

**VACON<sup>®</sup> 100 FLOW**  
CONVERTISSEURS DE FRÉQUENCE

**MANUEL DE L'APPLICATIF**

**VACON<sup>®</sup>**



# PRÉFACE

## DÉTAILS DU DOCUMENT

ID de document :	DPD01251F
Date :	13.12.2016
Version du logiciel :	FW0159V016

## À PROPOS DE CE MANUEL

Ce manuel relève du droit d'auteur de Vacon Ltd. All Rights Reserved. Ce manuel est sujet à modification sans notification préalable. L'anglais est la langue d'origine des présentes instructions.

Ce manuel présente les fonctions du convertisseur de fréquence VACON® et décrit comment utiliser le convertisseur. Il respecte la même structure de menu que le convertisseur de fréquence (chapitres 1 et 4 à 8).

### Chapitre 1, Guide de mise en service rapide

- Démarrage des opérations avec le panneau opérateur.

### Chapitre 2, Assistants

- Sélection de la configuration de l'applicatif.
- Configuration rapide d'un applicatif.
- Différents applicatifs avec exemples.

### Chapitre 3, Interfaces utilisateur

- Types d'affichage et utilisation du panneau opérateur.
- Outil VACON® Live pour PC.
- Fonctions du bus de terrain.

### Chapitre 4, Menu Affichage

- Informations sur les valeurs affichées.

### Chapitre 5, menu Paramètres

- Liste de tous les paramètres du convertisseur.

### Chapitre 6, Menu Diagnostics

### Chapitre 7, Menu E/S et matériel

### Chapitre 8, Menus Réglages utilisateur, Favoris et Niveau utilisateur

## Chapitre 9, Description des valeurs affichées

## Chapitre 10, Description des paramètres

- Utilisation des paramètres.
- Programmation des entrées logiques et analogiques.
- Fonctions spécifiques de l'applicatif.

## Chapitre 11, Localisation des défauts

- Défauts et leurs causes.
- Réarmement des défauts.

## Chapitre 12, Annexe

- Valeurs des préreglages dans les applicatifs.

Ce manuel comporte un grand nombre de tableaux de paramètres. Les instructions suivantes vous expliquent comment les lire.

A	B	C	D	E	F	G	H
Index	Parameter	Min	Max	Unit	Default	ID	Description

- |  |  |
|--|--|
| <p>A. Emplacement du paramètre dans le menu, autrement dit, numéro du paramètre.</p> <p>B. Nom du paramètre.</p> <p>C. Valeur minimale du paramètre.</p> <p>D. Valeur maximale du paramètre.</p> | <p>E. Unité de valeur du paramètre. Affichée uniquement si elle est disponible.</p> <p>F. Valeur configurée en usine.</p> <p>G. Numéro d'identification du paramètre.</p> <p>H. Brève description des valeurs du paramètre et/ou de sa fonction.</p> |
|--|--|

**NOTE!** You can download the English and French product manuals with applicable safety, warning and caution information from <http://drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/>.

**REMARQUE** Vous pouvez télécharger les versions anglaise et française des manuels produit contenant l'ensemble des informations de sécurité, avertissements et mises en garde applicables sur le site <http://drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/>.

## FONCTIONS DU CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE VACON®

- Vous pouvez sélectionner l'applicatif requis pour votre process : Standard, HVAC, Régulation PID, Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) ou Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples). Le convertisseur règle automatiquement une partie des paramètres requis, ce qui facilite la mise en service.
- Assistants pour le premier démarrage et le mode incendie.
- Assistants pour chaque applicatif : Standard, HVAC, Régulation PID, Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) et Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples).
- Touche FUNCT pour basculer facilement entre la source de commande locale et la source de commande à distance. La source de commande à distance peut être E/S ou Bus de terrain. Vous pouvez sélectionner la source de commande applicable avec un paramètre.
- 8 vitesses constantes.
- Fonctions Motopotentiomètre.
- Fonction de rinçage.
- 2 temps de rampe programmables, 2 supervisions et 3 plages de fréquences interdites.
- Arrêt forcé.
- Page de commande permettant de régler et d'afficher rapidement les valeurs les plus importantes.
- Affectation des données du bus de terrain.
- Réarmement automatique.
- Différents modes de préchauffage pour éviter les problèmes de condensation.
- Fréquence de sortie maximale : 320 Hz.
- Fonctions d'Horloge temps réel et de temporisation (une batterie optionnelle est requise). Il est possible de programmer trois séquences horaires pour différentes fonctions du convertisseur.
- Disponibilité d'un régulateur PID externe. Vous pouvez l'utiliser, par exemple, pour réguler une vanne avec l'E/S du convertisseur de fréquence.
- Mode Veille permettant l'activation et la désactivation automatiques du fonctionnement du convertisseur afin d'économiser l'énergie.
- Régulateur PID double zone avec 2 signaux de retour différents : commande minimale et commande maximale.
- Deux sources de point de consigne pour la régulation PID. Vous pouvez effectuer la sélection via une entrée logique.
- Fonction de boost du point de consigne PID.
- Fonction Action directe pour améliorer la réponse aux variations du process.
- Supervision de la valeur du process.
- Commande multi-pompes pour les systèmes à convertisseur de fréquence unique ou à convertisseurs de fréquence multiples
- Modes Multimaster et Multifollower dans le système à convertisseurs de fréquence multiples.
- Système multi-pompes utilisant une horloge temps réel pour permuter les pompes.
- Compteur de maintenance.
- Fonctions de commande de la pompe : commande de la pompe d'amorçage, commande de la pompe Jockey, nettoyage automatique de la turbine de pompe, supervision de la pression d'entrée de la pompe et fonction de protection contre le givre.



# TABLE DES MATIÈRES

## Préface

Détails du document .....	3
À propos de ce manuel .....	3
Fonctions du convertisseur de fréquence VACON® .....	5
<b>1 Guide de mise en service rapide .....</b>	<b>12</b>
1.1 Panneau opérateur .....	12
1.2 Affichages .....	12
1.3 Première mise en service .....	13
1.4 Description des applicatifs .....	14
1.4.1 Applicatifs Standard et CVC .....	15
1.4.2 Applicatif de régulation PID .....	22
1.4.3 Applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) .....	31
1.4.4 Applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) .....	46
<b>2 Assistants .....</b>	<b>82</b>
2.1 Assistant d'applicatif Standard .....	82
2.2 Assistant d'applicatif HVAC .....	83
2.3 Assistant d'applicatif de régulation PID .....	85
2.4 Assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) .....	87
2.5 Assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) .....	91
2.6 Assistant mode incendie .....	95
<b>3 Interfaces utilisateur .....</b>	<b>97</b>
3.1 Navigation dans le panneau opérateur .....	97
3.2 Utilisation de l'affichage graphique .....	99
3.2.1 Modification des paramètres .....	99
3.2.2 Réarmement d'un défaut .....	102
3.2.3 Touche FUNCT .....	102
3.2.4 Copie des paramètres .....	106
3.2.5 Comparaison des paramètres .....	107
3.2.6 Aide texte .....	109
3.2.7 Utilisation du menu Favoris .....	110
3.3 Utilisation de l'afficheur texte .....	110
3.3.1 Modification des paramètres .....	111
3.3.2 Réarmement d'un défaut .....	112
3.3.3 Touche FUNCT .....	112
3.4 Structure de menu .....	116
3.4.1 Configuration rapide .....	117
3.4.2 Affichage .....	117
3.5 VACON® Live .....	119

<b>4</b>	<b>Menu Affichage</b> .....	<b>120</b>
4.1	Groupe Affichage .....	120
4.1.1	Multi-affichage .....	120
4.1.2	Courbe .....	121
4.1.3	Base .....	124
4.1.4	E/S .....	126
4.1.5	Entrées de température .....	126
4.1.6	Extras et Avancé .....	128
4.1.7	Affichage des états du séquenceur (TC) .....	129
4.1.8	Affichage du régulateur PID .....	131
4.1.9	Affichage du régulateur PID externe .....	132
4.1.10	Affichage multi-pompe .....	132
4.1.11	Compteurs de maintenance .....	134
4.1.12	Affichage des données du bus de terrain .....	135
4.1.13	Surveillance de la fonction Personnalisateur de convertisseur .....	136
<b>5</b>	<b>Menu Paramètres</b> .....	<b>137</b>
5.1	Groupe 3.1 : Réglages moteur .....	137
5.2	Groupe 3.2 : Configuration Marche/Arrêt .....	141
5.3	Groupe 3.3 : Références .....	143
5.4	Groupe 3.4 : Rampes et freinages .....	146
5.5	Groupe 3.5 : Configuration E/S .....	149
5.6	Groupe 3.6 : Affectation des données du bus de terrain .....	160
5.7	Groupe 3.7 : Fréquences interdites .....	162
5.8	Groupe 3.8 : Supervisions .....	163
5.9	Groupe 3.9 : Protections .....	165
5.10	Groupe 3.10 : Réarmement automatique .....	171
5.11	Groupe 3.11 : Paramètres de l'applicatif .....	172
5.12	Groupe 3.12 : Fonctions de temporisation .....	173
5.13	Groupe 3.13 : Régulateur PID .....	176
5.14	Groupe 3.14 : Régulateur PID externe .....	192
5.15	Groupe 3.15 : Multi-pompe .....	196
5.16	Groupe 3.16 : Compteurs de maintenance .....	200
5.17	Groupe 3.17 : Mode incendie .....	201
5.18	Groupe 3.18 : Paramètres Préchauffage du moteur .....	202
5.19	Groupe 3.19 : Personnalisateur de convertisseur .....	202
5.20	Groupe 3.21 : Commande de la pompe .....	203
5.21	Groupe 3.23 : Filtre harmonique avancé .....	206
<b>6</b>	<b>Menu Diagnostics</b> .....	<b>207</b>
6.1	Défauts actifs .....	207
6.2	Réarmement des défauts .....	207
6.3	Historique des défauts .....	207
6.4	Compteurs sans RAZ .....	207
6.5	Compteurs avec RAZ .....	209
6.6	Informations logicielles .....	211



<b>7</b>	<b>Menu E/S et matériel</b> .....	<b>212</b>
7.1	E/S de base .....	212
7.2	Emplacements des cartes optionnelles .....	214
7.3	Horloge temps réel .....	215
7.4	Réglage unité de puissance .....	215
7.5	Panneau opérateur .....	217
7.6	Bus de terrain .....	218
<b>8</b>	<b>Menus Réglages utilisateur, Favoris et Niveaux utilisateur</b> .....	<b>219</b>
8.1	Réglages utilisateur .....	219
8.1.1	Réglages utilisateur .....	219
8.1.2	Sauvegarde des paramètres .....	220
8.2	Favoris .....	221
8.2.1	Ajout d'un élément aux favoris .....	221
8.2.2	Suppression d'un élément des favoris .....	222
8.3	Niveaux utilisateur .....	222
8.3.1	Modification du code d'accès des niveaux utilisateur .....	223
<b>9</b>	<b>Description des valeurs affichées</b> .....	<b>225</b>
9.1	De Base .....	225
9.2	E/S .....	226
9.3	Entrées de température .....	227
9.4	Extras et Avancé .....	228
9.5	Fonctions de temporisation .....	230
9.6	Régulateur PID .....	231
9.7	Régulateur PID externe .....	231
9.8	Multi-pompe .....	232
9.9	Compteurs de maintenance .....	233
9.10	Données du bus de terrain .....	234
9.11	Personnalisateur de convertisseur .....	238
<b>10</b>	<b>Description des paramètres</b> .....	<b>240</b>
10.1	Courbe .....	240
10.2	Réglages moteur .....	241
10.2.1	Paramètres de la plaque signalétique du moteur .....	241
10.2.2	Paramètres de commande du moteur .....	242
10.2.3	Limites moteur .....	246
10.2.4	Paramètres de boucle ouverte .....	247
10.2.5	Fonction Démarrage I/f .....	251
10.3	Configuration Marche/Arrêt .....	252
10.4	Références .....	262
10.4.1	Référence de fréquence .....	262
10.4.2	Vitesses constantes .....	263
10.4.3	Paramètres du motopotentiomètre .....	267
10.4.4	Paramètres de rinçage .....	269

10.5	Rampes et freinages .....	269
10.5.1	Rampe 1 .....	269
10.5.2	Rampe 2 .....	270
10.5.3	Magnétisation au démarrage .....	272
10.5.4	Freinage c.c. ....	272
10.5.5	Freinage flux .....	273
10.6	Configuration E/S .....	273
10.6.1	Programmation des entrées logiques et analogiques .....	273
10.6.2	Fonctions pré-réglées des entrées programmables .....	284
10.6.3	Entrées logiques .....	284
10.6.4	Entrées analogiques .....	290
10.6.5	Sorties logiques .....	295
10.6.6	Sorties analogiques .....	299
10.7	Affectation des données du bus de terrain .....	302
10.8	Fréquences interdites .....	304
10.9	Supervisions .....	306
10.10	Protections .....	307
10.10.1	Général .....	307
10.10.2	Protections thermiques du moteur .....	308
10.10.3	Protection contre le calage du moteur .....	312
10.10.4	Protection contre les sous-charges (pompe tournant à vide) .....	314
10.10.5	Arrêt rapide .....	316
10.10.6	Protection AI faible .....	318
10.11	Réarmement automatique .....	319
10.12	Paramètres de l'applicatif .....	321
10.13	Fonctions de temporisation .....	322
10.14	Régulateur PID .....	326
10.14.1	Réglages de base .....	326
10.14.2	Points de consigne .....	328
10.14.3	Retour .....	329
10.14.4	Action directe .....	330
10.14.5	Fonction veille .....	331
10.14.6	Supervision des retours .....	334
10.14.7	Compensation de perte de pression .....	336
10.14.8	Remplissage progressif .....	338
10.14.9	Supervision de la pression d'entrée .....	340
10.14.10	Fonction Veille lorsqu'aucune demande n'est détectée .....	342
10.15	Régulateur PID externe .....	344
10.16	Fonction Multi-pompe .....	344
10.16.1	Liste de contrôle de mise en service de la fonction multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) .....	345
10.16.2	Configuration du système .....	348
10.16.3	Interverrouillages .....	353
10.16.4	Branchement du capteur de retour dans un système multi-pompes .....	353
10.16.5	Supervision des surpressions .....	364
10.16.6	Compteurs de temps de marche des pompes .....	365
10.16.7	Réglages avancés .....	367

10.17	Compteurs de maintenance .....	368
10.18	Mode incendie .....	369
10.19	Fonction de préchauffage moteur .....	372
10.20	Personnalisateur de convertisseur .....	373
10.21	Commande de la pompe .....	373
10.21.1	Nettoyage auto .....	373
10.21.2	Pompe Jockey .....	376
10.21.3	Pompe d'amorçage .....	378
10.21.4	Fonction Anticolmatage .....	379
10.21.5	Protection givre .....	379
10.22	Compteurs .....	380
10.22.1	Compteur de temps de fonctionnement .....	380
10.22.2	Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro .....	381
10.22.3	Compteur de temps de marche .....	382
10.22.4	Compteur de temps de mise sous tension .....	382
10.22.5	Compteur d'énergie .....	382
10.22.6	Compteur d'énergie avec remise à zéro .....	383
10.23	Filtre harmonique avancé .....	385
<b>11</b>	<b>Localisation des défauts .....</b>	<b>386</b>
11.1	Affichage d'un défaut .....	386
11.1.1	Réarmement à l'aide de la touche de réarmement .....	387
11.1.2	Réarmement à l'aide d'un paramètre de l'affichage graphique .....	387
11.1.3	Réarmement à l'aide d'un paramètre de l'affichage texte .....	388
11.2	Historique des défauts .....	389
11.2.1	Visualisation de l'historique des défauts via l'affichage graphique .....	389
11.2.2	Visualisation de l'historique des défauts via l'affichage texte .....	390
11.3	Codes de défaut .....	392
<b>12</b>	<b>Annexe 1 .....</b>	<b>410</b>
12.1	Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs .....	410

# 1 GUIDE DE MISE EN SERVICE RAPIDE

## 1.1 PANNEAU OPÉRATEUR

Le panneau opérateur est l'interface entre le convertisseur de fréquence et l'utilisateur. Par son intermédiaire, vous pouvez commander la vitesse d'un moteur et afficher l'état du convertisseur de fréquence. Vous pouvez également définir les paramètres du convertisseur de fréquence.

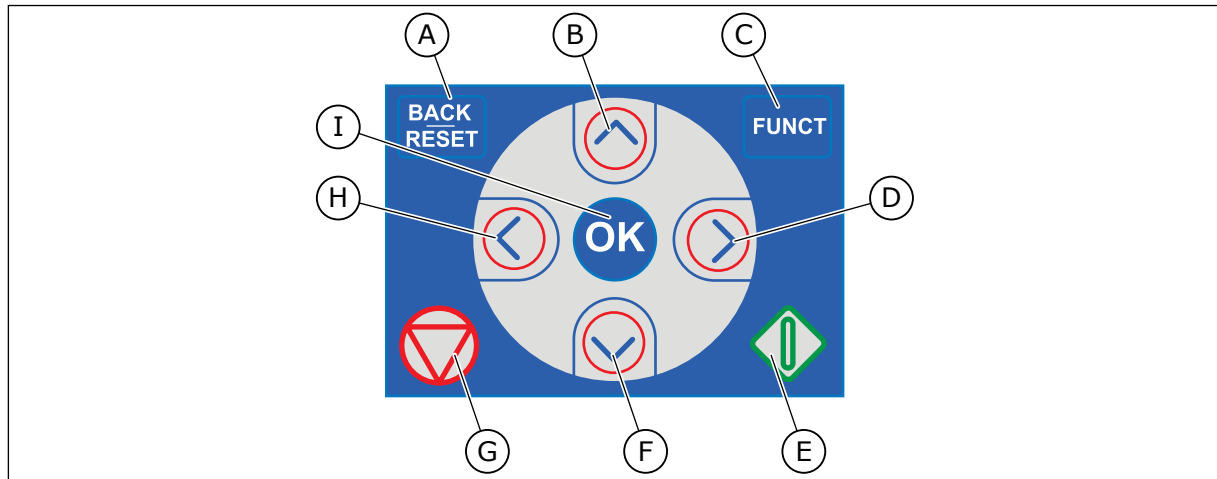


Fig. 1: Boutons du panneau opérateur

- |  |   |
|--|---|
| <p>A. Touche BACK/RESET. Utilisez cette touche pour revenir en arrière dans le menu, quitter le mode Éditeur et réarmer un défaut.</p> <p>B. Touche HAUT. Utilisez cette touche pour faire défiler le menu vers le haut et augmenter une valeur.</p> <p>C. Touche FUNCT. Utilisez cette touche pour inverser le sens de rotation du moteur, accéder à la page de commande et modifier la source de commande. Pour en savoir plus, voir 3.3.3 Touche FUNCT.</p> | <p>D. Touche DROITE.</p> <p>E. Touche MARCHÉ.</p> <p>F. Touche BAS. Utilisez cette touche pour faire défiler le menu vers le bas et réduire une valeur.</p> <p>G. Touche ARRÊT.</p> <p>H. Touche GAUCHE. Utilisez cette touche pour déplacer le curseur vers la gauche.</p> <p>I. Touche OK. Utilisez cette touche pour accéder à un niveau ou un élément actif, ou pour valider une sélection.</p> |
|--|---|

## 1.2 AFFICHAGES

Deux types d'affichage sont proposés : l'affichage graphique et l'affichage texte. Le panneau opérateur comporte toujours le même panneau et les mêmes touches.

L'affichage présente les données suivantes :

- l'état du moteur et du convertisseur ;
- les défauts du moteur et du convertisseur ;
- votre emplacement dans la structure de menu.

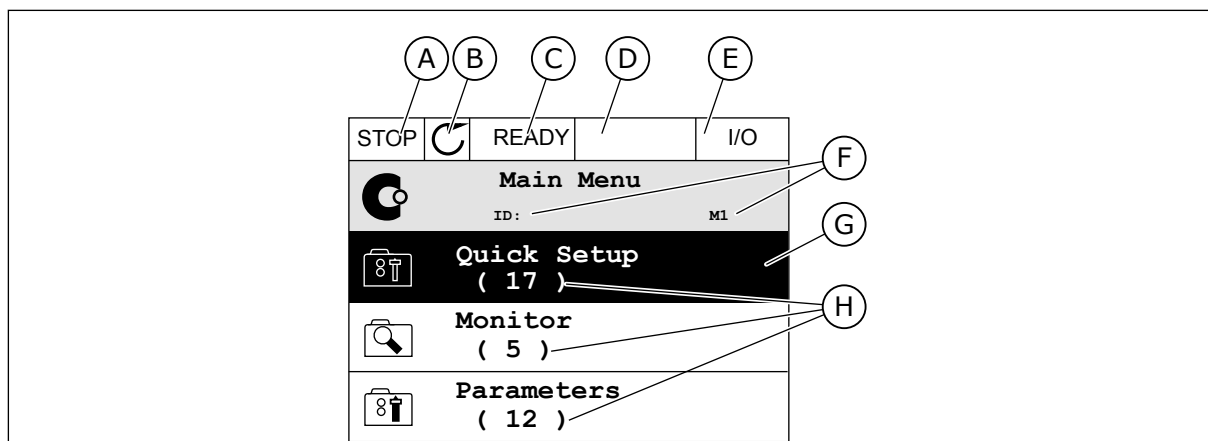


Fig. 2: Affichage graphique

- |  |  |
|--|--|
| A. Premier champ d'état : ARRÊT/MARCHE                         | F. Champ de localisation : numéro d'identification du paramètre et emplacement actuel dans le menu |
| B. Sens de rotation du moteur                                  | G. Groupe ou élément activé  |
| C. Deuxième champ d'état : PRÊT/PAS PRÊT/DÉFAUT                | H. Nombre d'éléments dans le groupe en question  |
| D. Champ d'alarme : ALARME/-                                   |  |
| E. Champ de la source de commande : PC/ES/PANNEAU OPÉRATEUR/FB |  |

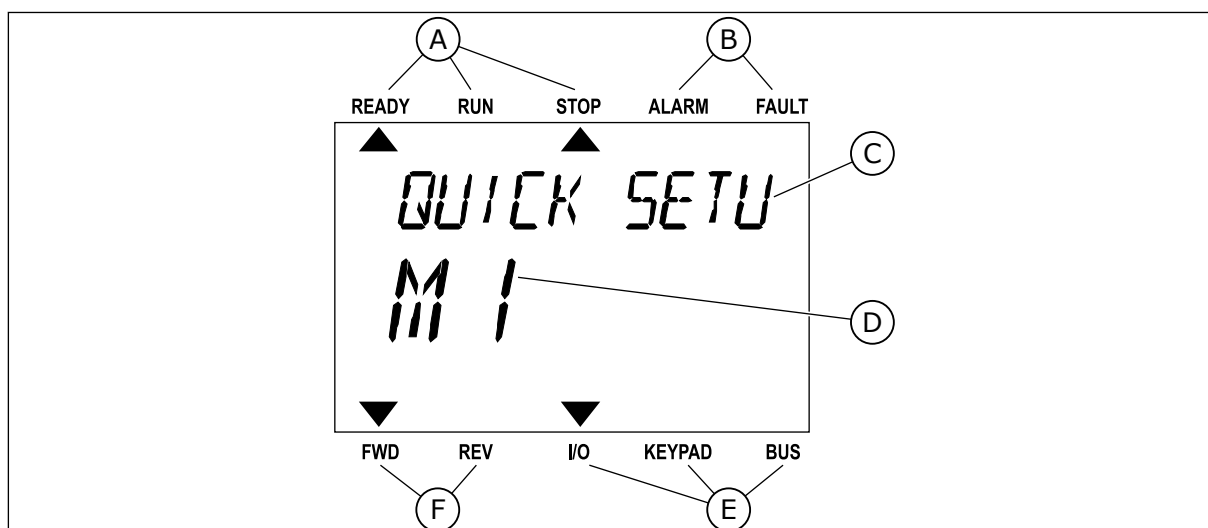


Fig. 3: Affichage texte. Si le texte est trop long pour être affiché en entier, il défile automatiquement sur l'affichage.

- |   |   |
|---|---|
| A. Indicateurs d'état                                   | D. Emplacement actuel dans le menu      |
| B. Indicateurs d'alarme et de défaut                    | E. Indicateurs de la source de commande |
| C. Nom du groupe ou de l'élément à l'emplacement actuel | F. Indicateurs du sens de rotation      |

### 1.3 PREMIÈRE MISE EN SERVICE

Une fois le convertisseur démarré, l'Assistant de mise en service se lance. L'Assistant de mise en service vous demande de saisir les données requises pour que le convertisseur contrôle votre procédure.

1	Sélection de la langue (P6.1)	La sélection est différente dans tous les packs linguistiques
2	Heure d'été* (P5.5.5)	Russie US EU OFF
3	Heure* (P5.5.2)	hh:mm:ss
4	Année* (P5.5.4)	aaaa
5	Date* (P5.5.3)	jj.mm.

\* Vous pouvez voir ces étapes si une batterie est installée.

6	Exécuter l'Assistant de mise en service ?	Oui Non
---	---	------------

Sélectionnez *Oui* et appuyez sur la touche OK. Si vous sélectionnez *Non*, le convertisseur de fréquence quitte l'Assistant de mise en service.

Pour configurer manuellement les valeurs de paramètre, sélectionnez *Non* et appuyez sur la touche OK.

7	Sélection de l'applicatif (P1.2 Applicatif, ID212)	Standard CVC Régulation PID Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)
---	--	---

Pour continuer à utiliser l'assistant d'applicatif sélectionné à l'étape 7, sélectionnez *Oui* et appuyez sur la touche OK. Pour une description des assistants d'applicatif, reportez-vous au chapitre 2 *Assistants*.

Si vous sélectionnez *Non* et appuyez sur la touche OK, l'Assistant de mise en service s'arrête et vous devez sélectionner manuellement toutes les valeurs de paramètre.

Pour redémarrer l'Assistant de mise en service, vous avez deux possibilités. Accédez au paramètre P6.5.1 Restor. par. usine ou au paramètre B1.1.2 Assistant de mise en service. Ensuite, sélectionnez la valeur *Activer*.

## 1.4 DESCRIPTION DES APPLICATIFS

Utilisez le paramètre P1.2 (Applicatif) pour sélectionner un applicatif pour le convertisseur. Dès la modification du paramètre P1.2, un groupe de paramètres retrouve ses valeurs pré-réglées en usine.

### 1.4.1 APPLICATIFS STANDARD ET CVC

Utilisez les applicatifs Standard et HVAC pour commander des pompes ou des ventilateurs, par exemple.

Vous pouvez commander le convertisseur à partir du panneau opérateur, du bus de terrain ou d'un bornier d'E/S.

Lorsque vous commandez le convertisseur à partir du bornier d'E/S, le signal de référence de fréquence est raccordé à AI1 (0...10 V) ou AI2 (4...20 mA). Le raccordement est spécifié par le type de signal. Trois références fréquence prédéfinies sont également disponibles. Vous pouvez activer les références fréquence prédéfinies avec DI4 et DI5. Les signaux de démarrage et d'arrêt du convertisseur sont raccordés à DI1 (marche avant) et DI2 (marche arrière).

Toutes les sorties du convertisseur peuvent être configurées librement dans tous les applicatifs. Une sortie analogique (Fréquence de sortie) et trois sorties relais (Marche, Défaut, Prêt) sont disponibles sur la carte d'E/S de base.

Voir les descriptions des paramètres au chapitre *10 Description des paramètres*.

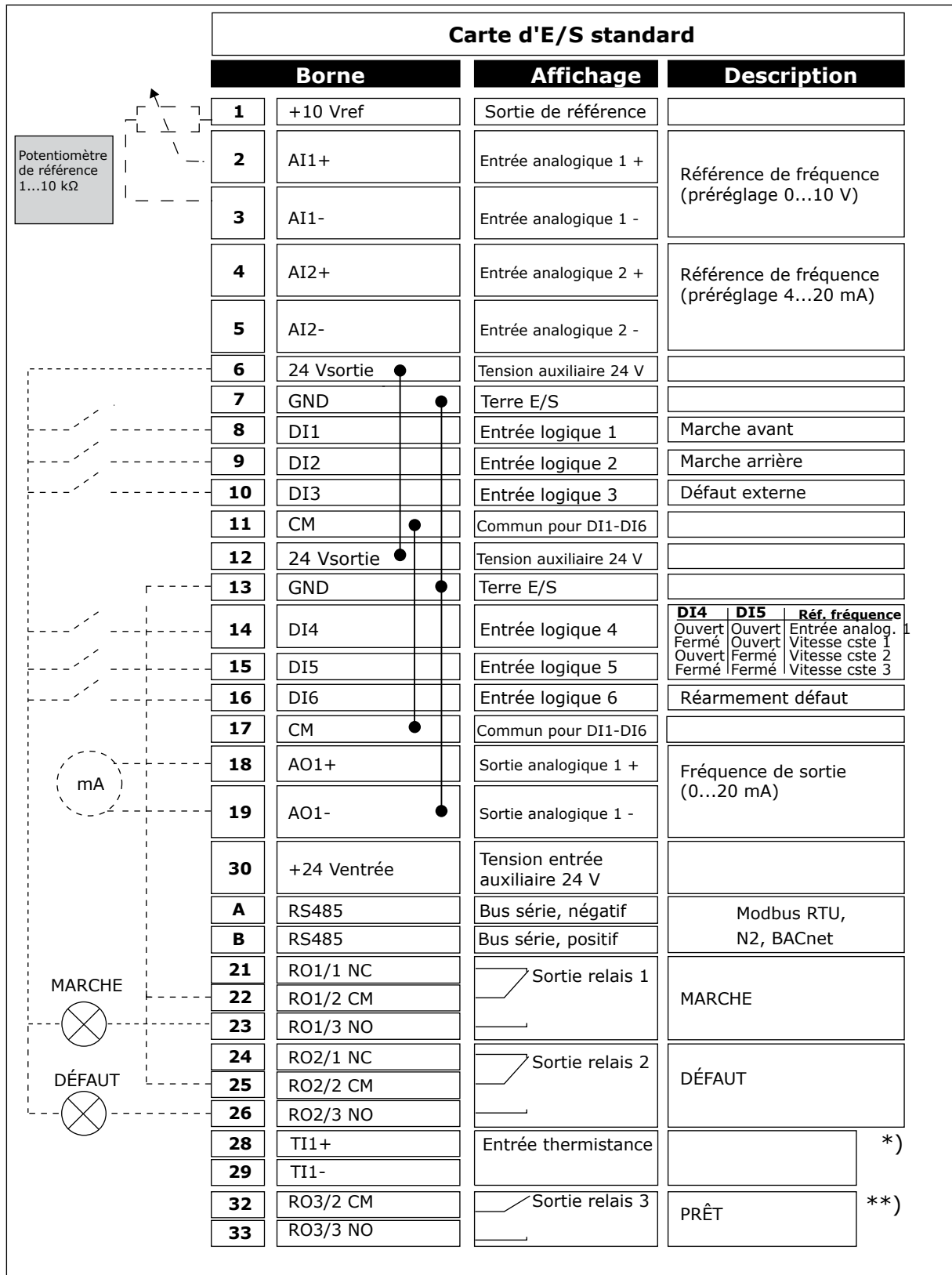


Fig. 4: Raccordement de commande par défaut des applicatifs Standard et HVAC

\* = Disponible uniquement sur le VACON® 100 X.



\*\* = Pour découvrir la configuration des interrupteurs DIP sur le VACON® 100 X, voir le manuel d'installation du Vacon 100® X.

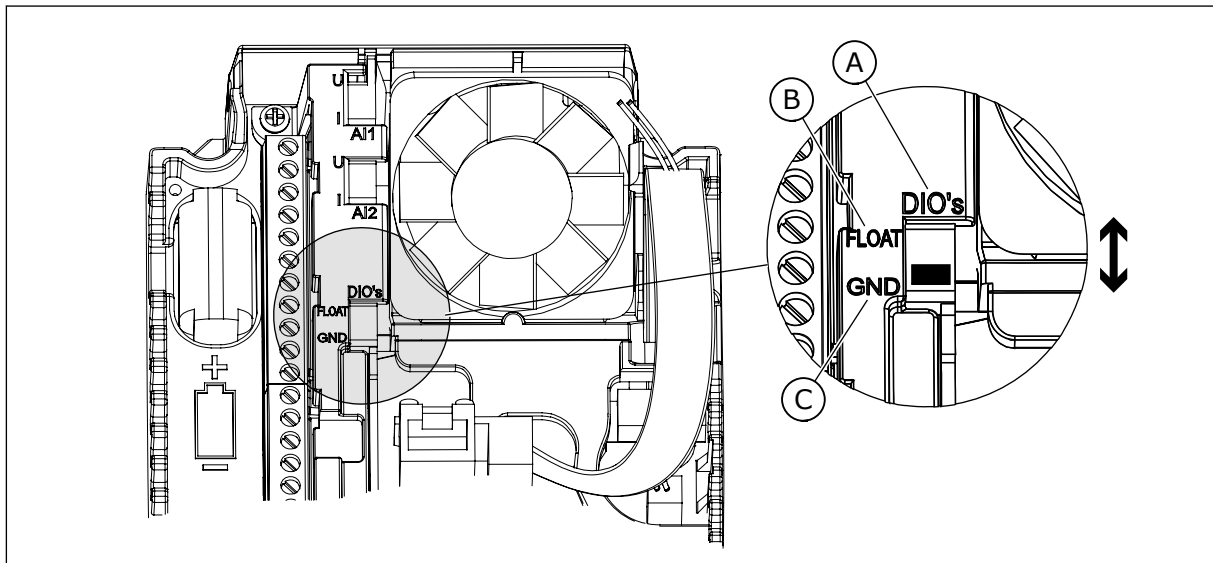


Fig. 5: Interrupteur DIP

A. Entrées logiques  
B. Flottant

C. Mises à la terre (par défaut)

Table 2: M1.1 Assistants

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.1.1	Assistant de mise en service	0	1		0	1170	0 = Ne pas activer 1 = Activer  Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant de mise en service démarre (voir Table 1 Assistant de mise en service).
1.1.2	Assistant mode incendie	0	1		0	1672	Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant du mode incendie démarre (voir 2.6 Assistant mode incendie).

**Table 3: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.2 	Applicatif	0	4		0	212	0 = Standard 1 = HVAC 2 = Régulation PID 3 = Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) 4 = Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)
1.3	Réf. de fréquence minimale	0.00	P1.4	Hz	0.0	101	Référence fréquence minimum acceptée.
1.4	Réf. de fréquence maximale	P1.3	320.0	Hz	50.0 / 60.0	102	Référence fréquence maximum acceptée.
1.5	Temps d'accélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	103	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence 0 à la fréquence maximum.
1.6	Temps de décélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	104	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximum à la fréquence 0.
1.7	Courant max. de sortie	I <sub>H</sub> *0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	107	Courant moteur maximal du convertisseur de fréquence.
1.8	Type de moteur	0	2		0	650	0 = Moteur à induction 1 = Moteur à aimants permanents 2 = Moteur à réluctance
1.9	Tension nominale moteur	Variable	Variable	V	Variable	110	Reprendre la valeur Un sur la plaque signalétique du moteur.  <b>REMARQUE!</b> Vérifier si le raccordement du moteur est de type Triangle ou Étoile.

**Table 3: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.10	Fréquence nominale moteur	8.0	320.0	Hz	50 / 60	111	Reprendre la valeur fn sur la plaque signalétique du moteur.
1.11	Vitesse nominale moteur	24	19200	tr/min	Variable	112	Reprendre la valeur nn sur la plaque signalétique du moteur.
1.12	Courant nominal moteur	I <sub>H</sub> * 0,1	I <sub>H</sub> * 2	A	Variable	113	Reprendre la valeur I <sub>n</sub> sur la plaque signalétique du moteur.
1.13	Cos phi moteur (facteur de puissance)	0.30	1.00		Variable	120	Reprendre cette valeur sur la plaque signalétique du moteur.
1.14	Optimisation énergie	0	1		0	666	Le convertisseur de fréquence détecte le courant moteur minimal à utiliser pour économiser de l'énergie et diminuer le bruit du moteur. Utilisez cette fonction, par exemple, avec les process de ventilateur et de pompe.  0 = Désactivé 1 = Activé
1.15	Identification	0	2		0	631	L'identification avec rotation calcule ou mesure les paramètres du moteur nécessaires à un contrôle optimal du moteur et de la vitesse.  0 = Aucune action 1 = En attente 2 = Avec rotation  Avant de procéder à l'identification avec rotation, vous devez définir les paramètres de la plaque signalétique du moteur.

**Table 3: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.16	Fonction Marche	0	1		0	505	0 = Rampe 1 = Reprise au vol
1.17	Mode Arrêt	0	1		0	506	0 = Roue libre 1 = Rampe
1.18	Réarmement automatique	0	1		0	731	0 = Désactivé 1 = Activé
1.19	Action en cas de défaut externe	0	3		2	701	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
1.20	Action en cas de défaut AI faible	0	5		0	700	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré réglée (P3.9.1.13) 3 = Alarme + fréquence précédente 4 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 5 = Défaut (Arrêt en roue libre)
1.21	Source commande à distance	0	1		0	172	Sélection de la source de commande à distance (marche/arrêt).  0 = Commande E/S 1 = Commande via le bus de terrain

**Table 3: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.22	Sélection référence A de cde E/S	0	20		5	117	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est E/S A.</p> <p>0 = PC            1 = Vitesse constante 0            2 = Réf. panneau op.            3 = Bus de terrain            4 = AI1            5 = AI2            5 = AI1+AI2            7 = référence PID            8 = Motopotentiomètre            11 = Bloc sortie.1            12 = Bloc sortie.2            13 = Bloc sortie.3            14 = Bloc sortie.4            15 = Bloc sortie.5            16 = Bloc sortie.6            17 = Bloc sortie.7            18 = Bloc sortie.8            19 = Bloc sortie.9            20 = Bloc sortie.10</p> <p>L'applicatif que vous sélectionnez via le paramètre 1.2 donne le pré réglage.</p>
1.23	Sélection de la référence du panneau opérateur	0	20		1	121	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est le panneau opérateur.</p> <p>Voir P1.22.</p>
1.24	Sélection de la référence cde bus de terrain	0	20		2	122	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est le bus de terrain.</p> <p>Voir P1.22.</p>
1.25	AI1 : échelle	0	1		0	379	<p>0= 0...10 V / 0...20 mA            1= 2...10 V / 4...20 mA</p>
1.26	AI2 : échelle	0	1		1	390	<p>0= 0...10 V / 0...20 mA            1= 2...10 V / 4...20 mA</p>

**Table 3: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.27	Fonction R01	0	73		2	11001	Voir P3.5.3.2.1
1.28	Fonction R02	0	73		3	11004	Voir P3.5.3.2.1
1.29	Fonction R03	0	73		1	11007	Voir P3.5.3.2.1
1.30	Fonction A01	0	31		2	10050	Voir P3.5.4.1.1

**Table 4: M1.31 Standard / M1.32 CVC**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.31.1	Vitesse constante 1	P1.3	P1.4	Hz	10.0	105	Sélectionnez une vitesse constante à l'aide de l'entrée logique DI4.
1.31.2	Vitesse constante 2	P1.3	P1.4	Hz	15.0	106	Sélectionnez une vitesse constante à l'aide de l'entrée logique DI5.
1.31.3	Vitesse constante 3	P1.3	P1.4	Hz	20.0	126	Sélectionnez une vitesse constante à l'aide des entrées logiques DI4 et DI5.

#### 1.4.2 APPLICATIF DE RÉGULATION PID

Vous pouvez utiliser l'applicatif de régulation PID avec les process permettant de commander une variable de process, telle que la pression, via le contrôle de la vitesse du moteur.

Dans cet applicatif, le régulateur PID interne du convertisseur de fréquence est configuré pour un point de consigne et un signal de retour.

Vous pouvez utiliser 2 sources de commande. Sélectionnez la source de commande A ou B avec DI6. Lorsque la source de commande A est active, DI1 transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, et le régulateur PID transmet la référence fréquence. Lorsque la source de commande B est active, DI4 transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, et AI1 transmet la référence fréquence.

Vous pouvez configurer librement toutes les sorties du convertisseur dans tous les applicatifs. Une sortie analogique (Fréquence de sortie) et trois sorties relais (Marche, Défaut, Prêt) sont disponibles sur la carte d'E/S de base.

Voir les descriptions des paramètres au chapitre *Table 1 Assistant de mise en service*.

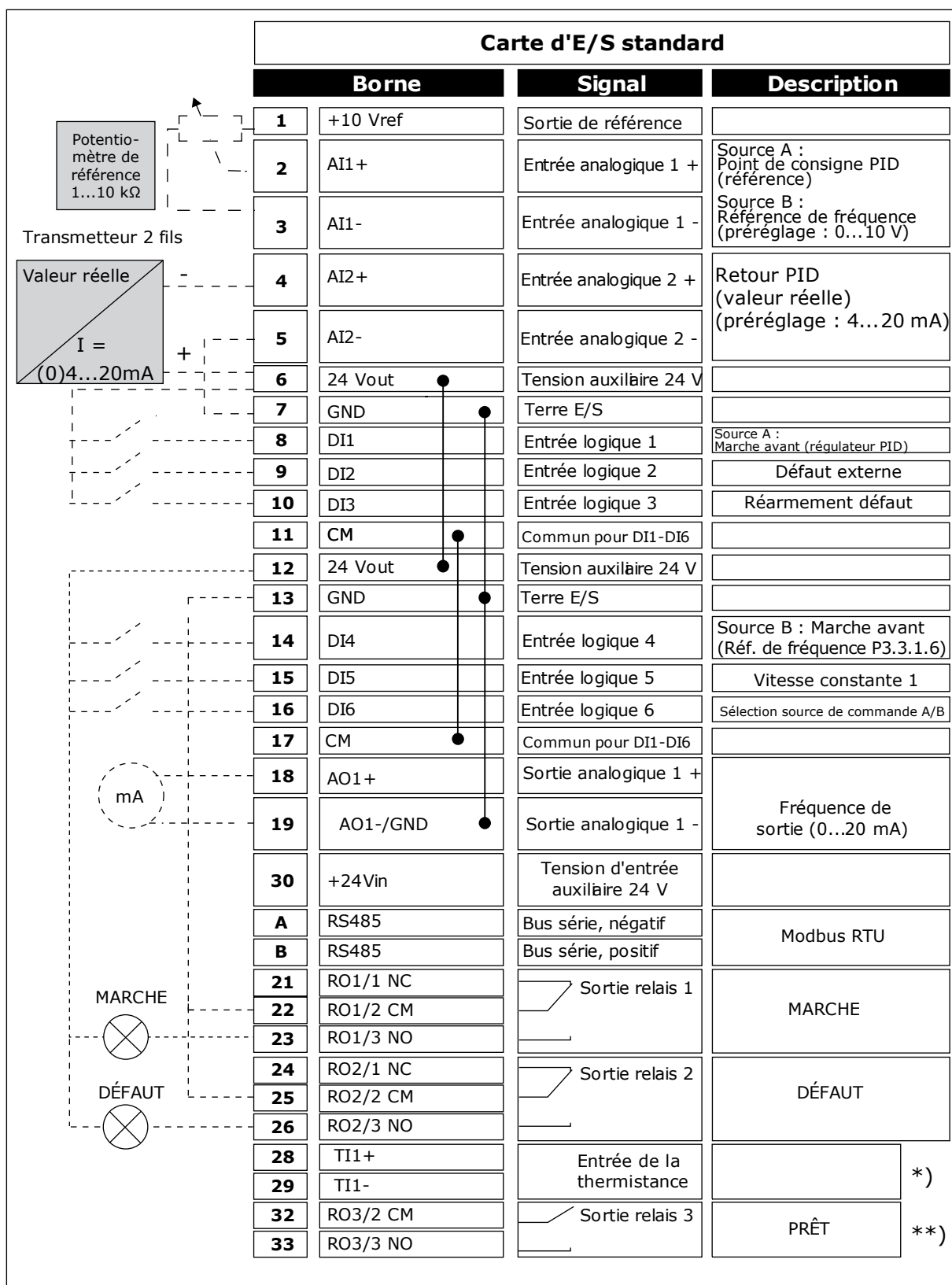


Fig. 6: Raccordements de commande pré-réglés de l'applicatif Régulateur PID

\* = Disponible uniquement sur le VACON® 100 X.

\*\* = Pour découvrir la configuration des interrupteurs DIP sur le VACON® 100 X, voir le manuel d'installation du VACON® 100 X.

