsions, le variateur à faible harmonique compense ce phénomène via le trajet du filtre parallèle, en abaissant la contrainte sur le réseau d'alimentation. Le variateur Low Harmonic Drive satisfait aux normes les plus strictes en matière d'harmoniques et présente une THiD inférieure à 5 % en pleine charge pour < 3 % de pré-distorsion sur un réseau triphasé non équilibré. L'unité est conçue pour satisfaire aux recommandations IEEE519 pour $I_{sc}/I_L > 20$ avec des niveaux d'harmoniques individuels pairs et impairs. La partie filtre du variateur Low Harmonic Drive se caractérise par une fréquence de commutation progressive qui mène à des écarts de fréquence plus larges, ce qui aboutit à des niveaux d'harmoniques individuels inférieurs au-dessus du 50^e.

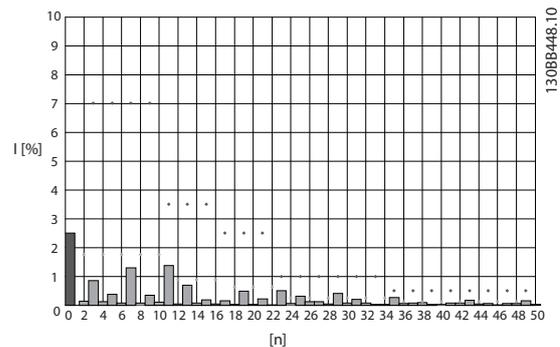


Illustration 3.2 Spectre type de la fréquence harmonique et valeur THD aux bornes secteur du variateur

n = rang d'un harmonique

◇..... limites IEEE519 ($I_{sc}/I_L > 20$) pour des harmoniques individuels

3.1.3 Code de type du formulaire de commande

Il est possible de concevoir un variateur VLT Low Harmonic Drive selon les exigences de l'application à l'aide du système de numéros de code.

3

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

Table 3.1

Groupes de produits	1-3
Série de variateur de fréquence	4-6
Dimensionnement puissance	8-10
Phases	11
Tension secteur	12
Protection	13-15
Type de protection	
Classe de protection	
Tension carte de commande	
Configuration du matériel	
Filtre RFI	16-17
Frein	18
Affichage (LCP)	19
Tropicalisation PCB	20
Option secteur	21
Adaptation A	22
Adaptation B	23
Version du logiciel	24-27
Langue du logiciel	28
Options A	29-30
Options B	31-32
Options C0, MCO	33-34
Options C1	35
Logiciel option C	36-37
Options D	38-39

Pour commander un variateur VLT Low Harmonic Drive, indiquer la lettre "N" à la position 16 du type de code string. Tous les choix ou options ne sont pas disponibles pour chaque variante de variateur de fréquence. Pour vérifier si la version appropriée est disponible, consulter le système de configuration du variateur sur Internet. Pour plus d'informations sur les options disponibles, se reporter au *Manuel de configuration*.

Table 3.2

4 Installation

4.1 Mise en route

Ce chapitre aborde les installations mécaniques et électriques en provenance et en direction des borniers de puissance et des bornes des cartes de commande. L'installation électrique d'options est décrite dans le Manuel d'utilisation et les Manuels de configuration correspondants.

Le variateur de fréquence est conçu pour obtenir une installation rapide et conforme du point de vue de la CEM en procédant comme suit.

⚠ WARNING

Lire les consignes de sécurité avant d'installer l'unité.
Le non-respect de ces recommandations peut entraîner le décès ou des blessures graves.

Installation mécanique

- Montage mécanique

Installation électrique

- Raccordement au secteur et terre de protection
- Raccordement du moteur et câbles
- Fusibles et disjoncteurs
- Bornes de commande - câbles

Config. rapide

- Panneau de commande local (LCP) du variateur de fréquence
- Panneau de commande local du filtre
- Adaptation automatique au moteur, AMA
- Programmation

La taille du châssis dépend du type de protection, de la plage de puissance et de la tension secteur.

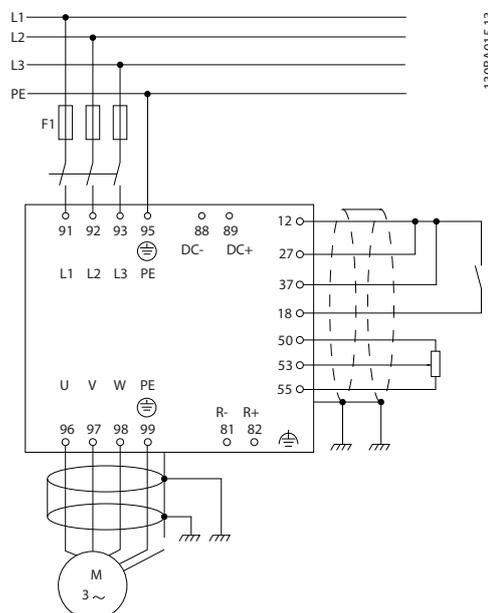


Illustration 4.1 Schéma illustrant l'installation élémentaire comprenant le raccordement au secteur, le moteur, la clé de démarrage/d'arrêt et le potentiomètre pour le réglage de la vitesse.

4.2 Pré-installation

4.2.1 Préparation du site d'installation

CAUTION

Avant de procéder à l'installation du variateur de fréquence, il est important de bien la préparer. Une négligence à ce niveau peut entraîner un travail supplémentaire pendant et après l'installation.

Sélectionner le meilleur site d'exploitation possible en tenant compte des points suivants (voir précisions aux pages suivantes et dans les Manuels de configuration VLT AutomationDrive respectifs) :

- Température de fonctionnement ambiante
- Méthode d'installation
- Refroidissement de l'unité
- Position du variateur de fréquence
- Passage des câbles
- Vérifier que la source d'alimentation fournit la tension correcte et le courant nécessaire
- Veiller à ce que le courant nominal du moteur soit dans la limite de courant maximum du variateur de fréquence.

- Si le variateur de fréquence ne comporte pas de fusibles intégrés, veiller à ce que les fusibles externes aient le bon calibre.

4.2.2 Réception du variateur de fréquence

À réception du variateur de fréquence, s'assurer que l'emballage est intact et veiller à ce que l'unité n'ait pas été endommagée pendant le transport. En cas de dommages, contacter immédiatement la société de transport pour signaler le dégât.

4.2.3 Transport et déballage

Avant de procéder au déballage du variateur de fréquence, il convient de le placer aussi près que possible du site d'installation finale.

Ôter l'emballage et manipuler le variateur de fréquence sur la palette aussi longtemps que possible.

4.2.4 Levage

Lever toujours le variateur de fréquence par les anneaux de levage. Pour toutes les châssis D et E, utiliser une barre afin d'éviter une déformation des anneaux de levage du variateur de fréquence.

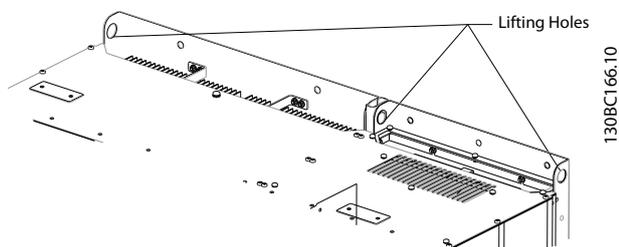


Illustration 4.2 Méthode de levage recommandée, châssis de taille D13

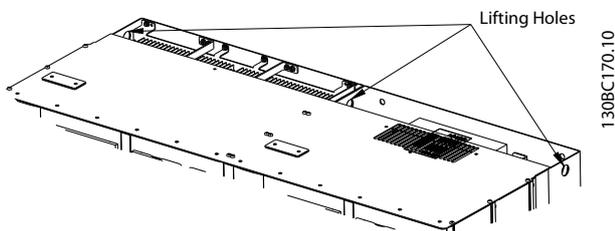


Illustration 4.3 Méthode de levage recommandée, châssis de taille E9

WARNING

La barre de levage doit pouvoir supporter le poids du variateur de fréquence. Voir 4.2.5 *Encombrement* pour le poids des différents châssis. Le diamètre maximum de la barre est de 2,5 cm. L'angle de la partie supérieure du variateur de fréquence au câble de levage doit être d'au moins 60°.

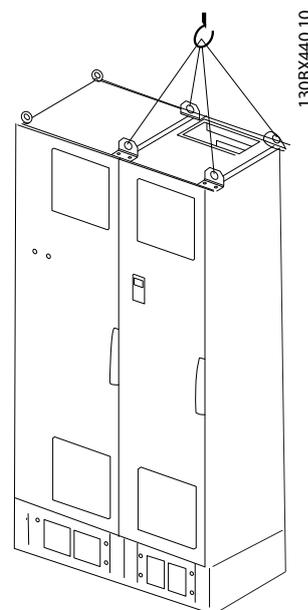


Illustration 4.4 Méthode de levage recommandée, châssis de taille F18 - section du filtre.

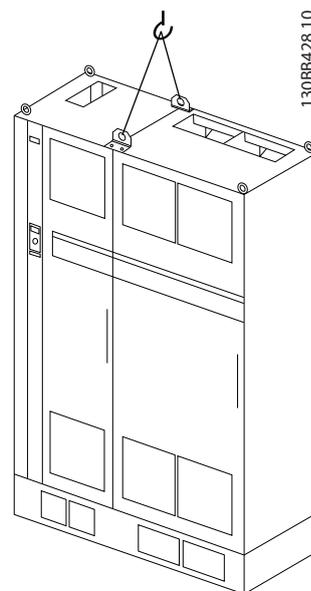


Illustration 4.5 Méthode de levage recommandée, châssis de taille F18 - section du variateur.

NOTE

La plinthe est fournie dans le même conditionnement que l'unité, mais n'est pas fixée au châssis de taille F pendant le transport. La plinthe est nécessaire pour fournir au variateur de fréquence la circulation d'air nécessaire à son refroidissement. Positionner les châssis F sur le dessus de la plinthe à l'emplacement final de l'installation. L'angle de la partie supérieure du variateur au câble de levage doit être d'au moins 60°.

Outre les méthodes représentées sur le schéma ci-dessus, il est possible d'utiliser un palonnier pour soulever un châssis F.

NOTE

Le châssis F est livré en 2 morceaux. Le chapitre 4.3 *Installation mécanique* fournit les instructions d'assemblage des deux parties.

4.2.5 Encombrement

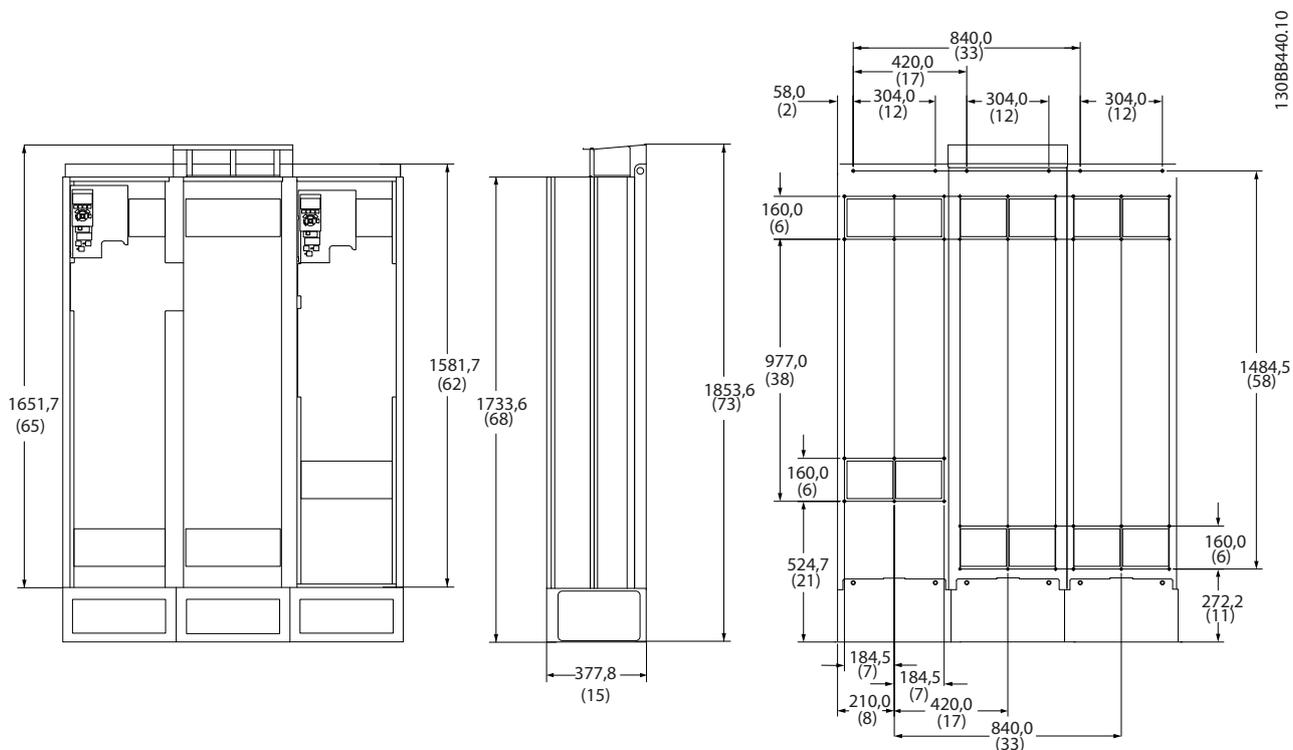


Illustration 4.6 Châssis de taille D13

4

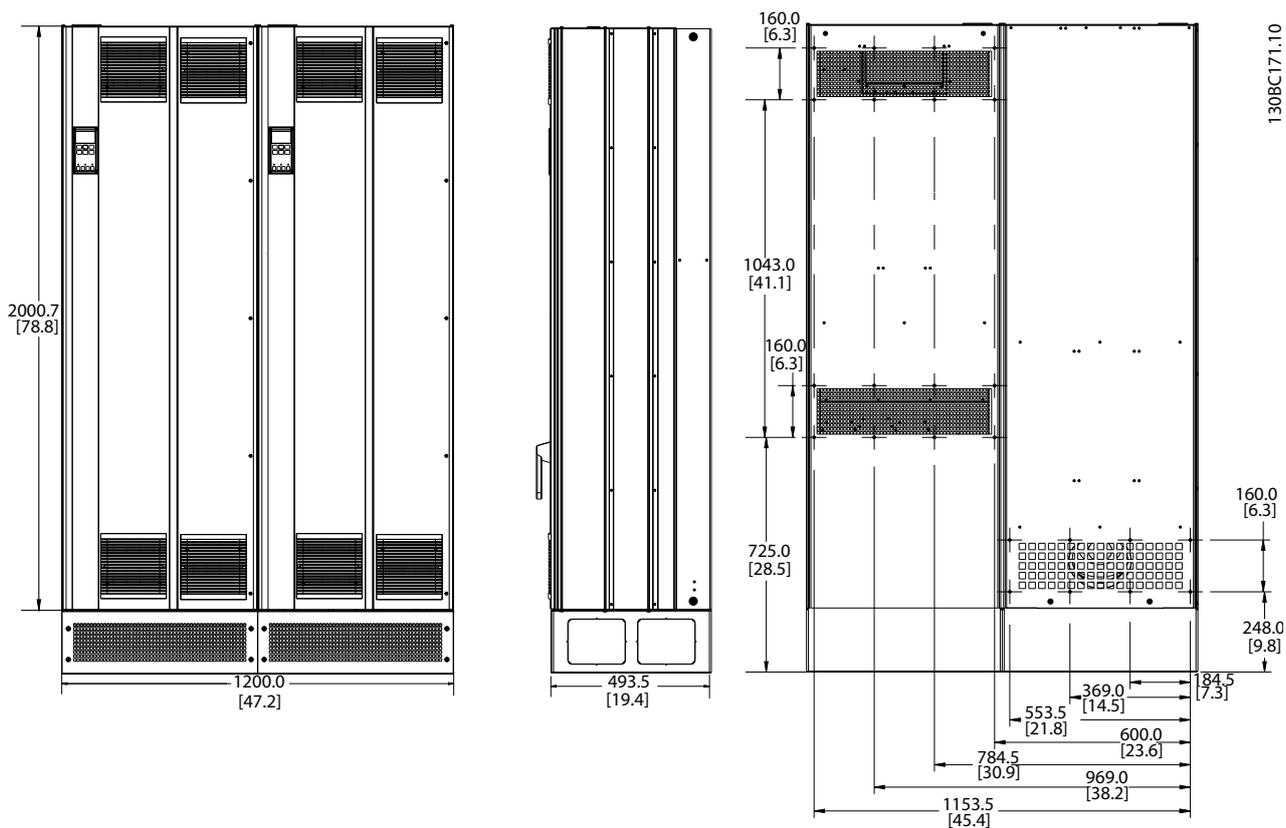


Illustration 4.7 Châssis de taille E9

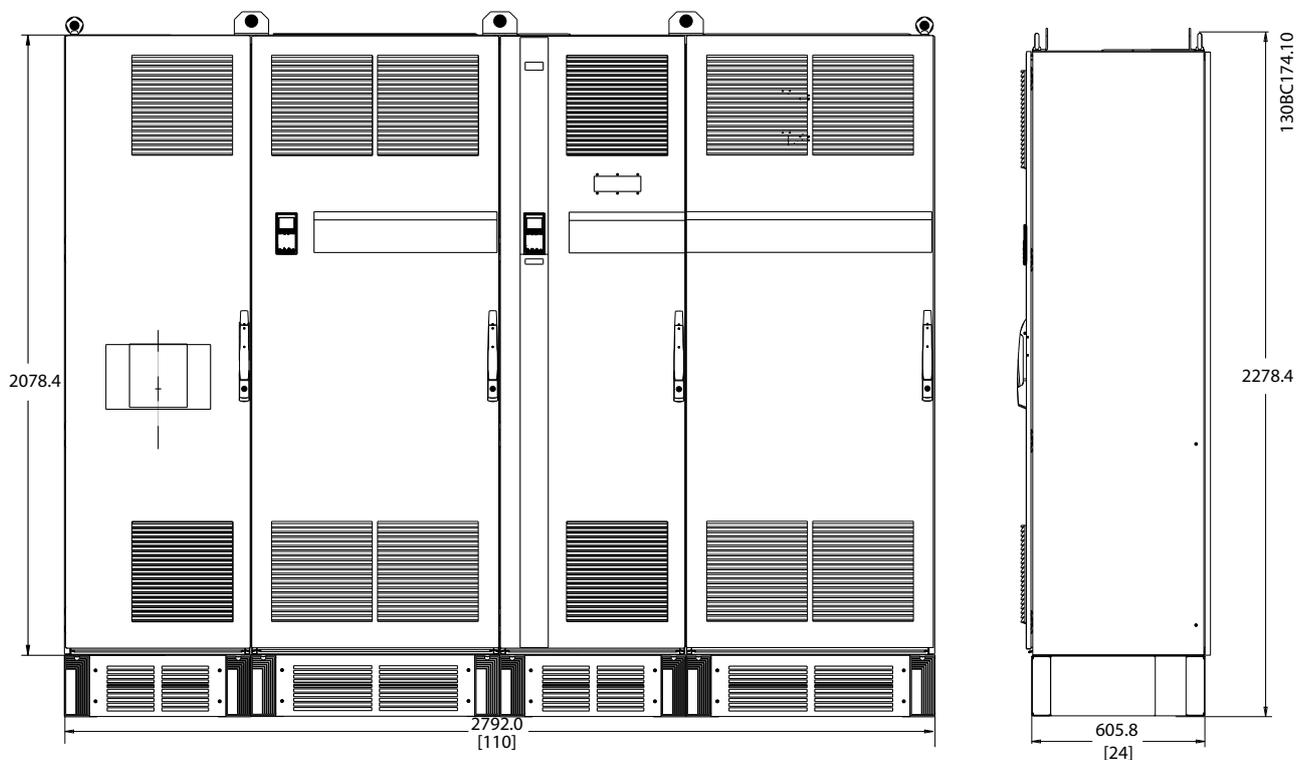
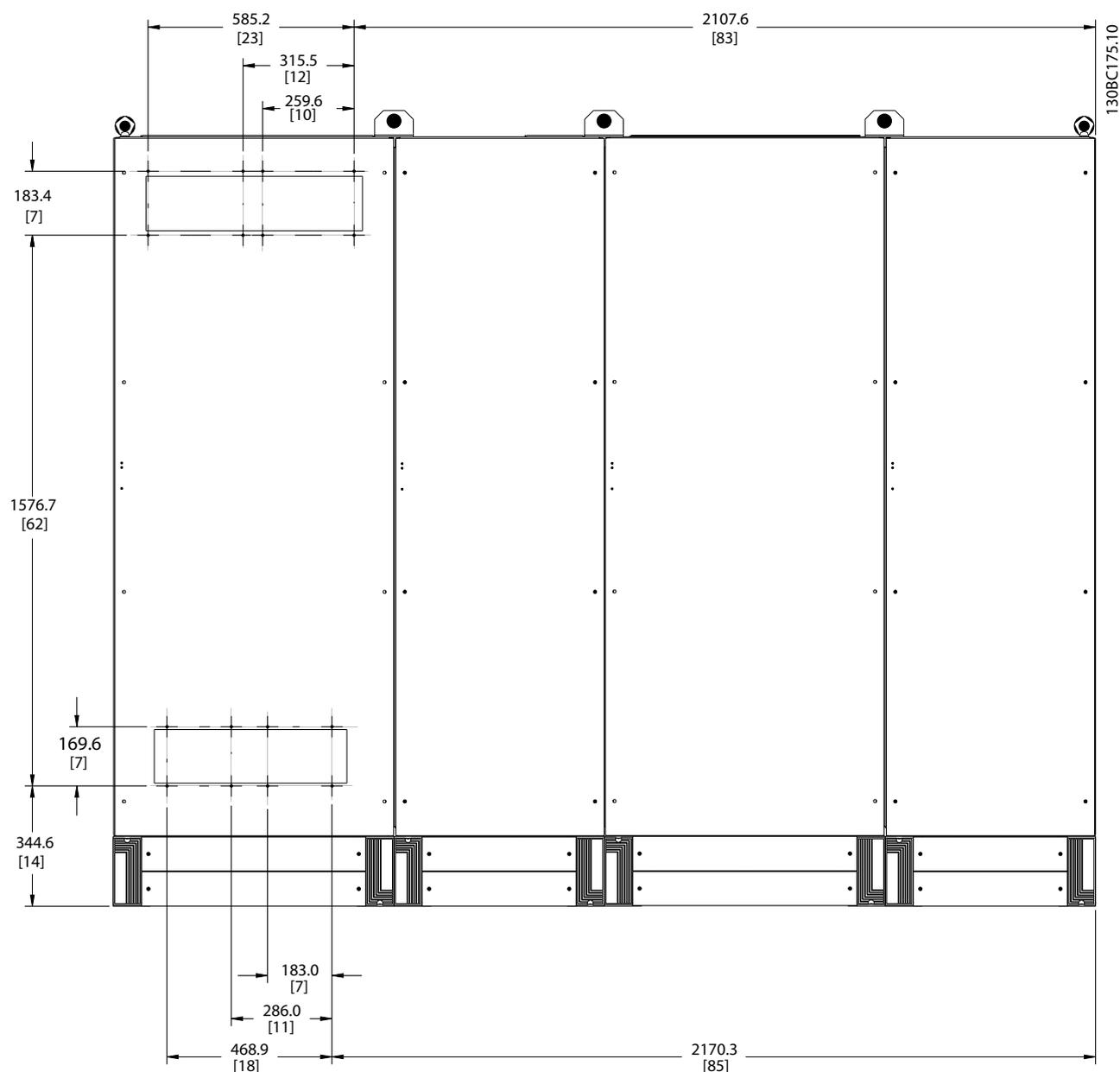


Illustration 4.8 Châssis de taille F18, vue avant et latérale



4

Illustration 4.9 Châssis de taille F18, vue arrière

Encombrement et puissance nominale			
Châssis de taille		D13	E9
Protection	IP	21/54	21/54*
	NEMA	Type 1/Type 12	Type 1/Type 12
Surpuissance nominale élevée - Surcouple 160 %		132-200 kW à 400 V (380-480 V)	250-400 kW à 400 V (380-480 V)
Dimensions du variateur	Hauteur	1 780,5 mm/70,1"	2 000,7 mm/78,77"
	Largeur	1 021,9 mm/40,23"	1 200 mm/47,24"
	Profondeur	377,8 mm/14,87"	493,5 mm/19,43"
	Poids max.	390 kg/860 lbs.	676 kg/1 490 lbs.
	Poids à l'expédition	435 kg/959 lbs.	721 kg/1 590 lbs.

Table 4.1

Châssis de taille		F18
Protection	IP	21/54
	NEMA	Type 1
Surpuissance nominale élevée - Surcouple 160 %		450-630 kW à 400 V (380-480 V)
Dimensions du variateur	Hauteur	2 278,4 mm/89,70"
	Largeur	2 792 mm/109,92"
	Profondeur	605,8 mm/23,85"
	Poids max.	1 900 kg/4 189 lbs.
Poids à l'expédition		2 262 kg/4 987 lbs.

Table 4.2

4.3 Installation mécanique

La préparation de l'installation mécanique du variateur de fréquence doit être effectuée minutieusement pour garantir un résultat correct et éviter tout travail supplémentaire lors de l'installation. Commencer par regarder attentivement les schémas mécaniques à la fin de ce manuel pour prendre connaissance des exigences en matière d'espace.

4.3.1 Outils requis

Outils nécessaires à l'installation mécanique :

- Perceuse avec foret de 10 ou 12 mm
- Ruban à mesurer
- Tournevis
- Clé avec douilles métriques (7-17 mm)
- Extensions pour clé
- Poinçon pour tôle pour conduits ou presse-étoupe
- Barre de levage pour soulever l'unité (tige ou tube Ø 25 mm max. capable de soulever un minimum de 1000 kg).
- Grue ou autre dispositif de levage pour mettre l'unité en place
- Outil Torx T50

4.3.2 Considérations générales

Espace

S'assurer que l'espace au-dessus et au-dessous du variateur de fréquence permet la circulation d'air et l'accès aux câbles. De plus, l'espace devant l'unité doit être suffisant pour permettre l'ouverture de la porte du panneau.

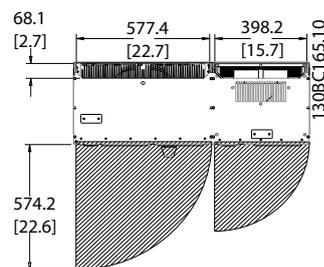


Illustration 4.10 Espace devant le type de protection IP21/IP54, châssis de taille D13.

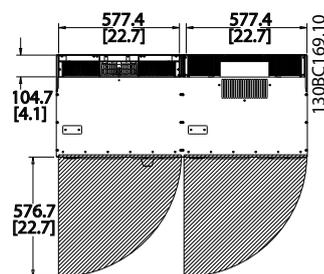


Illustration 4.11 Espace devant le type de protection IP21/IP54, châssis de taille E9.

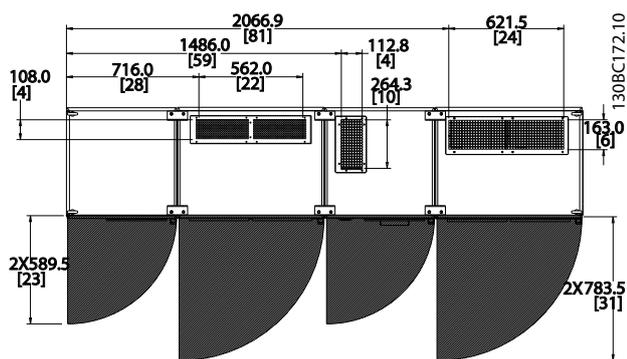


Illustration 4.12 Espace devant le type de protection IP21/IP54, châssis de taille F18

Accès aux câbles

Veiller à ce que l'accès aux câbles soit possible, y compris en tenant compte de la nécessité de plier les câbles.

NOTE

Tous les serre-câbles et les cosses sont montés dans la largeur de la barre omnibus de connexion.

4

4.3.3 Emplacements des bornes - châssis de taille D13

Tenir compte de la position suivante des bornes au moment de prévoir l'accès aux câbles.

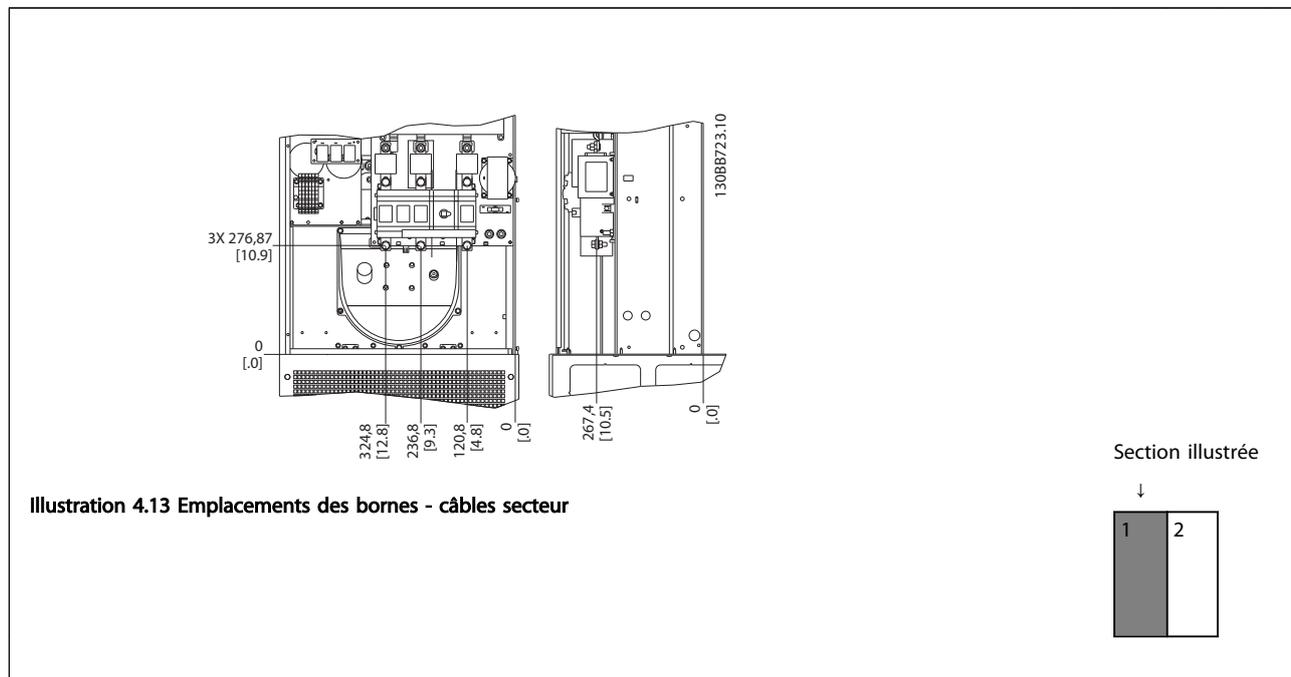


Table 4.3

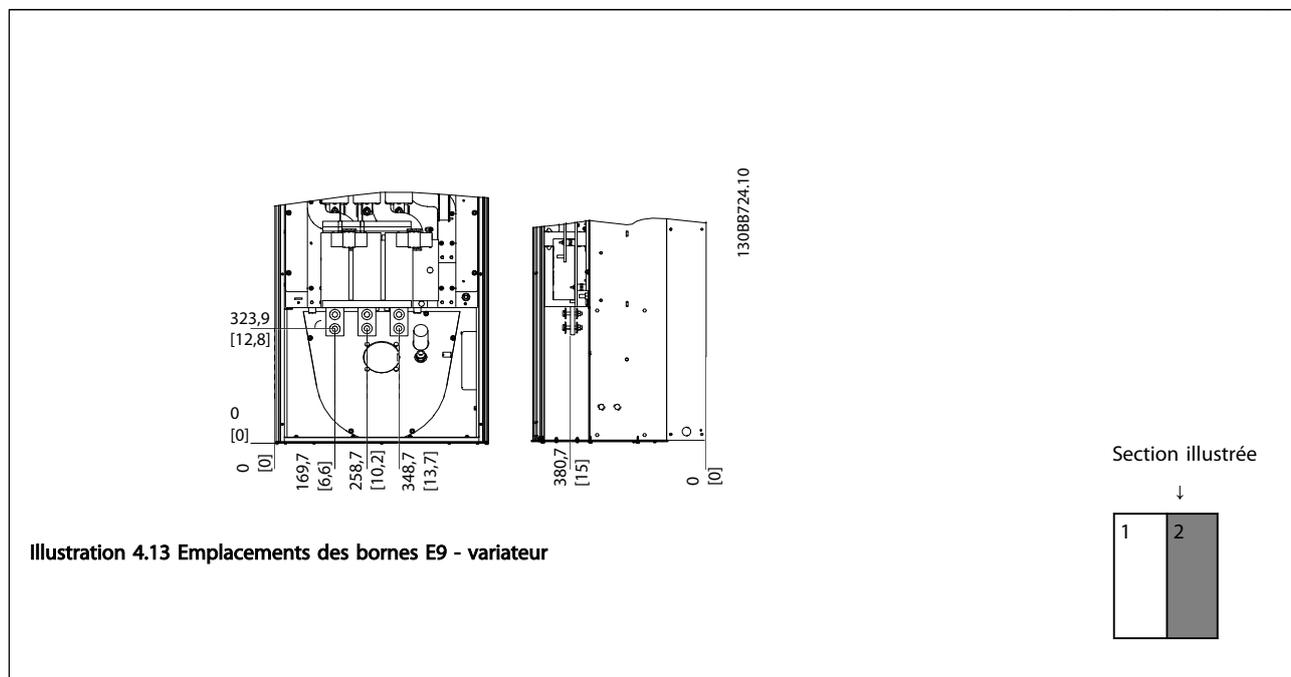


Table 4.4

Noter que les câbles de puissance sont lourds et difficiles à plier. Considérer la position optimale du variateur de fréquence pour garantir une installation facile des câbles.

NOTE

Tous les châssis D sont disponibles avec des bornes d'entrée ou un sectionneur standard.

4.3.4 Emplacements des bornes - châssis de taille E9

Tenir compte de la position suivante des bornes au moment de prévoir l'accès aux câbles.

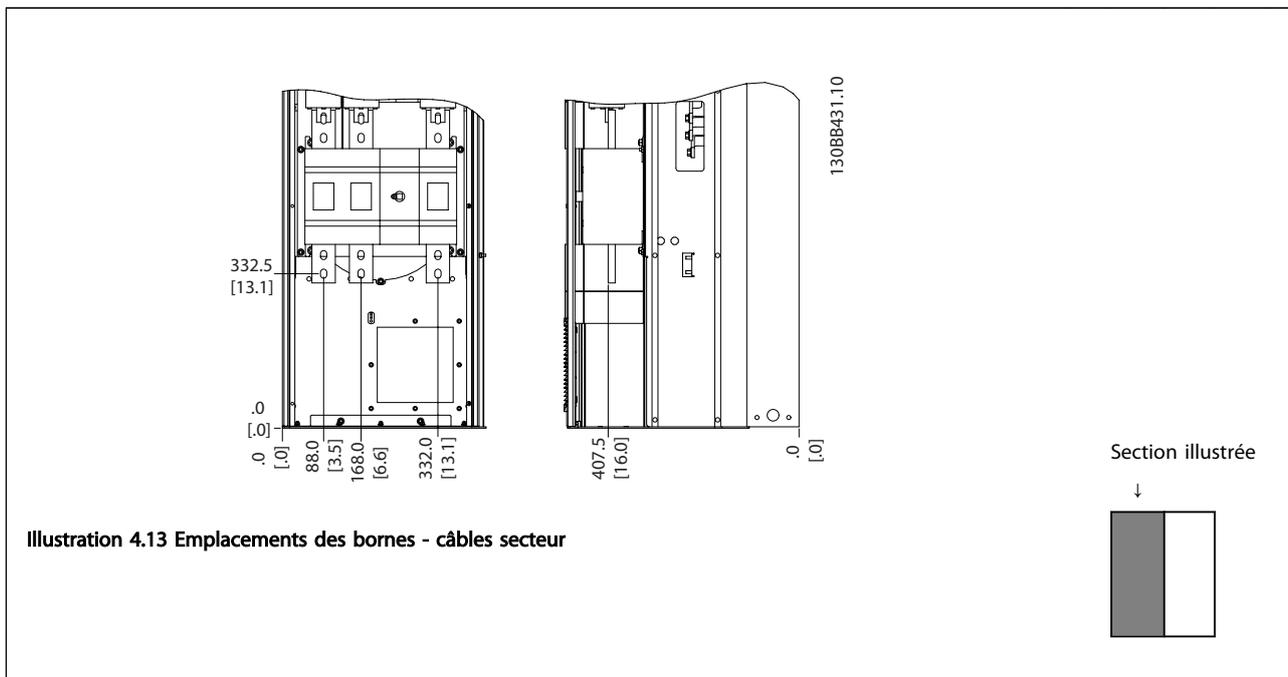


Table 4.5

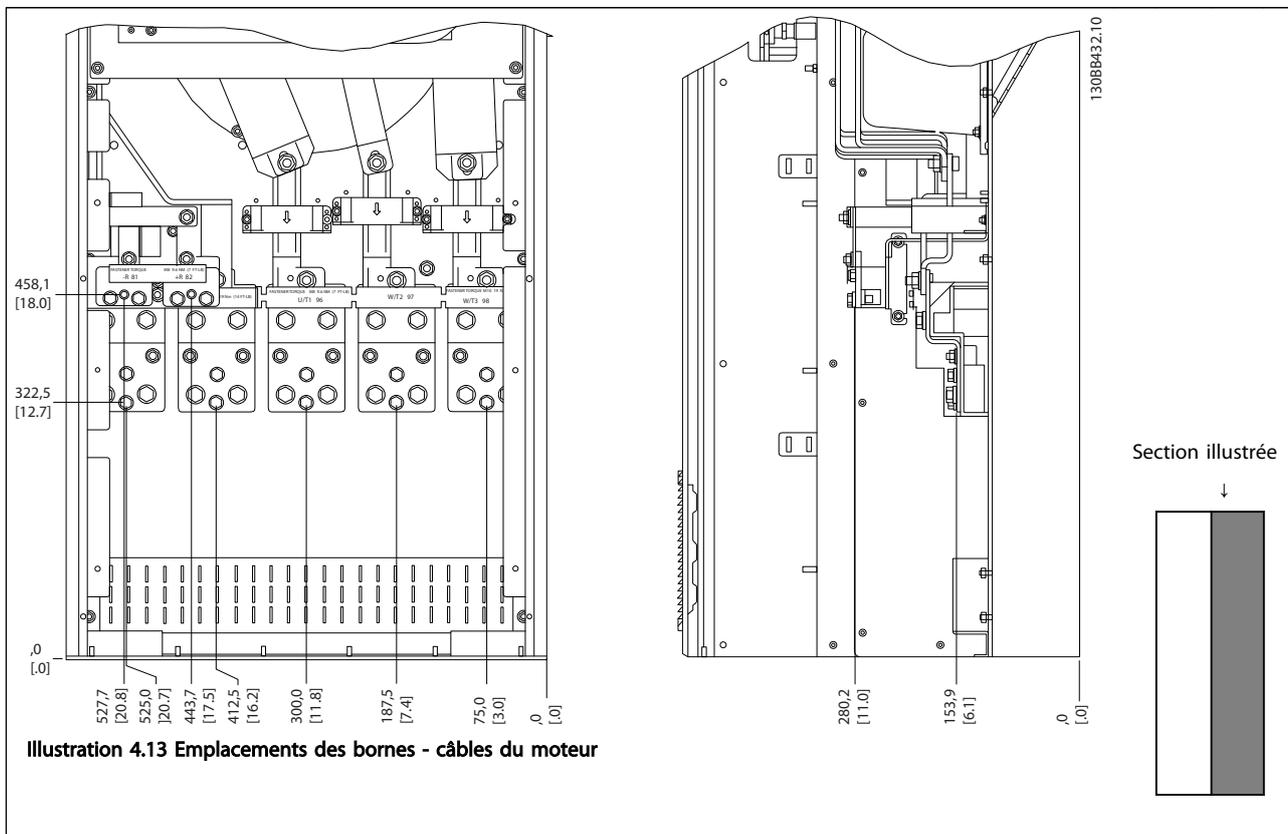


Table 4.6

4

Noter que les câbles de puissance sont lourds et difficiles à plier. Considérer la position optimale du variateur de fréquence pour garantir une installation facile des câbles. Chaque borne permet d'utiliser jusqu'à 4 câbles avec des serre-câbles ou une borne tubulaire standard. La terre est

connectée au point de terminaison adapté du variateur de fréquence.

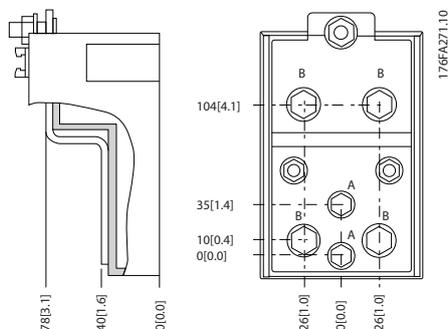


Illustration 4.13 Bornes en détails

NOTE

Les connexions d'alimentation peuvent être effectuées en position A ou B

4.3.5 Emplacements des bornes - châssis de taille F18

Emplacements des bornes - filtre

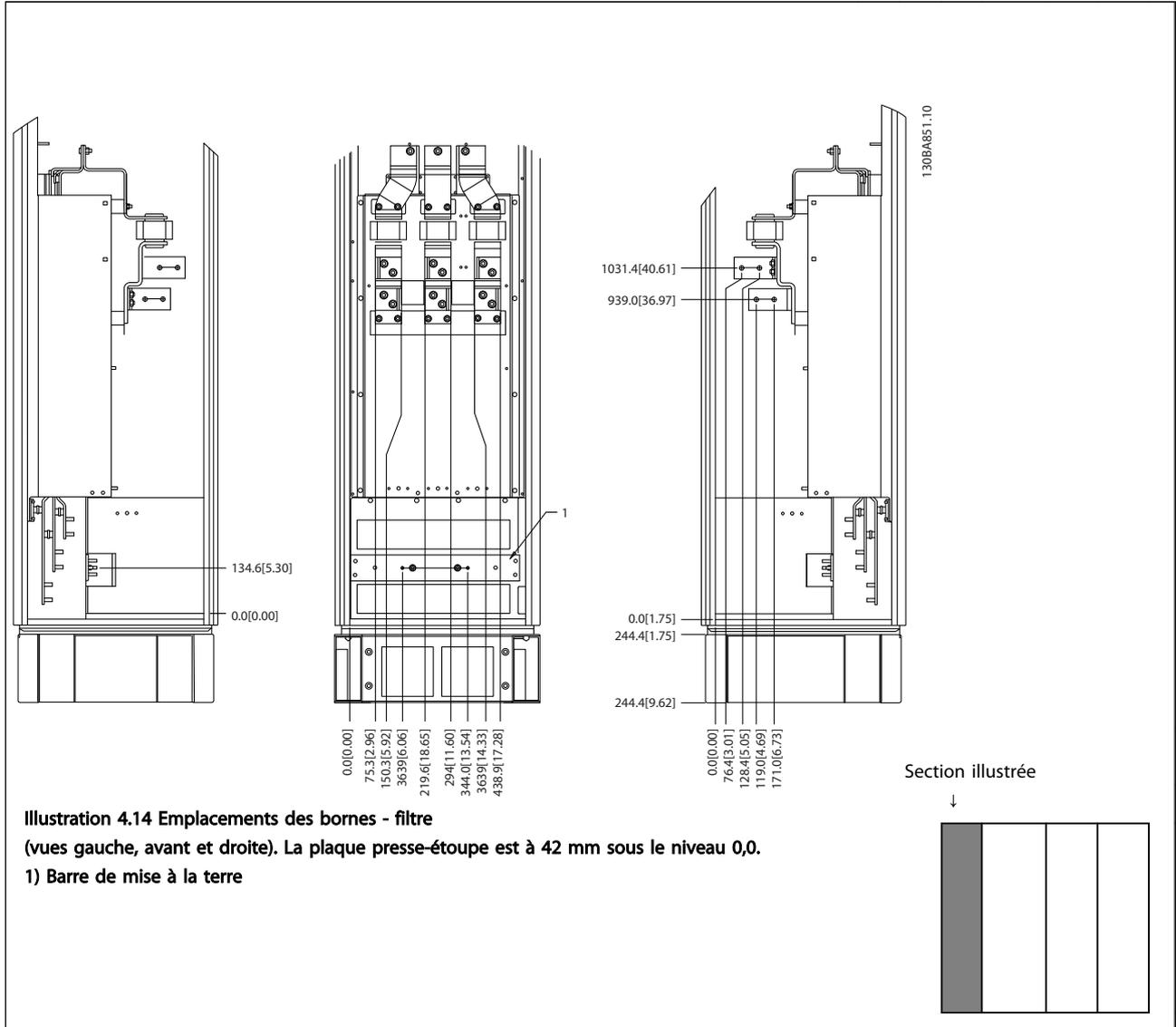


Illustration 4.14 Emplacements des bornes - filtre
 (vues gauche, avant et droite). La plaque presse-étoupe est à 42 mm sous le niveau 0,0.
 1) Barre de mise à la terre

Table 4.7

4

Emplacements des bornes - redresseur

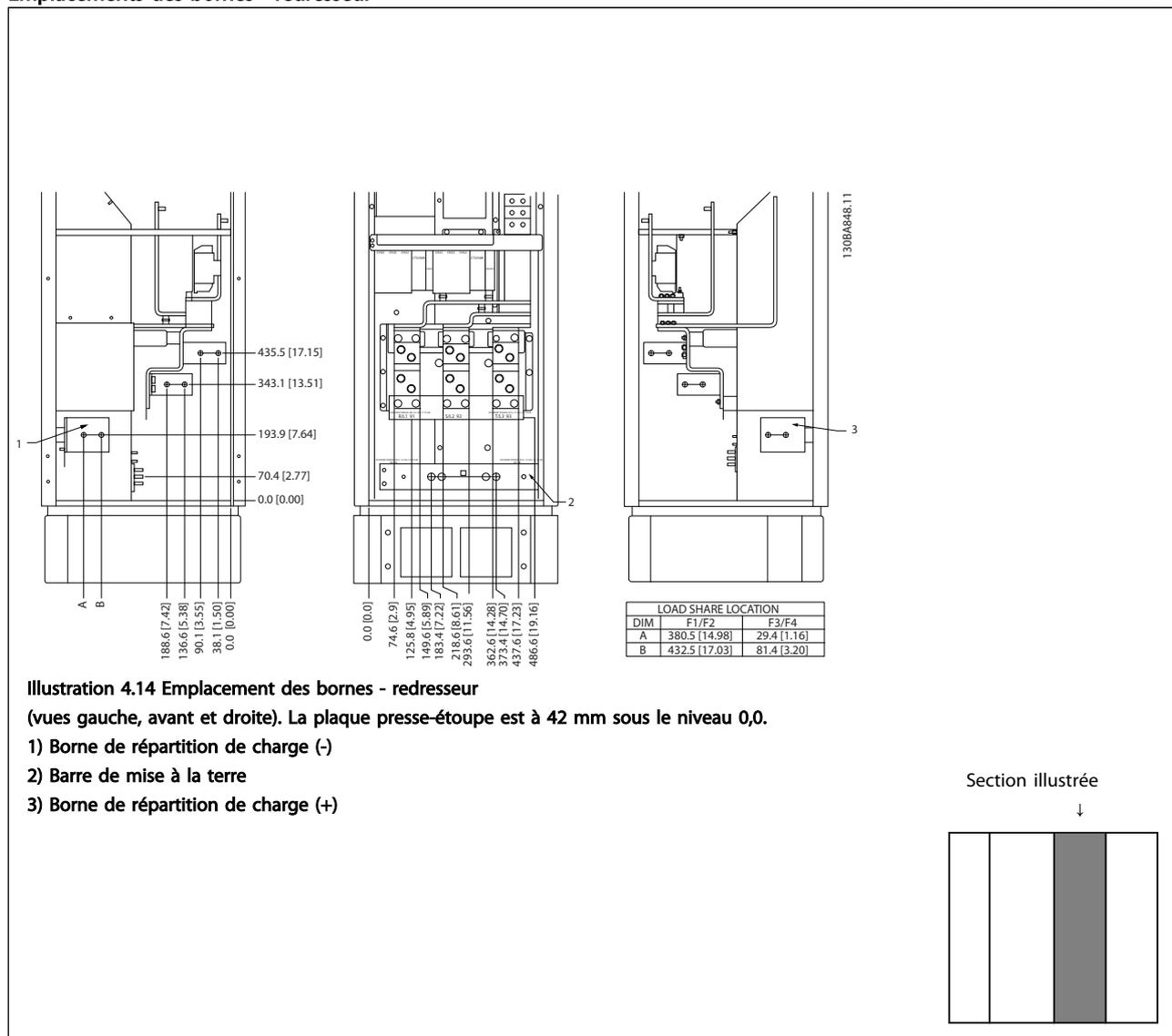


Illustration 4.14 Emplacement des bornes - redresseur

(vues gauche, avant et droite). La plaque presse-étoupe est à 42 mm sous le niveau 0,0.

- 1) Borne de répartition de charge (-)
- 2) Barre de mise à la terre
- 3) Borne de répartition de charge (+)

Table 4.8

Emplacements des bornes - onduleur

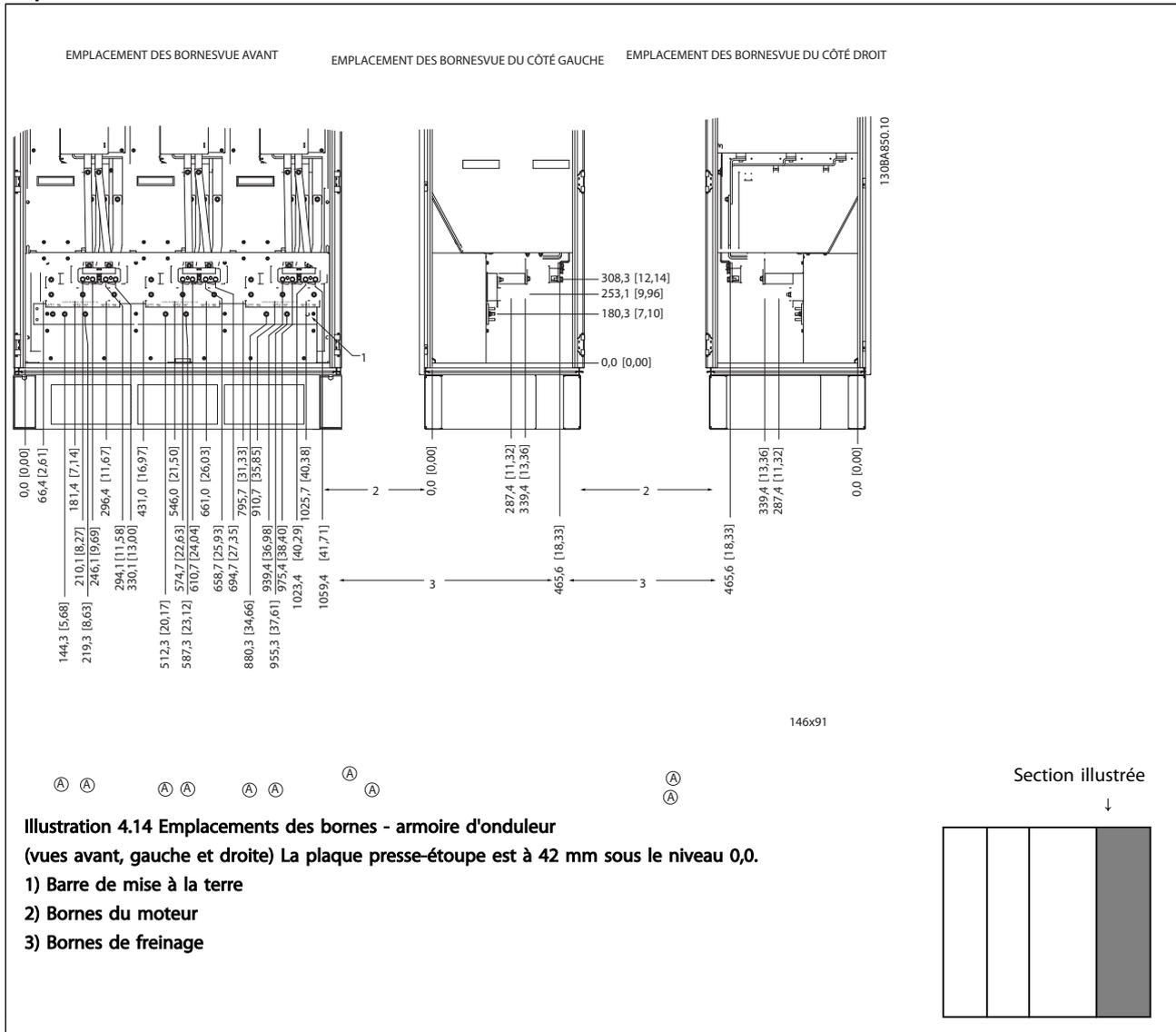


Table 4.9

4.3.6 Refroidissement et circulation d'air

Refroidissement

Le refroidissement peut être obtenu de différentes façons, en utilisant des conduites de refroidissement en bas et en haut de l'unité, en aspirant et refulant de l'air à l'arrière de l'unité ou en combinant les méthodes de refroidissement.

Refroidissement par l'arrière

L'air du profilé en U situé à l'arrière peut aussi être expulsé à l'arrière de la protection Rittal TS8. Cette solution permet de refuler l'air provenant du profilé en U et les déperditions de chaleur à l'extérieur de l'installation, réduisant ainsi les besoins en climatisation.

NOTE

Un ou plusieurs ventilateurs de porte sont nécessaires sur la protection pour éliminer les déperditions de chaleur non prises en charge par le canal de ventilation situé à l'arrière du variateur et pour toutes les déperditions supplémentaires venant des composants qui ont été installés dans la protection. Le débit d'air total nécessaire doit être calculé afin de pouvoir sélectionner les ventilateurs adéquats. Certains fabricants de protection offrent des logiciels pour effectuer ces calculs (p. ex. logiciel Rittal Therm).

Circulation d'air

La circulation d'air nécessaire au-dessus du radiateur doit être assurée. Le débit est indiqué dans le Table 4.10.

Protection	Châssis de taille	Ventilateur(s) de porte/circulation d'air ventilateur supérieur Débit d'air total de ventilateurs multiples	Ventilateur(s) du radiateur Débit d'air total de ventilateurs multiples
IP21/NEMA 1	D13	510 m ³ /h (300 cfm)	2295 m ³ /h (1350 cfm)
IP54/NEMA 12	E9 P250	680 m ³ /h (400 cfm)	2635 m ³ /h (1550 cfm)
	E9 P315-P400	680 m ³ /h (400 cfm)	2975 m ³ /h (1750 cfm)
IP21/NEMA 1	F18	4900 m ³ /h (2884 cfm)	6895 m ³ /h (4060 cfm)

Table 4.10 Circulation d'air pour radiateur

NOTE

Pour la section variateur, le ventilateur fonctionne dans les situations suivantes :

1. AMA
2. Maintien CC
3. Prémag.
4. Freinage CC
5. 60 % du courant nominal dépassés
6. Température de radiateur spécifique dépassée (fonction de la puissance)
7. Température ambiante de la carte de puissance spécifique dépassée (fonction de la puissance)
8. Température ambiante de la carte de commande spécifique dépassée

Une fois en marche, le ventilateur fonctionne pendant au moins 10 minutes.

NOTE

Pour la section filtre actif, le ventilateur fonctionne dans les situations suivantes :

1. Filtre actif en cours de fonctionnement
2. Le filtre actif ne fonctionne pas, mais le courant du secteur dépasse la limite (en fonction de la puissance)
3. Température de radiateur spécifique dépassée (fonction de la puissance)
4. Température ambiante de la carte de puissance spécifique dépassée (fonction de la puissance)
5. Température ambiante de la carte de commande spécifique dépassée

Une fois en marche, le ventilateur fonctionne pendant au moins 10 minutes.

Gaines externes

Si une gaine supplémentaire est ajoutée à l'extérieur de l'armoire Rittal, la chute de pression dans la conduite doit être calculée. Utiliser les graphiques ci-dessous pour déclasser le variateur de fréquence selon la chute de pression.

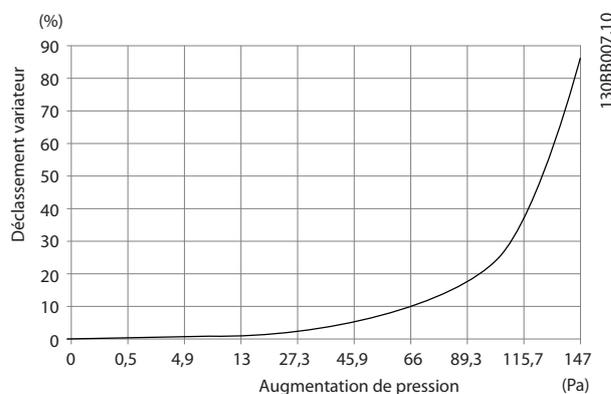


Illustration 4.14 Déclassement du châssis D en fonction du changement de pression

Débit d'air du variateur : 450 cfm (765 m³/h)

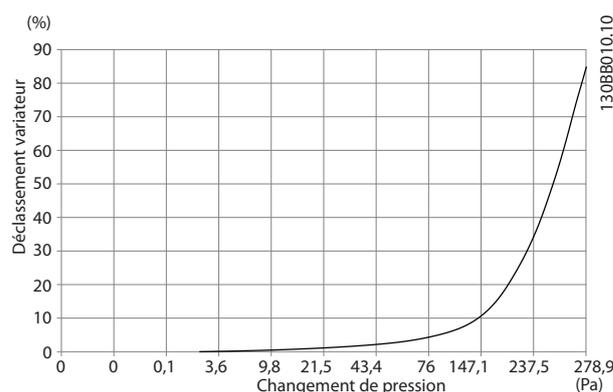


Illustration 4.15 Déclassement du châssis E en fonction du changement de pression (petit ventilateur), P315

Débit d'air du variateur : 1105 m³/h (650 cfm)

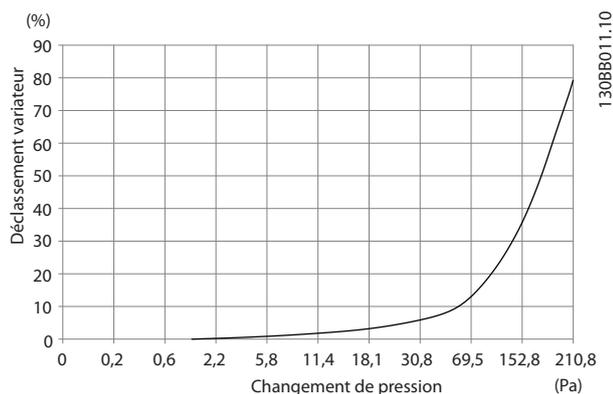


Illustration 4.16 Déclassement du châssis E en fonction du changement de pression (grand ventilateur), P355-P450
Débit d'air du variateur : 1445 m³/h (850 cfm)

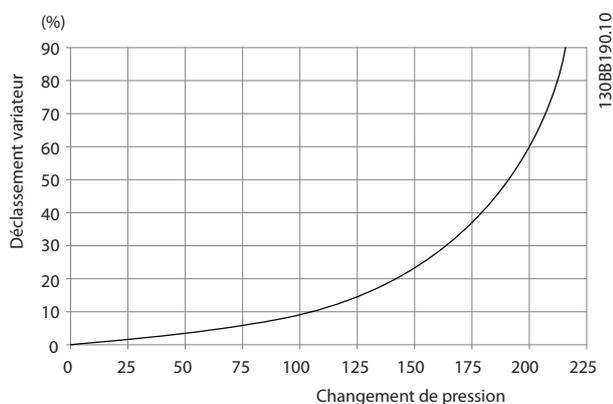


Illustration 4.17 Déclassement du châssis F en fonction du changement de pression
Débit d'air du variateur : 985 m³/h (580 cfm)

4.3.7 Entrée des presse-étoupe/conduits - IP21 (NEMA 1) et IP54 (NEMA 12)

Les câbles sont connectés via la plaque presse-étoupe depuis le bas. Démontez la plaque et prévoyez les endroits où placer l'entrée des presse-étoupe ou des conduits. Préparez les trous dans la zone marquée sur le schéma.

NOTE

La plaque presse-étoupe doit être installée sur le variateur de fréquence pour obtenir le degré de protection spécifié et garantir un refroidissement correct de l'unité. Si la plaque presse-étoupe n'est pas installée, le variateur de fréquence risque de disjoncter en cas d'alarme 69, T° carte puis.

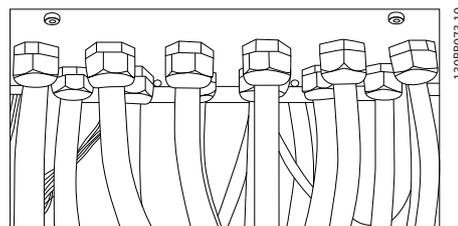


Illustration 4.18 Exemple d'installation correcte de la plaque presse-étoupe.

4

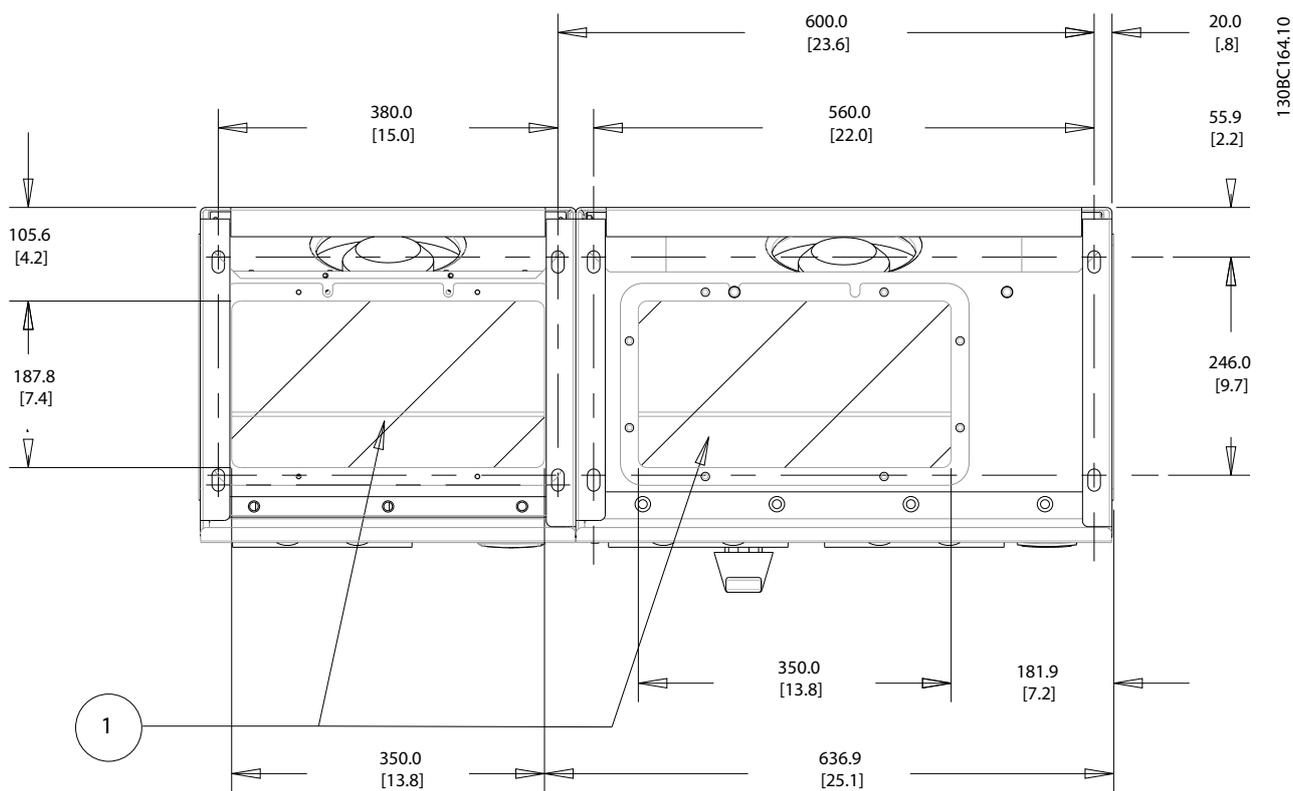


Illustration 4.19 Châssis de taille D13

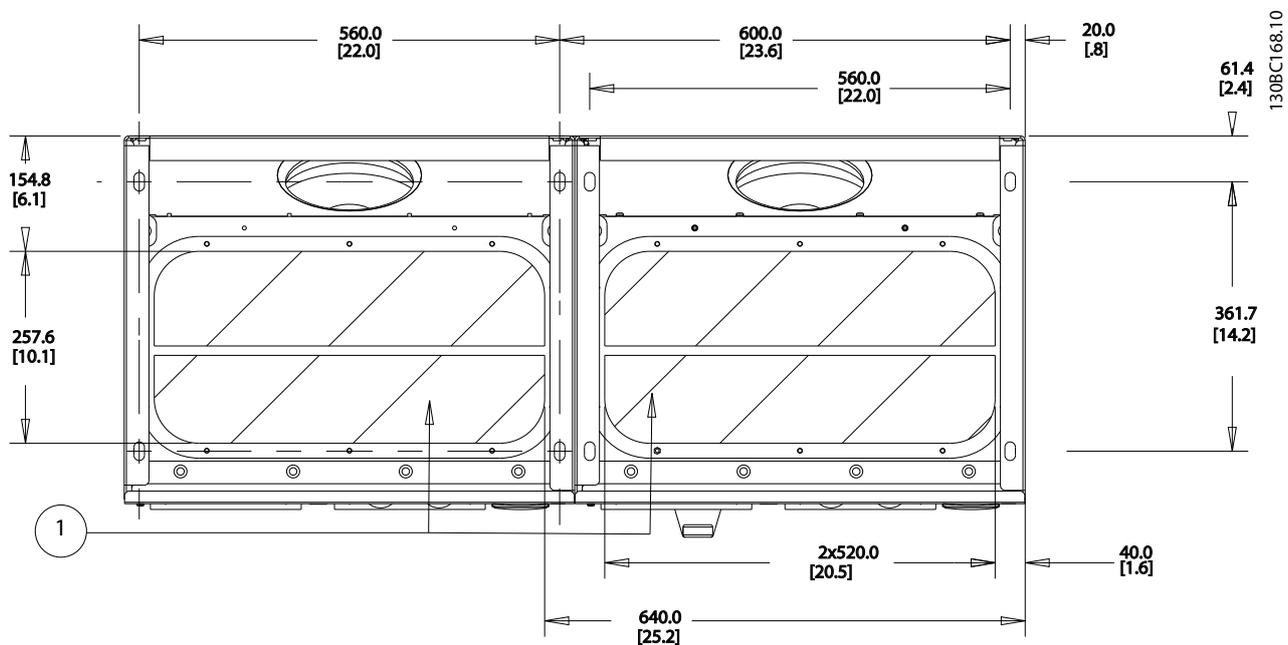
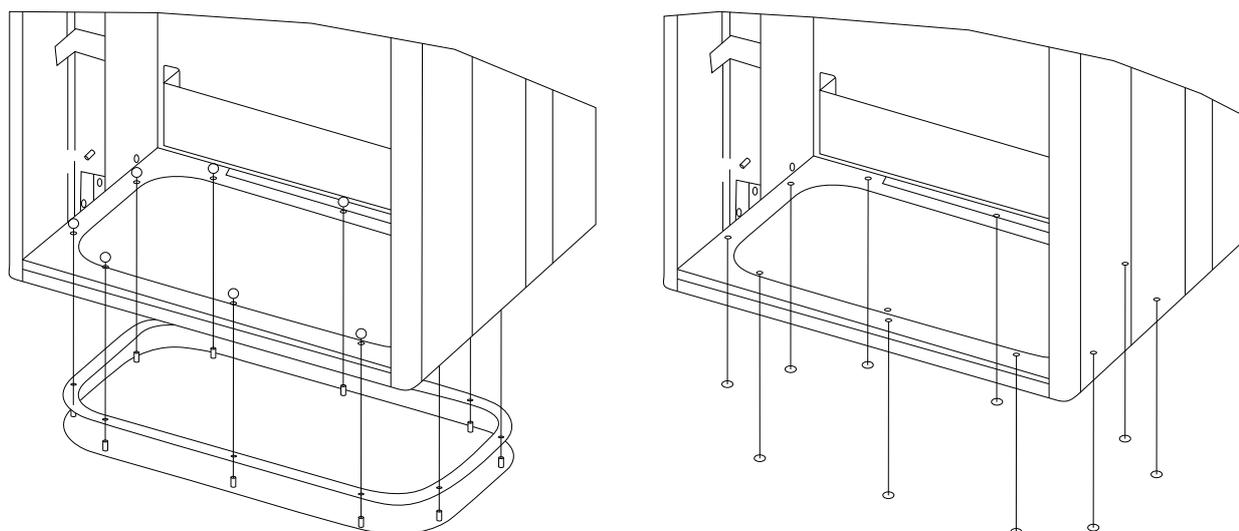


Illustration 4.20 Châssis de taille E9



176FA269.10

4

Illustration 4.21 Montage de la plaque inférieure, châssis de taille E9

La plaque inférieure du châssis E peut être montée dans ou hors de la protection, ce qui permet une flexibilité du procédé d'installation : si elle est montée depuis le bas, les

presse-étoupe et les câbles peuvent être montés avant que le variateur de fréquence ne soit placé sur le socle.

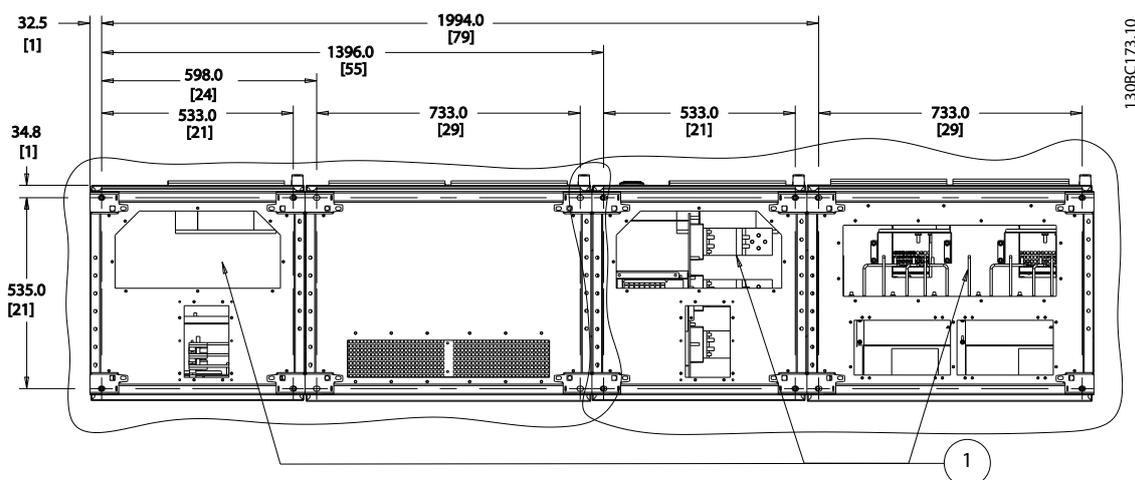


Illustration 4.22

Entrées de câble vues depuis le bas du variateur de fréquence

- 1) Raccordement du câble secteur
- 2) Raccordement du câble du moteur

4.3.8 Installation de la protection anti-égouttement IP21 (châssis de taille D)

Pour respecter les caractéristiques IP21, une protection anti-égouttement doit être installée comme indiqué ci-dessous :

- Enlever les deux vis avant.
- Insérer la protection anti-égouttement et remettre les vis en place.
- Serrer les vis avec un couple de 5,6 Nm.

NOTE

La protection anti-égouttement est nécessaire sur les sections filtre et variateur de fréquence.

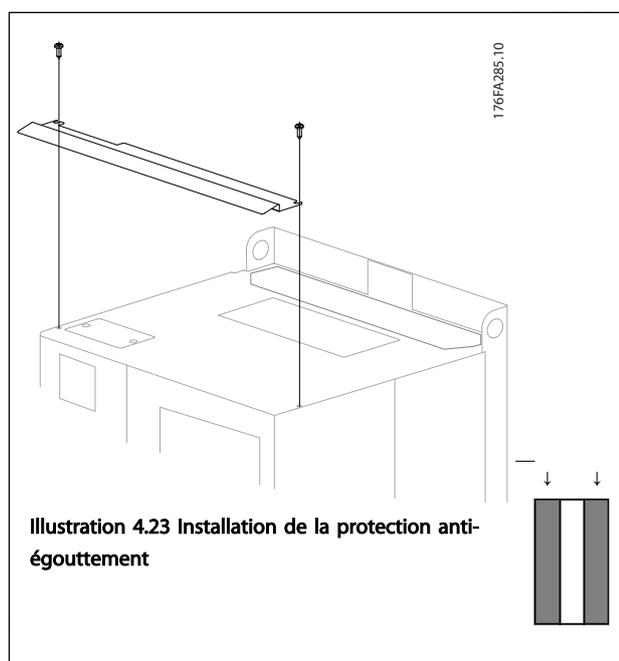


Table 4.11

	380-480 V 380-500 V	Fusibles	Fusibles de déconnexion	RFI	Fusibles RFI	Fusibles de déconnexion RFI
D13		176F8443	176F8441	176F8445	176F8449	176F8447
E9	FC 102/202: 315 kW FC 302: 250 kW	176F0253	176F0255	176F0257	176F0258	176F0260
	FC 102/202: 355-450 kW FC 302: 315-400 kW	176F0254	176F0256	176F0257	176F0259	176F0262

Table 4.12

NOTE

Pour plus d'informations, consulter la fiche d'instruction 175R5795

4.4 Installation des options sur le terrain

4.4.1 Installation des options de plaque d'entrée

Cette section concerne l'installation sur site des kits d'options d'entrée disponibles pour les variateurs de fréquence dans tous les châssis D et E.

Ne pas tenter de retirer les filtres RFI des plaques d'entrée sous peine de les endommager.

NOTE

Il existe, le cas échéant, deux types différents de filtres RFI : filtres dépendant de la combinaison de plaque d'entrée et filtres RFI interchangeables. Les kits pouvant dans certains cas être installés sur site sont identiques pour toutes les tensions.

4.4.2 Installation du blindage principal des variateurs de fréquence

Le blindage secteur convient à l'installation des châssis D et E et satisfait aux exigences BG-4.

Numéros de code :

Châssis D : 176F0799

Châssis E : 176F1851

NOTE

Pour plus d'informations, consulter la fiche d'instruction 175R5923

4.5 Options de panneau de châssis de taille F

Appareils de chauffage et thermostat

Montés à l'intérieur de l'armoire des variateurs de fréquence avec châssis de taille F, les appareils de chauffage contrôlés via un thermostat automatique aident à contrôler l'humidité dans la protection, prolongeant la durée de vie des composants du variateur dans les environnements humides. Les réglages par défaut du thermostat activent les appareils de chauffage à 10 °C (50 °F) et les éteignent à 15,6 °C (60 °F).

Éclairage de l'armoire avec prise

Un éclairage installé à l'intérieur de l'armoire des variateurs de fréquence avec châssis de taille F augmente la visibilité lors des interventions de réparation et d'entretien. Le logement de l'éclairage est doté d'une prise pour alimenter temporairement les outils et autres appareils. Deux tensions sont disponibles :

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

Configuration des sorties du transformateur

Si l'éclairage ou la prise de l'armoire ou les appareils de chauffage et le thermostat sont installés, le transformateur T1 nécessite que ses sorties soient réglées à la tension d'entrée appropriée. Un variateur de fréquence de 380-480/500 V sera initialement réglé sur la sortie 525 V et un variateur de fréquence de 525-690 V sur la sortie 690 V pour garantir qu'aucune surtension de l'équipement secondaire ne se produise si la sortie n'est pas modifiée avant la mise sous tension. Consulter le *Table 4.13* pour définir la sortie appropriée au niveau de la borne T1 située sur l'armoire de redresseur. Pour l'emplacement dans le variateur de fréquence, voir *Illustration 4.14*.

Plage tension d'entrée	Sortie à sélectionner
380-440 V	400 V
441-490 V	460 V

Table 4.13 Configuration de la sortie

Bornes NAMUR

NAMUR est une association internationale d'utilisateurs d'automatismes dans les industries de transformation, essentiellement dans les secteurs chimiques et pharmaceutiques en Allemagne. La sélection de cette option fournit des bornes disposées et étiquetées conformément aux spécifications de la norme NAMUR pour les bornes d'entrée et de sortie du variateur. La carte thermistance PTC MCB 112 et la carte relais étendue MCB 113 sont alors requises.

RCD (relais de protection différentielle)

Utilise la méthode d'équilibrage des noyaux pour surveiller les courants de défaut de terre des systèmes mis à la terre et des systèmes à haute résistance vers la terre (systèmes TN et TT dans la terminologie CEI). Il existe un pré-avertissement (50 % de la consigne d'alarme principale) et une consigne d'alarme principale. Un relais d'alarme unipolaire bidirectionnel est associé à chaque consigne pour une utilisation externe. Nécessite un transformateur de courant à fenêtre externe (fourni et installé par le client).

- Intégré au circuit d'arrêt de sécurité du variateur
- Le dispositif CEI 60755 de type B contrôle les courants de défaut de terre CA, CC à impulsions et CC pur.
- Indicateur à barres LED du niveau de courant de défaut de terre, compris entre 10 et 100 % de la consigne
- Mémoire des pannes
- Touche TEST/RESET

IRM (dispositif de surveillance de la résistance d'isolation)

Surveille la résistance d'isolation des systèmes non reliés à la terre (systèmes IT selon la terminologie CEI) entre les conducteurs de phase du système et la terre. Il existe un pré-avertissement ohmique et une consigne d'alarme principale pour le niveau d'isolation. Un relais d'alarme unipolaire bidirectionnel est associé à chaque consigne pour une utilisation externe.

NOTE

Il n'est possible de connecter qu'un seul dispositif de surveillance de la résistance d'isolation à chaque système non relié à la terre (IT).

- Intégré au circuit d'arrêt de sécurité du variateur de fréquence
- Affichage LCD de la valeur ohmique de la résistance d'isolation
- Mémoire des pannes
- Touches [Info], [Test] et [Reset]

Arrêt d'urgence CEI avec relais de sécurité Pilz

Comprend un bouton-poussoir d'arrêt d'urgence à 4 fils redondant monté sur le devant de la protection et un relais Pilz qui le surveille conjointement avec le circuit d'arrêt de sécurité du variateur de fréquence et le contacteur principal situés dans l'armoire d'options.

Démarrateurs manuels

Fournissent une alimentation triphasée pour les turbines électriques souvent requises pour les gros moteurs. L'alimentation des démarrateurs est fournie côté charge de tout contacteur, disjoncteur ou sectionneur fourni. Elle comporte un fusible pour chaque démarreur de moteur et est coupée lorsque le variateur de fréquence est hors tension. Deux démarrateurs maximum sont autorisés (un seul si un circuit protégé par fusible 30 A est commandé). Intégré au circuit d'arrêt de sécurité du variateur de fréquence.

Fonctions de l'unité :

- Interrupteur marche-arrêt
- Protection contre court-circuit et surcharge avec fonction de test
- Mode de reset manuel

Bornes protégées par fusible 30 A

- Alimentation triphasée correspondant à la tension secteur en entrée pour alimentation des équipements auxiliaires du client
- Non disponibles si deux démarrateurs manuels sont sélectionnés
- Bornes inactives lorsque l'alimentation d'entrée du variateur est coupée
- L'alimentation des bornes protégées par fusible est fournie côté charge de tout contacteur, disjoncteur ou sectionneur fourni.

Alimentation 24 V CC

- 5 A, 120 W, 24 V CC
- Protégée contre les surintensités, surcharges, courts-circuits et surtempératures
- Pour alimenter les dispositifs fournis par le client tels que capteurs, E/S PLC, contacteurs, sondes de température, témoins lumineux ou autre matériel électronique
- Les diagnostics comprennent un contact CC-ok sec, une LED CC-ok verte et une LED surcharge rouge

Surveillance de la température extérieure

Conçue pour surveiller les températures des composants du système externes tels que bobinages ou paliers du moteur. Inclut huit modules d'entrées universelles plus deux modules d'entrées de thermistance dédiées. Les dix modules sont tous intégrés dans le circuit d'arrêt de sécurité du variateur de fréquence et peuvent être

surveillés via un réseau de bus de terrain (nécessite l'acquisition d'un coupleur module/bus séparé).

Entrées universelles (8)

Types de signaux :

- Entrées RTD (y compris Pt100), 3 ou 4 fils
- Thermocouple
- Courant ou tension analogique

Fonctions supplémentaires :

- Une sortie universelle, configurable pour tension ou courant analogique
- Deux relais de sortie (NO)
- Affichage LC à deux lignes et diagnostics par LED
- Détection de rupture du fil de la sonde, de court-circuit et de polarité incorrecte
- Logiciel de programmation de l'interface

Entrées de thermistance dédiées (2)

Fonctions :

- Chaque module peut surveiller jusqu'à six thermistances en série
- Diagnostics des pannes pour rupture de fil ou court-circuit des sondes
- Certification ATEX/UL/CSA
- Une troisième entrée de thermistance peut être fournie par la carte d'option thermistance PTC MCB 112 si nécessaire

4.6 Installation électrique**4.6.1 Connexions de l'alimentation****Câblage et fusibles****NOTE****Câbles, généralités**

L'ensemble du câblage doit être conforme aux réglementations nationales et locales en matière de sections de câble et de température ambiante. Les applications UL exigent des conducteurs en cuivre 75 °C. Des conducteurs en cuivre 75 et 90 °C sont thermiquement acceptables pour les variateurs de fréquence utilisés dans des applications non conformes à UL.

Les connexions du câble de puissance sont placées comme indiqué ci-dessous. Le dimensionnement de la section de câble doit être effectué en fonction des caractéristiques de courant et de la législation locale. Voir le 8.1.1 *Longueurs et sections de câble* : pour des précisions.

À des fins de protection, les fusibles recommandés pour le variateur de fréquence doivent être utilisés si l'unité ne contient pas de fusibles intégrés. Les fusibles recommandés sont présentés dans des tableaux au

chapitre consacré aux fusibles. Toujours s'assurer que les fusibles installés répondent à la réglementation locale.

La mise sous tension est montée sur le commutateur secteur si celui-ci est inclus.

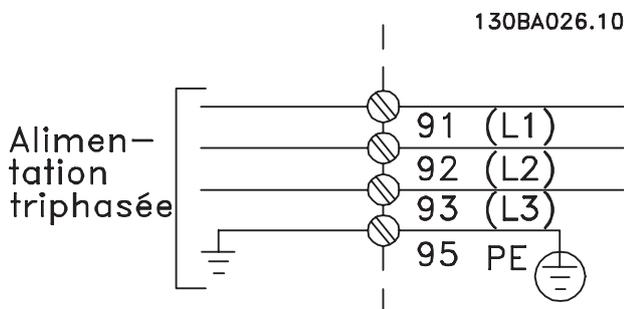


Illustration 4.23

NOTE

Pour se conformer aux prescriptions d'émissions CEM, l'utilisation de câbles blindés/armés est recommandée. En cas d'utilisation d'un câble non blindé/sans armature, voir 4.6.13 Puissance et câblage de commande avec câbles non blindés.

Voir 8 Spécifications générales pour le dimensionnement correct des sections et longueurs des câbles du moteur.

Blindage des câbles :

Éviter les extrémités blindées torsadées (queues de cochon) car elles détériorent l'effet de blindage aux fréquences élevées. Si le montage d'un disjoncteur ou d'un contacteur moteur impose une interruption du blindage, continuer le blindage en adoptant une impédance HF aussi faible que possible.

Relier le blindage du câble moteur à la plaque de connexion à la terre du variateur de fréquence et au boîtier métallique du moteur.

Réaliser les connexions du blindage avec la plus grande surface possible (étrier de serrage). Ceci est fait en utilisant les dispositifs d'installation fournis dans le variateur de fréquence.

Longueur et section des câbles :

Le variateur de fréquence a été testé en matière de CEM avec un câble d'une longueur donnée. Garder le câble moteur aussi court que possible pour réduire le niveau sonore et les courants de fuite.

Fréquence de commutation :

Lorsque des variateurs de fréquence sont utilisés avec des filtres sinus pour réduire le bruit acoustique d'un moteur, régler la fréquence de commutation conformément aux instructions au par. 14-01 Switching Frequency.

Borne n°	96	97	98	99	Tension moteur 0 à 100 % de la tension secteur 3 fils hors du moteur
	U	V	W	PE ¹⁾	
	U1 W2	V1 U2	W1 V2	PE ¹⁾	Raccordement en triangle 6 fils hors du moteur
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Raccordement en étoile U2, V2, W2 U2, V2 et W2 à interconnecter séparément.

Table 4.14

¹⁾Mise à la terre protégée

NOTE

Sur les moteurs sans papier d'isolation de phase ou autre renforcement d'isolation convenant à un fonctionnement avec alimentation de tension (par exemple un variateur de fréquence), placer un filtre sinus à la sortie du variateur de fréquence.

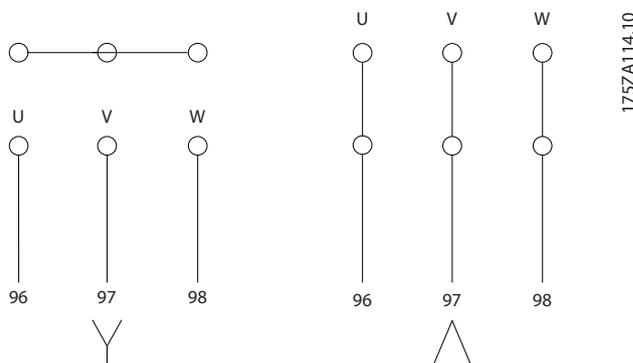


Illustration 4.24

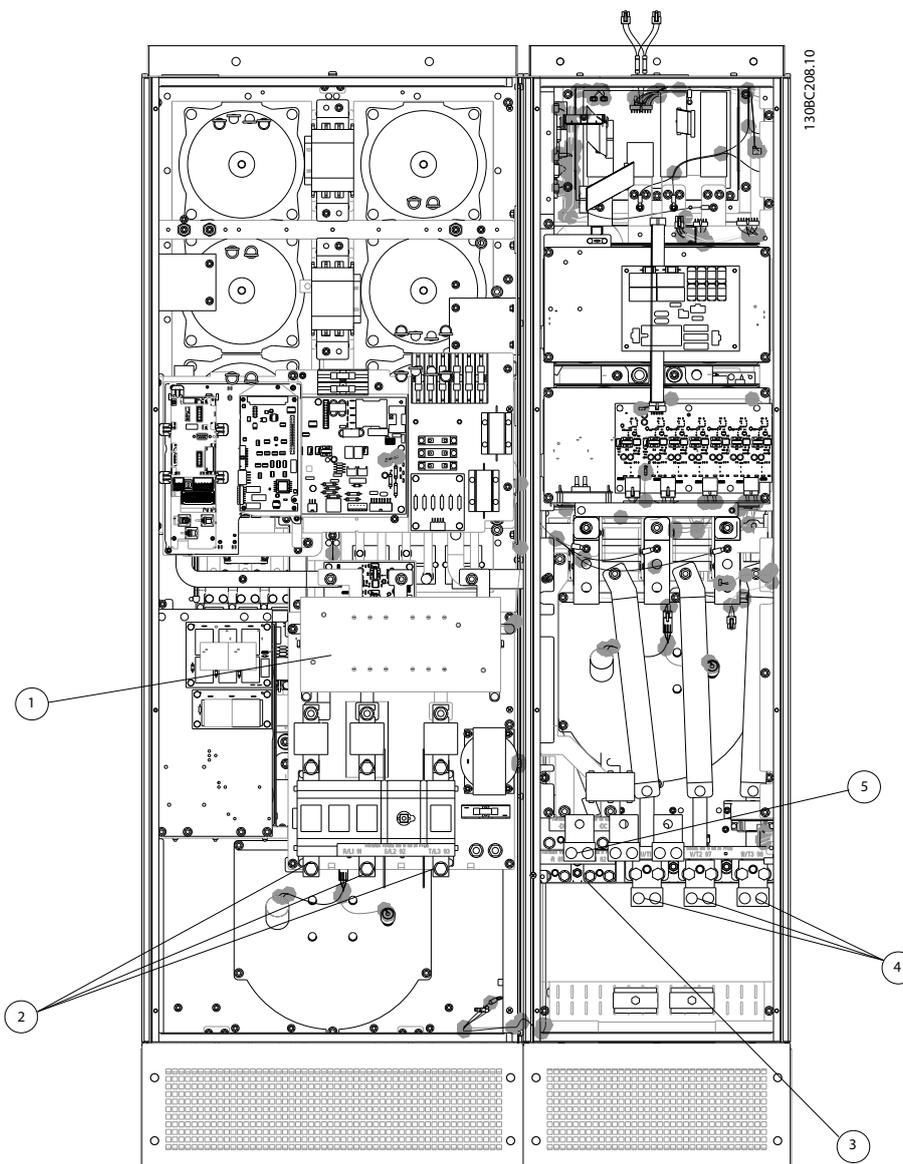
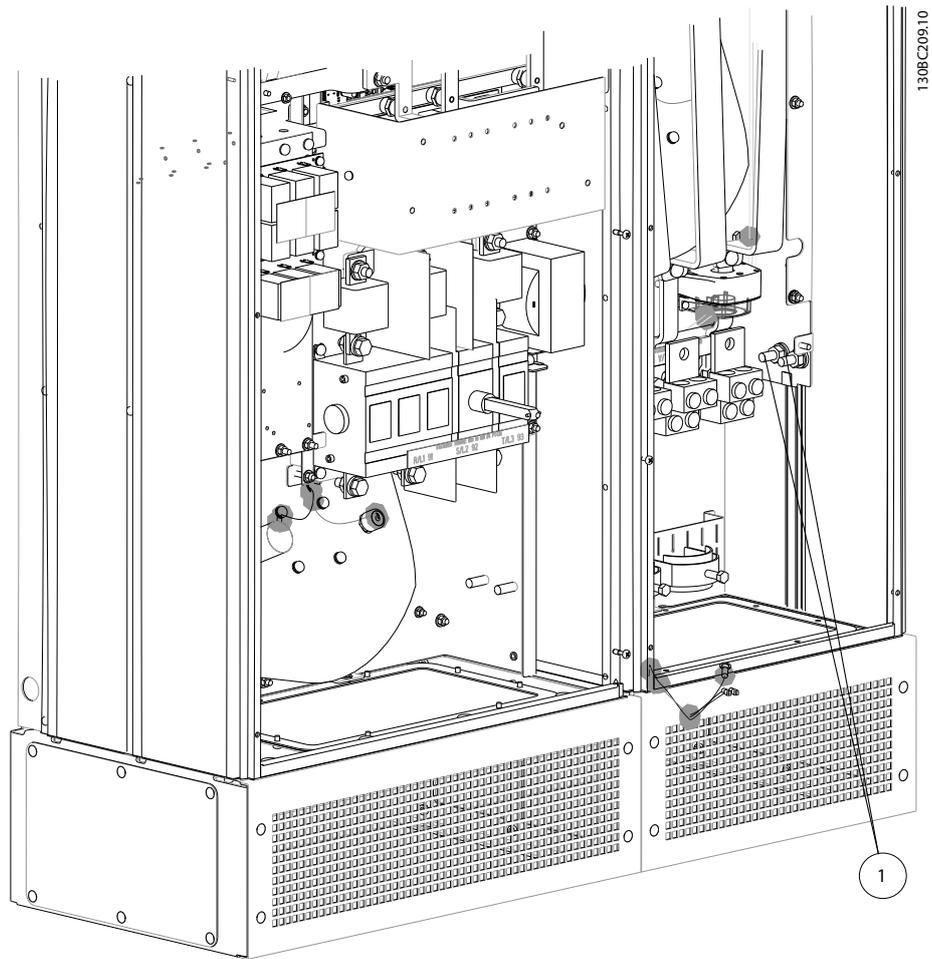


Illustration 4.25 Châssis de taille D13

1)	RFI	4)	Moteur
2)	Ligne		U V W
	R S T		96 97 98
	L1 L2 L3		T1 T2 T3
3)	Option de freinage	5)	Option de répartition de la charge
	-R +R		-DC +DC
	81 82		88 89
		6)	Ventilateur AUX
			100 101 102 103
			L1 L2 L1 L2

Table 4.15



4

Illustration 4.26 Position de bornes de terre

1	Mise à la terre
---	-----------------

Table 4.16

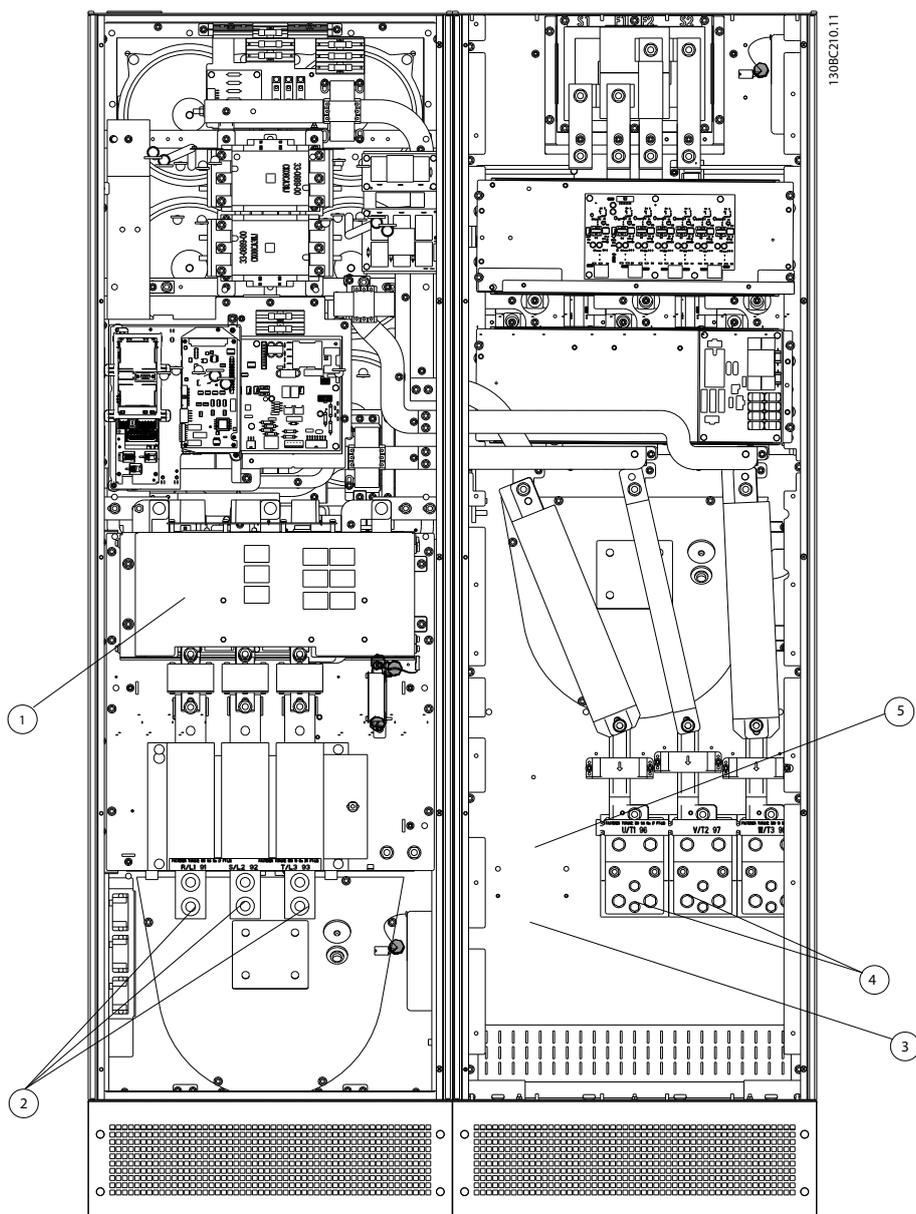
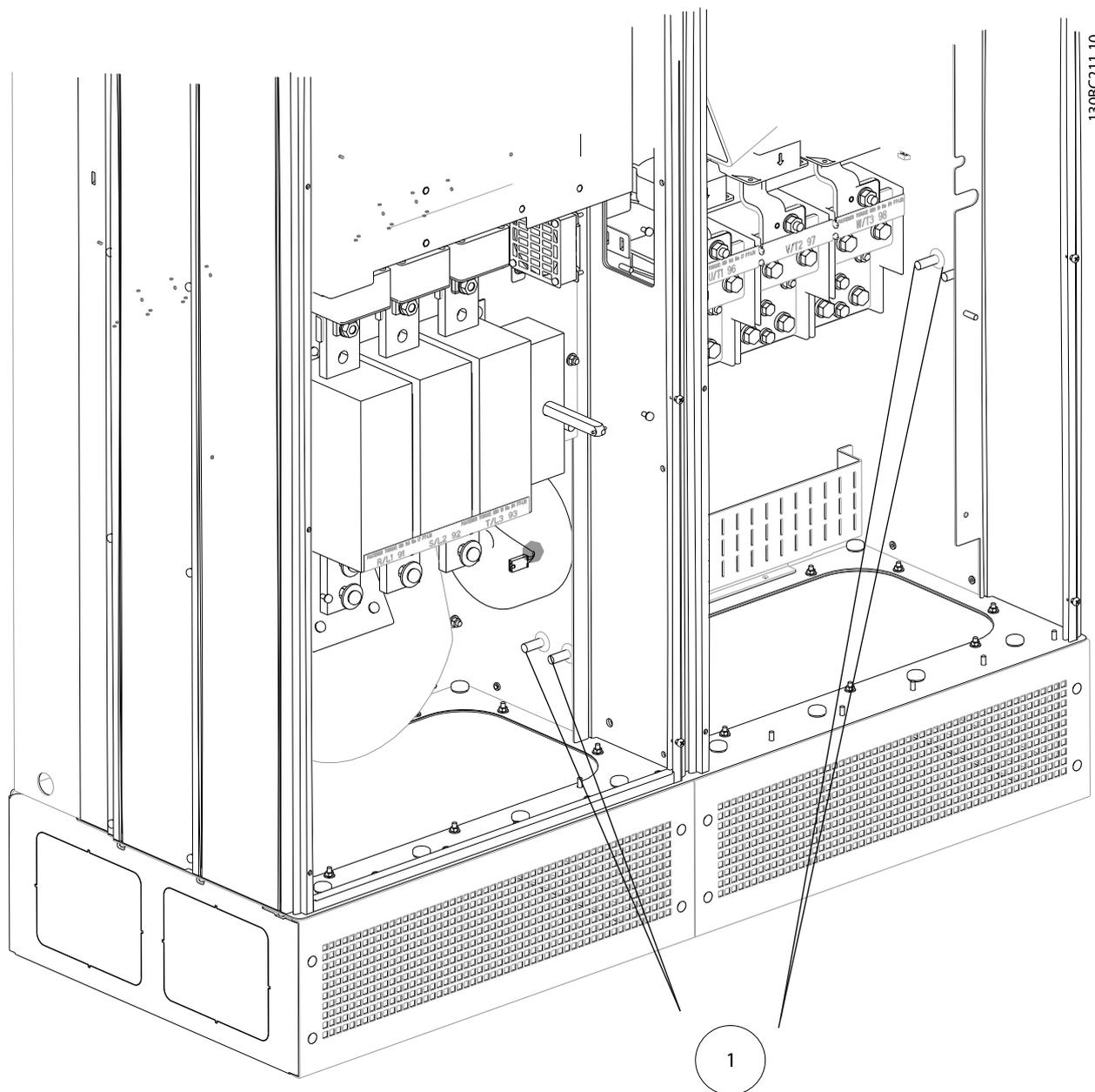