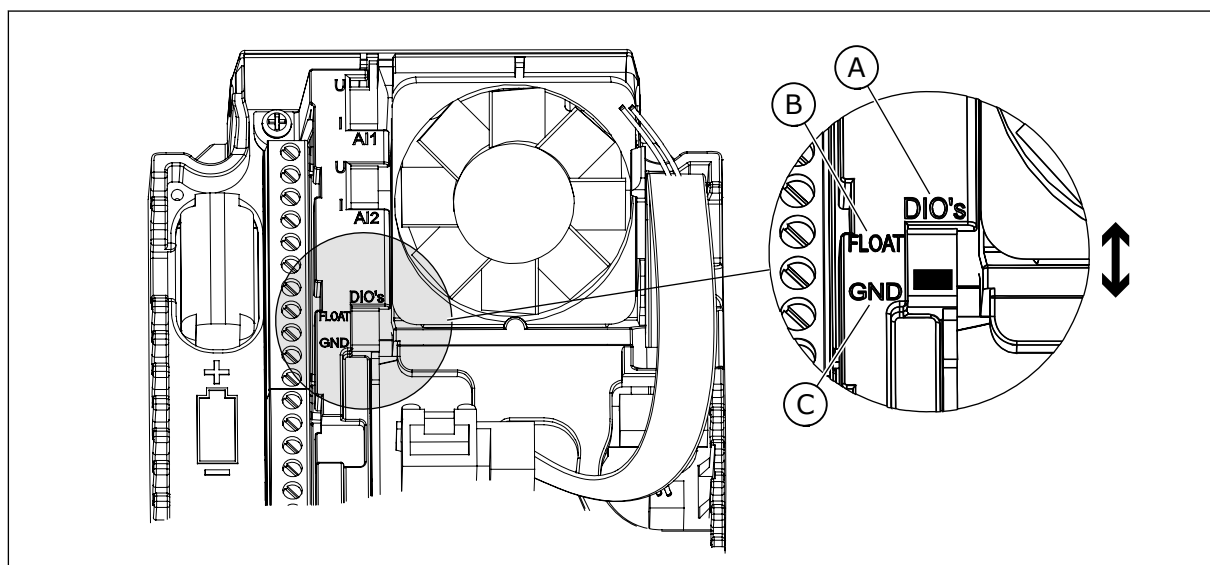


Fig. 7: Interrupteur DIP

- A. Entrées logiques
- B. Flottant

- C. Mises à la terre (par défaut)

Table 5: M1.1 Assistants

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.1.1	Assistant de mise en service	0	1		0	1170	0 = Ne pas activer 1 = Activer  Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant de mise en service démarre (voir 1.3 Première mise en service).
1.1.2	Assistant mode incendie	0	1		0	1672	Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant du mode incendie démarre (voir 2.6 Assistant mode incendie).



**Table 6: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.2 	Applicatif	0	4		2	212	0 = Standard 1 = HVAC 2 = Régulation PID 3 = Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) 4 = Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)
1.3	Réf. de fréquence minimale	0.00	P1.4	Hz	0.0	101	Référence fréquence minimum acceptée.
1.4	Réf. de fréquence maximale	P1.3	320.0	Hz	50.0 / 60.0	102	Référence fréquence maximum acceptée.
1.5	Temps d'accélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	103	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence 0 à la fréquence maximum.
1.6	Temps de décélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	104	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximum à la fréquence 0.
1.7	Courant max. de sortie	I <sub>H</sub> *0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	107	Courant moteur maximal du convertisseur de fréquence.
1.8	Type de moteur	0	2		0	650	0 = Moteur à induction 1 = Moteur à aimants permanents 2 = Moteur à réluctance
1.9	Tension nominale moteur	Variable	Variable	V	Variable	110	Reprendre la valeur Un sur la plaque signalétique du moteur.  <b>REMARQUE!</b> Vérifier si le raccordement du moteur est de type Triangle ou Étoile.

**Table 6: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.10	Fréquence nominale moteur	8.0	320.0	Hz	50.0 / 60.0	111	Reprendre la valeur fn sur la plaque signalétique du moteur.
1.11	Vitesse nominale moteur	24	19200	tr/min	Variable	112	Reprendre la valeur nn sur la plaque signalétique du moteur.
1.12	Courant nominal moteur	I <sub>H</sub> * 0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	113	Reprendre la valeur I <sub>n</sub> sur la plaque signalétique du moteur.
1.13	Cos phi moteur (facteur de puissance)	0.30	1.00		Variable	120	Reprendre cette valeur sur la plaque signalétique du moteur.
1.14	Optimisation énergie	0	1		0	666	Le convertisseur de fréquence détecte le courant moteur minimal à utiliser pour économiser de l'énergie et diminuer le bruit du moteur. Utilisez cette fonction, par exemple, avec les process de ventilateur et de pompe.  0 = Désactivé 1 = Activé
1.15	Identification	0	2		0	631	L'identification avec rotation calcule ou mesure les paramètres du moteur nécessaires à un contrôle optimal du moteur et de la vitesse.  0 = Aucune action 1 = En attente 2 = Avec rotation  Avant de procéder à l'identification avec rotation, vous devez définir les paramètres de la plaque signalétique du moteur.

**Table 6: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.16	Fonction Marche	0	1		0	505	0 = Rampe 1 = Reprise au vol
1.17	Mode Arrêt	0	1		0	506	0 = Roue libre 1 = Rampe
1.18	Réarmement automatique	0	1		0	731	0 = Désactivé 1 = Activé
1.19	Action en cas de défaut externe	0	3		2	701	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
1.20	Action en cas de défaut AI faible	0	5		0	700	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré réglée [P3.9.1.13] 3 = Alarme + fréquence précédente 4 = Défaut (arrêt en fonction du mode Arrêt) 5 = Défaut (arrêt en roue libre)
1.21	Source commande à distance	0	1		0	172	Sélection de la source de commande à distance (marche/arrêt).  0 = Commande E/S 1 = Commande via le bus de terrain

**Table 6: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.22	Sélection référence A de cde E/S	1	20		6	117	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est E/S A.</p> <p>0 = PC            1 = Vitesse constante 0            2 = Réf. panneau op.            3 = Bus de terrain            4 = AI1            5 = AI2            6 = AI1+AI2            7 = référence PID            8 = Motopotentiomètre            11 = Bloc sortie.1            12 = Bloc sortie.2            13 = Bloc sortie.3            14 = Bloc sortie.4            15 = Bloc sortie.5            16 = Bloc sortie.6            17 = Bloc sortie.7            18 = Bloc sortie.8            19 = Bloc sortie.9            20 = Bloc sortie.10</p> <p>L'applicatif que vous sélectionnez via le paramètre 1.2 donne le pré réglage.</p>
1.23	Sélection de la référence du panneau opérateur	1	20		1	121	Voir P1.22.
1.24	Sélection de la référence cde bus de terrain	1	20		2	122	Voir P1.22.
1.25	AI1 : échelle	0	1		0	379	0= 0...10 V / 0...20 mA 1= 2...10 V / 4...20 mA
1.26	AI2 : échelle	0	1		1	390	0= 0...10 V / 0...20 mA 1= 2...10 V / 4...20 mA
1.27	Fonction R01	0	73		2	11001	Voir P3.5.3.2.1
1.28	Fonction R02	0	73		3	11004	Voir P3.5.3.2.1
1.29	Fonction R03	0	73		1	11007	Voir P3.5.3.2.1

**Table 6: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.30	Fonction A01	0	31		2	10050	Voir P3.5.4.1.1

**Table 7: M1.33 Régulation PID**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.33.1	PID : Gain	0.00	100.00	%	100.00	118	Si ce paramètre est défini sur 100 %, une variation de 10 % de l'erreur entraîne une variation de 10 % de la sortie du régulateur.
1.33.2	Temps d'intégration PID	0.00	600.00	s	1.00	119	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur entraîne une variation de 10,00 %/s de la sortie du régulateur.
1.33.3	PID : Action dérivée	0.00	100.00	s	0.00	1132	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur pendant 1,00 s entraîne une variation de 10,00 % de la sortie du régulateur.
1.33.4	Sélection de l'unité de process	1	44		1	1036	Sélectionnez l'unité de process. Voir P3.13.1.4
1.33.5	Nb min. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1033	La valeur de l'unité de process est égale à 0 % du signal de retour PID.
1.33.6	Nb max. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1034	La valeur de l'unité de process est égale à 100 % du signal de retour PID.
1.33.7	Source retour 1	0	30		2	334	Voir P3.13.3.3
1.33.8	Sélection de la source du point de consigne 1	0	32		1	332	Voir P3.13.2.6
1.33.9	Point de consigne 1 au panneau	Variable	Variable	Variable	0	167	

**Table 7: M1.33 Régulation PID**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.33.10	Seuil de fréquence de veille PC1	0.0	320.0	Hz	0.0	1016	Le convertisseur de fréquence passe en mode Veille lorsque la fréquence de sortie reste inférieure à cette limite pendant une durée supérieure à celle définie par le paramètre Temporisation de veille. 0 = Non utilisé
1.33.11	Tempo veille PC1	0	3000	s	0	1017	Délai minimum avant l'arrêt du convertisseur de fréquence après le passage de la fréquence sous la fréquence de veille. 0 = Non utilisé
1.33.12	Niveau de reprise PC1	Variable	Variable	Variable	Variable	1018	Valeur de reprise de la supervision du retour PID. Niveau de reprise 1 utilise les unités de process sélectionnées. 0 = Non utilisé
1.33.12	Vitesse constante 1	P1.3	P1.4	Hz	10.0	105	Fréquence pré réglée sélectionnée par l'entrée logique DI5.

### 1.4.3 APPLICATIF MULTI-POMPES (CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE UNIQUE)

Vous pouvez utiliser l'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) dans les applications où un convertisseur de fréquence contrôle un système comportant 8 moteurs parallèles au maximum, tels que des pompes, des ventilateurs ou des compresseurs. Par défaut, l'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) est configuré pour 3 moteurs parallèles.

Le convertisseur de fréquence est connecté à l'un des moteurs qui devient le moteur régulateur. Le régulateur PID interne du convertisseur de fréquence contrôle la vitesse du moteur régulateur et transmet les signaux de commande via les sorties relais afin de démarrer ou d'arrêter les moteurs auxiliaires. Les contacteurs externes (interrupteurs) raccordent les moteurs auxiliaires au réseau.

Vous pouvez contrôler une variable de process, telles que la pression, en contrôlant la vitesse du moteur régulateur et le nombre de moteurs en fonctionnement.

Voir les descriptions des paramètres au chapitre *10 Description des paramètres*.

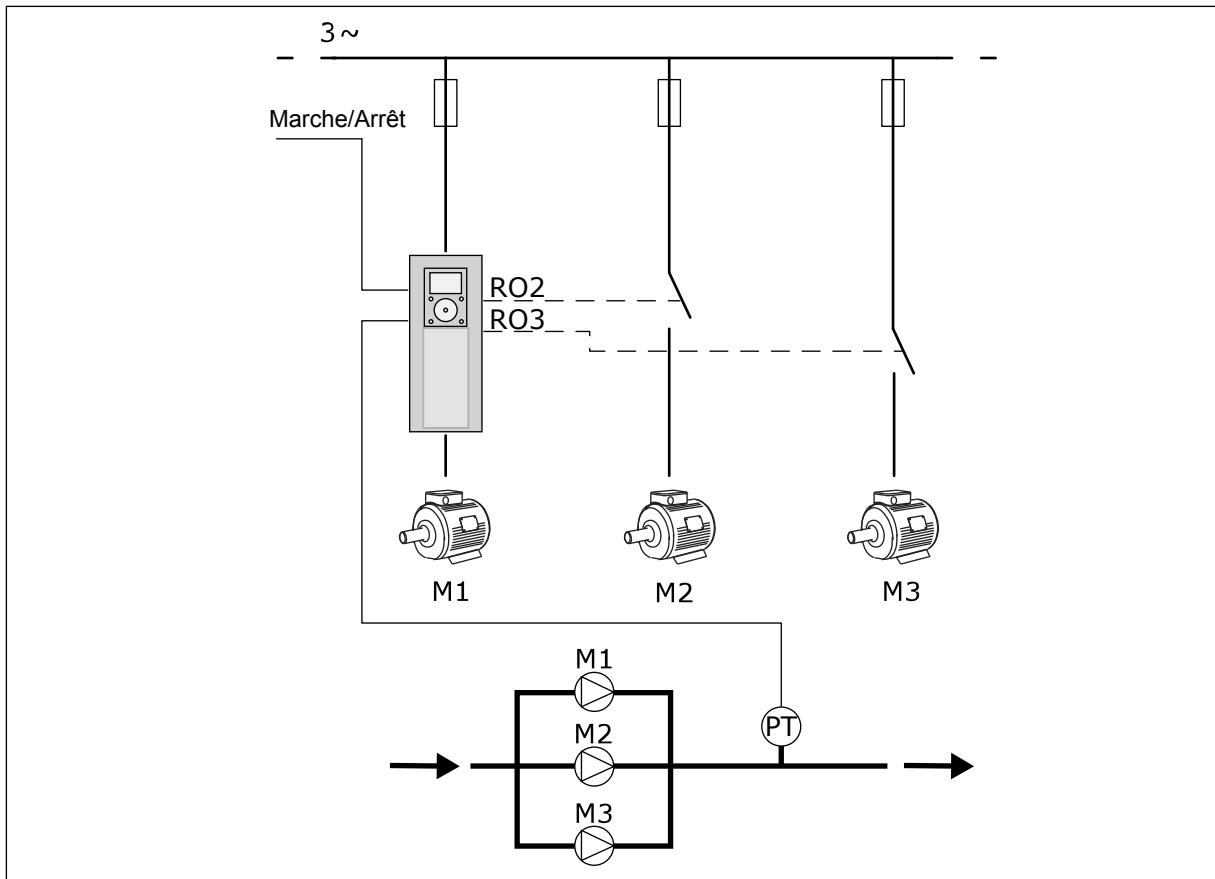


Fig. 8: Configuration multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)

La fonction Permutation (modification de l'ordre de démarrage) permet d'harmoniser l'usure des moteurs du système. La fonction Permutation surveille les heures de marche et définit l'ordre de démarrage de chaque moteur. Le moteur totalisant le moins d'heures de marche démarre le premier et le moteur en totalisant le plus démarre le dernier. Vous pouvez configurer la permutation pour démarrer les moteurs en fonction de l'intervalle de permutation défini par l'horloge temps réel interne (batterie RTC requise) du convertisseur de fréquence.

Vous pouvez configurer la permutation de tous les moteurs du système ou seulement des moteurs auxiliaires.



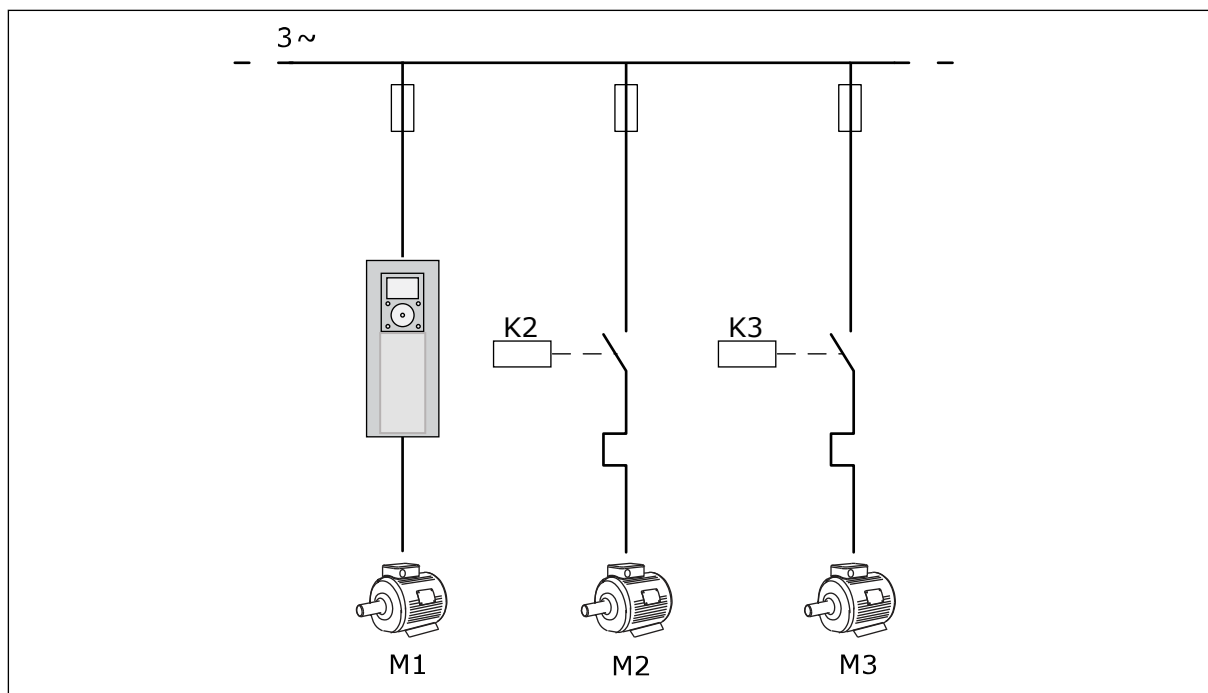


Fig. 9: Schéma de commande dans lequel seuls les moteurs auxiliaires sont configurés pour permuter

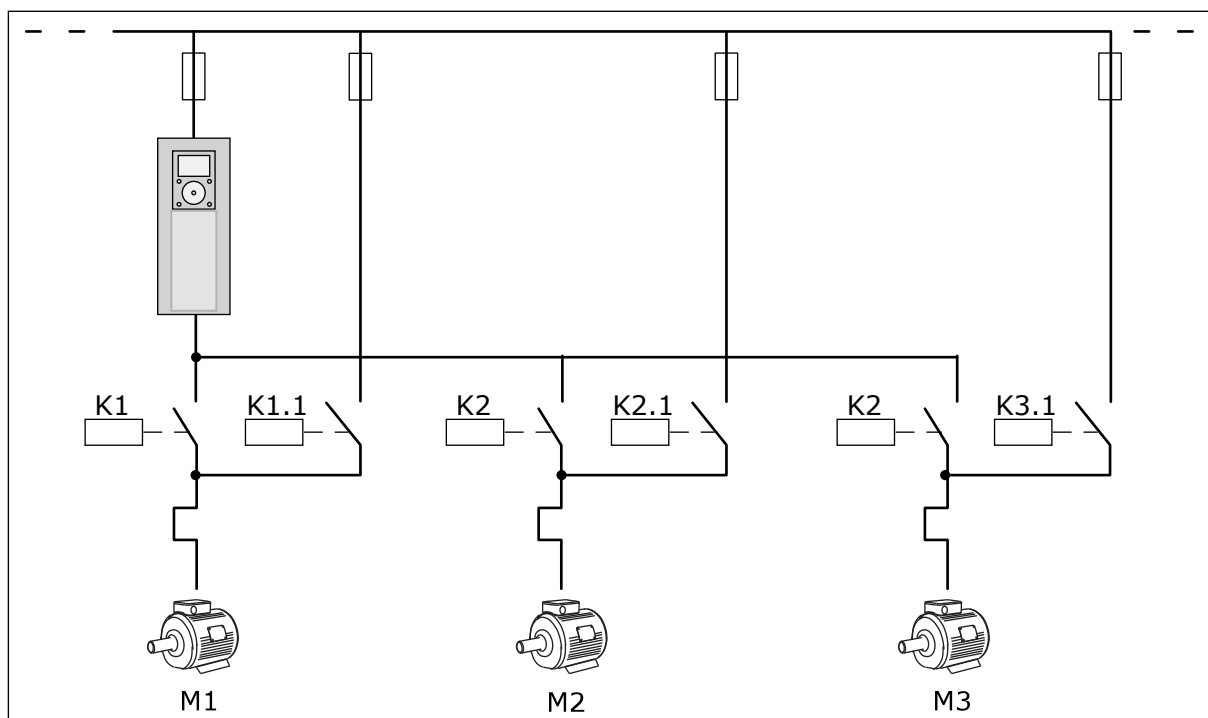


Fig. 10: Schéma de commande dans lequel tous les moteurs sont configurés pour permuter

Vous pouvez utiliser 2 sources de commande. Sélectionnez la source de commande A ou B avec DI6. Sélectionnez la source de commande A ou B avec DI6. Lorsque la source de commande A est active, DI1 transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, et le régulateur PID transmet la référence fréquence. Lorsque la source de commande B est

active, DI4 transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, et AI1 transmet la référence fréquence.

Vous pouvez configurer librement toutes les sorties du convertisseur dans tous les applicatifs. Une sortie analogique (Fréquence de sortie) et trois sorties relais (Marche, Défaut, Prêt) sont disponibles sur la carte d'E/S de base.

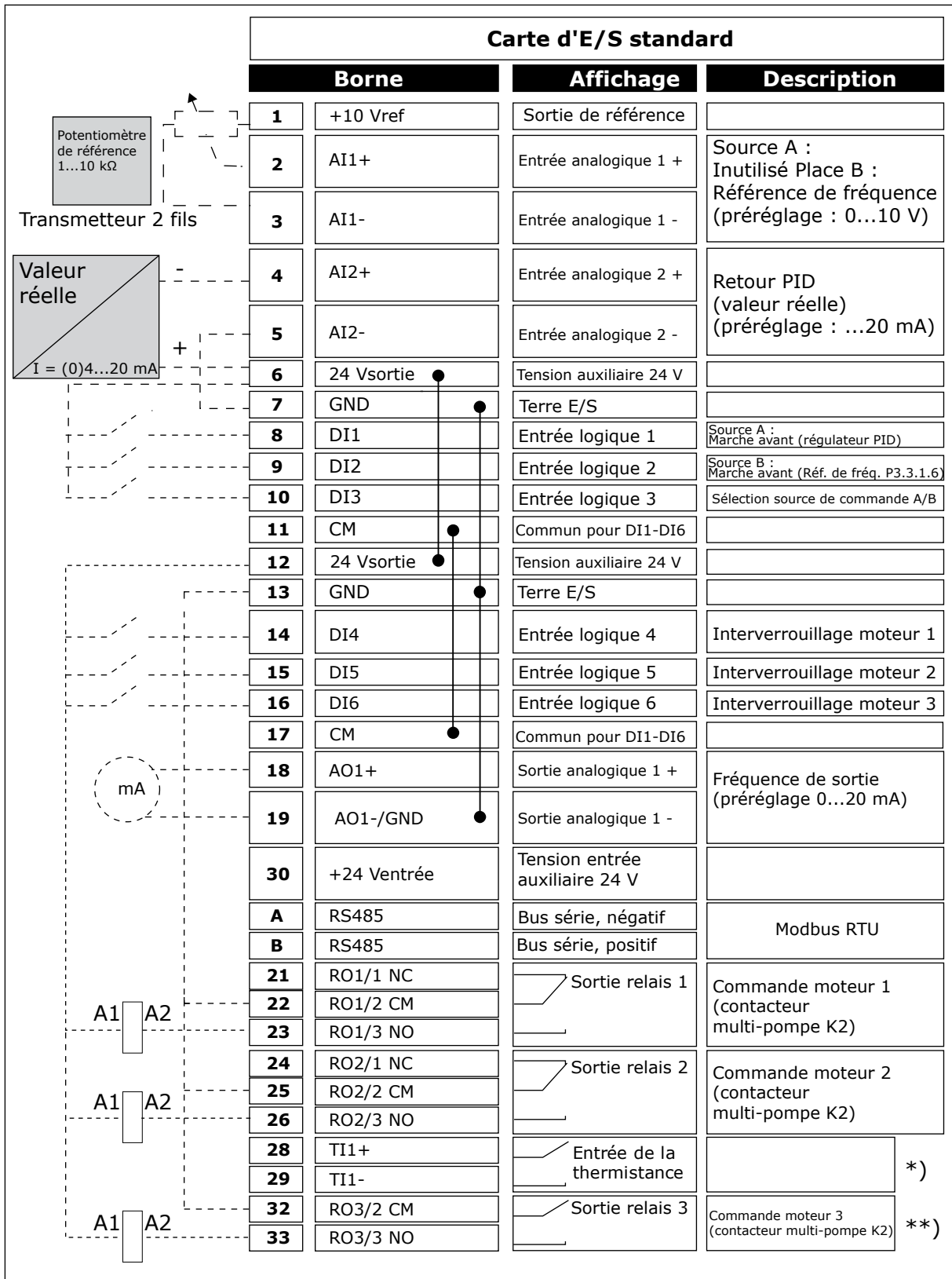


Fig. 11: Raccordements de commande par défaut de l'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)

\* = Disponible uniquement sur le VACON® 100 X.

\*\* = Pour découvrir la configuration des interrupteurs DIP sur le VACON® 100 X, voir le manuel d'installation du VACON® 100 X.

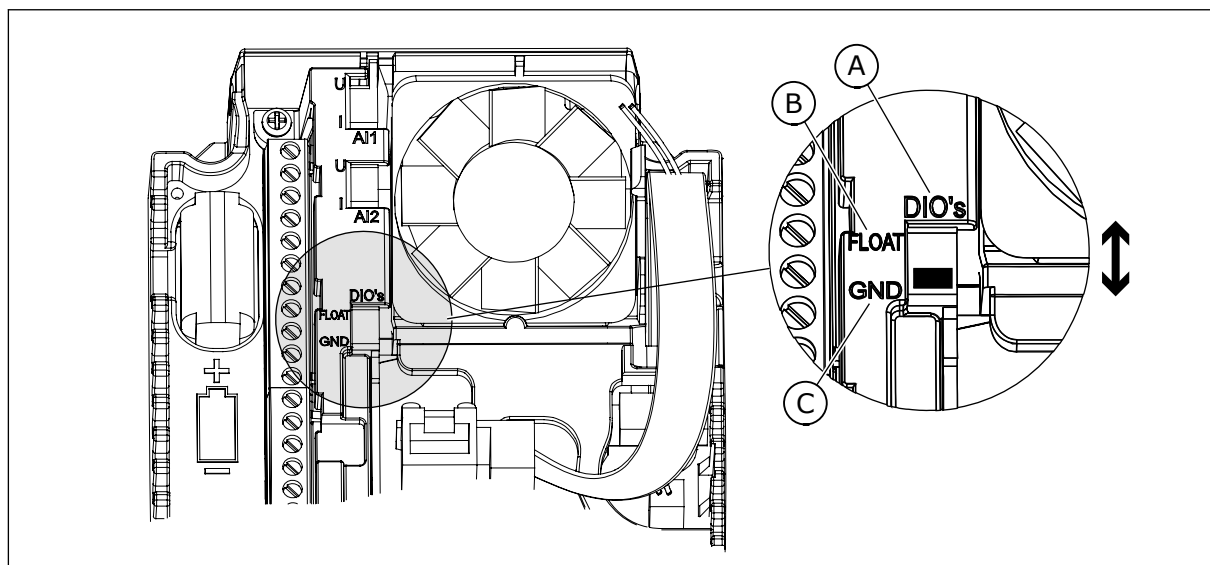


Fig. 12: Interrupteur DIP

- A. Entrées logiques
- B. Flottant

- C. Mises à la terre (par défaut)

Table 8: M1.1 Assistants

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.1.1	Assistant de mise en service	0	1		0	1170	0 = Ne pas activer 1 = Activer  Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant de mise en service démarre (voir 1.3 Première mise en service).
1.1.2	Assistant mode incendie	0	1		0	1672	Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant du mode incendie démarre (voir 2.6 Assistant mode incendie).

**Table 9: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.2 	Applicatif	0	4		2	212	0 = Standard 1 = HVAC 2 = Régulation PID 3 = Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) 4 = Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)
1.3	Réf. de fréquence minimale	0.00	P1.4	Hz	0.0	101	Référence fréquence minimum acceptée.
1.4	Réf. de fréquence maximale	P1.3	320.0	Hz	50.0 / 60.0	102	Référence fréquence maximum acceptée.
1.5	Temps d'accélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	103	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence 0 à la fréquence maximum.
1.6	Temps de décélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	104	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximum à la fréquence 0.
1.7	Courant max. de sortie	I <sub>H</sub> *0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	107	Courant moteur maximal du convertisseur de fréquence.
1.8	Type de moteur	0	2		0	650	0 = Moteur à induction 1 = Moteur à aimants permanents 2 = Moteur à réluctance
1.9	Tension nominale moteur	Variable	Variable	V	Variable	110	Reprendre la valeur Un sur la plaque signalétique du moteur.  <b>REMARQUE!</b> Vérifier si le raccordement du moteur est de type Triangle ou Étoile.

**Table 9: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.10	Fréquence nominale moteur	8.0	320.0	Hz	50.0 / 60.0	111	Reprendre la valeur fn sur la plaque signalétique du moteur.
1.11	Vitesse nominale moteur	24	19200	tr/min	Variable	112	Reprendre la valeur nn sur la plaque signalétique du moteur.
1.12	Courant nominal moteur	I <sub>H</sub> * 0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	113	Reprendre la valeur I <sub>n</sub> sur la plaque signalétique du moteur.
1.13	Cos phi moteur (facteur de puissance)	0.30	1.00		Variable	120	Reprendre cette valeur sur la plaque signalétique du moteur.
1.14	Optimisation énergie	0	1		0	666	Le convertisseur de fréquence détecte le courant moteur minimal à utiliser pour économiser de l'énergie et diminuer le bruit du moteur. Utilisez cette fonction, par exemple, avec les process de ventilateur et de pompe.  0 = Désactivé 1 = Activé
1.15	Identification	0	2		0	631	L'identification avec rotation calcule ou mesure les paramètres du moteur nécessaires à un contrôle optimal du moteur et de la vitesse.  0 = Aucune action 1 = En attente 2 = Avec rotation  Avant de procéder à l'identification avec rotation, vous devez définir les paramètres de la plaque signalétique du moteur.

**Table 9: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.16	Fonction Marche	0	1		0	505	0 = Rampe 1 = Reprise au vol
1.17	Mode Arrêt	0	1		0	506	0 = Roue libre 1 = Rampe
1.18	Réarmement automatique	0	1		0	731	0 = Désactivé 1 = Activé
1.19	Action en cas de défaut externe	0	3		2	701	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
1.20	Action en cas de défaut AI faible	0	5		0	700	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré réglée [P3.9.1.13] 3 = Alarme + fréquence précédente 4 = Défaut (arrêt en fonction du mode Arrêt) 5 = Défaut (arrêt en roue libre)
1.21	Source commande à distance	0	1		0	172	Sélection de la source de commande à distance (marche/arrêt).  0 = Commande E/S 1 = Commande via le bus de terrain

**Table 9: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.22	Sélection référence A de cde E/S	1	20		6	117	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est E/S A.</p> <p>0 = PC            1 = Vitesse constante 0            2 = Réf. panneau op.            3 = Bus de terrain            4 = AI1            5 = AI2            6 = AI1+AI2            7 = référence PID            8 = Motopotentiomètre            11 = Bloc sortie.1            12 = Bloc sortie.2            13 = Bloc sortie.3            14 = Bloc sortie.4            15 = Bloc sortie.5            16 = Bloc sortie.6            17 = Bloc sortie.7            18 = Bloc sortie.8            19 = Bloc sortie.9            20 = Bloc sortie.10</p> <p>L'applicatif que vous sélectionnez via le paramètre 1.2 donne le pré réglage.</p>
1.23	Sélection de la référence du panneau opérateur	1	20		1	121	Voir P1.22.
1.24	Sélection de la référence cde bus de terrain	1	20		2	122	Voir P1.22.
1.25	AI1 : échelle	0	1		0	379	0= 0...10 V / 0...20 mA 1= 2...10 V / 4...20 mA
1.26	AI2 : échelle	0	1		1	390	0= 0...10 V / 0...20 mA 1= 2...10 V / 4...20 mA
1.27	Fonction R01	0	73		2	11001	Voir P3.5.3.2.1
1.28	Fonction R02	0	73		3	11004	Voir P3.5.3.2.1
1.29	Fonction R03	0	73		1	11007	Voir P3.5.3.2.1



**Table 9: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.30	Fonction A01	0	31		2	10050	Voir P3.5.4.1.1

**Table 10: M1.34 Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.34.1	PID : Gain	0.00	100.00	%	100.00	118	Si ce paramètre est défini sur 100 %, une variation de 10 % de l'erreur entraîne une variation de 10 % de la sortie du régulateur.
1.34.2	Temps d'intégration PID	0.00	600.00	s	1.00	119	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur entraîne une variation de 10,00 %/s de la sortie du régulateur.
1.34.3	PID : Action dérivée	0.00	100.00	s	0.00	1132	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur pendant 1,00 s entraîne une variation de 10,00 % de la sortie du régulateur.
1.34.4	Sélection de l'unité de process	1	44		1	1036	Sélectionnez l'unité de process. Voir P3.13.1.4
1.34.5	Nb min. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1033	La valeur de l'unité de process est égale à 0 % du signal de retour PID.
1.34.6	Nb max. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1034	La valeur de l'unité de process est égale à 100 % du signal de retour PID.
1.34.7	Source retour 1	0	30		2	334	Voir P3.13.3.3
1.34.8	Sélection de la source du point de consigne 1	0	32		1	332	Voir P3.13.2.6

**Table 10: M1.34 Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.34.9	Point de consigne 1 au panneau	Variable	Variable	Variable	0	167	
1.34.10	Seuil de fréquence de veille PC1	0.0	320.0	Hz	0.0	1016	Le convertisseur de fréquence passe en mode Veille lorsque la fréquence de sortie reste inférieure à cette limite pendant une durée supérieure à celle définie par le paramètre Temporisatation de veille. 0 = Non utilisé
1.34.11	Tempo veille PC1	0	3000	s	0	1017	Délai minimum avant l'arrêt du convertisseur de fréquence après le passage de la fréquence sous la fréquence de veille. 0 = Non utilisé
1.34.12	Niveau de reprise PC1	Variable	Variable	Variable	Variable	1018	Valeur de reprise de la supervision du retour PID. Niveau de reprise 1 utilise les unités de process sélectionnées. 0 = Non utilisé
1.34.13	Mode multi-pompes	0	2		0	1785	Sélectionne le mode multi-pompes.  0 = Convertisseur de fréquence unique 1 = Multifollower 2 = Multimaster
1.34.14	Nombre de pompes	1	8		1	1001	Nombre total de moteurs (pompes/ventilateurs) utilisés dans le système multi-pompes.

**Table 10: M1.34 Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.34.15	Interverrouillage des pompes	0	1		1	1032	Active/Désactive l'interverrouillage. L'interverrouillage indique au système si un moteur est connecté ou non.  0 = Désactivé 1 = Activé
1.34.16	Permutation	0	2		1	1027	Active/Désactive la rotation de l'ordre de démarrage et de la priorité des moteurs.  0 = Désactivé 1 = Activé (intervalle) 2 = Activé (jours de la semaine)
1.34.17	Pompes permutes	0	1		1	1028	0 = Pompe auxiliaire 1 = Toutes les pompes
1.34.18	Intervalle de permutation	0.0	3000.0	h	48.0	1029	Lorsque la durée définie par ce paramètre est utilisée, la fonction Permutation démarre. Toutefois, la permutation démarre uniquement si la capacité est inférieure au seuil spécifié par les paramètres P1.34.21 et P1.34.22.
1.34.19	Jours de permutation	0	127			15904	Plage  B0 = Dimanche B1 = Lundi B2 = Mardi B3 = Mercredi B4 = Jeudi B5 = Vendredi B6 = Samedi

**Table 10: M1.34 Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.34.20	Permutation : Heure	00:00:00	23:59:59	Heure		15905	Plage : 00:00:00-23:59:59
1.34.21	Permutation : Seuil de fréquence	0.00	P3.3.1.2	Hz	25:00	1031	Ces paramètres définissent le seuil sous lequel la capacité doit rester pour que la permutation démarre.
1.34.22	Permutation : Limite de pompes	1	6			1030	
1.34.23	Bande passante	0	100	%	10	1097	Pourcentage du point de consigne. Par exemple,  Point de consigne = 5 bar Bande passante = 10 %  Tant que la valeur de retour reste comprise entre 4,5 et 5,5 bar, le moteur reste connecté.
1.34.24	Bande passante : temporisation	0	3600	s	10	1098	Lorsque le retour est hors de la bande passante, durée au bout de laquelle les pompes sont ajoutées ou supprimées.
1.34.25	Interverrouillage de pompe 1				Ent- Log : emplct 0.1	426	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
1.34.26	Interverrouillage de pompe 2				Ent- Log : emplct 0.1	427	Voir 1.34.25
1.34.27	Interverrouillage de pompe 3				Ent- Log : emplct 0.1	428	Voir 1.34.25
1.34.28	Interverrouillage de pompe 4				Ent- Log : emplct 0.1	429	Voir 1.34.25

**Table 10: M1.34 Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.34.29	Interverrouillage de pompe 5				Ent-Log : emplct 0.1	430	Voir 1.34.25
1.34.30	Interverrouillage de pompe 6				Ent-Log : emplct 0.1	486	Voir 1.34.25
1.34.31	Interverrouillage de pompe 7				Ent-Log : emplct 0.1	487	Voir 1.34.25
1.34.32	Interverrouillage de pompe 8				Ent-Log : emplct 0.1	488	Voir 1.34.25

#### 1.4.4 APPLICATIF MULTI-POMPES (CONVERTISSEURS DE FRÉQUENCE MULTIPLES)

Vous pouvez utiliser l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) dans un système comportant 8 moteurs parallèles au maximum fonctionnant à différentes vitesses, tels que des pompes, des ventilateurs ou des compresseurs. Par défaut, l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) est configuré pour 3 moteurs parallèles.

Voir les descriptions des paramètres au chapitre 10 *Description des paramètres*.

La liste de contrôle de mise en service d'un système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) est disponible au chapitre 10.16.1 *Liste de contrôle de mise en service de la fonction multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)*.

Chaque moteur dispose d'un convertisseur qui le contrôle. Les convertisseurs de fréquence du système communiquent entre eux à l'aide de la communication Modbus RTU.

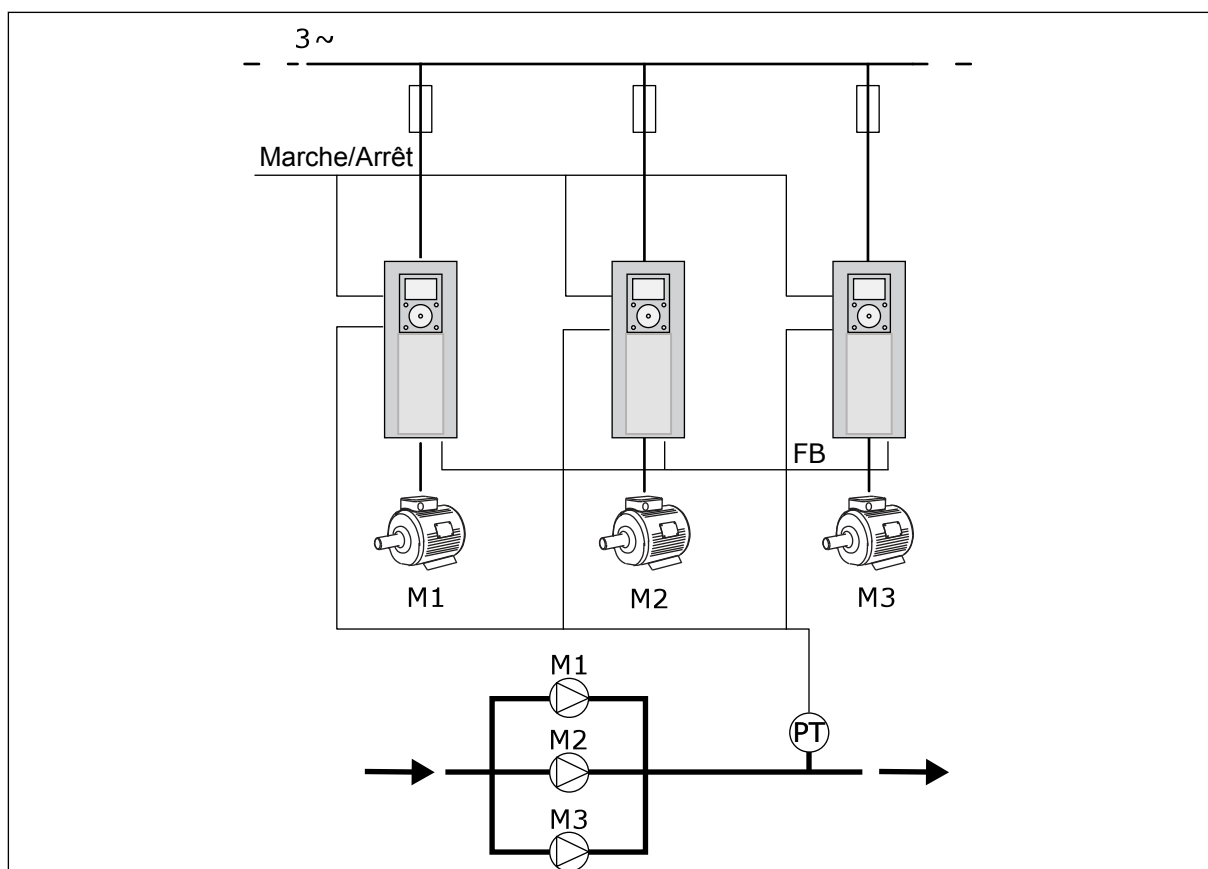


Fig. 13: Configuration multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)

Vous pouvez contrôler une variable de process, telles que la pression, en contrôlant la vitesse du moteur régulateur et le nombre de moteurs en fonctionnement. Le régulateur PID interne du convertisseur de fréquence du moteur régulateur contrôle la vitesse, le démarrage et l'arrêt des moteurs.

Le fonctionnement du système est défini par le mode de fonctionnement sélectionné. En mode Multifollower, les moteurs auxiliaires suivent la vitesse du moteur régulateur.

La pompe 1 contrôle et les pompes 2 et 3 suivent la vitesse de la pompe 1, comme le montre la courbe A.

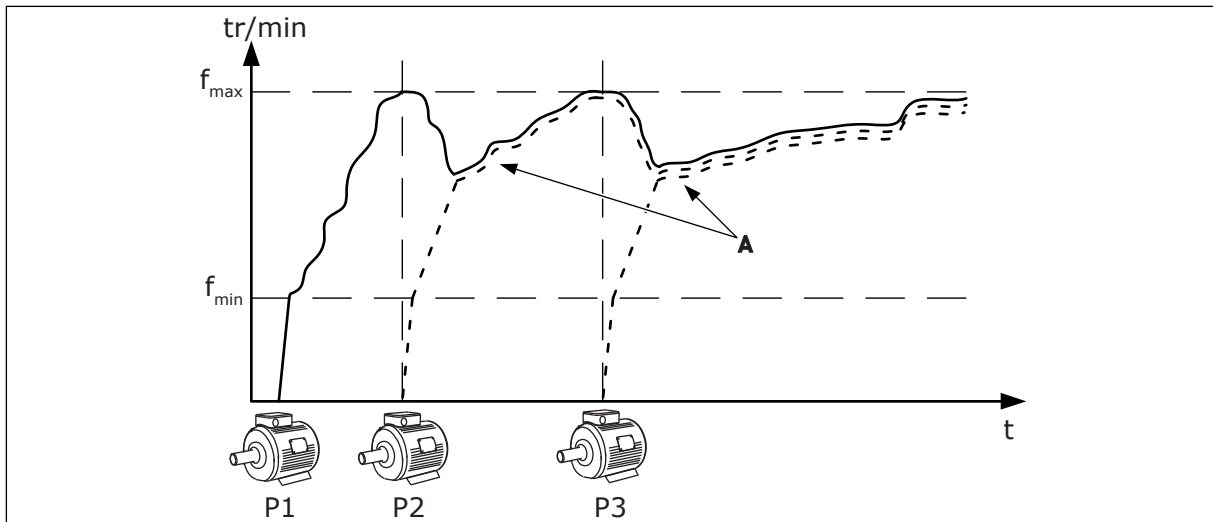


Fig. 14: Commande en mode Multifollower

La figure ci-dessous montre un exemple de mode Multimaster dans lequel la vitesse du moteur régulateur est verrouillée à la vitesse de production constante B lorsque le moteur suivant démarre. Les courbes A illustrent la régulation des pompes.

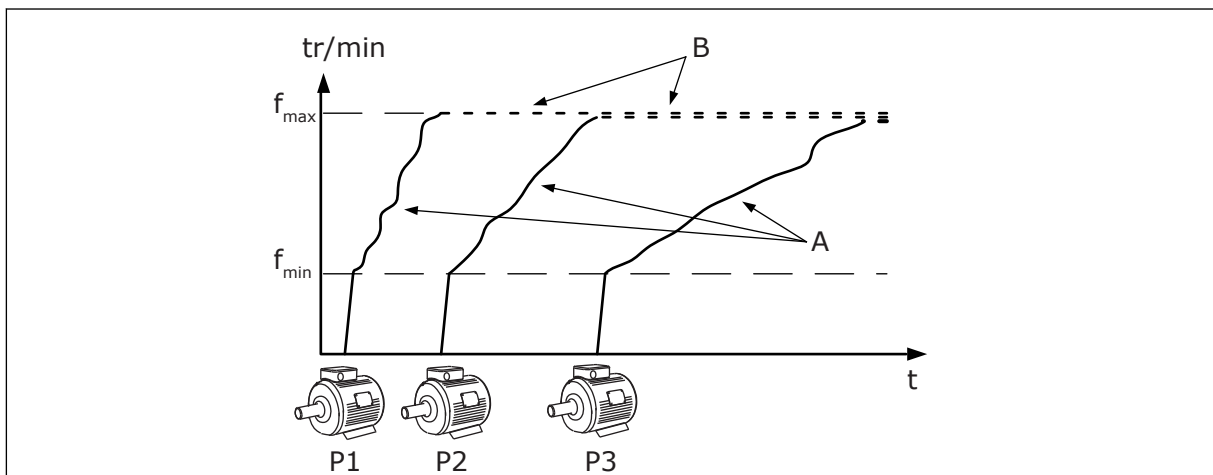


Fig. 15: Commande en mode Multimaster

La fonction Permutation (modification de l'ordre de démarrage) permet d'harmoniser l'usure des moteurs du système. La fonction Permutation surveille les heures de marche et définit l'ordre de démarrage de chaque moteur. Le moteur totalisant le moins d'heures de marche démarre le premier et le moteur en totalisant le plus démarre le dernier. Vous pouvez configurer la permutation de manière à ce qu'elle démarre en respectant l'intervalle de permutation ou l'horloge en temps réel interne du convertisseur de fréquence (batterie RTC requise).