Illustration 4.27 Châssis de taille E9

1)	RFI	4)	Moteur
2)	Ligne		U V W
	R S T		96 97 98
	L1 L2 L3		T1 T2 T3
3)	Option de freinage	5)	Option de répartition de la charge
	-R +R		-DC +DC
	81 82		88 89
		6)	Ventilateur AUX
			100 101 102 103
			L1 L2 L1 L2

Table 4.17



4

Illustration 4.28 Position de bornes de terre

1	Mise à la terre
---	-----------------

Table 4.18

4

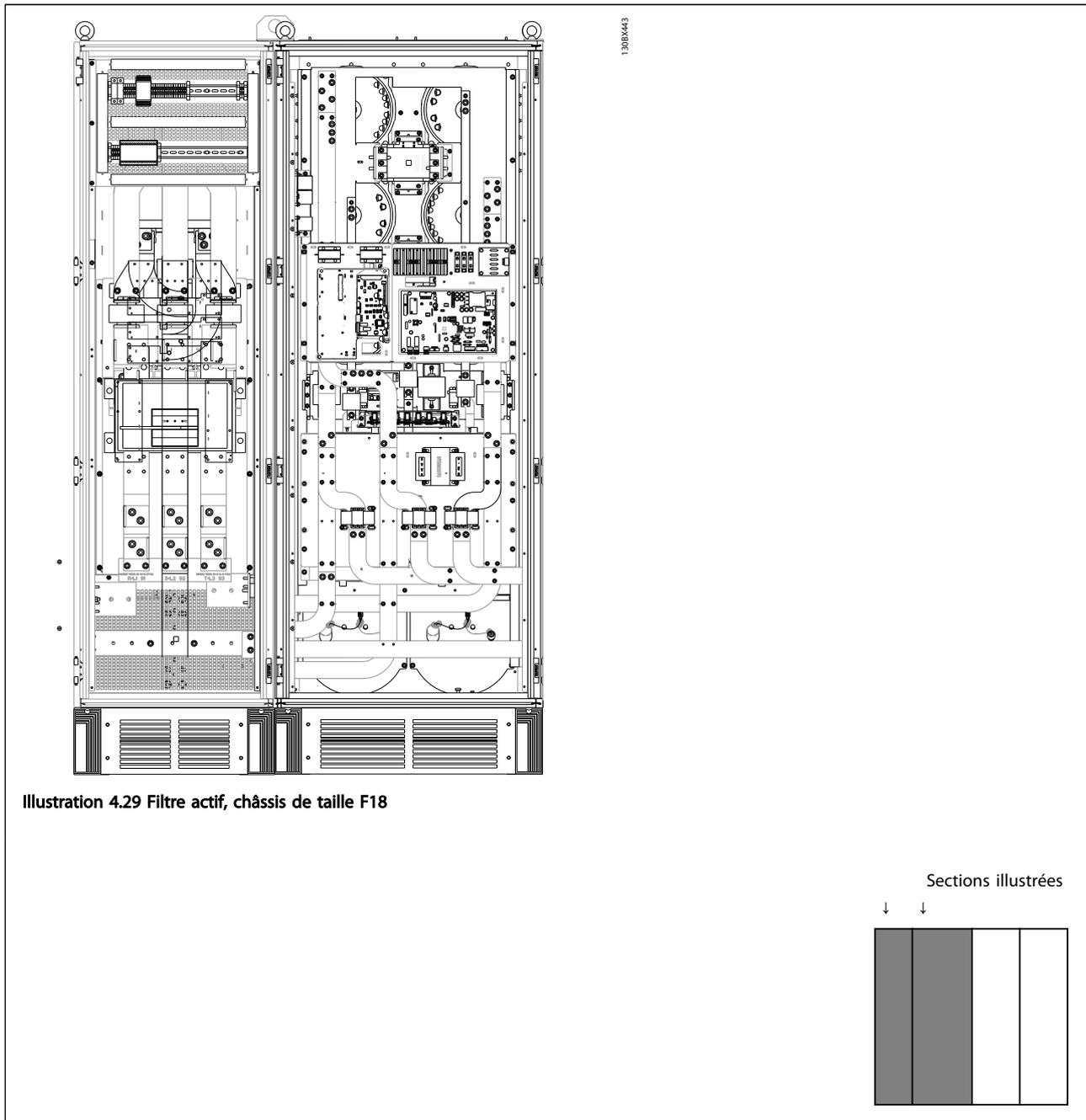


Illustration 4.29 Filtre actif, châssis de taille F18

Sections illustrées

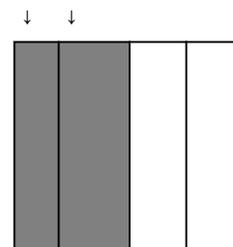


Table 4.19

1)	Ligne
	R S T
	L1 L2 L3
2)	Barres omnibus de la section redresseur du variateur
3)	Bloc-fusibles

Table 4.20

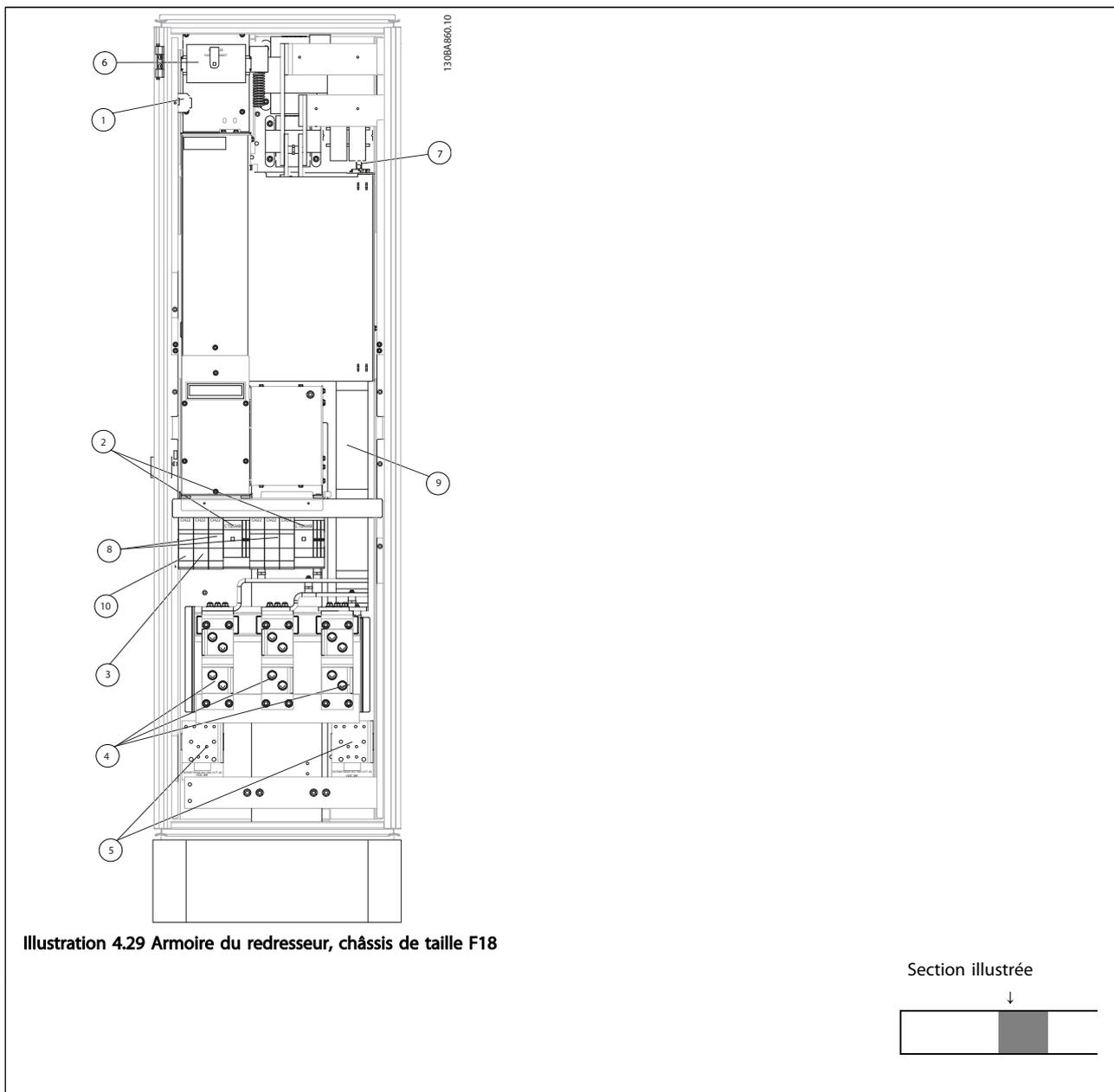


Illustration 4.29 Armoire du redresseur, châssis de taille F18

Section illustrée



Table 4.21

1)	24 V CC, 5 A	5)	Répartition de la charge
	T1 Prises de sortie		-DC +DC
	Commutateur temp.		88 89
	106 104 105	6)	Fusibles du transformateur de contrôle (2 ou 4 unités). Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
2)	Démarrateurs manuels	7)	Fusible SMPS. Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
3)	Bornes de puissance protégées par fusible 30 A	8)	Fusibles du contrôleur de moteur manuel (3 ou 6 unités). Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
4)	Point de connexion au filtre	9)	Fusibles de ligne, châssis F1 et F2 (3 unités). Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
	R S T	10)	Fusibles de puissance protégés par fusible 30 A
	L1 L2 L3		

Table 4.22

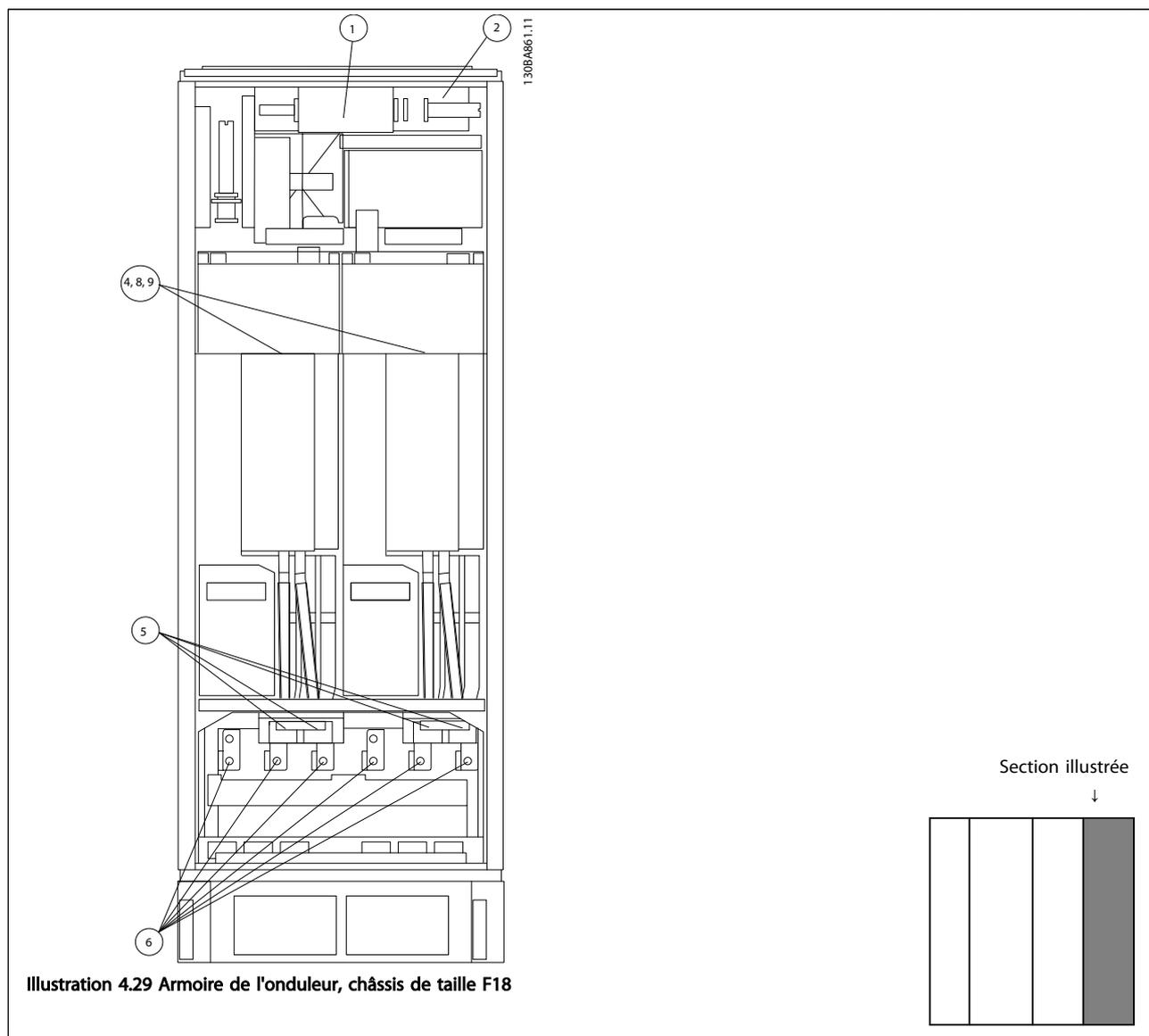


Illustration 4.29 Armoire de l'onduleur, châssis de taille F18

Table 4.23

1)	Surveillance de la température extérieure	6)	Moteur
2)	Relais AUX		U V W
	01 02 03		96 97 98
	04 05 06		T1 T2 T3
3)	NAMUR	7)	Fusible NAMUR. Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
4)	Ventilateur AUX	8)	Fusibles de ventilateur. Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
	100 101 102 103	9)	Fusibles SMPS. Voir 4.6.14 Fusibles pour les références
	L1 L2 L1 L2		
5)	Frein		
	-R +R		
	81 82		

Table 4.24

4.6.2 Mise à la terre

Noter les points de base suivants lors de l'installation d'un variateur de fréquence, afin d'obtenir la compatibilité électromagnétique (CEM).

- Circuit de protection par mise à la terre : Le courant de fuite du variateur de fréquence est élevé. L'appareil doit être mis à la terre correctement par mesure de sécurité. Respecter les réglementations de sécurité locales.
- Mise à la terre haute fréquence : utiliser des fiches aussi courtes que possible.

Connecter les différents systèmes de mise à la terre à l'impédance la plus basse possible. Pour ce faire, le conducteur doit être aussi court que possible et la surface aussi grande que possible.

Installer les armoires métalliques des différents appareils sur la plaque arrière de l'armoire avec une impédance HF aussi faible que possible. Cela permet d'éviter une tension différentielle à hautes fréquences entre les différents dispositifs et la présence d'interférences radioélectriques dans d'éventuels câbles de raccordement entre les appareils. Les interférences radioélectriques sont ainsi réduites.

Afin d'obtenir une faible impédance HF, utiliser les boulons de montage des dispositifs en tant que liaison hautes fréquences avec la plaque arrière. Il est nécessaire de retirer la peinture isolante ou équivalente aux points de montage.

4.6.3 Protection supplémentaire (RCD)

On peut utiliser des relais différentiels, une mise à la terre multiple ou une mise à la terre comme protection supplémentaire, pourvu que la réglementation de sécurité locale soit respectée.

Un défaut de mise à la terre peut introduire une composante continue dans le courant de fuite.

D'éventuels relais différentiels doivent être utilisés conformément aux réglementations locales. Les relais doivent convenir à la protection d'équipements triphasés avec pont redresseur et décharge courte lors de la mise sous tension.

Consulter également le paragraphe *Conditions spéciales* du Manuel de configuration VLT® Automation Drive, MG33BXY.

4.6.4 Commutateur RFI

Alimentation secteur isolée de la terre

Si le variateur de fréquence est alimenté par une source électrique isolée (réseau IT, triangle flottant et triangle à la terre) ou un réseau TT/TNS avec colonne à la terre, il est recommandé de désactiver (OFF) ¹⁾ le commutateur RFI via le par. 14-50 RFI Filter sur le variateur de fréquence et le par. 14-50 RFI Filter sur le filtre. Pour obtenir des références complémentaires, voir CEI 364-3. Si une performance CEM optimale est exigée, et si des moteurs parallèles sont connectés ou si la longueur des câbles du moteur est supérieure à 25 m, il est recommandé de régler le par. 14-50 RFI Filter sur [Actif].

1) Non disponible pour les variateurs de fréquence 525-600/690 V dans des châssis de taille D, E et F. En position OFF, les condensateurs internes du RFI (condensateurs de filtrage) entre le châssis et le circuit intermédiaire sont coupés pour éviter d'endommager le circuit intermédiaire et pour réduire les courants à effet de masse (selon la norme CEI 61800-3).

Voir aussi la note applicative VLT sur réseau IT, MN.90.CX.02. Il est important d'utiliser des moniteurs d'isolement compatibles avec l'électronique de puissance (CEI 61557-8).

4.6.5 Couple [Nm]

Lors du serrage des raccordements électriques, il est très important de serrer avec le bon couple. Des couples trop faibles ou trop élevés entraînent un mauvais raccordement électrique. Utiliser une clé dynamométrique pour garantir un couple correct.

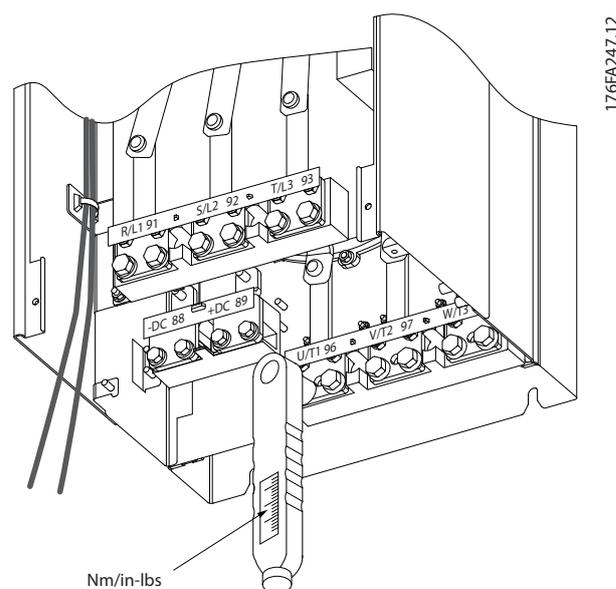


Illustration 4.29 Toujours utiliser une clé dynamométrique pour serrer les boulons.

Châssis de taille	Borne	Couple	Taille de boulon
D	Secteur Moteur	19-40 Nm	M10
	Répartition de la charge Frein	8,5-20,5 Nm	M8
E	Secteur Moteur Répartition de la charge	19-40 Nm	M10
	Frein	8,5-20,5 Nm	M8
F	Secteur Moteur	19-40 Nm	M10
	Répartition de la charge	19-40 Nm	M10
	Frein	8,5-20,5 Nm	M8
	Regen	8,5-20,5 Nm	M8

Table 4.25 Couple pour bornes

4.6.6 Câbles blindés

NOTE

Danfoss recommande l'utilisation de câbles blindés entre le filtre LCL et l'unité AFE. Les câbles non blindés peuvent être placés entre le transformateur et le côté de l'entrée du filtre LCL.

Il est important que les câbles blindés et armés soient connectés de façon correcte pour garantir une haute immunité CEM et de faibles émissions.

La connexion peut être effectuée à l'aide de presse-étoupe ou de brides :

- Presse-étoupe CEM : en général, les presse-étoupe disponibles peuvent être utilisés pour assurer une connexion CEM optimale.
- Étrier de serrage CEM : les étriers de serrage offrant une connexion facile sont fournis avec le variateur de fréquence.

4.6.7 Câble moteur

Le moteur doit être connecté aux bornes U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98 situées à l'extrême droite de l'unité. Relier la terre à la borne 99. Le variateur de fréquence permet d'utiliser tous les types de moteurs asynchrones triphasés standard. Le réglage effectué en usine correspond à une rotation dans le sens horaire quand la sortie du variateur de fréquence est raccordée comme suit :

N° de borne	Fonction
96, 97, 98, 99	Secteur U/T1, V/T2, W/T3 Terre

Table 4.26

- Borne U/T1/96 reliée à la phase U
- Borne V/T2/97 reliée à la phase V
- Borne W/T3/98 reliée à la phase W

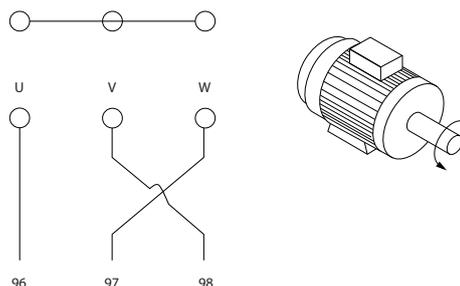
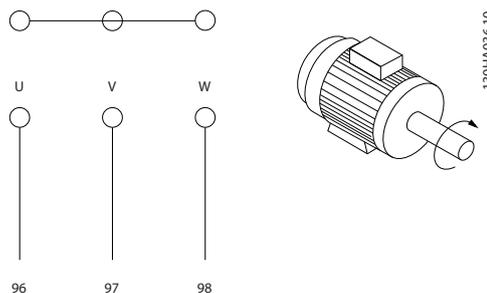


Illustration 4.30

NOTE

Le sens de rotation peut être modifié en inversant deux phases côté moteur ou en changeant le réglage du **4-10 Motor Speed Direction**.

Le contrôle de la rotation du moteur peut être effectué à l'aide du **1-28 Motor Rotation Check** et en suivant les étapes indiquées sur l'affichage.

Exigences associées au châssis F

les quantités de câbles de phase moteur doivent être des multiples de 2 allant de 2 à 8 (l'utilisation d'un seul câble est interdite) pour obtenir une quantité égale de fils raccordés aux deux bornes du module d'onduleur. Les câbles doivent être d'égale longueur au sein d'une plage de 10 % entre les bornes du module d'onduleur et le premier point commun d'une phase. Le point commun recommandé correspond aux bornes du moteur.

Exigences concernant la boîte de sortie : la longueur (au moins 2,5 mètres) et la quantité des câbles doivent être égales entre chaque module d'onduleur et la borne commune dans la boîte de raccordement.

NOTE

Si une application de modifications en rattrapage exige une quantité inégale de fils par phase, prière de consulter l'usine concernant les exigences requises ainsi que la documentation ou d'utiliser l'option de boîtier métallique latéral à entrée inférieure/supérieure, instruction 177R0097.

4.6.8 Câble de la résistance de freinage Variateurs équipés de l'option hacheur de freinage installée en usine

(Uniquement standard avec la lettre B en position 18 du code type.)

Le câble de raccordement à la résistance de freinage doit être blindé et la longueur maximale entre le variateur de fréquence et la barre de courant continu est limitée à 25 mètres.

N° de borne	Fonction
81, 82	Bornes de résistance de freinage

Table 4.27

Le câble de raccordement de la résistance de freinage doit être blindé. Relier le blindage à la plaque conductrice arrière du variateur de fréquence et à l'armoire métallique de la résistance de freinage à l'aide d'étriers de serrage. Dimensionner la section du câble de la résistance de freinage en fonction du couple de freinage. Voir également les *instructions de freinage, MI90FXYY* et *MI50SXYY* pour plus de détails sur une installation sans danger.

⚠ WARNING

Noter que des tensions pouvant atteindre 790 V CC peuvent se produire aux bornes, selon la tension d'alimentation.

Exigences associées au châssis F

La ou les résistances de freinage doivent être connectées aux bornes de freinage dans chaque module d'onduleur.

4.6.9 Sonde de température de la résistance de freinage

Châssis de taille D-E-F

Couple : 0,5-0,6 Nm

Taille des vis : M3

Cette entrée sert à surveiller la température d'une résistance de freinage externe raccordée. Si la connexion est supprimée entre 104 et 106, le variateur de fréquence s'arrête avec l'avertissement/alarme 27, Frein IGBT. Il convient d'installer un contact KLIXON qui est "normalement fermé" en série avec la connexion existante

sur 106 ou 104. Toute connexion à cette borne doit être doublement isolée à la haute tension afin de garantir la conformité PELV.

Normalement fermé : 104-106 (cavalier installé en usine).

N° de borne	Fonction
106, 104, 105	Sonde de température de la résistance de freinage.

Table 4.28

⚠ CAUTION

Si la température de la résistance de freinage est trop élevée et que le contact thermique est défaillant, le variateur de fréquence arrête de freiner. Ensuite, le moteur s'arrête en roue libre.

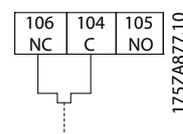


Illustration 4.31

4.6.10 Répartition de la charge

N° de borne	Fonction
88, 89	Répartition de la charge

Table 4.29

Le câble de raccordement doit être blindé et la longueur maximale entre le variateur de fréquence et la barre de courant continu est de 25 mètres.

La répartition de la charge permet de relier le circuit intermédiaire de plusieurs variateurs de fréquence.

⚠ WARNING

Noter la présence de tensions allant jusqu'à 1099 V CC sur les bornes.

La répartition de la charge nécessite un équipement supplémentaire et implique certaines précautions à prendre en matière de sécurité. Pour de plus amples informations, consulter les instructions relatives à la répartition de la charge MI50NXYY.

⚠ WARNING

Noter que la coupure du secteur peut ne pas isoler le variateur de fréquence en raison de la connexion du circuit intermédiaire.

4.6.11 Mise sous tension

Le secteur doit être connecté aux bornes 91, 92 et 93 situées à l'extrême gauche de l'unité. La terre est connectée à la borne placée à droite de la borne 93.

N° de borne	Fonction
91, 92, 93	Secteur R/L1, S/L2, T/L3
94	Mise à la terre

Table 4.30

NOTE

Consulter la plaque signalétique pour vérifier que la tension secteur du variateur de fréquence correspond à l'alimentation électrique de l'usine.

Veiller à ce que l'alimentation puisse fournir le courant nécessaire au variateur de fréquence.

Si l'unité ne comporte pas de fusibles intégrés, s'assurer que les fusibles sélectionnés ont le bon calibre.

4.6.12 Alimentation du ventilateur en externe

Châssis de taille D, E et F

Dans les cas où le variateur de fréquence est alimenté par un courant continu ou lorsque le ventilateur doit fonctionner indépendamment de l'alimentation secteur, une alimentation externe peut être appliquée. La connexion est effectuée à la carte de puissance.

N° de borne	Fonction
100, 101	Alimentation auxiliaire S, T
102, 103	Alimentation interne S, T

Table 4.31

Le connecteur situé sur la carte de puissance permet la connexion de la tension secteur des ventilateurs de refroidissement. Les ventilateurs sont connectés à l'usine pour recevoir une alimentation CA commune (cavaliers entre 100-102 et 101-103). Si une alimentation externe est nécessaire, les cavaliers sont enlevés et l'alimentation est raccordée aux bornes 100 et 101. Un fusible de 5 A doit servir à la protection. Dans les applications UL, il doit s'agir d'un fusible KLK-5 de Littelfuse ou équivalent.

4.6.13 Puissance et câblage de commande avec câbles non blindés

⚠ WARNING

Tension induite !

Acheminer séparément les câbles moteur provenant de plusieurs variateurs de fréquence. La tension induite des câbles moteur de sortie acheminés ensemble peut charger les condensateurs de l'équipement, même lorsque l'équipement est hors tension et verrouillé. Le fait de ne pas acheminer les câbles de sortie séparément peut entraîner le décès ou des blessures graves.

⚠ CAUTION

Acheminer les câbles d'alimentation du variateur, du moteur et de commande dans trois conduits métalliques ou chemins de câbles séparés pour une bonne isolation du bruit haute fréquence. Toute mauvaise isolation des câblages de l'alimentation, du moteur et de commande risque de provoquer une baisse de la performance du contrôleur et de l'équipement correspondant par rapport aux conditions optimales.

Comme le câblage de puissance envoie des impulsions électriques haute fréquence, il est important d'acheminer les câbles de puissance d'entrée et de puissance du moteur dans des conduits distincts. Si le câblage de l'alimentation d'entrée est acheminé dans le même conduit que le câblage du moteur, ces impulsions peuvent coupler le bruit électrique sur le réseau électrique du bâtiment. Le câblage de commande doit toujours être isolé de l'alimentation haute tension.

En l'absence d'utilisation de câble blindé/armé, au moins trois conduits séparés doivent être raccordés à l'option du panneau (voir la figure ci-dessous).

- Câblage d'alimentation dans la protection
- Câblage d'alimentation entre la protection et le moteur
- Câblage de commande

4.6.14 Fusibles

Il est recommandé d'utiliser des fusibles et/ou des disjoncteurs du côté de l'alimentation comme protection en cas de panne d'un composant interne au variateur de fréquence (première panne).

NOTE

Ceci est obligatoire pour assurer la conformité à la norme CEI 60364 pour la conformité CE et au NEC 2009 pour la conformité UL.



Le personnel et les biens doivent être protégés contre les conséquences éventuelles d'une panne de composant interne au variateur de fréquence.

Protection du circuit de dérivation

Afin de protéger l'installation contre les risques électriques et d'incendie, tous les circuits de dérivation d'une installation, d'un appareillage de connexion, de machines, etc. doivent être protégés contre les courts-circuits et les

Conformité UL

380-480 V, châssis de taille D, E et F

L'utilisation des fusibles ci-dessous convient sur un circuit capable de délivrer 100 000 Arms (symétriques), 240 V, 480 V, 500 V ou 600 V en fonction de la tension nominale du variateur de fréquence. Avec des fusibles adaptés, le

surcourants, conformément aux règlements nationaux et internationaux.

NOTE

Pour UL, les recommandations données ne traitent pas la protection du circuit de dérivation.

Protection contre les courts-circuits :

Danfoss recommande d'utiliser les fusibles/disjoncteurs mentionnés ci-dessous afin de protéger le personnel d'entretien et l'équipement en cas de panne d'un composant interne au variateur de fréquence.

Pas de conformité UL

Si la conformité à UL/cUL n'est pas nécessaire, nous recommandons d'utiliser les fusibles suivants qui garantiront la conformité à la norme EN 50178 :

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

Table 4.32

courant nominal de court-circuit du variateur de fréquence (SCCR) s'élève à 100 000 Arms.

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

Table 4.33 Châssis de taille D, fusibles de ligne, 380-480 V

Taille/type	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Ferraz	Siba
P250	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P315	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Table 4.34 Châssis de taille E, fusibles de ligne, 380-480 V

Taille/type	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Siba	Option interne Bussmann
P450	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P560	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082

Table 4.35 Châssis de taille F, fusibles de ligne, 380-480 V

Taille/type	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Siba
P450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Table 4.36 Châssis de taille F, fusibles du circuit intermédiaire du module d'onduleur, 380-480 V

* Les fusibles 170M de Bussmann présentés utilisent l'indicateur visuel -/80, les fusibles avec indicateur -TN/80 Type T, -/110 ou TN/110 Type T de même taille et de même intensité peuvent être remplacés pour un usage externe.

** Les fusibles répertoriés d'au moins 500 V UL avec courant nominal associé peuvent être utilisés pour respecter les exigences UL.

Fusibles supplémentaires

Châssis de taille	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales
D, E et F	KTK-4	4 A, 600 V

Table 4.37 Fusible SMPS

Taille/type	Bussmann PN*	Littelfuse	Caractéristiques nominales
P132-P250, 380-480 V	KTK-4		4 A, 600 V
P315-P630, 380-480 V		KLK-15	15 A, 600 V

Table 4.38 Fusibles de ventilateur

Taille/type		Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Fusibles de remplacement
P450-P630, 380-480 V	2,5-4,0 A	LPJ-6 SP ou SPI	6 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 6 A
P450-P630, 380-480 V	4,0-6,3 A	LPJ-10 SP ou SPI	10 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 10 A
P450-P630, 380-480 V	6,3-10 A	LPJ-15 SP ou SPI	15 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 15 A
P450-P630, 380-480 V	10-16 A	LPJ-25 SP ou SPI	25 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 25 A

Table 4.39 Fusibles de contrôleurs de moteur manuels

Châssis de taille	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Fusibles de remplacement
F	LPJ-30 SP ou SPI	30 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 30 A

Table 4.40 Borne de fusible protégée par fusible 30 A

Châssis de taille	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Fusibles de remplacement
D	LP-CC-8/10	0,8 A, 600 V	Tout élément répertorié classe CC, 0,8 A
E	LP-CC-1 1/2	1,5 A, 600 V	Tout élément répertorié classe CC, 1,5 A
F	LPJ-6 SP ou SPI	6 A, 600 V	Tout élément double classe J répertorié, retard, 6 A

Table 4.41 Fusible du transformateur de contrôle

Châssis de taille	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Table 4.42 Fusible NAMUR

Châssis de taille	Bussmann PN*	Caractéristiques nominales	Fusibles de remplacement
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Tout élément répertorié classe CC, 6 A

Table 4.43 Fusible de bobine de relais de sécurité avec relais PILS

4.6.15 Sectionneurs secteur - châssis de taille D, E et F

Châssis de taille	Puissance et tension	Type
D	P132-P200 380-480 V	OT400U12-91
E	P250 380-480 V	ABB OETL-NF600A
E	P315-P400 380-480 V	ABB OETL-NF800A
F	P450 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F	P500-P630 380-480 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Table 4.44

4.6.16 Disjoncteurs de châssis F

Châssis de taille	Puissance et tension	Type
F	P450 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F	P500-P630 380-480 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP

Table 4.45

4.6.17 Contacteurs secteur de châssis F

Châssis de taille	Puissance et tension	Type
F	P450-P500 380-480 V	Eaton XTCE650N22A
F	P560-P630 380-480 V	Eaton XTCEC14P22B

Table 4.46

4.6.18 Isolation du moteur

Pour les longueurs de câble de moteur \leq à la longueur maximum indiquée dans 8 *Spécifications générales*, les valeurs nominales d'isolation du moteur suivantes sont recommandées en raison des pics de tension qui peuvent s'élever au double de la tension du circuit intermédiaire, 2,8 fois la tension secteur, suite aux effets de ligne de transmission dans le câble du moteur. Si un moteur

présente une valeur d'isolation nominale inférieure, il est conseillé d'utiliser un filtre du/dt ou sinus.

Tension secteur nominale	Isolation du moteur
$U_N \leq 420$ V	U_{LL} standard = 1300 V
420 V < $U_N \leq 500$ V	U_{LL} renforcée = 1600 V

Table 4.47

4.6.19 Courants des paliers de moteur

Il est recommandé que les moteurs de 110 kW ou plus entraînés par des variateurs de fréquence présentent des paliers isolés à extrémité libre afin d'éliminer les courants de paliers à circulation dus à la taille physique du moteur. Pour minimiser les courants d'entraînement des paliers et des arbres, une mise à la terre correcte du variateur de fréquence, du moteur, de la machine entraînée et du moteur de la machine entraînée est requise. Même si les pannes dues aux courants de paliers sont rares et dépendent de nombreux éléments différents, pour assurer la sécurité de l'exploitation, les stratégies d'atténuation suivantes peuvent être mises en place.

Stratégies d'atténuation standard :

1. Utiliser un palier isolé
2. Appliquer des procédures d'installation rigoureuses

Veiller à ce que le moteur et la charge moteur soient alignés

Respecter strictement la réglementation CEM

Renforcer le PE de façon à ce que l'impédance haute fréquence soit inférieure dans le PE aux fils d'alimentation d'entrée

Permettre une bonne connexion haute fréquence entre le moteur et le variateur de fréquence par exemple avec un câble armé muni d'un raccord à 360° dans le moteur et le variateur de fréquence.

Veiller à ce que l'impédance entre le variateur de fréquence et la mise à la terre soit inférieure à l'impédance de la mise à la terre de la machine. Ceci peut s'avérer difficile en ce qui concerne les pompes. Procéder à une mise à la terre directe entre le moteur et la charge moteur.
3. Appliquer un lubrifiant conducteur
4. Veiller à ce que la tension de la ligne soit équilibrée jusqu'à la terre. Cela peut s'avérer difficile pour les réseaux IT, TT, TN-CS ou les systèmes de colonne mis à la terre
5. Utiliser un palier isolé en suivant les recommandations du fabricant du moteur (remarque : les moteurs de cette taille provenant de fabricants réputés en sont généralement dotés en standard).

Si nécessaire et après consultation de Danfoss :

6. Abaisser la fréquence de commutation de l'IGBT
7. Modifier la forme de l'onde de l'onduleur, 60° AVM au lieu de SFAVM.
8. Installer un système de mise à la terre de l'arbre ou utiliser un raccord isolant entre le moteur et la charge.

9. Utiliser si possible des réglages minimum de la vitesse
10. Utiliser un filtre dU/dt ou sinus

4.6.20 Passage des câbles de commande

Fixer tous les fils de commande au passage de câbles prévu comme indiqué sur le schéma. Ne pas oublier de connecter les blindages correctement pour assurer une immunité électrique optimale.

Connexion du bus de terrain

Les connexions sont faites aux options concernées de la carte de commande. Pour des détails, voir les instructions sur le bus de terrain concerné. Le câble doit être placé dans le passage fourni dans le variateur de fréquence et fixé avec les autres fils de commande (voir *Illustration 4.32* et *Illustration 4.33*).

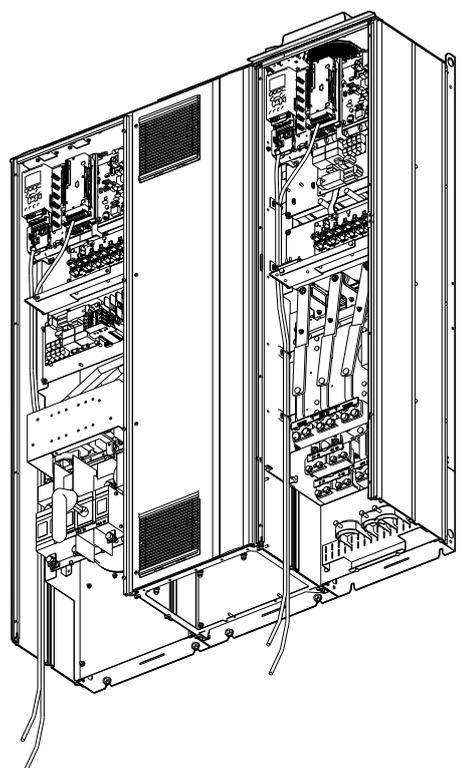


Illustration 4.32 Passage des câbles de la carte de commande pour D13

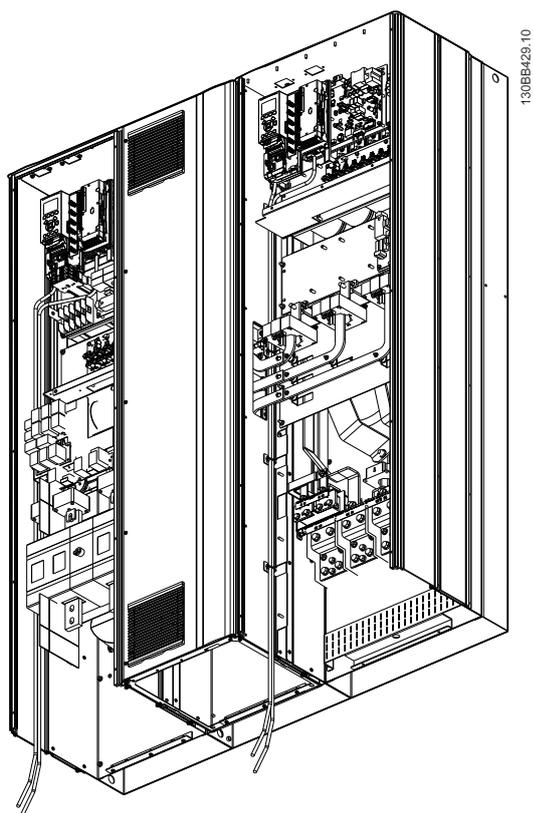


Illustration 4.33 Passage des câbles de la carte de commande pour E9

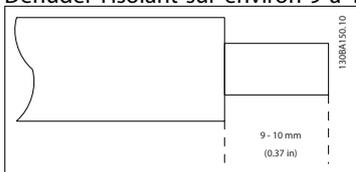
4.6.21 Accès aux bornes de commande

Toutes les bornes vers les câbles de commande sont localisées sous le LCP (du filtre et du variateur de fréquence). Pour y accéder, ouvrir la porte de l'unité.

4.6.22 Installation électrique, bornes de commande

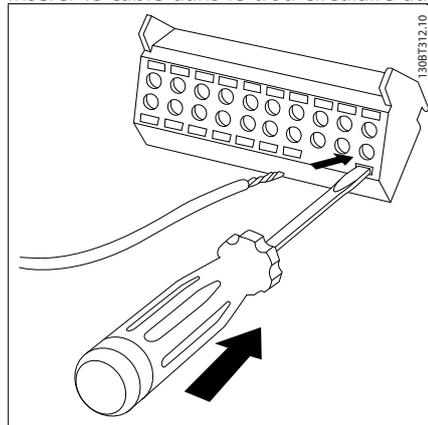
Pour raccorder le câble à la borne :

1. Dénuder l'isolant sur environ 9 à 10 mm.



2. Insérer un tournevis¹⁾ dans le trou carré.

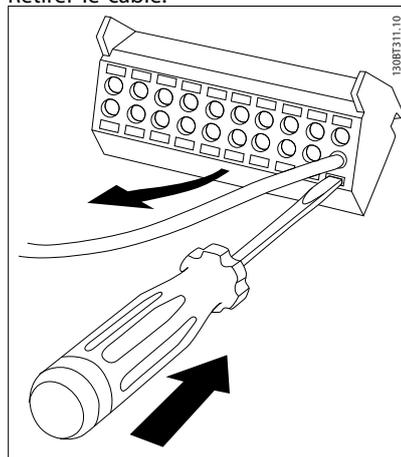
3. Insérer le câble dans le trou circulaire adjacent.



4. Enlever le tournevis. Le câble est maintenant fixé à la borne.

Pour retirer le câble de la borne :

1. Insérer un tournevis¹⁾ dans le trou carré.
2. Retirer le câble.



¹⁾ Max. 0,4 x 2,5 mm

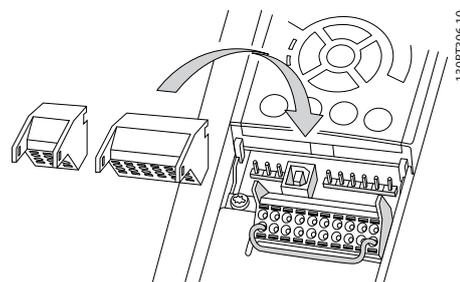


Illustration 4.34

4.7 Exemples de raccordement pour le contrôle du moteur avec un fournisseur de signaux externe

NOTE

Les exemples suivants ne concernent que la carte de commande du variateur de fréquence (LCP à droite), pas le filtre.

4.7.1 Marche/arrêt

- Borne 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input [8] Démarrage
- Borne 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input [0] Inactif (Défaut Lâchage)
- Borne 37 = Arrêt de sécurité

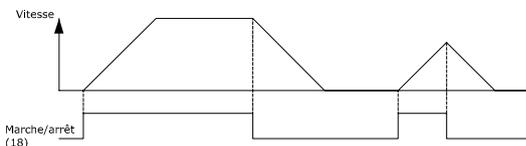
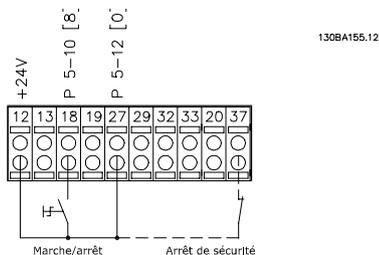
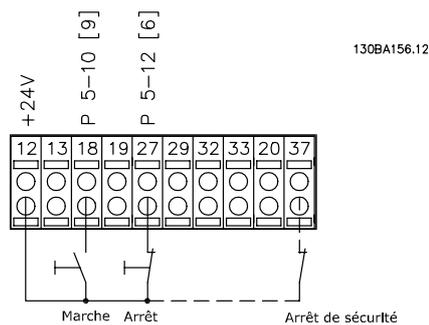


Illustration 4.35

4.7.2 Marche/arrêt par impulsion

- Borne 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input [9] Impulsion démarrage
- Borne 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input [6] Arrêt NF
- Borne 37 = Arrêt de sécurité



130BA156.12

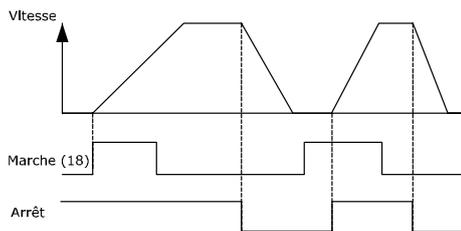
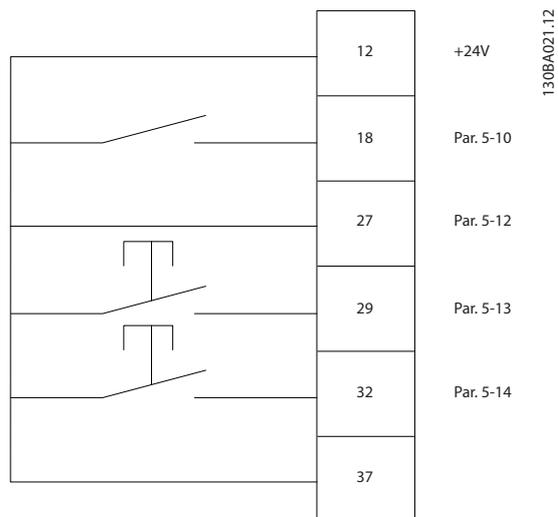


Illustration 4.36

4.7.3 Accélération/décélération

Bornes 29/32 = Accélération/décélération

- Borne 18 = 5-10 Terminal 18 Digital Input Démarrage [9] (par défaut)
- Borne 27 = 5-12 Terminal 27 Digital Input Gel référence [19]
- Borne 29 = 5-13 Terminal 29 Digital Input Accélération [21]
- Borne 32 = 5-14 Terminal 32 Digital Input Décélération [22]



130BA021.12

Illustration 4.37

4.7.4 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)

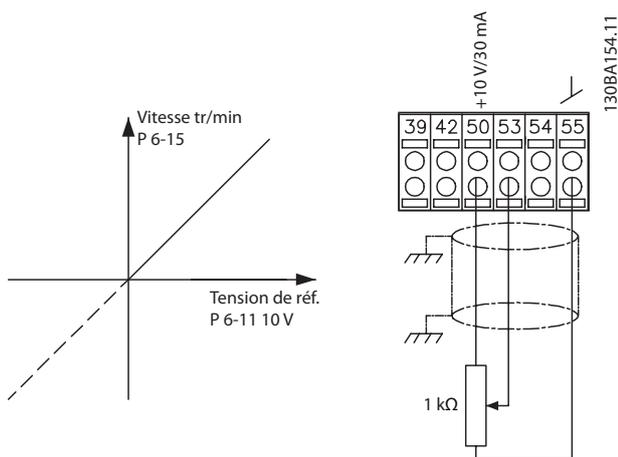


Illustration 4.38

4.8 Installation électrique - supplément

4.8.1 Installation électrique, câbles de commande

4

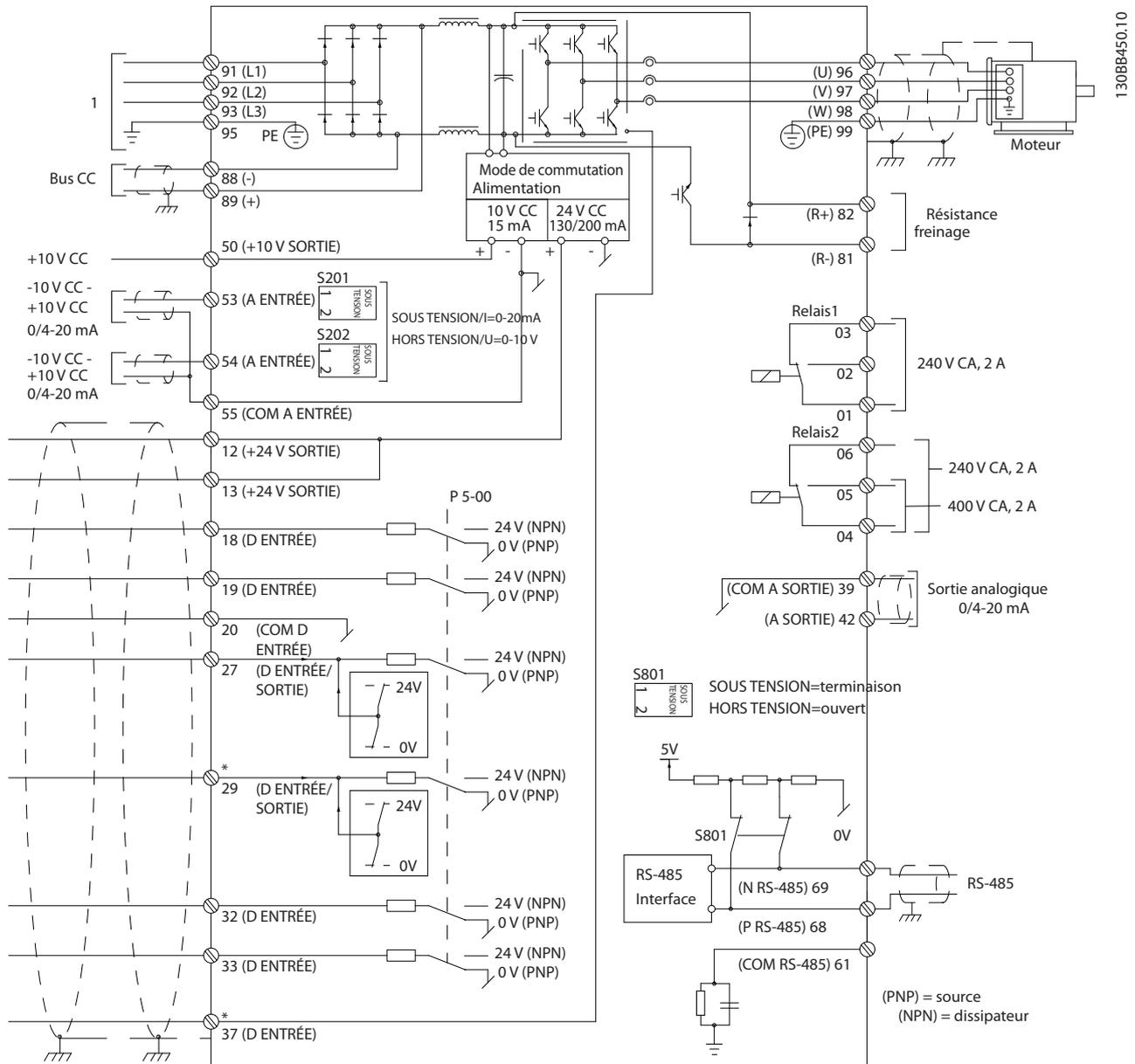


Illustration 4.39 Schéma représentant toutes les bornes sans options.

1: Connexion au filtre

La borne 37 est l'entrée à utiliser pour l'arrêt de sécurité. Pour les instructions relatives à l'installation de l'arrêt de sécurité, se reporter au chapitre *Installation de l'arrêt de sécurité* du Manuel de configuration du variateur de fréquence. Voir également les chapitre *Arrêt de sécurité* et *Installation de l'arrêt de sécurité*.

Les câbles de commande très longs et les signaux analogiques peuvent, dans des cas rares 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 cartes de commande de l'unité (filtre et variateur, bornes 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

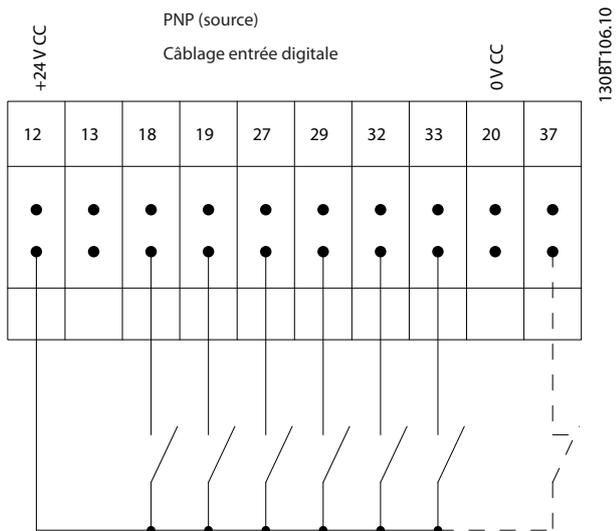


Illustration 4.40

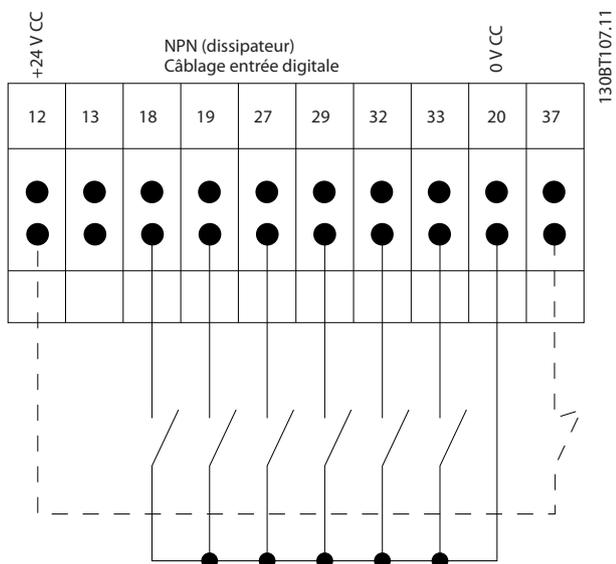


Illustration 4.41

NOTE

Pour se conformer aux prescriptions d'émissions CEM, l'utilisation de câbles blindés/armés est recommandée. En cas d'utilisation d'un câble non blindé/sans armature, voir 4.6.13 Puissance et câblage de commande avec câbles non blindés. En cas d'utilisation de câbles de commande non blindés, il est recommandé de recourir à des noyaux de ferrite pour améliorer les performances CEM.

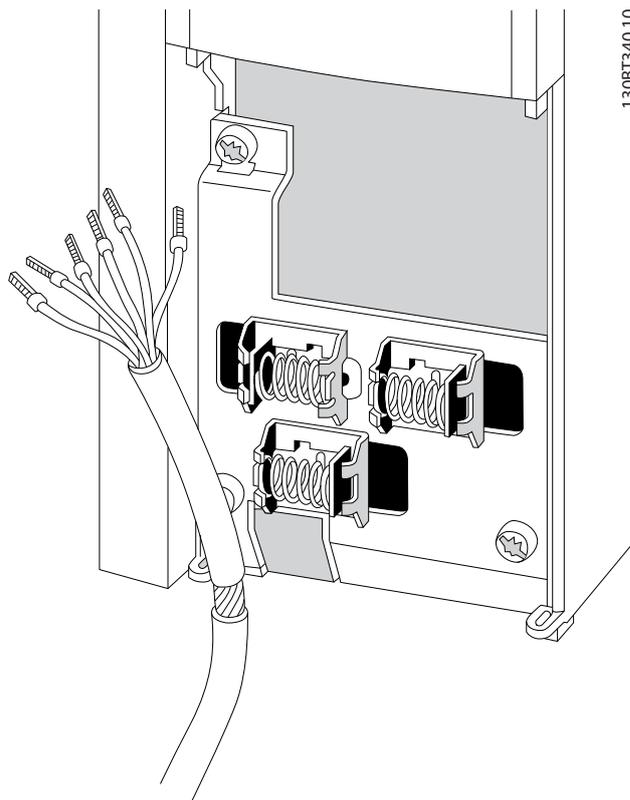


Illustration 4.42

Raccorder les fils comme décrit dans le Manuel d'utilisation du variateur de fréquence. Ne pas oublier de connecter les blindages correctement pour assurer une immunité électrique optimale.

4.8.2 Commutateurs S201, S202 et S801

Les commutateurs S201 (A53) et S202 (A54) sont utilisés pour sélectionner une configuration de courant (0-20 mA) ou de tension (-10-10 V) respectivement aux bornes d'entrée analogiques 53 et 54.

Le commutateur S801 (BUS TER.) peut être utilisé pour mettre en marche la terminaison sur le port RS-485 (bornes 68 et 69).

Voir *Illustration 4.39*

Réglage par défaut :

S201 (A53) = Inactif (entrée de tension)

S202 (A54) = Inactif (entrée de tension)

S801 (Terminaison de bus) = Inactif

NOTE

Lors du changement de fonction de S201, S202 ou S801, veiller à ne pas forcer sur le commutateur. Il est recommandé de retirer la fixation du LCP (support) lors de l'actionnement des commutateurs. Ne pas actionner les commutateurs avec le variateur de fréquence sous tension.

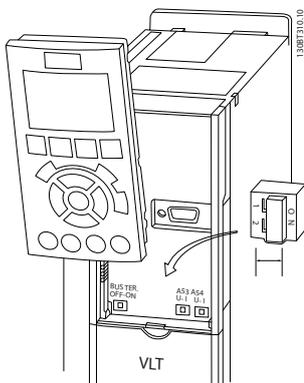


Illustration 4.43

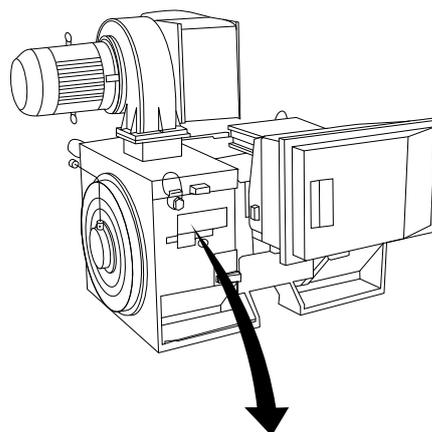
4.9 Programmation finale et test

Pour tester la configuration et s'assurer que le variateur de fréquence fonctionne, procéder comme suit.

Étape 1. Localiser la plaque signalétique du moteur.

NOTE

Le moteur est connecté en étoile (Y) ou en triangle (Δ). Ces informations sont disponibles sur la plaque signalétique du moteur.



1308A767.10

THREE PHASE INDUCTION MOTOR					
MOD MCV 315E	Nr.	135189 12 04		IL/IN 6.5	
kW 400	PRIMARY			SF 1.15	
HP 536	V 690	A 410.6	CONN Y	COS f 0.85 40	
mm 1481	V	A	CONN	AMB 40 °C	
Hz 50	V	A	CONN	ALT 1000 m	
DESIGNN	SECONDARY			RISE 80 °C	
DUTY S1	V	A	CONN	ENCLOSURE IP23	
INSUL I	EFFICIENCY %	95.8%	100%	95.8%	75%
					WEIGHT 1.83 ton
⚠ CAUTION					

Illustration 4.44

Étape 2. Saisir les données de la plaque signalétique du moteur dans cette liste de paramètres.

Pour accéder à cette liste, appuyer d'abord sur la touche [Quick Menu] et choisir Config. rapide Q2, Rapide.

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

Table 4.48

Étape 3. Activer l'adaptation automatique au moteur (AMA)

L'exécution d'une AMA garantit un fonctionnement optimal. L'AMA mesure les valeurs du diagramme équivalent par modèle de moteur.

1. Relier la borne 37 à la borne 12 (si la borne 37 est disponible).
2. Relier la borne 27 à la borne 12 ou régler le par. 5-12 Terminal 27 Digital Input sur Inactif (5-12 Terminal 27 Digital Input [0]).
3. Lancer l'AMA 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA).
4. Choisir entre AMA complète ou réduite. Si un filtre sinus est monté, exécuter uniquement l'AMA réduite ou retirer le filtre au cours de la procédure AMA.

5. Appuyer sur la touche [OK]. L'écran affiche "Press. [Hand On] pour act. AMA".
6. Appuyer sur la touche [Hand on]. Une barre de progression indique si l'AMA est en cours.

Arrêter l'AMA en cours d'exploitation.

1. Appuyer sur la touche [OFF] - le variateur de fréquence se met en mode alarme et l'écran indique que l'utilisateur a mis fin à l'AMA.

AMA réussie

1. L'écran de visualisation indique Press.OK pour arrêt AMA.
2. Appuyer sur la touche [OK] pour sortir de l'état AMA.

Échec AMA

1. Le variateur de fréquence passe en mode alarme. Une description détaillée des alarmes se trouve au chapitre *Avertissements et alarmes*.
2. Val.rapport dans [Alarm Log] montre la dernière séquence de mesures exécutée par l'AMA, avant que le variateur de fréquence n'entre en mode alarme. Ce nombre et la description de l'alarme aide au dépannage. Veiller à noter le numéro et la description de l'alarme avant de contacter Danfoss pour une intervention.

NOTE

L'échec d'une AMA est souvent dû à une mauvaise saisie des données de la plaque signalétique du moteur ou à une différence trop importante entre la puissance du moteur et la puissance du variateur de fréquence.

Étape 4. Configurer la vitesse limite et le temps de rampe.

3-02 *Minimum Reference*

3-03 *Maximum Reference*

Configurer les limites souhaitées pour la vitesse et le temps de rampe.

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

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

3-41 *Ramp 1 Ramp up Time*

3-42 *Ramp 1 Ramp Down Time*

4.10 Raccordements supplémentaires

4.10.1 Commande de frein mécanique

Dans les applications de levage/abaissement, il est nécessaire de pouvoir commander un frein électromécanique :

- Contrôler le frein à l'aide d'une sortie relais ou d'une sortie digitale (borne 27 ou 29).
- La sortie doit rester fermée (hors tension) pendant tout le temps où le variateur de fréquence n'est pas capable de "maintenir" le moteur, p. ex. à cause d'une charge trop lourde.
- Sélectionner *Commande de frein mécanique* [32] dans le groupe de paramètres 5-4* pour les applications dotées d'un frein électromécanique.
- Le frein est relâché lorsque le courant du moteur dépasse la valeur réglée au par. 2-20 *Release Brake Current*.
- Le frein est serré lorsque la fréquence de sortie est inférieure à la fréquence définie aux par. 2-21 *Activate Brake Speed [RPM]* ou 2-22 *Activate Brake Speed [Hz]* et seulement si le variateur de fréquence exécute un ordre d'arrêt.

Si le variateur de fréquence est en mode alarme ou en situation de surtension, le frein mécanique intervient immédiatement.

4.10.2 Raccordement en parallèle des moteurs

Le variateur de fréquence peut commander plusieurs moteurs montés en parallèle. La valeur du courant total consommé par les moteurs ne doit pas dépasser la valeur du courant de sortie nominal $I_{M,N}$ du variateur de fréquence.

NOTE

Les installations avec câbles connectés en un point commun comme dans l'illustration 4.45 sont uniquement recommandées pour des longueurs de câble courtes.

NOTE

Quand les moteurs sont connectés en parallèle, le par. 1-29 *Automatic Motor Adaptation (AMA)* ne peut pas être utilisé.

NOTE

Le relais thermique électronique (ETR) du variateur de fréquence ne peut pas être utilisé comme protection surcharge pour le moteur individuel, dans des systèmes de moteurs connectés en parallèle. Une protection additionnelle du moteur doit être prévue, p. ex. des thermistances dans chaque moteur ou dans les relais thermiques individuels (les disjoncteurs ne conviennent pas comme protection).

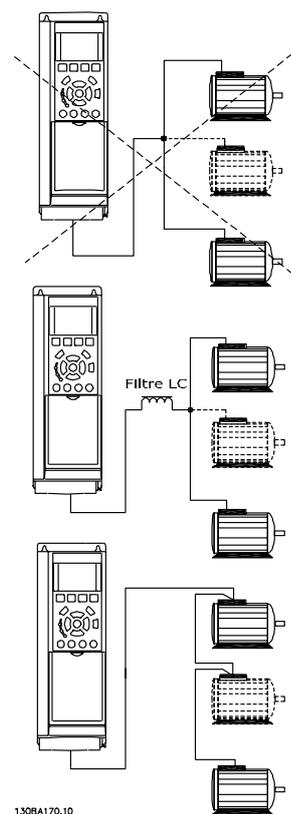


Illustration 4.45 Installations avec câbles connectés en un point commun

Des problèmes peuvent survenir au démarrage et à vitesse réduite, si les dimensions des moteurs sont très différentes, parce que la résistance ohmique relativement grande dans le stator des petits moteurs entraîne une tension supérieure au démarrage et à vitesse réduite.

4.10.3 Protection thermique du moteur

Le relais thermique électronique du variateur de fréquence a reçu une certification UL pour la protection d'un moteur unique, lorsque le 1-90 *Motor Thermal Protection* est positionné sur *ETR Alarme* et le 1-24 *Motor Current* est positionné sur le courant nominal du moteur (voir plaque signalétique du moteur).

Pour la protection thermique du moteur, il est également possible d'utiliser une option de carte thermistance PTC MCB 112. Cette carte offre une garantie ATEX pour protéger les moteurs dans les zones potentiellement explosives Zone 1/21 et Zone 2/22. Lorsque 1-90 *Motor Thermal Protection* est réglé sur [20], la limite ATEX ETR est combinée avec l'option MCB 112, il est alors possible de contrôler un moteur Ex-e dans des zones potentiellement explosives. Consulter le Guide de Programmation pour obtenir un complément d'informations sur la configuration du variateur de fréquence pour une exploitation en toute sécurité des moteurs Ex-e.

5 Comment faire fonctionner le variateur Low Harmonic Drive

5.1.1 Méthodes de commande

Le variateur Low Harmonic Drive peut être commandé selon 2 méthodes :

1. Panneau de commande local graphique (GLCP)
2. Communication série RS-485 ou USB, tous deux pour connexion PC

5.1.2 Fonctionnement du LCP graphique (GLCP)

Le variateur Low Harmonic Drive est équipé de deux LCP, un sur la section variateur de fréquence (à droite) du variateur et un autre sur la section filtre actif (à gauche). Le LCP du filtre s'utilise de la même manière que le LCP du variateur de fréquence. Chaque LCP contrôle uniquement l'unité à laquelle il est connecté et il n'existe aucune communication entre les deux LCP.

NOTE

Le filtre actif doit se trouver en mode Auto, c'est-à-dire que la touche [Auto On] doit avoir été actionnée sur le LCP du filtre.

Les instructions suivantes sont valables pour le GLCP (LCP 102).

Le GLCP est divisé en quatre groupes fonctionnels :

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

Affichage graphique :

L'écran LCD est rétroéclairé et dispose d'un total de 6 lignes alphanumériques. Toutes les données sont affichées sur le LCP qui peut indiquer jusqu'à cinq variables d'exploitation en mode [Status]. *Illustration 5.1* montre un exemple du LCP du variateur de fréquence. Le LCP du filtre est ressemblant, mais affiche des informations sur l'exploitation du filtre.

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 et variables définies ou choisies par l'utilisateur. En appuyant sur la

touche [Status], on peut ajouter une ligne supplémentaire.

- c. **Ligne d'état** : messages d'état montrant du texte.

L'affichage est divisé en 3 sections :

La partie supérieure (a)

affiche l'état en mode état ou jusqu'à 2 variables dans un autre mode et en cas d'alarme/avertissement.

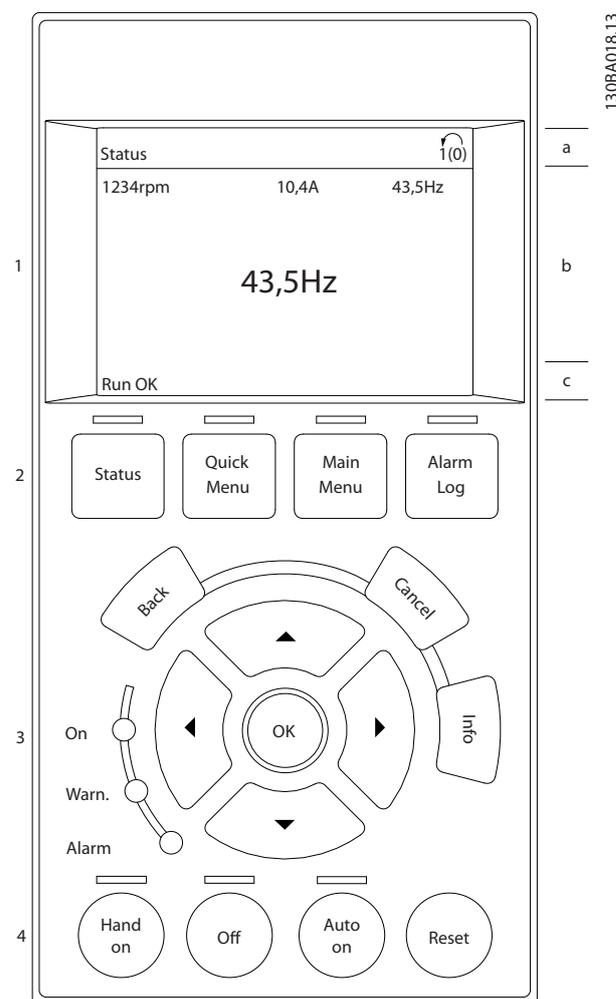


Illustration 5.1 LCP

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

La partie centrale (b)

affiche jusqu'à 5 variables avec l'unité correspondante, indépendamment de l'état. En cas d'alarme/avertissement, le message d'avertissement apparaît à la place des variables.

On peut faire défiler les trois écrans de lecture d'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).

Plusieurs valeurs ou mesures peuvent être reliées à chacune des variables d'exploitation affichées. Les valeurs/mesures à afficher peuvent être définies aux par. 0-20, 0-21, 0-22, 0-23 et 0-24

Chaque paramètre de valeur/mesure sélectionné aux par. 0-20 à 0-24 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 du courant
5,25 A ; 15,2 A ; 105 A.

Écran d'état I

État d'indication par défaut après démarrage ou initialisation.

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

Consulter les variables d'exploitation indiquées à l'écran dans *Illustration 5.2*. 1.1, 1.2 et 1.3 sont affichées en petite taille, 2 et 3 en taille moyenne.

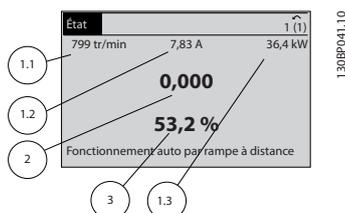


Illustration 5.2 Écran d'état I - Variables d'exploitation

Écran d'état II

Consulter les variables d'exploitation (1.1, 1.2, 1.3 et 2) indiquées à l'écran dans *Illustration 5.3*.

Dans l'exemple, vitesse, courant moteur, puissance moteur et fréquence sont sélectionnés comme variables des première et deuxième lignes.

1.1, 1.2 et 1.3 apparaissent en petite taille, et 2 en grande taille.

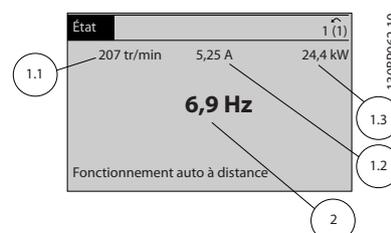


Illustration 5.3 Écran d'état II - Variables d'exploitation

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*.

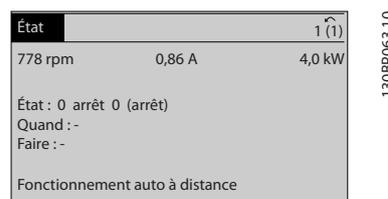


Illustration 5.4 Écran d'état III - Variables d'exploitation

NOTE

L'écran d'état III n'est pas disponible sur le LCP du filtre.

Partie inférieure (c)

indique en permanence l'état du variateur de fréquence en mode État.

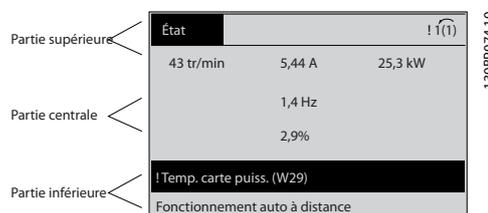


Illustration 5.5

Réglage du contraste de l'affichage

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

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

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 panneau de commande.

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.

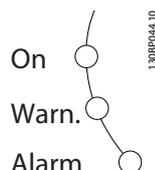


Illustration 5.6

Touches du GLCP

Touches de menu

Les touches de menu sont réparties selon leurs fonctions. Les touches situées sous l'écran d'affichage et les voyants sont utilisées pour la configuration des paramètres, notamment le choix des indications de l'affichage en fonctionnement normal.



Illustration 5.7

[Status]

Indique l'état du variateur de fréquence (et/ou du moteur) ou du filtre respectivement. Sur le LCP du variateur, trois affichages différents peuvent être choisis en appuyant sur la touche [Status] :

affichages 5 lignes, affichages 4 lignes ou contrôleur logique avancé.

Le contrôleur logique avancé n'est pas disponible pour le filtre.

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 la configuration rapide du variateur de fréquence ou du filtre. Les fonctions les plus courantes peuvent être programmées dans le menu rapide.

Les paramètres de [Quick Menu] sont :

- Q1: Mon menu personnel
- Q2: Configuration rapide
- Q5: Modifications effectuées
- Q6: Enregistrements

Dans la mesure où le filtre actif fait partie intégrante du variateur Low Harmonic Drive, une programmation minimale est requise. Le LCP du filtre sert principalement à afficher des informations sur l'exploitation du filtre, telles que la THD de la tension ou du courant, le courant corrigé, le courant injecté ou $\cos \phi$ et le facteur de puissance réelle.

Les paramètres du menu rapide sont accessibles immédiatement, à moins qu'un mot de passe n'ait été créé via les paramètres 0-60, 0-61, 0-65 ou 0-66.

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

[Main Menu]

permet de programmer l'ensemble des paramètres.

Les paramètres du menu principal sont accessibles immédiatement, à moins qu'un mot de passe n'ait été créé via les paramètres 0-60, 0-61, 0-65 ou 0-66.

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 ou du filtre juste avant de passer en mode alarme.

[Back]

renvoie à l'étape ou au niveau précédent de la structure de navigation.



Illustration 5.8

[Cancel]

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



Illustration 5.9

[Info]

affiche des informations au sujet d'une commande, d'un paramètre ou d'une fonction dans n'importe quelle fenêtre d'affichage. [Info] fournit des informations détaillées si nécessaire.

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



Illustration 5.10

Touches de navigation

Utiliser ces quatre flèches de navigation 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.

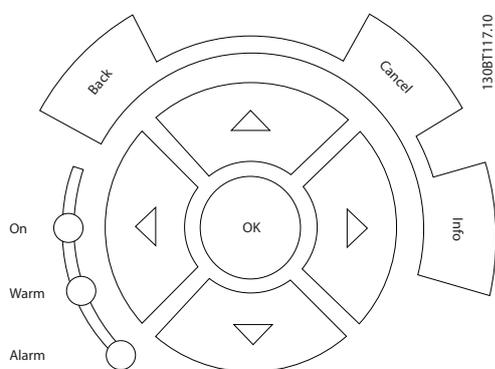


Illustration 5.11

Touches d'exploitation

Ces touches de commande locale se trouvent en bas du panneau de commande.

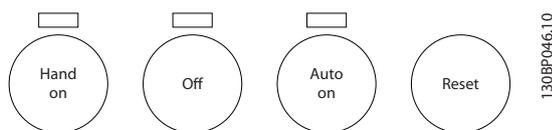


Illustration 5.12

[Hand on]

permet de commander le variateur de fréquence via le GLCP. [Hand on] démarre aussi le moteur. Il est maintenant possible d'introduire la référence de vitesse du moteur à l'aide des touches fléchées. La touche peut être *Activé* [1] ou *Désactivé* [0] via 0-40 [Hand on] Key on LCP.

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

- [Hand on] - [Off] - [Auto on]
- Reset
- Arrêt roue libre NF (moteur en roue libre jusqu'à arrêt)
- Inversion

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

NOTE

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.

[Off]

Arrête le moteur connecté (lorsqu'elle est actionnée sur le LCP du variateur de fréquence) ou le filtre (lorsqu'elle est actionnée sur le LCP du filtre). La touche peut être *Activé* [1] ou *Désactivé* [0] via le par. 0-41 [Off] Key on LCP. Si aucune fonction d'arrêt externe n'est sélectionnée et que la touche [Off] est inactive, le moteur ne peut être arrêté qu'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 *Activé* [1] ou *Désactivé* [0] via 0-42 [Auto on] Key on LCP.

NOTE

[Auto on] doit être actionnée sur le LCP du filtre.

NOTE

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

[Reset]

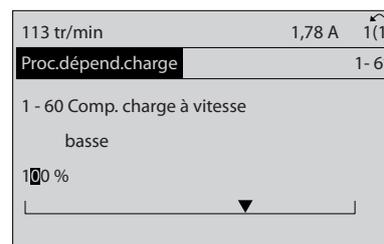
est utilisée après une alarme (déclenchement) pour réinitialiser le variateur de fréquence ou le filtre. La touche peut être *Activé* [1] ou *Désactivé* [0] via le par. 0-43 [Reset] Key on LCP.

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.

5.1.3 Modification de données

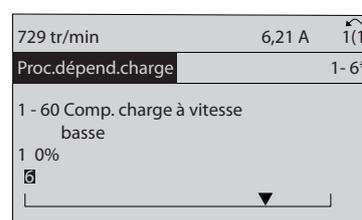
1. Appuyer sur la touche [Quick Menu] ou [Main Menu].
2. Utiliser les touches [▲] et [▼] pour trouver le groupe de paramètres à modifier.
3. Appuyer sur [OK].
4. Utiliser les touches [▲] et [▼] pour trouver le paramètre à modifier.
5. Appuyer sur [OK].
6. Utiliser les touches [▲] et [▼] pour sélectionner le réglage correct du paramètre. Ou bien utiliser les touches [◀] et [▶] pour sélectionner un chiffre dans un nombre. Le curseur indique le chiffre sélectionné à modifier. La touche [▲] augmente la valeur, la touche [▼] la diminue.
7. Appuyer sur la touche [Cancel] pour ignorer le changement, ou appuyer sur la touche [OK] pour l'accepter et saisir le nouveau réglage.



130BP069.10

Illustration 5.14 Exemple d'affichage.

Utiliser les touches de navigation haut et bas pour modifier la valeur de données. La touche haut augmente la valeur, la touche bas la réduit. Placer le curseur sur la valeur à enregistrer puis appuyer sur [OK].



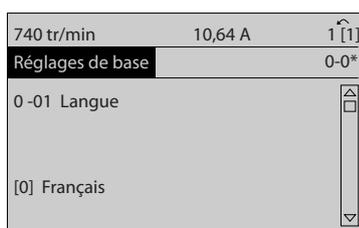
130BP070.10

Illustration 5.15 Exemple d'affichage.

5.1.4 Changement de texte

Dans le cas où le paramètre sélectionné correspond à du texte, sa modification s'effectue à l'aide des touches de navigation haut et bas.

La touche haut augmente la valeur, la touche bas la diminue. Placer le curseur sur la valeur à enregistrer puis appuyer sur [OK].



130BP068.10

Illustration 5.13 Exemple d'affichage.

5.1.5 Modification d'un groupe de valeurs de données numériques

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

5.1.6 Modification d'une valeur de données, étape par étape

Certains paramètres peuvent être modifiés au choix, soit progressivement soit par pas prédéfini. Ceci s'applique à 1-20 Motor Power [kW], 1-22 Motor Voltage et 1-23 Motor Frequency.

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

5.1.7 Lecture et programmation des paramètres indexés

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

15-30 Alarm Log: Error Code à 15-32 Alarm Log: Time contiennent une mémoire des défauts pouvant être lue. Choisir un paramètre, appuyer sur [OK] et utiliser les touches de navigation haut et bas pour faire défiler le journal des valeurs.

Utiliser le par. 3-10 Preset Reference comme autre exemple : Choisir le paramètre, appuyer sur [OK] et utiliser les touches de navigation haut et bas pour faire défiler les valeurs indexées. Pour modifier la valeur du paramètre, sélectionner la valeur indexée et appuyer sur [OK]. Changer la valeur à l'aide des touches haut et bas. Pour accepter la nouvelle valeur, appuyer sur [OK]. Appuyer sur [Cancel] pour annuler. Appuyer sur [Back] pour quitter le paramètre.

5.1.8 Transfert rapide des réglages des paramètres à l'aide du GLCP

Une fois la configuration d'un variateur de fréquence terminée, il est recommandé de mémoriser (sauvegarder) les réglages des paramètres dans le GLCP ou sur un PC via le logiciel de programmation MCT 10.

⚠ WARNING

Arrêter le moteur avant d'exécuter l'une de ces opérations.

Stockage de données dans le LCP :

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

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

Il est possible de connecter le GLCP à un autre variateur de fréquence et de copier les réglages des paramètres vers ce variateur.

Transfert de données du LCP vers le variateur de fréquence :

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

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

5.1.9 Initialisation aux réglages par défaut

Il existe deux moyens pour initialiser le variateur de fréquence aux valeurs par défaut : l'initialisation recommandée et l'initialisation manuelle. Garder à l'esprit qu'elles ont un impact différent, comme l'indique la description ci-dessous.

Initialisation recommandée (via le par. 14-22 Operation Mode)

1. Sélectionner 14-22 Operation Mode
2. Appuyer sur [OK].
3. Sélectionner Initialisation (sur le NLCP, sélectionner "2")
4. Appuyer sur [OK].

5. Mettre l'unité hors tension et attendre que l'affichage s'éteigne.
6. Remettre sous tension ; le variateur de fréquence est réinitialisé.

NOTE

Le premier démarrage prend quelques minutes de plus.

7. Appuyer sur [Reset]

14-22 Operation Mode initialise tout à l'exception de :

14-50 RFI Filter

8-30 Protocol

8-31 Address

8-32 Baud Rate

8-35 Minimum Response Delay

8-36 Max Response Delay

8-37 Maximum Inter-Char Delay

15-00 Operating Hours à 15-05 Over Volt's

15-20 Historic Log: Event à 15-22 Historic Log: Time

15-30 Alarm Log: Error Code à 15-32 Alarm Log: Time

NOTE

Les paramètres sélectionnés dans 0-25 My Personal Menu restent présents avec les réglages d'usine par défaut.

Initialisation manuelle

NOTE

Lorsqu'on effectue une initialisation manuelle, on réinitialise aussi les réglages de la communication série, du filtre RFI et de la mémoire des défauts.

Cela supprime les paramètres sélectionnés dans 0-25 My Personal Menu.

1. Mettre hors tension et attendre que l'écran s'éteigne.
- 2a. Appuyer en même temps sur [Status] - [Main Menu] - [OK] tout en mettant sous tension le LCP graphique (GLCP).
- 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 Operating Hours

15-03 Power Up's

15-04 Over Temp's

15-05 Over Volt's

5.1.10 Raccordement du bus RS-485

Les parties filtre et variateur de fréquence peuvent être raccordées ensemble à un contrôleur (ou maître) avec d'autres charges à l'aide de l'interface standard RS-485. La borne 68 est raccordée au signal P (TX+, RX+) tandis que la borne 69 est raccordée au signal N (TX-, RX-).

Toujours utiliser des connexions parallèles pour le variateur Low Harmonic Drive afin de garantir le raccordement des parties filtre et variateur.

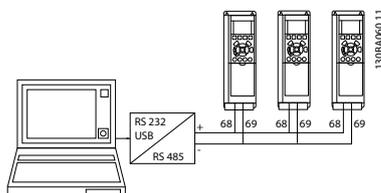


Illustration 5.16 Exemple de raccordement.

Afin d'éviter des courants d'égalisation de potentiel dans le blindage, relier celui-ci à la terre via la borne 61 reliée au châssis par une liaison RC.

Terminaison du bus

Le bus RS-485 doit être terminé par un réseau de résistances à chaque extrémité. Si le variateur est le premier ou le dernier dispositif de la boucle RS-485, régler le commutateur S801 de la carte de commande sur ON. Pour plus d'informations, voir *Commutateurs S201, S202 et S801*.

5.1.11 Connexion d'un PC au variateur de fréquence

Pour contrôler ou programmer le variateur de fréquence (et la partie filtre) à partir d'un PC, installer l'outil de configuration MCT 10 pour PC.

Le PC est connecté via un câble USB standard (hôte/dispositif) aux deux dispositifs, ou via l'interface RS-485 comme indiqué dans le *Manuel de configuration* du VLT® HVAC Drive au chapitre *Installation > Installation des diverses connexions*.

NOTE

La connexion USB est isolée de façon galvanique de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes sous haute tension. La connexion USB est reliée à la terre de protection du variateur de fréquence. Utiliser uniquement un ordinateur portable isolé en tant que connexion PC au connecteur USB sur le variateur de fréquence.

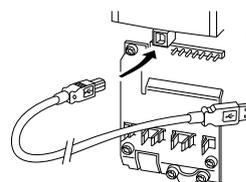


Illustration 5.17 Pour les connexions des câbles de commande, se reporter au chapitre 4.8.1 *Installation électrique, câbles de commande*.

5.1.12 Outils de logiciel PC

Outil de configuration MCT 10 pour PC

Le variateur Low Harmonic Drive est équipé de deux ports de communication série. Danfoss propose un outil PC pour la communication entre le PC et le variateur de fréquence : l'outil de configuration MCT 10 pour PC. Consulter 1.1.2 *Documentation disponible sur le variateur VLT Automation Drive* pour des informations détaillées sur cet outil.

Logiciel de programmation MCT 10

Le MCT 10 est un outil interactif simple qui permet de configurer les paramètres de nos variateurs de fréquence. Le logiciel peut être téléchargé depuis le site Internet de Danfoss <http://www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm>. Le logiciel de programmation du MCT 10 permet de :

- Planifier un réseau de communication hors ligne. Le MCT 10 contient une base de données complète de variateurs de fréquence.
- Mettre en service des variateurs de fréquence en ligne.
- Enregistrer les réglages pour tous les variateurs de fréquence.
- Remplacer un variateur de fréquence dans un réseau.
- Obtenir une documentation simple et précise des réglages du variateur de fréquence après la mise en service.
- Élargir un réseau existant.
- Prendre en charge les variateurs de fréquence qui seront développés à l'avenir.

Le logiciel de programmation MCT 10 prend en charge le Profibus DP-V1 via une connexion maître de classe 2. Il permet la lecture/l'écriture en ligne des paramètres d'un variateur de fréquence via le réseau Profibus. Ceci permet d'éliminer la nécessité d'un réseau supplémentaire de communication.

Enregistrer les réglages du variateur de fréquence :

1. Connecter un PC à l'unité via le port de communication USB.

NOTE

Utiliser un PC, isolé du secteur, conjointement au port USB. Le non-respect de cette consigne risque d'endommager l'équipement.

2. Lancer le logiciel de programmation MCT 10.
3. Choisir *Lire à partir du variateur*.
4. Sélectionner *Enregistrer sous*.

Tous les paramètres sont maintenant enregistrés dans le PC.

Charger les réglages du variateur de fréquence :

1. Connecter un PC au variateur de fréquence via le port de communication USB.
2. Lancer le logiciel de programmation MCT 10.
3. Choisir *Ouvrir* - les fichiers archivés seront présentés.
4. Ouvrir le fichier approprié.
5. Choisir *Écrire au variateur*.

Tous les réglages des paramètres sont maintenant transférés dans le variateur de fréquence.

Un manuel distinct pour le logiciel de programmation MCT 10 est disponible : *MG.10.Rx.yy*.

Modules du logiciel de programmation MCT 10

Les modules suivants sont inclus dans le logiciel :

	<p>Logiciel de programmation MCT 10 Définition des paramètres Copie vers et à partir des variateurs de fréquence Documentation et impression des réglages des paramètres, diagrammes compris</p> <p>Interface utilisateur ext. Programme de maintenance préventive Régl. horloge Programmation des actions progressives Configuration du contrôleur logique avancé</p>
---	---

Table 5.1

6 Comment programmer le variateur Low Harmonic Drive

6.1 Comment programmer le variateur de fréquence

6.1.1 Paramètres de la configuration rapide

0-01 Language		
Option:	Function:	
		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]	Français	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
	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
	Suomi	Inclus dans l'ensemble de langues 1
[22]	English US	Inclus dans l'ensemble de langues 4
	Greek	Inclus dans l'ensemble de langues 4
	Bras.port	Inclus dans l'ensemble de langues 4
	Slovenian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Korean	Inclus dans l'ensemble de langues 2
	Japanese	Inclus dans l'ensemble de langues 2
	Turkish	Inclus dans l'ensemble de langues 4
	Trad.Chinese	Inclus dans l'ensemble de langues 2
	Bulgarian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Srpski	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Romanian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Magyar	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Czech	Inclus dans l'ensemble de langues 3

0-01 Language		
Option:	Function:	
	Polski	Inclus dans l'ensemble de langues 4
	Russian	Inclus dans l'ensemble de langues 3
	Thai	Inclus dans l'ensemble de langues 2
	Bahasa Indonesia	Inclus dans l'ensemble de langues 2
[52]	Hrvatski	

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

1-22 Motor Voltage		
Range:	Function:	
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. Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.

1-23 Motor Frequency		
Range:	Function:	
Application dependent*	[20 - 1000 Hz]	Fréq. moteur min-max : 20 - 1000Hz. 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 1-50 Motor Magnetisation at Zero Speed à 1-53 Model Shift Frequency si la valeur adoptée diffère de 50 ou 60 Hz. Pour une exploitation à 87 Hz avec des moteurs à 230/400 V, définir les données de la plaque signalétique pour 230 V/50 Hz. Adapter 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] et 3-03 Maximum Reference à l'application 87 Hz.

1-24 Motor Current		
Range:	Function:	
Size related*	[0.10 - 10000.00 A]	Entrer le courant nominal du moteur indiqué sur la plaque signalétique du moteur. Cette donnée est utilisée pour calculer le couple moteur, la protection thermique du moteur, etc.

NOTE

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

1-25 Motor Nominal Speed		
Range:	Function:	
Size related*	[100 - 60000 RPM]	Entrer la vitesse nominale du moteur en fonction des données de la plaque signalétique du moteur. Ces données sont utilisées pour calculer les compensations du moteur.

NOTE

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

6

5-12 E.digit.born.27

Option: Function:

	Sélectionner fonction dans gamme d'entrées dig. disponibles.	
	Inactif	[0]
	Reset	[1]
	Lâchage	[2]
	Roue libre NF	[3]
	Arrêt rapide NF	[4]
	Frein NF-CC	[5]
	Arrêt	[6]
	Démarrage	[8]
	Impulsion démarrage	[9]
	Inversion	[10]
	Démarrage avec inv.	[11]
	Marche sens hor.	[12]
	Marche sens antihor.	[13]
	Jogging	[14]
	Réf prédéfinie bit 0	[16]
	Réf prédéfinie bit 1	[17]
	Réf prédéfinie bit 2	[18]
	Gel référence	[19]
	Gel sortie	[20]
	Accélération	[21]
	Décélération	[22]
	Sélect.proc.bit 0	[23]
	Sélect.proc.bit 1	[24]
	Rattrapage	[28]
	Ralenti.	[29]
	Entrée impulsions	[32]
	Bit rampe 0	[34]
	Bit rampe 1	[35]
	Defaut secteur	[36]
	Augmenter pot. dig.	[55]
	Diminuer pot. dig.	[56]
	Effacer pot. dig.	[57]

5-12 E.digit.born.27

Option: Function:

	Reset compteur A	[62]
	Reset compteur B	[65]

Table 6.1

1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)

Option: Function:

		La fonction AMA maximise le rendement dynamique du moteur en optimisant automatiquement les paramètres avancés du moteur (par. 1-30 à 1-35) alors que le moteur est à l'arrêt. 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> . 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. Ce paramètre ne peut pas être réglé lorsque le moteur est en marche.
[0] *	Inactif	
[1]	AMA activée compl.	Effectue une AMA de la résistance du stator R_s , de la résistance du rotor R_r , de la réactance de fuite du stator X_1 , de la réactance du rotor à la fuite X_2 et de la réactance secteur X_h . FC 301: l'AMA complète n'inclut pas la mesure de la valeur X_h pour le FC 301. La valeur X_h est déterminée à partir de la base de données du moteur. Le par. 1-35 peut être réglé pour obtenir une performance de démarrage optimale.
[2]	AMA activée réduite	Effectue une AMA réduite de la résistance du stator R_s dans le système uniquement. Sélectionner cette option si un filtre LC est utilisé entre le variateur et le moteur.

Note :

- 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.

NOTE

Il est important de régler les paramètres 1-2* du moteur de manière correcte, 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.

NOTE

Éviter de générer un couple extérieur pendant l'AMA.

NOTE

Si l'un des réglages du groupe de par. 1-2* est modifié, les paramètres avancés du moteur 1-30 à 1-39 reviennent à leur réglage par défaut.

3-02 Minimum Reference		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

3-03 Maximum Reference		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

3-41 Ramp 1 Ramp up Time		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

3-42 Ramp 1 Ramp Down Time		
Range:	Function:	
Application dependent*	[Application dependant]	

6.1.2 Paramètres de réglage de base

0-02 Motor Speed Unit		
Option:	Function:	
		L'affichage dépend des réglages faits aux par. 0-02 Motor Speed Unit et 0-03 Regional Settings. Les réglages par défaut des 0-02 Motor Speed Unit et 0-03 Regional Settings dépendent de la région du monde où le variateur de fréquence est livré mais ils peuvent être reprogrammés si nécessaire.
		NOTE Le fait de modifier le par. <i>Unité vit. mot.</i> 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]	RPM	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).

NOTE

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

0-50 LCP Copy		
Option:	Function:	
[0] *	No copy	
[1]	All to LCP	Copie tous les paramètres de tous les process de la mémoire du variateur vers la mémoire du LCP.
[2]	All from LCP	Copie tous les paramètres de tous les process de la mémoire du LCP vers celle du variateur.
[3]	Size indep. from LCP	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]	File from MCO to LCP	
[5]	File from LCP to MCO	
[6]	Data from DYN to LCP	
[7]	Data from LCP to DYN	

NOTE

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

1-03 Torque Characteristics		
Option:	Function:	
		Sélectionner la caractéristique de couple nécessaire. VT et AEO sont des exploitations permettant des économies d'énergie.
[0]	Constant torque	La sortie de l'arbre moteur fournit un couple constant grâce à la commande de vitesse variable.
[1]	Variable torque	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 VT Level.
[2]	Auto Energy Optim.	Optimise automatiquement la consommation d'énergie en minimisant la magnétisation et la fréquence grâce aux par. 14-41 AEO Minimum Magnetisation et 14-42 Minimum AEO Frequency.
[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

1-03 Torque Characteristics	
Option:	Function:
	<p>moteur, en raison de la tension du circuit intermédiaire élevée en mode générateur.</p> $P_{\text{arbre}}[\text{W}] = \omega_{\text{méch}}[\text{rad / s}] \times T[\text{Nm}]$ <p>Ce rapport avec la puissance constante est illustré sur le graphique suivant :</p> <p style="text-align: right;">130B8655.10</p>

Illustration 6.1

NOTE

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

1-04 Overload Mode	
Option:	Function:
[0] *	High torque Permet un surcouple pouvant atteindre 160 %.
[1]	Normal torque Pour un moteur surdimensionné, permet un surcouple de 110 %.

NOTE

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

1-90 Motor Thermal Protection	
Option:	Function:
	<p>La protection du moteur thermique peut être mise en œuvre en utilisant un éventail de techniques :</p> <ul style="list-style-type: none"> Par l'intermédiaire d'un capteur PTC placé dans les bobines du moteur et raccordé à l'une des entrées analogiques ou digitales (1-93 <i>Thermistor Source</i>). Voir 6.1.3.1 <i>Connexion de la thermistance PTC</i>. Via un capteur KTY placé dans les bobines du moteur et connecté à une entrée analogique (1-96 <i>KTY Thermistor Resource</i>). Voir 6.1.3.2 <i>Connexion du capteur KTY</i>. en calculant la charge thermique (ETR = relais thermique électronique), en fonction de la

1-90 Motor Thermal Protection	
Option:	Function:
	<p>charge réelle et du temps. La charge thermique calculée est comparée au courant nominal du moteur $I_{M,N}$ et à la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$. Voir 6.1.3.3 <i>ETR</i> et .</p> <ul style="list-style-type: none"> Via un thermocontact mécanique (type Klixon). Voir 6.1.3.4 <i>ETR ATEX</i>. <p>Pour le marché de l'Amérique du Nord : les fonctions ETR assurent la protection 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec NEC.</p>
[0] *	No protection Surcharge continue du moteur, si aucun avertissement ou déclenchement du variateur de fréquence n'est nécessaire.
[1]	Thermistor warning Active un avertissement lorsque la thermistance ou le capteur KTY raccordé au moteur réagit à une surchauffe du moteur.
[2]	Thermistor trip 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 warning 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 trip 1 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 warning 2
[6]	ETR trip 2
[7]	ETR warning 3
[8]	ETR trip 3
[9]	ETR warning 4
[10]	ETR trip 4
[20]	ATEX ETR Active la fonction de surveillance thermique des moteurs Ex-e pour ATEX. Active 1-94 <i>ATEX ETR cur.lim. speed reduction</i> ,

1-90 Motor Thermal Protection	
Option:	Function:
	1-98 ATEX ETR interpol. points freq. et 1-99 ATEX ETR interpol points current.
[21]	Advanced ETR

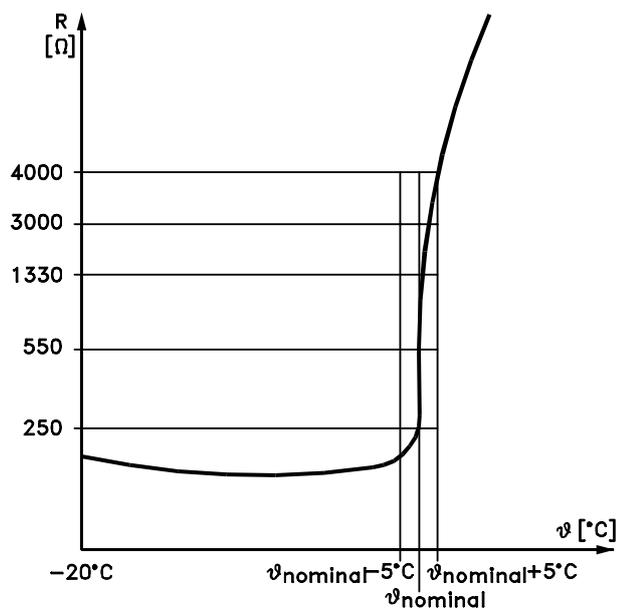
NOTE

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.