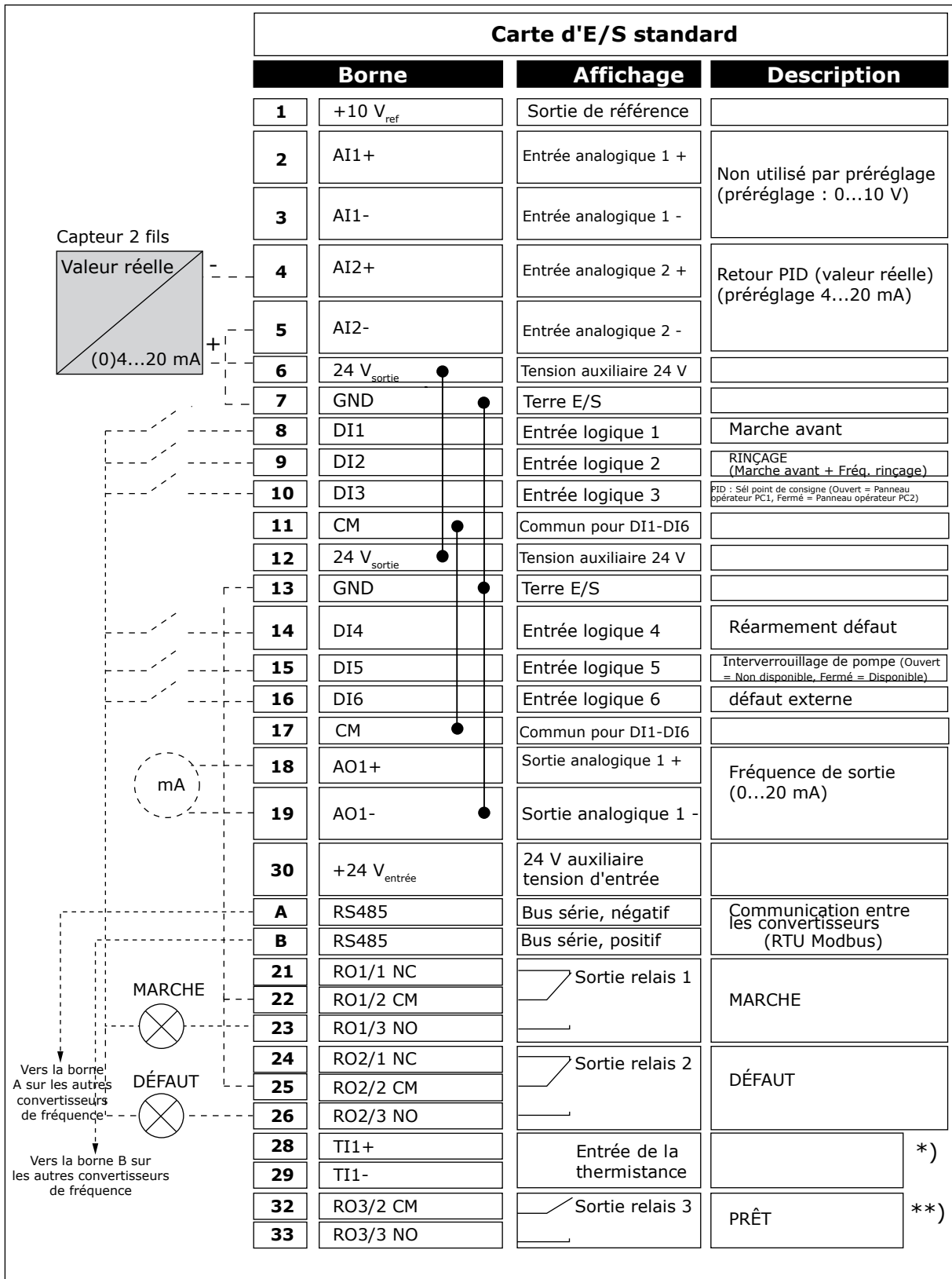


Fig. 16: Raccordements de commande par défaut de l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)

\* = Disponible uniquement sur le VACON® 100 X.

\*\* = Pour découvrir la configuration des interrupteurs DIP sur le VACON® 100 X, voir le manuel d'installation du VACON® 100 X.

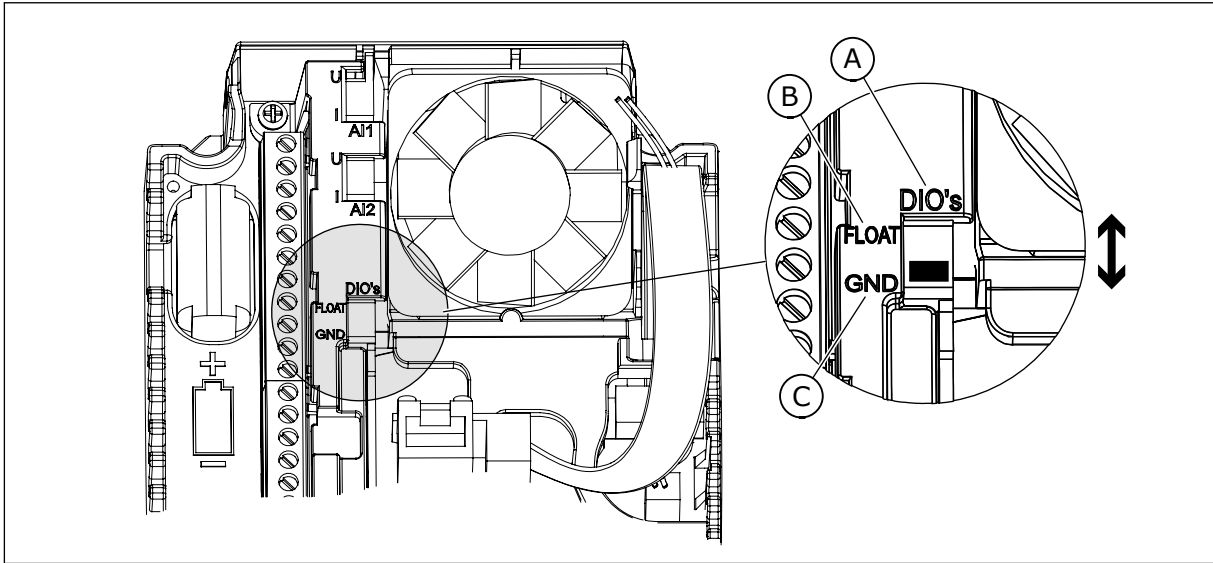


Fig. 17: Interrupteur DIP

A. Entrées logiques  
B. Flottant

C. Mises à la terre (par défaut)

Chaque convertisseur est équipé d'un capteur de pression. Lorsque le niveau de redondance est élevé, les convertisseurs et capteurs de pression sont redondants.

- En cas de défaillance d'un convertisseur, le convertisseur suivant se met à fonctionner en tant que maître.
- En cas de défaillance d'un capteur, le convertisseur suivant (équipé d'un capteur distinct) se met à fonctionner en tant que maître.

Un interrupteur individuel doté d'une fonction auto, Off et Manuel contrôle chaque convertisseur.

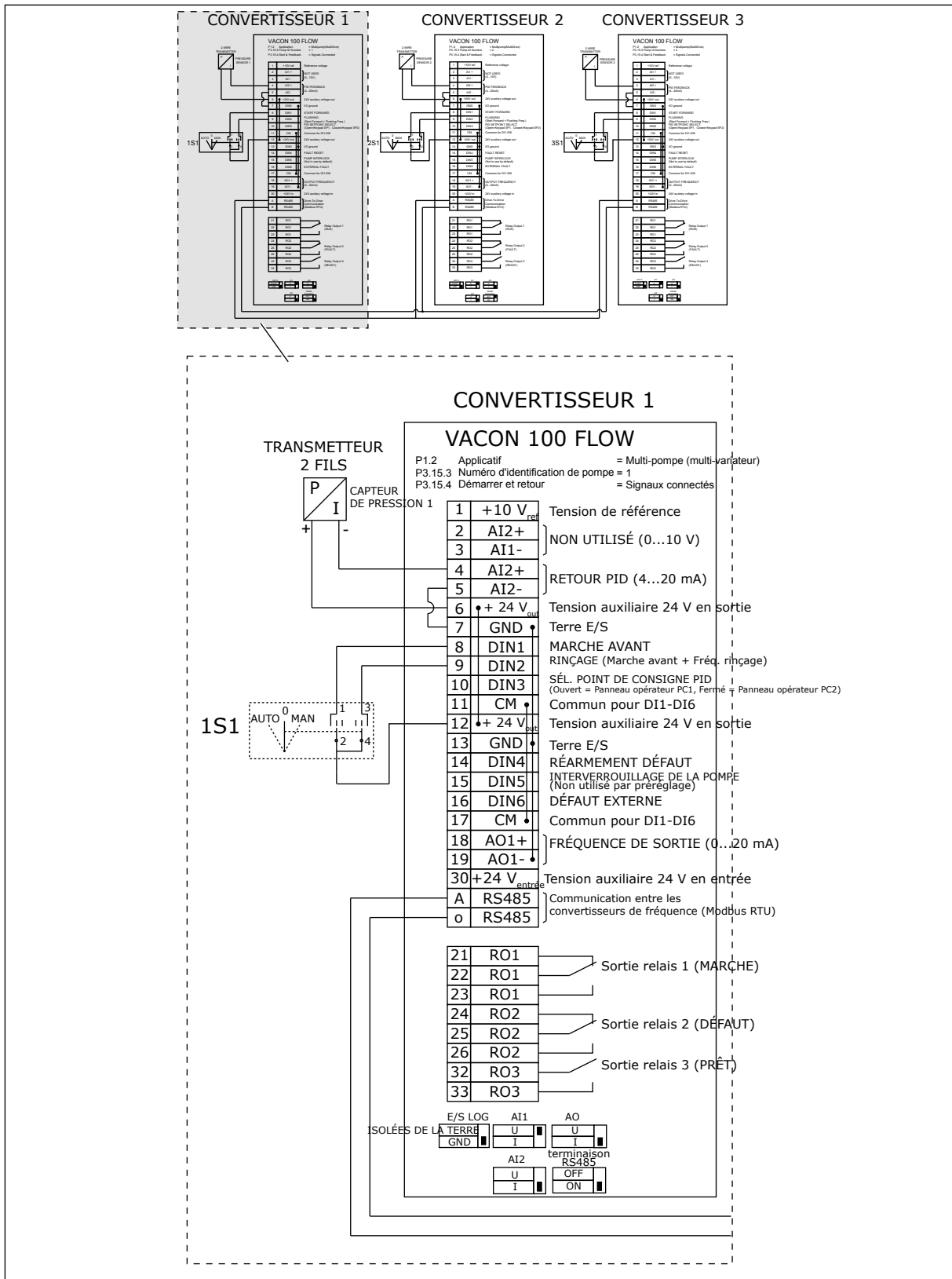


Fig. 18: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 1A

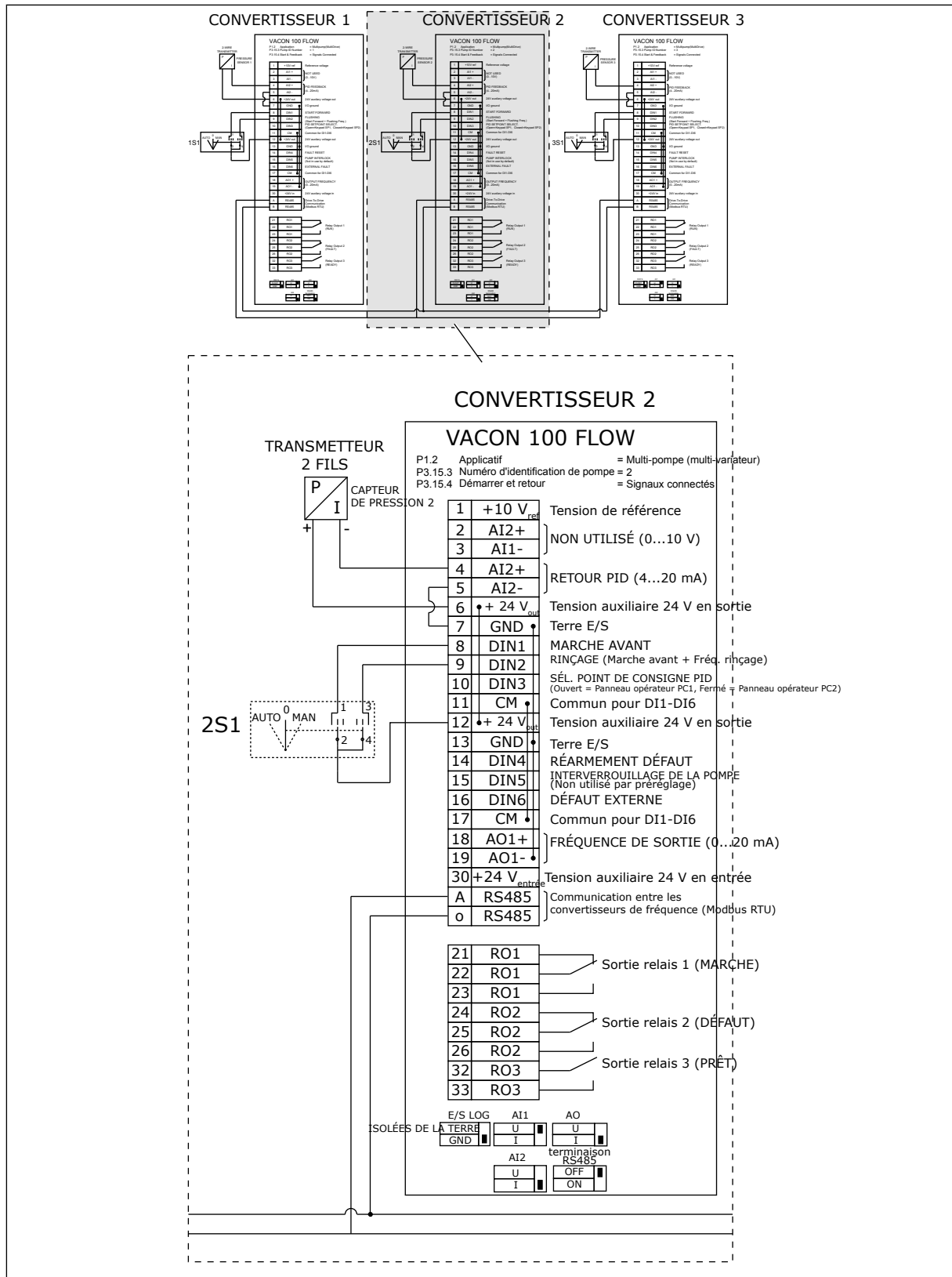


Fig. 19: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 1B

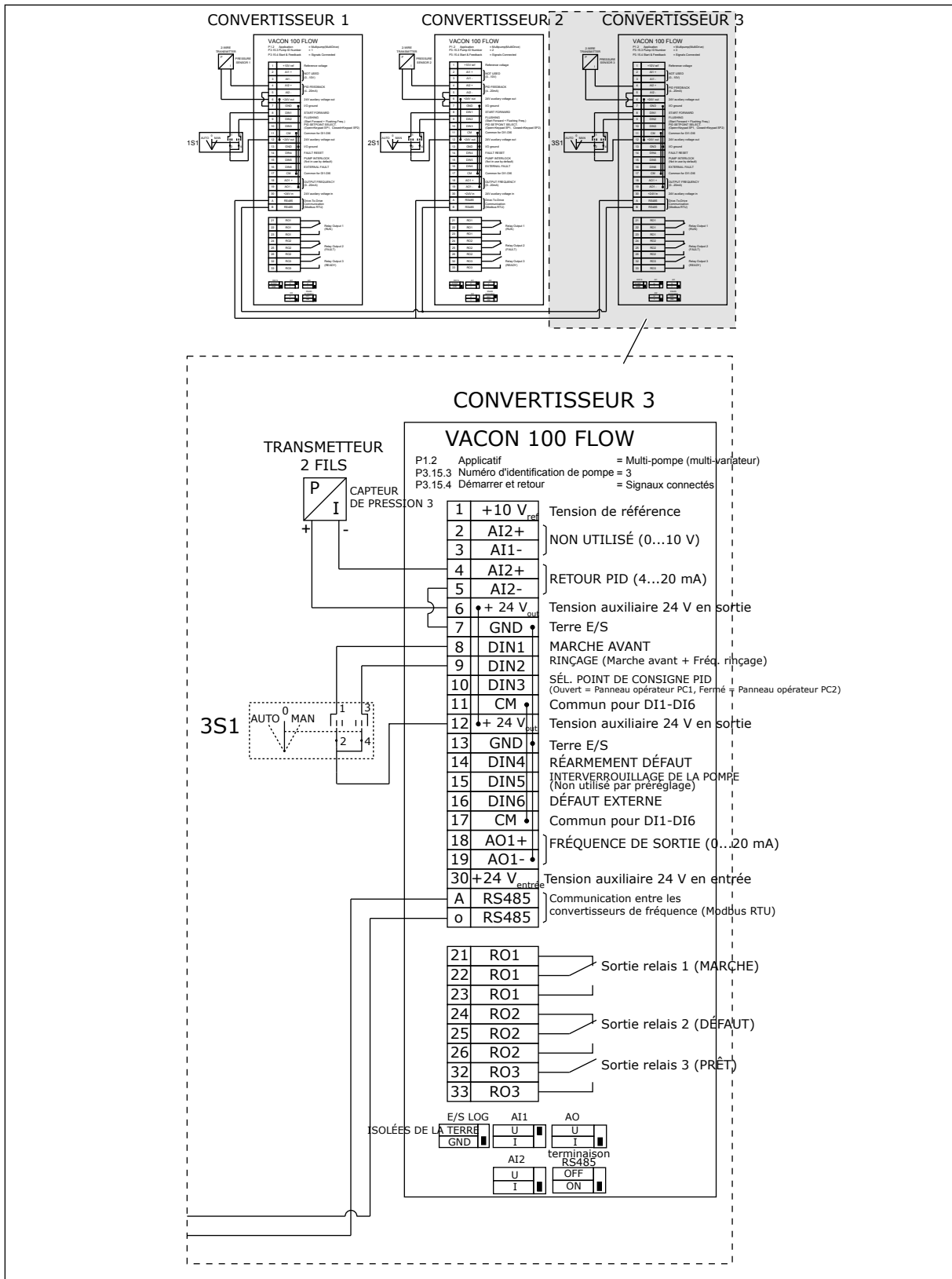


Fig. 20: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 1C

Un capteur est connecté à tous les convertisseurs. Le niveau de redondance du système est faible, car seuls les convertisseurs sont redondants.

- En cas de défaillance d'un convertisseur, le convertisseur suivant se met à fonctionner en tant que maître.
- En cas de défaillance d'un capteur, le système s'arrête.

Un interrupteur individuel doté d'une fonction auto, Off et Manuel contrôle chaque convertisseur.

La borne 17 est connectée en +24V entre les convertisseurs 1 et 2. Des diodes externes sont connectées entre les bornes 1 et 2. Les signaux d'entrée logique utilisent une logique négative (ON = 0V).

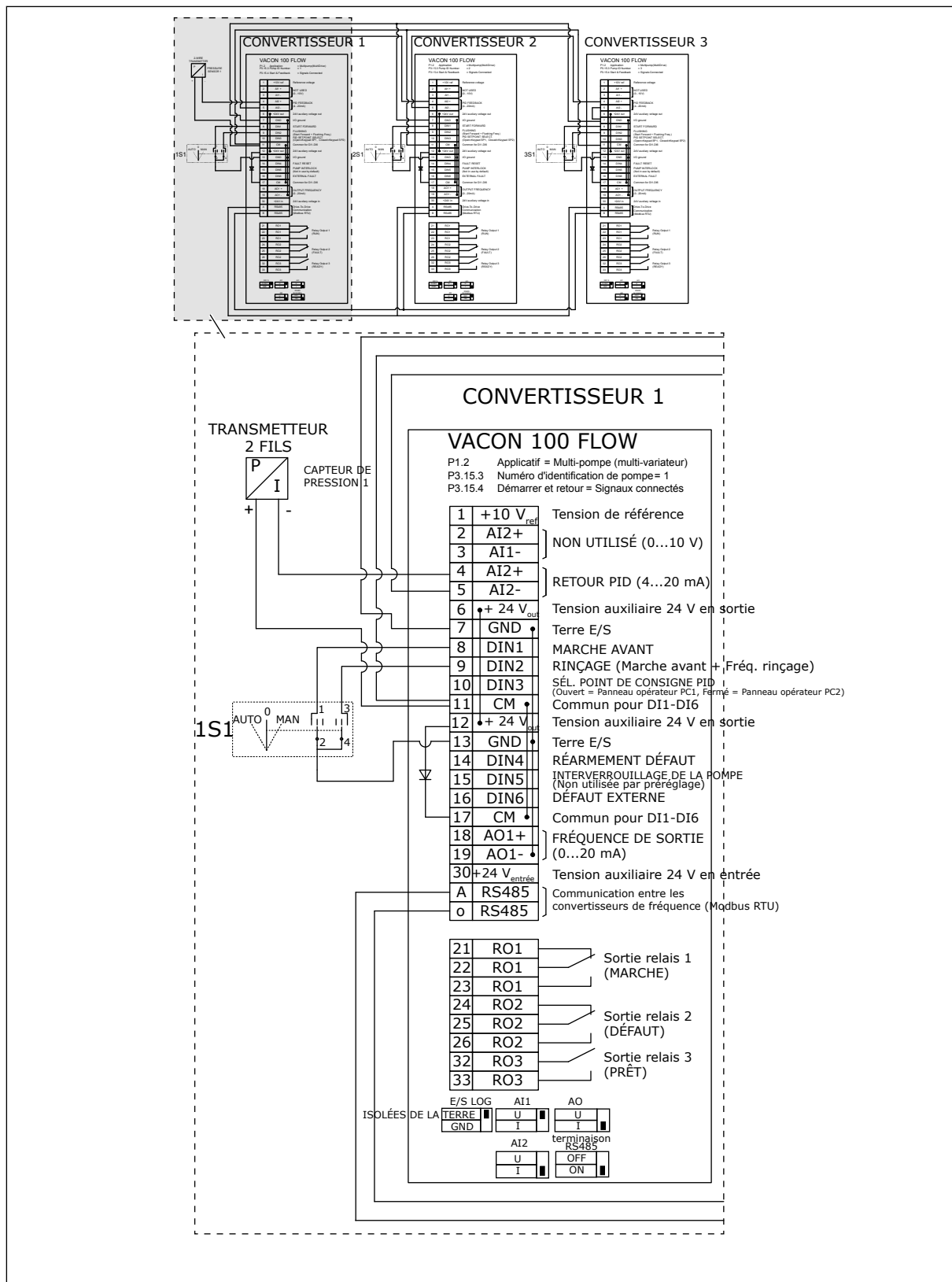


Fig. 21: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 2A

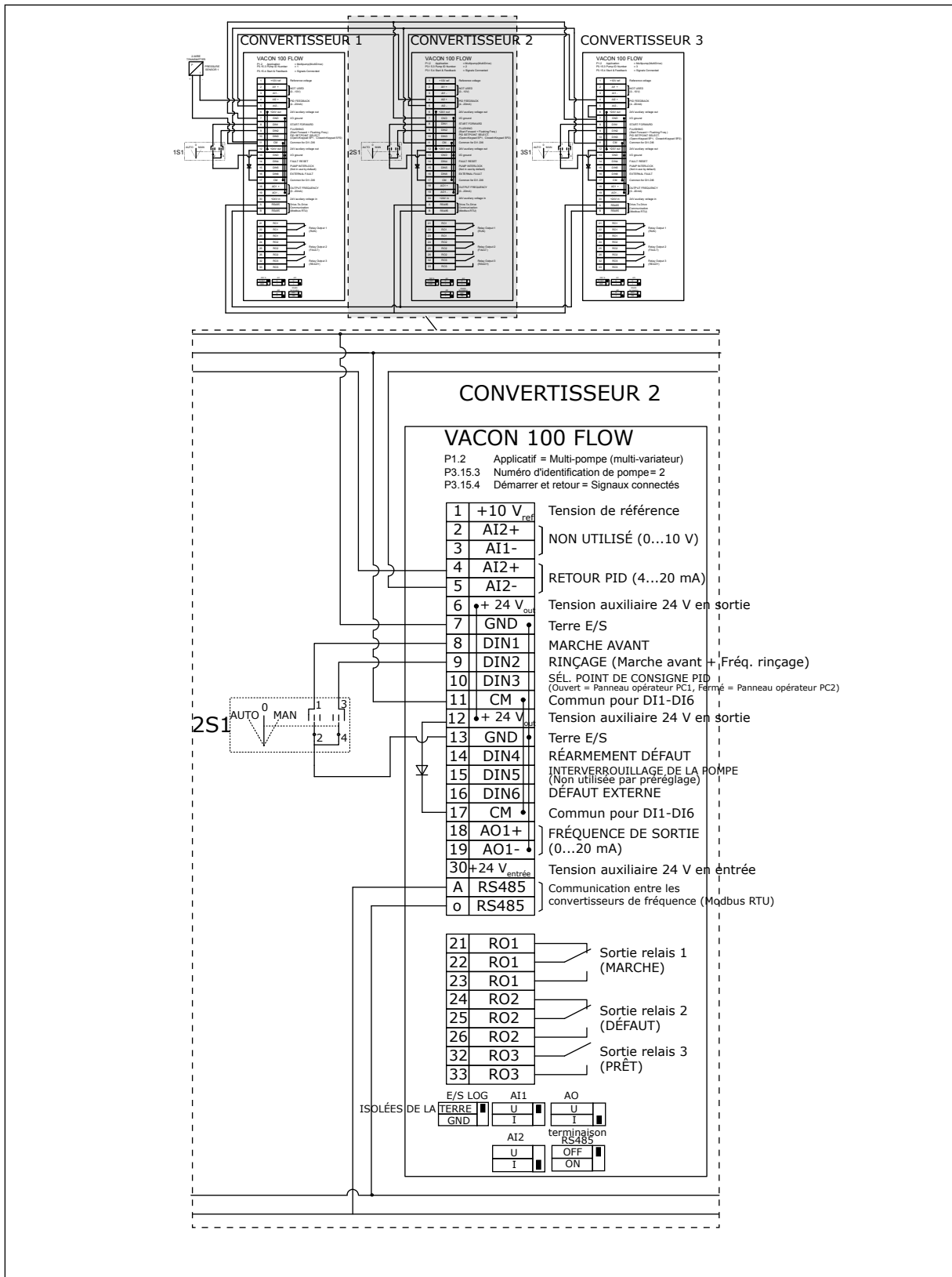


Fig. 22: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 2B



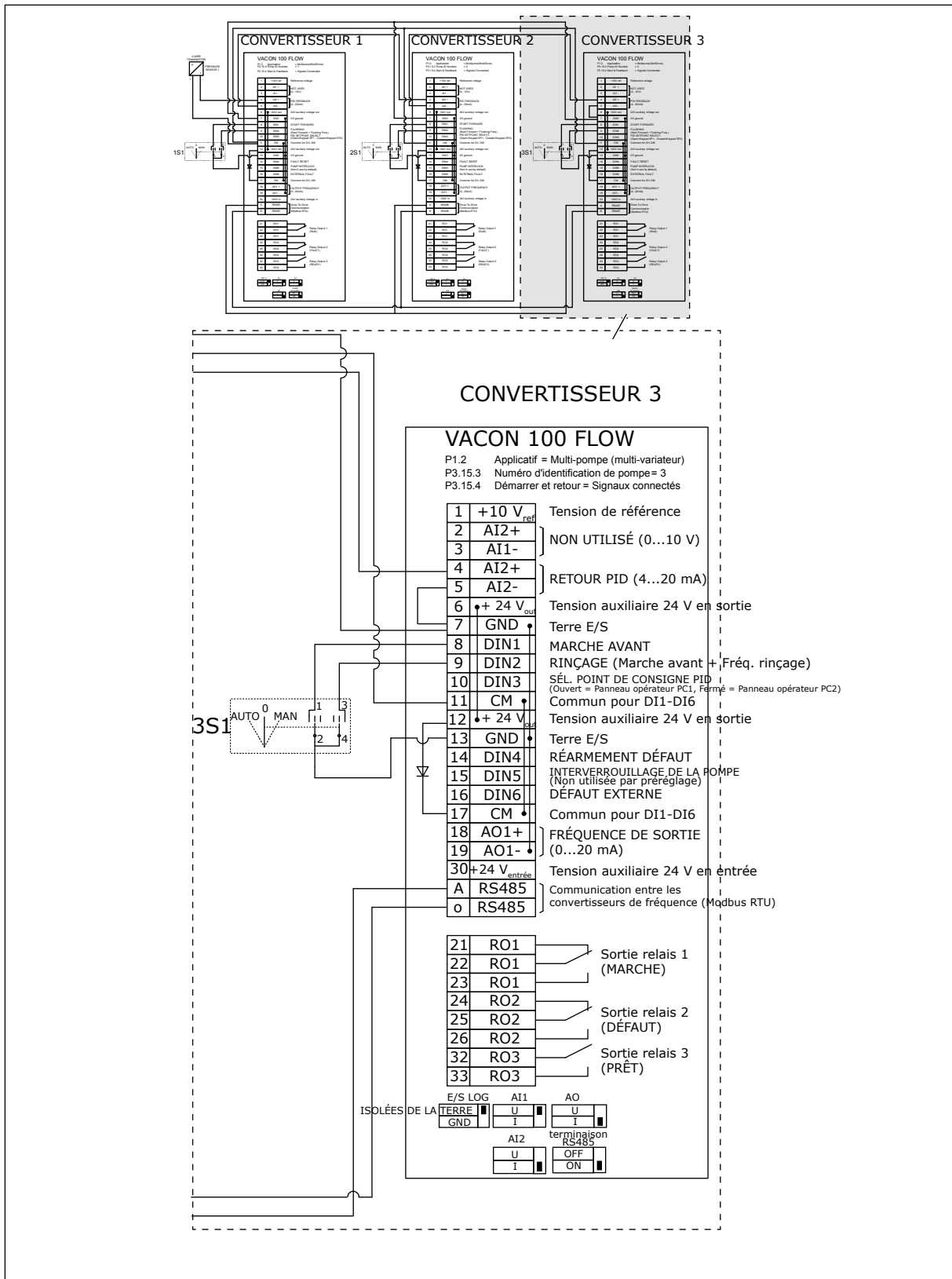


Fig. 23: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 2C

Deux convertisseurs sont équipés de capteurs de pression individuels. Le niveau de redondance du système est moyen, car les convertisseurs et les capteurs de pression sont dupliqués.

- En cas de défaillance d'un convertisseur, le deuxième convertisseur se met à fonctionner en tant que maître.
- En cas de défaillance d'un capteur, le deuxième convertisseur (équipé d'un capteur distinct) se met à fonctionner en tant que maître.

Un interrupteur individuel doté d'une fonction auto, Off et Manuel contrôle chaque convertisseur.

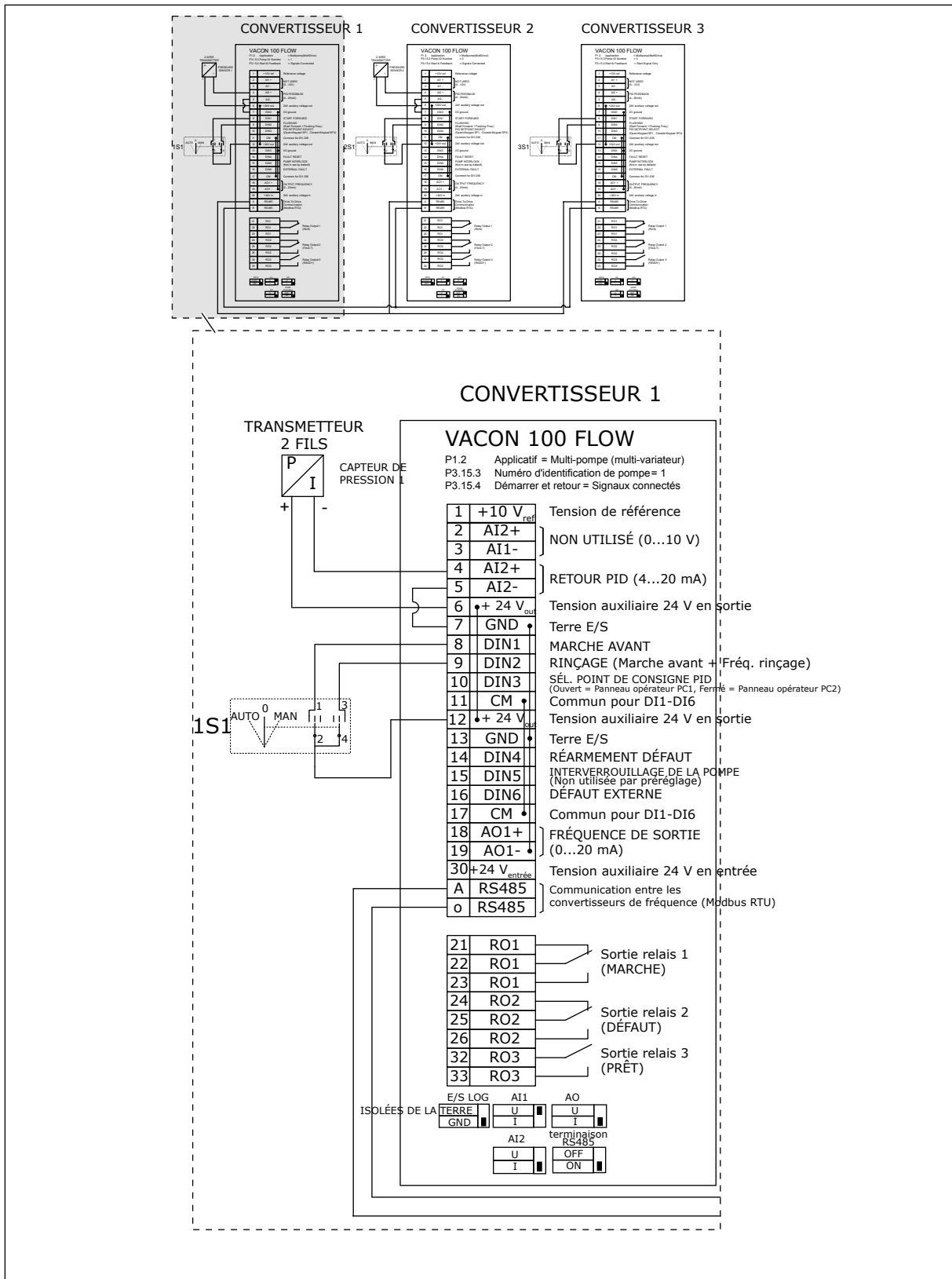


Fig. 24: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 3A

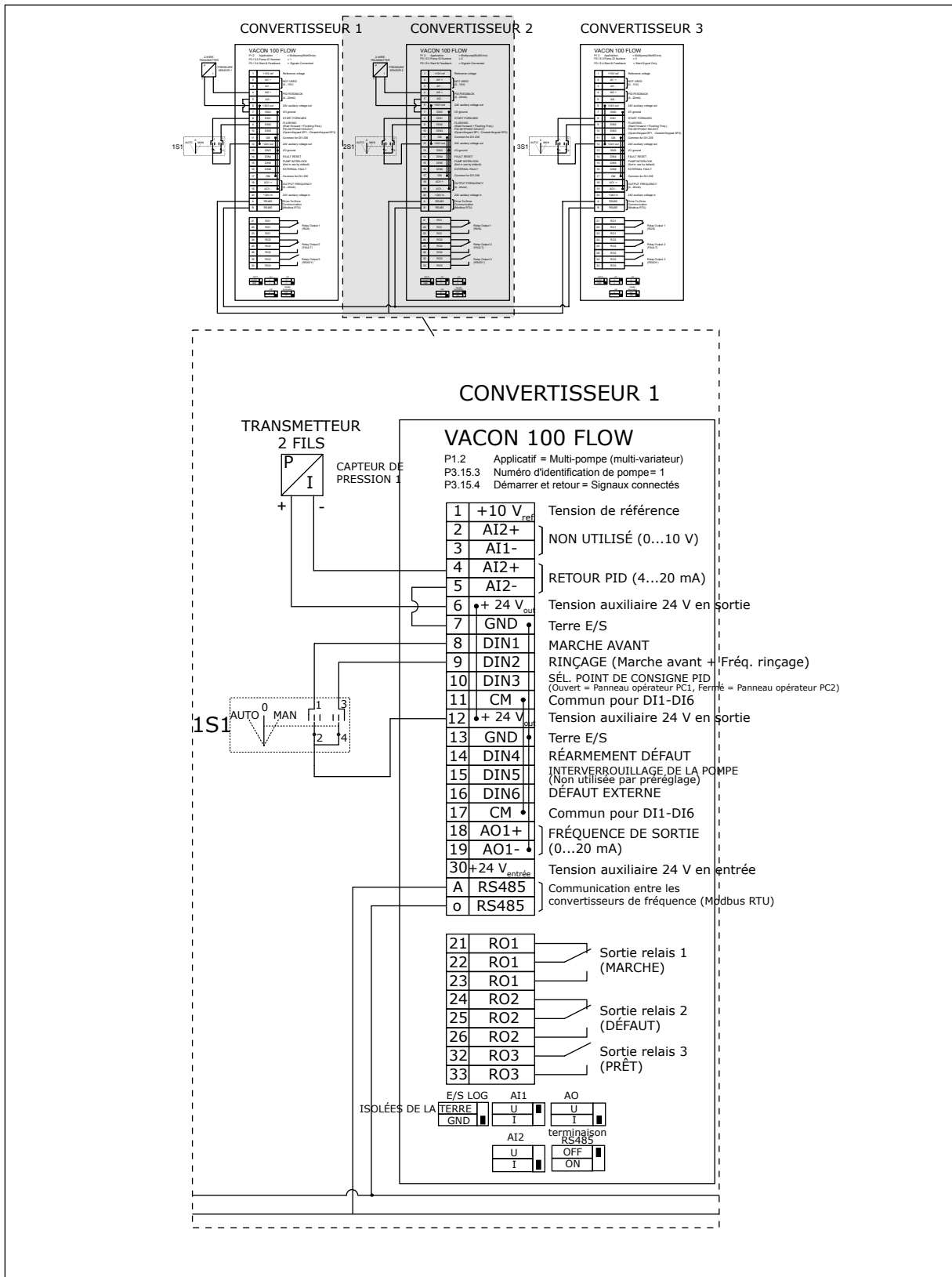


Fig. 25: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 3B

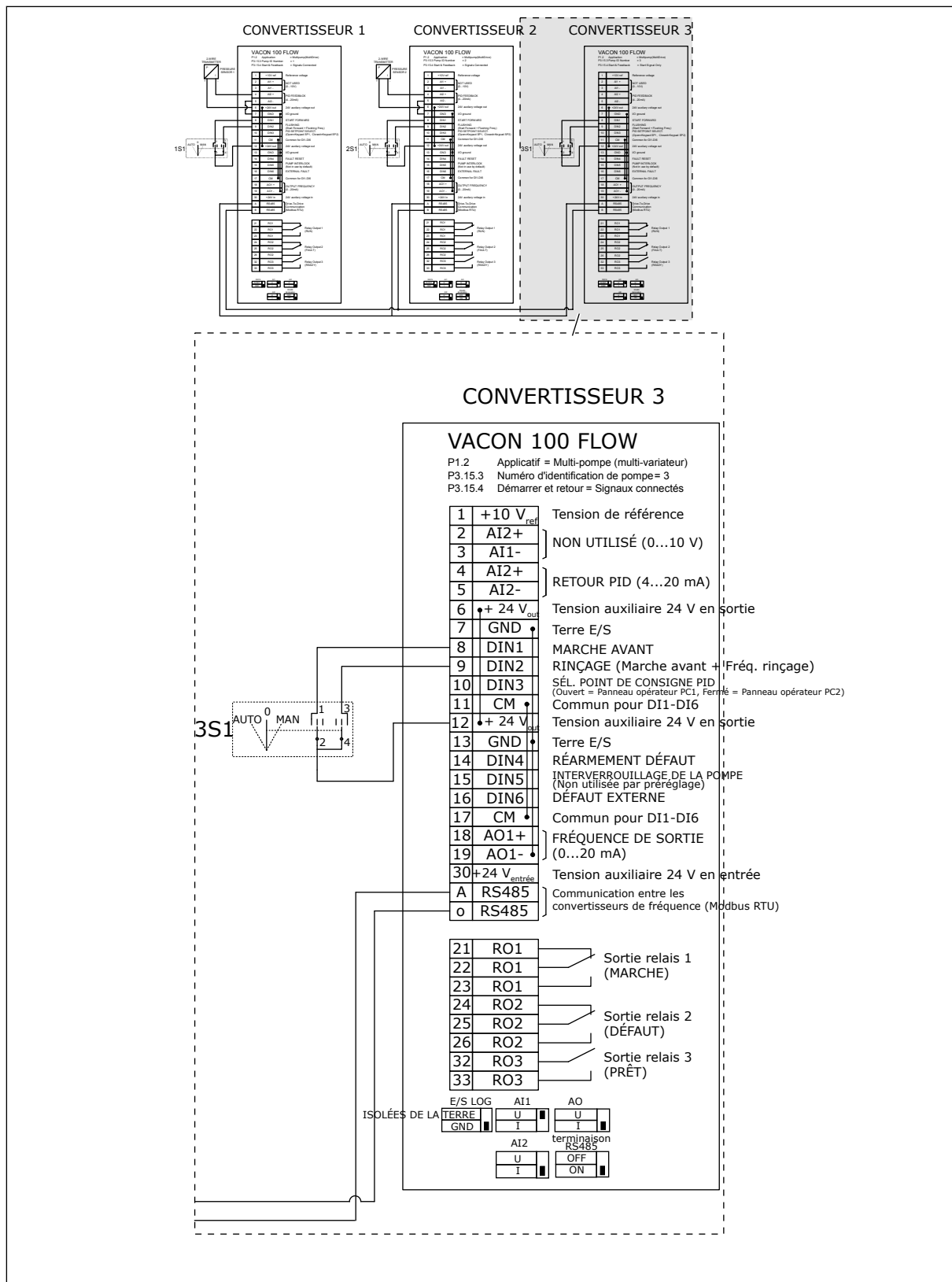


Fig. 26: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 3C

Un capteur de pression commun est connecté aux deux convertisseurs. Le niveau de redondance du système est faible, car seuls les convertisseurs sont redondants.

- En cas de défaillance d'un convertisseur, le deuxième convertisseur se met à fonctionner en tant que maître.
- En cas de défaillance d'un capteur, le système s'arrête.

Un interrupteur individuel doté d'une fonction auto, Off et Manuel contrôle chaque convertisseur.

La borne 17 est connectée en +24V entre les convertisseurs 1 et 2. Des diodes externes sont connectées entre les bornes 1 et 2. Les signaux d'entrée logique utilisent une logique négative (ON = 0V).