NOTE

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

6.1.3.1 Connexion de la thermistance PTC



175HA183.10

Illustration 6.2 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 1-90 Motor Thermal Protection sur Arrêt thermistance [2]

Régler le 1-93 Thermistor Source sur Entrée digitale [6]

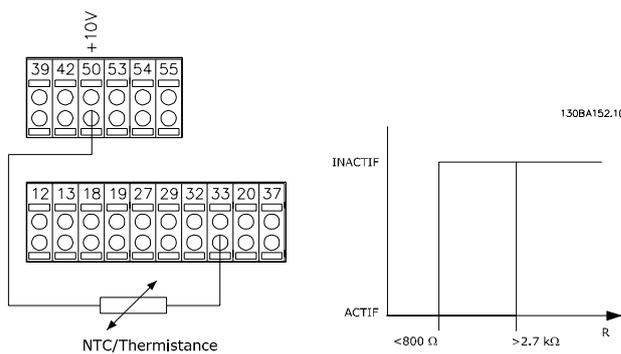


Illustration 6.3

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 1-90 Motor Thermal Protection sur Arrêt thermistance [2]

Régler le 1-93 Thermistor Source sur Entrée digitale [2]

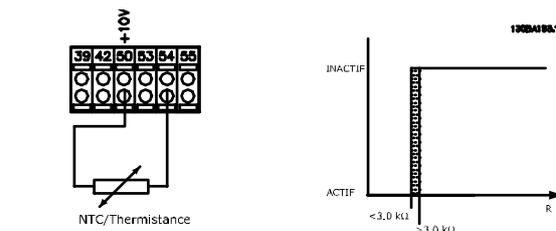


Illustration 6.4

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

Table 6.2

NOTE

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

6.1.3.2 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 Stator Resistance (R_s)) pour les moteurs PM et également la résistance du rotor (1-31 Rotor Resistance (R_r)) pour les moteurs asynchrones, en fonction de la température des bobinages. Le calcul est :

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

Les capteurs KTY peuvent être utilisés pour la protection du moteur (1-97 KTY Threshold level).

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

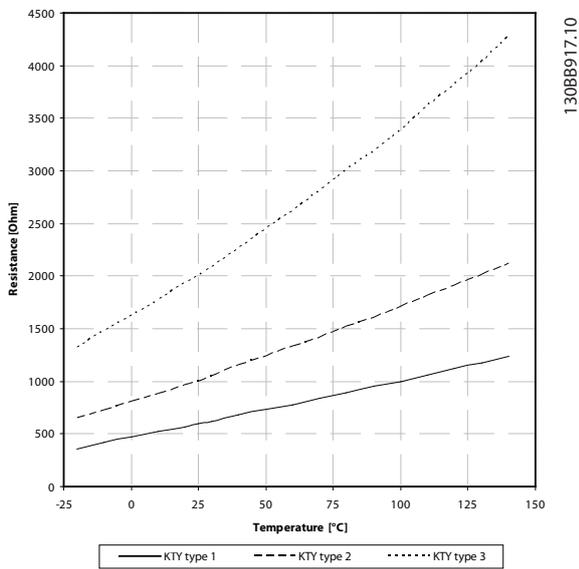


Illustration 6.5 Sélection du type KTY

- Capteur KTY 1 : KTY 84-1 avec 1 kΩ à 100 °C
- Capteur KTY 2 : KTY 81-1, KTY 82-1 avec 1 kΩ à 25 °C
- Capteur KTY 3 : KTY 81-2, KTY 82-2 avec 2 kΩ à 25 °C

NOTE

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.

6.1.3.3 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.

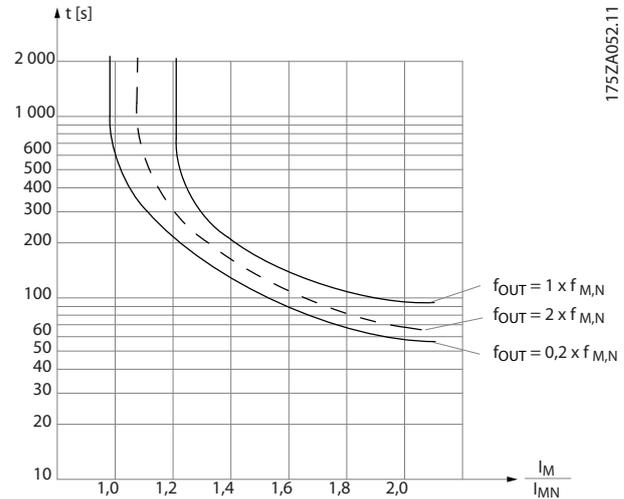


Illustration 6.6 Profil ETR

6.1.3.4 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.

NOTE

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.

Paramètres	
Fonction	par défaut
1-90 Motor Thermal Protection	[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 Motor Frequency	Saisir la même valeur qu'au par. 4-19 Max Output Frequency.
4-19 Max Output Frequency	Plaque signalétique du moteur, éventuellement réduite pour les câble moteur longs, filtre sinus ou tension d'alimentation réduite
4-18 Current Limit	Défini à 150 % par 1-90 [20]
5-15 Terminal 33 Digital Input	[80] Carte PTC 1
5-19 Terminal 37 Safe Stop	[4] Alarme PTC 1
14-01 Switching Frequency	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 Trip Delay at Inverter Fault	0

Table 6.3

CAUTION

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 *Switching Frequency*. 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 MN33GXYY.

6.1.3.5 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 1-90 *Motor Thermal Protection* sur Arrêt thermistance [2]

Régler le 1-93 *Thermistor Source* sur Entrée digitale [6]

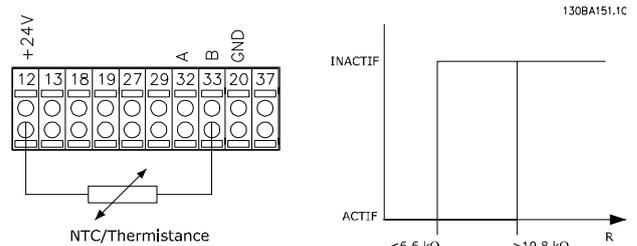


Illustration 6.7

1-93 Thermistor Source	
Option:	Function:
[0] * None	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>Reference 1 Source</i> , 3-16 <i>Reference 2 Source</i> ou 3-17 <i>Reference 3 Source</i>). Lors de l'utilisation du module MCB 112, [0] <i>Aucun</i> doit toujours être sélectionné.
[1]	Analog input 53
[2]	Analog input 54
[3]	Digital input 18
[4]	Digital input 19
[5]	Digital input 32
[6]	Digital input 33

NOTE

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

NOTE

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

2-10 Brake Function	
Option:	Function:
[0] * Off	Pas de résistance de freinage installée.
[1] Resistor brake	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] AC brake	Est sélectionné pour améliorer le freinage sans utiliser de résistance de freinage. Ce paramètre contrôle une surmagnétisation du moteur en

2-10 Brake Function	
Option:	Function:
	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. Le frein CA est destiné au mode VVCplus et Flux en boucles ouverte et fermée.

2-11 Brake Resistor (ohm)	
Range:	Function:
Size related* [5.00 - 65535.00 Ohm]	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 Brake Power Monitoring. 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 Brake Resistor (ohm).

2-12 Brake Power Limit (kW)	
Range:	Function:
Size related* [0.001 - 2000.000 kW]	Le par. 2-12 Brake Power Limit (kW) 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 Brake Energy /2 min et spécifie, par conséquent, quand un avertissement/ alarme doit être émis. Pour calculer la valeur du par. 2-12 Brake Power Limit (kW), utiliser la formule suivante. $P_{br,moy}[W] = \frac{U_{br}^2[V] \times t_{br}[s]}{R_{br}[\Omega] \times T_{br}[s]}$ P _{fr,moy} est la puissance moyenne dissipée dans la résistance de freinage, R _{fr} est la résistance de la résistance de freinage. t _{fr} est le temps de freinage actif sur une période de 120 s, T _{fr} . U _{fr} est la tension CC à laquelle la résistance de freinage est active. Cela dépend de l'unité comme suit : Unités T2 : 390 V Unités T4 : 778 V Unités T5 : 810 V Unités T6 : 943 V/1 099 V pour les châssis D-F

2-12 Brake Power Limit (kW)	
Range:	Function:
	Unités T7 : 1099 V NOTE Si R _{fr} est inconnue ou si T _{fr} est différent de 120 s, l'approche pratique consiste à faire tourner l'application de freinage, à lire le par. 16-33 Brake Energy /2 min, puis à saisir la valeur +20 % au par. 2-12 Brake Power Limit (kW).

2-13 Brake Power Monitoring		
Option:	Function:	
	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 Brake Resistor (ohm)), la tension CC bus et le temps de fonctionnement de la résistance.	
[0] *	Off	Aucune surveillance de puissance du freinage n'est nécessaire.
[1]	Warning	Active l'affichage d'un avertissement lorsque la puissance transmise sur 120 s dépasse 100 % de la limite de surveillance (2-12 Brake Power Limit (kW)). L'avertissement disparaît lorsque la puissance transmise tombe en dessous de 80 % de la limite de surveillance.
[2]	Trip	Arrête le variateur de fréquence et affiche une alarme lorsque la puissance calculée dépasse 100 % de la limite de surveillance.
[3]	Warning and trip	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 ±20 %).

2-15 Brake Check	
Option:	Function:
	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.

2-15 Brake Check		
Option:	Function:	
	<p>NOTE</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"> 1. L'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire est mesurée pendant 300 μms sans freinage. 2. L'amplitude d'ondulation du circuit intermédiaire est mesurée pendant 300 μms, frein activé. 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. 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. 	
[0]	Off	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.
[1]	Warning	Surveille si la résistance de freinage ou l'IGBT du frein est court-circuité et réalise un test de déconnexion de la résistance de freinage lors de la mise sous tension.
[2]	Trip	Surveille un court-circuit ou une déconnexion de la résistance de freinage, ou un court-circuit de l'IGBT du frein. Si une panne se produit, le variateur de fréquence s'arrête avec une alarme (alarme verrouillée).
[3]	Stop and trip	Surveille un court-circuit ou une déconnexion de la résistance de freinage, ou un court-circuit de l'IGBT du frein. Si une panne se produit, le variateur de fréquence décélère jusqu'à être en roue libre puis s'arrête. Une alarme verrouillée s'affiche (p. ex. l'avertissement 25, 27 ou 28).
[4]	AC brake	Surveille un court-circuit ou une déconnexion de la résistance de freinage, ou un court-circuit de l'IGBT du frein. Si une panne se produit, le variateur de fréquence effectue une rampe de décélération contrôlée. Cette option est uniquement disponible sur le FC 302.

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

NOTE

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.

6.1.4 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 *Function Relay*, 5-30 *Terminal 27 Digital Output* ou 5-31 *Terminal 29 Digital Output*. 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 *Release Brake Current*. Pendant l'arrêt, le frein mécanique s'active jusqu'à ce que la vitesse soit inférieure au niveau spécifié au 2-21 *Activate Brake Speed [RPM]*. 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.

NOTE

Les caractéristiques du mode protection et du retard de déclenchement (14-25 *Trip Delay at Torque Limit* et 14-26 *Trip Delay at Inverter Fault*) peuvent retarder l'activation du frein mécanique dans un état d'alarme. Ces caractéristiques doivent être activées pour des applications de levage.

130BA074.11

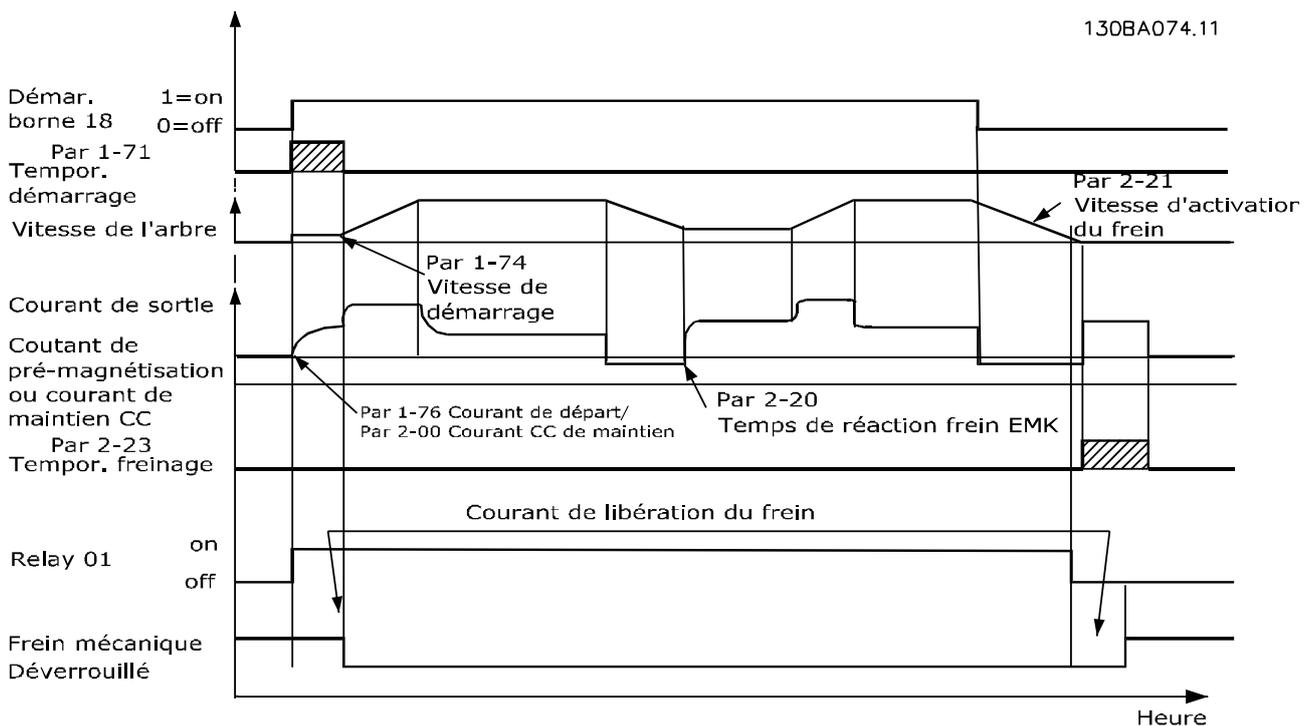


Illustration 6.8

6

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

2-21 Activate Brake Speed [RPM]	
Range:	Function:
Application dependent*	[0 - 30000 RPM]
	Régler la vitesse moteur de déclenchement du frein mécanique, en présence d'une condition d'arrêt. La limite de vit. supérieure est spécifiée au par. 4-53 <i>Warning Speed High</i> .

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

2-23 Activate Brake Delay	
Range:	Function:
0.0 s*	[0.0 - 5.0 s]
	Entrer la temporisation du freinage en roue libre après le tps de rampe de décél. 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 <i>Commande de frein mécanique</i> dans le <i>Manuel de configuration FC 300, MG33BXY</i> .

2-24 Stop Delay	
Range:	Function:
0.0 s*	[0.0 - 5.0 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.

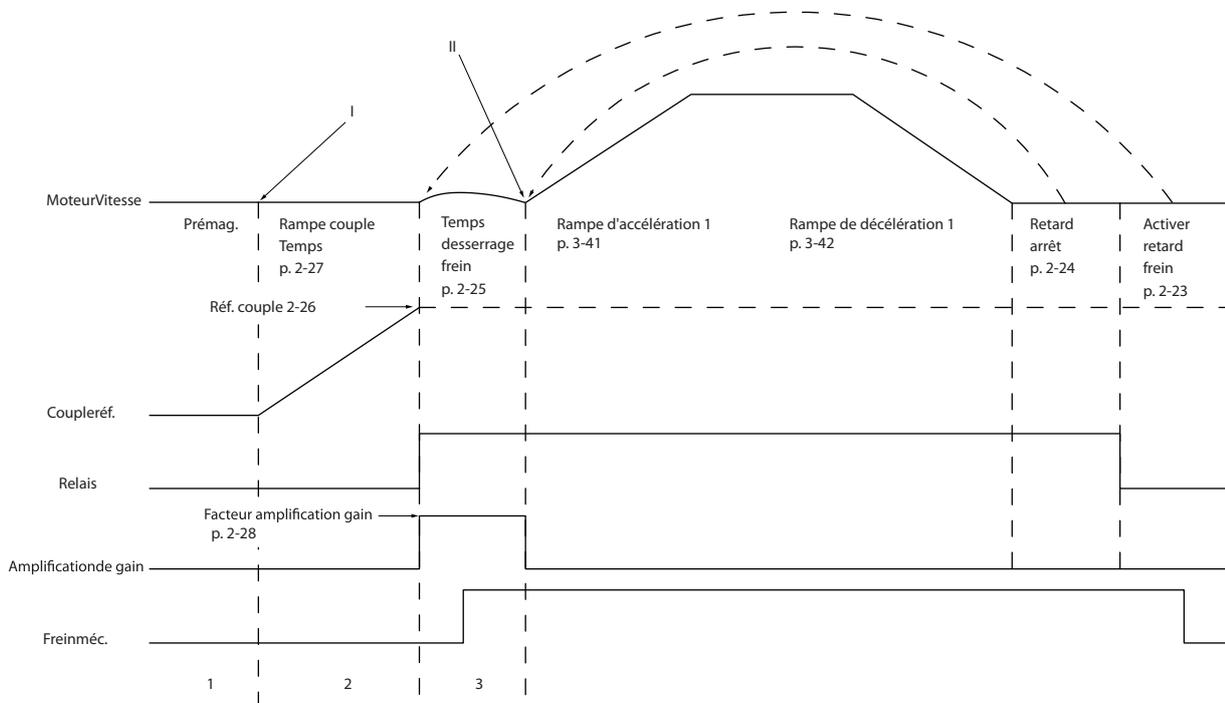
2-25 Brake Release Time	
Range:	Function:
0.20 s*	[0.00 - 5.00 s]
	La valeur définit le temps nécessaire à l'ouverture du frein. Ce paramètre peut agir comme une temporisation lorsque le retour du frein est activé.

2-26 Torque Ref	
Range:	Function:
0.00 %*	[Application dependant]
	La valeur définit le couple appliqué contre le frein mécanique fermé avant déclenchement.
0.00 %*	[Application dependant]

2-27 Torque Ramp Time	
Range:	Function:
0.2 s*	[0.0 - 5.0 s]
	La valeur définit la durée de rampe de couple dans le sens horaire.

2-28 Gain Boost Factor	
Range:	Function:
1.00* [1.00 - 4.00]	Uniquement actif en flux boucle fermée. La fonction assure une transition régulière du mode de commande de couple au mode de

2-28 Gain Boost Factor	
Range:	Function:
	commande de vitesse lorsque le moteur reprend la charge du frein.



130BA642.12

6

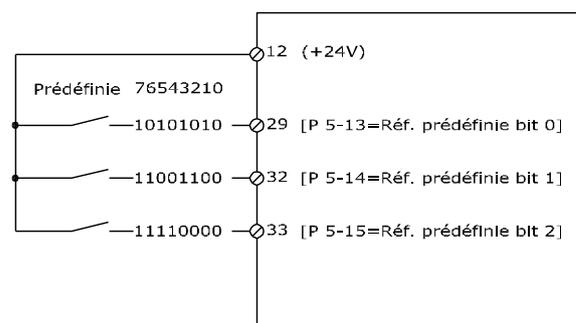
Illustration 6.9 Séquence de déclenchement du frein pour la commande de frein mécanique pour levage

 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 2-24 *Stop Delay*, le variateur de fréquence démarre sans appliquer le frein mécanique (inversion).

3-10 Preset Reference	
Tableau [8] Plage : 0-7	
Range:	Function:
0.00 [%* [-100.00 - 100.00 %]	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 _{MAX} (3-03 <i>Maximum Reference</i>). Lorsqu'une Réf _{MIN} différente de 0 (3-02 <i>Minimum Reference</i>) 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 _{MAX} et Réf _{MIN} , suite à quoi la valeur est ajoutée à Réf _{MIN} . 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*.

130BA149.1U


Illustration 6.10

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

Table 6.4

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

3-15 Reference Resource 1		
Option:	Function:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme premier signal de référence. Le 3-15 Reference Resource 1, le 3-16 Reference Resource 2 et le 3-17 Reference Resource 3 définissent jusqu'à trois signaux de référence différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0] *	No function	
[1] *	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	
[8]	Frequency input 33	
[11]	Local bus reference	
[20]	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	(Module d'option E/S à usage général)
[22]	Analog input X30-12	(Module d'option E/S à usage général)
[29]	Analog Input X48/2	

3-16 Reference Resource 2		
Option:	Function:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme deuxième signal de référence. Le 3-15 Reference Resource 1, le 3-16 Reference Resource 2 et le 3-17 Reference Resource 3 définissent jusqu'à trois signaux de référence différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0] *	No function	
[1]	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	

3-16 Reference Resource 2		
Option:	Function:	
[8]	Frequency input 33	
[11]	Local bus reference	
[20] *	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	
[22]	Analog input X30-12	
[29]	Analog Input X48/2	

3-17 Reference Resource 3		
Option:	Function:	
	Sélectionner l'entrée de référence à utiliser comme 3e signal de réf. Les par. 3-15 Reference Resource 1, 3-16 Reference Resource 2 et 3-17 Reference Resource 3 définissent jusqu'à 3 signaux de réf. différents. La somme de ces signaux de référence définit la référence effective.	
[0]	No function	
[1]	Analog input 53	
[2]	Analog input 54	
[7]	Frequency input 29	
[8]	Frequency input 33	
[11] *	Local bus reference	
[20]	Digital pot.meter	
[21]	Analog input X30-11	
[22]	Analog input X30-12	
[29]	Analog Input X48/2	

5-00 Digital I/O Mode		
Option:	Function:	
	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).

NOTE

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

5-01 Terminal 27 Mode		
Option:	Function:	
[0] *	Input	Définit la borne 27 comme une entrée digitale.
[1]	Output	Définit la borne 27 comme une sortie digitale.

NOTE

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

5-02 Terminal 29 Mode		
Option:	Fonction:	
[0] *	Input	Définit la borne 29 comme une entrée digitale.
[1]	Output	Définit la borne 29 comme une sortie digitale.

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

6.1.5 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]	Tout
Lâchage	[2]	Toutes *borne 27
Roue libre NF	[3]	Tout
Arrêt rapide NF	[4]	Tout
Frein NF-CC	[5]	Tout
Arrêt	[6]	Tout
Démarrage	[8]	Toutes *borne 18
Impulsion démarrage	[9]	Tout
Inversion	[10]	Toutes *borne 19
Démarrage avec inv.	[11]	Tout
Marche sens hor.	[12]	Tout
Marche sens antihor.	[13]	Tout
Jogging	[14]	Toutes *borne 29
Réf. prédéfinie active	[15]	Tout
Réf prédéfinie bit 0	[16]	Tout
Réf prédéfinie bit 1	[17]	Tout
Réf prédéfinie bit 2	[18]	Tout
Gel référence	[19]	Tout
Gel sortie	[20]	Tout
Accélération	[21]	Tout
Décélération	[22]	Tout
Sélect.proc.bit 0	[23]	Tout
Sélect.proc.bit 1	[24]	Tout
Arrêt précis NF	[26]	18, 19
Démar./Stop préc.	[27]	18, 19
Rattrapage	[28]	Tout
Ralenti.	[29]	Tout
Entrée compteur	[30]	29, 33
Décl. front d'imp.	[31]	29, 33
Entrée impulsions	[32]	29, 33
Bit rampe 0	[34]	Tout
Bit rampe 1	[35]	Tout
Dém. précis impuls.	[40]	18, 19
Arrêt précis NF imp.	[41]	18, 19
Verrouillage ext.	[51]	
Augmenter pot. dig.	[55]	Tout
Diminuer pot. dig.	[56]	Tout
Effacer pot. dig.	[57]	Tout

Fonction d'entrée digitale	Sélectionner	Borne
Pot.dig. levage	[58]	Tout
Compteur A (augm.)	[60]	29, 33
Compteur A (dimin.)	[61]	29, 33
Reset compteur A	[62]	Tout
Compteur B (augm.)	[63]	29, 33
Compteur B (dimin.)	[64]	29, 33
Reset compteur B	[65]	Tout
Frein frein méca.	[70]	Tout
Frein frein méca. Courant	[71]	Tout
Inversion erreur PID	[72]	Tout
Reset facteur I PID	[73]	Tout
Activ. PID	[74]	Tout
Carte PTC 1	[80]	Tout
Profidrive OFF2	[91]	
Profidrive OFF3	[92]	
Décl.front imp.dém.	[98]	
Reset option sécurité	[100]	

Table 6.5

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 <i>Quick Stop Ramp Time</i> . 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 2-01 <i>DC Brake Current</i> à 2-03 <i>DC Brake Cut In Speed [RPM]</i> . La fonction n'est

		active que lorsque la valeur du par. 2-02 DC Braking Time diffère de 0. Logique 0 => freinage par injection de courant continu.
[6]	Arrêt	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 Ramp 1 Ramp Down Time, 3-52 Ramp 2 Ramp down Time, 3-62 Ramp 3 Ramp down Time, 3-72 Ramp 4 Ramp Down Time). NOTE 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 [27] Limite couple & arrêt 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 Motor Speed Direction. 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 Jog Speed [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 Reference Function. 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 Table 6.6.

[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

Table 6.6 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 Ramp 2 Ramp up Time et 3-52 Ramp 2 Ramp down Time) dans la plage 0 - 3-03 Maximum Reference.
[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 Ramp 2 Ramp up Time et 3-52 Ramp 2 Ramp down Time) dans la plage 0 - 1-23 Motor Frequency. NOTE 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. Lorsqu'Accélération/décélération est activé pendant moins de 400 ms, la référence résultante augmente/diminue de 0,1 %. Lorsqu'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

Table 6.7

[22]	Décélération	Identique à Accélération [21].
[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 Active Set-up sur Multi process.
[24]	Sélect.proc.bit 1	(Entrée digitale par défaut 32) : identique à Sélect.proc.bit 0 [23].
[26]	Arrêt précis NF	Envoie un signal d'arrêt inversé lorsque la fonction de stop précis est activée au par. 1-83 Precise Stop Function. 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 Precise Stop Function. 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 Precise Stop Function [1] ou [2] : Le variateur de fréquence a besoin d'un signal de stop précis avant que la valeur du par. 1-84 Precise Stop Counter Value ne soit atteinte. S'il n'est pas fourni, le variateur de fréquence ne s'arrête pas lorsque la valeur du par. 1-84 Precise Stop Counter Value 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 Catch up/slow Down Value.
[29]	Ralenti.	Réduit la valeur de référence par pourcentage (relative) définie au par. 3-12 Catch up/slow Down Value.
[30]	Entrée compteur	La fonction de stop précis au par. 1-83 Precise Stop Function agit comme Stop compteur ou compensé avec ou sans reset. La valeur du compteur doit être définie au par. 1-84 Precise Stop Counter Value.
[31]	Décl. front d'imp.	L'entrée impulsions déclenchée par front d'impulsion 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).


Illustration 6.11

[32]	Entrée impulsions	L'entrée impulsion selon le temps 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>Table 6.8</p> <p>Illustration 6.12</p>
[34]	Bit rampe 0	Permet de choisir l'une des 4 rampes disponibles, conformément au tableau ci-dessous.
[35]	Bit rampe 1	Identique que 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

Table 6.9

[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>Precise Stop Counter Value</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>Precise Stop Function</i> . La fonction d'impulsions d'arrêt précis NF est disponible pour les bornes 18 ou 19.
[51]	Verrouillage ext.	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'incrémementation du compteur SLC.
[61]	Compteur A	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à la décrémementation 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'incrémementation du compteur SLC.
[64]	Compteur B	(Borne 29 ou 33 uniquement) entrée servant à la décrémementation du compteur SLC.
[65]	Reset compteur B	Entrée servant à la réinitialisation du compteur B.
[70]	Contrôle frein méca.	Retour de frein pour les applications de levage : Régler le par. 1-01 <i>Motor Control Principle</i> sur [3] <i>Flux retour codeur</i> ; régler le par. 1-72 <i>Start Function</i> sur [6] <i>Déclcht frein levage</i> .
[71]	Retour 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>Process PID I-part Reset</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>Process PID Extended PID</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	

6.1.6 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 *Terminal 27 Mode* et la fonction E/S de la borne 29 au par. 5-02 *Terminal 29 Mode*.

NOTE

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]	Comm.prete	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>Min Speed for Function at Stop [RPM]</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 aux par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> à 4-53 <i>Warning Speed High</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>Torque Limit Motor Mode</i> ou au par. 4-17 <i>Torque Limit Generator Mode</i> est dépassée.
[12]	Hors gamme courant	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 <i>Current Limit</i> .
[13]	Courant inf. bas	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> .
[14]	Courant sup. haut	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 <i>Warning Current High</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>Warning Speed Low</i> et 4-53 <i>Warning Speed High</i> .
[16]	Vitesse inf. basse	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au par. 4-52 <i>Warning Speed Low</i> .
[17]	Vitesse sup. haute	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. 4-53 <i>Warning Speed High</i> .
[18]	Hors gamme retour	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> et 4-57 <i>Warning Feedback High</i> .
[19]	Retour inf. bas	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> .
[20]	Retour sup. haut	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. 4-57 <i>Warning Feedback High</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	<i>Inversion Logique 1</i> en cas de rotation horaire du moteur. Logique 0 en cas de rotation antihoraire du moteur. Si le moteur ne tourne pas, la sortie suit la référence.
[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>Warning Speed Low</i> à 4-55 <i>Warning Reference High</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>Digital & Relay Bus Control</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>Digital & Relay Bus Control</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>Digital & Relay Bus Control</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 ctrl av.	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . La sortie augmente dès lors que l'action logique avancée [38] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. La sortie diminue dès lors que l'action logique avancée [32] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[81]	Sortie digitale B ctrl av.	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [39] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [33] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[82]	Sortie digitale C	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [40] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [34] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[83]	Sortie digitale D	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [41] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [35] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[84]	Sortie digitale E	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [42] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [36] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[85]	Sortie digitale F	Voir l'13-52 <i>SL Controller Action</i> . L'entrée augmente dès lors que l'action de logique avancée [43] <i>Déf. sort. dig. A haut</i> est exécutée. L'entrée diminue dès lors que l'action de logique avancée [37] <i>Déf. sort. dig. A bas</i> est exécutée.
[120]	Référence locale act.	La sortie est haute si le 3-13 <i>Reference Site</i> = [2] Local ou lorsque le 3-13 <i>Reference Site</i> = [0] <i>Mode hand/auto</i> en même temps que le LCP est en mode [Hand On].

		Emplacement de la référence défini au par. 3-13 Reference Site	Référence locale active [120]	Référence distante active [121]
		Emplacement de la référence : Local, 3-13 Reference Site [2]	1	0
		Emplacement de la référence : À distance, 3-13 Reference Site [1]	0	1
		Emplacement de la référence : Mode hand/auto		
		Hand	1	0
		Hand -> off	1	0
		Auto -> off	0	0
		Auto	0	1
		Table 6.10		
[121]	Réf.dist.active	La sortie est haute si le 3-13 Reference Site = [1] A distance ou [0] Mode hand/ auto 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]	Var.en mode auto.	La sortie est haute dès lors que le variateur de fréquence est en mode [Auto on] (comme indiqué par le voyant LED au-dessus de [Auto on]).		
[151]	Alarme courant ETR ATEX	Sélectionnable si le par. 1-90 Motor Thermal Protection 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 Motor Thermal Protection 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 Motor Thermal Protection 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 Motor Thermal Protection 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 AHF Cap Reconnect Delay sert à garantir une période d'inactivité minimale des condensateurs.
[189]	Commd. 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).

5-40 Function Relay

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:

Function:

[0] *	No operation	Toutes les sorties digitale et relais sont réglées par défaut sur Inactif.
[1]	Control ready	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]	Drive ready	Le variateur est prêt à fonctionner. Les alimentations secteur et commande sont correctes.
[3]	Drive rdy/rem ctrl	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode Auto On.
[4]	Enable / no warning	Appareil prêt à l'exploitation. Aucun ordre de démarrage ou d'arrêt n'a été appliqué (démarrage/désactivé). Aucun avertissement n'est actif.
[5]	Running	Le moteur fonctionne et le couple de l'arbre est présent.
[6]	Running / no warning	La fréquence de sortie est supérieure à celle définie au par. 1-81 Min Speed for Function at Stop [RPM] Vit. min.

5-40 Function Relay		
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:	Function:	
		pour fonct. à l'arrêt [tr/min]. Le moteur fonctionne et il n'y a pas d'avertissement.
[7]	Run in range/no warn	Le moteur fonctionne dans les plages de courant et de vitesse programmées aux 4-50 <i>Warning Current Low</i> et 4-53 <i>Warning Speed High</i> . Pas d'avertissement.
[8]	Run on ref/no warn	Le moteur fonctionne à la vitesse de référence. Pas d'avertissement.
[9]	Alarm	Une alarme active la sortie. Pas d'avertissement.
[10]	Alarm or warning	La sortie est activée par une alarme ou un avertissement.
[11]	At torque limit	La limite du couple définie au par. 4-16 <i>Torque Limit Motor Mode</i> ou au par. 4-17 <i>Torque Limit Generator Mode</i> est dépassée.
[12]	Out of current range	Le courant du moteur est hors de la plage définie au par. 4-18 <i>Current Limit</i> .
[13]	Below current, low	Le courant du moteur est inférieur à la valeur définie au par. 4-50 <i>Warning Current Low</i> .
[14]	Above current, high	Le courant du moteur est supérieur à la valeur définie au par. 4-51 <i>Warning Current High</i> .
[15]	Out of speed range	La fréquence/vitesse de sortie est en dehors de la plage de fréquence définie aux 4-52 <i>Warning Speed Low</i> et 4-53 <i>Warning Speed High</i> .
[16]	Below speed, low	La fréquence de sortie est inférieure à la valeur définie au 4-52 <i>Warning Speed Low</i> .
[17]	Above speed, high	La fréquence de sortie est supérieure à la valeur définie au par. 4-53 <i>Warning Speed High</i> .
[18]	Out of feedb. range	Le signal de retour est hors de la gamme définie aux par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> et 4-57 <i>Warning Feedback High</i> .
[19]	Below feedback, low	Le retour est au-dessous de la limite programmée au par. 4-56 <i>Warning Feedback Low</i> .

5-40 Function Relay		
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:	Function:	
[20]	Above feedback, high	Le signal de retour est au-dessus de la limite programmée au par. 4-57 <i>Warning Feedback High</i> .
[21]	Thermal warning	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]	Ready,no thermal W	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et il n'y a pas d'avertissement de surtempérature.
[23]	Remote,ready,no TW	Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner et est en mode Auto On. Il n'y a aucun avertissement de surtempérature.
[24]	Ready, Voltage 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]	Reverse	Logique 1 en cas de rotation horaire du moteur. Logique 0 en cas de rotation antihoraire du moteur. Si le moteur ne tourne pas, la sortie suit la référence.
[26]	Bus OK	Active un échange de données au niveau du port de communication série (absence de temporisation).
[27]	Torque limit & stop	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]	Brake, no brake war	Le frein est actif et il n'y a pas d'avertissements.
[29]	Brake ready, no fault	Le frein est prêt à l'exploitation et il n'y a pas d'erreurs.
[30]	Brake fault (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.

5-40 Function Relay		
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:	Function:	
[31]	Relay 123	La sortie digitale/le relais est activé lorsque le mot de contrôle [0] a été sélectionné dans le groupe de paramètres 8-**.
[32]	Mech brake ctrl	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.
[33]	Safe stop active	(FC 302 uniquement) Indique que l'arrêt de sécurité de la borne 37 a été activé.
[36]	Control word 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 [0] Profil FC est sélectionné au par. 8-10 Control Word Profile.
[37]	Control word 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 [0] Profil FC est sélectionné au par. 8-10 Control Word Profile.
[38]	Motor feedback error	Erreur dans la boucle du signal de retour de vitesse à partir du moteur fonctionnant en boucle fermée. La sortie peut être utilisée pour préparer le passage du variateur de fréquence en boucle ouverte en cas d'urgence.
[39]	Tracking error	Lorsque la différence entre la vitesse calculée et la vitesse effective au 4-35 Tracking Error est supérieure à la différence sélectionnée, la sortie digitale/le relais est actif.

5-40 Function Relay		
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:	Function:	
[40]	Out of ref range	Actif lorsque la vitesse effective est hors des réglages choisis aux par. 4-52 Warning Speed Low à 4-55 Warning Reference High.
[41]	Below reference, low	Actif lorsque la vitesse effective est inférieure au réglage de référence de la vitesse.
[42]	Above ref, high	Actif lorsque la vitesse effective est supérieure au réglage de référence de la vitesse.
[43]	Extended PID Limit	
[45]	Bus ctrl.	Contrôle la sortie digitale/le relais via le bus. L'état de la sortie est défini au 5-90 Digital & Relay Bus Control. L'état de la sortie est conservé en cas de temporisation du temps du bus.
[46]	Bus ctrl, 1 if timeout	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 Digital & Relay Bus Control. En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur haut (Actif).
[47]	Bus ctrl, 0 if timeout	Contrôle la sortie via le bus. L'état de la sortie est défini au par. 5-90 Digital & Relay Bus Control. En cas de temporisation du temps du bus, l'état de la sortie est réglé sur bas (Inactif).
[51]	MCO controlled	Actif lorsqu'un MCO 302 ou MCO 305 est raccordé. La sortie est contrôlée à partir de l'option.
[60]	Comparator 0	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 0 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[61]	Comparator 1	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 1 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[62]	Comparator 2	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 2 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.

5-40 Function Relay		
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:	
[63]	Comparator 3	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 3 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[64]	Comparator 4	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 4 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[65]	Comparator 5	Voir le groupe de paramètres 13-1* (Logique avancée). Si Comparateur 5 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[70]	Logic rule 0	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 0 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[71]	Logic rule 1	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 1 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[72]	Logic rule 2	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 2 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[73]	Logic rule 3	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 3 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[74]	Logic rule 4	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 4 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[75]	Logic rule 5	Voir le groupe de paramètres 13-4* (Logique avancée). Si Règle logique 5 dans le SLC est TRUE (VRAI), la sortie augmente. Sinon, elle est basse.
[80]	SL digital output A	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</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]	SL digital output B	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</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].

5-40 Function Relay		
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:	
[82]	SL digital output C	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</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]	SL digital output D	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</i> . La sortie D est basse en cas d'action de logique avancée [35]. La sortie D est haute en cas d'action de logique avancée [41].
[84]	SL digital output E	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</i> . 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]	SL digital output F	Voir l' <i>13-52 SL Controller Action</i> . 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]	Local ref active	La sortie est haute si le <i>3-13 Reference Site</i> = [2] Local ou lorsque le <i>3-13 Reference Site</i> = [0] Mode hand/auto en même temps que le LCP est en mode [Hand On].

5-40 Function Relay			
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:	Function:		
	Emplacement de la référence défini au 3-13 Reference Site	Référence locale active [120]	Référence distante active [121]
	Emplacement de la référence : Local, 3-13 Reference Site [2]	1	0
	Emplacement de la référence : À distance, 3-13 Reference Site [1]	0	1
	Emplacement de la référence : Mode hand/ auto		
	Hand	1	0
	Hand -> off	1	0
	Auto -> off	0	0
	Auto	0	1
Table 6.11			
[121]	Remote ref active	La sortie est haute si le 3-13 Reference Site = A distance [1] ou Mode hand/auto [0] lorsque le LCP est en mode Auto on. Voir ci-dessus.	
[122]	No alarm	La sortie est haute en l'absence d'alarmes.	
[123]	Start command activ	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]	Running reverse	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]	Drive in hand mode	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]).	

5-40 Function Relay		
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:	Function:	
[126]	Drive in auto mode	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 Motor Thermal Protection 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 Motor Thermal Protection 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 1-90 Motor Thermal Protection 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 Motor Thermal Protection 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]	External Fan Control	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	
[193]	RS Flipflop 1	
[194]	RS Flipflop 2	
[195]	RS Flipflop 3	
[196]	RS Flipflop 4	
[197]	RS Flipflop 5	
[198]	RS Flipflop 6	
[199]	RS Flipflop 7	

NOTE

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 Operation Mode. Sinon, le test échouera.

14-22 Operation Mode	
Option:	Function:
	<p>Utiliser ce paramètre pour définir un fonctionnement normal ; effectuer des tests ou initialiser tous les paramètres sauf les 15-03 Power Up's, 15-04 Over Temp's et 15-05 Over Volt's. Cette fonction n'est active que si le variateur est déconnecté puis reconnecté au secteur.</p> <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"> Sélectionner [1] <i>Test carte contrôle</i>. Mettre hors tension le secteur et attendre que l'éclairage de l'écran d'affichage disparaisse. Mettre les commutateurs S201 (A53) et S202 (A54) = ON/I. Enficher le connecteur de test (voir ci-dessous). Connecter à l'alimentation secteur. Effectuer différents essais. Les résultats s'affichent sur le LCP et le variateur entre dans une boucle infinie. Le par. 14-22 <i>Operation Mode</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. <p>L'essai est réussi si :Le 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>Si l'essai échoue :Le 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 Operation Mode	
Option:	Function:
	<p>Illustration 6.13</p> <p>Sélectionner <i>Initialisation</i> [2] pour remettre tous les paramètres à la valeur par défaut sauf 15-03 Power Up's, 15-04 Over Temp's et 15-05 Over Volt's. Le variateur de fréquence se réinitialise à la prochaine mise sous tension. Le 14-22 <i>Operation Mode</i> revient également au réglage par défaut <i>Fonction. normal</i> [0].</p>
[0]	Normal operation
[1]	Control card test
[2]	Initialisation
[3]	Boot mode
14-50 RFI Filter	
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:	Function:
[0]	Off Sélectionner [0] <i>Inactif</i> si le variateur 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.
[1] *	On Sélectionner [1] <i>Actif</i> pour s'assurer que le variateur de fréquence est conforme aux normes CEM.

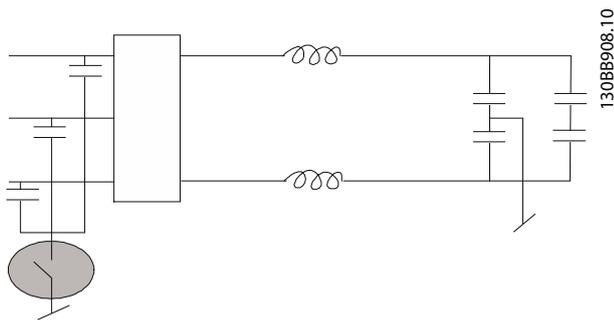


Illustration 6.14

15-43 Software Version		
Range:	Function:	
0 *	[0 - 0]	Indiquer la version logicielle combinée (ou version fournie) constituée des logiciels de puissance et de commande.

6.2 Comment programmer le filtre actif

Les réglages d'usine de la partie filtre du variateur Low Harmonic Drive visent une exploitation optimale avec un minimum de programmation supplémentaire. Toutes les valeurs TC, ainsi que la fréquence, les niveaux de tension et d'autres valeurs directement liées à la configuration du variateur sont pré-réglés.

Il est déconseillé de modifier tout autre paramètre ayant une incidence sur l'exploitation du filtre. Toutefois, la sélection des lectures et des informations à afficher sur les lignes d'état du LCP peut être adaptée aux préférences personnelles.

Pour configurer le filtre, deux étapes doivent être observées :

- Changer la tension nominale au par. 300-10 *Active Filter Nominal Voltage*
- S'assurer que le filtre est en mode automatique (appuyer sur la touche [Auto On]).

Aperçu des groupes de paramètres de la partie filtre

Groupe	Dénomination	Fonction
0-**	Fonction./Affichage	Par. liés aux fonctions de base du filtre, à la fonction des touches du LCP et à la configuration de l'affichage du LCP.
5-**	E/S Digitale	Groupe de paramètres de configuration des entrées et sorties digitales.
8-**	Communication et options	Groupe de paramètres de configuration des communications et options.
14-**	Fonct.particulières	Groupe de par. de config. des fonctions spéciales.
15-**	Infos unité	Groupe de par. contenant des infos sur le filtre actif, telles que données d'exploit., config. matérielle et versions logicielles.
16-**	Lecture données	Groupe de paramètres pour les lectures de données, p. ex. références réelles, tensions, mots de contrôle, d'alarme, d'avertissement et d'état.
300-**	Réglages FA	Groupe de paramètres de définition du filtre actif. Hormis le par. 300-10, <i>Tens° nom. du filtre actif</i> , il est déconseillé de modifier les réglages de ce groupe de paramètres.
301-**	Lectures FA	Groupe de par. d'affichage du filtre.

Table 6.12 Groupes de paramètres

Une liste de tous les paramètres accessible depuis le LCP du filtre est disponible dans la section *Options des paramètres - filtre*. Une description plus détaillée des paramètres du filtre actif est disponible dans le *Manuel d'utilisation du filtre actif VLT AAF00x, MG90VXY*

6.2.1 Utilisation du variateur Low Harmonic Drive en mode NPN

Le réglage par défaut de 5-00 *Digital I/O Mode* est le mode PNP. Si le mode NPN est souhaité, il est nécessaire de modifier le câblage de la partie filtre du variateur Low Harmonic Drive. Avant de modifier le réglage du par. 5-00 *Digital I/O Mode* sur le mode NPN, le fil branché sur

24 V (borne de commande 12 ou 13) doit être relié à la borne 20 (masse).

6.3 Listes des paramètres - variateur de fréquence

Changements pendant l'exploitation

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-up (tous les process) : les paramètres peuvent être définis séparément dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que chaque paramètre peut avoir quatre valeurs de données différentes.

1 set-up (1 process) : la valeur des données sera la même dans tous les process.

Indice de conversion

Ce chiffre fait référence à un facteur de conversion à utiliser en cas d'écriture ou de lecture sur ou depuis le variateur de fréquence.

Indice conv.	100	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
Facteur conv.	1	1/60	1000000	100000	10000	1000	100	10	1	0,1	0,01	0,001	0,0001	0,00001	0,000001

Table 6.13

Type de donnée	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

Table 6.14

Consulter le *Manuel de configuration* du variateur de fréquence pour plus de renseignements sur les types de données 33, 35 et 54.

Les paramètres du variateur de fréquence sont rassemblés dans divers groupes afin de faciliter la sélection du bon paramètre et d'obtenir une exploitation optimale du variateur de fréquence.

0-** Paramètres d'exploitation et d'affichage des réglages de base du variateur de fréquence

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

2-** Paramètres de freinage

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-** Contrôles, réglages des paramètres des contrôles de vitesse et de process

8-** Paramètres de communication et d'option, réglage des paramètres des ports FC RS-485 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-** Lecture données 2

30-** Fonct.spéciales

32-** Paramètres de base MCO 305

33-** Paramètres avancés MCO 305

34-** Paramètres de lecture des données MCO

35-** Opt° entrée capt.

6.3.1 0-** Fonction./Affichage

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
0-0* Réglages de base							
0-01	Langue	[0] Anglais	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-02	Unité vit. mot.	[0] Tr/min	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
0-03	Réglages régionaux	[0] International	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
0-04	Etat exploi. à mise ss tension (manuel)	[1] Arr.forcé, réf.mémor	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-09	Performance Monitor	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
0-1* Gestion process							
0-10	Process actuel	[1] Proc.1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	Edit process	[1] Proc.1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	Ce réglage lié à	[0] Non lié	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	Lecture: Réglages joints	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	Lecture: Edition réglages / canal	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* Ecran LCP							
0-20	Affich. ligne 1.1 petit	1617	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	Affich. ligne 1.2 petit	1614	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	Affich. ligne 1.3 petit	1610	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	Affich. ligne 2 grand	1613	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	Affich. ligne 3 grand	1602	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	Mon menu personnel	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
0-3* Lecture LCP							
0-30	Unité lect. déf. par utilisateur	[0] Aucun	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-31	Val.min.lecture déf.par utilis.	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-32	Val. max. définie par utilisateur	100.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		TRUE	-2	Int32
0-37	Display Text 1	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]
0-38	Display Text 2	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]
0-39	Display Text 3	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[25]
0-4* Clavier LCP							
0-40	Touche [Hand on] sur LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	Touche [Off] sur LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	Touche [Auto on] sur LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	Touche [Reset] sur LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-45	[Drive Bypass] Key on LCP	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-5* Copie/Sauvegarde							
0-50	Copie LCP	[0] Pas de copie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	Copie process	[0] Pas de copie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-6* Mot de passe							
0-60	Mt de passe menu princ.	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	Accès menu princ. ss mt de passe	[0] Accès complet	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	Mot de passe menu rapide	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	Accès menu rapide ss mt de passe.	[0] Accès complet	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-67	Mot de passe accès bus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.15

6.3.2 1-** Charge et moteur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
1-0* Réglages généraux							
1-00	Mode Config.	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-01	Principe Contrôle Moteur	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-02	Source codeur arbre moteur	[1] Codeur 24 V	All set-ups	x	FALSE	-	Uint8
1-03	Caract.couple	[0] Couple constant	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-04	Mode de surcharge	[0] Couple élevé	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-05	Configuration mode Local	[2] = mode par. 1-00	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-06	Clockwise Direction	[0] Normal	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-1* Sélection Moteur							
1-10	Construction moteur	[0] Asynchrone	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-2* Données moteur							
1-20	Puissance moteur [kW]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	1	Uint32
1-21	Puissance moteur [CV]	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-22	Tension moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-23	Fréq. moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-24	Courant moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
1-25	Vit.nom.moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	67	Uint16
1-26	Couple nominal cont. moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-1	Uint32
1-29	Adaptation auto. au moteur (AMA)	[0] Inactif	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-3* Données av. moteur							
1-30	Résistance stator (Rs)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-31	Résistance rotor (Rr)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-33	Réactance fuite stator (X1)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-34	Réactance de fuite rotor (X2)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-35	Réactance principale (Xh)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
1-36	Résistance perte de fer (Rfe)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
1-37	Inductance axe d (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Int32
1-39	Pôles moteur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint8
1-40	FCEM à 1000 tr/min.	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	0	Uint16
1-41	Décalage angle moteur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
1-5* Proc.indép.charge							
1-50	Magnétisation moteur à vitesse nulle	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-51	Magnétis. normale vitesse min [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-52	Magnétis. normale vitesse min [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-53	Changement de modèle fréquence	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-1	Uint16
1-54	Voltage reduction in fieldweakening	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint8
1-55	Caract. V/f - U	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-56	Caract. V/f - F	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-58	Flystart Test Pulses Current	30 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-59	Flystart Test Pulses Frequency	200 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
1-6* Proc.dépend.charge							
1-60	Comp.charge à vit.basse	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-61	Compens. de charge à vitesse élevée	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-62	Comp. gliss.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Int16
1-63	Cste tps comp.gliss.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
1-64	Amort. résonance	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-65	Tps amort.resonance	5 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-66	Courant min. à faible vitesse	100 %	All set-ups	x	TRUE	0	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
1-67	Type de charge	[0] Charge passive	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-68	Inertie min.	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-69	Inertie maximale	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-7* Réglages dém.							
1-71	Retard démar.	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
1-72	Fonction au démar.	[2] Roue libre temporisé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-73	Démarr. volée	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-74	Vit.de dém.[tr/mn]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-75	Vit.de dém.[Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-76	Courant Démar.	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
1-8* Réglages arrêts							
1-80	Fonction à l'arrêt	[0] Roue libre	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-81	Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-82	Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-83	Fonction de stop précis	[0] Stop précis rampe	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-84	Valeur compteur stop précis	100000 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
1-85	Tempo. arrêt compensé en vitesse	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-9* T° moteur							
1-90	Protect. thermique mot.	[0] Absence protection	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-91	Ventil. ext. mot.	[0] Non	All set-ups		TRUE	-	Uint16
1-93	Source Thermistance	[0] Aucun	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-95	Type de capteur KTY	[0] Sonde KTY 1	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-96	Source Thermistance KTY	[0] Aucun	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-97	Niveau de seuil KTY	80 °C	1 set-up	x	TRUE	100	Int16

Table 6.16

6.3.3 2-** Freins

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
2-0* Frein-CC							
2-00	I maintien CC	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
2-01	Courant frein CC	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-02	Temps frein CC	10.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-03	Vitesse frein CC [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
2-04	Vitesse frein CC [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-05	Réf. max.	MaxReference (P303)	All set-ups		TRUE	-3	Int32
2-1* Fonct.Puis.Frein.							
2-10	Fonction Frein et Surtension	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-11	Frein Res (ohm)	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-12	P. kW Frein Res.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
2-13	Frein Res Therm	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-15	Contrôle freinage	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-16	AC brake Max. Current	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
2-17	Contrôle Surtension	[0] Désactivé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-18	Condition ctrl frein.	[0] À mise sous tension	All set-ups		TRUE	-	Uint8
2-19	Over-voltage Gain	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
2-2* Frein mécanique							
2-20	Activation courant frein.	ImaxVLT (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
2-21	Activation vit.frein[tr/mn]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
2-22	Activation vit. Frein[Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
2-23	Activation retard frein	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-24	Retard d'arrêt	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-25	Tps déclchement frein	0.20 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
2-26	Réf. couple	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
2-27	Tps de rampe couple	0.2 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
2-28	Facteur amplification gain	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16

Table 6.17

6.3.4 3-** Référence / rampes

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
3-0* Limites de réf.							
3-00	Plage de réf.	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-01	Réf/Unité retour	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-02	Référence minimale	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-03	Réf. max.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
3-04	Fonction référence	[0] Somme	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-1* Consignes							
3-10	Réf.prédéfinie	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-11	Fréq.Jog. [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
3-12	Rattrap/ralentiss	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
3-13	Type référence	[0] Mode hand/auto	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-14	Réf.prédéf.relative	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int32
3-15	Ress.? Réf. 1	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-16	Ress.? Réf. 2	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-17	Ress.? Réf. 3	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-18	Echelle réf.relative	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-19	Fréq.Jog. [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
3-4* Rampe 1							
3-40	Type rampe 1	[0] Linéaire	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-41	Temps d'accél. rampe 1	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-42	Temps décél. rampe 1	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-45	Rapport rampe S 1 début accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-46	Rapport rampe S 1 fin accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-47	Rapport rampe S 1 début décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-48	Rapport rampe S 1 fin décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-5* Rampe 2							
3-50	Type rampe 2	[0] Linéaire	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-51	Temps d'accél. rampe 2	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-52	Temps décél. rampe 2	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-55	Rapport rampe S 2 début accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-56	Rapport rampe S 2 fin accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-57	Rapport rampe S 2 début décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-58	Rapport rampe S 2 fin décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-6* Rampe 3							
3-60	Type rampe 3	[0] Linéaire	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-61	Temps d'accél. rampe 3	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-62	Temps décél. rampe 3	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-65	Rapport rampe S 3 début accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-66	Rapport rampe S 3 fin accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-67	Rapport rampe S 3 début décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-68	Rapport rampe S 3 fin décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-7* Rampe 4							
3-70	Type rampe 4	[0] Linéaire	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-71	Temps d'accél. rampe 4	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-72	Temps décél. rampe 4	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-75	Rapport rampe S 4 début accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-76	Rapport rampe S 4 fin accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-77	Rapport rampe S 4 début décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
3-78	Rapport rampe S 4 fin décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-8* Autres rampes							
3-80	Tps rampe Jog.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-81	Temps rampe arrêt rapide	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-82	Type rampe arrêt rapide	[0] Linéaire	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-83	Rapport rampe S arrêt rapide fin accél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-84	Rapport rampe S arrêt rapide fin décél.	50 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
3-9* Potentiomètre dig.							
3-90	Dimension de pas	0.10 %	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
3-91	Temps de rampe	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
3-92	Restauration de puissance	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
3-93	Limite maximale	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-94	Limite minimale	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
3-95	Retard de rampe	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	TimD

Table 6.18

6.3.5 4-** Limites/avertis.

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
4-1* Limites moteur							
4-10	Direction vit. moteur	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
4-11	Vit. mot., limite infér. [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-12	Vitesse moteur limite basse [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-13	Vit. mot., limite supér. [tr/min]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-14	Vitesse moteur limite haute [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-16	Mode moteur limite couple	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-17	Mode générateur limite couple	100.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-18	Limite courant	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
4-19	Frq.sort.lim.hte	132.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
4-2* Facteurs limites							
4-20	Source facteur limite de couple	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-21	Source facteur vitesse limite	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-3* Surv. vit. moteur							
4-30	Fonction perte signal de retour moteur	[2] Alarme	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-31	Erreur vitesse signal de retour moteur	300 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-32	Fonction tempo. signal de retour moteur	0.05 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-34	Fonction err. traînée	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-35	Erreur de traînée	10 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-36	Tempo erreur de traînée	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-37	Erreur de traînée pendant la rampe	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-38	Tempo err. traînée rampe	1.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-39	Erreur de traînée après tempo rampe	5.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
4-5* Rég.Avertis.							
4-50	Avertis. courant bas	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
4-51	Avertis. courant haut	ImaxVLT (P1637)	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
4-52	Avertis. vitesse basse	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-53	Avertis. vitesse haute	outputSpeedHighLimit (P413)	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-54	Avertis. référence basse	-999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-55	Avertis. référence haute	999999.999 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-56	Avertis.retour bas	-999999.999 Reference-FeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-57	Avertis.retour haut	999999.999 Reference-FeedbackUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
4-58	Surv. phase mot.	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
4-6* Bypass vit.							
4-60	Bypass vitesse de[tr/mn]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-61	Bypass vitesse de [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
4-62	Bypass vitesse à [tr:mn]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
4-63	Bypass vitesse à [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16

Table 6.19

6.3.6 5-** E/S Digitale

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
5-0* Mode E/S digitales							
5-00	Mode E/S digital	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	Mode born.27	[0] Entrée	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	Mode born.29	[0] Entrée	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-1* Entrées digitales							
5-10	E.digit.born.18	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	E.digit.born.19	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	E.digit.born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	E.digit.born.29	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-14	E.digit.born.32	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	E.digit.born.33	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	E.digit.born. X30/2	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	E.digit.born. X30/3	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	E.digit.born. X30/4	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	Arrêt de sécurité borne 37	[1] Arrêt sécurité alarme	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	E.digit.born. X46/1	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	E.digit.born. X46/3	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	E.digit.born. X46/5	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	E.digit.born. X46/7	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	E.digit.born. X46/9	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	E.digit.born. X46/11	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	E.digit.born. X46/13	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-3* Sorties digitales							
5-30	S.digit.born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	S.digit.born.29	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	S.digit.born. X30/6	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	S.digit.born. X30/7	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-4* Relais							
5-40	Fonction relais	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	Relais, retard ON	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	Relais , retard OFF	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-5* Entrée impulsions							
5-50	F.bas born.29	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
5-51	F.haute born.29	100 Hz	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
5-52	Val.ret./Réf.bas.born.29	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-53	Val.ret./Réf.haut.born.29	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	-3	Int32
5-54	Tps filtre pulses/29	100 ms	All set-ups	x	FALSE	-3	Uint16
5-55	F.bas born.33	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-56	F.haute born.33	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-57	Val.ret./Réf.bas.born.33	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
5-58	Val.ret./Réf.haut.born.33	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
5-59	Tps filtre pulses/33	100 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-6* Sortie impulsions							
5-60	Fréq.puls./S.born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-62	Fréq. max. sortie impulsions 27	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-63	Fréq.puls./S.born.29	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
5-65	Fréq. max. sortie impulsions 29	ExpressionLimit	All set-ups	x	TRUE	0	Uint32
5-66	Fréq.puls./S.born.X30/6	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-68	Fréq. max. sortie impulsions X30/6	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-7* Entrée cod. 24V							
5-70	Pts/tr cod.born.32 33	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
5-71	Sens cod.born.32 33	[0] Sens horaire	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-9* Contrôle par bus							
5-90	Ctrl bus sortie dig.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-93	Ctrl par bus sortie impulsions 27	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-94	Tempo. prédéfinie sortie impulsions 27	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
5-95	Ctrl par bus sortie impulsions 29	0.00 %	All set-ups	x	TRUE	-2	N2
5-96	Tempo. prédéfinie sortie impulsions 29	0.00 %	1 set-up	x	TRUE	-2	Uint16
5-97	Ctrl bus sortie impuls.X30/6	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-98	Tempo.prédéfinie sortie impuls°X30/6	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16

Table 6.20

6.3.7 6-** E/S ana.

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
6-0* Mode E/S ana.							
6-00	Temporisation/60	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
6-01	Fonction/Tempo60	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-1* Entrée ANA 1							
6-10	Ech.min.U/born.53	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-11	Ech.max.U/born.53	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-12	Ech.min.I/born.53	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-13	Ech.max.I/born.53	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-14	Val.ret./Réf.bas.born.53	0 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-15	Val.ret./Réf.haut.born.53	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-16	Const.tps.fil.born.53	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-2* Entrée ANA 2							
6-20	Ech.min.U/born.54	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-21	Ech.max.U/born.54	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-22	Ech.min.I/born.54	0.14 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-23	Ech.max.I/born.54	20.00 mA	All set-ups		TRUE	-5	Int16
6-24	Val.ret./Réf.bas.born.54	0 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-25	Val.ret./Réf.haut.born.54	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-26	Const.tps.fil.born.54	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-3* Entrée ANA 3							
6-30	Ech.min.U/born. X30/11	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-31	Ech.max.U/born. X30/11	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-34	Val.ret./Réf.bas.born. X30/11	0 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-35	Val.ret./Réf.haut.born. X30/11	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-36	Constante tps filtre borne X30/11	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-4* Entrée ANA 4							
6-40	Ech.min.U/born. X30/12	0.07 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-41	Ech.max.U/born. X30/12	10.00 V	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-44	Val.ret./Réf.bas.born. X30/12	0 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-45	Val.ret./Réf.haut.born. X30/12	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Int32
6-46	Constante tps filtre borne X30/12	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
6-5* Sortie ANA 1							
6-50	S.born.42	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-51	Echelle min s.born.42	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-52	Echelle max s.born.42	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-53	Ctrl bus sortie born. 42	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-54	Tempo prééglée sortie born. 42	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
6-55	Filtre de sortie borne 42	[0] Inactif	1 set-up		TRUE	-	Uint8
6-6* Sortie ANA 2							
6-60	Sortie borne X30/8	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-61	Mise échelle min. borne X30/8	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-62	Mise échelle max. borne X30/8	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-63	Ctrl par bus sortie borne X30/8	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-64	Tempo prédéfinie sortie borne X30/8	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
6-7* Sortie ANA 3							
6-70	Sortie borne X45/1	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-71	Mise échelle min. s.born.X45/1	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-72	Mise échelle max. s.born.X45/1	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-73	Ctrl par bus sortie borne X45/1	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-74	Tempo prédéfinie sortie borne X45/1	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
6-8* Sortie ANA 4							
6-80	Sortie borne X45/3	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
6-81	Mise échelle min. s.born.X45/1	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-82	Mise échelle max. s.born.X45/1	100.00 %	All set-ups		TRUE	-2	Int16
6-83	Ctrl par bus sortie borne X45/3	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
6-84	Tempo prédéfinie sortie borne X45/3	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16

Table 6.21

6.3.8 7-** Contrôleurs

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
7-0* PID vit.régul.							
7-00	PID vit.source ret.	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
7-02	PID vit.gain P	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-03	PID vit.tps intég.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint32
7-04	PID vit.tps diff.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-05	PID vit.limit gain D	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-06	PID vit.tps filtre	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-07	Rapport démultipl. ret.PID vit.	1.0000 N/A	All set-ups		FALSE	-4	Uint32
7-08	Facteur d'anticipation PID vitesse	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
7-1* Mode couple ctrl. PI							
7-12	PI couple/Gain P	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
7-13	Tps intég. PI couple	0.020 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-2* PIDproc/ctrl retour							
7-20	PID proc./1 retour	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-22	PID proc./2 retours	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-3* PID proc./Régul.							
7-30	PID proc./Norm.Inv.	[0] Normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-31	PID proc./Anti satur.	[1] Actif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-32	PID proc./Fréq.dém.	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
7-33	PID proc./Gain P	0.01 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-34	PID proc./Tps intégral.	10000.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-35	PID proc./Tps diff.	0.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-36	PID proc./ Limit.gain D.	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-38	Facteur d'anticipation PID process	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
7-39	Largeur de bande sur réf.	5 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
7-4* Adv. Process PID I							
7-40	PID proc./Reset facteur I	[0] Non	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-41	PID proc./Sortie lim. nég.	-100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-42	PID proc./Sortie lim. pos.	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-43	PID proc./Échelle gain à réf. min.	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-44	PID proc./Échelle gain à réf. max.	100 %	All set-ups		TRUE	0	Int16
7-45	PID proc./Ressource anticip.	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-46	PID proc./Fact. anticip. Norm.Inv	[0] Normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-48	PCD Feed Forward	0 N/A	All set-ups	x	TRUE	0	Uint16
7-49	PID proc./Sortie Norm.Inv	[0] Normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-5* Adv. Process PID II							
7-50	PID proc./PID étendu	[1] Activé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-51	PID proc./Gain anticip.	1.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-52	PID proc./Rampe accél anticip.	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-53	PID proc./Rampe décél anticip.	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-56	PID proc./Tps filtre réf.	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-57	PID proc./Tps filtre retour	0.001 s	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

Table 6.22

6.3.9 8-** Comm. et options

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
8-0* Réglages généraux							
8-01	Type contrôle	[0] Digital. et mot ctrl.	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	Source mot de contrôle	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	Mot de ctrl.Action dépas.tps	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	Fonction fin dépas.tps.	[1] Reprise proc.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	Reset dépas. temps	[0] Pas de reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-07	Activation diagnostic	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
8-08	Readout Filtering	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-1* Régl.mot de contr.							
8-10	Profil mot contrôle	[0] Profil FC	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-13	Mot état configurable	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-14	Mot contrôle configurable	[1] Profil par défaut	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-3* Réglage Port FC							
8-30	Protocole	[0] FC	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	Adresse	1 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	Vit. Trans. port FC	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-33	Parité/bits arrêt	[0] Paire, 1 bit d'arrêt	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-34	Estimated cycle time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
8-35	Retard réponse min.	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	Retard réponse max	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	Retard inter-char max	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-5	Uint16
8-4* Déf. protocol FCMC							
8-40	Sélection Télégramme	[1] Télégr. standard 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
8-41	Signaux pour PAR	0	All set-ups		FALSE	-	Uint16
8-42	Config. écriture PCD	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
8-43	Config. lecture PCD	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
8-5* Digital/Bus							
8-50	Sélect.roue libre	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-51	Sélect. arrêt rapide	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-52	Sélect.frein CC	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-53	Sélect.dém.	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-54	Sélect.Invers.	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	Sélect.proc.	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-56	Sélect. réf. par défaut	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-57	Profidrive OFF2 Select	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-58	Profidrive OFF3 Select	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-8* Diagnostics port FC							
8-80	Compt.message bus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-81	Compt.erreur bus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-82	Compt.message esclave	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-83	Compt.erreur esclave	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
8-9* Bus jog.							
8-90	Vitesse Bus Jog 1	100 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
8-91	Vitesse Bus Jog 2	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16

Table 6.23

6.3.10 9-** Profibus

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
9-00	Pt de cons.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-07	Valeur réelle	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-15	Config. écriture PCD	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-	Uint16
9-16	Config. lecture PCD	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-18	Adresse station	126 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
9-22	Sélect. Télégr.	[100] None	1 set-up		TRUE	-	Uint8
9-23	Signaux pour PAR	0	All set-ups		TRUE	-	Uint16
9-27	Edition param.	[1] Activé	2 set-ups		FALSE	-	Uint16
9-28	CTRL process	[1] Maître cycl. activé	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
9-44	Compt. message déf.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-45	Code déf.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-47	N° déf.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-52	Compt. situation déf.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-53	Mot d'avertissement profibus.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-63	Vit. Trans. réelle	[255] Pas vit. trans. trouv.	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-64	Identific. dispositif	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-65	N° profil	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	OctStr[2]
9-67	Mot de Contrôle 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-68	Mot d'Etat 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-71	Sauv. Données Profibus	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-72	Reset Var. Profibus	[0] Aucune action	1 set-up		FALSE	-	Uint8
9-75	DO Identification	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-80	Paramètres définis (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-81	Paramètres définis (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-82	Paramètres définis (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-83	Paramètres définis (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-84	Paramètres définis (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-90	Paramètres modifiés (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-91	Paramètres modifiés (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-92	Paramètres modifiés (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-93	Paramètres modifiés (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-94	Paramètres modifiés (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-99	Compteur révision Profibus	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.24

6.3.11 10-** Bus réseau CAN

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
10-0* Réglages communs							
10-00	Protocole Can	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
10-01	Sélection de la vitesse de transmission	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-02	MAC ID	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
10-05	Cptr lecture erreurs transmis.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-06	Cptr lecture erreurs reçues	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-07	Cptr lectures val.bus désact.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
10-1* DeviceNet							
10-10	PID proc./Sélect.type données	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
10-11	Proc./Ecrit.config.données:	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
10-12	Proc./Lect.config.données:	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	Uint16
10-13	Avertis.par.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
10-14	Réf.NET	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-15	Ctrl.NET	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
10-2* Filtrés COS							
10-20	Filtre COS 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-21	Filtre COS 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-22	Filtre COS 3	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-23	Filtre COS 4	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
10-3* Accès param.							
10-30	Indice de tableau	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
10-31	Stockage des valeurs de données	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
10-32	Révision DeviceNet	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
10-33	Toujours stocker	[0] Inactif	1 set-up		TRUE	-	Uint8
10-34	Code produit DeviceNet	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
10-39	Paramètres Devicenet F	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
10-5* CANopen							
10-50	Proc./Ecrit.config.données	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
10-51	Proc./Lect.config.données	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16

Table 6.25

6.3.12 12-** Ethernet

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
12-0* Réglages IP							
12-00	Attribution adresse IP	null	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-01	Adresse IP	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-02	Masque sous-réseau	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-03	Passerelle par défaut	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-04	Serveur DHCP	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	OctStr[4]
12-05	Bail expire	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	TimD
12-06	Serveurs nom	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	OctStr[4]
12-07	Nom de domaine	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[48]
12-08	Nom d'hôte	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[48]
12-09	Adresse physique	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	VisStr[17]
12-1* Par. lien Ethernet							
12-10	État lien	[0] Pas de lien	1 set-up		TRUE	-	UInt8
12-11	Durée lien	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	TimD
12-12	Négociation auto	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-13	Vitesse lien	[0] Aucun	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-14	Lien duplex	[1] Duplex intégral	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-2* Données de process							
12-20	Instance de ctrl	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	UInt8
12-21	Proc./Ecrit.config.données	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	UInt16
12-22	Proc./Lect.config.données	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-	UInt16
12-28	Stock.val.données	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	UInt8
12-29	Toujours stocker	[0] Inactif	1 set-up		TRUE	-	UInt8
12-3* Ethernet/IP							
12-30	Avertis.par.	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-31	Réf.NET	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-32	Ctrl.NET	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-33	Révision CIP	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-34	Code produit CIP	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	UInt16
12-35	Paramètre EDS	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-37	Retard inhibition COS	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-38	Filtre COS	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-4* Modbus TCP							
12-40	Status Parameter	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt16
12-41	Slave Message Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-42	Slave Exception Message Count	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	UInt32
12-8* +services Ethernet							
12-80	Serveur FTP	[0] Désactivé	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-81	Serveur HTTP	[0] Désactivé	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-82	Service SMTP	[0] Désactivé	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-89	Port canal fiche transparent	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	0	UInt16
12-9* Ethernet avancé							
12-90	Diagnostic câble	[0] Désactivé	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-91	MDI-X	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-92	Surveillance IGMP	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
12-93	Longueur erreur câble	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	UInt16
12-94	Protection tempête de diffusion	-1 %	2 set-ups		TRUE	0	Int8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
12-95	Filtre tempête de diffusion	[0] Diffusion unikt	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
12-96	Port Mirroring	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
12-98	Compteurs interface	4000 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
12-99	Compteurs médias	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.26

6.3.13 13-** Logique avancée

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
13-0* Réglages SLC							
13-00	Mode contr. log avancé	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-01	Événement de démarrage	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-02	Événement d'arrêt	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-03	Reset SLC	[0] Pas de reset SLC	All set-ups		TRUE	-	Uint8
13-1* Comparateurs							
13-10	Opérande comparateur	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-11	Opérateur comparateur	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-12	Valeur comparateur	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
13-2* Temporisations							
13-20	Tempo.contrôleur de logique avancé	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-3	TimD
13-4* Règles de Logique							
13-40	Règle de Logique Booléenne 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-41	Opérateur de Règle Logique 1	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-42	Règle de Logique Booléenne 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-43	Opérateur de Règle Logique 2	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-44	Règle de Logique Booléenne 3	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-5* États							
13-51	Événement contr. log avancé	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
13-52	Action contr. logique avancé	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.27

6.3.14 14-** Fonct.particulières

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
14-0* Commut.onduleur							
14-00	Type modulation	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-01	Fréq. commut.	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-03	Surmodulation	[1] On	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-04	Surperposition MLI	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-06	Dead Time Compensation	[1] Actif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-1* Secteur On/off							
14-10	Panne secteur	[0] Pas de fonction	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-11	Tension secteur si panne secteur	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-12	Fonct.sur désiqui.réseau	[0] Alarme	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-13	Facteur pas défaut secteur	1.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
14-14	Kin. Backup Time Out	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-2* Reset alarme							
14-20	Mode reset	[0] Reset manuel	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	Temps reset auto.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	Mod. exploitation	[0] Fonction. normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	Réglage code de type	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-24	Délais Al./Limit.C	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-25	Délais Al./C.limit ?	60 s	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-26	Temps en U limit.	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-28	Réglages production	[0] Aucune action	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	Code service	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-3* Ctrl I lim. courant							
14-30	Ctrl.I limite, Gain P	100 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
14-31	Ctrl.I limite, tps Intég.	0.020 s	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
14-32	Ctrl.I limite, tps filtre	1.0 ms	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
14-35	Protec. anti-immobilisation	[1] Activé	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-4* Optimisation énerg.							
14-40	Niveau VT	66 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
14-41	Magnétisation AEO minimale	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-42	Fréquence AEO minimale	10 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
14-43	Cos phi moteur	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
14-5* Environnement							
14-50	Filtre RFI	[1] Actif	1 set-up	x	FALSE	-	Uint8
14-51	DC Link Compensation	[1] Actif	1 set-up		TRUE	-	Uint8
14-52	Contrôle ventil	[0] Auto	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-53	Surveillance ventilateur	[1] Avertissement	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-55	Filtre de sortie	[0] Pas de filtre	All set-ups		FALSE	-	Uint8
14-56	Capacité filtre de sortie	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-7	Uint16
14-57	Inductance filtre de sortie	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-6	Uint16
14-59	Nombre effectif d'onduleurs	ExpressionLimit	1 set-up	x	FALSE	0	Uint8
14-7* Compatibilité							
14-72	Mot d'alarme du VLT	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-73	Mot d'avertissement du VLT	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-74	Mot état élargi VLT	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
14-8* Options							
14-80	Option alimentée par 24 V CC ext.	[1] Oui	2 set-ups		FALSE	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
14-89	Option Detection	[0] Protect Option Config.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
14-9* Régl. panne							
14-90	Niveau panne	null	1 set-up		TRUE	-	Uint8

Table 6.28

6.3.15 15-** Info.variateur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
15-0* Données exploit.							
15-00	Heures mises ss tension	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	Heures fonction.	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-02	Compteur kWh	0 kWh	All set-ups		FALSE	75	Uint32
15-03	Mise sous tension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	Surtemp.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	Surtension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-06	Reset comp. kWh	[0] Pas de reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-07	Reset compt. heures de fonction.	[0] Pas de reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* Réglages journal							
15-10	Source d'enregistrement	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	Intervalle d'enregistrement	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	Événement déclencheur	[0] Faux	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	Mode Enregistrement	[0] Toujours enregistrer	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	Échantillons avant déclenchement	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* Journal historique							
15-20	Journal historique: Événement	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	Journal historique: Valeur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	Journal historique: heure	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* Mémoire déf.							
15-30	Mémoire déf.:Code	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-31	Mémoire déf.:Valeur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	Mémoire déf.:Heure	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* Type. VAR.							
15-40	Type. FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Partie puiss.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Tension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Version logiciel	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Compo.code cde	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Code composé var	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	Code variateur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Code carte puissance	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	Version LCP	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	N°logic.carte ctrl.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	N°logic.carte puis	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	N° série variateur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	N° série carte puissance	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
15-59	CSIV Filename	ExpressionLimit	1 set-up		FALSE	0	VisStr[16]
15-6* Identif.Option							
15-60	Option montée	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	Version logicielle option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	N° code option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	N° série option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Option A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Vers.logic.option A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Option B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Vers.logic.option B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
15-74	Option C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Vers.logic.option C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Option C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Vers.logic.option C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Infos paramètre							
15-92	Paramètres définis	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	Paramètres modifiés	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	Type. VAR.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	Métadonnées param.?	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

Table 6.29

6.3.16 16-** Lecture données

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
16-0* État général							
16-00	Mot contrôle	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-01	Réf. [unité]	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-02	Réf. %	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-03	Mot état [binaire]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-05	Valeur réelle princ. [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-09	Lect.paramétr.	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-1* État Moteur							
16-10	Puissance moteur [kW]	0.00 kW	All set-ups		FALSE	1	Int32
16-11	Puissance moteur[CV]	0.00 hp	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-12	Tension moteur	0.0 V	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
16-13	Fréquence moteur	0.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
16-14	Courant moteur	0.00 A	All set-ups		FALSE	-2	Int32
16-15	Fréquence [%]	0.00 %	All set-ups		FALSE	-2	N2
16-16	Couple [Nm]	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-17	Vitesse moteur [tr/min]	0 RPM	All set-ups		FALSE	67	Int32
16-18	Thermique moteur	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-19	Température du capteur KTY	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Int16
16-20	Angle moteur	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
16-21	Torque [%] High Res.	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-22	Couple [%]	0 %	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-25	Couple [Nm] élevé	0.0 Nm	All set-ups		FALSE	-1	Int32
16-3* Etat variateur							
16-30	Tension DC Bus	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-32	Puis.Frein. /s	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-33	Puis.Frein. /2 min	0.000 kW	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-34	Temp. radiateur	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	Thermique onduleur	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	InomVLT	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	ImaxVLT	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-38	Etat ctrl log avancé	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
16-39	Temp. carte ctrl.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	Tampon enregistrement saturé	[0] Non	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-41	Ligne d'état inf. LCP	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	VisStr[50]
16-49	Current Fault Source	0 N/A	All set-ups	x	TRUE	0	Uint8
16-5* Réf. & retour							
16-50	Réf.externe	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-51	Réf. impulsions	0.0 N/A	All set-ups		FALSE	-1	Int16
16-52	Signal de retour [Unité]	0.000 ReferenceFeed-backUnit	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-53	Référence pot. dig.	0.00 N/A	All set-ups		FALSE	-2	Int16
16-57	Feedback [RPM]	0 RPM	All set-ups		FALSE	67	Int32
16-6* Entrées et sorties							
16-60	Entrée dig.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-61	Régl.commut.born.53	[0] Courant	All set-ups		FALSE	-	Uint8
16-62	Entrée ANA 53	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-63	Régl.commut.born.54	[0] Courant	All set-ups		FALSE	-	Uint8
16-64	Entrée ANA 54	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-65	Sortie ANA 42 [ma]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-66	Sortie digitale [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-67	Fréq. entrée #29 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-68	Fréq. entrée #33 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-69	Sortie impulsions 27 [Hz]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int32
16-70	Sortie impulsions 29 [Hz]	0 N/A	All set-ups	x	FALSE	0	Int32
16-71	Sortie relais [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-72	Compteur A	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-73	Compteur B	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
16-74	Compteur stop précis	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
16-75	Entrée ANA X30/11	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-76	Entrée ANA X30/12	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int32
16-77	Sortie ANA X30/8 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-78	Sortie ANA X45/1 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-79	Sortie ANA X45/3 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		FALSE	-3	Int16
16-8* Port FC et bus							
16-80	Mot ctrl.1 bus	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-82	Réf.1 port bus	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-84	Impulsion démarrage	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	Mot ctrl.1 port FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-86	Réf.1 port FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	N2
16-9* Affich. diagnostics							
16-90	Mot d'alarme	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-91	Mot d'alarme 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	Mot avertis.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	Mot d'avertissement 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	Mot état élargi	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

Table 6.30

6.3.17 17-** Opt. retour codeur

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
17-1* Interface inc.codeur							
17-10	Type de signal	[1] RS422 (5V TTL)	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-11	Résolution (PPR)	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
17-2* Abs. interface cod.							
17-20	Sélection de protocole	[0] Aucun	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-21	Résolution (points/tour)	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	0	Uint32
17-24	Longueur données SSI	13 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
17-25	Fréquence d'horloge	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	3	Uint16
17-26	Format données SSI	[0] Code Gray	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-34	Vitesse de transmission HIPERFACE	[4] 9 600	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-5* Interface résolveur							
17-50	Pôles	2 N/A	1 set-up		FALSE	0	Uint8
17-51	Tension d'entrée	7.0 V	1 set-up		FALSE	-1	Uint8
17-52	Fréquence d'entrée	10.0 kHz	1 set-up		FALSE	2	Uint8
17-53	Rapport de transformation	0.5 N/A	1 set-up		FALSE	-1	Uint8
17-56	Encoder Sim. Resolution	[0] Disabled	1 set-up		FALSE	-	Uint8
17-59	Interface résolveur	[0] Désactivé	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-6* Surveillance et app.							
17-60	Sens de rotation positif du codeur	[0] Sens horaire	All set-ups		FALSE	-	Uint8
17-61	Surveillance signal codeur	[1] Avertissement	All set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.31

6.3.18 18-** Lecture données 2

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
18-3* Analog Readouts							
18-36	Analog Input X48/2 [mA]	0.000 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Int32
18-37	Temp. Input X48/4	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-38	Temp. Input X48/7	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-39	Temp. Input X48/10	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int16
18-6* Inputs & Outputs 2							
18-60	Digital Input 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
18-90 Affichages PID							
18-90	PID proc./Erreur	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-91	PID proc./Sortie	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-92	PID proc./Sortie lim. verr.	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16
18-93	PID proc./Sortie à l'éch. gain	0.0 %	All set-ups		FALSE	-1	Int16

Table 6.32

6.3.19 30-** Caract.particulière

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
30-0* Modulateur Wobbler							
30-00	Mode modul. (Wobble)	[0] Fréq. abs. tps abs.	All set-ups		FALSE	-	Uint8
30-01	Fréq. delta modulation [Hz]	5.0 Hz	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-02	Fréq. delta modulation [%]	25 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
30-03	Ressource éch. fréq. delta modul.	[0] Pas de fonction	All set-ups		TRUE	-	Uint8
30-04	Saut de fréq. modul. [Hz]	0.0 Hz	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-05	Saut de fréq. modul. [%]	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8
30-06	Tps saut modulation	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
30-07	Tps séquence modulation	10.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
30-08	Tps accél/décél modul.	5.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
30-09	Fonct. aléatoire modul.(wobble)	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
30-10	Rapport de modul. (Wobble)	1.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-11	Rapport aléatoire modul. max.	10.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-12	Ratio aléatoire modul. min.	0.1 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
30-19	Fréq. delta modul. mise à éch.	0.0 Hz	All set-ups		FALSE	-1	Uint16
30-2* Adv. Start Adjust							
30-20	High Starting Torque Time [s]	0.00 s	All set-ups	x	TRUE	-2	Uint8
30-21	High Starting Torque Current [%]	100.0 %	All set-ups	x	TRUE	-1	Uint32
30-22	Locked Rotor Protection	[0] Inactif	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	0.10 s	All set-ups	x	TRUE	-2	Uint8
30-8* Compatibilité (I)							
30-80	Inductance axe d (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-6	Int32
30-81	Frein Res (ohm)	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	-2	Uint32
30-83	PID vit.gain P	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint32
30-84	PID proc./Gain P	0.100 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

Table 6.33

6.3.20 32-** Réglages base MCO

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
32-0* Codeur 2							
32-00	Type de signal incrémental	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-01	Résolution incrémentale	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-02	Protocole absolu	[0] Aucun	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-03	Résolution absolue	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-05	Longueur de données codeur absolu	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-06	Fréquence horloge du codeur absolu	262.000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-07	Génération horloge du codeur absolu	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-08	Longueur de câble codeur absolu	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-09	Surveillance codeur	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-10	Sens de rotation	[1] Aucune action	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-11	Dénominateur unité utilisateur	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-12	Numérateur unité utilisateur	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-13	Enc.2 Control	[0] No soft changing	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-14	Enc.2 node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-15	Enc.2 CAN guard	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-3* Codeur 1							
32-30	Type de signal incrémental	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-31	Résolution incrémentale	1024 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-32	Protocole absolu	[0] Aucun	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-33	Résolution absolue	8192 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-35	Longueur de données codeur absolu	25 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-36	Fréquence horloge du codeur absolu	262.000 kHz	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-37	Génération horloge du codeur absolu	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-38	Longueur de câble codeur absolu	0 m	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-39	Surveillance codeur	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-40	Terminaison codeur	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-43	Enc.1 Control	[0] No soft changing	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-44	Enc.1 node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
32-45	Enc.1 CAN guard	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-5* Source retour							
32-50	Source esclave	[2] Codeur 2	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-51	Dernier souhait MCO 302	[1] Alarme	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-6* Contrôleur PID							
32-60	Facteur proportionnel	30 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-61	Facteur dérivé	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-62	Facteur intégral	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-63	Valeur limite de somme intégrale	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-64	Largeur de bande PID	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
32-65	Anticipation vitesse	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-66	Anticipation accélération	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-67	Erreur de position maximale tolérée	20000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-68	Comportement inverse pour esclave	[0] Inversion autorisée	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-69	Tps échantillonnage ctrl PID	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint16
32-70	Tps balayage pr générateur profils	1 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint8
32-71	Taille fenêtre ctrl (activation)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-72	Taille fenêtre ctrl (désactiv.)	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
32-73	Integral limit filter time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int16
32-74	Position error filter time	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int16
32-8* Vitesse & accél.							
32-80	Vitesse maximum (codeur)	1500 RPM	2 set-ups		TRUE	67	UInt32
32-81	Rampe la + courte	1.000 s	2 set-ups		TRUE	-3	UInt32
32-82	Type de rampe	[0] Linéaire	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
32-83	Résolution vitesse	100 N/A	2 set-ups		TRUE	0	UInt32
32-84	Vitesse par défaut	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	UInt32
32-85	Accélération par défaut	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	UInt32
32-86	Acc. up for limited jerk	100 ms	2 set-ups		TRUE	-3	UInt32
32-87	Acc. down for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	UInt32
32-88	Dec. up for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	UInt32
32-89	Dec. down for limited jerk	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	UInt32
32-9* Développement							
32-90	Source débogage	[0] Carte commande	2 set-ups		TRUE	-	UInt8

Table 6.34

6.3.21 33-** Régl. MCO avancés

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
33-0* Mvt origine							
33-00	Origine forcée	[0] Orig. non forcée	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-01	Décalage point zéro depuis pos. origine	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-02	Rampe pour mvt origine	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-03	Vitesse pour mvt origine	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-04	Comportement pendant mvt origine	[0] Arrière et index	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-1* Synchronisation							
33-10	Facteur synchronisation maître (M: S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-11	Facteur synchronisation esclave (M: S)	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-12	Décalage position pour synchronisation	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-13	Fenêtre précision pour sync. position	1000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-14	Limite vitesse esclave relative	0 %	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
33-15	Nombre marqueurs pour maître	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-16	Nombre marqueurs pour esclave	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-17	Distance marqueur maître	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-18	Distance marqueur esclave	4096 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-19	Type marqueur maître	[0] Codeur Z positif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-20	Type marqueur esclave	[0] Codeur Z positif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-21	Fenêtre tolérance marqueur maître	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-22	Fenêtre tolérance marqueur esclave	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-23	Comportement démarr. pr sync. marqueur	[0] Fonction démarr. 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
33-24	Nombre marqueurs pour défaut	10 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-25	Nombre marqueurs pour état prêt	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-26	Filtre vitesse	0 us	2 set-ups		TRUE	-6	Int32
33-27	Temps filtre décalage	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
33-28	Configuration du filtre de marqueurs	[0] Filtre marqueur 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-29	Temps de filtre de marqueurs	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Int32
33-30	Correction marqueur maximum	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-31	Type de synchronisation	[0] Standard	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-32	Feed Forward Velocity Adaptation	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-33	Velocity Filter Window	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
33-4* Gestion des limites							
33-40	Comportement commutateur fin course	[0] Appel gestion. erreur	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-41	Lim. fin course logic. positive active	-500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-42	Limite fin de course logicielle positive	500000 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int32
33-43	Lim. fin course logic. négative active	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-44	Lim. fin course logic. positive active	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-45	Intervalle fenêtre cible	0 ms	2 set-ups		TRUE	-3	Uint8
33-46	Valeur limite fenêtre cible	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-47	Taille fenêtre cible	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-5* Configuration E/S							
33-50	E.digit.born. X57/1	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-51	E.digit.born. X57/2	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-52	E.digit.born. X57/3	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-53	E.digit.born. X57/4	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-54	E.digit.born. X57/5	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-55	E.digit.born. X57/6	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
33-56	E.digit.born. X57/7	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-57	E.digit.born. X57/8	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-58	E.digit.born. X57/9	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-59	E.digit.born. X57/10	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-60	Mode bornes X59/1 et X59/2	[1] Sortie	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
33-61	E.digit.born. X59/1	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-62	E.digit.born. X59/2	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-63	S.digit.born. X59/1	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-64	S.digit.born. X59/2	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-65	S.digit.born. X59/3	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-66	S.digit.born. X59/4	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-67	S.digit.born. X59/5	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-68	S.digit.born. X59/6	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-69	S.digit.born. X59/7	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-70	S.digit.born. X59/8	[0] Pas de fonction	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-8* Par. généraux							
33-80	N° programme activé	-1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Int8
33-81	État mise sous tension	[1] Marche moteur	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-82	Surveillance état du variateur	[1] Actif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-83	Comportement après erreur	[0] Roue libre	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-84	Comportement après Esc	[0] Arrêt contrôlé	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-85	MCO alimenté par 24 V CC externe	[0] Non	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-86	Borne si alarme	[0] Relais 1	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-87	État borne si alarme	[0] Pas d'action	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-88	Mot d'état si alarme	0 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16
33-9* MCO Port Settings							
33-90	X62 MCO CAN node ID	127 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
33-91	X62 MCO CAN baud rate	[20] 125 Kbps	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-94	X60 MCO RS485 serial termination	[0] Inactif	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
33-95	X60 MCO RS485 serial baud rate	[2] 9600 Bauds	2 set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.35

6.3.22 34-** Lect. données MCO

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
34-0* Par. écriture PCD							
34-01	Ecriture PCD 1 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-02	Ecriture PCD 2 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-03	Ecriture PCD 3 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-04	Ecriture PCD 4 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-05	Ecriture PCD 5 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-06	Ecriture PCD 6 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-07	Ecriture PCD 7 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-08	Ecriture PCD 8 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-09	Ecriture PCD 9 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-10	Ecriture PCD 10 sur MCO	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-2* Par. lecture PCD							
34-21	Lecture MCO par PCD 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-22	Lecture MCO par PCD 2	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-23	Lecture MCO par PCD 3	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-24	Lecture MCO par PCD 4	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-25	Lecture MCO par PCD 5	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-26	Lecture MCO par PCD 6	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-27	Lecture MCO par PCD 7	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-28	Lecture MCO par PCD 8	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-29	Lecture MCO par PCD 9	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-30	Lecture MCO par PCD 10	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-4* Entrées et sorties							
34-40	Entrées digitales	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-41	Sorties digitales	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-5* Données de process							
34-50	Position effective	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-51	Position ordonnée	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-52	Position maître effective	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-53	Position index esclave	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-54	Position index maître	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-55	Position courbe	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-56	Erreur de traînée	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-57	Erreur de synchronisation	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-58	Vitesse effective	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-59	Vitesse maître effective	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-60	Etat synchronisation	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-61	Etat de l'axe	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-62	Etat programme	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
34-64	État MCO 302	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-65	Contrôle MCO 302	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
34-7* Lect. diagnostic							
34-70	Mot d'alarme 1 MCO	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
34-71	Mot d'alarme 2 MCO	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

Table 6.36

6.3.23 35-** Opt° entrée capt.

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
35-0* Mode entrée temp.							
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
35-1* Entrée temp. X48/4							
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
35-2* Entrée temp. X48/7							
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
35-3* Entrée temp. X48/10							
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
35-4* Entrée ANA X48/2							
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

Table 6.37

6.4 Listes des paramètres - filtre actif

6.4.1 0-** Fonction./Affichage

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
0-0* Réglages de base							
0-01	Langue	[0] English	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-04	État exploi. à mise ss tension (manuel)	[1] Arrêt forcé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-1* Gestion process							
0-10	Process actuel	[1] Proc.1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	Programmer process	[1] Proc.1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	Ce réglage lié à	[0] Non lié	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	Lecture: Réglages joints	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	Lecture: Edition réglages / canal	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* Ecran LCP							
0-20	Affich. ligne 1.1 petit	30112	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	Affich. ligne 1.2 petit	30110	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	Affich. ligne 1.3 petit	30120	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	Affich. ligne 2 grand	30100	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	Affich. ligne 3 grand	30121	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	Mon menu personnel	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
0-4* Clavier LCP							
0-40	Touche [Hand on] sur LCP	[1] Activé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	Touche [Off] sur LCP	[1] Activé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	Touche [Auto on] sur LCP	[1] Activé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	Touche [Reset] sur LCP	[1] Activé	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-5* Copie/Sauvegarde							
0-50	Copie LCP	[0] Pas de copie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	Copie process	[0] Pas de copie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-6* Mot de passe							
0-60	Mt de passe menu princ.	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	Accès menu princ. ss mt de passe	[0] Accès complet	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	Mot de passe menu rapide	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	Accès menu rapide ss mt de passe.	[0] Accès complet	1 set-up		TRUE	-	Uint8

Table 6.38

6.4.2 5-** E/S Digitale

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
5-0* Mode E/S digital							
5-00	Mode E/S digital	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	Mode born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	Mode born.29	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-1* Entrées digitales							
5-10	E.digit.born.18	[8] Démarrage	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	E.digit.born.19	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	E.digit.born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	E.digit.born.29	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-14	E.digit.born.32	[90] Contacteur CA	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	E.digit.born.33	[91] Contacteur CC	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	E.digit.born. X30/2	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	E.digit.born. X30/3	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	E.digit.born. X30/4	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	Arrêt de sécurité borne 37	[1] Alarme arrêt sécur.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	E.digit.born. X46/1	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	E.digit.born. X46/3	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	E.digit.born. X46/5	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	E.digit.born. X46/7	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	E.digit.born. X46/9	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	E.digit.born. X46/11	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	E.digit.born. X46/13	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-3* Sorties digitales							
5-30	S.digit.born.27	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	S.digit.born.29	null	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	S.digit.born. X30/6 (MCB 101)	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	S.digit.born. X30/7 (MCB 101)	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-4* Relais							
5-40	Fonction relais	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	Relais, retard ON	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	Relais, retard OFF	0.01 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-5* Entrée impulsions							
5-50	F.bas born.29	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-51	F.haute born.29	20000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-54	Tps filtre pulses/29	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-55	F.bas born.33	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-56	F.haute born.33	100 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-59	Tps filtre pulses/33	100 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint16
5-6* Sortie impulsions							
5-60	Fréq.puls./S.born.27	[0] Inactif	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-61	Fréquence min. sortie impuls. #27	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-62	Fréq. max. sortie impulsions 27	5000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-63	Fréq.puls./S.born.29	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-64	Fréquence min. sortie impuls. #29	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-65	Fréq. max. sortie impulsions 29	20000 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.39

6.4.3 8-** Comm. et options

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
8-0* Régl. généraux							
8-01	Type contrôle	[0] Digit. et mot de ctrl	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	Source mot de contrôle	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	Mot de ctrl.Action dépas.tps	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	Mot de ctrl.Fonct.dépas.tps	[0] Inactif	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	Fonction fin dépass.tps.	[1] Reprise proc.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	Reset dépas. temps	[0] Pas de reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-3* Régl. Port FC							
8-30	Protocole	[1] FC MC	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	Adresse	2 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	Vit. Trans. port FC	[2] 9600 bauds	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-35	Retard réponse min.	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	Retard réponse max	5000 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	Retard inter-char max	25 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-5* Digital/Bus							
8-53	Sélect.dém.	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	Sélect.proc.	[3] Digital ou bus	All set-ups		TRUE	-	Uint8

Table 6.40

6.4.4 14-** Fonct.particulières

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
14-2* Reset arrêté							
14-20	Mode reset	[0] Reset manuel	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	Temps reset auto.	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	Mod. exploitation	[0] Fonction. normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	Réglage code de type	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-28	Réglages production	[0] Aucune action	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	Code service	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-5* Environnement							
14-50	Filtre RFI	[1] Actif	1 set-up		FALSE	-	Uint8
14-53	Surveillance ventilateur	[1] Avertissement	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-54	Bus Partner	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16

Table 6.41

6.4.5 15-** Infos unité

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
15-0* Données exploit.							
15-00	Heures mises ss tension	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	Heures fonction.	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-03	Mise sous tension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	Surtemp.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	Surtension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-07	Reset compt. heures de fonction.	[0] Pas de reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* Réglages journal							
15-10	Source d'enregistrement	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	Intervalle d'enregistrement	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	Événement déclencheur	[0] Faux	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	Mode Enregistrement	[0] Toujours enregistrer	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	Échantillons avant déclenchement	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* Journal historique							
15-20	Journal historique: Événement	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	Journal historique: valeur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	Journal historique: Temps	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* Mémoire déf.							
15-30	Journal alarme : code d'erreur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-31	Mémoire déf.: valeur	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	Mémoire déf.: heure	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* Identification unité							
15-40	Type. FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Partie puiss.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Tension	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Version logiciel	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Compo.code cde	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Code composé var	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	N° de code d'unité	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Code carte puissance	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	Version LCP	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	N°logic.carte ctrl.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	N°logic.carte puis	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	N° de série unité	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	N° série carte puissance	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
15-6* Identif.Option							
15-60	Option montée	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	Version logicielle option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	N° code option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	N° série option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Option A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Vers.logic.option A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Option B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Vers.logic.option B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
15-74	Option C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Vers.logic.option C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Option C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Vers.logic.option C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Infos paramètre							
15-92	Paramètres définis	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	Paramètres modifiés	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	Identification unité	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	Métadonnées param.?	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

Table 6.42

6.4.6 16-** Lecture données

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
16-0* État général							
16-00	Mot contrôle	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-03	Mot d'état	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-3* Etat FA							
16-30	Tension DC Bus	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-34	Temp. radiateur	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	Thermique onduleur	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	I nom variateur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	I max variateur	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-39	Temp. carte ctrl.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	Tampon enregistrement saturé	[0] Non	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-49	Source panne courant	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
16-6* Entrées							
16-60	Entrée dig.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-66	Sortie digitale [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-71	Sortie relais [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-8* Port FC et bus							
16-80	Mot ctrl.1 bus	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-84	Impulsion démarrage	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	Mot ctrl.1 port FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-9* Lect. diagnostic							
16-90	Mot d'alarme	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-91	Mot d'alarme 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	Mot avertis.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	Mot d'avertissement 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	Mot état élargi	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

Table 6.43

6.4.7 300-** Réglages FA

NOTE

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

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
300-0* Régl. généraux							
300-00	Mode annul. harmonique	[0] Global	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-01	Priorité compensat°	[0] Harmoniques	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-1* Réglages réseau							
300-10	Tens° nom. du filtre actif	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-2* Réglages TC							
300-20	Val. primaire TC	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-22	Tens° nom. TC	342 V	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-24	Séquence TC	[0] L1, L2, L3	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-25	Polarité TC	[0] Normal	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-26	Emplacement TC	[1] Cour. charge	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-29	Lancer détect° TC auto	[0] Inactif	All set-ups		FALSE	-	Uint8
300-3* Compensation							
300-30	Priorité compensation	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
300-35	Réf. cosphi	0.500 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
300-4* Paralleling							
300-40	Master Follower Selection	[2] Not Paralleled	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-41	Follower ID	1 N/A	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-42	Num. of Follower AFs	1 N/A	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-5* Sleep Mode							
300-50	Enable Sleep Mode	null	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
300-51	Sleep Mode Trig Source	[0] Mains current	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-52	Sleep Mode Wake Up Trigger	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint32
300-53	Sleep Mode Sleep Trigger	80 %	All set-ups		TRUE	0	Uint32

Table 6.44

6.4.8 301-** Lectures FA

N° par. #	Description du paramètre	Valeur par défaut	4 set-ups	FC 302 uniquement	Changement pendant le fonctionnement	Indice de conversion	Type
301-0* Courants sortie							
301-00	Courant sortie [A]	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Int32
301-01	Courant sortie [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Int32
301-1* Perf. unité							
301-10	THD du courant [%]	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
301-12	Facteur de puissance	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
301-13	Cosphi	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Int16
301-14	Courants restants	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
301-2* Etat secteur							
301-20	Cour. secteur [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32
301-21	Fréquence secteur	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
301-22	Cour. sect. fond. [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32

Table 6.45

7 Installation et configuration de l'interface RS-485

Le RS-485 est une interface de bus à deux fils compatible avec une topologie de réseau multipoints, c.-à-d. des nœuds peuvent être connectés comme un bus ou via des câbles de dérivation depuis un tronçon de ligne commun. Un total de 32 nœuds peut être connecté à un segment de réseau.