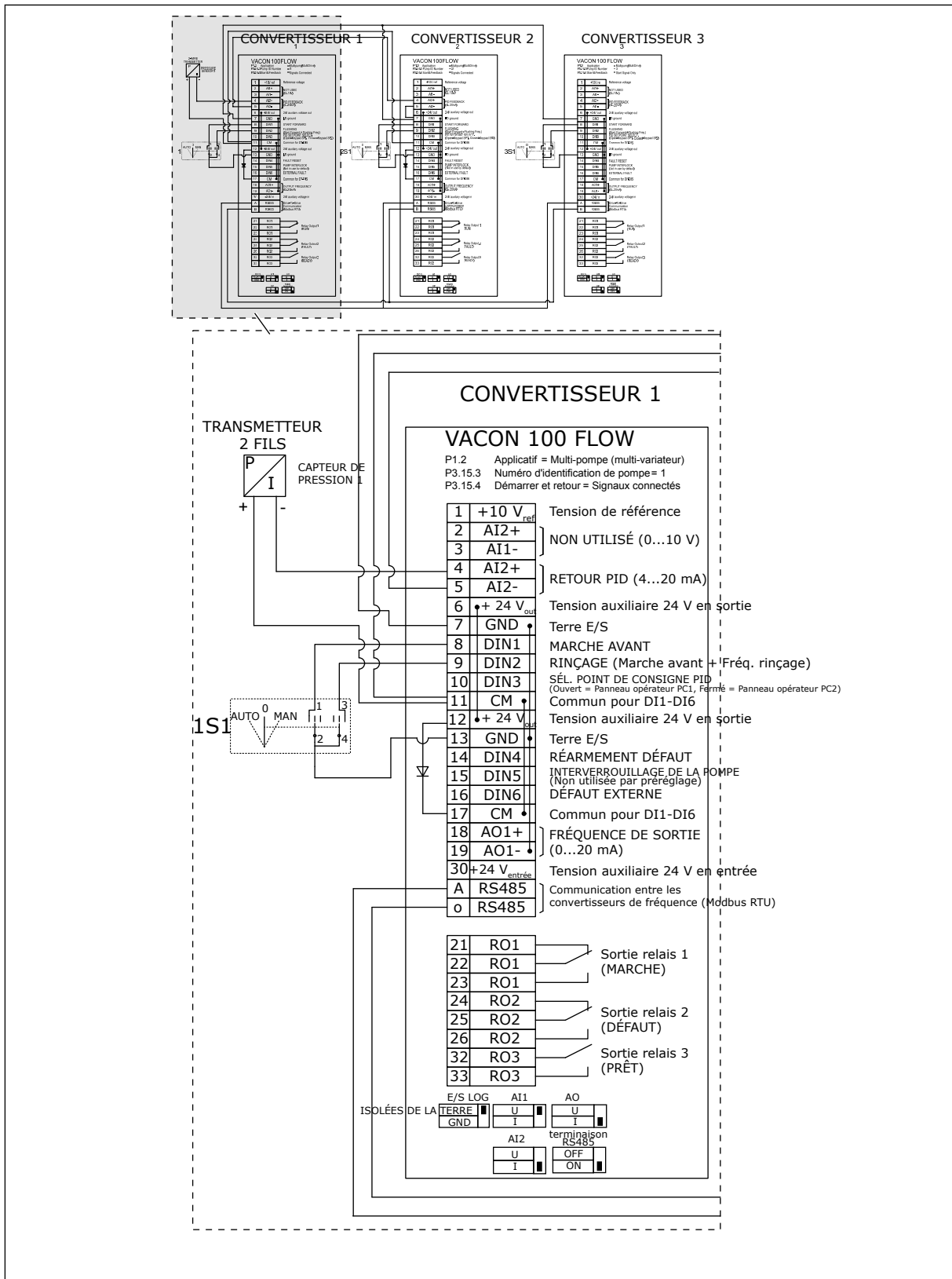


Fig. 27: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 4A

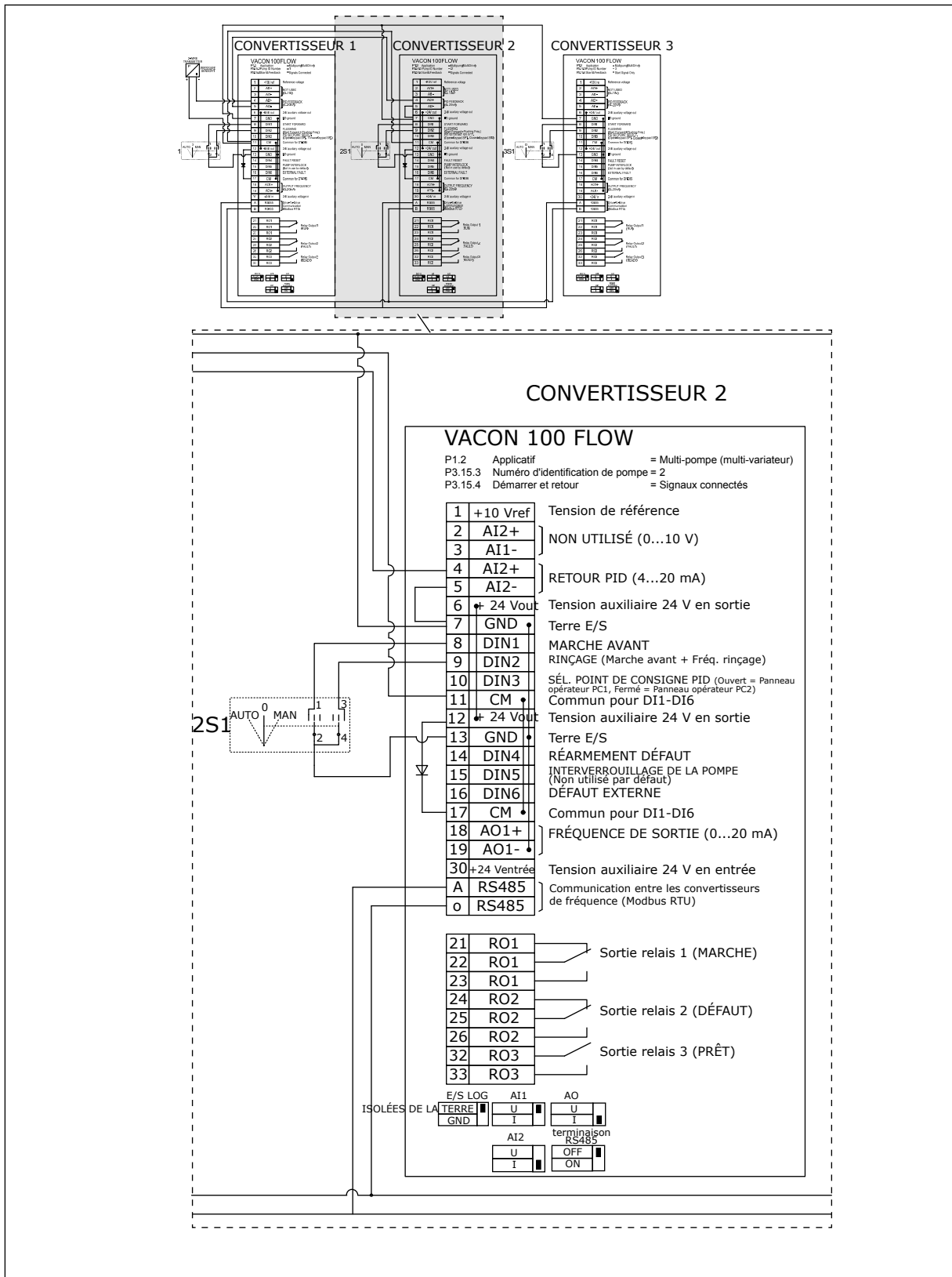


Fig. 28: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 4B



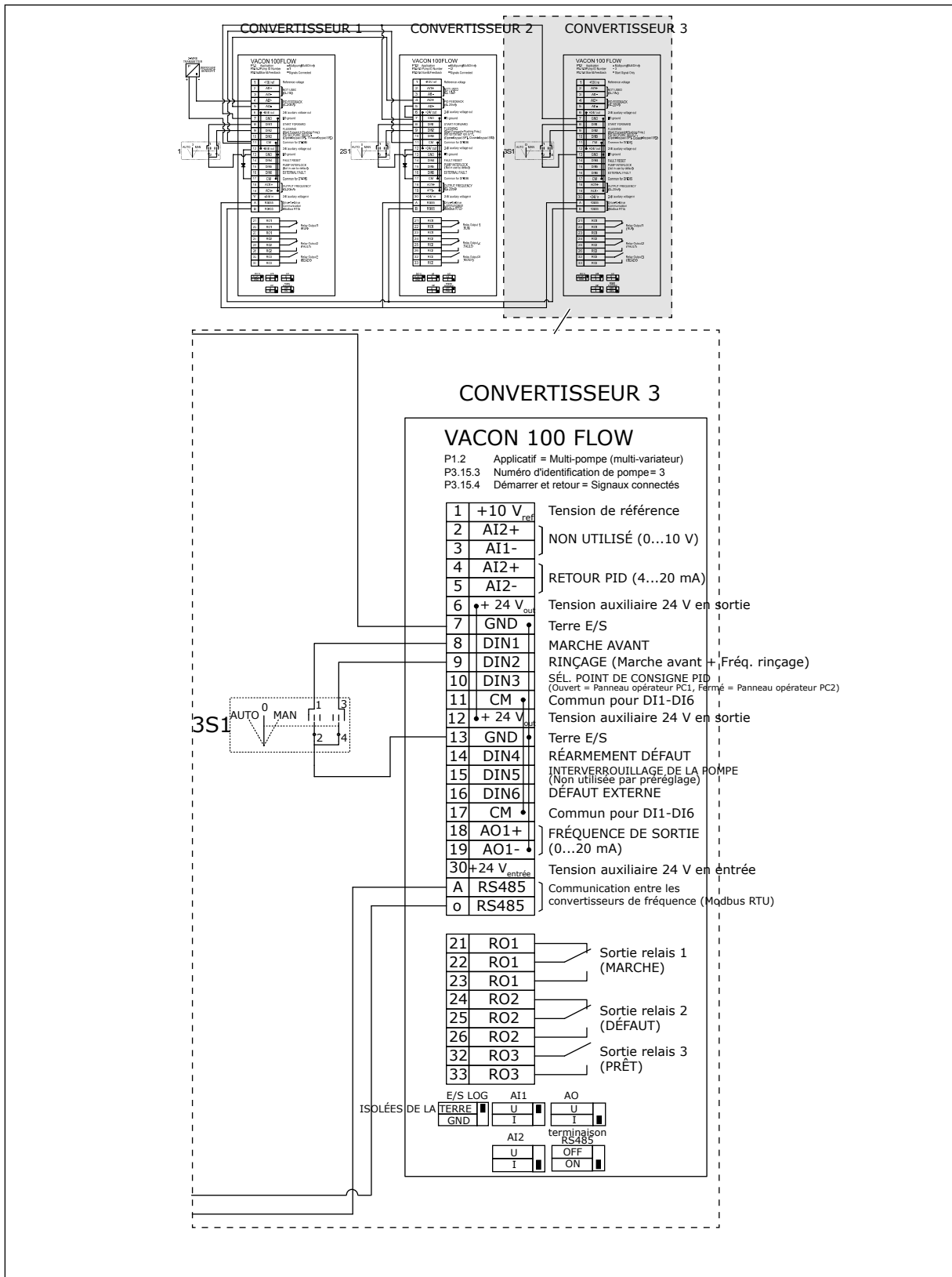


Fig. 29: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 4C

Un capteur de pression est connecté au premier convertisseur. Le système n'est pas redondant, car le système s'arrête en cas de défaillance du convertisseur ou du capteur.

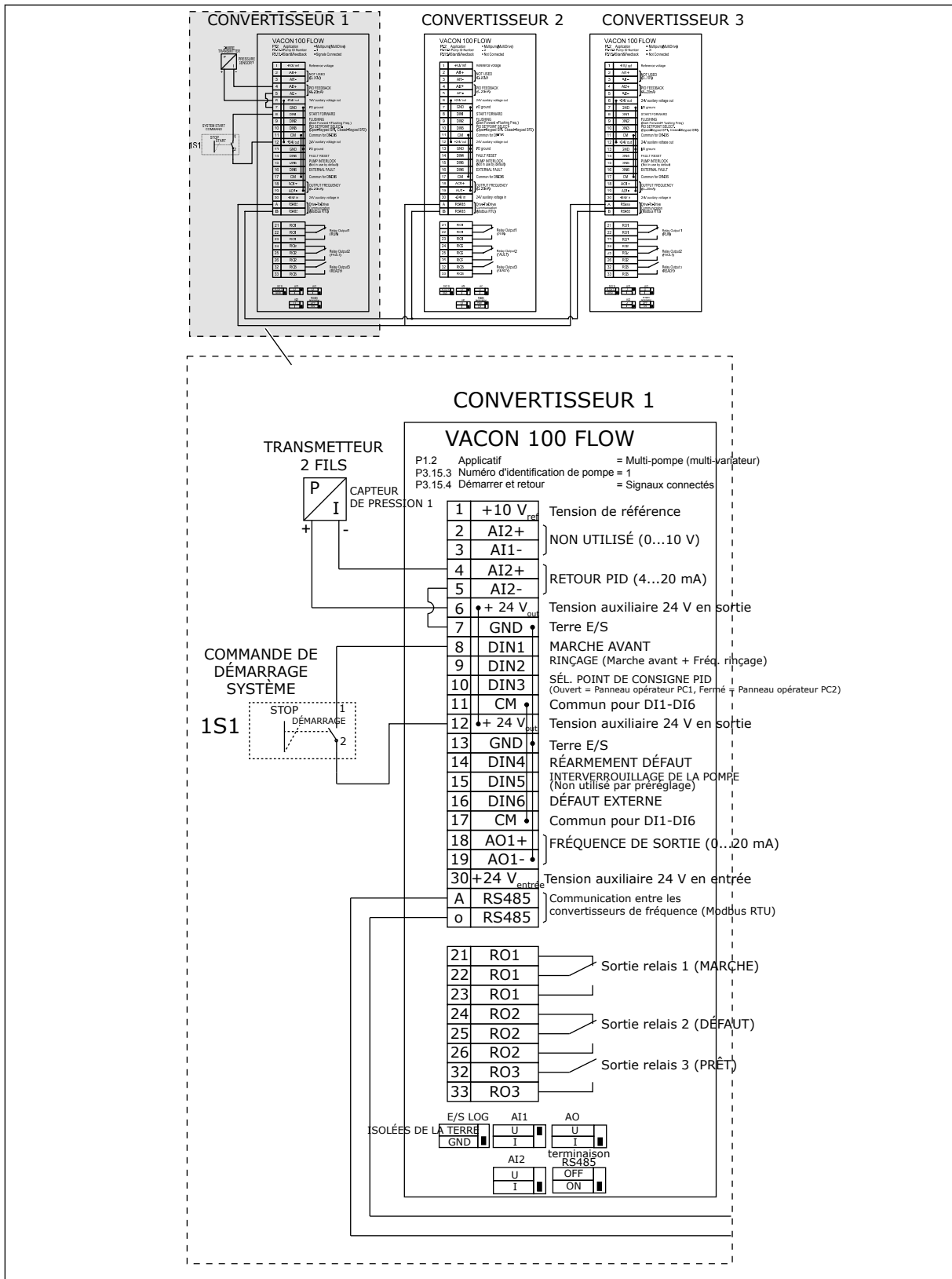


Fig. 30: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 5A

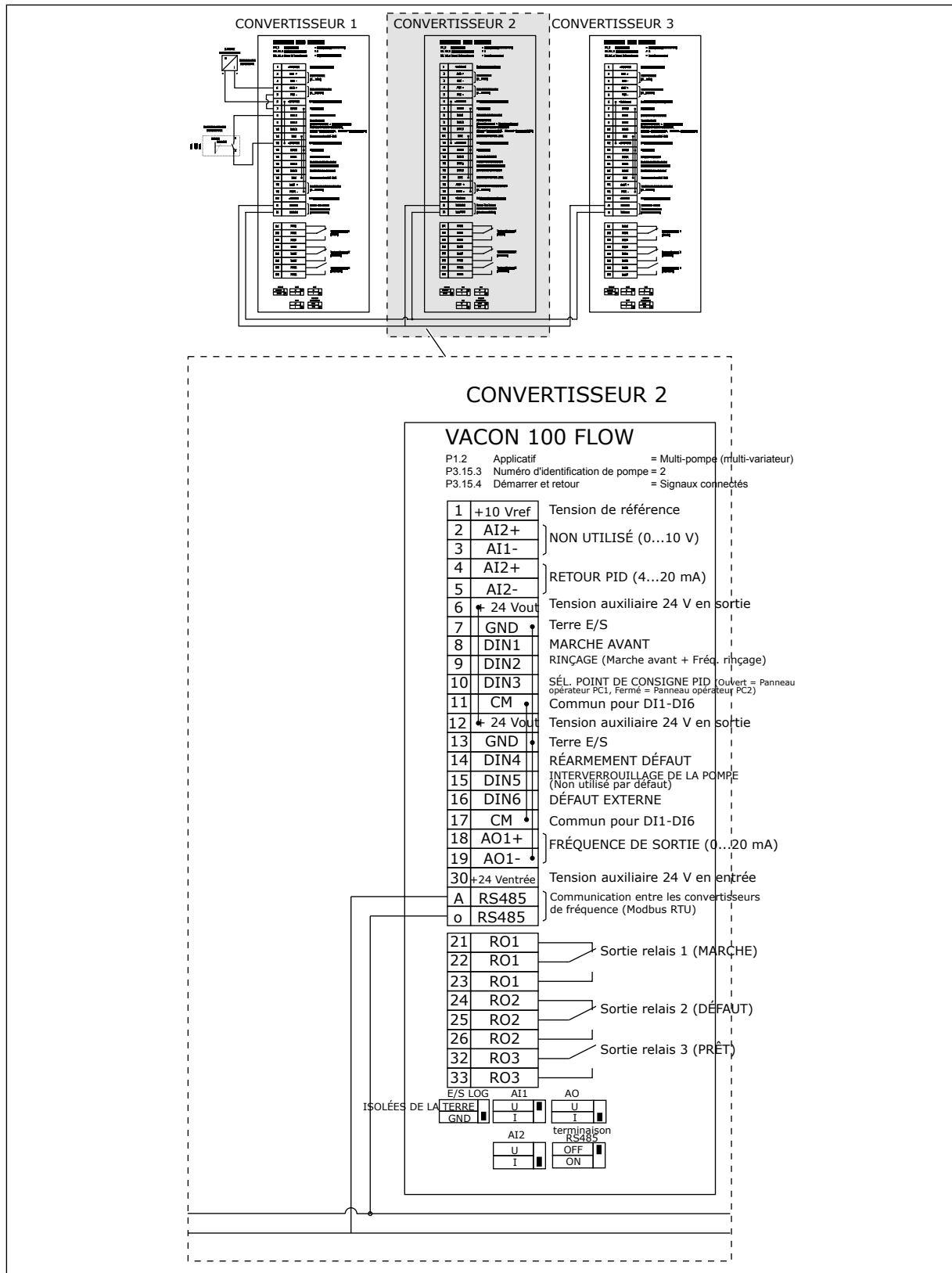
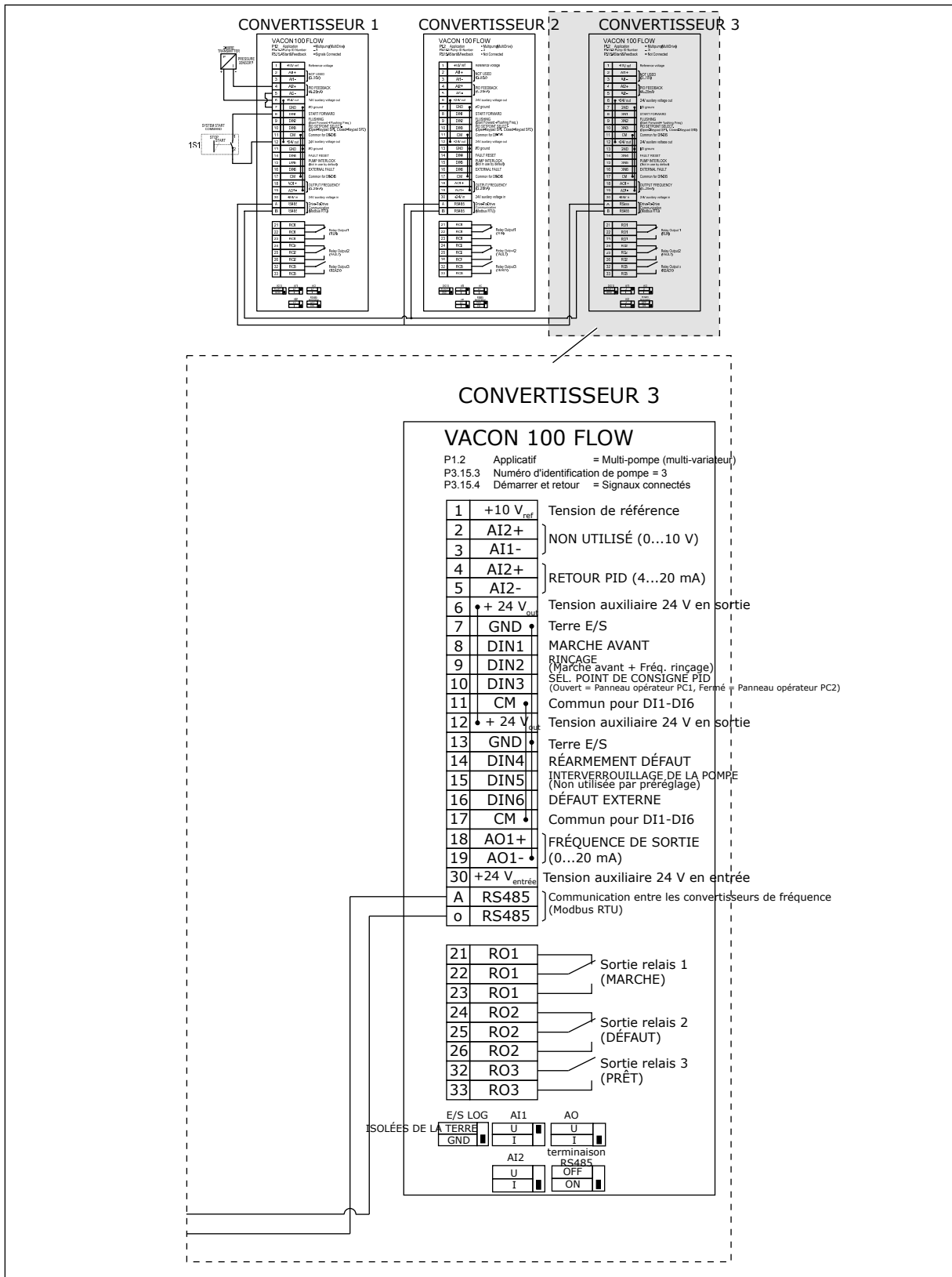



Fig. 31: Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), exemple 5B



**Table 11: M1.1 Assistants**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.1.1	Assistant de mise en service	0	1		0	1170	0 = Ne pas activer 1 = Activer  Si vous sélectionnez Activer, l'Assistant de mise en service démarre (voir le chapitre 1.3 Première mise en service).
1.1.2	Assistant mode incendie	0	1		0	1672	Lorsque vous sélectionnez Activer, l'Assistant mode incendie démarre (voir le chapitre 1.3 Première mise en service).

**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.2 	Applicatif	0	4		2	212	0 = Standard 1 = HVAC 2 = Régulation PID 3 = Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) 4 = Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)
1.3	Réf. de fréquence minimale	0.00	P1.4	Hz	0.0	101	Référence fréquence minimum acceptée.
1.4	Réf. de fréquence maximale	P1.3	320.0	Hz	50.0 / 60.0	102	Référence fréquence maximum acceptée.
1.5	Temps d'accélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	103	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence 0 à la fréquence maximum.
1.6	Temps de décélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	104	Indique la durée nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximum à la fréquence 0.
1.7	Courant max. de sortie	I <sub>H</sub> *0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	107	Courant moteur maximal du convertisseur de fréquence.
1.8	Type de moteur	0	2		0	650	0 = Moteur à induction 1 = Moteur à aimants permanents 2 = Moteur à réluctance

**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.9	Tension nominale moteur	Variable	Variable	V	Variable	110	Reprendre la valeur $U_n$ sur la plaque signalétique du moteur.  <b>REMARQUE!</b> Vérifier si le raccordement du moteur est de type Triangle ou Étoile.
1.10	Fréquence nominale moteur	8.0	320.0	Hz	50.0 / 60.0	111	Reprendre la valeur $f_n$ sur la plaque signalétique du moteur.
1.11	Vitesse nominale moteur	24	19200	tr/min	Variable	112	Reprendre la valeur $n_n$ sur la plaque signalétique du moteur.
1.12	Courant nominal moteur	$I_H * 0,1$	IS	A	Variable	113	Reprendre la valeur $I_n$ sur la plaque signalétique du moteur.
1.13	Cos phi moteur (facteur de puissance)	0.30	1.00		Variable	120	Reprendre cette valeur sur la plaque signalétique du moteur.
1.14	Optimisation énergie	0	1		0	666	Le convertisseur de fréquence détecte le courant moteur minimal à utiliser pour économiser de l'énergie et diminuer le bruit du moteur. Utilisez cette fonction, par exemple, avec les process de ventilateur et de pompe.  0 = Désactivé 1 = Activé



**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.15	Identification	0	2		0	631	L'identification avec rotation calcule ou mesure les paramètres du moteur nécessaires à un contrôle optimal du moteur et de la vitesse.  0 = Aucune action 1 = En attente 2 = Avec rotation  Avant de procéder à l'identification avec rotation, vous devez définir les paramètres de la plaque signalétique du moteur.
1.16	Fonction Marche	0	1		0	505	0 = Rampe 1 = Reprise au vol
1.17	Mode Arrêt	0	1		0	506	0 = Roue libre 1 = Rampe
1.18	Réarmement automatique	0	1		0	731	0 = Désactivé 1 = Activé
1.19	Action en cas de défaut externe	0	3		2	701	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.20	Action en cas de défaut AI faible	0	5		0	700	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré-réglée (P3.9.1.13) 3 = Alarme + fréquence précédente 4 = Défaut (arrêt en fonction du mode Arrêt) 5 = Défaut (arrêt en roue libre)
1.21	Source commande à distance	0	1		0	172	Sélection de la source de commande à distance (marche/arrêt).  0 = Commande E/S 1 = Commande via le bus de terrain

**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.22	Sélection référence A de cde E/S	1	20		6	117	<p>Sélection de la source de la référence de fréquence lorsque la source de commande est E/S A.</p> <p>0 = PC  1 = Vitesse constante  0  2 = Réf. panneau op.  3 = Bus de terrain  4 = AI1  5 = AI2  6 = AI1+AI2  7 = référence PID  8 = Motopotentiomètre  11 = Bloc sortie.1  12 = Bloc sortie.2  13 = Bloc sortie.3  14 = Bloc sortie.4  15 = Bloc sortie.5  16 = Bloc sortie.6  17 = Bloc sortie.7  18 = Bloc sortie.8  19 = Bloc sortie.9  20 = Bloc sortie.10</p> <p>L'applicatif que vous sélectionnez via le paramètre 1.2 donne le pré réglage.</p>
1.23	Sélection de la référence du panneau opérateur	1	20		1	121	Voir P1.22.
1.24	Sélection de la référence cde bus de terrain	1	20		2	122	Voir P1.22.
1.25	AI1 : échelle	0	1		0	379	<p>0= 0...10 V / 0...20 mA  1= 2...10 V / 4...20 mA</p>

**Table 12: M1 Configuration rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
1.26	AI2 : échelle	0	1		1	390	0= 0...10 V / 0...20 mA 1= 2...10 V / 4...20 mA
1.27	Fonction R01	0	73		2	11001	Voir P3.5.3.2.1
1.28	Fonction R02	0	73		3	11004	Voir P3.5.3.2.1
1.29	Fonction R03	0	73		1	11007	Voir P3.5.3.2.1
1.30	Fonction A01	0	31		2	10050	Voir P3.5.4.1.1


**Table 13: M1.35 Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.35.1	PID : Gain	0.00	100.00	%	100.00	118	Si ce paramètre est défini sur 100 %, une variation de 10 % de l'erreur entraîne une variation de 10 % de la sortie du régulateur.
1.35.2	Temps d'intégration PID	0.00	600.00	s	1.00	119	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur entraîne une variation de 10,00 %/s de la sortie du régulateur.
1.35.3	PID : Action dérivée	0.00	100.00	s	0.00	1132	Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur pendant 1,00 s entraîne une variation de 10,00 % de la sortie du régulateur.
1.35.4	Sélection de l'unité de process	1	44		1	1036	Sélectionnez l'unité de process. Voir P3.13.1.4
1.35.5	Nb min. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1033	La valeur de l'unité de process est égale à 0 % du signal de retour PID.
1.35.6	Nb max. d'unités de process	Variable	Variable		Variable	1034	La valeur de l'unité de process est égale à 100 % du signal de retour PID.
1.35.7	Source retour 1	0	30		2	334	Voir P3.13.3.3
1.35.8	Sélection de la source du point de consigne 1	0	32		1	332	Voir P3.13.2.6

**Table 13: M1.35 Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.35.9	Point de consigne 1 au panneau	Variable	Variable	Variable	0	167	
1.35.10	Seuil de fréquence de veille PC1	0.0	320.0	Hz	0.0	1016	Le convertisseur de fréquence passe en mode Veille lorsque la fréquence de sortie reste inférieure à cette limite pendant une durée supérieure à celle définie par le paramètre Temporisatation de veille. 0 = Non utilisé
1.35.11	Tempo veille PC1	0	3000	s	0	1017	Délai minimum avant l'arrêt du convertisseur de fréquence après le passage de la fréquence sous la fréquence de veille. 0 = Non utilisé
1.35.12	Niveau de reprise PC1	Variable	Variable	Variable	Variable	1018	Valeur de reprise de la supervision du retour PID. Niveau de reprise 1 utilise les unités de process sélectionnées. 0 = Non utilisé
1.35.13	Mode multi-pompes	0	2		0	1785	Sélectionne le mode multi-pompes.  0 = convertisseur de fréquence unique 1 = Multifollower 2 = Multimaster
1.35.14	Nombre de pompes	1	8		1	1001	Nombre total de moteurs (pompes/ventilateurs) utilisés dans le système multi-pompes.

**Table 13: M1.35 Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.35.15	Numéro d'identification de la pompe	1	8		1	1500	Numéro d'ordre du convertisseur dans le système de pompes. Ce paramètre est seulement utilisé en modes Multifollower et Multimaster.
1.35.16	Signaux de démarrage et de retour	0	2		1	1782	Utilisez ce paramètre pour sélectionner si les signaux de démarrage ou de retour PID ne sont pas connectés au convertisseur.  0 = Non connectés 1 = Seul le signal de démarrage est connecté 2 = Les deux signaux sont connectés
1.35.17	Interverrouillage des pompes	0	1		1	1032	Active/Désactive l'interverrouillage. L'interverrouillage indique au système si un moteur est connecté ou non.  0 = Désactivé 1 = Activé
1.35.18 	Permutation	0	1		1	1027	Active/Désactive la rotation de l'ordre de démarrage et de la priorité des moteurs.  0 = Désactivé 1 = Activé (intervalle)
1.35.19	Pompes permutees	0	1		1	1028	0 = Pompe auxiliaire 1 = Toutes les pompes

**Table 13: M1.35 Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.35.20	Intervalle de permutation	0.0	3000.0	h	48.0	1029	Lorsque la durée définie par ce paramètre est utilisée, la fonction Permutation démarre. Toutefois, la permutation démarre uniquement si la capacité est inférieure au seuil spécifié par les paramètres P1.35.23 et P1.35.24.
1.35.21	Jours de permutation	0	127			1786	Plage : Lundi à dimanche
1.35.22	Permutation : Heure			Heure		1787	Plage : 00:00:00 à 23:59:59
1.35.23	Permutation : Seuil de fréquence	0.00	P3.3.1.2	Hz	25:00	1031	Ces paramètres définissent le seuil sous lequel la capacité doit rester pour que la permutation démarre.
1.35.24	Permutation : Limite de pompes	1	6			1030	
1.35.25	Bande passante	0	100	%	10	1097	Tant que la valeur de retour reste comprise entre 4,5 et 5,5 bar, le moteur reste connecté.  Point de consigne = 5 bar Bande passante = 10 %  Tant que la valeur de retour reste comprise entre 4,5 et 5,5 bar, le moteur reste connecté.
1.35.26	Bande passante : temporisation	0	3600	s	10	1098	Lorsque le retour est hors de la bande passante, durée au bout de laquelle les pompes sont ajoutées ou supprimées.



**Table 13: M1.35 Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
1.35.27	Vitesse de production constante	0	100	%	100	1513	Indique la vitesse constante à laquelle la pompe se verrouille lorsqu'elle atteint la fréquence maximum. La pompe suivante commence la régulation en mode Multi-master.
1.35.28	Interverrouillage de pompe 1				Ent-Log : emplct 0.1	426	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
1.35.29	Référence de rinçage	Référence maximum	Référence maximum	Hz	50.00	1239	Indique la référence fréquence lorsque la fonction de rinçage est activée.

## 2 ASSISTANTS

### 2.1 ASSISTANT D'APPLICATIF STANDARD

Cet assistant d'applicatif vous aide à définir les paramètres de base liés à l'applicatif.

Pour démarrer l'assistant d'applicatif Standard, sélectionnez la valeur *Standard* pour le paramètre P1.2 Applicatif (ID 212) sur le panneau opérateur.



#### REMARQUE!

Si vous démarrez l'assistant d'applicatif Standard à partir de l'assistant de mise en service, vous accédez directement à l'étape 11.

1	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Moteur à aimants permanents (AP) Moteur à induction Moteur à réluctance
2	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.1 Tension nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
3	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 8.00-320.00 Hz
4	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.3 Vitesse nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 24-19 200 tr/min
5	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 Courant nominal moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable

L'étape 6 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Moteur à induction* à l'étape 1.

6	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.5 Cos phi moteur	Plage : 0.30-1.00
7	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.1 Référence de fréquence minimale	Plage : 0,00-P3.3.1.2 Hz
8	Renseignez la valeur P3.3.1.2 Réf. de fréquence maximum.	Plage : P3.3.1.1-320,00 Hz
9	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.2 Temps d'accélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
10	Renseignez la valeur P3.4.1.3 Temps de décélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
11	Sélectionnez la source de commande qui transmet au convertisseur les commandes de démarrage ou d'arrêt et la référence fréquence.	Bornier d'E/S Bus de terrain Panneau opérateur

L'Assistant d'applicatif Standard est terminé.

## 2.2 ASSISTANT D'APPLICATIF HVAC

Cet assistant d'applicatif vous aide à définir les paramètres de base liés à l'applicatif. Pour démarrer l'assistant de l'applicatif HVAC, attribuez la valeur *HVAC* au paramètre P1.2 Applicatif (ID 212) sur le panneau opérateur.

1	Sélectionnez le type de machine entraînée ou le process.	Compresseurs Ventilateur Pompe Autre
---	--	---

Certains paramètres utilisent des valeurs pré-réglées spécifiées par la sélection faite à l'étape 1. Consultez les paramètres et leurs valeurs à la fin de chapitre dans le *Table 14*.

2	Spécifiez la valeur du paramètre P3.2.11 Tempo. redémarrage.	Plage : 0-20 min
---	--	------------------

L'étape 2 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Compresseur* à l'étape 1.

<b>3</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Moteur à aimants permanents (AP) Moteur à induction Moteur à réluctance
<b>4</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.1 Tension nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
<b>5</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 8.00-320.00 Hz
<b>6</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.3 Vitesse nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 24-19 200 tr/min
<b>7</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 Courant nominal moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
<b>8</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.5 Cos Phi moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 0.30-1.00

L'étape 8 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Moteur à induction* à l'étape 3.

<b>9</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.1 Référence de fréquence minimale	Plage : 0.00-3.3.1.2 Hz
<b>10</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.2 Référence de fréquence maximale	Plage : P3.3.1.1-320,00 Hz

Les étapes 11 et 12 s'affichent uniquement si vous avez sélectionné *Autre* à l'étape 1.

<b>11</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.2 Temps d'accélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
<b>12</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.3 Temps de décélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s

Ensuite, l'assistant passe aux étapes spécifiées par l'applicatif.

<b>13</b>	Sélectionnez la source de commande (qui transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, ainsi que la référence fréquence)	Bornier d'E/S Bus de terrain Panneau opérateur
-----------	---	--

L'assistant d'applicatif HVAC est à présent terminé.

**Table 14: Valeurs préréglées des paramètres**

Index	Paramètre	Type de machine		
		Pompe	Ventilateur	Compresseurs
P3.1.4.1	Rapport U/f	Linéaire	Quadratique	Linéaire
P3.2.4	Fonction Marche	Rampe	Reprise au vol	Rampe
P3.2.5	Mode Arrêt	Rampe	Roue libre	Rampe
P3.4.1.2	Temps d'accélération	5.0 s	30.0 s	3.0 s
P3.4.1.3	Temps de décélération	5.0 s	30.0 s	3.0 s

### 2.3 ASSISTANT D'APPLICATIF DE RÉGULATION PID

Cet assistant d'applicatif vous aide à définir les paramètres de base liés à l'applicatif.

Pour démarrer l'assistant d'applicatif de régulation PID, sélectionnez la valeur *Régulation PID* pour le paramètre P1.2 Applicatif (ID 212) sur le panneau opérateur.



#### REMARQUE!

Si vous démarrez l'assistant d'applicatif Standard à partir de l'assistant de mise en service, vous accédez directement à l'étape 11.

1	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Moteur à aimants permanents (AP) Moteur à induction Moteur à réductance
2	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.1 Tension nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
3	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 8,00 ...320,00 Hz
4	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.3 Vitesse nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 24...19 200 tr/min
5	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 Courant nominal moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable

L'étape 6 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Moteur à induction* à l'étape 1.

6	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.5 Cos phi moteur	Plage : 0.30-1.00
7	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.1 Référence de fréquence minimale	Plage : 0,00-P3.3.1.2 Hz
8	Renseignez la valeur P3.3.1.2 Réf. de fréquence maximum.	Plage : P3.3.1.1-320,00 Hz
9	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.2 Temps d'accélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
10	Renseignez la valeur P3.4.1.3 Temps de décélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
11	Sélectionnez une source de commande (qui transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, ainsi que la référence fréquence)	Bornier d'E/S Bus de terrain Panneau opérateur
12	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.4 Sélection d'une unité de process	Plus d'une sélection

Si votre sélection est différente de %, les questions suivantes s'affichent. Si vous sélectionnez %, l'Assistant passe directement à l'étape 16.

13	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.5 Nb min. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
14	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.6 Nb max. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
15	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.7 Décimales du nb d'unités de process	Plage : 0-4
16	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.3.3 Source retour 1	Voir le tableau Paramètres au <i>Table 75 Réglages Retours</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 18 s'affiche. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 19.

17	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
18	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.8 Inversion erreur	0 = Normal 1 = Inversé
19	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.2.6 Sélection de la source du point de consigne	Voir le tableau Points de consigne au <i>Table 75 Réglages Retours</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 21 s'affiche. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 23.

Si vous définissez *Point de consigne 1 du panneau opérateur* ou *Point de consigne 2 du panneau opérateur* en tant que valeur, l'assistant passe directement à l'étape 22.

20	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
21	Spécifiez la valeur des paramètres P3.13.2.1 (Point de consigne du panneau opérateur 1) et P3.13.2.2 (Point de consigne du panneau opérateur 2)	Spécifiée par la plage définie à l'étape 20
22	Utilisez la fonction Veille	0 = Non 1 = Oui

Si vous sélectionnez la valeur *Oui* à la question 22, les trois questions suivantes s'affichent. Si vous sélectionnez *Non*, l'assistant est terminé.

23	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.1 Seuil de fréquence de veille PC1	Plage : 0.00-320.00 Hz
24	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.2 Tempo veille PC1	Plage : 0-3000 s
25	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.3 Niveau de reprise PC1	La plage est spécifiée par l'unité de process définie

L'assistant d'applicatif Régulation PID est à présent terminé.

## 2.4 ASSISTANT D'APPLICATIF MULTI-POMPES (CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE UNIQUE)

Cet assistant d'applicatif vous aide à définir les paramètres de base liés à l'applicatif.

Pour démarrer l'assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique), spécifiez la valeur *Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)* pour le paramètre P1.2 Applicatif (ID 212) sur le panneau opérateur.



### REMARQUE!

Si vous démarrez l'assistant d'applicatif Standard à partir de l'assistant de mise en service, vous accédez directement à l'étape 11.

1	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Moteur à aimants permanents (AP) Moteur à induction Moteur à réluctance
2	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.1 Tension nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
3	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 8.00-320.00 Hz
4	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.3 Vitesse nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 24-19 200 tr/min
5	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 Courant nominal moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable

L'étape 6 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Moteur à induction* à l'étape 1.

6	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.5 Cos phi moteur	Plage : 0.30-1.00
7	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.1 Référence de fréquence minimale	Plage : 0,00-P3.3.1.2 Hz
8	Renseignez la valeur P3.3.1.2 Réf. de fréquence maximum.	Plage : P3.3.1.1-320,00 Hz
9	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.2 Temps d'accélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
10	Renseignez la valeur P3.4.1.3 Temps de décélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
11	Sélectionnez une source de commande (qui transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, ainsi que la référence fréquence)	Bornier d'E/S Bus de terrain Panneau opérateur
12	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.4 Sélection d'une unité de process	Plus d'une sélection

Si vous sélectionnez une valeur autre que %, vous voyez les 3 étapes suivantes. Si vous sélectionnez %, l'Assistant passe directement à l'étape 16.



<b>13</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.5 Nb min. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
<b>14</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.6 Nb max. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
<b>15</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.7 Décimales du nb d'unités de process	Plage : 0-4
<b>16</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.3.3 Source retour 1	Voir le tableau Paramètres au <i>Table 75 Réglages Retours</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 17 s'affiche. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 18.

<b>17</b>	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
<b>18</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.8 Inversion erreur	0 = Normal 1 = Inversé
<b>19</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.2.6 Sélection de la source du point de consigne	Voir le tableau Points de consigne au <i>Table 74 Réglages du point de consigne</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 20 s'affiche en premier, suivie de l'étape 22. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 21.

Si vous définissez *Point de consigne 1 du panneau opérateur* ou *Point de consigne 2 du panneau opérateur* en tant que valeur, l'assistant passe directement à l'étape 22.

<b>20</b>	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
<b>21</b>	Spécifiez la valeur des paramètres P3.13.2.1 (Point de consigne du panneau opérateur 1) et P3.13.2.2 (Point de consigne du panneau opérateur 2)	Spécifiée par la plage définie à l'étape 19
<b>22</b>	Utilisez la fonction Veille	0 = Non 1 = Oui

Si vous choisissez *Oui* à l'étape 22, vous voyez les 3 étapes suivantes. Si vous choisissez *Non*, l'assistant passe à l'étape 26.

<b>23</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.1 Seuil de fréquence de veille PC1	Plage : 0.00-320.00 Hz
<b>24</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.2 Tempo veille PC1	Plage : 0-3000 s
<b>25</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.3 Niveau de reprise PC1	La plage est spécifiée par l'unité de process définie
<b>26</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.2 Nombre de pompes	Plage : 1-8
<b>27</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.5 Inter-rouillage de pompe	0 = Non utilisé 1 = Activé
<b>28</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.6 Permutation	0 = Désactivé 1 = Activé (Intervalle) 2 = Activé (Temps réel)

Si vous spécifiez la valeur *Activé* (Intervalle ou temps réel) pour le paramètre Permutation, les étapes 29 à 34 s'affichent. Si vous spécifiez la valeur *Désactivé* pour le paramètre Permutation, l'assistant passe directement à l'étape 35.

<b>29</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.7 Pompes permutées	0 = Pompes auxiliaires 1 = Toutes les pompes
-----------	---	---

L'étape 30 s'affiche seulement si vous spécifiez la valeur *Activé (Intervalle)* pour le paramètre Permutation à l'étape 28.

<b>30</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.8 Intervalle de permutation	Plage : 0-3000 h
-----------	--	------------------

Les étapes 31 et 32 s'affichent seulement si vous spécifiez la valeur *Activé (temps réel)* pour le paramètre Permutation à l'étape 28.

31	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.9 Jours de permutation	Plage : Lundi à dimanche
32	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.10 Heure de permutation	Plage : 00:00:00 à 23:59:59
33	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.11 Permutation : seuil de fréquence	Plage : P3.3.1.1-P3.3.1.2 Hz
34	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.12 Permutation : Limite de pompes	Plage : 1-8
35	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.13 Bande passante	Plage : 0-100%
36	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.14 Bande passante : temporisation	Plage : 0-3600 s

L'assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) est à présent terminé.

## 2.5 ASSISTANT D'APPLICATIF MULTI-POMPES (CONVERTISSEURS DE FRÉQUENCE MULTIPLES)

Cet assistant d'applicatif vous aide à définir les paramètres de base liés à l'applicatif.

Pour démarrer l'assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples), spécifiez la valeur *Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)* pour le paramètre P1.2 Applicatif (ID 212) sur le panneau opérateur.



### REMARQUE!

Si vous démarrez l'assistant d'applicatif Standard à partir de l'assistant de mise en service, vous accédez directement à l'étape 11.

<b>1</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Moteur à aimants permanents (AP) Moteur à induction Moteur à réductance
<b>2</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.1 Tension nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable
<b>3</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 8.00-320.00 Hz
<b>4</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.3 Vitesse nominale moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : 24-19 200 tr/min
<b>5</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 Courant nominal moteur (conformément à la plaque signalétique du moteur)	Plage : Variable

L'étape 6 s'affiche seulement si vous avez sélectionné *Moteur à induction* à l'étape 1.