Les répéteurs divisent les segments de réseaux.

NOTE

Chaque répéteur fonctionne comme un nœud au sein du segment sur lequel il est installé. Chaque nœud connecté au sein d'un réseau donné doit disposer d'une adresse de nœud unique pour tous les segments.

7

Terminer chaque segment aux deux extrémités, à l'aide soit du commutateur de terminaison (S801) du variateur de fréquence soit d'un réseau de résistances de terminaison polarisé. Utiliser toujours un câble blindé à paire torsadée (STP) pour le câblage du bus et suivre toujours les règles habituelles en matière d'installation.

Il est important de disposer d'une mise à la terre de faible impédance du blindage à chaque nœud, y compris à hautes fréquences. Pour cela, il convient de relier une grande surface du blindage à la terre, par exemple à l'aide d'un étrier de serrage ou d'un presse-étoupe conducteur. Il peut être nécessaire d'appliquer des câbles d'égalisation de potentiel pour maintenir le même potentiel de terre dans tout le réseau, en particulier dans les installations comportant des câbles longs.

Pour éviter toute disparité d'impédance, utiliser toujours le même type de câble dans le réseau entier. Lors du raccordement d'un moteur à des variateurs de fréquence, utiliser toujours un câble de moteur blindé.

Câble : paire torsadée blindée (STP)
Impédance : 120 Ω
Longueur de câble : max. 1 200 m (y compris les câbles de dérivation)
Max. 500 m de station à station

Table 7.1

7.1.1 Raccordement du réseau

Un ou plusieurs variateurs de fréquence peuvent être raccordés à un contrôleur (ou maître) à l'aide de l'interface normalisée RS-485. La borne 68 est raccordée au signal P (TX+, RX+) tandis que la borne 69 est raccordée au signal N (TX-, RX-).

Utiliser des liaisons parallèles pour raccorder plusieurs variateurs de fréquence au même maître.

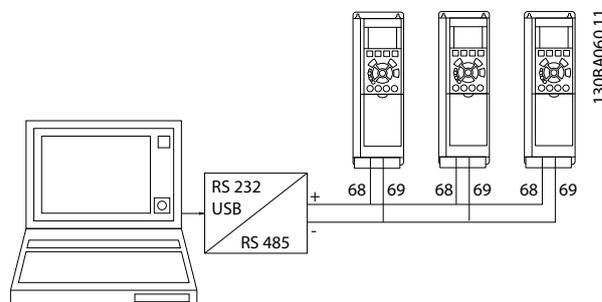


Illustration 7.1

Afin d'éviter des courants d'égalisation de potentiel dans le blindage, relier celui-ci à la terre via la borne 61 reliée au châssis par une liaison RC.

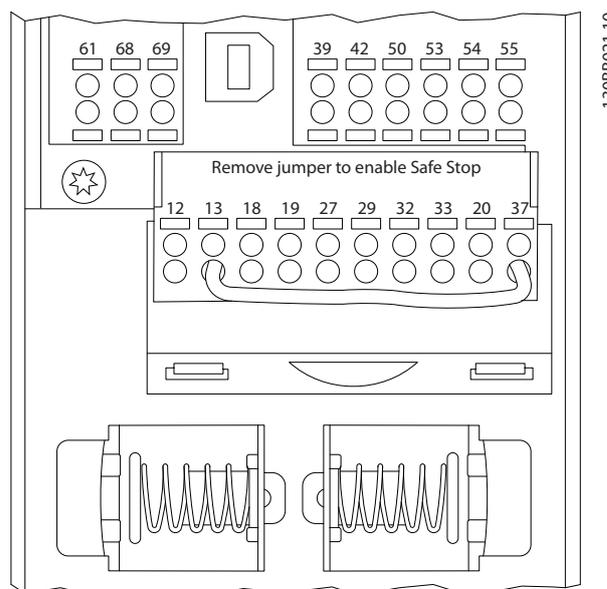


Illustration 7.2 Bornes de la carte de commande

Le bus RS-485 doit être terminé par un réseau de résistances à chaque extrémité. À cette fin, mettre le commutateur S801 de la carte de commande sur ON. Pour plus d'informations, voir 4.8.2 *Commutateurs S201, S202 et S801*.

Le protocole de communication doit être réglé au par. 8-30 *Protocol*.

7.1.2 Précautions CEM

Les précautions CEM suivantes sont recommandées pour assurer une exploitation sans interférence du réseau RS-485.

Il convient de respecter les réglementations nationales et locales, en ce qui concerne par exemple la protection par mise à la terre. Le câble de communication RS-485 doit être maintenu à l'écart des câbles de moteur et de résistance de freinage, afin d'éviter une nuisance réciproque des bruits liés aux hautes fréquences. Normalement, une distance de 200 mm (8 pouces) est suffisante, mais il est recommandé de garder la plus grande distance possible, notamment en cas d'installation de câbles en parallèle sur de grandes distances. Si le câble RS-485 doit croiser un câble de moteur et de résistance de freinage, il doit le croiser suivant un angle de 90°.

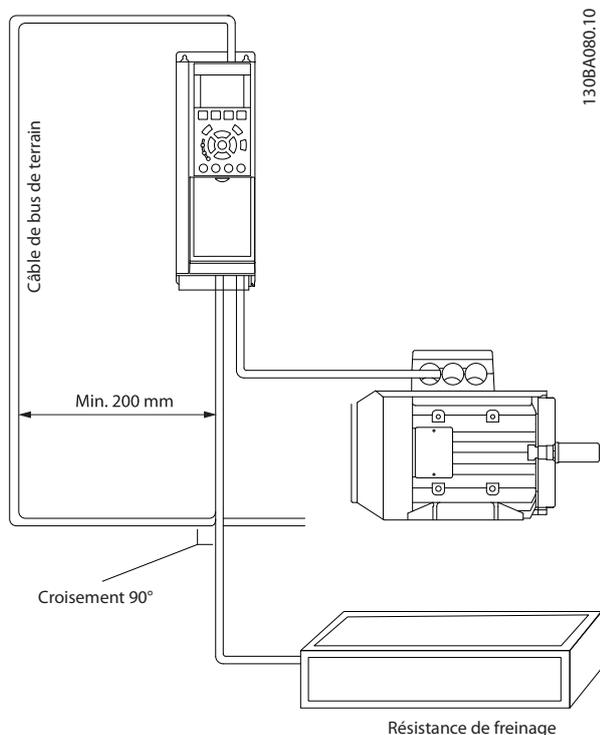


Illustration 7.3

Le protocole FC, également appelé bus FC ou bus standard, est le bus de terrain standard de Danfoss. Il définit une technique d'accès selon le principe maître-esclave pour les communications via le bus série. Un maître et un maximum de 126 esclaves peuvent être raccordés au bus. Le maître sélectionne chaque esclave grâce à un caractère d'adresse dans le télégramme. Un esclave ne peut jamais émettre sans y avoir été autorisé au préalable, et le transfert direct de messages entre les différents esclaves n'est pas possible. Les communications ont lieu en mode semi-duplex.

La fonction du maître ne peut pas être transférée vers un autre nœud (système à maître unique).

La couche physique est le RS-485, utilisant donc le port RS-485 intégré au variateur de fréquence. Le protocole FC prend en charge différents formats de télégramme :

- Un format court de 8 octets pour les données de process.
- Un format long de 16 octets qui comporte également un canal de paramètres.
- Un format utilisé pour les textes.

7.2 Configuration du réseau

7.2.1 Configuration du variateur de fréquence FC 300

Définir les paramètres suivants pour activer le protocole FC du variateur de fréquence.

Número du paramètre	Réglage
8-30 Protocol	FC
8-31 Address	1 - 126
8-32 FC Port Baud Rate	2400 - 115200
8-33 Parity / Stop Bits	Parité à nombre pair, 1 bit d'arrêt (défaut)

Table 7.2

7.3 Structure des messages du protocole FC

7.3.1 Contenu d'un caractère (octet)

Chaque caractère transmis commence par un bit de départ. Ensuite, 8 bits de données, correspondant à un octet, sont transmis. Chaque caractère est sécurisé par un bit de parité. Ce bit est réglé sur "1" lorsqu'il atteint la parité. La parité est atteinte lorsqu'il y a un nombre égal de 1 binaires dans les 8 bits de données et le bit de parité au total. Le caractère se termine par un bit d'arrêt et se compose donc au total de 11 bits.

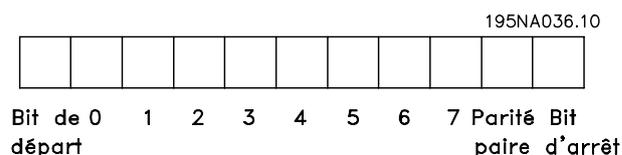


Illustration 7.4

7.3.2 Structure du télégramme

Chaque télégramme présente la structure suivante :

1. Caractère de départ (STX)=02 Hex
2. Un octet indiquant la longueur du télégramme (LGE)
3. Un octet indiquant l'adresse (ADR) du variateur de fréquence

Ensuite arrive un certain nombre d'octets de données (variable, dépend du type de télégramme).

Un octet de contrôle des données (BCC) termine le télégramme.

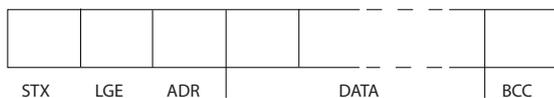


Illustration 7.5

195NA099.10

7.3.3 Longueur du télégramme (LGE)

La longueur du télégramme comprend le nombre d'octets de données auquel s'ajoutent l'octet d'adresse ADR et l'octet de contrôle des données BCC.

Données	Longueur
4 octets de données	$LGE = 4 + 1 + 1 = 6$ octets
12 octets de données	$LGE = 12 + 1 + 1 = 14$ octets
Télégrammes contenant des textes	$10^{1)} + n$ octets

Table 7.3

¹⁾ 10 correspond aux caractères fixes tandis que "n" est variable (dépend de la longueur du texte).

7.3.4 Adresse (ADR) du variateur de fréquence

Deux formats d'adresse différents sont utilisés.

La plage d'adresse du variateur est soit de 1-31 soit de 1-126.

1. Format d'adresse 1-31 :

Bit 7 = 0 (format adresse 1-31 actif)

Bit 6 non utilisé

Bit 5 = 1 : diffusion, les bits d'adresse (0-4) ne sont pas utilisés

Bit 5 = 0 : pas de diffusion

Bit 0-4 = adresse du variateur de fréquence 1-31

2. Format d'adresse 1-126 :

Bit 7 = 1 (format adresse 1-126 actif)

Bit 0-6 = adresse du variateur de fréquence 1-126

Bit 0-6 = 0 diffusion

L'esclave renvoie l'octet d'adresse sans modification dans le télégramme de réponse au maître.

7.3.5 Octet de contrôle des données (BCC)

La somme de contrôle est calculée comme une fonction XOR. Avant de recevoir le premier octet du télégramme, la somme de contrôle calculée est égale à 0.

7.3.6 Champ de données

La construction de blocs de données dépend du type de télégramme. Il existe trois types de télégrammes et le type est valable aussi bien pour le télégramme de contrôle (maître => esclave) que pour le télégramme de réponse (esclave => maître).

Voici les 3 types de télégramme :

Bloc de process (PCD)

Un PCD est composé d'un bloc de données de 4 octets (2 mots) et comprend :

- mot de contrôle et valeur de référence (du maître à l'esclave),
- mot d'état et fréquence de sortie actuelle (de l'esclave au maître).



130BA269.10

Illustration 7.6

Bloc de paramètres

Un bloc de paramètres est utilisé pour le transfert de paramètres entre le maître et l'esclave. Le bloc de données est composé de 12 octets (6 mots) et contient également le bloc de process.

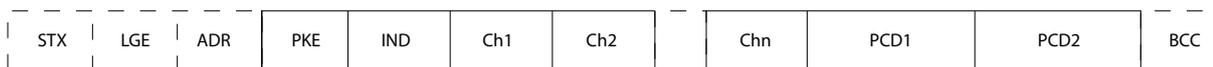
130BA2 / 1.10



Illustration 7.7

Bloc de texte

Un bloc de texte est utilisé pour lire ou écrire des textes via le bloc de données.



130BA270.10

Illustration 7.8

7.3.7 Champ PKE

Le champ PKE contient deux sous-champs : ordre et réponse de paramètres AK et numéro de paramètres PNU :

Les bits 12 à 15 sont utilisés pour le transfert d'ordres de paramètres du maître à l'esclave ainsi que pour la réponse traitée par l'esclave et renvoyée au maître.

130BA268.10

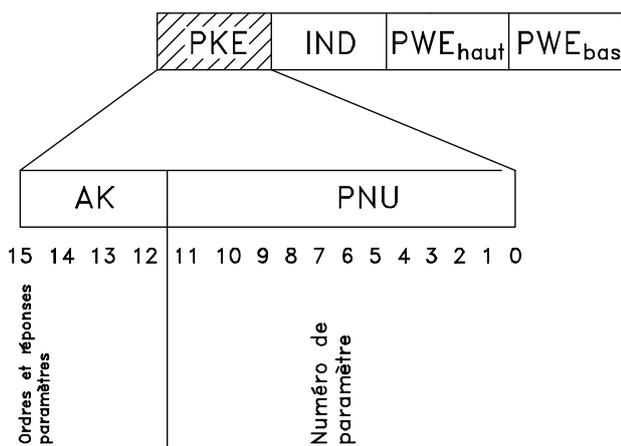


Illustration 7.9

Ordres de paramètres maître ⇒ esclave				
Bit n°				Ordre de paramètre
15	14	13	12	
0	0	0	0	Pas d'ordre
0	0	0	1	Lire valeur du paramètre
0	0	1	0	Écrire valeur du paramètre en RAM (mot)
0	0	1	1	Écrire valeur du paramètre en RAM (mot double)
1	1	0	1	Écrire valeur du paramètre en RAM et EEPROM (mot double)
1	1	1	0	Écrire valeur du paramètre en RAM et EEPROM (mot)
1	1	1	1	Lire/écrire texte

Table 7.4

Réponse esclave ⇒ maître				
Bit n°				Réponse
15	14	13	12	
0	0	0	0	Pas de réponse
0	0	0	1	Valeur du paramètre transmise (mot)
0	0	1	0	Valeur du paramètre transmise (mot double)
0	1	1	1	Ordre impossible à exécuter
1	1	1	1	Texte transmis

Table 7.5

S'il est impossible d'exécuter l'ordre, l'esclave envoie cette réponse :

0111 Ordre impossible à exécuter

- et publie le message d'erreur suivant dans la valeur de paramètre (PWE) :

PWE bas (Hex)	Message d'erreur
0	Le numéro de paramètre utilisé n'existe pas
1	Aucun accès en écriture au paramètre défini
2	La valeur des données dépasse les limites du paramètre
3	L'indice utilisé n'existe pas
4	Le paramètre n'est pas de type tableau
5	Le type de données ne correspond pas au paramètre défini
11	La modification des données dans le paramètre défini n'est pas possible dans l'état actuel du variateur de fréquence. Certains paramètres ne peuvent être modifiés qu'avec le moteur à l'arrêt
82	Aucun accès du bus au paramètre défini
83	La modification des données est impossible car les réglages d'usine ont été sélectionnés

Table 7.6

7.3.8 Numéro de paramètre (PNU)

Les bits n° 0 à 11 sont utilisés pour le transfert des numéros de paramètre. La fonction du paramètre concerné ressort de la description des paramètres du *Guide de programmation VLT® AutomationDrive, MG33MXYY*.

7.3.9 Indice (IND)

L'indice est utilisé avec le numéro de paramètre pour l'accès lecture/écriture aux paramètres dotés d'un indice, p. ex. le par. 15-30 *Alarm Log: Error Code*. L'indice est composé

de 2 octets, un octet de poids faible et un octet de poids fort.

Seul l'octet de poids faible est utilisé comme un indice.

7.3.10 Valeur du paramètre (PWE)

Le bloc valeur du paramètre se compose de 2 mots (4 octets) et la valeur dépend de l'ordre donné (AK). Le maître exige une valeur de paramètre lorsque le bloc PWE ne contient aucune valeur. Pour modifier une valeur de paramètre (écriture), écrire la nouvelle valeur dans le bloc PWE et l'envoyer du maître à l'esclave.

Lorsqu'un esclave répond à une demande de paramètre (ordre de lecture), la valeur actuelle du paramètre du bloc PWE est transmise et renvoyée au maître. Si un paramètre ne contient pas de valeur numérique mais plusieurs choix de données, p. ex. 0-01 *Language* où [0] correspond à Anglais et [4] à Danois, le choix de données est effectué en écrivant la valeur dans le bloc PWE. Voir Exemple - Choix d'une valeur de donnée. La communication série ne permet de lire que les paramètres de type de données 9 (séquence de texte).

Les par. 15-40 *FC Type* à 15-53 *Power Card Serial Number* contiennent le type de données 9.

À titre d'exemple, le par. 15-40 *FC Type* permet de lire l'unité et la plage de tension secteur. Lorsqu'une séquence de texte est transmise (lue), la longueur du télégramme est variable et les textes présentent des longueurs variables. La longueur du télégramme est indiquée dans le 2e octet du télégramme, LGE. Lors d'un transfert de texte, le caractère d'indice indique s'il s'agit d'un ordre de lecture ou d'écriture.

Afin de pouvoir lire un texte via le bloc PWE, régler l'ordre de paramètre (AK) sur "F" Hex. L'octet haut du caractère d'indice doit être "4".

Certains paramètres contiennent du texte qui peut être écrit via le bus série. Pour écrire un texte via le bloc PWE, régler l'ordre de paramètre (AK) sur "F" Hex. L'octet haut du caractère d'indice doit être "5".

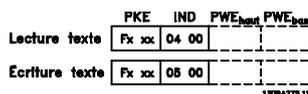


Illustration 7.10

7.3.11 Types de données pris en charge par le FC 300

Non signé signifie que le télégramme ne comporte pas de signe.

Types de données	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Non signé 8 bits
6	Non signé 16 bits
7	Non signé 32 bits
9	Séquence de texte
10	Chaîne d'octets
13	Différence de temps
33	Réservé
35	Séquence de bits

Table 7.7

7.3.12 Conversion

Le chapitre *Réglages d'usine* présente 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 *Motor Speed Low Limit [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 interprétée comme 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

Table 7.8 Tableau de conversion

7.3.13 Mots de process (PCD)

Le bloc de mots de process est divisé en deux blocs, chacun de 16 bits, qui apparaissent toujours dans l'ordre indiqué.

PCD 1	PCD 2
Télégramme de contrôle (maître => esclave) Mot de contrôle	Référence-valeur
Télégramme de contrôle (esclave => maître) Mot d'état	Fréquence de sortie actuelle

Table 7.9

7.4 Exemples

7.4.1 Écriture d'une valeur de paramètre

Changer le par. 4-14 Motor Speed High Limit [Hz] sur 100 Hz.

Écrire les données en EEPROM.

PKE = E19E Hex - Écriture d'un mot unique au 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]

IND = 0000 Hex

PWEHAUT = 0000 Hex

PWEBAS = 03E8 Hex - Valeur de données 1000 correspondant à 100 Hz, voir 7.3.12 Conversion.

Le télégramme ressemble à ce qui suit :

E19E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Illustration 7.11

130BA092.10

NOTE

4-14 Motor Speed High Limit [Hz] est un mot unique, et l'ordre de paramètre pour l'écriture dans l'EEPROM est "E". 4-14 Motor Speed High Limit [Hz] correspond à 19E en hexadécimal.

La réponse de l'esclave au maître sera :

119E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Illustration 7.12

130BA093.10

7.4.2 Lecture d'une valeur de paramètre

Lire la valeur au par. 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time

PKE = 1155 Hex - Lire la valeur au 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time

IND = 0000 Hex

PWEHAUT = 0000 Hex

PWEBAS = 0000 Hex

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

Illustration 7.13

130BA094.10

Si la valeur au par. 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time est égale à 10, la réponse de l'esclave au maître sera :

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

Illustration 7.14

130BA267.10

3E8 Hex correspond à 1000 au format décimal. L'indice de conversion du par 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time est -2, c.-à-d. 0,01.

Le par. 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time est du type Non signé 32 bits.

7.5 Comment accéder aux paramètres

7.5.1 Gestion des paramètres

Le PNU (numéro de paramètre) est traduit depuis l'adresse du registre contenue dans le message lecture ou écriture Modbus. Le numéro du paramètre est traduit vers le Modbus en tant que DÉCIMAL (10 x numéro de paramètre).

7.5.2 Stockage des données

La bobine 65 décimal détermine si les données écrites sur le télégramme sont enregistrées dans l'EEPROM et la RAM (bobine 65 = 1) ou uniquement dans la RAM (bobine 65 = 0).

7.5.3 IND

L'indice de tableau est réglé sur Registre de maintien 9 et utilisé lors de l'accès aux paramètres de tableau.

7.5.4 Blocs de texte

On accède aux paramètres stockés sous forme de chaînes de texte comme on le fait pour les autres paramètres. La taille maximum d'un bloc de texte est de 20 caractères. Si une demande de lecture d'un paramètre contient plus de caractères que n'en contient le paramètre, la réponse est tronquée. Si la demande de lecture d'un paramètre contient moins de caractères que n'en contient le paramètre, la réponse comporte des espaces.

7.5.5 Facteur de conversion

Les caractéristiques de chaque paramètre sont indiquées dans le chapitre réglages d'usine. Une valeur de paramètre ne pouvant être transmise que sous la forme d'un nombre entier, il faut utiliser un facteur de conversion pour transmettre des chiffres à décimales.

7.5.6 Valeurs de paramètre

Types de données standard

Les types de données standard sont int16, int32, uint8, uint16 et uint32. Ils sont stockés comme 4x registres (40001 - 4FFFF). Les paramètres sont lus à l'aide de la fonction 03HEX Lecture registres de maintien. Ils sont écrits à l'aide de la fonction 6HEX Prédéfinir registre unique pour 1 registre (16 bits) et de la fonction 10HEX Prédéfinir registres multiples pour 2 registres (32 bits). Les tailles lisibles vont de 1 registre (16 bits) à 10 registres (20 caractères).

Types de données non standard

Les types de données non standard sont des chaînes de texte et sont stockés comme 4x registres (40001 - 4FFFF). Les paramètres sont lus à l'aide de la fonction 03HEX Lecture registres de maintien et sont écrits à l'aide de la fonction 10HEX Prédéfinir registres multiples. Les tailles lisibles vont de 1 registre (2 caractères) à 10 registres (20 caractères).

8 Spécifications générales

Alimentation secteur (L1, L2, L3)

Tension d'alimentation 380-480 V +5 %

Tension secteur faible/chute de tension secteur :

En cas de tension secteur basse ou de chute de la tension secteur, le variateur FC continue de fonctionner jusqu'à ce que la tension présente sur le circuit intermédiaire descende sous le seuil d'arrêt minimum, qui correspond généralement à moins de 15 % de la tension nominale d'alimentation secteur du variateur de fréquence. Mise sous tension et couple complet ne sont pas envisageables à une tension secteur inférieure à 10 % de la tension nominale d'alimentation secteur du variateur de fréquence.

Fréquence d'alimentation 50/60 Hz ±5%

Écart temporaire max. entre phases secteur 3,0 % de la tension nominale d'alimentation

Facteur de puissance réelle (λ) > 0,98 à charge nominale

Facteur de puissance de déphasage ($\cos \varphi$) à proximité de l'unité (> 0,98)

THiD < 5%

Commutation sur l'entrée d'alimentation L1, L2, L3 (hausses de puissance) maximum 1 fois/2 min

Environnement conforme à la norme EN 60664-1 catégorie de surtension III/degré de pollution 2

L'utilisation de l'unité convient sur un circuit limité à 100 000 ampères symétriques (rms), 480/690 V maximum.

Puissance du moteur (U, V, W)

Tension de sortie 0 à 100 % de la tension d'alimentation

Fréquence de sortie 0 - 800* Hz

Commutation sur la sortie Illimitée

Temps de rampe 1-3 600 s

* Dépend de la tension et de la puissance

Caractéristiques de couple

Couple de démarrage (couple constant) maximum 110 % pendant 1 min*

Couple de démarrage maximum 135 % pendant 0,5 s maximum*

Surcouple (couple constant) maximum 110 % pendant 1 min*

**Le pourcentage se réfère au couple nominal du variateur de fréquence.*

Longueurs et sections de câble

Longueur max. du câble moteur, blindé/armé 150 m

Longueur max. du câble moteur, non blindé/non armé 300 m

Section max. des câbles moteur, secteur, répartition de la charge et freinage *

Section max. des bornes de commande, fil rigide 1,5 mm²/16 AWG (2 x 0,75 mm²)

Section max. des bornes de commande, fil souple 1 mm²/18 AWG

Section max. des bornes de commande, fil avec noyau blindé 0,5 mm²/20 AWG

Section minimale des bornes de commande 0,25 mm²

** Voir les tableaux Alimentation secteur pour plus d'informations !*

Entrées digitales

Entrées digitales programmables 4 (6)

N° de borne 18, 19, 27¹⁾, 29¹⁾, 32, 33,

Logique PNP ou NPN

Niveau de tension 0-24 V CC

Niveau de tension, "0" logique PNP < 5 V CC

Niveau de tension, "1" logique PNP > 10 V CC

Niveau de tension, "0" logique NPN > 19 V CC

Niveau de tension, "1" logique NPN < 14 V CC

Tension maximum sur l'entrée 28 V CC

Résistance d'entrée, Ri env. 4 k Ω

Toutes les entrées digitales sont isolées galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes haute tension.

1) Les bornes 27 et 29 peuvent aussi être programmées comme sorties.

Entrées analogiques

Nombre d'entrées analogiques	2
N° de borne	53, 54
Modes	Tension ou courant
Sélection du mode	Commutateurs S201 et S202
Mode tension	Commutateur S201/commutateur S202 = Inactif (U)
Niveau de tension	0 à +10 V (échelonnable)
Résistance d'entrée, Ri	env. 10 k Ω
Tension max.	\pm 20 V
Mode courant	Commutateur S201/commutateur S202 = Actif (I)
Niveau de courant	0/4 à 20 mA (échelonnable)
Résistance d'entrée, Ri	env. 200 Ω
Courant max.	30 mA
Résolution des entrées analogiques	10 bits (+ signe)
Précision des entrées analogiques	Erreur max. 0,5 % de l'échelle totale
Largeur de bande	200 Hz

Les entrées analogiques sont isolées galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes haute tension.

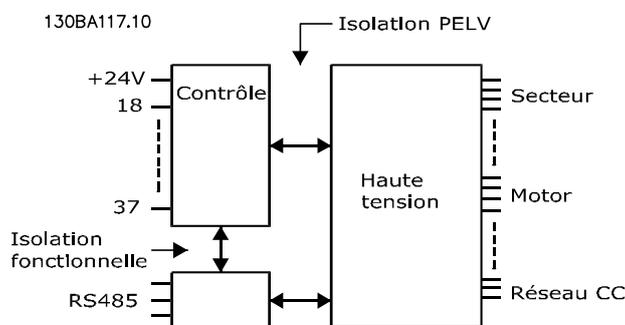


Illustration 8.1

Entrées impulsions

Entrées impulsions programmables	2
Nombre de bornes impulsion	29, 33
Fréquence max. à la borne 29, 33	110 kHz (activation push-pull)
Fréquence max. à la borne 29, 33	5 kHz (collecteur ouvert)
Fréquence min. à la borne 29, 33	4 Hz
Niveau de tension	Voir la section concernant l'entrée digitale
Tension maximum sur l'entrée	28 V CC
Résistance d'entrée, Ri	env. 4 k Ω
Précision d'entrée impulsions (0,1-1 kHz)	Erreur max. : 0,1 % de l'échelle totale
Sortie analogique	
Nombre de sorties analogiques programmables	1
N° de borne	42
Plage de courant à la sortie analogique	0/4 - 20 mA
Charge max. de la résistance à la masse à la sortie analogique	500 Ω
Précision de la sortie analogique	Erreur max. : 0,8 % de l'échelle totale
Résolution de la sortie analogique	8 bits

La sortie analogique est isolée galvaniquement de la tension secteur (PELV) et d'autres bornes haute tension.

Carte de commande, communication série RS-485

N° de borne	68 (P,TX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)
Borne n° 61	Commune aux bornes 68 et 69

Le circuit de communication série RS-485 est séparé fonctionnellement des autres circuits centraux et isolé galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV).

Sortie digitale

Sorties digitales/impulsions programmables	2
N° de borne	27, 29 ¹⁾
Niveau de tension à la sortie digitale/en fréquence	0 - 24 V
Courant de sortie max. (récepteur ou source)	40 mA
Charge max. à la sortie en fréquence	1 k Ω
Charge capacitive max. à la sortie en fréquence	10 nF
Fréquence de sortie min. à la sortie en fréquence	0 Hz
Fréquence de sortie max. à la sortie en fréquence	32 kHz
Précision de la sortie en fréquence	Erreur max. : 0,1 % de l'échelle totale
Résolution des sorties en fréquence	12 bits

1) Les bornes 27 et 29 peuvent être programmées comme entrée.

La sortie digitale est isolée galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes haute tension.

Carte de commande, sortie 24 V CC

N° de borne	12, 13
Charge max.	200 mA

L'alimentation 24 V CC est isolée galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV) tout en ayant le même potentiel que les entrées et sorties analogiques et digitales.

Sorties relais

Sorties relais programmables	2
N° de borne relais 01	1-3 (interruption), 1-2 (établissement)
Charge max. sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 1-3 (NF), 1-2 (NO) (charge résistive)	240 V CA, 2 A
Charge max. sur les bornes (CA-15) ¹⁾ (charge inductive à $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Charge max. sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 1-2 (NO), 1-3 (NF) (charge résistive)	60 V CC, 1 A
Charge max. sur les bornes (CC-13) ¹⁾ (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
N° de borne relais 02	4-6 (interruption), 4-5 (établissement)
Charge max. sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 4-5 (NO) (charge résistive) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Charge max. sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 4-5 (NO) (charge inductive à $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Charge max. sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 4-5 (NO) (charge résistive)	80 V CC, 2 A
Charge max. sur les bornes (CC-13) ¹⁾ sur 4-5 (NO) (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
Charge max. sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 4-6 (NF) (charge résistive)	240 V CA, 2 A
Charge max. sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 4-6 (NF) (charge inductive à $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Charge max. sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 4-6 (NF) (charge résistive)	50 V CC, 2 A
Charge max. sur les bornes (CC-13) ¹⁾ sur 4-6 (NF) (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
Charge min. sur les bornes 1-3 (NF), 1-2 (NO), 4-6 (NF), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
Environnement conforme à la norme EN 60664-1	catégorie de surtension III/degré de pollution 2

1) CEI 60947 parties 4 et 5

Les contacts de relais sont isolés galvaniquement du reste du circuit par une isolation renforcée (PELV).

2) Catégorie de surtension II

3) Applications UL 300 V CA, 2 A

Carte de commande, sortie 10 V CC

N° de borne	50
Tension de sortie	10,5 V \pm 0,5 V
Charge max.	25 mA

L'alimentation 10 V CC est isolée galvaniquement de la tension secteur (PELV) et d'autres bornes haute tension.

Caractéristiques de contrôle

Résolution de fréquence de sortie à 0-1000 Hz	+/-0,003 Hz
Temps de réponse système (bornes 18, 19, 27, 29, 32, 33)	\leq 2 ms
Vitesse, plage de régulation (boucle ouverte)	1:100 de la vitesse synchrone
Vitesse, précision (boucle ouverte)	30-4 000 tr/min : erreur max. \pm 8 tr/min

Toutes les caractéristiques de contrôle sont basées sur un moteur asynchrone 4 pôles.

Environnement

Protection, châssis de taille D et E	IP21, IP54 (hybride)
Protection, châssis de taille F	IP21, IP54 (hybride)
Essai de vibration	0,7 g
Humidité relative	5 %-95 % (CEI 721-3-3) ; classe 3K3 (sans condensation) pendant l'exploitation
Environnement agressif (CEI 60068-2-43) test H ₂ S	Classe Kd
Méthode d'essai conforme à CEI 60068-2-43 H2S (10 jours)	
Température ambiante (en mode de commutation 60 AVM)	
- avec déclassement	max. 55 ° C ¹⁾
- avec puissance de sortie totale, moteurs EFF2 typiques	max. 50 ° C ¹⁾
- avec courant de sortie FC continu max.	max. 45° C ¹⁾

¹⁾ Pour plus d'informations sur le déclassement, voir le Manuel de configuration, chapitre Conditions spéciales.

Température ambiante min. en pleine exploitation	0 °C
Température ambiante min. en exploitation réduite	- 10 °C
Température durant le stockage/transport	-25-+65/70 °C
Altitude max. au-dessus du niveau de la mer sans déclassement	1000 m
Altitude max. au-dessus du niveau de la mer avec déclassement	3000 m

Déclassement pour haute altitude, voir le chapitre concernant les conditions spéciales

Normes CEM, Émission	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, CEI 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
Normes CEM, Immunité	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Se reporter au chapitre Conditions spéciales.

Fonctionnement de la carte de commande

Intervalle de balayage	5 ms
Carte de commande, communication série USB	
Norme USB	1.1 (Full speed)
Fiche USB	Fiche "appareil" USB de type B

CAUTION

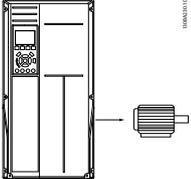
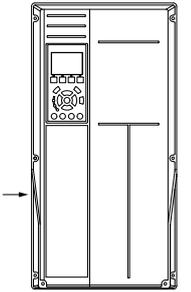
La connexion au PC est réalisée via un câble USB standard hôte/dispositif.

La connexion USB est isolée de façon galvanique de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes sous haute tension.

La connexion USB n'est pas isolée de façon galvanique de la mise à la terre de protection. Utiliser uniquement un ordinateur portable ou de bureau isolé en tant que connexion au connecteur USB sur le variateur de fréquence ou un câble/convertisseur USB isolé.

Protection et caractéristiques :

- Protection du moteur thermique électronique contre les surcharges
- La surveillance de la température du radiateur assure l'arrêt du variateur de fréquence lorsque la température atteint un niveau prédéfini. Le reset d'une surtempérature n'est possible que lorsque la température du radiateur est inférieure aux valeurs mentionnées dans les tableaux des pages suivantes (remarque : ces températures peuvent varier en fonction de la puissance, des tailles de châssis, des niveaux de protection, etc.).
- Le variateur de fréquence est protégé contre les courts-circuits sur les bornes U, V, W du moteur.
- En cas d'absence de l'une des phases secteur, le variateur s'arrête ou émet un avertissement (en fonction de la charge).
- La surveillance de la tension du circuit intermédiaire assure l'arrêt du variateur de fréquence en cas de tension trop faible ou trop élevée.
- Le variateur de fréquence est protégé contre les défauts de mise à la terre sur les bornes U, V, W du moteur.

Alimentation secteur 3 x 380-480 V CA								
FC 302		P132		P160		P200		
Charge normale/élevée*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	Sortie d'arbre typique à 400 V [kW]	132	160	160	200	200	250	
	Sortie d'arbre typique à 460 V [HP]	200	250	250	300	300	350	
	Sortie d'arbre typique à 480 V [kW]	160	200	200	250	250	315	
	Protection IP21	D13		D13		D13		
	Protection IP54	D13		D13		D13		
	Courant de sortie							
	Continu (à 400 V) [A]	260	315	315	395	395	480	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 400 V) [A]	390	347	473	435	593	528	
	Continu (à 460/480 V) [A]	240	302	302	361	361	443	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 460/480 V) [A]	360	332	453	397	542	487	
kVA continu (à 400 V) [kVA]	180	218	218	274	274	333		
kVA continu (à 460 V) [kVA]	191	241	241	288	288	353		
kVA continu (à 480 V) [kVA]	208	262	262	313	313	384		
Courant d'entrée max.								
	Continu (à 400 V) [A]	251	304	304	381	381	463	
	Continu (à 460/480 V) [A]	231	291	291	348	348	427	
	Section max. du câble, secteur, moteur, frein et répartition de la charge [mm ² (AWG2)]	2 x 185 (2 x 300 mcm)		2 x 185 (2 x 300 mcm)		2 x 185 (2 x 300 mcm)		
	Fusibles secteur externes max. [A] 1	400		500		630		
	Perte de puissance du moteur estimée à 400 V [W] ⁴⁾	4029		5130		5621		
	Perte de puissance du moteur estimée à 460 V [W]	3892		4646		5126		
	Pertes de filtre estimées, 400 V	4954		5714		6234		
	Pertes de filtre estimées, 480 V	5279		5819		6681		
	Poids, protection IP21, IP54 [kg]	380		380		406		
	Rendement ⁴⁾	0,96						
Fréquence de sortie	0-800 Hz							
Alarme surtempérature radiateur	110 °C		110 °C		110 °C			
Alarme T° ambiante carte de puissance	60 °C							

* Surcharge élevée = couple de 160 % pendant 60 s, surcharge normale = couple de 110 % pendant 60 s

Table 8.1

Alimentation secteur 3 x 380-480 V CA										
FC 302		P250		P315		P355		P400		
Charge normale/élevée*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	Sortie d'arbre typique à 400 V [kW]	250	315	315	355	355	400	400	450	
	Sortie d'arbre typique à 460 V [HP]	350	450	450	500	500	600	550	600	
	Sortie d'arbre typique à 480 V [kW]	315	355	355	400	400	500	500	530	
	Protection IP21	E9		E9		E9		E9		
	Protection IP54	E9		E9		E9		E9		
	Courant de sortie									
	Continu (à 400 V) [A]	480	600	600	658	658	745	695	800	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 400 V) [A]	720	660	900	724	987	820	1043	880	
	Continu (à 460/480 V) [A]	443	540	540	590	590	678	678	730	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 460/480 V) [A]	665	594	810	649	885	746	1017	803	
	kVA continu (à 400 V) [kVA]	333	416	416	456	456	516	482	554	
	kVA continu (à 460 V) [kVA]	353	430	430	470	470	540	540	582	
	kVA continu (à 480 V) [kVA]	384	468	468	511	511	587	587	632	
	Courant d'entrée max.									
	Continu (à 400 V) [A]	472	590	590	647	647	733	684	787	
	Continu (à 460/480 V) [A]	436	531	531	580	580	667	667	718	
	Section max. du câble, secteur, moteur et répartition de la charge [mm ² (AWG2)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		
	Section max. du câble, frein [mm ² (AWG2)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		
	Fusibles secteur externes max. [A] 1	700		900		900		900		
	Perte de puissance du moteur estimée à 400 V [W] ⁴⁾	6704		7528		8671		9469		
	Perte de puissance du moteur estimée à 460 V [W]	5930		6724		7820		8527		
	Pertes de filtre estimées, 400 V	6607		7049		7725		8234		
	Pertes de filtre estimées, 460 V	6670		7023		7697		8099		
	Poids, protection IP21, IP54 [kg]	596		623		646		646		
	Rendement ⁴⁾	0,96								
	Fréquence de sortie	0 - 600 Hz								
	Alarme surtempérature radiateur	110 °C								
	Alarme T° ambiante carte de puissance	68 °C								

* Surcharge élevée = couple de 160 % pendant 60 s, surcharge normale = couple de 110 % pendant 60 s

Table 8.2

Alimentation secteur 3 x 380-480 V CA										
FC 302		P450		P500		P560		P630		
Charge normale/élevée*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	Sortie d'arbre typique à 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710	
	Sortie d'arbre typique à 460 V [HP]	600	650	650	750	750	900	900	1000	
	Sortie d'arbre typique à 480 V [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800	
	Protection IP21, IP54	F18		F18		F18		F18		
	Courant de sortie									
	Continu (à 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386	
	Continu (à 460/480 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160	
	Intermittent (surcharge 60 s) (à 460/480 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276	
	kVA continu (à 400 V) [kVA]	554	610	610	686	686	776	776	873	
	kVA continu (à 460 V) [kVA]	582	621	621	709	709	837	837	924	
	kVA continu (à 480 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005	
Courant d'entrée max.										
	Continu (à 400 V) [A]	779	857	857	964	964	1090	1090	1227	
	Continu (à 460/480 V) [A]	711	759	759	867	867	1022	1022	1129	
	Section max. du câble, moteur [mm ² (AWG2)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)								
	Section max. du câble, secteur F1/F2 [mm ² (AWG2)]	8 x 240 (8 x 500 mcm)								
	Section max. du câble, secteur F3/F4 [mm ² (AWG2)]	8 x 456 (8 x 900 mcm)								
	Section max. du câble, répartition de la charge [mm ² (AWG2)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)								
	Section max. du câble, frein [mm ² (AWG2)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)								
Fusibles secteur externes max. [A] 1	1600					2000				
Perte de puissance du moteur estimée à 400 V [W] ⁴⁾	10647			12338		13201		15436		
Perte de puissance du moteur estimée à 460 V [W]	9414			11006		12353		14041		
Pertes max. des options de panneau	400									
Poids, protection IP21, IP54 [kg]	2009									
Poids, section variateur [kg]	1004									
Poids, section filtre [kg]	1005									
Rendement ⁴⁾	0,96									
Fréquence de sortie	0-600 Hz									
Alarme surtempérature radiateur	95 °C									
Alarme T° ambiante carte de puissance	68 °C									

* Surcharge élevée = couple de 160 % pendant 60 s, surcharge normale = couple de 110 % pendant 60 s

Table 8.3

- 1) Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
- 2) American Wire Gauge (calibre américain des fils).
- 3) Mesuré avec des câbles moteur blindés de 5 m à la charge et à la fréquence nominales.
- 4) La perte de puissance typique, mesurée dans des conditions de charge nominales, est de +/-15 % (la tolérance est liée à la variété des conditions de tension et de câblage). Les valeurs s'appuient sur le rendement typique d'un moteur (limite $\text{eff}2/\text{eff}3$). Les moteurs de moindre rendement renforcent également la perte de puissance du variateur de fréquence et vice versa. Si la

fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter considérablement. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Les options supplémentaires et la charge placée par l'utilisateur peuvent ajouter jusqu'à 30 W aux pertes. (Bien qu'il soit typique d'avoir 4 W supplémentaires uniquement pour une carte de commande à pleine charge ou des options pour l'emplacement A ou B, chacun). Même si les mesures sont effectuées avec du matériel de pointe, une imprécision de +/-5 % dans les mesures doit être permise.

8.1 Spécifications du filtre

Châssis de taille	D	E	F	
Tension [V]	380 - 480	380 - 480	380 - 480	
Courant, RMS [A]	120	210	330	Valeur nominale
Courant de pointe [A]	340	595	935	Valeur d'amplitude du courant
Surcharge RMS [%]	Aucune surcharge			60 s en 10 min
Temps de réponse [ms]	< 0,5			
Temps de stabilisation - contrôle du courant réactif [ms]	< 40			
Temps de stabilisation - contrôle des harmoniques de courant (filtrage) [ms]	< 20			
Dépassement - contrôle du courant réactif [%]	< 20			
Dépassement - contrôle des harmoniques de courant [%]	< 10			

Table 8.4 Gammes de puissance (LHD avec AF)

9 Dépannage

9.1 Alarmes et avertissements - variateur de fréquence (LCP droit)

9.1.1 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. Pour reprendre l'exploitation, les alarmes doivent être remises à zéro une fois leur cause éliminée.

Cela peut être fait de trois façons différentes :

1. à l'aide de la touche [Reset] du LCP,
2. via une entrée digitale avec la fonction Reset,
3. via la communication série/le bus de terrain optionnel,

NOTE

Après un reset manuel à l'aide de la touche [Reset] du LCP, 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 *Table 9.1*).

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 au par. *14-20 Reset Mode*.

NOTE

Une activation automatique est possible !

Si, dans le tableau, un avertissement et une alarme sont indiqués à côté d'un code, 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 Motor Thermal Protection*. 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.

No.	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Numéro de Référence
1	10 V bas	X			
2	Déf zéro signal	(X)	(X)		6-01 Live Zero Timeout Function
3	Pas de moteur	(X)			1-80 Function at Stop
4	Perte phase secteur	(X)	(X)	(X)	14-12 Function at Mains Imbalance
5	Tension DC bus élevée	X			
6	Tension CC bus basse	X			
7	Sur tension CC	X	X		
8	Sous-tension CC	X	X		
9	Surcharge onduleur	X	X		
10	Surchauffe mot.	(X)	(X)		1-90 Motor Thermal Protection
11	Surchauffe therm. mot.	(X)	(X)		1-90 Motor Thermal Protection
12	Limite de couple	X	X		
13	Surcourant	X	X	X	
14	Défaut terre	X	X	X	
15	Incompatibilité matérielle		X	X	
16	Court-circuit		X	X	
17	Dépassement réseau std	(X)	(X)		8-04 Control Word Timeout Function
20	Erreur entrée temp.				
21	Erreur par.				
22	Frein levage Frein	(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 Brake Power Monitoring
27	Court-circuit hacheur de freinage	X	X		
28	Ctrl freinage	(X)	(X)		2-15 Brake Check
29	Temp. radiateur	X	X	X	
30	Phase U moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
31	Phase V moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
32	Phase W moteur absente	(X)	(X)	(X)	4-58 Missing Motor Phase Function
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 Digital I/O Mode, 5-01 Terminal 27 Mode
41	Surcharge borne sortie digitale 29	(X)			5-00 Digital I/O Mode, 5-02 Terminal 29 Mode
42	Surch.X30/6-7	(X)			

No.	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Numéro de Référence
43	Alim. externe (opt°)				
45	Défaut terre 2	X	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			
50	AMA échouée		X		
51	AMA U et I _{nom}		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	Verrouill. ext.	X	X		
61	Erreur du signal de retour	(X)	(X)		4-30 Motor Feedback Loss Function
62	Limite fréquence de sortie	X			
63	Frein mécanique bas		(X)		2-20 Release Brake Current
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 sécurité	(X)	(X) ¹⁾		5-19 Terminal 37 Safe Stop
69	T° carte puis.		X	X	
70	Configuration FC illégale			X	
71	Ar.sécu PTC1				
72	Panne dangerse				
73	Arrt sécu autoR	(X)	(X)		5-19 Terminal 37 Safe Stop
74	Thermistce PTC			X	
75	Sél. profil illégal		X		
76	Config alim.	X			
77	ModePuiss. rédt	X			14-59 Actual Number of Inverter Units
78	Erreur de traînée	(X)	(X)		4-34 Tracking Error Function
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 Feedback Signal Monitoring
91	Réglages incorrects entrée analogique 54			X	S202

No.	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Numéro de Référence
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		
243	Frein IGBT	X	X	X	
244	Temp. radiateur	X	X	X	
245	Capteur radiatr		X	X	
246	Alim. carte puis.			X	
247	T° carte puis.		X	X	
248	ConfigPSprohib			X	
249	T° basse redres	X			
250	Nouvelles pièces			X	
251	Nouv. code type		X	X	

Table 9.1 Liste des codes d'alarme/avertissement

(X) Dépendant du paramètre

1) Ne peut pas être réinitialisé automatiquement via le par.