<b>6</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.1.1.5 Cos phi moteur	Plage : 0.30-1.00
<b>7</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.3.1.1 Référence de fréquence minimale	Plage : 0,00-P3.3.1.2 Hz
<b>8</b>	Renseignez la valeur P3.3.1.2 Réf. de fréquence maximum.	Plage : P3.3.1.1-320,00 Hz
<b>9</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.4.1.2 Temps d'accélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
<b>10</b>	Renseignez la valeur P3.4.1.3 Temps de décélération 1	Plage : 0,1-3000,0 s
<b>11</b>	Sélectionnez une source de commande (qui transmet les commandes de démarrage et d'arrêt, ainsi que la référence fréquence)	Bornier d'E/S Bus de terrain Panneau opérateur
<b>12</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.4 Sélection d'une unité de process	Plus d'une sélection

Si vous sélectionnez une valeur autre que %, vous voyez les 3 étapes suivantes. Si vous sélectionnez %, l'Assistant passe directement à l'étape 16.

13	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.5 Nb min. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
14	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.6 Nb max. d'unités de process	La plage est spécifiée par la valeur sélectionnée à l'étape 12.
15	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.7 Décimales du nb d'unités de process	Plage : 0-4
16	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.3.3 Source retour 1	Voir le tableau Réglages Retours présenté au chapitre <i>Table 74 Réglages du point de consigne</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 17 s'affiche. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 18.

17	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
18	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.1.8 Inversion erreur	0 = Normal 1 = Inversé
19	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.2.6 Sélection de la source du point de consigne	Voir le tableau Points de consigne présenté au chapitre <i>Table 74 Réglages du point de consigne</i>

Si vous sélectionnez un signal d'entrée analogique, l'étape 20 s'affiche en premier, suivie de l'étape 22. Avec les autres sélections, l'assistant passe à l'étape 21.

Si vous définissez *Point de consigne 1 du panneau opérateur* ou *Point de consigne 2 du panneau opérateur* en tant que valeur, l'assistant passe directement à l'étape 22.

20	Définissez la plage de signal de l'entrée analogique	0 = 0-10 V / 0-20 mA 1 = 2-10 V / 4-20 mA
21	Spécifiez la valeur des paramètres P3.13.2.1 (Point de consigne du panneau opérateur 1) et P3.13.2.2 (Point de consigne du panneau opérateur 2)	Spécifiée par la plage définie à l'étape 19
22	Utilisez la fonction Veille	0 = Non 1 = Oui

Si vous choisissez *Oui* à l'étape 22, vous voyez les 3 étapes suivantes. Si vous choisissez *Non*, l'assistant passe à l'étape 26.

23	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.1 Seuil de fréquence de veille PC1	Plage : 0.00-320.00 Hz
24	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.2 Tempo veille PC1	Plage : 0-3000 s
25	Spécifiez la valeur du paramètre P3.13.5.3 Niveau de reprise PC1	La plage est spécifiée par l'unité de process définie
26	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.1 Mode Multi-pompe	Multifollower Multimaster
27	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.3 Numéro d'identification de pompe	Plage : 1-8
28	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.4 Démarrage et retour	0 = Non connectés 1 = Seul le signal de démarrage est connecté 2 = Les deux signaux sont connectés
29	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.2 Nombre de pompes	Plage : 1-8
30	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.5 Interverrouillage de pompe	0 = Non utilisé 1 = Activé
31	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.6 Permutation	0 = Désactivé 1 = Activé (Intervalle) 2 = Activé (Jours de la semaine)

Si vous spécifiez la valeur *Activé (Intervalle)* pour le paramètre Permutation, l'étape 33 s'affiche. Si vous spécifiez la valeur *Activé (Jours de semaine)* pour le paramètre Permutation, l'étape 34 s'affiche. Si vous spécifiez la valeur *Désactivé* pour le paramètre Permutation, l'assistant passe directement à l'étape 36.

32	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.7 Pompes permutées	0 = Pompes auxiliaires 1 = Toutes les pompes
----	---	---

L'étape 33 s'affiche seulement si vous spécifiez la valeur *Activé (Intervalle)* pour le paramètre Permutation à l'étape 31.

33	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.8 Intervalle de permutation	Plage : 0-3000 h
----	--	------------------

Les étapes 34 et 35 s'affichent seulement si vous spécifiez la valeur *Activé (Jours de semaine)* pour le paramètre Permutation à l'étape 31.

<b>34</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.9 Jours de permutation	Plage : Lundi à dimanche
<b>35</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.10 Heure de permutation	Plage : 00:00:00 à 23:59:59
<b>36</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.13 Bande passante	Plage : 0-100%
<b>37</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.15.14 Bande passante : temporisation	Plage : 0-3600 s

L'assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) est à présent terminé.

## 2.6 ASSISTANT MODE INCENDIE

Pour démarrer l'assistant du mode incendie, sélectionnez *Activer* pour le paramètre 1.1.2 dans le menu Configuration rapide.



### ATTENTION!

Avant de continuer, lisez les informations relatives au mot de passe et à la garantie présentées au chapitre *10.18 Mode incendie*.

<b>1</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.17.2 Source de fréquence du mode incendie	Plus d'une sélection
----------	---	----------------------

Si vous spécifiez une valeur autre que *Fréquence du mode incendie*, l'assistant passe directement à l'étape 3.

<b>2</b>	Spécifiez la valeur du paramètre P3.17.3 Fréquence du mode incendie	Plage : variable
<b>3</b>	Active le signal lorsque le contact s'ouvre ou se ferme.	0 = Contact ouvert 1 = Contact fermé

Si vous spécifiez la valeur *Contact ouvert* à l'étape 3, l'assistant passe directement à l'étape 5. Si vous spécifiez la valeur *Contact fermé* à l'étape 3, l'étape 5 est superflue.

4	Spécifiez la valeur des paramètres P3.17.4 Activation du mode incendie si OUVERT et P3.17.5 Activation du mode incendie si FERMÉ	Sélectionnez une entrée logique pour l'activation du mode incendie. Voir également le chapitre <i>10.6.1 Programmation des entrées logiques et analogiques</i> .
5	Spécifiez la valeur du paramètre P3.17.6 Inversion du mode incendie	Sélectionnez une entrée logique pour l'inversion du mode incendie.  EntLog emplct 0.1 = AVANT EntLog emplct 0.2 = ARRIÈRE
6	Spécifiez la valeur du paramètre P3.17.1 Mot de passe du mode incendie	Choisissez un mot de passe pour activer la fonction Mode incendie.  1234 = Activer mode test 1002 = Activer mode incendie

L'assistant du mode incendie est à présent terminé.



## **3 INTERFACES UTILISATEUR**

### **3.1 NAVIGATION DANS LE PANNEAU OPÉRATEUR**

Les données du convertisseur de fréquence sont affichées dans des menus et des sous-menus. Pour passer d'un menu à l'autre, utilisez les touches Haut et Bas du panneau opérateur. Pour accéder à un groupe ou un élément, appuyez sur OK. Pour revenir au niveau précédent, appuyez sur la touche Back/Reset.

Sur l'affichage, vous pouvez voir votre emplacement actuel dans le menu, par exemple M3.2.1. Vous pouvez également voir le nom du groupe ou de l'élément à l'emplacement actuel.

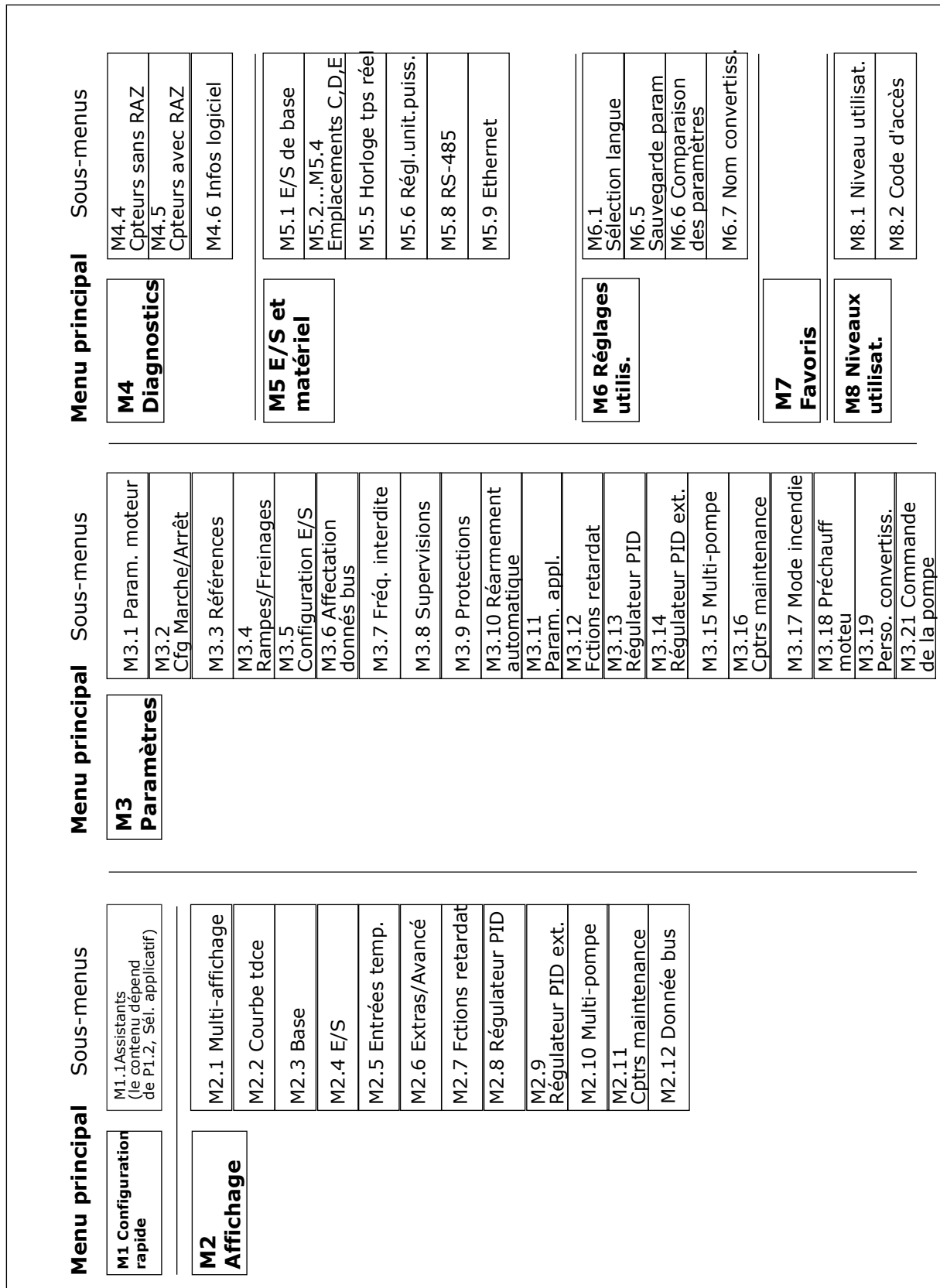


Fig. 32: Structure de menu de base du convertisseur de fréquence

## 3.2 UTILISATION DE L'AFFICHAGE GRAPHIQUE

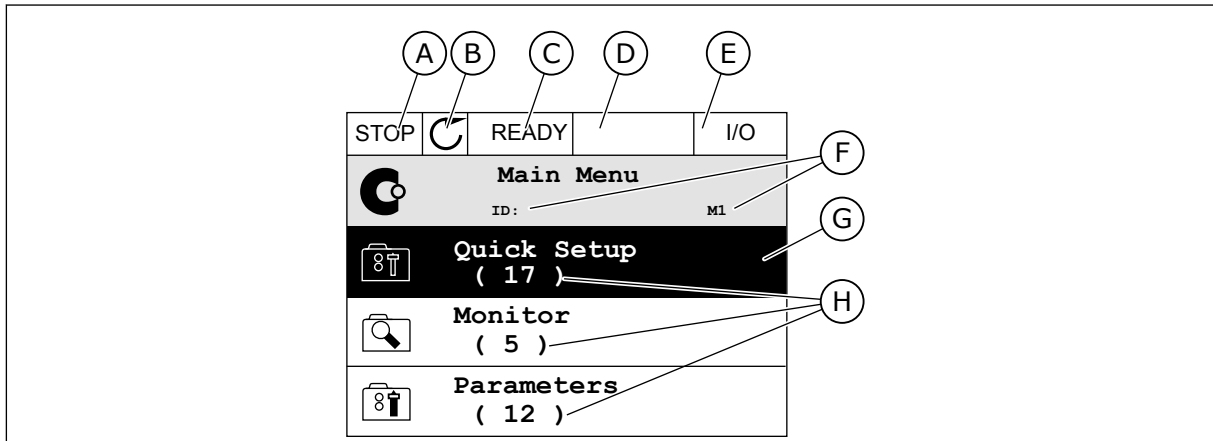


Fig. 33: Menu principal de l'affichage graphique

- |  |  |
|--|--|
| A. Premier champ d'état : ARRÊT/MARCHE                         | F. Champ de localisation : numéro d'identification du paramètre et emplacement actuel dans le menu |
| B. Sens de rotation  | G. Groupe ou élément activé : appuyez sur OK pour y accéder  |
| C. Deuxième champ d'état : PRÊT/PAS PRÊT/DÉFAUT                | H. Nombre d'éléments dans le groupe en question  |
| D. Champ d'alarme : ALARME/-                                   |  |
| E. Source de commande : PC/ES/PANNEAU OPÉRATEUR/BUS DE TERRAIN |  |

### 3.2.1 MODIFICATION DES PARAMÈTRES

Sur l'affichage graphique, deux procédures différentes permettent de modifier la valeur d'un élément.

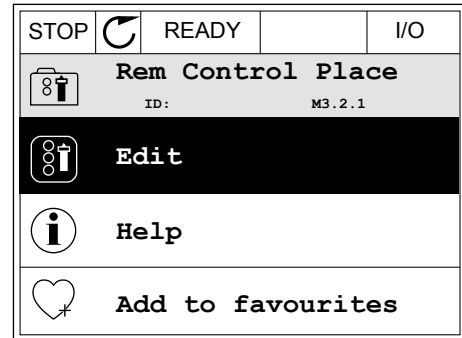
En règle générale, vous ne pouvez définir qu'une valeur pour un paramètre. Sélectionnez une valeur dans une liste des valeurs textes ou dans une plage de valeurs numériques.

#### MODIFICATION DE LA VALEUR TEXTE D'UN PARAMÈTRE

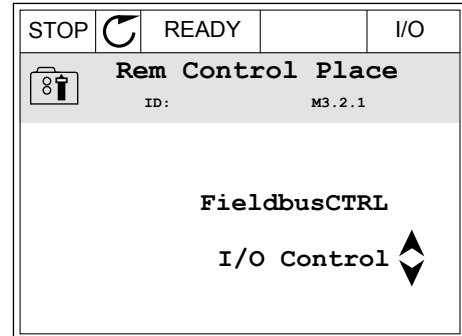
- 1 Accédez au paramètre à l'aide des touches fléchées.



- 2 Pour accéder au mode Édition, appuyez deux fois sur OK ou appuyez sur la touche Droite.



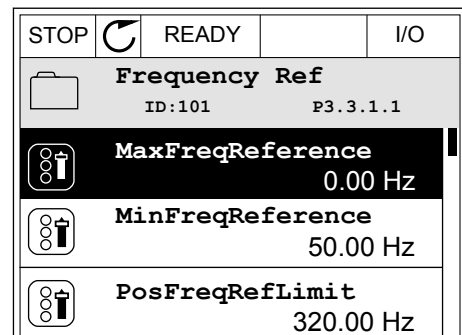
- 3 Pour définir une nouvelle valeur, appuyez sur les touches Haut et Bas.



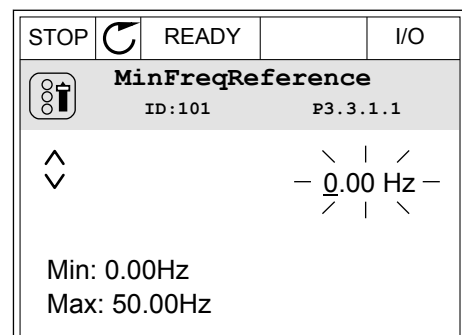
- 4 Pour accepter la modification, appuyez sur OK. Pour ignorer la modification, utilisez la touche Back/Reset.

### MODIFICATION DES VALEURS NUMÉRIQUES

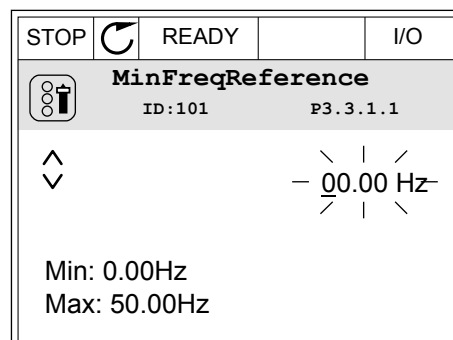
- 1 Accédez au paramètre à l'aide des touches fléchées.



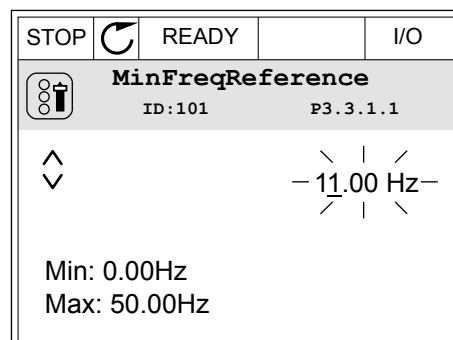
- 2 Accédez au mode Édition.



- 3 Si la valeur est numérique, passez de chiffre en chiffre à l'aide des touches Gauche et Droite. Modifiez les chiffres à l'aide des touches Haut et Bas.



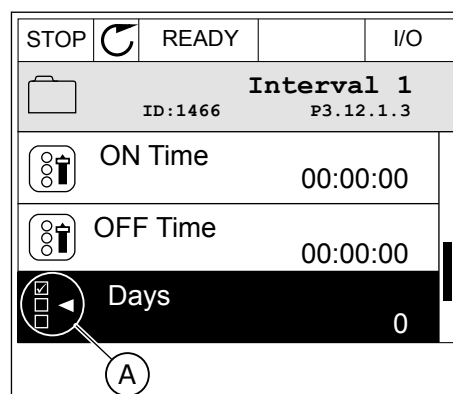
- 4 Pour accepter la modification, appuyez sur OK. Pour ignorer la modification, revenez au niveau précédent à l'aide de la touche Back/Reset.



## SÉLECTION DE PLUSIEURS VALEURS

Certains paramètres vous autorisent à sélectionner plus d'une valeur. Activez la case à cocher de chaque valeur requise.

- 1 Localisez le paramètre. Un symbole est affiché lorsqu'une sélection de cases à cocher est disponible.



- A. Symbole représentant une sélection de cases à cocher

- 2 Pour vous déplacer dans la liste des valeurs, utilisez les touches Haut et Bas.

STOP		READY		I/O
<b>Days</b>				
ID: M 3.12.1.3.1				
<input type="checkbox"/>	Sunday			
<input type="checkbox"/>	Monday			
<input type="checkbox"/>	Tuesday			
<input type="checkbox"/>	Wednesday			
<input type="checkbox"/>	Thursday			
<input type="checkbox"/>	Friday			

- 3 Pour ajouter une valeur à votre sélection, activez la case à cocher en regard de celle-ci à l'aide de la touche fléchée droite.

STOP		READY		I/O
<b>Days</b>				
ID: M 3.12.1.3.1				
<input checked="" type="checkbox"/>	Sunday			
<input type="checkbox"/>	Monday			
<input type="checkbox"/>	Tuesday			
<input type="checkbox"/>	Wednesday			
<input type="checkbox"/>	Thursday			
<input type="checkbox"/>	Friday			

### 3.2.2 RÉARMEMENT D'UN DÉFAUT

Pour réarmer un défaut, utilisez la touche de réarmement ou le paramètre Réarmement des défauts. Voir les instructions au chapitre 11.1 *Affichage d'un défaut*.

### 3.2.3 TOUCHE FUNCT

Vous pouvez utiliser la touche FUNCT pour quatre fonctions différentes :

- accès à la page de commande ;
- basculement facile entre la source de commande locale et la source de commande à distance ;
- modification du sens de rotation ;
- modification rapide de la valeur d'un paramètre.

La sélection de la source de commande détermine à quel endroit le convertisseur de fréquence prend les commandes de marche/arrêt. Toutes les sources de commande comportent un paramètre pour la sélection de la source de la référence de fréquence. La source de commande locale est toujours le panneau opérateur. La source de commande à distance peut être E/S ou Bus de terrain (FB). Vous pouvez voir la source de commande actuellement sélectionnée dans la barre d'état de l'affichage.

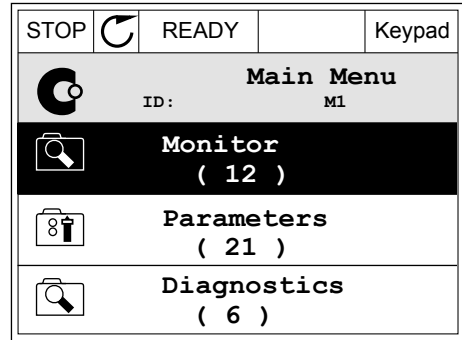
Il est possible d'utiliser E/S A, E/S B et FB en tant que sources de commande à distance. E/S A et FB ont la priorité la plus basse. Vous pouvez les sélectionner à l'aide du paramètre P3.2.1 (Source de commande à distance). E/S B peut ignorer les sources de commande à distance E/S A et FB à l'aide d'une entrée logique. Vous pouvez sélectionner l'entrée logique à l'aide du paramètre P3.5.1.7 (Forcer la commande vers E/S B).

Le panneau opérateur est toujours utilisé en tant que source de commande lorsque la source de commande est Locale. La commande locale est prioritaire sur la commande à

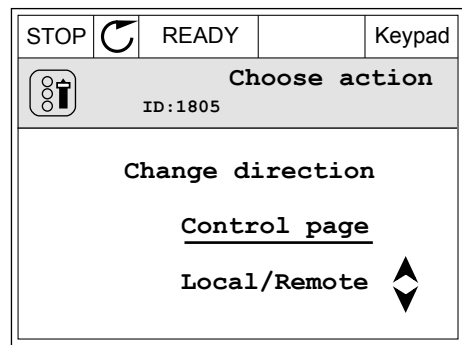
distance. Par exemple, lorsque vous utilisez la commande à distance, si le paramètre P3.5.1.7 ignore la source de commande à l'aide d'une entrée logique et que vous sélectionnez Locale, le panneau opérateur devient la source de commande. Utilisez la touche FUNCT ou le paramètre P3.2.2 Local/Distance pour basculer entre la source de commande locale et la source de commande à distance.

**MODIFICATION DE LA SOURCE DE COMMANDE**

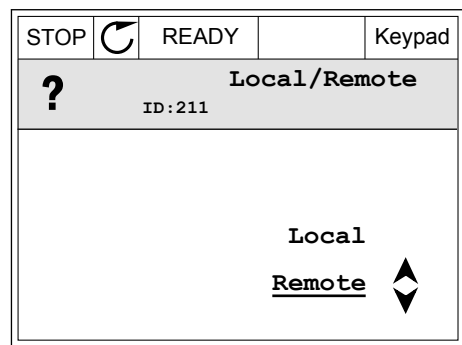
- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).



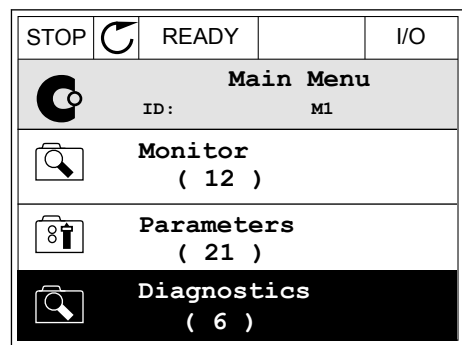
- 2 Pour sélectionner Local/Distance, utilisez les touches Haut et Bas. Appuyez sur OK.



- 3 Pour sélectionner Local ou Distance, utilisez à nouveau les touches Haut et Bas. Pour accepter la sélection, appuyez sur OK.



- 4 Si vous avez remplacé la source de commande Distance par Locale (autrement dit, le panneau opérateur), indiquez une référence du panneau opérateur.

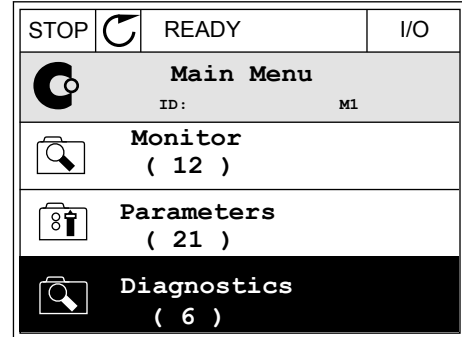


Une fois la sélection effectuée, l'affichage revient à l'endroit où vous vous trouviez lorsque vous avez appuyé sur la touche FUNCT.

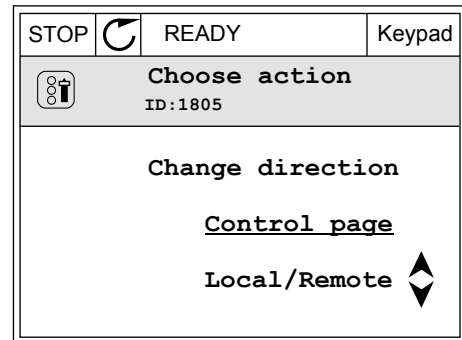
### ACCÈS À LA PAGE DE COMMANDE

Vous pouvez facilement afficher les valeurs les plus importantes dans la page de commande.

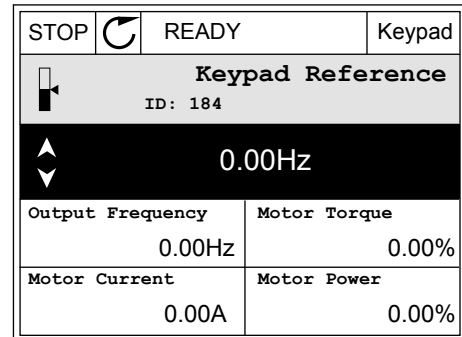
- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).



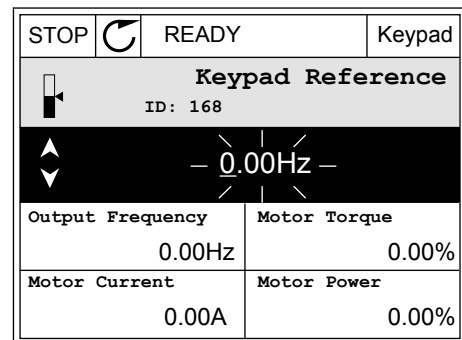
- 2 Pour sélectionner la page de commande, utilisez les touches Haut et Bas. Accédez à la page en appuyant sur OK. La page de commande s'ouvre.



- 3 Si vous utilisez la source de commande locale et la référence du panneau opérateur, vous pouvez définir le paramètre P3.3.1.8 Réf. panneau op. avec la touche OK.



- 4 Pour modifier les chiffres de la valeur, utilisez les touches Haut et Bas. Acceptez la modification à l'aide de la touche OK.





Pour plus d'informations sur la référence du panneau opérateur, voir 5.3 *Groupe 3.3 : Références*. Si vous utilisez d'autres sources de commande ou valeurs de référence, l'affichage montre la référence de fréquence (que vous ne pouvez pas modifier). Les autres valeurs affichées sur cette page sont des valeurs du Multi-affichage. Vous pouvez sélectionner les valeurs qui s'affichent ici (voir les instructions au chapitre 4.1.1 *Multi-affichage*).

## MODIFICATION DU SENS DE ROTATION

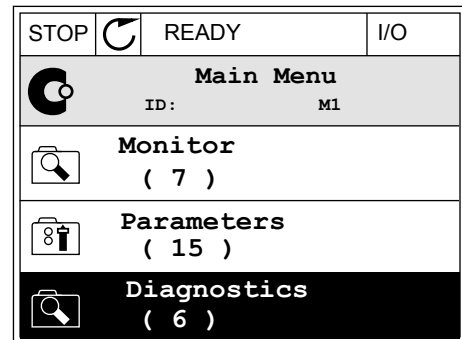
Vous pouvez modifier rapidement le sens de rotation du moteur à l'aide de la touche FUNCT.



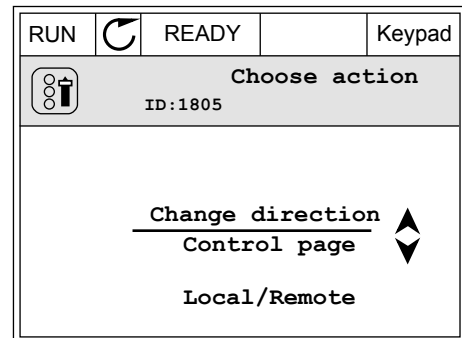
### REMARQUE!

La commande Changer de sens est disponible dans le menu uniquement si la source de commande actuelle est Local.

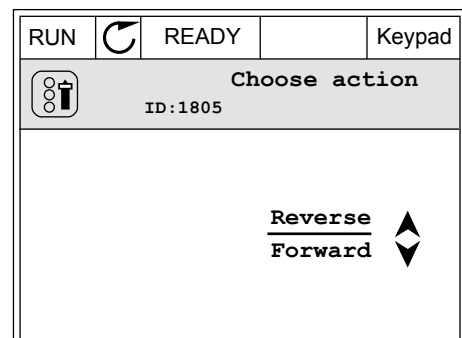
- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).



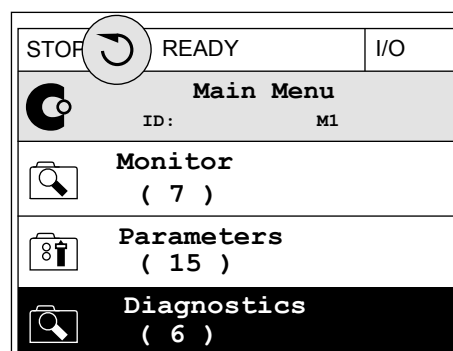
- 2 Pour sélectionner Changer de sens, utilisez les touches Haut et Bas. Appuyez sur OK.



- 3 Sélectionnez le nouveau sens de rotation. Le sens de rotation actuel clignote. Appuyez sur OK.



- 4 Le sens de rotation change immédiatement. Vous pouvez voir que l'indication fléchée dans le champ d'état de l'affichage change.



## FONCTION MODIFICATION RAPIDE

Avec la fonction Modification rapide, vous pouvez accéder rapidement à un paramètre en saisissant son numéro d'identification.

- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).
- 2 Appuyez sur les touches Haut et Bas pour sélectionner Modif. rapide et confirmez votre choix à l'aide de la touche OK.
- 3 Renseignez le numéro d'identification d'un paramètre ou sa valeur d'affichage. Appuyez sur OK. L'affichage indique la valeur du paramètre en mode Édition et la valeur d'affichage en mode Affichage.

### 3.2.4 COPIE DES PARAMÈTRES



#### REMARQUE!

Cette fonction est uniquement disponible dans l'affichage graphique.

Avant de copier les paramètres du panneau opérateur vers le convertisseur, vous devez arrêter ce dernier.

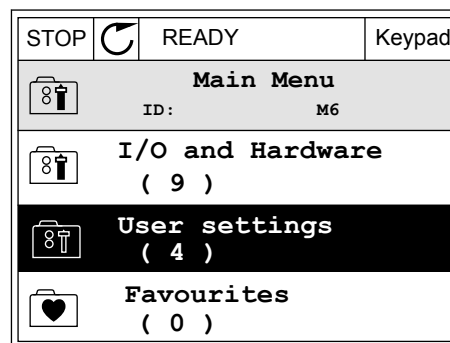
### COPIE DES PARAMÈTRES D'UN CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE

Utilisez cette fonction pour copier les paramètres d'un convertisseur vers un autre.

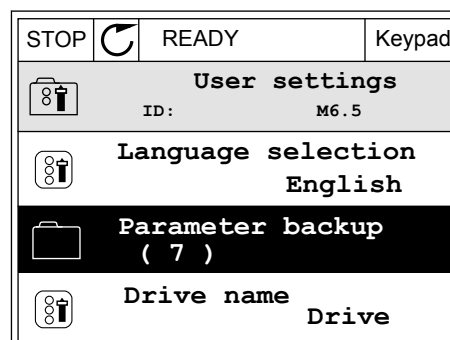
- 1 Enregistrez les paramètres sur le panneau opérateur.
- 2 Détachez le panneau opérateur et raccordez-le à un autre convertisseur.
- 3 Téléchargez les paramètres vers le nouveau convertisseur à l'aide de la commande Rest. de pan opé.

## ENREGISTREMENT DES PARAMÈTRES SUR LE PANNEAU OPÉRATEUR

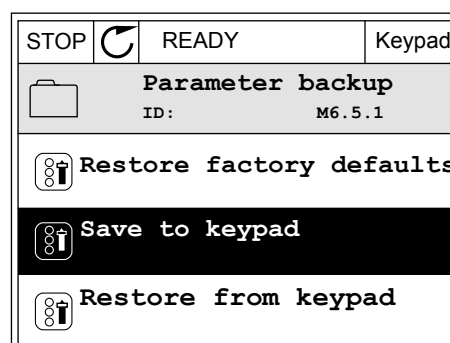
1 Accédez au menu Réglages utilisateur.



2 Accédez au sous-menu Sauvegarde param.



3 Utilisez les touches Haut et Bas pour sélectionner une fonction. Acceptez la sélection à l'aide de la touche OK.



La commande Restor.par.usine rétablit les préreglages usine des paramètres. Avec la commande Enreg s/ pan opé, vous pouvez copier tous les paramètres sur le panneau opérateur. La commande Rest. de pan opé. copie tous les paramètres du panneau opérateur vers le convertisseur.

### 3.2.5 COMPARAISON DES PARAMÈTRES

Grâce à cette fonction, vous pouvez comparer le jeu de paramètres actuel avec l'un des quatre jeux suivants :

- Jeu 1 (P6.5.4 Enreg. ds jeu 1)
- Jeu 2 (P6.5.6 Enreg. ds jeu 2)
- Défauts (P6.5.1 Restor. par. usine)
- Jeu du panneau opérateur (P6.5.2 Enreg s/ pan opé)

Pour en savoir plus sur ces paramètres, voir *Table 112 Paramètres de sauvegarde des paramètres dans le menu Réglages utilisateur.*

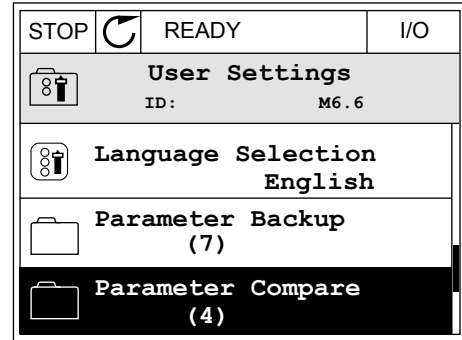


### REMARQUE!

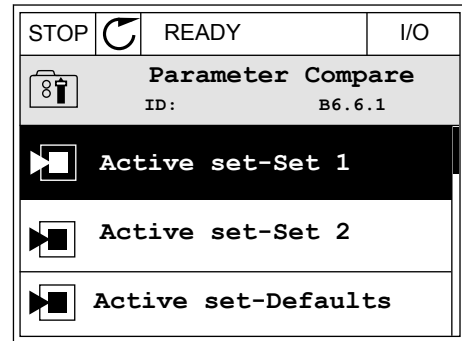
Si vous n'avez pas enregistré le jeu de paramètres avec lequel vous voulez comparer le jeu actuel, l'affichage indique *Echec comparaison.*

## UTILISATION DE LA FONCTION COMPARAISON DES PARAMÈTRES

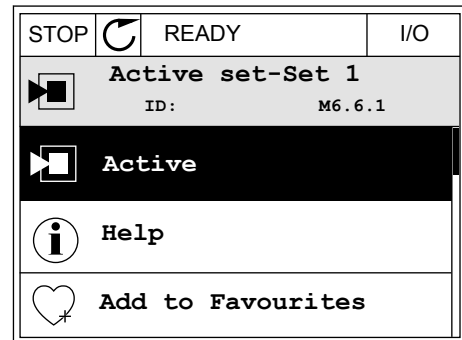
- 1 Accédez à Comparaison param. dans le menu Réglages utilisateur.



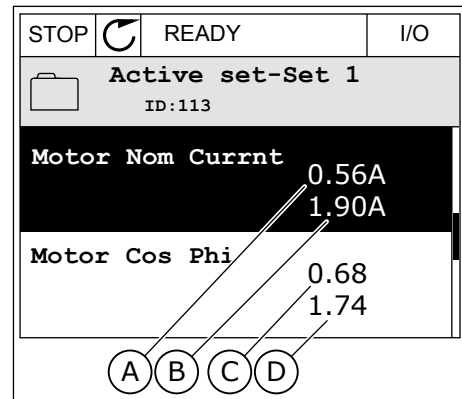
- 2 Sélectionnez la paire de jeux. Appuyez sur OK pour accepter la sélection.



- 3 Sélectionnez Actif et appuyez sur OK.



- 4 Comparez les valeurs actuelles et les valeurs de l'autre jeu.



- A. Valeur actuelle
- B. Valeur de l'autre jeu
- C. Valeur actuelle
- D. Valeur de l'autre jeu

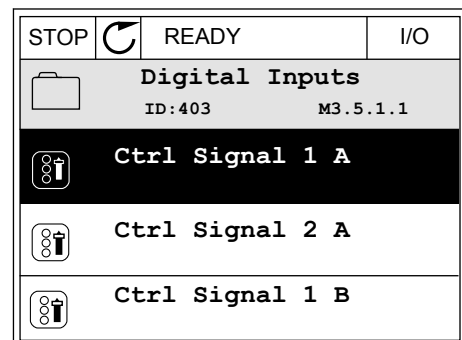
### 3.2.6 AIDE TEXTE

L'affichage graphique peut présenter l'aide texte de nombreuses rubriques. Tous les paramètres comportent une aide texte.

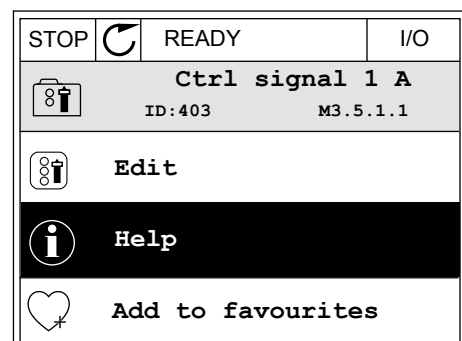
Ces aides textes sont également disponibles pour les défauts, les alarmes et l'assistant de mise en service.

#### LECTURE D'UNE AIDE TEXTE

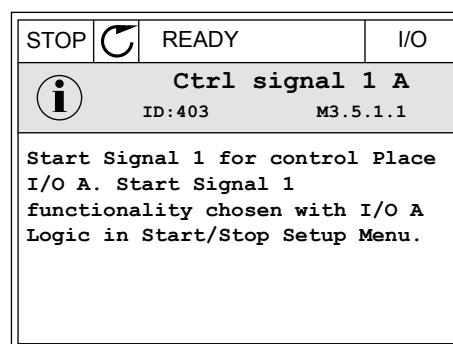
- 1 Recherchez l'élément dont vous voulez lire l'aide.



- 2 Utilisez les touches Haut et Bas pour sélectionner Aide.



3 Pour ouvrir l'aide texte, appuyez sur OK.



### REMARQUE!

Les aides textes sont toujours affichées en anglais.

### 3.2.7 UTILISATION DU MENU FAVORIS

Si vous utilisez fréquemment les mêmes éléments, vous pouvez les ajouter aux favoris. Vous pouvez collecter un jeu de paramètres ou des signaux d'affichage depuis tous les menus du panneau opérateur.

Pour en savoir plus sur l'utilisation du menu Favoris, voir le chapitre *8.2 Favoris*.

### 3.3 UTILISATION DE L'AFFICHEUR TEXTE

Vous pouvez également utiliser le panneau opérateur avec l'affichage texte pour votre interface utilisateur. L'affichage texte et l'affichage graphique ont pratiquement les mêmes fonctions. Certaines fonctions sont uniquement disponibles dans l'affichage graphique.

L'affichage indique l'état du moteur et du convertisseur de fréquence. Il indique également les défauts survenant pendant le fonctionnement du moteur et du convertisseur. Sur l'affichage, vous pouvez voir votre emplacement actuel dans le menu. Vous pouvez également voir le nom du groupe ou de l'élément à l'emplacement actuel. Si le texte est trop long pour l'affichage, il défile pour s'afficher en entier.

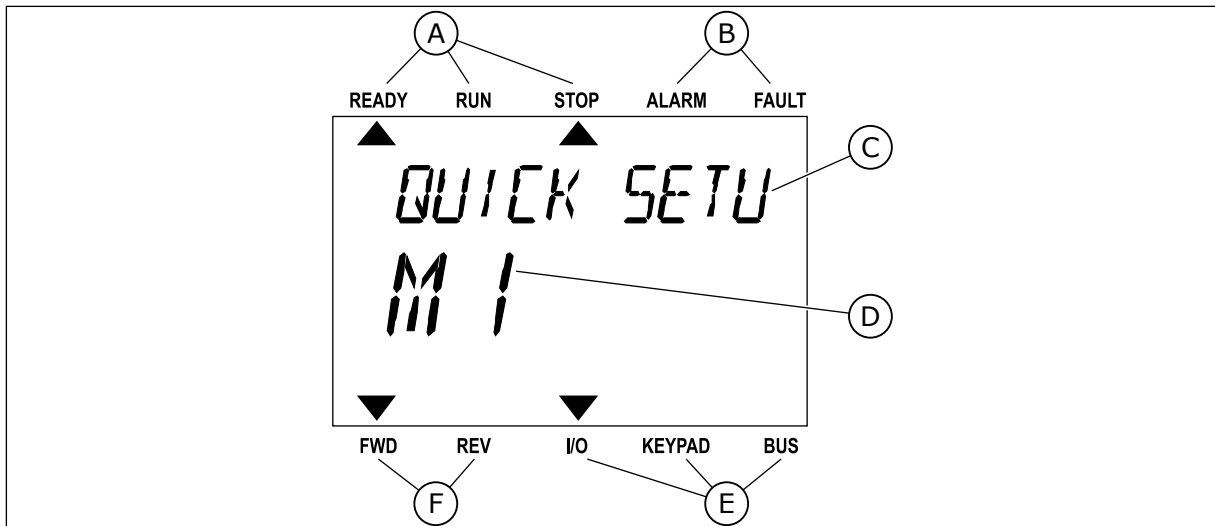


Fig. 34: Menu principal de l'affichage texte

- |   |   |
|---|---|
| A. Indicateurs d'état                                   | D. Emplacement actuel dans le menu      |
| B. Indicateurs d'alarme et de défaut                    | E. Indicateurs de la source de commande |
| C. Nom du groupe ou de l'élément à l'emplacement actuel | F. Indicateurs du sens de rotation      |

### 3.3.1 MODIFICATION DES PARAMÈTRES

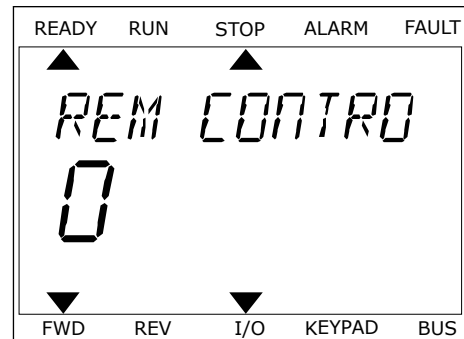
#### MODIFICATION DE LA VALEUR TEXTE D'UN PARAMÈTRE

Utilisez la procédure suivante pour définir la valeur d'un paramètre.

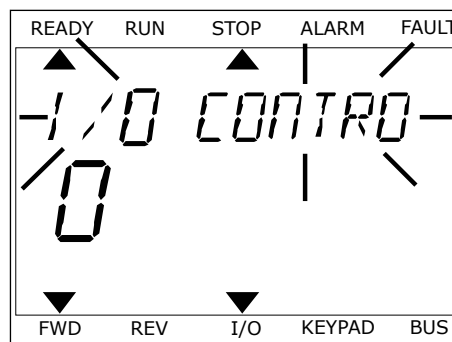
- 1 Accédez au paramètre à l'aide des touches fléchées.



- 2 Pour accéder au mode Édition, appuyez sur OK.



- 3 Pour définir une nouvelle valeur, appuyez sur les touches Haut et Bas.



- 4 Acceptez la modification à l'aide de la touche OK. Pour ignorer la modification, revenez au niveau précédent à l'aide de la touche Back/Reset.

### MODIFICATION DES VALEURS NUMÉRIQUES

- 1 Accédez au paramètre à l'aide des touches fléchées.
- 2 Accédez au mode Édition.
- 3 Passez de chiffre en chiffre à l'aide des touches Gauche et Droite. Modifiez les chiffres à l'aide des touches Haut et Bas.
- 4 Acceptez la modification à l'aide de la touche OK. Pour ignorer la modification, revenez au niveau précédent à l'aide de la touche Back/Reset.

#### 3.3.2 RÉARMEMENT D'UN DÉFAUT

Pour réarmer un défaut, utilisez la touche de réarmement ou le paramètre Réarmement des défauts. Voir les instructions au chapitre *11.1 Affichage d'un défaut*.