14-20 Reset Mode

Un déclenchement est l'action qui se produit lorsqu'une alarme apparaît. Il met le moteur en roue libre et peut être réinitialisé en appuyant sur la touche [Reset] ou en faisant un reset 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.

Indication LED	
Avertissement	jaune
Alarme	rouge clignotant
Alarme verrouillée	jaune et rouge

Table 9.2

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi
Mot d'alarme Mot d'état élargi							
0	00000001	1	Test frein (A28)	Arrêt pour intervention, lecture/écriture	Test frein (W28)	Réservé	Marche rampe
1	00000002	2	Temp. radiateur (A29)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Temp. radiateur (W29)	Réservé	AMA active
2	00000004	4	Défaut terre (A14)	Arrêt pour intervention, code type/pièce de rechange	Défaut terre (W14)	Réservé	Démarrage SH/SAH PAS démarr._possible démarr._possible est actif, lorsque les sélections DI [12] OU [13] sont actives et que la direction demandée correspond au signe de référence
3	00000008	8	Ctrl T° carte (A65)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Ctrl T° carte (W65)	Réservé	Ralenti. commande de ralentissement active, p. ex. via CTW bit 11 ou DI
4	00000010	16	Décélération mot ctrl (A17)	Arrêt pour intervention, (réservé)	Décélération mot ctrl (W17)		Rattrapage commande de rattrapage active, p. ex. via CTW bit 12 ou DI
5	00000020	32	Surcourant (A13)	Réservé	Surcourant (W13)	Réservé	Sign.retour ht signal de retour > 4-57
6	00000040	64	Limite couple (A12)	Réservé	Limite couple (W12)	Réservé	Sign.retour bs signal de retour < 4-56
7	00000080	128	Surt.therm.mot. (A11)	Réservé	Surt.therm.mot. (W11)	Réservé	Courant sortie haut courant > 4-51
8	00000100	256	Surch.ETR mot. (A10)	Réservé	Surch.ETR mot. (W10)	Réservé	Courant sortie bas courant < 4-50
9	00000200	512	Surch.onduleur (A9)	Réservé	Surch.onduleur (W9)	Réservé	Fréq. sortie haute vitesse > 4-53
10	00000400	1024	Soustension CC (A8)	Réservé	Soustension CC (W8)		Fréq. sortie basse vitesse < 4-52
11	00000800	2048	Surtension CC (A7)	Réservé	Surtension CC (W7)		Contrôle freinage correct Test freinage incorrect
12	00001000	4096	Court-circuit (A16)	Réservé	Tens.CCbus bas (W6)	Réservé	Freinage max. Frein rés. > Limite frein rés. (2-12)
13	00002000	8192	Erreur charge (A33)	Réservé	Tens.DC Bus Hte (W5)		Freinage
14	00004000	16384	Perte phase secteur (A4)	Réservé	Perte phase secteur (W4)		Hors plage de vitesse
15	00008000	32768	AMA pas OK	Réservé	Pas de moteur (W3)		OVC active
16	00010000	65536	Déf.zéro signal (A2)	Réservé	Déf.zéro signal (W2)		Frein CA

Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot d'alarme 2	Mot avertis.	Mot d'avertissement 2	Mot d'état élargi
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
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
19	00080000	524288	Phase U abs. (A30)	Erreur ECB	Résis. freinage (W25)	Avert. ECB	Référence haute référence > 4-55
20	00100000	1048576	Phase V abs. (A31)	Réservé	Frein IGBT (W27)	Réservé	Référence basse référence < 4-54
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
22	00400000	4194304	Défaut com.bus (A34)	Réservé	Défaut com.bus (W34)	Réservé	Mode protection
23	00800000	8388608	Alim. 24 V bas (A47)	Réservé	Alim. 24 V bas (W47)	Réservé	Inutilisé
24	01000000	16777216	Panne secteur (A36)	Réservé	Panne secteur (W36)	Réservé	Inutilisé
25	02000000	33554432	Alim. 1,8 V bas (A48)	Réservé	I limite (W59)	Réservé	Inutilisé
26	04000000	67108864	Résis. freinage (A25)	Réservé	Temp. basse (W66)	Réservé	Inutilisé
27	08000000	134217728	Frein IGBT (A27)	Réservé	Limite tension (W64)	Réservé	Inutilisé
28	10000000	268435456	Modif. option (A67)	Réservé	Perte codeur (W90)	Réservé	Inutilisé
29	20000000	536870912	Init. variateur (A80)	Défaut signal de retour (A61, A90)	Défaut signal de retour (W61, W90)		Inutilisé
30	40000000	1073741824	Arrêt de sécurité (A68)	Arrêt de sécurité PTC 1 (A71)	Arrêt de sécurité (W68)	Arrêt de sécurité PTC 1 (W71)	Inutilisé
31	80000000	2147483648	Frein méca. bas (A63)	Panne dangereuse (A72)	Mot d'état élargi		Inutilisé

Table 9.3 Description du mot d'alarme, du mot d'avertissement et du mot d'état élargi

Les mots d'alarme, d'avertissement et d'état élargi peuvent être lus à des fins de diagnostic par l'intermédiaire du bus série ou du bus de terrain optionnel. Voir aussi 16-94 Ext. Status Word.

9.1.2 Avertissements/messages d'alarme - variateurs de fréquence

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, Défaut zéro signal

Cet avertissement ou cette alarme s'affichent uniquement s'ils ont été programmés par l'utilisateur au par. 6-01 *Live Zero Timeout Function*. 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 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. Cet avertissement ou cette alarme s'affichent uniquement s'ils ont été programmés par l'utilisateur au par. 1-80 *Function at Stop*.

Dépannage : vérifier la connexion entre le variateur et le moteur.

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 *Function at Mains Imbalance*.

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. Le variateur de fréquence est encore actif.

AVERTISSEMENT 6, Tens.DC Bus Bas

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. Le variateur de fréquence est encore actif.

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 au par. 2-10 *Brake Function*.

Augmenter le par. 14-26 *Trip Delay at Inverter Fault*.

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 est connectée. Si aucune alimentation 24 V 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 et du redresseur.

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 le variateur de fréquence est surchargé de plus de 100 % pendant trop longtemps.

Dépannage :

Comparer le courant de sortie indiqué sur le clavier du LCP avec le courant nominal du variateur.

Comparer le courant de sortie indiqué sur le clavier du LCP avec le courant du moteur mesuré.

Afficher la charge thermique du variateur sur le clavier et contrôler la valeur. Si la valeur dépasse le courant continu nominal du variateur, le compteur doit augmenter. Si la valeur est inférieure au courant continu nominal du variateur, le compteur doit diminuer.

Remarque : voir la section sur le déclassement dans le Manuel de configuration pour obtenir un complément d'informations si une fréquence de commutation élevée est requise.

AVERTISSEMENT/ALARME 10, Température surcharge moteur

La protection thermique électronique (ETR) signale que le moteur est trop chaud. Choisir au par. 1-90 *Motor Thermal Protection* 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 par. *1-24 Motor Current* du moteur a été correctement défini.
- Vérifier que les données du moteur aux par. *1-20 Motor Power [kW]* à *1-25 Motor Nominal Speed* sont correctement réglés.
- Contrôler le réglage du par. *1-91 Motor External Fan*.
- Lancer l'AMA au par. *1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)*.

AVERTISSEMENT/ALARME 11, Surchauffe thermistance mot.

La thermistance ou la liaison de la thermistance est interrompue. Choisir au par. *1-90 Motor Thermal Protection* si le variateur de fréquence doit émettre un avertissement ou une alarme lorsque le compteur a atteint 100 %.

Dépannage :

- Vérifier si le moteur est en surchauffe.
- Vérifier si le moteur est en surcharge mécanique.
- Vérifier que la thermistance est correctement connectée entre la borne 53 ou 54 (entrée de tension analogique) et la borne 50 (alimentation +10 V) ou entre la borne 18 ou 19 (seulement PNP entrée digitale) et la borne 50.
- En cas d'utilisation d'un capteur KTY, vérifier la connexion entre les bornes 54 et 55.
- En cas d'utilisation d'un commutateur thermique ou d'une thermistance, vérifier que la programmation du par. *1-93 Thermistor Resource* concorde avec le câblage du capteur.
- En cas d'utilisation d'un capteur KTY, vérifier que la programmation des par. *1-95 KTY Sensor Type*, *1-96 KTY Thermistor Resource* et *1-97 KTY Threshold level* concorde avec le câblage du capteur.

AVERTISSEMENT/ALARME 12, Limite couple

Le couple est supérieur à la valeur du par. *4-16 Torque Limit Motor Mode* (fonctionnement moteur) ou du par. *4-17 Torque Limit Generator Mode* (en mode régénérateur). Le par. *14-25 Trip Delay at Torque Limit* peut être utilisé pour modifier cela en passant d'une condition d'avertissement uniquement à un avertissement suivi d'une alarme.

AVERTISSEMENT/ALARME 13, Surcourant

La limite de courant de pointe de l'onduleur (env. 200 % du courant nominal) est dépassée. L'avertissement dure env. 1,5 s, après quoi le variateur de fréquence s'arrête avec une alarme. Si la commande de frein mécanique est sélectionnée, le déclenchement peut être réinitialisé manuellement.

Dépannage :

- Cette panne peut résulter d'une charge dynamique ou d'une accélération rapide avec des charges à forte inertie.
- Mettre le variateur hors tension. Vérifier si l'arbre du moteur peut tourner.
- Vérifier que la taille du moteur correspond au variateur.
- Vérifier si les données du moteur sont correctes dans les par. *1-20 Motor Power [kW]* à *1-25 Motor Nominal Speed*.

ALARME 14, Défaut terre (masse)

Présence de fuite à la terre des phases de sortie, dans le câble entre le variateur de fréquence et le moteur ou dans le moteur lui-même.

Dépannage :

- Mettre le variateur de fréquence hors tension et éliminer le défaut de mise à la terre.
- Mesurer la résistance à la masse des fils du moteur et du variateur à l'aide d'un mégohmmètre pour vérifier les défauts de mise à la terre dans le moteur.
- Tester le capteur de courant.

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 FC Type*
- 15-41 Power Section*
- 15-42 Voltage*
- 15-43 Software Version*
- 15-45 Actual Typecode String*
- 15-49 SW ID Control Card*
- 15-50 SW ID Power Card*
- 15-60 Option Mounted*
- 15-61 Option SW Version*

ALARME 16, Court-circuit

Il y a un court-circuit dans le moteur ou aux bornes du moteur.

Mettre le variateur de fréquence hors tension et éliminer le court-circuit.

AVERTISSEMENT/ALARME 17, Dépassement réseau std

Absence de communication avec le variateur de fréquence. L'avertissement est uniquement actif si le par. *8-04 Control Word Timeout Function* n'est PAS réglé sur Inactif. Si le *8-04 Control Word Timeout Function* a été positionné sur *Arrêt* et *Alarme*, un avertissement apparaît et le variateur de fréquence décélère 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 *Control Word Timeout Time*.

Vérifier le fonctionnement de l'équipement de communication.

Vérifier l'installation correcte en fonction des exigences CEM.

AVERTISSEMENT 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 ventilateurs internes

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 *Fan Monitor* ([0] Désactivé).

Pour les variateurs de châssis D, E et F, la tension stabilisée en direction des ventilateurs est contrôlée.

Dépannage :

Contrôler la résistance des ventilateurs.

Contrôler les fusibles à faible charge.

AVERTISSEMENT 24, Panne ventilateurs externes

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 *Fan Monitor* ([0] Désactivé).

Pour les variateurs de châssis D, E et F, la tension stabilisée en direction des ventilateurs est contrôlée.

Dépannage :

Contrôler la résistance des ventilateurs.

Contrôler les fusibles à faible charge.

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 déconnectée et un avertissement est émis. Le variateur de fréquence continue de fonctionner, même sans la fonction de freinage. Mettre le variateur de fréquence hors tension et remplacer la résistance de freinage (voir 2-15 *Brake Check*).

AVERTISSEMENT/ALARME 26, Limite puissance résistance freinage

La puissance dégagée par la résistance de freinage est calculée : sous forme de pourcentage, comme étant la valeur moyenne au cours des 120 dernières secondes, sur la base de la valeur de la résistance de freinage et de la tension du circuit intermédiaire. L'avertissement est actif lorsque la puissance de freinage dégagée est supérieure à

90 %. Si *Alarme* [2] a été sélectionné au par. 2-13 *Brake Power Monitoring*, le variateur de fréquence se met en sécurité et émet cette alarme, lorsque la puissance de freinage émise est supérieure à 100 %.

CAUTION

Il existe un risque de puissance importante transmise vers la résistance de freinage, si le transistor de freinage est court-circuité.

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 déconnectée et l'avertissement est émis. Le variateur de fréquence peut encore fonctionner 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.

Arrêter le variateur de fréquence et retirer la résistance de freinage.

Cette alarme/avertissement peut également survenir en cas de surchauffe de la résistance de freinage. Les bornes 104 à 106 sont disponibles en tant que résistance de freinage. Entrées Klixon, voir le chapitre Sonde de température de la résistance de freinage.

AVERTISSEMENT/ALARME 28, Test frein

Défaut de résistance de freinage : la résistance de freinage n'est pas connectée ou ne marche pas.

Contrôler le par. 2-15 *Brake Check*.

ALARME 29, Temp. radiateur

La température maximum du radiateur a été dépassée. L'erreur de température ne sera pas réinitialisée tant que la température ne sera pas tombée en dessous d'une température de radiateur définie. L'alarme et le point de réinitialisation diffèrent selon la puissance du variateur de fréquence.

Dépannage :

la température ambiante est trop élevée,

câble moteur trop long,

Espace incorrect au-dessus et en dessous du variateur de fréquence.

le radiateur est encrassé.

Débit d'air entravé autour du variateur de fréquence.

le ventilateur de radiateur est endommagé,

Pour les châssis de taille D, E et F, cette alarme repose sur la température mesurée par le capteur du radiateur, monté à l'intérieur des modules IGBT. Pour les variateurs de châssis F, le capteur thermique du module du redresseur peut également être à l'origine de cette alarme.

Dépannage :

Contrôler la résistance des ventilateurs.

Contrôler les fusibles à faible charge.

Capteur thermique IGBT.

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 communication bus

Le bus de terrain sur la carte d'option de communication ne fonctionne pas.

AVERTISSEMENT/ALARME 36, Panne secteur

Cet avertissement/alarme n'est actif que si la tension d'alimentation du variateur est perdue et si le par. 14-10 Mains Failure N'est PAS réglé sur Inactif. Vérifier les fusibles du variateur de fréquence.

ALARME 38, Erreur interne

Il peut être nécessaire de contacter votre fournisseur Danfoss. Messages d'alarme typiques :

0	Impossible d'initialiser le port série. Panne matérielle grave
256-258	Données EEPROM de puissance incorrectes ou obsolètes
512	Données EEPROM de la carte de commande incorrectes ou obsolètes
513	Temporisation de communication lecture données EEPROM
514	Temporisation de communication lecture données EEPROM
515	Le contrôle orienté application ne peut pas reconnaître les données EEPROM
516	Impossible d'écrire sur l'EEPROM en raison d'une commande d'écriture en cours
517	Commande d'écriture sous temporisation
518	Erreur d'EEPROM
519	Données de code à barres manquantes ou non valides dans l'EEPROM
783	Valeur du paramètre hors limites min/max
1024-1279	Impossible d'envoyer un télégramme CAN impératif

1281	Temporisation clignotante du processeur de signal numérique
1282	Incompatibilité de version logiciel micro puissance
1283	Incompatibilité de version des données EEPROM de puissance
1284	Impossible de lire la version logiciel du processeur de signal numérique
1299	Logiciel option A trop ancien
1300	Logiciel option B trop ancien
1301	Logiciel option C0 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)
1317	Logiciel option C0 non pris en charge (non autorisé)
1318	Logiciel option C1 non pris en charge (non autorisé)
1379	Pas de réponse de l'option A lors du calcul de la version plate-forme.
1380	Pas de réponse de l'option B lors du calcul de la version plate-forme.
1381	Pas de réponse de l'option C0 lors du calcul de la version plate-forme.
1382	Pas de réponse de l'option C1 lors du calcul de la version plate-forme.
1536	Enregistrement d'une exception dans le contrôle orienté application. Inscription d'informations de débogage dans le LCP
1792	Chien de garde DSP actif. Débogage des données partie puissance. Transfert incorrect des données de contrôle orienté moteur
2049	Redémarrage des données de puissance
2064-2072	H081x : l'option de l'emplacement x a redémarré
2080-2088	H082x : l'option de l'emplacement x a émis une demande d'attente de mise sous tension
2096-2104	H083x : l'option de l'emplacement x a émis une demande d'attente légale de mise sous tension
2304	Impossible de lire des données de l'EEPROM de puissance
2305	Absence version logicielle unité alim.
2314	Absence de données de l'unité alim.
2315	Absence version logicielle unité alim.
2316	Absence io_statepage (page d'état E/S) de l'unité alim.
2324	La configuration de la carte de puissance est déterminée comme étant incorrecte à la mise sous tension
2325	Une carte de puissance a cessé de communiquer lors de l'application de l'alimentation principale
2326	La configuration de la carte de puissance est déterminée comme étant incorrecte après le retard d'enregistrement des cartes de puissance
2327	Le nombre d'emplacements de cartes de puissance enregistrés comme présents est trop élevé
2330	Les informations de puissance entre les cartes ne sont pas cohérentes

2561	Aucune communication de DSP vers ATACD
2562	Aucune communication de ATACD vers DSP (état en cours de fonctionnement)
2816	Dépassement de pile du module de carte de commande
2817	Tâches lentes du programmeur
2818	Tâches rapides
2819	Fil paramètre
2820	Dépassement de pile LCP
2821	Dépassement port série
2822	Dépassement port USB
2836	cfListMempool trop petit
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	Mémoire insuff.

Table 9.4

ALARME 39, Capteur radiateur

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 *Digital I/O Mode* et 5-01 *Terminal 27 Mode*.

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 *Digital I/O Mode* et 5-02 *Terminal 29 Mode*.

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 *Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

Pour X30/7, vérifier la charge connectée à X30/7 ou supprimer le raccordement en court-circuit. Contrôler le par. 5-33 *Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

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, +/-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 trois phases, les trois alimentations sont surveillées.

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 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.

AVERTISSEMENT 49, Limite vit.

La vitesse n'est pas dans la plage spécifiée aux par.

4-11 *Motor Speed Low Limit [RPM]* et 4-13 *Motor Speed High Limit [RPM]*.

ALARME 50, AMA échouée

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 51, AMA U et I nom.

La configuration de la tension, du courant et de la puissance du moteur est probablement fautive. Vérifier les réglages.

ALARME 52, AMA I nominal bas

Le courant moteur est trop bas. Vérifier les réglages.

ALARME 53, AMA moteur trop gros

Le moteur utilisé est trop gros pour poursuivre l'AMA.

ALARME 54, AMA moteur trop petit

Le moteur utilisé est trop gros pour poursuivre l'AMA.

ALARME 55, AMA hors gamme

Les valeurs des paramètres détectés pour le moteur sont hors de la plage admissible.

ALARME 56, AMA interrompue par l'utilisateur

L'AMA a été interrompue par l'utilisateur.

ALARME 57, Dépas. tps AMA

Essayer de recommencer plusieurs fois l'AMA jusqu'à ce qu'elle s'exécute. Noter que plusieurs exécutions risquent de faire chauffer le moteur à un niveau qui élève les résistances R_s et R_r . Cela n'est cependant pas critique dans la plupart des cas.

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 *Current Limit*.

AVERTISSEMENT 60, Verrouillage externe

Fonction de blocage externe activée. Pour reprendre un fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne programmée pour le verrouillage externe et remettre le variateur de fréquence à 0 (via la communication série, les E/S digitales ou en appuyant sur la touche [Reset] du LCP).

AVERTISSEMENT 61, Erreur de traînée

Une erreur a été détectée entre la vitesse du moteur calculée et la mesure de la vitesse provenant du dispositif de retour. La fonction d'avertissement/alarمة/désactivation est définie au par. 4-30 *Motor Feedback Loss Function*, le réglage de l'erreur est réglé au par. 4-31 *Motor Feedback Speed Error* et l'heure d'erreur autorisée au par. 4-32 *Motor Feedback Loss Timeout*. Pendant la procédure de mise en service, la fonction peut être active.

AVERTISSEMENT 62, Limite fréquence de sortie

La fréq. de sortie est plus élevée que la valeur réglée au par. 4-19 *Max Output Frequency*.

AVERTISSEMENT 64, Limite tension

La combinaison charge et vitesse exige une tension moteur supérieure à la tension du circuit intermédiaire CC réelle.

AVERTISSEMENT/ALARME/ARRÊT 65, Température excessive de la carte de commande

Température excessive de la carte de commande : la température de déclenchement de la carte de commande est de 80 °C.

AVERTISSEMENT 66, Temp. radiateur basse

Cet avertissement repose sur le capteur de température du module IGBT.

Dépannage :

La température du radiateur mesurée à 0 °C pourrait indiquer que le capteur de température est défectueux et entraîner l'augmentation de la vitesse du ventilateur au maximum. Si le fil du capteur entre l'IGBT et la carte IGBT est débranché, cet avertissement s'affiche. Vérifier également le capteur thermique IGBT.

ALARME 67, La configuration du module d'options a changé

Une ou plusieurs options ont été ajoutées ou supprimées depuis la dernière mise hors tension.

ALARME 68, Arrêt de sécurité activé

L'arrêt de sécurité a été activé. Pour reprendre le fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne 37, puis envoyer un signal de reset (via bus, E/S digitale ou touche [Reset]). Voir le par. 5-19 *Terminal 37 Safe Stop*.

ALARME 69, Température carte de puissance

Le capteur de température de la carte de puissance est trop chaud ou trop froid.

Dépannage :

Contrôler le fonctionnement des ventilateurs de porte.

Vérifier que les filtres des ventilateurs de porte ne sont pas obstrués.

S'assurer que la plaque presse-étoupe est correctement installée sur les variateurs IP21 et IP54 (NEMA 1 et NEMA 12).

ALARME 70, Configuration FC illégale

Association carte de commande/carte de puissance non autorisée.

AVERTISSEMENT/ALARME 71, Arrêt sécurité PTC 1

L'arrêt de sécurité a été activé à partir de la carte thermistance PTC MCB 112 (moteur trop chaud). Le fonctionnement normal reprend lorsque le module 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 la communication série, une E/S digitale ou en appuyant sur la touche [Reset] du LCP). Noter que si le redémarrage automatique est activé, le moteur peut démarrer à la suppression de la panne.

ALARME 72, Panne dangereuse

Arrêt de sécurité avec alarme verrouillée. Niveaux de signal inattendus sur l'arrêt de sécurité et l'entrée digitale depuis la carte thermistance PTC MCB 112.

AVERTISSEMENT/ALARME 73, Arrêt de sécurité redémarrage auto

Arrêt sécurisé. Noter qu'avec l'activation du redémarrage automatique, le moteur peut démarrer à la suppression de la panne.

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. Merci de confirmer que la pièce détachée et sa carte de puissance ont le bon numéro de code.

AVERTISSEMENT 77, Mode puissance réduite :

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 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 de paramètres sont initialisés aux réglages par défaut après une réinitialisation manuelle.

AVERTISSEMENT 81, CSIV corrompu

Erreurs de syntaxe dans le fichier CSIV.

AVERTISSEMENT 82, Erreur paramètre CSIV :

Err. par. CSIV.

AVERTISSEMENT 85, Danger PB :

Erreur Profibus/Profisafe.

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.

ALARME 243, Frein IGBT

Cette alarme ne concerne que les châssis de taille F. Équivalent de l'alarme 27. 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 les châssis de taille F2 ou F4.
- 2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.
- 3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.
- 5 = module redresseur

ALARME 244, Temp. radiateur

Cette alarme concerne uniquement le châssis F. Équivalent de l'alarme 29. 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 les châssis de taille F2 ou F4.
- 2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.
- 3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.
- 5 = module redresseur

ALARME 245, Capteur radiateur

Cette alarme concerne uniquement le châssis F. Équivalent de l'alarme 39. 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 les châssis de taille F2 ou F4.
- 2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.
- 3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.
- 5 = module redresseur

ALARME 246, Alim. carte puissance

Cette alarme concerne uniquement le 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 les châssis de taille F2 ou F4.

2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.

3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.

5 = module redresseur

ALARME 247, Température carte de puissance

Cette alarme concerne uniquement le châssis F. Équivalent de l'alarme 69. 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 les châssis de taille F2 ou F4.
- 2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.
- 3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.
- 5 = module redresseur

ALARME 248, Configuration partie puiss. illégale

Cette alarme concerne uniquement le châssis F. Équivalent de l'alarme 79. 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 les châssis de taille F2 ou F4.
- 2 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F1 ou F3.
- 3 = module d'onduleur droit dans le châssis de taille F2 ou F4.
- 5 = module redresseur

ALARME 250, Nouvelle pièce

Échange de l'alimentation ou du mode de commutation. Le code du type de variateur de fréquence doit être restauré dans l'EEPROM. Sélectionner le code correct au par. 14-23 *Typecode Setting* conformément à l'étiquette de l'unité. Ne pas oublier de sélectionner Enregistrer dans EEPROM.

ALARME 251, Nouv. code type

Le variateur de fréquence a un nouveau code type.

9.2 Alarmes et avertissements - filtre (LCP gauche)**NOTE**

Cette section traite des avertissements et des alarmes du LCP, côté filtre. Pour les avertissements ou les alarmes du variateur de fréquence, voir la section précédente.

Un avertissement ou une alarme est signalé par le voyant correspondant sur l'avant du filtre et par un code sur l'affichage.

Un avertissement reste actif jusqu'à ce que sa cause soit éliminée. Dans certaines circonstances, l'unité peut continuer de fonctionner. Certains messages d'avertissement peuvent être critiques mais ce n'est pas toujours le cas.

En cas d'alarme, l'unité s'arrête. Pour reprendre l'exploitation, les alarmes doivent être remises à zéro une fois leur cause éliminée.

Cela peut être fait de trois façons différentes :

1. à l'aide de la touche [Reset] du panneau de commande LCP,
2. via une entrée digitale avec la fonction Reset,
3. via la communication série/le bus de terrain optionnel,
4. via une réinitialisation automatique avec la fonction [Auto Reset]. Voir *14-20 Reset Mode* dans le *manuel d'utilisation de VLT@Active Filter AAF 00x, MG90VXY*.

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 à la page suivante).

Les alarmes verrouillées offrent une protection supplémentaire : l'alimentation secteur doit être déconnectée avant de pouvoir remettre l'alarme à zéro. Une fois remis sous tension, l'unité n'est plus verrouillée et peut être réinitialisée 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 Reset Mode* (avertissement : une activation automatique est possible !)

Si, dans le tableau, un avertissement et une alarme sont indiqués à côté d'un code, 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.

NOTE

Après un reset manuel à l'aide de la touche [Reset] du LCP, il faut appuyer sur la touche [Auto On] ou [Hand On] pour redémarrer l'unité.

No.	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Référence du paramètre
1	10 V bas	X			
2	Déf zéro signal	(X)	(X)		6-01
4	Perte phase secteur		X		
5	Tension DC bus élevée	X			
6	Tension CC bus basse	X			
7	Surtension CC	X	X		
8	Sous-tension CC	X	X		
13	Surcourant	X	X	X	
14	Défaut de mise à la terre	X	X	X	
15	Incompatibilité matérielle		X	X	
16	Court-circuit		X	X	
17	Reset dépas. temps	(X)	(X)		8-04
23	Panne de ventilateur interne	X			
24	Panne de ventilateur externe	X			14-53
29	Temp. radiateur	X	X	X	
33	Erreur charge		X	X	
34	Défaut com.bus	X	X		
35	Erreur option	X	X		
38	Erreur interne				
39	Capteur radiatr		X	X	
40	Surcharge borne sortie digitale 27	(X)			5-00, 5-01
41	Surcharge borne sortie digitale 29	(X)			5-00, 5-02
42	Surcharge sortie digitale sur X30/6	(X)			5-32
42	Surcharge sortie digitale sur X30/7	(X)			5-33
46	Alim. carte puis.		X	X	

No.	Description	Avertissement	Alarme/déclenchement	Alarme/alarme verrouillée	Référence du paramètre
47	Alim. 24 V bas	X	X	X	
48	Alim. 1,8 V bas		X	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 activé		X ¹⁾		
69	T° carte puis.		X	X	
70	Configuration FC illégale			X	
72	Panne dangereuse			X ¹⁾	
73	Arrt sécu autoR				
76	Config alim.	X			
79	ConfigPSprohib		X	X	
80	Variateur initialisé à val. défaut		X		
244	Temp. radiateur	X	X	X	
245	Capteur radiatr		X	X	
246	Alim. carte puis.		X	X	
247	T° carte puis.		X	X	
248	ConfigPSprohib		X	X	
250	Nouvelle pièce			X	
251	Nouv. code type		X	X	
300	Déf. cont. sect.			X	
301	Déf.cont SC			X	
302	Surcourant cond	X	X		
303	Défaut terre cond	X	X		
304	Surcourant CC	X	X		
305	Lim. sect.		X		
306	Limite comp.	X			
308	Temp. résist.	X		X	
309	Déf. mise terre	X	X		
311	Lim Fréq. sect.		X		
312	Plage TC		X		
314	TC auto stoppé		X		
315	Erreur TC auto		X		
316	Erreur empl. TC		X		
317	Err. polarité TC		X		
318	Err. rapport TC		X		

Table 9.5 Liste des codes d'alarme/avertissement

Un déclenchement est l'action qui se produit lorsqu'une alarme apparaît. Il met le moteur en roue libre et peut être réinitialisé en appuyant sur la touche [Reset] ou en faisant un reset via une entrée digitale (par. 5-1* [1]). L'événement à l'origine d'une alarme ne peut pas endommager le variateur de fréquence ni provoquer de conditions dangereuses. Un déclenchement verrouillé est une action qui se produit en cas d'alarme ; il 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.

Indication LED	
Avertissement	jaune
Alarme	rouge clignotant
Alarme verrouillée	jaune et rouge

Table 9.6

Mot d'alarme et mot d'état élargi					
Bit	Hex	Déc	Mot d'alarme	Mot avertis.	Mot d'état élargi
0	00000001	1	Déf. cont. secteur	Réservé	Réservé
1	00000002	2	Temp. radiateur	Temp. radiateur	TC auto en cours
2	00000004	4	Défaut terre	Défaut terre	Réservé
3	00000008	8	Ctrl T° carte	Ctrl T° carte	Réservé
4	00000010	16	Dép.tps. tps.mot ctrl	Dép. tps.mot ctrl	Réservé
5	00000020	32	Surcourant	Surcourant	Réservé
6	00000040	64	Déf.cont SC	Réservé	Réservé
7	00000080	128	Surcourant cond	Surcourant cond	Réservé
8	00000100	256	Défaut terre cond	Défaut terre cond	Réservé
9	00000200	512	Surch.onduleur	Surch.onduleur	Réservé
10	00000400	1024	Soustension CC	Soustension CC	Réservé
11	00000800	2048	Surtension CC	Surtension CC	Réservé
12	00001000	4096	Court-circuit	Tens.CCbus bas	Réservé
13	00002000	8192	Erreur charge	Tens.DC Bus Hte	Réservé
14	00004000	16384	Perte phase secteur	Perte phase secteur	Réservé
15	00008000	32768	Erreur TC auto	Réservé	Réservé
16	00010000	65536	Réservé	Réservé	Réservé
17	00020000	131072	Erreur interne	10 V bas	Verrouillage temporisé à mot de passe
18	00040000	262144	Surcourant CC	Surcourant CC	Protection par mdp
19	00080000	524288	Temp. résist.	Temp. résist.	Réservé
20	00100000	1048576	Déf. mise terre	Déf. mise terre	Réservé
21	00200000	2097152	Lim Fréq. com.	Réservé	Réservé
22	00400000	4194304	Défaut com.bus	Défaut com.bus	Réservé
23	00800000	8388608	Alim. 24 V bas	Alim. 24 V bas	Réservé
24	01000000	16777216	Plage TC	Réservé	Réservé
25	02000000	33554432	Alim. 1,8 V bas	Réservé	Réservé
26	04000000	67108864	Réservé	Temp. basse	Réservé
27	08000000	134217728	TC auto stoppé	Réservé	Réservé
28	10000000	268435456	Modif. option	Réservé	Réservé
29	20000000	536870912	Unité initialisée	Unité initialisée	Réservé
30	40000000	1073741824	Arrêt sécurité	Arrêt sécurité	Réservé
31	80000000	2147483648	Lim. fréq. sect.	Mot d'état élargi	Réservé

Table 9.7 Description du mot d'alarme, du mot d'avertissement et du mot d'état élargi

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 les par. 16-90 Alarm Word, 16-92 Warning Word et 16-94 Ext. Status Word. "Réservé" signifie que le bit ne correspond pas obligatoirement à une valeur particulière. Les bits réservés ne doivent être utilisés pour aucun but précis.

9.2.1 Messages d'erreur - filtre actif

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.

AVERTISSEMENT/ALARME 2, Défaut zéro signal

Le signal sur la borne 53 ou 54 équivaut à moins de 50 % de la valeur définie respectivement aux par. 6-10, 6-12, 6-20 ou 6-22.

AVERTISSEMENT/ALARME 4, Perte phase secteur

Une phase manque du côté de l'alimentation ou le déséquilibre de la tension secteur est trop élevé.

AVERTISSEMENT 5, Tension DC Bus élevée

La tension du circuit intermédiaire (CC) est plus élevée que la limite d'avertissement de tension élevée. Unité encore active.

AVERTISSEMENT 6, Tens.DC Bus Bas

La tension du circuit intermédiaire (CC) est inférieure à la limite de sous-tension du système de commande. Unité encore active.

AVERTISSEMENT/ALARME 7, Surtension CC

Si la tension du circuit intermédiaire dépasse la limite, l'unité s'arrête.

AVERTISSEMENT/ALARME 8, Sous-tension CC

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) tombe en dessous de la limite de sous-tension, le filtre vérifie si une alimentation électrique de secours de 24 V est connectée. Sinon, l'unité disjoncte. Vérifier adéquation tension secteur/plaque signalétique.

AVERTISSEMENT/ALARME 13, Surcourant

limite de courant de l'unité dépassée.

ALARME 14, Défaut terre (masse)

La somme des courants des transformateurs de courant des IGBT est non nulle. Vérifier si la résistance d'une phase à la terre présente une valeur basse. Contrôler avant et après le contacteur secteur. S'assurer également que les transformateurs de courant des IGBT, les câbles de raccordement et les connecteurs sont conformes.

ALARME 15, HW Matériel

Une option installée n'est pas gérée par la carte de commande SW/HW actuelle.

ALARME 16, Court-circuit

Court-circuit sur la sortie. Mettre unité hors tension et éliminer l'erreur.

AVERTISSEMENT/ALARME 17, Dépassement réseau std

Pas de communication vers l'unité.

L'avertissement est uniquement actif si le *8-04 Control Word Timeout Function* n'est PAS réglé sur Inactif.

Correction possible : Augmenter le *8-03 Control Word Timeout Time*. Changement *8-04 Control Word Timeout Function*

AVERTISSEMENT 23, Panne ventilateurs internes

Panne des ventilateurs internes due à matériel défectueux ou non-installation des ventilateurs.

AVERTISSEMENT 24, Panne ventilateurs externes

Panne des ventilateurs externes due à matériel défectueux ou non-installation des ventilateurs.

ALARME 29, Temp. radiateur

La température maximum du radiateur a été dépassée. L'erreur de température ne sera pas réinitialisée tant que la température ne sera pas tombée en dessous d'une température de radiateur définie.

ALARME 33, Erreur charge

Vérifier si une alimentation externe 24 V CC a été connectée.

AVERTISSEMENT/ALARME 34, Défaut communication bus

le bus de terrain sur la carte option de communication ne fonctionne pas.

AVERTISSEMENT/ALARME 35, Erreur option :

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 38, Erreur interne

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 39, Capteur radiateur

Pas de retour du capteur de température du radiateur.

AVERTISSEMENT 40, Surcharge borne sortie digitale 27

Vérifier la charge connectée à la borne 27 ou supprimer le raccordement en court-circuit.

AVERTISSEMENT 41, Surcharge borne sortie digitale 29

Vérifier la charge connectée à la borne 29 ou supprimer le raccordement en court-circuit.

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.

Pour X30/7, vérifier la charge connectée à X30/7 ou supprimer le raccordement en court-circuit.

AVERTISSEMENT 43, Alim. ext. (opt°)

La tension de l'alim. externe 24 V CC de l'option n'est pas valide.

ALARME 46, Alim. carte puissance

Alimentation de la carte de puissance hors plage.

AVERTISSEMENT 47, Alim. 24 V bas

Contactez le fournisseur Danfoss.

AVERTISSEMENT 48, Alim. 1,8 V bas

Contactez le fournisseur Danfoss.

AVERTISSEMENT/ALARME/ARRÊT 65, Température excessive de la carte de commande

Température excessive de la carte de commande : la température de déclenchement de la carte de commande est de 80 °C.

AVERTISSEMENT 66, Temp. radiateur basse

Cet avertissement repose sur le capteur de température du module IGBT.

Dépannage :

La température du radiateur mesurée à 0 °C pourrait indiquer que le capteur de température est défectueux et entraîner l'augmentation de la vitesse du ventilateur au maximum. Si le fil du capteur entre l'IGBT et la carte IGBT est débranché, cet avertissement s'affiche. Vérifier également le capteur thermique IGBT.

ALARME 67, La configuration du module d'options a changé

Une ou plusieurs options ont été ajoutées ou supprimées depuis la dernière mise hors tension.

ALARME 68, Arrêt de sécurité activé

L'arrêt de sécurité a été activé. Pour reprendre le fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne 37, puis envoyer un signal de reset (via bus, E/S digitale ou touche [Reset]). Voir le par. 5-19 *Terminal 37 Safe Stop*.

ALARME 69, Température carte de puissance

Le capteur de température de la carte de puissance est trop chaud ou trop froid.

ALARME 70, Configuration FC illégale

Association carte de commande/carte de puissance non autorisée.

AVERTISSEMENT 73, Arrêt de sécurité redémarrage auto

Arrêt sécurisé. Noter qu'avec l'activation du redémarrage automatique, le moteur peut démarrer à la suppression de la panne.

AVERTISSEMENT 77, Mode puissance réduite :

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 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, Unité initialisée à val. défaut

Les réglages de paramètres sont initialisés aux réglages par défaut après une réinitialisation manuelle.

ALARME 244, Temp. radiateur

La val. de rapport indique la source de l'alarme (depuis gauche) :

1-4 Onduleur

5-8 Redresseur

ALARME 245, Capteur radiateur

Pas de signal de retour du capteur du radiateur. La val. de rapport indique la source de l'alarme (depuis gauche) :

1-4 Onduleur

5-8 Redresseur

ALARME 246, Alim. carte puissance

Alim. de carte de puiss. est hors de la plage. Val. de rapport indique source alarme (depuis la gauche) :

1-4 Onduleur

5-8 Redresseur

ALARME 247, Température carte de puissance

Surtemp. carte puiss. Val. de rapport indique source alarme (depuis la gauche) :

1-4 Onduleur

5-8 Redresseur

ALARME 248, Configuration partie puiss. illégale

Défaut de config. de puiss. sur carte de puiss. Val. de rapport indique source alarme (depuis gauche) :

1-4 Onduleur

5-8 Redresseur

ALARME 249, T° basse redres.

La temp. du radiateur du redresseur est trop basse. Cela peut indiquer que le capteur de temp. est défectueux.

ALARME 250, Nouvelle pièce

Échange de l'alimentation ou du mode de commutation.

Restaurer le code du type de filtre dans l'EEPROM.

Sélectionner le code correct au par. 14-23 *Typecode Setting* conformément à l'étiquette de l'unité. Ne pas oublier de sélectionner Enregistrer dans EEPROM.

ALARME 251, Nouv. code type

Le filtre a un nouveau code de type.

ALARME 300, Déf. cont. SC

Le retour du contacteur secteur ne correspondait pas à la val. attendue dans le délai autorisé. Contacter le fournisseur Danfoss.

ALARME 301, Déf. cont SC

Le retour du contacteur de faible charge ne correspondait pas à val. attendue dans le délai autorisé. Contacter le fournisseur Danfoss.

ALARME 302, Surcour. cond

Courant excessif détecté dans les condensateurs CA.

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 303, Déf. terre cond

Défaut de mise à la terre détecté sur courants de cond. CA.

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 304, Surcourant CC

Courant excessif dans la batt. condensateurs circuit CC détecté. Contacter le fournisseur Danfoss.

ALARME 305, Lim. fréq sect.

La fréq. secteur est hors des limites. Vérifier que la fréq. secteur est conforme aux spécifications du produit.

ALARME 306, Limite comp.

Le courant de comp. requis dépasse capacité de l'unité. L'unité fonctionne à comp. totale.

ALARME 308, Temp. résist.

T° radiateur de la résistance excessive détectée.

ALARME 309, Déf. mise terre

Défaut de mise à la terre détecté sur courant secteur.
Chercher courts-circuits et courant fuite sur secteur.

ALARME 310, Taux RTDC sat.

Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 311, Lim Fréq. com.

La fréq. commut. moy. de l'unité dépasse la limite. Vérifier que les par. *300-10 Active Filter Nominal Voltage* et *300-22 CT Nominal Voltage* sont bien réglés. Si c'est le cas, contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 312, Plage TC

Limitat° de mesure du transfo. de courant détectée. Vérifier que les TC utilisés ont le rapport adéquat.

ALARME 314, TC auto stoppé

Détection TC auto interrompue par l'utilisateur.

ALARME 315, Erreur TC auto

Une erreur a été détectée pendant la détection TC auto.
Contactez le fournisseur Danfoss.

ALARME 316, Erreur empl. TC

La fonction TC auto ne peut déterminer les emplacements corrects des TC.

ALARME 317, Err. polarité TC

La fonction TC auto ne peut déterminer la polarité correcte des TC.

ALARME 318, Err. rapport TC

La fonction CT auto ne peut déterminer la val. nom. primaire correcte des TC.

Index

A	
Accélération/décélération	50
Accès	
Aux Bornes De Commande.....	49
Aux Câbles.....	19
Adaptation Auto. Au Moteur (AMA)	66
Affichage Graphique	57
Alarmes Et Avertissements	156
Alimentation	
24 V CC.....	32
Du Ventilateur En Externe.....	44
Secteur (L1, L2, L3).....	136
AMA Complète Ou Réduite	54
Appareils De Chauffage Et Thermostat	31
Arrêt	
D'urgence CEI Avec Relais De Sécurité Pilz.....	32
Roue Libre.....	60
Avertissement Démarrages Imprévus	6
Avertissements	144
B	
Blindage Des Câbles :	33
Blindé/armé	44
Bornes	
De Commande.....	49
Protégées Par Fusible 30 A.....	32
C	
Câblage	32
Câble	
De La Résistance De Freinage.....	43
Moteur.....	42
Câbles	
Blindés.....	42
De Commande.....	52, 53
Capteur KTY	151
Caract.couple	136
Caractéristiques	
De Contrôle.....	138
De Sortie (U, V, W).....	136
Carte	
De Commande, Communication Série RS-485 :.....	137
De Commande, Communication Série USB.....	139
De Commande, Sortie 10 V CC.....	138
De Commande, Sortie 24 V CC.....	138
Catégorie	
D'arrêt 0 (EN 60204-1).....	8
De Sécurité 3 (EN 954-1).....	8
Changement De Texte	61
Circulation D'air	25
Commande	
De Frein.....	151
De Frein Mécanique.....	55
Communication Série	139
Commutateur RFI	41
Commutateurs S201, S202 Et S801	54
Connexion	
Du Bus De Terrain.....	48
D'un PC Au Variateur De Fréquence.....	63
Connexions De L'alimentation	32
Considérations Générales	18
Couple	
[Nm].....	41
Pour Bornes.....	42
Courant De Fuite	7
Courants Des Paliers De Moteur	48
D	
DC Bus	150, 160
Déballage	14
Déchets Électriques Et Électroniques	10
Démarrateurs Manuels	32
DeviceNet	4
Droits D'auteur, Limitation De Responsabilité Et Droits De Révision	4
E	
Emplacements Des Bornes - Châssis De Taille D13	20
Encombrement	15
Ensemble	
De Langues 1.....	65
De Langues 2.....	65
De Langues 4.....	65
Entrée Des Presse-étoupe/conduits - IP21 (NEMA 1) Et IP54 (NEMA 12)	27
Entrées	
Analogiques.....	137
Digitales :.....	136
Impulsions.....	137
Environnement	139
Espace	18
É	
Étape Par Étape	61
F	
Filtre Sinus	33
Fonctionnement	
De La Carte De Commande.....	139
Du LCP Graphique (GLCP).....	57
Fréquence De Commutation :	33

Fusibles.....	32, 45	Modification	
G		De Données.....	61
GLCP.....	62	D'un Groupe De Valeurs De Données Numériques.....	61
H		D'une Valeur De Données.....	61
Homologations.....	5	N	
I		NAMUR.....	31
Indice (IND).....	132	Niveau De Tension.....	136
Initialisation.....	62	Note De Sécurité.....	6
Installation		O	
À Haute Altitude.....	6	Option De Communication.....	153
De La Protection Anti-égouttement.....	30	Options De Panneau De Châssis De Taille F.....	31
De L'arrêt De Sécurité.....	8	Outils De Logiciel PC.....	63
Des Options De Plaque D'entrée.....	30	P	
Du Blindage Principal Des Variateurs De Fréquence.....	31	Paramètres Indexés.....	61
Électrique.....	49, 52	Pas De Conformité UL.....	45
Mécanique.....	18	Plaque	
Instruction De Mise Au Rebut	10	Signalétique.....	54
IRM (dispositif De Surveillance De La Résistance D'isolation)	31	Signalétique Du Moteur.....	54
L		Polarité D'entrée Des Bornes De Commande	53
L'adaptation Automatique Au Moteur (AMA).....	54	Précautions CEM.....	129
L'AMA Réduite.....	54	Préparation Du Site D'installation.....	13
LCP 102.....	57	Profibus	
LED.....	57	Profibus.....	4
L'ensemble De Langues 3.....	65	DP-V1.....	64
Levage.....	14	Protection	
Liste Des Codes D'alarme/avertissement.....	158	Du Circuit De Dérivation.....	45
Longueur		Du Moteur.....	68, 139
Du Télégramme (LGE).....	130	Et Caractéristiques.....	139
Et Section Des Câbles :.....	33	Thermique Du Moteur.....	56
Longueurs Et Sections De Câble	136	Puissance Du Moteur	136
M		Q	
Marche/arrêt		Quick Menu.....	59
Marche/arrêt.....	50	R	
Par Impulsion.....	50	Raccordement	
MCB 113	83	Du Bus RS-485.....	63
MCT 10	64	Du Réseau.....	128
Messages		En Parallèle Des Moteurs.....	56
D'alarme.....	144	Rattrapage	79
D'erreur - Filtre Actif.....	160	RCD (relais De Protection Différentielle)	31
D'état.....	57	Réactance	
Mise		De Fuite Du Stator.....	66
À La Terre.....	41	Secteur.....	66
Sous Tension.....	44	Réception Du Variateur De Fréquence	14
Mode		Référence	
Menu Principal.....	59	De Tension Via Un Potentiomètre.....	51
Menu Rapide.....	59	Potentiomètre.....	51

Refroidissement
 Refroidissement..... 70, 25
 Par L'arrière..... 25

Réglages Par Défaut..... 62, 89

Relais
 De Protection Différentielle..... 7
 Différentiels..... 41

Répartition De La Charge..... 43

Réseau IT..... 41

Reset..... 60

RS-485..... 128

S

Sonde De Température De La Résistance De Freinage..... 43

Sortie
 Analogique..... 137
 Digitale..... 138
 Relais..... 80

Sorties Relais..... 138

Status..... 59

Surveillance De La Température Extérieure..... 32

Symboles..... 5

T

Tableaux De Fusibles..... 45

Thermistance..... 68

Transfert Rapide Des Réglages Des Paramètres À L'aide Du GLCP..... 62

V

Valeurs De Paramètre..... 135

Variateurs Équipés De L'option Hacheur De Freinage Installée En Usine..... 43

Voyants (LED) :..... 58

Vue D'ensemble Du Protocole..... 129



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.