#### 3.3.3 TOUCHE FUNCT

Vous pouvez utiliser la touche FUNCT pour quatre fonctions différentes :

- accès à la page de commande ;
- basculement facile entre la source de commande locale et la source de commande à distance ;
- modification du sens de rotation ;
- modification rapide de la valeur d'un paramètre.

La sélection de la source de commande détermine à quel endroit le convertisseur de fréquence prend les commandes de marche/arrêt. Toutes les sources de commande comportent un paramètre pour la sélection de la source de la référence de fréquence. La source de commande locale est toujours le panneau opérateur. La source de commande à distance peut être E/S ou Bus de terrain (FB). Vous pouvez voir la source de commande actuellement sélectionnée dans la barre d'état de l'affichage.

Il est possible d'utiliser E/S A, E/S B et FB en tant que sources de commande à distance. E/S A et FB ont la priorité la plus basse. Vous pouvez les sélectionner à l'aide du paramètre P3.2.1 (Source de commande à distance). E/S B peut ignorer les sources de commande à

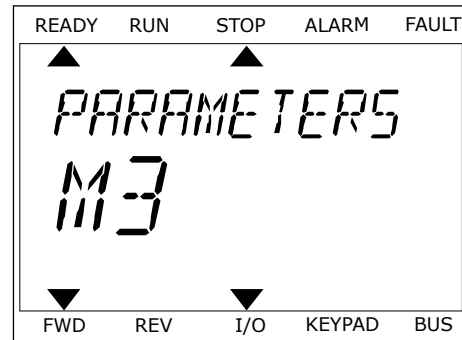


distance E/S A et FB à l'aide d'une entrée logique. Vous pouvez sélectionner l'entrée logique à l'aide du paramètre P3.5.1.7 (Forcer la commande vers E/S B).

Le panneau opérateur est toujours utilisé en tant que source de commande lorsque la source de commande est Locale. La commande locale est prioritaire sur la commande à distance. Par exemple, lorsque vous utilisez la commande à distance, si le paramètre P3.5.1.7 ignore la source de commande à l'aide d'une entrée logique et que vous sélectionnez Locale, le panneau opérateur devient la source de commande. Utilisez la touche FUNCT ou le paramètre P3.2.2 Local/Distance pour basculer entre la source de commande locale et la source de commande à distance.

### MODIFICATION DE LA SOURCE DE COMMANDE

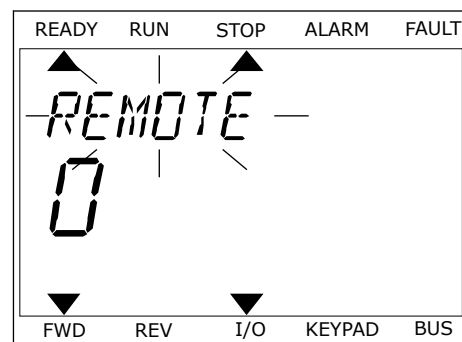
- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).



- 2 Pour sélectionner Local/Distance, utilisez les touches Haut et Bas. Appuyez sur OK.



- 3 Pour sélectionner Local **ou** Distance, utilisez à nouveau les touches Haut et Bas. Pour accepter la sélection, appuyez sur OK.



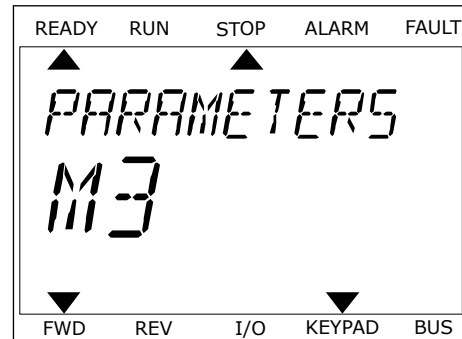
- 4 Si vous avez remplacé la source de commande Distance par Locale (autrement dit, le panneau opérateur), indiquez une référence du panneau opérateur.

Une fois la sélection effectuée, l'affichage revient à l'endroit où vous vous trouviez lorsque vous avez appuyé sur la touche FUNCT.

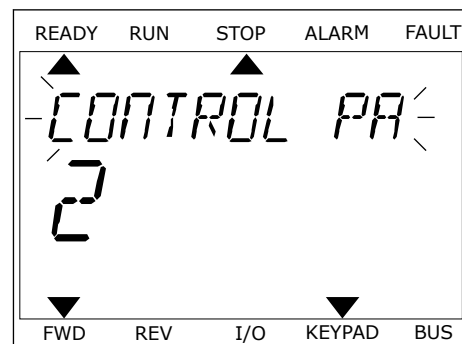
## ACCÈS À LA PAGE DE COMMANDE

Vous pouvez facilement afficher les valeurs les plus importantes dans la page de commande.

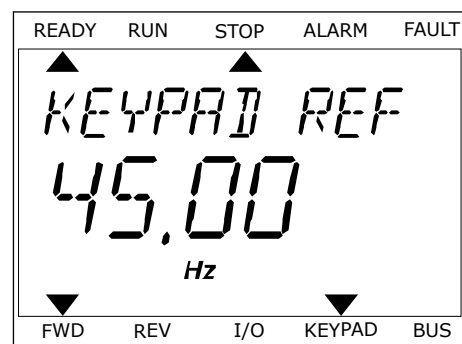
- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).



- 2 Pour sélectionner la page de commande, utilisez les touches Haut et Bas. Accédez à la page en appuyant sur OK. La page de commande s'ouvre.



- 3 Si vous utilisez la source de commande locale et la référence du panneau opérateur, vous pouvez définir le paramètre P3.3.1.8 Réf. panneau op. avec la touche OK.



Pour plus d'informations sur la référence du panneau opérateur, voir 5.3 *Groupe 3.3 : Références*). Si vous utilisez d'autres sources de commande ou valeurs de référence, l'affichage montre la référence de fréquence (que vous ne pouvez pas modifier). Les autres valeurs affichées sur cette page sont des valeurs du Multi-affichage. Vous pouvez sélectionner les valeurs qui s'affichent ici (voir les instructions au chapitre 4.1.1 *Multi-affichage*).

## MODIFICATION DU SENS DE ROTATION

Vous pouvez modifier rapidement le sens de rotation du moteur à l'aide de la touche FUNCT.

**REMARQUE!**

La commande Changer de sens est disponible dans le menu uniquement si la source de commande actuelle est Local.

- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).
- 2 Pour sélectionner Changer de sens, utilisez les touches Haut et Bas. Appuyez sur OK.
- 3 Sélectionnez le nouveau sens de rotation. Le sens de rotation actuel clignote. Appuyez sur OK. Le sens de rotation change immédiatement, tout comme l'indication fléchée dans le champ d'état de l'affichage.

**FONCTION MODIFICATION RAPIDE**

Avec la fonction Modification rapide, vous pouvez accéder rapidement à un paramètre en saisissant son numéro d'identification.

- 1 Quelle que soit votre position dans la structure de menu, appuyez sur la touche FONCTION (FUNCT).
- 2 Appuyez sur les touches Haut et Bas pour sélectionner Modif. rapide et confirmez votre choix à l'aide de la touche OK.
- 3 Renseignez le numéro d'identification d'un paramètre ou sa valeur d'affichage. Appuyez sur OK. L'affichage indique la valeur du paramètre en mode Édition et la valeur d'affichage en mode Affichage.

### 3.4 STRUCTURE DE MENU

Menu	Fonction
<b>Configuration rapide</b>	Voir 1.4 <i>Description des applicatifs.</i>
<b>Affichage</b>	Multi-affichage*
	Courbe*
	Base
	E/S
	Extras/Avancé
	Fonctions de temporisation
	Régulateur PID
	Régulateur PID externe
	Multi-pompe
	Compteurs de maintenance
	Données du bus de terrain
<b>Paramètres</b>	Voir 5 <i>Menu Paramètres.</i>
<b>Diagnostics</b>	Défauts actifs
	Réarmement des défauts
	Historique des défauts
	Compteurs sans RAZ
	Compteurs avec RAZ
	Informations logicielles

Menu	Fonction
<b>E/S et matériel</b>	Réglages utilisateur
	Emplacement C
	Emplacement D
	Emplacement E
	Horloge temps réel
	Réglage unité de puissance
	Panneau opérateur
	RS-485
	Ethernet
<b>Réglages utilisateur</b>	Langue
	Sauvegarde param*
	Comparaison des paramètres
	Nom convertisseur de fréquence
<b>Favoris *</b>	Voir 8.2 Favoris.
<b>Niveaux utilisat.</b>	Voir 5 Menu Paramètres.

\* = La fonction n'est pas disponible dans le panneau opérateur avec un affichage texte.

### 3.4.1 CONFIGURATION RAPIDE

Le groupe Configuration rapide comprend divers assistants et les paramètres de configuration rapide de l'applicatif VACON® 100 FLOW. Vous trouverez des informations plus détaillées sur les paramètres de ce groupe aux chapitres 1.3 *Première mise en service* et 2 *Assistants*.

### 3.4.2 AFFICHAGE

#### MULTI-AFFICHAGE

Avec la fonction Multi-affichage, vous pouvez collecter de 4 à 9 éléments à afficher. Voir 4.1.1 *Multi-affichage*.

**REMARQUE!**

Le menu Multi-affichage n'est pas disponible dans l'affichage texte.

**COURBE**

La fonction Courbe est une représentation graphique simultanée de 2 valeurs d'affichage  
Voir 4.1.2 *Courbe*.

**BASE**

Les valeurs d'affichage de base sont les états, les mesures, ainsi que les valeurs réelles des paramètres et des signaux. Voir 4.1.3 *Base*.

**E/S**

Vous pouvez afficher les états et niveaux des valeurs des signaux d'entrée et de sortie. Voir 4.1.4 *E/S*.

**ENTRÉES DE TEMPÉRATURE**

Voir 4.1.5 *Entrées de température*.

**EXTRAS/AVANCÉ**

Vous pouvez afficher différentes valeurs avancées, telles que les valeurs du bus de terrain.  
Voir 4.1.6 *Extras et Avancé*.

**FONCTIONS DE TEMPORISATION**

Vous pouvez afficher les fonctions du séquenceur et l'horloge temps réel. Voir 4.1.7 *Affichage des états du séquenceur (TC)*.

**RÉGULATEUR PID**

Vous pouvez afficher les valeurs du régulateur PID. Voir 4.1.8 *Affichage du régulateur PID*.

**RÉGULATEUR PID EXTERNE**

Vous pouvez afficher les valeurs relatives au régulateur PID externe. Voir 4.1.9 *Affichage du régulateur PID externe*.

**MULTI-POMPE**

Vous pouvez afficher les valeurs relatives au fonctionnement de plusieurs convertisseurs de fréquence. Voir 4.1.10 *Affichage multi-pompe*.

**COMPTEURS DE MAINTENANCE**

Vous pouvez afficher les valeurs relatives aux compteurs de maintenance. Voir 4.1.11 *Compteurs de maintenance*.

**DONNÉES DU BUS DE TERRAIN**

Vous pouvez voir les données du bus de terrain sous forme de valeurs d'affichage. Utilisez

cette fonction, par exemple, pendant la mise en service du bus de terrain. Voir 4.1.12 *Affichage des données du bus de terrain.*

### 3.5 VACON® LIVE

VACON® Live est un outil PC utilisé pour la mise en service et la maintenance des convertisseurs de fréquence VACON® 10, VACON® 20 et VACON® 100. Vous pouvez télécharger VACON® Live sur le site <http://drives.danfoss.com>.

L'outil VACON® Live pour PC inclut les fonctions suivantes.

- Paramétrage, affichage, informations des convertisseurs de fréquence, enregistreur de données, etc.
- VACON® Loader, l'outil de téléchargement des logiciels
- Prise en charge de la communication série et d'Ethernet
- Prise en charge de Windows XP, Vista 7 et 8
- 17 langues : allemand, anglais, chinois, danois, espagnol, finnois, français, italien, néerlandais, polonais, portugais, roumain, russe, slovaque, suédois, tchèque et turc

Vous pouvez raccorder le convertisseur de fréquence à l'outil PC à l'aide du câble de communication série VACON®. Les pilotes de communication série sont installés automatiquement pendant l'installation de VACON®. Une fois le câble raccordé, VACON® Live détecte automatiquement le convertisseur de fréquence connecté.

Pour en savoir plus sur l'utilisation de VACON® Live, voir le menu d'aide du programme.

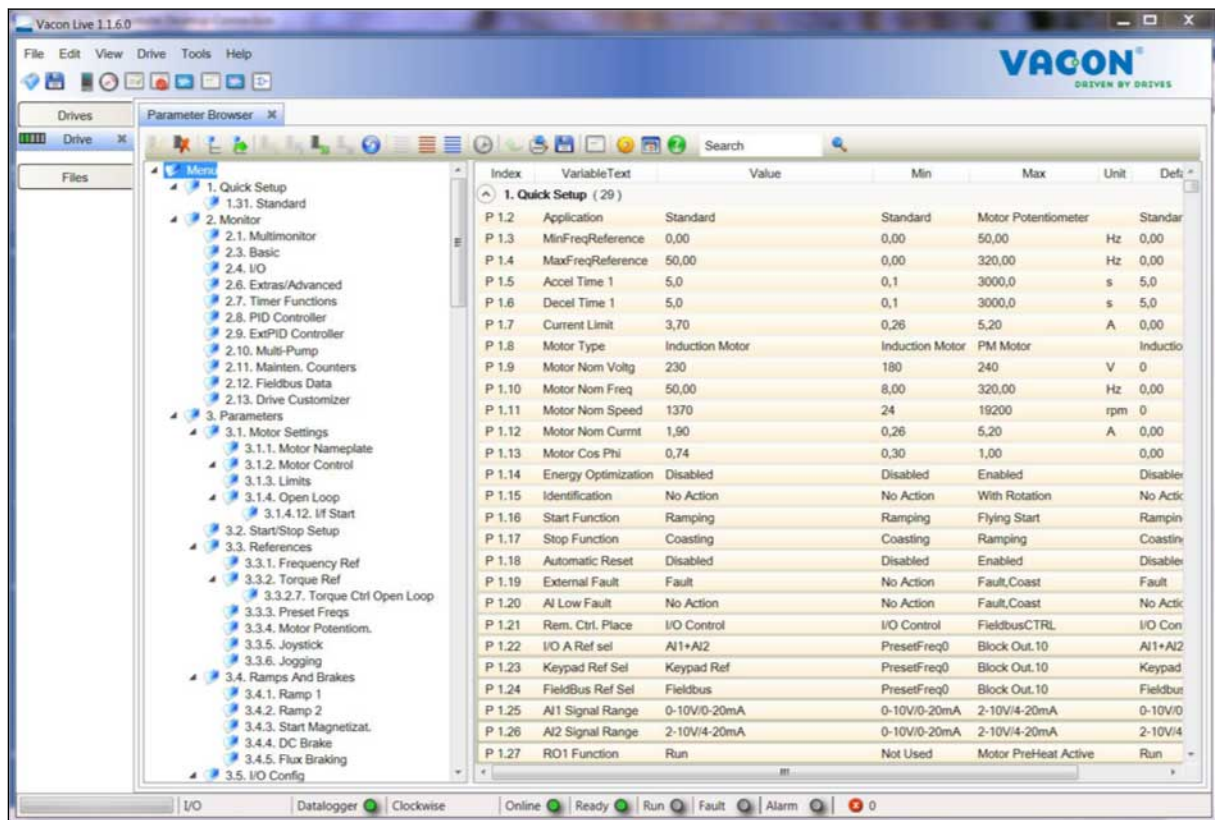


Fig. 35: Outil VACON® Live pour PC

# 4 MENU AFFICHAGE

## 4.1 GROUPE AFFICHAGE

Vous pouvez afficher les valeurs réelles des paramètres et des signaux. Vous pouvez également afficher les états et les mesures. Vous pouvez personnaliser certaines valeurs affichées.

### 4.1.1 MULTI-AFFICHAGE

Sur la page Multi-affichage, vous pouvez collecter de 4 à 9 éléments à afficher. Sélectionnez le nombre d'éléments à l'aide du paramètre 3.11.4 Vue Multi-affichage. Pour en savoir plus, voir le chapitre 5.11 Groupe 3.11 : Paramètres de l'applicatif.

### MODIFICATION DES ÉLÉMENTS À AFFICHER

1 Accédez au menu Affichage en appuyant sur OK.

STOP		READY	I/O
<b>Main Menu</b>			
		ID:	M1
	<b>Quick Setup</b> (4)		
	<b>Monitor</b> (12)		
	<b>Parameters</b> (21)		

2 Accédez à Multi-affichage.

STOP		READY	I/O
<b>Monitor</b>			
		ID:	M2.1
	<b>Multimonitor</b>		
	<b>Basic</b> (7)		
	<b>Timer Functions</b> (13)		

3 Pour remplacer un ancien élément, activez-le. Utilisez les touches fléchées.

STOP		READY	I/O
<b>Multimonitor</b>			
		ID:25	FreqReference
<b>FreqReference</b>	<b>Output Freq</b>	<b>Motor Speed</b>	
20.0 Hz	0.00 Hz	0.0 rpm	
<b>Motor Curre</b>	<b>Motor Torque</b>	<b>Motor Voltage</b>	
0.00A	0.00 %	0.0V	
<b>DC-link volt</b>	<b>Unit Tempera</b>	<b>Motor Tempera</b>	
0.0v	81.9°C	0.0%	



- Pour sélectionner un nouvel élément dans la liste, appuyez sur OK.

STOP		READY	I/O
<b>FreqReference</b>			
ID:1		M2.1.1.1	
<input checked="" type="checkbox"/>	Output frequency	0.00 Hz	
<input checked="" type="checkbox"/>	FreqReference	10.00 Hz	
<input checked="" type="checkbox"/>	Motor Speed	0.00 rpm	
<input checked="" type="checkbox"/>	Motor Current	0.00 A	
<input checked="" type="checkbox"/>	Motor Torque	0.00 %	
<input type="checkbox"/>	Motor Power	0.00 %	

#### 4.1.2 COURBE

La fonction Courbe est une représentation graphique de deux valeurs d'affichage.

Lorsque vous sélectionnez une valeur, le convertisseur commence à enregistrer les valeurs. Dans le sous-menu Courbe, vous pouvez examiner la courbe et sélectionner les signaux. Vous pouvez également indiquer les paramètres minimaux et maximaux, préciser l'intervalle d'échantillonnage et utiliser la fonction Échelle auto.

#### MODIFICATION DES VALEURS

Utilisez la procédure suivante pour modifier les valeurs d'affichage.

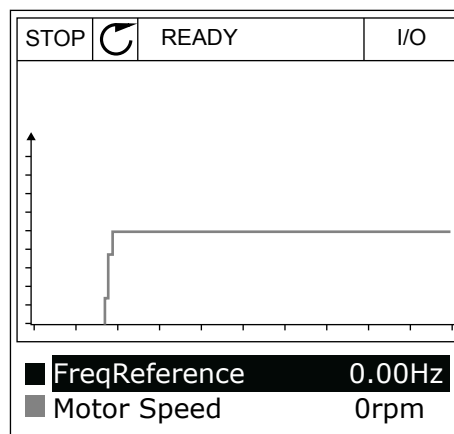
- Dans le menu Affichage, localisez le sous-menu Courbe, puis appuyez sur OK.

STOP		READY	I/O
<b>Monitor</b>			
ID:		M2.2	
	Multimonitor		
	<b>Trend Curve</b> (7)		
	Basic (13)		

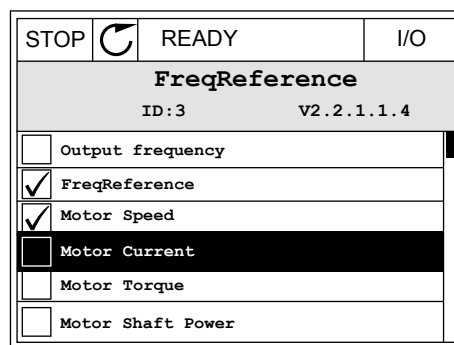
- Accédez au sous-menu Aff. courbe à l'aide de la touche OK.

STOP		READY	I/O
<b>Trend Curve</b>			
ID:		M2.2.1	
	<b>View Trend Curve</b> (2)		
	Sampling interval	100 ms	
	Channel 1 min	-1000	

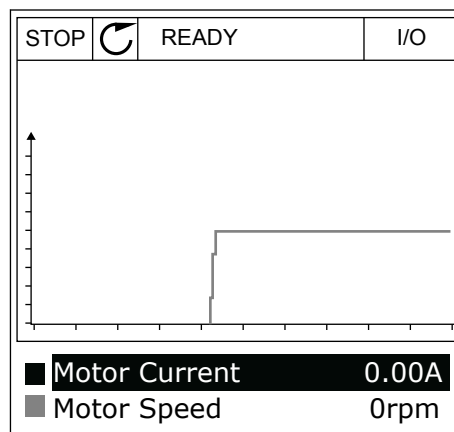
- Vous ne pouvez afficher que deux valeurs simultanément en tant que courbes. Les sélections actuelles, Réf. fréquence et Vitesse moteur, sont visibles au bas de l'écran. Pour sélectionner la valeur actuelle que vous voulez modifier, utilisez les touches Haut et Bas. Appuyez sur OK.



- Parcourez la liste des valeurs d'affichage à l'aide des touches fléchées.



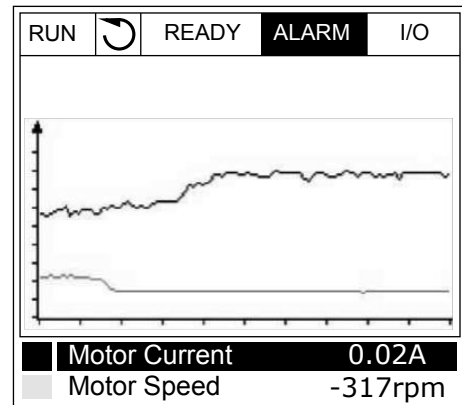
- Faites votre sélection et appuyez sur OK.



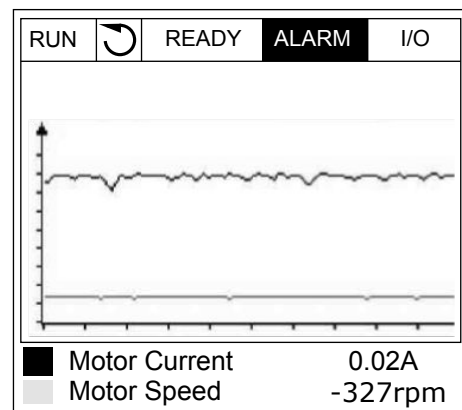
### ARRÊT DE LA PROGRESSION DE LA COURBE

La fonction Courbe vous permet également d'arrêter la courbe et de lire les valeurs actuelles. Ensuite, vous pouvez reprendre la progression de la courbe.

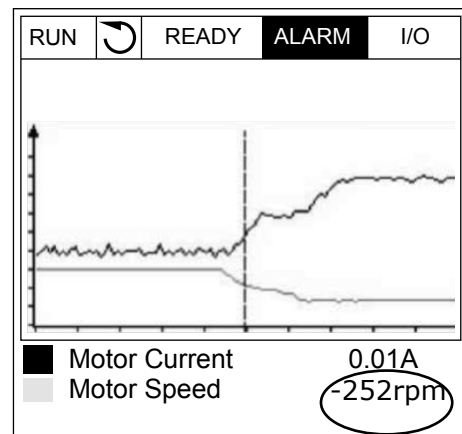
- 1 Dans la vue Courbe, activez une courbe à l'aide de la touche Haut. Le cadre de l'affichage apparaît en gras.



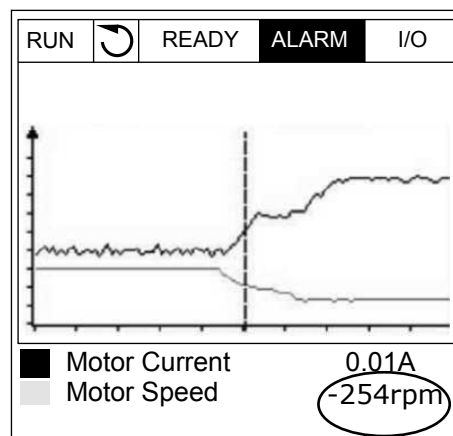
- 2 Appuyez sur OK au niveau du point cible de la courbe.



- 3 Une ligne verticale apparaît sur l'affichage. Les valeurs affichées au bas de l'écran correspondent à l'emplacement de la ligne.



- 4 Pour déplacer la ligne afin de voir les valeurs d'un autre emplacement, utilisez les touches Gauche et Droite.



**Table 15: Paramètres de la courbe**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
M2.2.1	Aff. courbe						Accédez à ce menu pour afficher les valeurs sous forme de courbe.
P2.2.2	Intervalle échantillage	100	432000	ms	100	2368	
P2.2.3	Canal 1 mini	-214748	1000		-1000	2369	
P2.2.4	Canal 1 maxi	-1000	214748		1000	2370	
P2.2.5	Canal 2 mini	-214748	1000		-1000	2371	
P2.2.6	Canal 2 maxi	-1000	214748		1000	2372	
P2.2.7	Échelle auto	0	1		0	2373	0 = Désactivé 1 = Activé

#### 4.1.3 BASE

Vous pouvez voir les valeurs d'affichage de base et les données correspondantes dans le tableau suivant.



#### REMARQUE!

Seuls les états relatifs à la carte d'E/S standard sont disponibles dans le menu Affichage. Vous pouvez trouver les états de tous les signaux de cartes d'E/S sous forme de données brutes dans le menu E/S et matériel.

Vérifiez les états de la carte d'E/S d'extension dans le menu E/S et matériel lorsque le système vous le demande.

**Table 16: Éléments du menu Affichage**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.3.1	Fréquence de sortie	Hz	0.01	1	
V2.3.2	Référence de fréquence	Hz	0.01	25	
V2.3.3	Vitesse moteur	t/mn	1	2	
V2.3.4	Courant moteur	A	Variable	3	
V2.3.5	Couple moteur	%	0.1	4	
V2.3.7	Puissance à l'arbre moteur	%	0.1	5	
V2.3.8	Puissance à l'arbre moteur	kW/cv	Variable	73	
V2.3.9	Tension moteur	V	0.1	6	
V2.3.10	Tension bus c.c.	V	1	7	
V2.3.11	Température de l'unité	°C	0.1	8	
V2.3.12	Température du moteur	%	0.1	9	
V2.3.13	Préchauffage du moteur		1	1228	0 = Désactivé 1 = Chauffage (alimentation en C.C.)
V2.3.15	Compteur kWh avec RAZ - Valeur basse	kWh	1	1054	
V2.3.14	Compteur kWh avec RAZ - Valeur élevée		1	1067	

## 4.1.4 E/S

Table 17: Affichage du signal d'E/S

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.4.1	Emplacement A DIN 1, 2, 3		1	15	
V2.4.2	Emplacement A DIN 4, 5, 6		1	16	
V2.4.3	Emplacement B RO 1, 2, 3		1	17	
V2.4.4	Entrée analogique 1	%	0.01	59	Emplacement A.1 par défaut.
V2.4.5	Entrée analogique 2	%	0.01	60	Emplacement A.2 par défaut.
V2.4.6	Entrée analogique 3	%	0.01	61	Emplacement D.1 par défaut.
V2.4.7	Entrée analogique 4	%	0.01	62	Emplacement D.2 par défaut.
V2.4.8	Entrée analogique 5	%	0.01	75	Emplacement E.1 par défaut.
V2.4.9	Entrée analogique 6	%	0.01	76	Emplacement E.2 par défaut.
V2.4.10	Emplacement A A01	%	0.01	81	

## 4.1.5 ENTRÉES DE TEMPÉRATURE

**REMARQUE!**

Ce groupe de paramètres est visible lorsque vous disposez d'une carte optionnelle pour la mesure de la température (OPT-BH).

**Table 18: Affichage des entrées de température**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.5.1	Entrée température 1	°C	0.1	50	
V2.5.2	Entrée température 2	°C	0.1	51	
V2.5.3	Entrée température 3	°C	0.1	52	
V2.5.4	Entrée température 4	°C	0.1	69	
V2.5.5	Entrée température 5	°C	0.1	70	
V2.5.6	Entrée température 6	°C	0.1	71	

## 4.1.6 EXTRAS ET AVANCÉ

Table 19: Affichage des valeurs avancées

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.6.1	Mot d'état du convertisseur de fréquence		1	43	B1 = Prêt B2 = Marche B3 = Défaut B6 = Marche activée B7 = Alarme activée B10 = Courant CC à l'arrêt B11 = Freinage CC actif B12 = Demande de marche B13 = Régulation moteur activée B15 = Hacheur de freinage actif
V2.6.2	Etat Prêt		1	78	B0 = Valid. marche active B1 = Aucun défaut B2 = Interr. charge fermé B3 = Tension CC OK B4 = Module puiss. OK B5 = Dém. autorisé (module puiss.) B6 = Dém. autorisé (logiciel système)
V2.6.3	Mot d'état d'appli-catif 1 (Status Word)		1	89	B0 = Interverrouillage marche 1 B1 = Interverrouillage marche 2 B2 = Rampe 2 active B3 = Réserve B4 = Cmde E/S A active B5 = Cmde E/S B active B6 = Cmde bus terrain active B7 = Cmde locale active B8 = Cmde PC active B9 = Vitesses cstes actives B10 = Rinçage actif B11 = Mode incendie actif B12 = Préchauff. moteur actif B13 = Arrêt rapide actif B14 = Arrêt depuis panneau
V2.6.4	Mot d'état d'appli-catif 2 (Status Word)		1	90	B0 = Interdiction accél/décél B1 = Interrupt mot. ouvert B2 = PID en marche B3 = Veille PID B4 = Rempl. prog. PID B5 = Nett.auto activé B6 = Pompe appoint B7 = Pompe amorçage B8 = Antiblocage B9 = Alarme de pression d'entrée B10 = Alarme de protection givre B11 = Alarme de surpression B14 = Supervision 1 B15 = Supervision 2
V2.6.5	Mot d'état DIN 1		1	56	
V2.6.6	Mot d'état DIN 2		1	57	



**Table 19: Affichage des valeurs avancées**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.6.7	Décimale de courant moteur 1		0.1	45	
V2.6.8	Source de la référence fréquence		1	1495	0 = PC 1 = Vitesses cstes 2 = Réf. panneau op. 3 = Bus de terrain 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1+AI2 7 = Régulateur PID 8 = Motopotentioètre 10 = Rinçage 11 = Bloc sortie.1 12 = Bloc sortie.2 13 = Bloc sortie.3 14 = Bloc sortie.4 15 = Bloc sortie.5 16 = Bloc sortie.6 17 = Bloc sortie.7 18 = Bloc sortie.8 19 = Bloc sortie.9 20 = Bloc sortie.10 100 = Non défini 101 = Alarme, Vitesses cstes 102 = Nettoyage auto
V2.6.9	Dernier code de défaut actif		1	37	
V2.6.10	ID du dernier défaut actif		1	95	
V2.6.11	Dernier code d'alarme actif		1	74	
V2.6.12	ID de la dernière alarme active		1	94	
V2.6.13	État du régulateur moteur		1	77	B0 = Limite courant (moteur) B1 = Limite courant (générateur) B2 = Limite de couple (moteur) B3 = Limite de couple (générateur) B4 = Régulateur de surtension B5 = Régulateur de sous-tension B6 = Limite de puissance (moteur) B7 = Limite de puissance (générateur)
V2.6.14	Décélération de la puissance d'arbre moteur 1	kW/cv		98	

#### 4.1.7 AFFICHAGE DES ÉTATS DU SÉQUENCEUR (TC)

Affiche les valeurs des fonctions de temporisation et de l'Horloge temps réel.

**Table 20: Affichage des fonctions de temporisation**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.7.1	TC 1, TC 2, TC 3		1	1441	
V2.7.2	Plage fctmt 1		1	1442	
V2.7.3	Plage fctmt 2		1	1443	
V2.7.4	Plage fctmt 3		1	1444	
V2.7.5	Plage fctmt 4		1	1445	
V2.7.6	Plage fctmt 5		1	1446	
V2.7.7	Bloc tempo 1	s	1	1447	
V2.7.8	Bloc tempo 2	s	1	1448	
V2.7.9	Bloc tempo 3	s	1	1449	
V2.7.10	Horloge temps réel			1450	

## 4.1.8 AFFICHAGE DU RÉGULATEUR PID

**Table 21: Affichage des valeurs du régulateur PID.**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.8.1	Point de consigne PID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.13.1.7	20	
V2.8.2	Retour PID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.13.1.7	21	
V2.8.3	Retour PID (1)	Variable	Telle que définie au paramètre P3.13.1.7	15541	
V2.8.4	Retour PID (2)	Variable	Telle que définie au paramètre P3.13.1.7	15542	
V2.8.5	Erreur PID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.13.1.7	22	
V2.8.6	Sortie PID	%	0.01	23	
V2.8.7	État PID		1	24	0 = À l'arrêt 1 = En marche 3 = Mode Veille 4 = En zone morte (voir 5.13 Groupe 3.13 : Régulateur PID)

#### 4.1.9 AFFICHAGE DU RÉGULATEUR PID EXTERNE

**Table 22: Affichage des valeurs du régulateur PID externe**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.9.1	Pt consigne Ext-PID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.14.1.1 0 (voir 5.14 Groupe 3.14 : Régulateur PID externe)	83	
V2.9.2	Retour ExtPID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.14.1.1 0	84	
V2.9.3	Erreur ExtPID	Variable	Telle que définie au paramètre P3.14.1.1 0	85	
V2.9.4	Sortie ExtPID	%	0.01	86	
V2.9.5	Etat ExtPID		1	87	0 = À l'arrêt 1 = En marche 2=En zone morte (voir 5.14 Groupe 3.14 : Régulateur PID externe)

#### 4.1.10 AFFICHAGE MULTI-POMPE

Vous pouvez utiliser les valeurs d'affichage de Temps de fonctionnement Pompe 2 à Temps de fonctionnement Pompe 8 en mode multi-pompes (convertisseur de fréquence unique).

Si vous utilisez le mode Multimaster ou Multifollower, la valeur du compteur de temps de marche de la pompe est indiquée par la valeur d'affichage Temps de marche Pompe (1). Lisez le temps de marche de la pompe pour chaque convertisseur.

**Table 23: Affichage multi-pompe**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.10.1	Moteurs en rotat		1	30	
V2.10.2	Permutation		1	1114	
V2.10.3	Prochaine permutation	h	0.1	1503	
V2.10.4	Mode opération		1	1505	0 = Esclave 1 = Maître
V2.10.5	État multi-pompes		1	1628	0 = Non utilisé 10 = À l'arrêt 20 = Veille 30 = Anti-blocage 40 = Nettoyage auto 50 = Rinçage 60 = Remplissage progressif 70 = Régulation 80 = Suivant 90 = Production const. 200 = Inconnu
V2.10.6	Etat communication	h	0.1	1629	0 = Non utilisé (fonction multi-pompes, convertisseurs de fréquence multiples) 10 = Survenue d'erreurs de communication fatales (ou absence de communication) 11 = Survenue d'erreurs (envoi de données) 12 = Survenue d'erreurs (réception de données) 20 = Communication opérationnelle, absence d'erreurs 30 = État inconnu
V2.10.7	Temps de marche pompe (1)	h	0.1	1620	
V2.10.8	Tps fonct. pompe 2	h	0.1	1621	
V2.10.9	Tps fonct. pompe 3	h	0.1	1622	
V2.10.10	Tps fonct. pompe 4	h	0.1	1623	
V2.10.11	Tps fonct. pompe 5	h	0.1	1624	
V2.10.12	Tps fonct. pompe 6	h	0.1	1625	
V2.10.13	Tps fonct. pompe 7	h	0.1	1626	

**Table 23: Affichage multi-pompe**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.10.14	Tps fonct. pompe 8	h	0.1	1627	

#### 4.1.11 COMPTEURS DE MAINTENANCE

**Table 24: Affichage des compteurs de maintenance**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.11.1	Compteur de maintenance 1	h/kRev	Variable	1101	

## 4.1.12 AFFICHAGE DES DONNÉES DU BUS DE TERRAIN

**Table 25: Affichage des données du bus de terrain**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.12.1	Mot de contrôle bus		1	874	
V2.12.2	Réf vitesse bus		Variable	875	
V2.12.3	Don bus-entrée 1		1	876	
V2.12.4	Don bus-entrée 2		1	877	
V2.12.5	Don bus-entrée 3		1	878	
V2.12.6	Don bus-entrée 4		1	879	
V2.12.7	Don bus-entrée 5		1	880	
V2.12.8	Don bus-entrée 6		1	881	
V2.12.9	Don bus-entrée 7		1	882	
V2.12.10	Don bus-entrée 8		1	883	
V2.12.11	Mot d'état bus		1	864	
V2.12.12	Vit. réelle bus		0.01	865	
V2.12.13	Don bus-sortie 1		1	866	
V2.12.14	Don bus-sortie 2		1	867	
V2.12.15	Don bus-sortie 3		1	868	
V2.12.16	Don bus-sortie 4		1	869	
V2.12.17	Don bus-sortie 5		1	870	
V2.12.18	Don bus-sortie 6		1	871	
V2.12.19	Don bus-sortie 7		1	872	
V2.12.20	Don bus-sortie 8		1	873	

#### 4.1.13 SURVEILLANCE DE LA FONCTION PERSONNALISATEUR DE CONVERTISSEUR

**Table 26: Surveillance de la fonction Personnalisateur de convertisseur**

Index	Valeur affichée	Unité	Échelle	ID	Description
V2.13.2	Sortie bloc 1			15020	
V2.13.3	Sortie bloc 2			15040	
V2.13.4	Sortie bloc 3			15060	
V2.13.5	Sortie bloc 4			15080	
V2.13.6	Sortie bloc 5			15100	
V2.13.7	Sortie bloc 6			15120	
V2.13.8	Sortie bloc 7			15140	
V2.13.9	Sortie bloc 8			15160	
V2.13.10	Sortie bloc 9			15180	
V2.13.11	Sortie bloc 10			15200	



## 5 MENU PARAMÈTRES

Vous pouvez modifier les paramètres dans le menu Paramètres (M3) à tout moment.

### 5.1 GROUPE 3.1 : RÉGLAGES MOTEUR

**Table 27: Paramètres de la plaque signalétique du moteur**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.1.1.1	Tension nominale moteur	Variable	Variable	V	Variable	110	
P3.1.1.2	Fréquence nominale moteur	8.00	320.00	Hz	50 / 60	111	
P3.1.1.3	Vitesse nominale moteur	24	19200	t/mn	Variable	112	
P3.1.1.4	Courant nominal moteur	I <sub>H</sub> * 0,1	I <sub>H</sub> * 2	A	Variable	113	
P3.1.1.5	Cos phi moteur (facteur de puissance)	0.30	1.00		Variable	120	
P3.1.1.6	Puissance nominale moteur	Variable	Variable	kW	Variable	116	

**Table 28: Réglages de contrôle moteur**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.1.2.2	Type de moteur	0	1		0	650	0 = Moteur à induction 1 = Moteur à aimants permanents 2 = Moteur à réluctance
P3.1.2.3	Fréquence de découpage	1.5	Variable	kHz	Variable	601	
P3.1.2.4	Identification	0	2		0	631	0 = Aucune action 1 = En attente 2 = Avec rotation
P3.1.2.5	Courant de magnétisation	0.0	2*I <sub>H</sub>	A	0.0	612	
P3.1.2.6	Interrupteur moteur	0	1		0	653	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.1.2.10	Régulateur de sur-tension	0	1		1	607	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.1.2.11	Régulateur de sous-tension	0	1		1	608	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.1.2.12	Optimisation énergie	0	1		0	666	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.1.2.13	Ajust. tension stator	50.0	150.0	%	100.0	659	

**Table 29: Réglages des limites du moteur**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.1.3.1	Courant max. de sortie	I <sub>H</sub> *0,1	I <sub>S</sub>	A	Variable	107	
P3.1.3.2	Limite de couple (moteur)	0.0	300.0	%	300.0	1287	

**Table 30: Réglages de boucle ouverte**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.1.4.1	Rapport U/f	0	2		0	108	0=Linéaire 1=Quadratique 2=Programmable
P3.1.4.2	Fréquence du point d'affaiblissement du champ	8.00	P3.3.1.2	Hz	Variable	602	
P3.1.4.3	Tension au point d'affaiblissement du champ	10.00	200.00	%	100.00	603	
P3.1.4.4	Fréquence intermédiaire U/f	0.00	P3.1.4.2.	Hz	Variable	604	
P3.1.4.5	Tension intermédiaire U/f	0.0	100.0	%	100.0	605	
P3.1.4.6	Tens. fréquence nulle	0.00	40.00	%	Variable	606	
P3.1.4.7	Options de reprise au vol	0	255		0	1590	B0 = Rechercher la fréquence de l'arbre uniquement à partir du même sens que la référence de fréquence B1 = Désactiver scan CA B4 = Utiliser la référence de fréquence comme valeur initiale B5 = Désact. impuls. CC B6 = Flux avec régulation du courant B7 = Inversion du sens de l'injection
P3.1.4.8	Courant scan de la reprise au vol	0.0	100.0	%	Variable	1610	
P3.1.4.9	Boost de démarrage	0	1		0	109	0=Désactivé 1 = Activé
M3.1.4.12	Démarrage I/f	Ce menu regroupe 3 paramètres. Voir le tableau ci-dessous.					

**Table 31: Paramètres de démarrage I/f**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.1.4.12.1	Démarrage I/f	0	1		0	534	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.1.4.12.2	Fréquence de démarrage I/f	5.0	0,5 * P3.1.1.2		0,2 * P3.1.1.2	535	
P3.1.4.12.3	Courant de démarrage I/f	0.0	100.0	%	80.0	536	

## 5.2 GROUPE 3.2 : CONFIGURATION MARCHE/ARRÊT

**Table 32: Menu Configuration Marche/Arrêt**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.2.1	Source commande à distance	0	1		0 *	172	0 = Commande E/S 1 = Commande via le bus de terrain
P3.2.2	Local/Dist.	0	1		0 *	211	0 = Distance 1 = Locale
P3.2.3	Touche Arrêt panneau opérateur	0	1		0	114	0 = Oui 1 = Non
P3.2.4	Type démarrage	0	1		0	505	0 = Rampe 1 = Reprise au vol
P3.2.5	Mode Arrêt	0	1		0	506	0 = Roue libre 1 = Rampe
P3.2.6	E/S A : Logique marche/arrêt	0	4		2 *	300	<p><b>Logique = 0</b> Signal cmd 1 = Avant Signal cmd 2 = Arrière</p> <p><b>Logique = 1</b> Signal cmd 1 = Avant (front) Signal cmd 2 = Arrêt inversé Signal cmd 3 = Arrière (front)</p> <p><b>Logique = 2</b> Signal cmd 1 = Avant (front) Signal cmd 2 = Arrière (front)</p> <p><b>Logique = 3</b> Signal cmd 1 = Marche Signal cmd 2 = Inversion</p> <p><b>Logique = 4</b> Signal cmd 1 = Marche (front) Signal cmd 2 = Inversion</p>

**Table 32: Menu Configuration Marche/Arrêt**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.2.7	E/S B : Logique marche/arrêt	0	4		2 *	363	Voir ci-dessus.
P3.2.8	Bus de terrain : Logique marche	0	1		0	889	0 = Un front montant est nécessaire 1 = État
P3.2.9	Tempo démarrage	0.000	60.000	s	0.000	524	
P3.2.10	Fonction Distance/Local	0	2		2	181	0 = Marche garde 1 = Marche garde et référence 2 = Arrêt
P3.2.11	Tempo redémarr.	0.0	20.0	min	0.0	15555	0 = Non utilisé

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les pré réglages au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

### 5.3 GROUPE 3.3 : RÉFÉRENCES

**Table 33: Paramètres de référence de fréquence**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.3.1.1	Réf. de fréquence minimale	0.00	P3.3.1.2	Hz	0.00	101	
P3.3.1.2	Réf. de fréquence maximale	P3.3.1.1	320.00	Hz	50.00 / 60.00	102	
P3.3.1.3	Limite de référence de fréquence positive	-320.0	320.0	Hz	320.00	1285	
P3.3.1.4	Limite de référence de fréquence négative	-320.0	320.0	Hz	-320.00	1286	
P3.3.1.5	Sélection référence A de cde E/S	0	20		6 *	117	0 = PC 1 = Vitesse constante 0 2 = Réf. panneau op. 3 = Bus de terrain 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1+AI2 7 = PID 8 = Motopotentiomètre 11 = Bloc sortie.1 12 = Bloc sortie.2 13 = Bloc sortie.3 14 = Bloc sortie.4 15 = Bloc sortie.5 16 = Bloc sortie.6 17 = Bloc sortie.7 18 = Bloc sortie.8 19 = Bloc sortie.9 20 = Bloc sortie.10
P3.3.1.6	Sélection référence B de commande E/S	0	20		4 *	131	

**Table 33: Paramètres de référence de fréquence**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.3.1.7	Sélection de la référence du panneau opérateur	0	20		1 *	121	0 = PC 1 = Vitesse constante 0 2 = Réf. panneau op. 3 = Bus de terrain 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1+AI2 7 = PID 8 = Motopotentioètre 11 = Bloc sortie.1 12 = Bloc sortie.2 13 = Bloc sortie.3 14 = Bloc sortie.4 15 = Bloc sortie.5 16 = Bloc sortie.6 17 = Bloc sortie.7 18 = Bloc sortie.8 19 = Bloc sortie.9 20 = Bloc sortie.10
P3.3.1.8	Ref.Panneau	0.00	P3.3.1.2.	Hz	0.00	184	
P3.3.1.9	Dir.Panneau	0	1		0	123	0 = Avant 1 = Inversion
P3.3.1.10	Sélection de la référence cde bus de terrain	0	20		2 *	122	0 = PC 1 = Vitesse constante 0 2 = Réf. panneau op. 3 = Bus de terrain 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1+AI2 7 = PID 8 = Motopotentioètre 11 = Bloc sortie.1 12 = Bloc sortie.2 13 = Bloc sortie.3 14 = Bloc sortie.4 15 = Bloc sortie.5 16 = Bloc sortie.6 17 = Bloc sortie.7 18 = Bloc sortie.8 19 = Bloc sortie.9 20 = Bloc sortie.10

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les pré réglages au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*



**Table 34: Paramètres Vitesses constantes**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.3.3.1	Mode Vitesse constante	0	1		0 *	182	0 = Codage binaire 1 = Nombre d'entrées
P3.3.3.2	Vitesse constante 0	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	5.00	180	
P3.3.3.3	Vitesse constante 1	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	10.00 *	105	
P3.3.3.4	Vitesse constante 2	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	15.00 *	106	
P3.3.3.5	Vitesse constante 3	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	20.00 *	126	
P3.3.3.6	Vitesse constante 4	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	25.00 *	127	
P3.3.3.7	Vitesse constante 5	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	30.00 *	128	
P3.3.3.8	Vitesse constante 6	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	40.00 *	129	
P3.3.3.9	Vitesse constante 7	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	50.00 *	130	
P3.3.3.10	Sélection vitesse constante 0				EntLog emplct A. 4	419	
P3.3.3.11	Sélection vitesse constante 1				EntLog emplct A. 5	420	
P3.3.3.12	Sélection vitesse constante 2				EntLog : emplct 0.1	421	

\* La valeur par défaut du paramètre est spécifiée par l'applicatif que vous sélectionnez à l'aide du paramètre P1.2 Applicatif. Voir les pré réglages au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

**Table 35: Paramètres du motopotentiomètre**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.3.4.1	Motopotentiomètre +Vite				EntLog : emplct 0.1	418	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.3.4.2	Motopotentiomètre - Vite				EntLog : emplct 0.1	417	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.3.4.3	Motopotentiomètre : temps de rampe	0.1	500.0	Hz/s	10.0	331	
P3.3.4.4	Motopotentiomètre : remise à zéro	0	2		1	367	0 = Pas de remise à zéro 1 = Remise à zéro en cas d'arrêt 2 = Remise à zéro en cas de mise hors tension

**Table 36: Paramètres de rinçage**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.3.6.1	Activation de la référence de rinçage				EntLog emplct 0.1 *	530	
P3.3.6.2	Référence de rinçage	-MaxRef	MaxRef	Hz	0.00 *	1239	

\* La valeur par défaut du paramètre est spécifiée par l'applicatif que vous sélectionnez à l'aide du paramètre P1.2 Applicatif. Voir les préreglages au chapitre 12.1 *Préreglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

## 5.4 GROUPE 3.4 : RAMPES ET FREINAGES

**Table 37: Configuration de la rampe 1**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.4.1.1	Forme Rampe 1	0.0	100.0	%	0.0	500	
P3.4.1.2	Temps d'accélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	103	
P3.4.1.3	Temps de décélération 1	0.1	3000.0	s	5.0	104	

**Table 38: Configuration de la rampe 2**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.4.2.1	Forme Rampe 2	0.0	100.0	%	0.0	501	
P3.4.2.2	Temps d'accélération 2	0.1	3000.0	s	10.0	502	
P3.4.2.3	Temps de décélération 2	0.1	3000.0	s	10.0	503	
P3.4.2.4	Sélection de rampe 2	Variable	Variable		EntLog : emplct 0.1	408	OUVERT = Forme de rampe 1, Temps d'accélération 1 et Temps de décélération 1. FERMÉ = Forme de rampe 2, Temps d'accélération 2 et Temps de décélération 2.
P3.4.2.5	Seuil de fréquence de rampe 2	0.0	P3.3.1.2	Hz	0.0	533	0 = Non utilisé

**Table 39: Paramètres de magnétisation au démarrage**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.4.3.1	Courant de magnétisation au démarrage	0.00	IL	A	IH	517	0 = Désactivé
P3.4.3.2	Temps de magnétisation au démarrage	0.00	600.00	s	0.00	516	

**Table 40: Paramètres de freinage CC**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.4.4.1	Courant de freinage CC	0	IL	A	IH	507	0 = Désactivé
P3.4.4.2	Durée de freinage CC à l'arrêt	0.00	600.00	s	0.00	508	0 = Freinage c.c. non utilisé
P3.4.4.3	Fréquence de démarrage du freinage CC pendant l'arrêt sur rampe	0.10	10.00	Hz	1.50	515	

**Table 41: Paramètres de freinage flux**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.4.5.1	Freinage flux	0	1		0	520	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.4.5.2	Courant freinage flux	0	IL	A	IH	519	

## 5.5 GROUPE 3.5 : CONFIGURATION E/S

**Table 42: Réglages des entrées logiques**

Index	Paramètre	Préréglage	ID	Description
P3.5.1.1	Signal de commande 1 A	EntLog: emplct A. 1 *	403	
P3.5.1.2	Signal de commande 2 A	EntLog emplct A.2 *	404	
P3.5.1.3	Signal de commande 3 A	EntLog : emplct 0.1	434	
P3.5.1.4	Signal de commande 1 B	EntLog emplct 0.1 *	423	
P3.5.1.5	Signal de commande 2 B	EntLog : emplct 0.1	424	
P3.5.1.6	Signal de commande 3 B	EntLog : emplct 0.1	435	
P3.5.1.7	Forcer la cde vers E/S B	EntLog emplct 0.1 *	425	
P3.5.1.8	Forcer la référence E/S B	EntLog emplct 0.1 *	343	
P3.5.1.9	Forcer la commande vers le bus de terrain	EntLog emplct 0.1 *	411	
P3.5.1.10	Forcer la commande vers le panneau opérateur	EntLog emplct 0.1 *	410	
P3.5.1.11	Défaut externe (NO)	EntLog emplct A.3 *	405	OUVERT = OK FERMÉ = Défaut externe
P3.5.1.12	Défaut externe (NF)	EntLog : emplct0.2	406	OUVERT = Défaut externe FERMÉ = OK
P3.5.1.13	RAZ défaut fermé	Variable	414	FERMÉ = Réarme tous les défauts actifs.
P3.5.1.14	RAZ défaut ouvert	EntLog : emplct 0.1	213	OUVERT = Réarme tous les défauts actifs.
P3.5.1.15	Validation de Marche	EntLog : emplct0.2	407	
P3.5.1.16	Interverrouillage Marche 1	EntLog : emplct0.2	1041	OUVERT = Démarrage non autorisé FERMÉ = Démarrage autorisé
P3.5.1.17	Interverr. Ma. 2	EntLog : emplct0.2	1042	Comme ci-dessus.

**Table 42: Réglages des entrées logiques**

Index	Paramètre	Préréglage	ID	Description
P3.5.1.18	Préchauffage moteur ACTIF	EntLog : emplct 0.1	1044	OUVERT = Aucune action. FERMÉ = Utilise le courant c.c. du préchauffage moteur à l'état Arrêt. Utilisé lorsque la valeur de P3.18.1 est 2.
P3.5.1.19	Sélection de rampe 2	EntLog : emplct 0.1	408	OUVERT = Forme de rampe 1, Temps d'accélération 1 et Temps de décélération 1. FERMÉ = Forme de rampe 2, Temps d'accélération 2 et Temps de décélération 2.
P3.5.1.20	Inhib.Acc/Déc	EntLog : emplct 0.1	415	
P3.5.1.21	Sélection vitesse constante 0	EntLog emplct A.4 *	419	
P3.5.1.22	Sélection vitesse constante 1	Variable	420	
P3.5.1.23	Sélection vitesse constante 2	EntLog emplct 0.1 *	421	
P3.5.1.24	Motopotentiomètre +Vite	EntLog : emplct 0.1	418	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.25	Motopotentiomètre -Vite	EntLog : emplct 0.1	417	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.26	Activation de l'arrêt rapide	Variable	1213	OUVERT = Activé
P3.5.1.27	Bloc tempo 1	EntLog : emplct 0.1	447	
P3.5.1.28	Bloc tempo 2	EntLog : emplct 0.1	448	
P3.5.1.29	Bloc tempo 3	EntLog : emplct 0.1	449	
P3.5.1.30	Boost du point de consigne PID	EntLog : emplct 0.1	1046	OUVERT = Aucun boost FERMÉ = Boost
P3.5.1.31	PID : Sél point de consigne	EntLog emplct 0.1 *	1047	OUVERT = Point de consigne 1 FERMÉ = Point de consigne 2
P3.5.1.32	Signal de démarrage du PID externe	EntLog : emplct0.2	1049	OUVERT = PID2 en mode arrêt FERMÉ = PID2 en régulation
P3.5.1.33	Sélection du point de consigne PID externe	EntLog : emplct 0.1	1048	OUVERT = Point de consigne 1 FERMÉ = Point de consigne 2
P3.5.1.34	Remise à zéro compteur maintenance 1	EntLog : emplct 0.1	490	FERMÉ = Réarmer

**Table 42: Réglages des entrées logiques**

Index	Paramètre	Préréglage	ID	Description
P3.5.1.36	Activation de la référence de rinçage	EntLog emplct 0.1 *	530	
P3.5.1.38	Activation du mode incendie si OUVERT	EntLog : emplct0.2	1596	OUVERT = Mode incendie actif FERMÉ = Aucune action
P3.5.1.39	Activation du mode incendie si FERMÉ	EntLog : emplct 0.1	1619	OUVERT = Aucune action FERMÉ = Mode incendie actif
P3.5.1.40	Inversion du mode incendie	EntLog : emplct 0.1	1618	OUVERT = Avant FERMÉ = Arrière
P3.5.1.41	Activation Nettoyage auto	EntLog : emplct 0.1	1715	
P3.5.1.42	Interverrouillage de pompe 1	EntLog emplct 0.1 *	426	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.43	Interverrouillage de pompe 2	EntLog emplct 0.1 *	427	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.44	Interverrouillage de pompe 3	EntLog emplct 0.1 *	428	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.45	Interverrouillage de pompe 4	EntLog : emplct 0.1	429	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.46	Interverrouillage de pompe 5	EntLog : emplct 0.1	430	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.47	Interverrouillage de pompe 6	EntLog : emplct 0.1	486	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.48	Interverrouillage de pompe 7	EntLog : emplct 0.1	487	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.49	Interverrouillage de pompe 8	EntLog : emplct 0.1	488	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.5.1.52	Remise à zéro du compteur de kWh avec remise à zéro	EntLog : emplct 0.1	1053	
P3.5.1.53	Sélection du jeu de paramètres 1/2	EntLog : emplct 0.1	496	OUVERT = Jeu de paramètres 1 FERMÉ = Jeu de paramètres 2
P3.5.1.59	Surchauffe AHF	EntLog : emplct 0.1	15513	

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

**REMARQUE!**

Votre carte optionnelle et sa configuration déterminent le nombre d'entrées analogiques disponibles. La carte d'E/S standard comprend 2 entrées analogiques.

**Table 43: Réglages de l'entrée analogique 1**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.1.1	AI1 : sélection				EntAna emplct A. 1 *	377	
P3.5.2.1.2	AI1 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1 *	378	
P3.5.2.1.3	AI1: Echelle	0	1		0 *	379	0 = 0...10 V / 0...20 mA 1 = 2...10 V / 4...20 mA
P3.5.2.1.4	AI1 : min. Min.	-160.00	160.00	%	0.00 *	380	
P3.5.2.1.5	AI1 : min. Max.	-160.00	160.00	%	100.00 *	381	
P3.5.2.1.6	AI1 : inversion du signal	0	1		0 *	387	0 = Normal 1 = Signal inversé

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

**Table 44: Réglages de l'entrée analogique 2**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.2.1	AI2 : sélection				EntAna emplct A. 2 *	388	Voir P3.5.2.1.1.
P3.5.2.2.2	AI2 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1 *	389	Voir P3.5.2.1.2.
P3.5.2.2.3	AI2 : échelle	0	1		1 *	390	Voir P3.5.2.1.3.
P3.5.2.2.4	AI2 : min. utilisateur	-160.00	160.00	%	0.00 *	391	Voir P3.5.2.1.4.
P3.5.2.2.5	AI2 : max. utilisateur	-160.00	160.00	%	100.00 *	392	Voir P3.5.2.1.5.
P3.5.2.2.6	AI2 : inversion	0	1		0 *	398	Voir P3.5.2.1.6.

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*



**Table 45: Réglages de l'entrée analogique 3**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.3.1	AI3 : sélection				EntAna : emplct D. 1	141	Voir P3.5.2.1.1.
P3.5.2.3.2	AI3 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1	142	Voir P3.5.2.1.2.
P3.5.2.3.3	AI3 : échelle	0	1		0	143	Voir P3.5.2.1.3.
P3.5.2.3.4	AI3 : min. utilisateur	-160.00	160.00	%	0.00	144	Voir P3.5.2.1.4.
P3.5.2.3.5	AI3 : max. utilisateur	-160.00	160.00	%	100.00	145	Voir P3.5.2.1.5.
P3.5.2.3.6	AI3 : inversion	0	1		0	151	Voir P3.5.2.1.6.

**Table 46: Réglages de l'entrée analogique 4**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.4.1	AI4 : sélection				EntAna : emplct D. 2	152	Voir P3.5.2.1.1.
P3.5.2.4.2	AI4 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1	153	Voir P3.5.2.1.2.
P3.5.2.4.3	AI4 : échelle	0	1		0	154	Voir P3.5.2.1.3.
P3.5.2.4.4	AI4 : min. utilisateur	-160.00	160.00	%	0.00	155	Voir P3.5.2.1.4.
P3.5.2.4.5	AI4 : max. utilisateur	-160.00	160.00	%	100.00	156	Voir P3.5.2.1.5.
P3.5.2.4.6	AI4 : inversion	0	1		0	162	Voir P3.5.2.1.6.

**Table 47: Réglages de l'entrée analogique 5**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.5.1	AI5 : sélection				EntAna : emplct E. 1	188	Voir P3.5.2.1.1.
P3.5.2.5.2	AI5 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1	189	Voir P3.5.2.1.2.
P3.5.2.5.3	AI5 : échelle	0	1		0	190	Voir P3.5.2.1.3.
P3.5.2.5.4	AI5 : min. utilisateur	-160.00	160.00	%	0.00	191	Voir P3.5.2.1.4.
P3.5.2.5.5	AI5 : max. utilisateur	-160.00	160.00	%	100.00	192	Voir P3.5.2.1.5.
P3.5.2.5.6	AI5 : inversion	0	1		0	198	Voir P3.5.2.1.6.

**Table 48: Réglages de l'entrée analogique 6**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.6.1	AI6 : sélection				EntAna : emplct E. 2	199	Voir P3.5.2.1.1.
P3.5.2.6.2	AI6 : temps de filtrage du signal	0.00	300.00	s	0.1	200	Voir P3.5.2.1.2.
P3.5.2.6.3	AI6 : échelle	0	1		0	201	Voir P3.5.2.1.3.
P3.5.2.6.4	AI6 : min. utilisateur	-160.00	160.00	%	0.00	202	Voir P3.5.2.1.4.
P3.5.2.6.5	AI6 : max. utilisateur	-160.00	160.00	%	100.00	203	Voir P3.5.2.1.5.
P3.5.2.6.6	AI6 : inversion	0	1		0	209	Voir P3.5.2.1.6.

**Table 49: Réglages des sorties logiques sur la carte d'E/S standard, emplacement B**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.3.2.1	Fonction R01	0	73		Variable	11001	<b>Sélection de la fonction du R01 :</b> 0 = Aucun 1 = Prêt 2 = Marche 3 = Défaut général 4 = Défaut général inversé 5 = Alarme générale 6 = Inversé 7 = Vitesse atteinte 8 = Déft thermist. 9 = Régulateur moteur actif 10 = Signal démarrage actif 11 = Commande par panneau opérateur active 12 = Commande E/S B active 13 = Supervision limite 1 14 = Supervision limite 2 15 = Mode incendie actif 16 = Rinçage activé 17 = Vitesse cste active 18 = Arrêt rapide activé 19 = PID en mode Veille 20 = Remplissage progressif PID actif 21 = Supervision du retour PID (limites) 22 = Supervision du PID ext. (limites) 23 = Alarme/défaut press. entrée 24 = Alarme/défaut prot. givre 25 = Séquence horaire 1

**Table 49: Réglages des sorties logiques sur la carte d'E/S standard, emplacement B**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.3.2.1	Fonction R01	0	73		Variable	11001	26 = Séquence horaire 2 27 = Séquence horaire 3 28 = Mot contrôle bus B13 29 = Mot contrôle bus B14 30 = Mot contrôle bus B15 31 = Données du traitement FB 1.B0 32 = Données du traitement FB 1.B1 33 = Données du traitement FB 1.B2 34 = Alarme d'entretien 35 = Défaut d'entretien 36 = Sortie bloc 1 37 = Sortie bloc 2 38 = Sortie bloc 3 39 = Sortie bloc 4 40 = Sortie bloc 5 41 = Sortie bloc 6 42 = Sortie bloc 7 43 = Sortie bloc 8 44 = Sortie bloc 9 45 = Sortie bloc 10 46 = Commande Pompe appoint 47 = Commande Pompe amorçage 48 = Nettoyage auto actif 49 = Commande Multi-pompes K1 50 = Commande Multi-pompes K2 51 = Commande Multi-pompes K3 52 = Commande Multi-pompes K4 53 = Commande Multi-pompes K5 54 = Commande Multi-pompes K6

**Table 49: Réglages des sorties logiques sur la carte d'E/S standard, emplacement B**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.3.2.1	Fonction R01	0	73		Variable	11001	55 = Commande Multi-pompes K7 56 = Commande Multi-pompes K8 69 = Jeu param. sélect. 72 = Déconnexion capuchon AHF 73 = Inv de déconnexion capuchon AHF
P3.5.3.2.2	R01: Tempo ton	0.00	320.00	s	0.00	11002	
P3.5.3.2.3	R01 Tempo. repos	0.00	320.00	s	0.00	11003	
P3.5.3.2.4	Fonction R02	0	56		Variable	11004	Voir P3.5.3.2.1.
P3.5.3.2.5	R02: Tempo ton	0.00	320.00	s	0.00	11005	Voir M3.5.3.2.2.
P3.5.3.2.6	R02 Tempo. repos	0.00	320.00	s	0.00	11006	Voir M3.5.3.2.3.
P3.5.3.2.7	Fonction R03	0	56		Variable	11007	Voir P3.5.3.2.1. Indique si plus de deux relais de sortie sont installés.

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

## SORTIES LOGIQUES DES EMPLACEMENTS D'EXTENSION C, D ET E

Affiche uniquement les paramètres des sorties sur les cartes optionnelles des emplacements C, D et E. Sélections identiques à la fonction R01 (P3.5.3.2.1).

Ce groupe ou ces paramètres ne s'affichent pas en l'absence de sorties logiques dans les emplacements C, D ou E.

**Table 50: Réglages des sorties analogiques sur la carte d'E/S standard, emplacement A**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.4.1.1	Fonction A01	0	31		2 *	10050	0 = TEST 0 % (non utilisé) 1 = TEST 100 % 2 = Fréq. de sortie (0 - fmax) 3 = Réf. fréquence (0 - fmax) 4 = Vitesse moteur (0 - Vitesse nominale moteur) 5 = Courant sortie (0 - I <sub>nMot</sub> ) 6 = Couple moteur (0 - T <sub>nMot</sub> ) 7 = Puissance moteur (0 - P <sub>nMot</sub> ) 8 = Tension moteur (0 - U <sub>nMot</sub> ) 9 = Tension bus CC (0 - 1 000 V) 10 = Point de consigne PID (0-100 %) 11 = Retour PID (0-100 %) 12 = Sortie PID1 (0-100 %) 13 = Sortie PID ext. (0-100 %) 14 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 15 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 16 = ProcessDataIn3 (0-100 %)

**Table 50: Réglages des sorties analogiques sur la carte d'E/S standard, emplacement A**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.5.4.1.1	Fonction A01	0	31		2 *	10050	17 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 18 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 19 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 20 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 21 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 22 = Sortie bloc 1 (0-100 %) 23 = Sortie bloc 2 (0-100 %) 24 = Sortie bloc 3 (0-100 %) 25 = Sortie bloc 4 (0-100 %) 26 = Sortie bloc 5 (0-100 %) 27 = Sortie bloc 6 (0-100 %) 28 = Sortie bloc 7 (0-100 %) 29 = Sortie bloc 8 (0-100 %) 30 = Sortie bloc 9 (0-100 %) 31 = Sortie bloc 10 (0-100 %)
P3.5.4.1.2	A01 : temps de filtrage	0.0	300.0	s	1.0 *	10051	0 = Pas de filtrage
P3.5.4.1.3	A01 : min.	0	1		0 *	10052	0 = 0 mA / 0 V 1 = 4 mA / 2 V
P3.5.4.1.4	A01 : échelle min.	-214748.36	214748.36	Variable	0.0 *	10053	
P3.5.4.1.5	A01 : échelle max.	-214748.36Varies	214748.36	Variable	0.0 *	10054	

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage. Voir les valeurs de préréglage au chapitre 12.1 Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.

#### SORTIES ANALOGIQUES DES EMPLACEMENTS D'EXTENSION C, D ET E

Affiche uniquement les paramètres des sorties sur les cartes optionnelles des emplacements C, D et E. Sélections identiques à la fonction A01 (P3.5.4.1.1).

Ce groupe ou ces paramètres ne s'affichent pas en l'absence de sorties logiques dans les emplacements C, D ou E.

## 5.6 GROUPE 3.6 : AFFECTATION DES DONNÉES DU BUS DE TERRAIN

**Table 51: Affectation des données du bus de terrain**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.6.1	Sélection de la sortie 1 des données du bus de terrain	0	35000		1	852	
P3.6.2	Sélection de la sortie 2 des données du bus de terrain	0	35000		2	853	
P3.6.3	Sélection de la sortie 3 des données du bus de terrain	0	35000		3	854	
P3.6.4	Sélection de la sortie 4 des données du bus de terrain	0	35000		4	855	
P3.6.5	Sélection de la sortie 5 des données du bus de terrain	0	35000		5	856	
P3.6.6	Sélection de la sortie 6 des données du bus de terrain	0	35000		6	857	
P3.6.7	Sélection de la sortie 7 des données du bus de terrain	0	35000		7	858	
P3.6.8	Sélection de la sortie 8 des données du bus de terrain	0	35000		37	859	



**Table 52: Préréglages de la sortie des données de traitement dans le bus de terrain.**

Données	Préréglage	Échelle
Sortie données traitement 1	Fréquence de sortie	0,01 Hz
Sortie données traitement 2	Vitesse moteur	1 tr/min
Sortie données traitement 3	Courant moteur	0,1 A
Sortie données traitement 4	Couple moteur	0.1%
Sortie données traitement 5	Puissance moteur	0.1%
Sortie données traitement 6	Tension moteur	0,1 V
Sortie données traitement 7	Tension bus c.c.	1 V
Sortie données traitement 8	Code du dernier défaut actif	1

Par exemple, la valeur *2500* pour la fréquence de sortie est égale à 25,00 Hz, étant donné que l'échelle est 0,01. La valeur d'échelonnage est attribuée à toutes les valeurs d'affichage répertoriées au chapitre 4.1 *Groupe Affichage*.

## 5.7 GROUPE 3.7 : FRÉQUENCES INTERDITES

**Table 53: Fréquences interdites**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.7.1	Plage de fréquences interdites 1 : limite basse	-1.00	320.00	Hz	0.00	509	0 = Non utilisé
P3.7.2	Plage de fréquences interdites 1 : limite haute	0.00	320.00	Hz	0.00	510	0 = Non utilisé
P3.7.3	Plage de fréquences interdites 2 : limite basse	0.00	320.00	Hz	0.00	511	0 = Non utilisé
P3.7.4	Plage de fréquences interdites 2 : limite haute	0.00	320.00	Hz	0.00	512	0 = Non utilisé
P3.7.5	Plage de fréquences interdites 3 : limite basse	0.00	320.00	Hz	0.00	513	0 = Non utilisé
P3.7.6	Plage de fréquences interdites 3 : limite haute	0.00	320.00	Hz	0.00	514	0 = Non utilisé
P3.7.7	Facteur de temps de rampe	0.1	10.0	Fois	1.0	518	

## 5.8 GROUPE 3.8 : SUPERVISIONS

Table 54: Réglages de supervision

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.8.1	Signal supervisé 1 : Sélection	0	17		0	1431	0 = Fréquence de sortie 1 = Référence de fréquence 2 = Courant moteur 3 = Couple moteur 4 = Puissance moteur 5 = Tension bus CC 6 = Entrée analogique 1 7 = Entrée analogique 2 8 = Entrée analogique 3 9 = Entrée analogique 4 10 = Entrée analogique 5 11 = Entrée analogique 6 12 = Entrée température 1 13 = Entrée température 2 14 = Entrée température 3 15 = Entrée température 4 16 = Entrée température 5 17 = Entrée température 6
P3.8.2	Signal supervisé 1 : Mode	0	2		0	1432	0 = Non utilisé 1 = Supervision de limite basse 2 = Supervision de limite haute
P3.8.3	Signal supervisé 1 : Limite	-50.00	50.00	Variable	25.00	1433	
P3.8.4	Signal supervisé 1 : Hystérésis	0.00	50.00	Variable	5.00	1434	
P3.8.5	Signal supervisé 2 : Sélection	0	17		1	1435	Voir P3.8.1
P3.8.6	Signal supervisé 2 : Mode	0	2		0	1436	Voir P3.8.2
P3.8.7	Signal supervisé 2 : Limite	-50.00	50.00	Variable	40.00	1437	

**Table 54: Réglages de supervision**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.8.8	Signal supervisé 2 : Hystérésis	0.00	50.00	Variable	5.00	1438	

## 5.9 GROUPE 3.9 : PROTECTIONS

**Table 55: Réglages généraux de protection**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.1.2	Action en cas de défaut externe	0	3		2	701	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
P3.9.1.3	Défaut phase réseau	0	1		0	730	0 = Support triphasé 1 = Support mono-phasé
P3.9.1.4	Défaut de sous-tension	0	1		0	727	0 = Le défaut est stocké dans l'historique 1 = Le défaut n'est pas stocké dans l'historique
P3.9.1.5	Défaut de phase moteur	0	3		2	702	
P3.9.1.6	Défaut de communication du bus de terrain	0	4		3	733	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré réglée (P3.9.1.13) 3 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 4 = Défaut (Arrêt en roue libre)
P3.9.1.7	Défaut de communication d'emplacement	0	3		2	734	
P3.9.1.8	Défaut de thermistance	0	3		0	732	
P3.9.1.9	Défaut de remplissage progressif PID	0	3		2	748	
P3.9.1.10	Défaut de supervision du PID	0	3		2	749	
P3.9.1.11	Défaut de supervision du PID externe	0	3		2	757	
P3.9.1.13	Fréquence alarme pré réglée	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	25.00	183	

**Table 55: Réglages généraux de protection**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.1.14	Défaut de suppression sûre du couple (STO)	0	2		2	775	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**Table 56: Réglages de la protection thermique du moteur**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.2.1	Protection thermique moteur	0	3		2	704	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
P3.9.2.2	Température ambiante	-20.0	100.0	°C	40.0	705	
P3.9.2.3	Facteur de refroidissement à fréquence nulle	5.0	100.0	%	Variable	706	
P3.9.2.4	Constante de temps thermique du moteur	1	200	min	Variable	707	
P3.9.2.5	Capacité de charge thermique du moteur	10	150	%	100	708	

**Table 57: Réglages de la protection contre le calage du moteur**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.3.1	Défaut de calage du moteur	0	3		0	709	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
P3.9.3.2	PCM: I à F_PCM	0.00	5.2	A	3.7	710	
P3.9.3.3	PCM : tempo	1.00	120.00	s	15.00	711	
P3.9.3.4	PCM : seuil de fréquence	1.00	P3.3.1.2	Hz	25.00	712	

**Table 58: Réglages de la protection contre les sous-charges du moteur**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.4.1	Défaut de sous-charge	0	3		0	713	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)
P3.9.4.2	Protection contre les sous-charges : Charge de la zone d'affaiblissement de champ	10.0	150.0	%	50.0	714	
P3.9.4.3	Protection contre les sous-charges : Charge à fréquence nulle	5.0	150.0	%	10.0	715	
P3.9.4.4	Protection contre les sous-charges : Limite durée	2.00	200.00	s	20.00	716	

**Table 59: Réglages de l'arrêt rapide**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.5.1	Mode Arrêt rapide	0	2		Variable	1276	0 = Roue libre 1 = Temps de décélération de l'arrêt rapide 2 = Arrêt en fonction du mode Arrêt (P3.2.5)
P3.9.5.2	Activation de l'arrêt rapide	Variable	Variable		EntLog : emplct0.2	1213	OUVERT = Activé
P3.9.5.3	Temps de décélération de l'arrêt rapide	0.1	300.0	s	Variable	1256	
P3.9.5.4	Défaut Arrêt rapide	0	2		Variable	744	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt rapide)

**Table 60: Réglages de défaut d'entrée de température 1**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.6.1	Signal température 1	0	63		0	739	B0 = Signal température 1 B1 = Signal température 2 B2 = Signal température 3 B3 = Signal température 4 B4 = Signal température 5 B5 = Signal température 6
P3.9.6.2	Limite alarme 1	-30.0	200.0	°C	130.0	741	
P3.9.6.3	Limite de défaut 1	-30.0	200.0	°C	155.0	742	
P3.9.6.4	Réponse à Limite de défaut 1	0	3		2	740	0 = Pas d'action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**REMARQUE!**

Les paramètres d'entrée de température sont uniquement disponibles si une carte optionnelle B8 ou BH est installée.



**Table 61: Réglages de défaut d'entrée de température 2**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.6.5	Signal température 2	0	63		0	763	B0 = Signal température 1 B1 = Signal température 2 B2 = Signal température 3 B3 = Signal température 4 B4 = Signal température 5 B5 = Signal température 6
P3.9.6.6	Limite alarme 2	-30.0	200.0	°C	130.0	764	
P3.9.6.7	Limite de défaut 2	-30.0	200.0	°C	155.0	765	
P3.9.6.8	Réponse à Limite de défaut 2	0	3		2	766	0 = Pas d'action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**REMARQUE!**

Les paramètres d'entrée de température sont uniquement disponibles si une carte optionnelle B8 ou BH est installée.

**Table 62: Réglages de protection AI faible**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.9.8.1	Protection entrée analogique faible	0	2			767	0 = Aucune protection 1 = Protection activée à l'état Marche 2 = Protection activée à l'état Marche et Arrêt
P3.9.8.2	Défaut d'entrée analogique faible	0	5		0	700	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Alarme + fréquence défaut pré réglée (P3.9.1.13) 3 = Alarme + référence de fréquence précédente 4 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 5 = Défaut (Arrêt en roue libre)

## 5.10 GROUPE 3.10 : RÉARMEMENT AUTOMATIQUE

**Table 63: Réglages des réarmements automatiques**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.10.1	Réarmement automatique	0	1		0 *	731	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.10.2	Fonction de réarmement	0	1		1	719	0 = Reprise au vol 1 = Selon P3.2.4.
P3.10.3	Temps attente	0.10	10000.0 0	s	0.50	717	
P3.10.4	Tempo.Réarmement	0.00	10000.0 0	s	60.00	718	
P3.10.5	Nb de réarm auto	1	10		4	759	
P3.10.6	Réarmement automatique : Sous tension	0	1		1	720	0 = Non 1 = Oui
P3.10.7	Réarmement automatique : surtension	0	1		1	721	0 = Non 1 = Oui
P3.10.8	Réarmement automatique : surintensité	0	1		1	722	0 = Non 1 = Oui
P3.10.9	Réarmement automatique : AI faible	0	1		1	723	0 = Non 1 = Oui
P3.10.10	Réarmement automatique : surtempérature convertisseur	0	1		1	724	0 = Non 1 = Oui
P3.10.11	Réarmement automatique : surtempérature moteur	0	1		1	725	0 = Non 1 = Oui
P3.10.12	Réarmement automatique : Défaut Externe	0	1		0	726	0 = Non 1 = Oui
P3.10.13	Réarmement automatique : défaut de sous-charge	0	1		0	738	0 = Non 1 = Oui
P3.10.14	Réarmement automatique : défaut de supervision du PID	0	1		0	776	0 = Non 1 = Oui

**Table 63: Réglages des réarmements automatiques**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.10.15	Réarmement automatique : défaut de supervision du PID ext.	0	1		0	777	0 = Non 1 = Oui

\* La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

## 5.11 GROUPE 3.11 : PARAMÈTRES DE L'APPLICATIF

**Table 64: Paramètres de l'applicatif**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.11.1	Mot de passe	0	9999		0	1806	
P3.11.2	Sélection °C/°F	0	1		0 *	1197	0 = Celsius 1 = Fahrenheit
P3.11.3	Sélection kW/hp	0	1		0	1198	0 = kW 1 = hp
P3.11.4	Vue Multi-affichage	0	2		1	1196	0 = 2x2 sections 1 = 3x2 sections 2 = 3x3 sections

## 5.12 GROUPE 3.12 : FONCTIONS DE TEMPORISATION

**Table 65: Plage fctmt 1**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.1.1	Heure début	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1464	
P3.12.1.2	Heure fin	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1465	
P3.12.1.3	Jour					1466	B0 = Dimanche B1 = Lundi B2 = Mardi B3 = Mercredi B4 = Jeudi B5 = Vendredi B6 = Samedi
P3.12.1.4	Affecter à la séquence					1468	B0 = Séquence horaire 1 B1 = Séquence horaire 2 B2 = Séquence horaire 3

**Table 66: Plage fctmt 2**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.2.1	Heure début	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1469	Voir Plage fctmt 1
P3.12.2.2	Heure fin	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1470	Voir Plage fctmt 1
P3.12.2.3	Jours					1471	Voir Plage fctmt 1
P3.12.2.4	Affecter à la séquence					1473	Voir Plage fctmt 1

**Table 67: Plage fctmt 3**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.3.1	Heure début	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1474	Voir Plage fctmt 1
P3.12.3.2	Heure fin	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1475	Voir Plage fctmt 1
P3.12.3.3	Jours					1476	Voir Plage fctmt 1
P3.12.3.4	Affecter à la séquence					1478	Voir Plage fctmt 1

**Table 68: Plage fctmt 4**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.4.1	Heure début	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1479	Voir Plage fctmt 1
P3.12.4.2	Heure fin	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1480	Voir Plage fctmt 1
P3.12.4.3	Jours					1481	Voir Plage fctmt 1
P3.12.4.4	Affecter à la séquence					1483	Voir Plage fctmt 1

**Table 69: Plage fctmt 5**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.5.1	Heure début	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1484	Voir Plage fctmt 1
P3.12.5.2	Heure fin	00:00:00	23:59:59	hh:mm:ss	00:00:00	1485	Voir Plage fctmt 1
P3.12.5.3	Jours					1486	Voir Plage fctmt 1
P3.12.5.4	Affecter à la séquence					1488	Voir Plage fctmt 1

**Table 70: Bloc tempo 1**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.6.1	Durée	0	72000	s	0	1489	
P3.12.6.2	Bloc tempo 1				EntLog emplct 0.1	447	
P3.12.6.3	Affecter à la séquence					1490	B0 = Séquence horaire 1 B1 = Séquence horaire 2 B2 = Séquence horaire 3

**Table 71: Bloc tempo 2**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.7.1	Durée	0	72000	s	0	1491	Voir Bloc tempo 1.
P3.12.7.2	Bloc tempo 2				EntLog emplct 0.1	448	Voir Bloc tempo 1.
P3.12.7.3	Affecter à la séquence					1492	Voir Bloc tempo 1.

**Table 72: Bloc tempo 3**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.12.8.1	Durée	0	72000	s	0	1493	Voir Bloc tempo 1.
P3.12.8.2	Bloc tempo 3				EntLog emplct 0.1	449	Voir Bloc tempo 1.
P3.12.8.3	Affecter à la séquence					1494	Voir Bloc tempo 1.

## 5.13 GROUPE 3.13 : RÉGULATEUR PID

*Table 73: Réglages de base Régulateur PID 1*

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.1.1	PID : Gain	0.00	1000.00	%	100.00	118	
P3.13.1.2	Temps d'intégration PID	0.00	600.00	s	1.00	119	
P3.13.1.3	PID : Action dérivée	0.00	100.00	s	0.00	132	



**Table 73: Réglages de base Régulateur PID 1**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.1.4	Sélection de l'unité de process	1	46		1	1036	1 = % 2 = l/min 3 = tr/min 4 = ppm 5 = pps 6 = l/s 7 = l/min 8 = l/h 9 = kg/s 10 = kg/min 11 = kg/h 12 = m <sup>3</sup> /s 13 = m <sup>3</sup> /min 14 = m <sup>3</sup> /h 15 = m/s 16 = mbar 17 = bar 18 = Pa 19 = kPa 20 = mVS 21 = kW 22 = °C 23 = gal/s 24 = gal/min 25 = gal/h 26 = lb/s 27 = lb/min 28 = lb/h 29 = ft <sup>3</sup> /s 30 = ft <sup>3</sup> /min 31 = ft <sup>3</sup> /h 32 = ft/s 33 = in wg 34 = ft wg 35 = SPI 36 = lb/in <sup>2</sup> 37 = psig 38 = hp 39 = °F 40 = ft 41 = inch 42 = mm 43 = cm 44 = m 45 = gpm 46 = cfm
P3.13.1.5	Nb min. d'unités de process	Variable	Variable	Variable	0	1033	
P3.13.1.6	Nb max. d'unités de process	Variable	Variable	Variable	100	1034	

**Table 73: Réglages de base Régulateur PID 1**

Index	Paramètre	Min.	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.1.7	Décimales du nb d'unités de process	0	4		2	1035	
P3.13.1.8	Inv.erreur PID	0	1		0	340	0 = Normal (Retour < Point de consigne -> Augmentation sortie PID) 1 = Inversé (Retour < Point de consigne -> Diminution sortie PID)
P3.13.1.9	Zone morte	0.00	99999.9 9	Variable	0	1056	
P3.13.1.10	Temporisation de zone morte	0.00	320.00	s	0.00	1057	

**Table 74: Réglages du point de consigne**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.2.1	Point de consigne 1 au panneau	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0	167	
P3.13.2.2	Point de consigne 2 au panneau	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0	168	
P3.13.2.3	Temps de rampe du point de consigne	0.00	300.0	s	0.00	1068	
P3.13.2.4	Activation du boost du point de consigne PID	Variable	Variable		EntLog : emplct 0.1	1046	OUVERT = Aucun boost FERMÉ = Boost
P3.13.2.5	PID : Sél point de consigne	Variable	Variable		EntLog emplct 0.1 *	1047	OUVERT = Point de consigne 1 FERMÉ = Point de consigne 2

**Table 74: Réglages du point de consigne**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.2.6	Sélection de la source du point de consigne 1	0	33		3 *	332	0 = Non utilisé 1 = Point de consigne du panneau opérateur 1 2 = Point de consigne du panneau opérateur 2 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI3 6 = AI4 7 = AI5 8 = AI6 9 = ProcessDataIn1 10 = ProcessDataIn2 11 = ProcessDataIn3 12 = ProcessDataIn4 13 = ProcessDataIn5 14 = ProcessDataIn6 15 = ProcessDataIn7 16 = ProcessDataIn8 17 = Entrée température 1 18 = Entrée température 2 19 = Entrée température 3 20 = Entrée température 4 21 = Entrée température 5 22 = Entrée température 6 23 = Sortie bloc 1 24 = Sortie bloc 2 25 = Sortie bloc 3 26 = Sortie bloc 4 27 = Sortie bloc 5 28 = Sortie bloc 6 29 = Sortie bloc 7 30 = Sortie bloc 8 31 = Sortie bloc 9 32 = Sortie bloc 10 33 = Point de consigne multiple
P3.13.2.7	Point de consigne 1 : min.	-200.00	200.00	%	0.00	1069	
P3.13.2.8	Point de consigne 1 : max.	-200.00	200.00	%	100.00	1070	
P3.13.2.9	Point de consigne 1 : Valeur de Boost	-2.0	2.0	x	1.0	1071	

**Table 74: Réglages du point de consigne**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.2.10	Sélection de la source du point de consigne 2	0	Variable		2 *	431	Voir P3.13.2.6.
P3.13.2.11	Point de consigne 2 : min.	-200.00	200.00	%	0.00	1073	Voir P3.13.2.7.
P3.13.2.12	Point de consigne 2 : max.	-200.00	200.00	%	100.00	1074	Voir P3.13.2.8.
P3.13.2.13	Point de consigne 2 : Valeur de Boost	-2.0	2.0	x	1.0	1078	Voir P3.13.2.9.

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

**Table 75: Réglages Retours**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.3.1	Fonction Retours	1	9		1 *	333	1 = Utilisation de la Source 1 uniquement 2 = RAC(Source 1) ; (Débit=Constante x RAC(Pression)) 3 = RAC(Source 1 - Source 2) 4 = RAC(Source 1) + RAC(Source 2) 5 = Source 1 + Source 2 6 = Source 1 - Source 2 7 = MIN (Source 1, Source 2) 8 = MAX (Source 1, Source 2) 9 = MOY (Source 1, Source 2)
P3.13.3.2	Gain de la fonction Retours	-1000.0	1000.0	%	100.0	1058	

**Table 75: Réglages Retours**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.3.3	Source retour 1	0	30		2 *	334	0 = Non utilisé 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = AI5 6 = AI6 7 = ProcessDataIn1 8 = ProcessDataIn2 9 = ProcessDataIn3 10 = ProcessDataIn4 11 = ProcessDataIn5 12 = ProcessDataIn6 13 = ProcessDataIn7 14 = ProcessDataIn8 15 = Entrée température 1 16 = Entrée température 2 17 = Entrée température 3 18 = Entrée température 4 19 = Entrée température 5 20 = Entrée température 6 21 = Sortie bloc 1 22 = Sortie bloc 2 23 = Sortie bloc 3 24 = Sortie bloc 4 25 = Sortie bloc 5 26 = Sortie bloc 6 27 = Sortie bloc 7 28 = Sortie bloc 8 29 = Sortie bloc 9 30 = Sortie bloc 10
P3.13.3.4	Minimum retour 1	-200.00	200.00	%	0.00	336	
P3.13.3.5	Maximum retour 1	-200.00	200.00	%	100.00	337	
P3.13.3.6	Source retour 2	0	30		0	335	Voir P3.13.3.3.
P3.13.3.7	Minimum retour 2	-200.00	200.00	%	0.00	338	Voir P3.13.3.4.
M3.13.3.8	Maximum retour 2	-200.00	200.00	%	100.00	339	Voir P3.13.3.5.

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.*

**Table 76: Réglages Action directe**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.4.1	Fonction Action directe	1	9		1	1059	Voir P3.13.3.1
P3.13.4.2	Gain de la fonction Action directe	-1000	1000	%	100.0	1060	Voir P3.13.3.2
P3.13.4.3	Source action directe 1	0	30		0	1061	Voir P3.13.3.3
P3.13.4.4	Mini action directe 1	-200.00	200.00	%	0.00	1062	Voir P3.13.3.4
P3.13.4.5	Maxi action directe 1	-200.00	200.00	%	100.00	1063	Voir P3.13.3.5
P3.13.4.6	Source action directe 2	0	30		0	1064	Voir P3.13.3.3
P3.13.4.7	Mini action directe 2	-200.00	200.00	%	0.00	1065	Voir P3.13.3.7
P3.13.4.8	Maxi action directe 2	-200.00	200.00	%	100.00	1066	Voir M3.13.3.8



**Table 77: Réglages Fonction veille**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.5.1	Seuil de fréquence de veille PC1	0.00	320.00	Hz	0.00	1016	0 = Non utilisé
P3.13.5.2	Tempo veille PC1	0	3000	s	0	1017	0 = Non utilisé
P3.13.5.3	Niveau de reprise PC1	-214748.36	214748.36	Variable	0.0000	1018	0 = Non utilisé
P3.13.5.4	Mode de reprise PC1	0	1		0	1019	0=Niveau absolu 1=Point de consigne relatif
P3.13.5.5	Boost de mise en veille PC1	-99999.99	99999.99	P3.13.1.4	0	1793	
P3.13.5.6	Durée maximum du boost de mise en veille PC1	1	300	s	30	1795	
P3.13.5.7	Fréquence de veille PC2	0.00	320.00	Hz	0.00	1075	Voir P3.13.5.1
P3.13.5.8	Tempo veille PC2	0	3000	s	0	1076	Voir P3.13.5.2
P3.13.5.9	Niveau de reprise PC2	-214748.36	214748.36	Variable	0.0	1077	Voir P3.13.5.3
P3.13.5.10	Mode de reprise PC2	0	1		0	1020	0=Niveau absolu 1=Point de consigne relatif
P3.13.5.11	Boost de mise en veille PC2	-99999.99	99999.99	P3.13.1.4	0	1794	Voir P3.13.5.5
P3.13.5.12	Boost de mise en veille PC2 : temps maxi	1	300	s	30	1796	Voir P3.13.5.6

**Table 78: Paramètres de supervision des retours**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.6.1	Activer la supervision des retours	0	1		0	735	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.13.6.2	Limite haute	-99999.9 9	99999.9 9	Variable	Variable	736	
P3.13.6.3	Limite basse	-99999.9 9	99999.9 9	Variable	Variable	758	
P3.13.6.4	Temporisation	0	30000	s	0	737	
P3.13.6.5	Défaut de supervision du PID	0	3		2	749	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**Table 79: Paramètres Compensation de perte de pression**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.7.1	Activer le point de consigne 1	0	1		0	1189	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.13.7.2	Compensation max. du point de consigne 1	-99999.9 9	99999.9 9	Variable	0.00	1190	
P3.13.7.3	Activer le point de consigne 2	0	1		0	1191	Voir P3.13.7.1.
P3.13.7.4	Compensation max. du point de consigne 2	-99999.9 9	99999.9 9	Variable	0.00	1192	Voir P3.13.7.2.

**Table 80: Réglages de remplissage progressif**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.8.1	Fonction Remplissage progressif	0	2		0	1094	0 = Désactivé 1 = Activé, Niveau 2 = Activé, Temporisation
P3.13.8.2	Fréquence de remplissage progressif	0.00	P3.3.1.2	Hz	20.00	1055	
P3.13.8.3	Niveau de remplissage progressif	-99999.99	99999.99	Variable	0.0000	1095	
P3.13.8.4	Temporisation de remplissage progressif	0	30000	s	0	1096	0 = Aucune temporisation, aucun déclenchement de défaut
P3.13.8.5	Défaut de remplissage progressif	0	3		2	738	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut (Arrêt en fonction du mode Arrêt) 3 = Défaut (Arrêt en roue libre)

**Table 81: Paramètres de supervision de la pression d'entrée**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.9.1	Activer la supervision	0	1		0	1685	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.13.9.2	Signal de supervision	0	23		0	1686	0 = Entrée analogique 1 1 = Entrée analogique 2 2 = Entrée analogique 3 3 = Entrée analogique 4 4 = Entrée analogique 5 5 = Entrée analogique 6 6 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 7 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 8 = ProcessDataIn3 (0-100 %) 9 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 10 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 11 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 12 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 13 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 14 = Sortie bloc 1 15 = Sortie bloc 2 16 = Sortie bloc 3 17 = Sortie bloc 4 18 = Sortie bloc 5 19 = Sortie bloc 6 20 = Sortie bloc 7 21 = Sortie bloc 8 22 = Sortie bloc 9 23 = Sortie bloc 10
P3.13.9.3	Sélection de l'unité de supervision	1	9	Variable	3	1687	1 = % 2 = mbar 3 = bar 4 = Pa 5 = kPa 6 = PSI 7 = mmHg 8 = Torr 9 = lb/in2
P3.13.9.4	Décimales des unités de supervision	0	4		2	1688	
P3.13.9.5	Valeur minimale de l'unité de supervision	-99999.99	99999.99	P3.13.9.3	0.00	1689	

**Table 81: Paramètres de supervision de la pression d'entrée**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.9.6	Valeur maximale de l'unité de supervision	-99999.99	99999.99	P3.13.9.3	10.00	1690	
P3.13.9.7	Niveau d'alarme de supervision	P3.13.9.5	P3.13.9.6	P3.13.9.3	Variable	1691	
P3.13.9.8	Niveau de défaut de supervision	P3.13.9.5	P3.13.9.7	P3.13.9.3	0.10	1692	
P3.13.9.9	Tempo. de défaut de supervision	0.00	60.00	s	5.00	1693	
P3.13.9.10	Réduction de point de consigne PID	0.0	100.0	%	10.0	1694	
V3.13.9.11	Pression d'entrée	P3.13.9.5	P3.13.9.6	P3.13.9.3	Variable	1695	Cette valeur d'affichage indique la valeur de la pression d'entrée de la pompe.

**Table 82: Mode veille - Détection zéro**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.10.1	Mode veille - Détection zéro activée	0	1		0	1649	0 = Non 1 = Oui
P3.13.10.2	Erreur SNDD : hystérésis	0	99999.9	P3.13.1.4	0.5	1658	
P3.13.10.3	Hystérésis de fréquence SNDD	0.00	P3.3.1.2	Hz	3.00	1663	
P3.13.10.4	Temps de supervision SNDD	0	600	s	120	1668	
P3.13.10.5	Ajout réel SNDD	0.00	P3.13.10.2	P3.13.1.4	0.5	1669	

**Table 83: Paramètres point de consigne multiple**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.12.1	Point de consigne multiple 0	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15560	
P3.13.12.2	Point de consigne multiple 1	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15561	
P3.13.12.3	Point de consigne multiple 2	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15562	
P3.13.12.4	Point de consigne multiple 3	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15563	
P3.13.12.5	Point de consigne multiple 4	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15564	
P3.13.12.6	Point de consigne multiple 5	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15565	
P3.13.12.7	Point de consigne multiple 6	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15566	
P3.13.12.8	Point de consigne multiple 7	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15567	
P3.13.12.9	Point de consigne multiple 8	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15568	
P3.13.12.10	Point de consigne multiple 9	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15569	
P3.13.12.11	Point de consigne multiple 10	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15570	
P3.13.12.12	Point de consigne multiple 11	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15571	
P3.13.12.13	Point de consigne multiple 12	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15572	

**Table 83: Paramètres point de consigne multiple**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.13.12.14	Point de consigne multiple 13	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15573	
P3.13.12.15	Point de consigne multiple 14	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15574	
P3.13.12.16	Point de consigne multiple 15	P3.13.1.5	P3.13.1.6	P3.13.1.4	0.0	15575	
P3.13.12.17	Sélection du point de consigne multiple 0				EntLog : emplct 0.1	15576	
P3.13.12.18	Sélection du point de consigne multiple 1				EntLog : emplct 0.1	15577	
P3.13.12.19	Sélection du point de consigne multiple 2				EntLog : emplct 0.1	15578	
P3.13.12.20	Sélection du point de consigne multiple 3				EntLog : emplct 0.1	15579	

## 5.14 GROUPE 3.14 : RÉGULATEUR PID EXTERNE

**Table 84: Réglages de base du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.1.1	Activer le régulateur PID externe	0	1		0	1630	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.14.1.2	Signal démarrage				EntLog : emplct0 .2	1049	OUVERT = PID2 en mode arrêt FERMÉ = PID2 en régulation
P3.14.1.3	Sortie à l'arrêt	0.0	100.0	%	0.0	1100	
P3.14.1.4	PID : Gain	0.00	1000.00	%	100.00	1631	Voir P3.13.1.1
P3.14.1.5	Temps d'intégration PID	0.00	600.00	s	1.00	1632	Voir P3.13.1.2
P3.14.1.6	PID : Action dérivée	0.00	100.00	s	0.00	1633	Voir P3.13.1.3
P3.14.1.7	Sélection de l'unité de process	0	46		0	1635	Voir P3.13.1.4
P3.14.1.8	Nb min. d'unités de process	Variable	Variable	Variable	0	1664	Voir P3.13.1.5
P3.14.1.9	Nb max. d'unités de process	Variable	Variable	Variable	100	1665	Voir P3.13.1.6
P3.14.1.10	Décimales du nb d'unités de process	0	4		2	1666	Voir P3.13.1.7
P3.14.1.11	Inv.erreur PID	0	1		0	1636	Voir P3.13.1.8
P3.14.1.12	Zone morte	0.00	Variable	Variable	0.0	1637	Voir P3.13.1.9
P3.14.1.13	Temporisation de zone morte	0.00	320.00	s	0.00	1638	Voir P3.13.1.10



**Table 85: Points de consigne du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.2.1	Point de consigne 1 au panneau	P3.14.1.8	P3.14.1.9	Variable	0.00	1640	
P3.14.2.2	Point de consigne 2 au panneau	P3.14.1.8	P3.14.1.9	Variable	0.00	1641	
P3.14.2.3	Temps de rampe du point de consigne	0.00	300.00	s	0.00	1642	
P3.14.2.4	Sél. pt consigne				EntLog : emplct 0.1	1048	OUVERT = Point de consigne 1 FERMÉ = Point de consigne 2

**Table 85: Points de consigne du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.2.5	Sélection de la source du point de consigne 1	0	32		1	1643	0 = Non utilisé 1 = Point de consigne du panneau opérateur 1 2 = Point de consigne du panneau opérateur 2 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI3 6 = AI4 7 = AI5 8 = AI6 9 = ProcessDataIn1 10 = ProcessDataIn2 11 = ProcessDataIn3 12 = ProcessDataIn4 13 = ProcessDataIn5 14 = ProcessDataIn6 15 = ProcessDataIn7 16 = ProcessDataIn8 17 = Entrée température 1 18 = Entrée température 2 19 = Entrée température 3 20 = Entrée température 4 21 = Entrée température 5 22 = Entrée température 6 23 = Sortie bloc 1 24 = Sortie bloc 2 25 = Sortie bloc 3 26 = Sortie bloc 4 27 = Sortie bloc 5 28 = Sortie bloc 6 29 = Sortie bloc 7 30 = Sortie bloc 8 31 = Sortie bloc 9 32 = Sortie bloc 10
P3.14.2.6	Point de consigne 1 : min.	-200.00	200.00	%	0.00	1644	
P3.14.2.7	Point de consigne 1 : max.	-200.00	200.00	%	100.00	1645	
P3.14.2.8	Sélection de la source du point de consigne 2	0	32		2	1646	Voir P3.14.2.5.
P3.14.2.9	Point de consigne 2 : min.	-200.00	200.00	%	0.00	1647	

**Table 85: Points de consigne du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.2.10	Point de consigne 2 : max.	-200.00	200.00	%	100.00	1648	

**Table 86: Retour du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.3.1	Fonction Retours	1	9		1	1650	Voir P3.13.3.1
P3.14.3.2	Gain de la fonction Retours	-1000.0	1000.0	%	100.0	1651	Voir P3.13.3.2
P3.14.3.3	Source retour 1	0	30		2	1652	Voir P3.13.3.3
P3.14.3.4	Minimum retour 1	-200.00	200.00	%	0.00	1653	
P3.14.3.5	Maximum retour 1	-200.00	200.00	%	100.00	1654	
P3.14.3.6	Source retour 2	0	30		0	1655	Voir P3.13.3.6.
P3.14.3.7	Minimum retour 2	-200.00	200.00	%	0.00	1656	
P3.14.3.8	Maximum retour 2	-200.00	200.00	%	100.00	1657	

**Table 87: Supervision du process du régulateur PID externe**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.14.4.1	Activer la supervision	0	1		0	1659	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.14.4.2	Limite haute	Variable	Variable	Variable	0	1660	Voir P3.13.6.2
P3.14.4.3	Limite basse	Variable	Variable	Variable	0	1661	Voir P3.13.6.3
P3.14.4.4	Temporisation	0	30000	s	0	1662	
P3.14.4.5	Défaut de supervision du PID externe	0	3		2	757	Voir P3.9.1.2

## 5.15 GROUPE 3.15 : MULTI-POMPE

**Table 88: Paramètres du système Multi-pompe**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.1	Mode multi-pompes	0	2		0 *	1785	0 = Convertisseur de fréquence unique 1 = Multifollower 2 = Multimaster
P3.15.2	Nombre de pompes	1	8		1 *	1001	
P3.15.3	Numéro d'identification de la pompe	1	8		0	1500	
P3.15.4	Signaux de démarrage et de retour	0	2		1	1782	0 = Non connectés 1 = Seul le signal de démarrage est connecté 2 = Les deux signaux sont connectés
P3.15.5	Interverrouillage des pompes	0	1		1 *	1032	0 = Non utilisé 1 = Activé
P3.15.6	Permutation	0	2		1 *	1027	0 = Désactivé 1 = Activé (intervalle) 2 = Activé (jours de la semaine)
P3.15.7	Pompes permutées	0	1		1 *	1028	0 = Pompes auxiliaires 1 = Toutes les pompes
P3.15.8	Intervalle de permutation	0.0	3000.0	h	48.0 *	1029	
P3.15.9	Jours de permutation	0	127		0	1786	B0 = Dimanche B1 = Lundi B2 = Mardi B3 = Mercredi B4 = Jeudi B5 = Vendredi B6 = Samedi
P3.15.10	Permutation : Heure	00:00:00	23:59:59	Heure	00:00:00	1787	
P3.15.11	Permutation : Limite fréquence	0.00	P3.3.1.2	Hz	25.00 *	1031	
P3.15.12	Permutation : Limite de pompes	0	8		1 *	1030	
P3.15.13	Bande passante	0	100	%	10 *	1097	Point de consigne = 5 bar Bande passante = 10 %.

**Table 88: Paramètres du système Multi-pompe**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.14	Bande passante : temporisation	0	3600	s	10 *	1098	
P3.15.15	Vitesse de production constante	0.0	100.0	%	80.0 *	1513	
P3.15.16	Nb max. de pompes actives	1	P3.15.2		3 *	1187	
M3.15.17	Signaux d'interverrouillage	Voir les paramètres de signal d'interverrouillage ci-dessous.					
M3.15.18	Supervision des surpressions	Voir les paramètres de supervision des surpressions ci-dessous.					
M3.15.19	Temps de marche pompe	Voir les paramètres du compteur de temps de marche des pompes ci-dessous.					
M3.15.22	Réglages avancés	Voir les paramètres des réglages avancés ci-dessous.					

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage. Voir les valeurs de préréglage au chapitre 12.1 Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs.

**Table 89: Signaux d'interverrouillage**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.17.1	Interverrouillage de pompe 1	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	426	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.2	Interverrouillage de pompe 2	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	427	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.3	Interverrouillage de pompe 3	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	428	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.4	Interverrouillage de pompe 4	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	429	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.5	Interverrouillage de pompe 5	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	430	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.6	Interverrouillage de pompe 6	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	486	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.7	Interverrouillage de pompe 7	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	487	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif
P3.15.17.8	Interverrouillage de pompe 8	Variable	Variable		Ent-Log : emplct 0.1	488	OUVERT = Inactif FERMÉ = Actif

**Table 90: Paramètres de supervision des surpressions**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.18.1	Activer la supervision des surpressions	0	1		0	1698	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.15.18.2	Niveau d'alarme de supervision	Variable	Variable	Variable	0.00	1699	

**Table 91: Paramètres des compteurs de temps de marche pompe**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.19.1	Réglage du compteur de temps de marche	0	1		0	1673	0 = Aucune action 1 = Règle la valeur spécifiée par le paramètre P3.15.19.2 sur le compteur de temps de marche de la pompe sélectionnée.
P3.15.19.2	Réglage du compteur de temps de marche : Valeur	0	300 000	h	0	1087	
P3.15.19.3	Réglage du compteur de temps de marche : Sélection de la pompe	0	8		1	1088	0 = Toutes les pompes 1 = Pompe (1) 2 = Pompe 2 3 = Pompe 3 4 = Pompe 4 5 = Pompe 5 6 = Pompe 6 7 = Pompe 7 8 = Pompe 8
P3.15.19.4	Alarme limite de temps de marche pompe	0	300 000	h	0	1109	0 = Non utilisé
P3.15.19.5	Défaut limite de temps de marche pompe	0	300 000	h	0	1110	0 = Non utilisé

**Table 92: Réglages avancés**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.15.22.1	Fréquence d'activation	P3.3.1.1	320.0	Hz	320.0	15545	
P3.15.22.2	Fréquence de désactivation	0.0	P3.3.1.2	Hz	0.00	15546	

## 5.16 GROUPE 3.16 : COMPTEURS DE MAINTENANCE

**Table 93: Compteurs de maintenance**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.16.1	Mode compteur 1	0	2		0	1104	0 = Non utilisé 1 = Heures 2 = Révolutions * 1 000
P3.16.2	Limite alarme de compteur 1	0	2147483 647	h/kRev	0	1105	0 = Non utilisé
P3.16.3	Limite de défaut de compteur 1	0	2147483 647	h/kRev	0	1106	0 = Non utilisé
P3.16.4	Réarmement compteur 1				0	1107	
P3.16.5	Réarmement DI compteur 1				0	490	FERMÉ = Réarmer



## 5.17 GROUPE 3.17 : MODE INCENDIE

Table 94: Paramètres du mode incendie

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.17.1	Mot de passe du mode incendie	0	9999		0	1599	1002 = Activé 1234 = Mode de test
P3.17.2	Source de fréquence du mode incendie	0	18		0	1617	0 = Fréquence du mode incendie 1 = Vitesses constantes 2 = Panneau opérateur 3 = Bus de terrain 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1 + AI2 7 = PID1 8 = Motopotentiomètre 9 = Sortie bloc 1 10 = Sortie bloc 2 11 = Sortie bloc 3 12 = Sortie bloc 4 13 = Sortie bloc 5 14 = Sortie bloc 6 15 = Sortie bloc 7 16 = Sortie bloc 8 17 = Sortie bloc 9 18 = Sortie bloc 10
P3.17.3	Fréquence du mode incendie	0.00	P3.3.1.2	Hz	50.00	1598	
P3.17.4	Activation du mode incendie si OUVERT				EntLog : emplct0.2	1596	OUVERT = Mode incendie actif FERMÉ = Aucune action
P3.17.5	Activation du mode incendie si FERMÉ				EntLog : emplct 0.1	1619	OUVERT = Aucune action FERMÉ = Mode incendie actif
P3.17.6	Inversion du mode incendie				EntLog : emplct 0.1	1618	OUVERT = Avant FERMÉ = Arrière EntLog emplct 0.1 = Avant EntLog emplct 0.2 = Arrière
V3.17.7	État du mode incendie	0	3			1597	Voir Table 16 Éléments du menu Affichage. 0 = Désactivé 1 = Activé 2 = Activé + (Activé + EL ouverte) 3 = Mode de test

**Table 94: Paramètres du mode incendie**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
V3.17.8	Compteur du mode incendie	0	65535			1679	

## 5.18 GROUPE 3.18 : PARAMÈTRES PRÉCHAUFFAGE DU MOTEUR

**Table 95: Paramètres Préchauffage du moteur**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.18.1	Fonction de préchauffage moteur	0	3		0	1225	0 = Non utilisé 1 = Toujours à l'état Arrêt 2 = Contrôlé par DI 3 = Limite de température, radiateur
P3.18.2	Limite de température de préchauffage	-20	100	°C/F	0	1226	
P3.18.3	Courant de préchauffage moteur	0	0,5*IL	A	Variable	1227	
P3.18.4	Préchauffage moteur ACTIF	Variable	Variable		EntLog : emplct 0.1	1044	OUVERT = Aucune action FERMÉ = Préchauffage activé à l'état Arrêt

## 5.19 GROUPE 3.19 : PERSONNALISATEUR DE CONVERTISSEUR

**Table 96: Paramètres de la fonction Personnalisateur de convertisseur**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.19.1	Mode fonctionnement	0	1		1	15001	0 = Exécuter programme 1 = Programmation



### REMARQUE!

Lorsque vous utilisez Perso. convertiss., utilisez l'outil graphique Perso. convertiss. de VACON® Live.

## 5.20 GROUPE 3.21 : COMMANDE DE LA POMPE

**Table 97: Paramètres Nettoyage auto**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.1.1	Fonction de nettoyage	0	3		0	1714	0 = Désactivé 1 = Activé (DIN) 2 = Activé (actuel) 3 = Activé (jours de la semaine)
P3.21.1.2	Activation du nettoyage				EntLog : emplct 0.1	1715	
P3.21.1.3	Limite de courant de nettoyage	0.0	200.0	%	120.0	1712	
P3.21.1.4	Temporisation de courant de nettoyage	0.0	300.0	s	60.0	1713	
P3.21.1.5	Jours de nettoyage	0	127		0	1723	B0 = Dimanche B1 = Lundi B2 = Mardi B3 = Mercredi B4 = Jeudi B5 = Vendredi B6 = Samedi
P3.21.1.6	Heure de nettoyage	00:00:00	23:59:59		00:00:00	1700	
P3.21.1.7	Cycles nett.	1	100		5	1716	
P3.21.1.8	Fréquence avant nettoyage	0.00	50.00	Hz	45.00	1717	
P3.21.1.9	Temps avant nettoyage	0.00	320.00	s	2.00	1718	
P3.21.1.10	Fréqce arrière nettoyage	0.00	50.00	Hz	45.00	1719	
P3.21.1.11	Temps arrière nettoyage	0.00	320.00	s	0.00	1720	
P3.21.1.12	Temps d'accélération du nettoyage	0.1	300.0	s	0.1	1721	
P3.21.1.13	Temps de décélération du nettoyage	0.1	300.0	s	0.1	1722	

**Table 98: Paramètres de pompe Jockey**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.2.1	Fonction Jockey	0	2		0	1674	0 = Non utilisé 1 = Veille PID 2 = Veille PID (niveau)
P3.21.2.2	Niveau de démarrage Jockey	Variable	Variable	Variable	0.00	1675	
P3.21.2.3	Niveau d'arrêt Jockey	Variable	Variable	Variable	0.00	1676	

**Table 99: Paramètres de pompe d'amorçage**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.3.1	Fonction d'amorçage	0	1		0	1677	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.21.3.2	Temps d'amorçage	0.0	320.00	s	3.0	1678	

**Table 100: Paramètres anticoulmatage**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.4.1	Intervalle anticoulmatage	0	96.0	h	0	1696	
P3.21.4.2	Temps de marche anticoulmatage	0	300	s	20	1697	
P3.21.4.3	Fréquence anticoulmatage	P3.3.1.1	P3.3.1.2	Hz	15.0	1504	

**Table 101: Paramètres de protection givre**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.5.1	Protection givre	0	1		0	1704	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.21.5.2	Signal température	0	29		6	1705	0 = Entrée de température 1 (-50-200 °C) 1 = Entrée de température 2 (-50-200 °C) 2 = Entrée de température 3 (-50-200 °C) 3 = Entrée de température 4 (-50-200 °C) 4 = Entrée de température 5 (-50-200 °C) 5 = Entrée de température 6 (-50-200 °C) 6 = Entrée analogique 1 7 = Entrée analogique 2 8 = Entrée analogique 3 9 = Entrée analogique 4 10 = Entrée analogique 5 11 = Entrée analogique 6 12 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 13 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 14 = ProcessDataIn3 (0-100 %) 15 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 16 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 17 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 18 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 19 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 20 = Sortie bloc 1 21 = Sortie bloc 2 22 = Sortie bloc 3 23 = Sortie bloc 4 24 = Sortie bloc 5 25 = Sortie bloc 6 26 = Sortie bloc 7 27 = Sortie bloc 8 28 = Sortie bloc 9 29 = Sortie bloc 10
P3.21.5.3	Valeur minimale du signal de température	-50,0 [°C]	P3.21.5.4. 4	°C/°F	-50,0 [°C]	1706	

**Table 101: Paramètres de protection givre**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.21.5.4	Valeur maximale du signal de température	P3.21.5.3	200,0 (°C)	°C/°F	200,0 (°C)	1707	
P3.21.5.5	Limite de protection de température givre	P3.21.5.3	P3.21.5.4	°C/°F	5,00 (°C)	1708	
P3.21.5.6	Fréquence de la protection givre	0.0	P3.3.1.2	Hz	10.0	1710	
V3.21.5.7	Surveillance température givre	Variable	Variable	°C/°F		1711	Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal de température utilisé pour la fonction Protection givre.

## 5.21 GROUPE 3.23 : FILTRE HARMONIQUE AVANCÉ

**Table 102: Paramètres du filtre harmonique avancé**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P3.23.1	Limite de déconnexion des condensateurs	0	100	%	0	15510	
P3.23.2	Hyst de déconnexion des condensateurs	0	100	%	0	15511	
P3.23.3	Surchauffe AHF				EntLog : emplct 0.1	15513	
P3.23.4	Réponse au défaut AHF	0	3		2	15512	0 = Aucune action 1 = Alarme 2 = Défaut 3 = Défaut, roue libre

## 6 MENU DIAGNOSTICS

### 6.1 DÉFAUTS ACTIFS

En présence d'un ou plusieurs défauts, l'affichage indique le nom du défaut et clignote. Appuyez sur OK pour revenir au menu Diagnostics. Le sous-menu Défauts actifs affiche le nombre de défauts. Pour accéder aux données concernant l'heure de survenue d'un défaut, sélectionnez un défaut et appuyez sur OK.

Le défaut reste actif tant que vous ne l'avez pas réarmé. Il existe cinq méthodes de réarmement d'un défaut.

- Appuyez sur la touche de réarmement pendant 2 s.
- Accédez au sous-menu Réarmement défauts et utilisez le paramètre Réarmement défauts.
- Envoyez un signal de réarmement au bornier d'E/S.
- Envoyez un signal de réarmement avec le bus de terrain.
- Envoyez un signal de réarmement dans VACON®.

Le sous-menu Défauts actifs peut conserver 10 défauts au maximum. Il affiche les défauts dans l'ordre dans lequel ils sont survenus.

### 6.2 RÉARMEMENT DES DÉFAUTS

Ce menu vous permet de réarmer les défauts. Voir les instructions au chapitre *11.1 Affichage d'un défaut*.



#### ATTENTION!

Avant de réarmer le défaut, ouvrez les circuits de commande de marche externe pour prévenir tout redémarrage intempestif du convertisseur.

### 6.3 HISTORIQUE DES DÉFAUTS


Vous pouvez voir 40 défauts dans l'historique Défauts.

Pour afficher les détails d'un défaut, accédez à l'historique Défauts, localisez le défaut concerné et appuyez sur OK.

### 6.4 COMPTEURS SANS RAZ

Si vous lisez une valeur de compteur via le bus de terrain, reportez-vous au chapitre *10.22 Compteurs*.

**Table 103: Paramètres Compteurs sans RAZ du menu Diagnostics**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
V4.4.1 	Compteur d'énergie			Variable		2291	Quantité d'énergie fournie par le secteur. Vous ne pouvez pas remettre le compteur à zéro. Affichage texte : l'unité énergétique la plus élevée représentée sur l'affichage est MW. Si l'énergie comptabilisée est supérieure à 999,9 MW, aucune unité n'est indiquée sur l'affichage.
V4.4.3	Temps de fonctionnement (panneau opérateur à affichage graphique)			a j hh:min		2298	Temps de fonctionnement de l'unité de commande.
V4.4.4	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			a			Temps de fonctionnement de l'unité de commande en nombre total d'années.
V4.4.5	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			d			Temps de fonctionnement de l'unité de commande en nombre total de jours.
V4.4.6	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			hh:min: ss			Temps de fonctionnement de l'unité de commande en heures, minutes et secondes.
V4.4.7	Temps de marche (panneau opérateur à affichage graphique)			a j hh:min		2293	Temps de marche du moteur.
V4.4.8	Temps de marche (panneau opérateur texte)			a			Temps de fonctionnement du moteur en nombre total d'années.
V4.4.9	Temps de marche (panneau opérateur texte)			d			Temps de fonctionnement du moteur en nombre total de jours.
V4.4.10	Temps de marche (panneau opérateur texte)			hh:min: ss			Temps de fonctionnement du moteur en heures, minutes et secondes.



**Table 103: Paramètres Compteurs sans RAZ du menu Diagnostics**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
V4.4.11	Temps de mise sous tension (panneau opérateur à affichage graphique)			a j hh:min		2294	Durée pendant laquelle le module de puissance reste sous tension. Vous ne pouvez pas remettre le compteur à zéro.
V4.4.12	Temps de mise sous tension (panneau opérateur texte)			a			Temps de mise sous tension en nombre total d'années.
V4.4.13	Temps de mise sous tension (panneau opérateur texte)			d			Temps de mise sous tension en nombre total de jours.
V4.4.14	Temps de mise sous tension (panneau opérateur texte)			hh:min: ss			Temps de mise sous tension en heures, minutes et secondes.
V4.4.15	Compteur du nombre de marches/arrêts					2295	Nombre de démarrages du module de puissance.

## 6.5 COMPTEURS AVEC RAZ

Si vous lisez une valeur de compteur via le bus de terrain, voir le chapitre *10.22 Compteurs*.

**Table 104: Paramètres Compteurs avec RAZ du menu Diagnostics**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P4.5.1	Compteur d'énergie avec remise à zéro			Variable		2296	<p>Vous pouvez remettre ce compteur à zéro. Affichage texte : l'unité énergétique la plus élevée représentée sur l'affichage est MW. Si l'énergie comptabilisée est supérieure à 999,9 MW, aucune unité n'est indiquée sur l'affichage.</p> <p><b>Remise à zéro du compteur</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Affichage texte : Appuyez sur la touche OK pendant 4 s.</li> <li>Affichage graphique : Appuyez sur OK. La page RAZ compteur s'affiche. Appuyez à nouveau sur OK.</li> </ul>
P4.5.3	Temps de fonctionnement (panneau opérateur à affichage graphique)			a j hh:min		2299	<p>Vous pouvez remettre ce compteur à zéro. Voir les instructions relatives à P4.5.1 ci-dessus.</p>
P4.5.4	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			a			Temps de fonctionnement en nombre total d'années.
P4.5.5	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			d			Temps de fonctionnement en nombre total de jours.
P4.5.6	Temps de fonctionnement (panneau opérateur texte)			hh:min: ss			Temps de fonctionnement en heures, minutes et secondes.

## 6.6 INFORMATIONS LOGICIELLES

**Table 105: Paramètres Infos logiciel du menu Diagnostics**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
V4.6.1	Pack logiciel (panneau opérateur à affichage graphique)						Code d'identification du logiciel
V4.6.2	ID pack logiciel (panneau opérateur texte)						
V4.6.3	Version pack logiciel (panneau opérateur texte)						
V4.6.4	Niveau de charge	0	100	%		2300	Niveau de charge du processeur de l'unité de commande
V4.6.5	Nom applicatif (panneau opérateur à affichage graphique)						Nom de l'applicatif
V4.6.6	ID applicatif						Code de l'applicatif
V4.6.7	Version de l'applicatif						

## **7 MENU E/S ET MATÉRIEL**

Le menu E/S et matériel contient les différents paramètres relatifs aux options. Les valeurs de ce menu sont des valeurs brutes, c'est-à-dire des valeurs qui n'ont pas été mises à l'échelle par l'applicatif.

### **7.1 E/S DE BASE**

Dans le menu E/S de base, vous pouvez afficher l'état des entrées et des sorties.

**Table 106: Paramètres E/S de base du menu E/S et matériel**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
V5.1.1	Entrée logique 1	0	1		0	2502	État du signal d'entrée logique
V5.1.2	Entrée logique 2	0	1		0	2503	État du signal d'entrée logique
V5.1.3	Entrée logique 3	0	1		0	2504	État du signal d'entrée logique
V5.1.4	Entrée logique 4	0	1		0	2505	État du signal d'entrée logique
V5.1.5	Entrée logique 5	0	1		0	2506	État du signal d'entrée logique
V5.1.6	Entrée logique 6	0	1		0	2507	État du signal d'entrée logique
V5.1.7	Mode entrée analogique 1	1	3		3	2508	Affiche le mode défini pour le signal d'entrée analogique. La sélection s'effectue via un interrupteur DIP sur la carte de commande.  1 = 0...20 mA 3 = 0...10 V
V5.1.8	Entrée Ana 1	0	100	%	0.00	2509	État du signal d'entrée analogique
V5.1.9	Mode entrée analogique 2	1	3		3	2510	Affiche le mode défini pour le signal d'entrée analogique. La sélection s'effectue via un interrupteur DIP sur la carte de commande.  1 = 0...20 mA 3 = 0...10 V
V5.1.10	Entrée Ana 2	0	100	%	0.00	2511	État du signal d'entrée analogique

**Table 106: Paramètres E/S de base du menu E/S et matériel**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
V5.1.11	Mode sortie analogique 1	1	3		1	2512	Affiche le mode défini pour le signal d'entrée analogique. La sélection s'effectue via un interrupteur DIP sur la carte de commande.  1 = 0...20 mA 3 = 0...10 V
V5.1.12	Sortie analogique 1	0	100	%	0.00	2513	État du signal de sortie analogique
V5.1.13	Sortie relais 1	0	1		0	2514	État du signal de sortie relais
V5.1.14	Sortie relais 2	0	1		0	2515	État du signal de sortie relais
V5.1.15	Sortie relais 3	0	1		0	2516	État du signal de sortie relais

## 7.2 EMBLEMES DES CARTES OPTIONNELLES

Les paramètres contenus dans ce menu sont différents pour toutes les cartes optionnelles. Vous pouvez voir les paramètres de la carte optionnelle que vous avez installée. En l'absence de carte optionnelle aux emplacements C, D ou E, vous ne voyez aucun paramètre. Pour en savoir plus sur la localisation des emplacements, voir le chapitre 10.6.1 *Programmation des entrées logiques et analogiques*.

Lorsque vous retirez une carte optionnelle, le code de défaut 39 et le nom de défaut *Module supprimé* apparaissent sur l'affichage. Voir le chapitre 11.3 *Codes de défaut*.

**Table 107: Paramètres des cartes optionnelles**

Menu	Fonction	Description
Emplacement C	Réglages	Réglages relatifs à la carte optionnelle
	Affichage	Affiche les données relatives à la carte optionnelle
Emplacement D	Réglages	Réglages relatifs à la carte optionnelle
	Affichage	Affiche les données relatives à la carte optionnelle
Emplacement E	Réglages	Réglages relatifs à la carte optionnelle
	Affichage	Affiche les données relatives à la carte optionnelle

## 7.3 HORLOGE TEMPS RÉEL

**Table 108: Paramètres Horloge temps réel du menu E/S et matériel**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
V5.5.1	Etat batterie	1	3			2205	État de la batterie. 1 = Pas installée 2 = Installée 3 = Remplacez la batterie
P5.5.2	Heure			hh:mm:ss		2201	Heure actuelle du jour
P5.5.3	Date			jj.mm.		2202	Date actuelle
P5.5.4	Année			aaaa		2203	Année en cours
P5.5.5	Heure d'été	1	4		1	2204	Réglage de l'heure d'été  1 = Désactivé 2 =EU : démarre le dernier dimanche de mars et se termine le dernier dimanche d'octobre 3 =US : démarre le 2e dimanche de mars et se termine le 1er dimanche de novembre 4 = Russie (permanent)

## 7.4 RÉGLAGE UNITÉ DE PUISSANCE

Dans ce menu, vous pouvez modifier les réglages du ventilateur et du filtre sinusoïdal.

Le ventilateur fonctionne en mode optimisé ou en mode toujours activé. En mode optimisé, la logique interne du convertisseur reçoit des données de température et commande la vitesse du ventilateur. Une fois le convertisseur passé à l'état Prêt, le ventilateur s'arrête sous 5 minutes. En mode toujours activé, le ventilateur fonctionne à plein régime et ne s'arrête pas.

Le filtre sinusoïdal maintient la profondeur de surmodulation dans les limites définies et n'autorise pas les fonctions de gestion thermique à diminuer la fréquence de découpage.

**Table 109: Réglage unité de puissance**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P5.6.1.1	Mode commande ventilateur	0	1		1	2377	0 = Tjrs actif 1 = Optimisé
P5.6.4.1	Filtre sinusoïdal	0	1		0		0 = Non utilisé 1 = Utilisé



## 7.5 PANNEAU OPÉRATEUR

**Table 110: Paramètres du panneau opérateur du menu E/S et matériel**

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P5.7.1	Temporisation page/déf	0	60	min	0 *		Durée à l'issue de laquelle l'affichage revient à la page définie par le paramètre P5.7.2.  0 = Non utilisé
P5.7.2	Page par défaut	0	4		0 *		Page affichée lorsque le convertisseur de fréquence est mis sous tension ou lorsque la durée définie par le paramètre P5.7.1 est écoulée. Si la valeur définie est 0, l'affichage présente la dernière page affichée.  0 = Aucun 1 = Entrer index menu 2 = Menu principal 3 = Page de commande 4 = Multi-affichage
P5.7.3	Index du menu						Permet de définir une page comme index du menu. (Sélection 1 dans P5.7.2.)
P5.7.4	Contraste **	30	70	%	50		Permet de régler le contraste de l'écran (30-70 %).
P5.7.5	Temps de rétroéclairage	0	60	min	5		Permet de régler la durée au bout de laquelle le rétroéclairage de l'écran s'éteint (0-60 min). Si la valeur définie est 0, le rétroéclairage est activé en permanence.

\* = La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de pré réglage. Voir les valeurs de pré réglage au chapitre 12.1 *Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs*.

\*\* Uniquement disponible avec l'affichage graphique.

## 7.6 BUS DE TERRAIN

Le menu E/S et matériel contient les paramètres relatifs aux différentes cartes de bus de terrain. Vous trouverez des instructions sur l'utilisation de ces paramètres dans le manuel du bus de terrain correspondant.

## 8 MENUS RÉGLAGES UTILISATEUR, FAVORIS ET NIVEAUX UTILISATEUR

### 8.1 RÉGLAGES UTILISATEUR

#### 8.1.1 RÉGLAGES UTILISATEUR

**Table 111: Réglages généraux du menu Réglages utilisateur**

Index	Paramètre	Min.	Max.	Unité	Préréglage	ID	Description
P6.1	Sélection langue	Variable	Variable		Variable	802	La sélection est différente dans tous les packs linguistiques.
P6.2	Sélection de l'appli-catif					801	Permet de sélectionner l'appli-catif.
M6.5	Sauvegarde param	Voir Table 112 Paramètres de sauvegarde des paramètres dans le menu Réglages utilisateur.					
M6.6	Comparaison param.						
P6.7	Nom convertisseur de fréquence						Attribuez un nom au convertisseur si vous pensez que c'est nécessaire.

## 8.1.2 SAUVEGARDE DES PARAMÈTRES

Table 112: Paramètres de sauvegarde des paramètres dans le menu Réglages utilisateur

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P6.5.1	Restauration paramètres d'usine					831	Restaure les valeurs des préreglages d'usine et lance l'assistant de mise en service.
P6.5.2	Enregistrer sur panneau opérateur *	0	1		0		Enregistre les valeurs des paramètres dans le panneau opérateur, par exemple pour les copier vers un autre convertisseur.  0 = Non 1 = Oui
P6.5.3	Restaurer depuis panneau opérateur *						Charge les valeurs des paramètres du panneau opérateur vers le convertisseur.
B6.5.4	Enreg. ds jeu 1						Conserve un jeu de paramètres personnalisé (autrement dit, tous les paramètres de l'applicatif).
B6.5.5	Restaurer de jeu 1						Charge le jeu de paramètres personnalisé dans le convertisseur de fréquence.
B6.5.6	Enreg. ds jeu 2						Conserve un autre jeu de paramètres personnalisé (autrement dit, tous les paramètres de l'applicatif).
B6.5.7	Restaurer de jeu 2						Charge le jeu de paramètres personnalisé 2 dans le convertisseur de fréquence.

\* Disponible uniquement avec l'affichage graphique.

## 8.2 FAVORIS



### REMARQUE!

Ce menu est disponible sur le panneau opérateur à affichage graphique, mais pas sur le panneau opérateur à affichage texte.



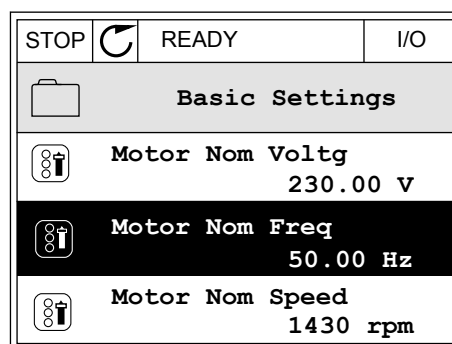
### REMARQUE!

Ce menu n'est pas disponible dans l'outil VACON®.

Si vous utilisez fréquemment les mêmes éléments, vous pouvez les ajouter aux favoris. Vous pouvez collecter un jeu de paramètres ou des signaux d'affichage depuis tous les menus du panneau opérateur. Il n'est pas nécessaire de les rechercher un par un dans la structure de menu. Vous pouvez également les ajouter au dossier Favoris où vous les retrouverez facilement.

### AJOUT D'UN ÉLÉMENT AUX FAVORIS

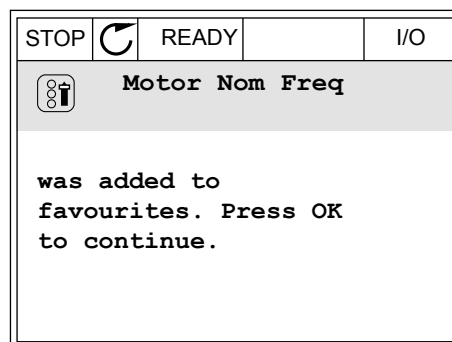
- 1 Recherchez l'élément que vous voulez ajouter aux favoris. Appuyez sur OK.



- 2 Sélectionnez *Ajt aux favoris* et appuyez sur OK.

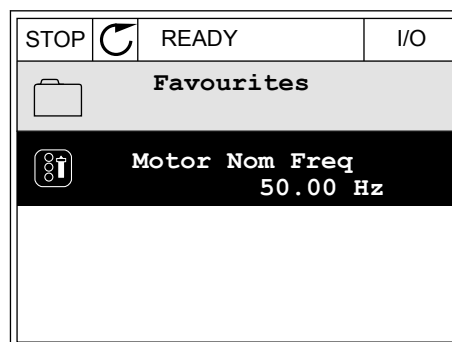


- 3 Les étapes nécessaires sont terminées. Pour poursuivre, lisez les instructions sur l'affichage.

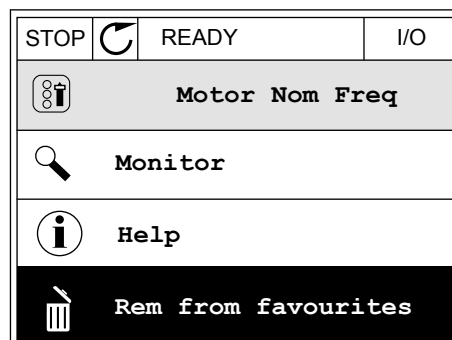


### SUPPRESSION D'UN ÉLÉMENT DES FAVORIS

- 1 Accédez à Favoris.  
2 Recherchez l'élément que vous voulez supprimer. Appuyez sur OK.



- 3 Sélectionnez *Supp des favoris*.



- 4 Pour supprimer l'élément, appuyez à nouveau sur OK.

### 8.3 NIVEAUX UTILISATEUR

Utilisez les paramètres de niveau utilisateur pour empêcher le personnel non habilité de modifier les paramètres. Vous pouvez également empêcher toute modification accidentelle des paramètres.

Lorsque vous sélectionnez un niveau utilisateur, l'utilisateur ne peut pas voir tous les paramètres sur l'affichage du panneau opérateur.

Table 113: Paramètres de niveau utilisateur

Index	Paramètre	Min	Max	Unité	Préréglage	ID	Description
P8.1	Niveau utilisateur	1	3		1	1194	1 = Normal. Tous les menus sont visibles dans le menu principal. 2 = Affichage Seuls les menus Affichage et Niveau utilisateur sont visibles dans le menu principal. 3 = Favoris. Seuls les menus Favoris et Niveau utilisateur sont visibles dans le menu principal. 4 = Affichage et favoris. Les menus Affichage, Favoris et Niveau utilisateur sont visibles dans le menu principal.
P8.2	Code d'accès	0	99999		0	2362	Si vous sélectionnez une valeur autre que 0 avant d'accéder à <i>Affichage</i> depuis <i>Normal</i> , par exemple, vous devez indiquer le code d'accès lorsque vous revenez à <i>Normal</i> . Ceci empêche le personnel non habilité de modifier les paramètres depuis le panneau opérateur.

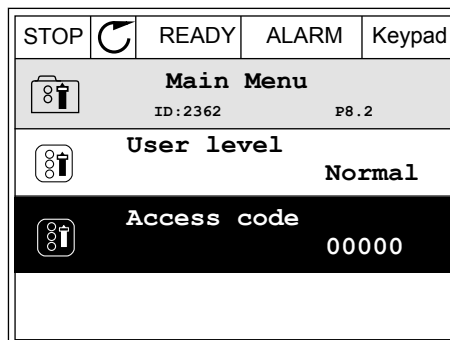
**ATTENTION!**

Ne perdez pas le code d'accès. En cas de perte du code d'accès, contactez le centre de service ou partenaire le plus proche.

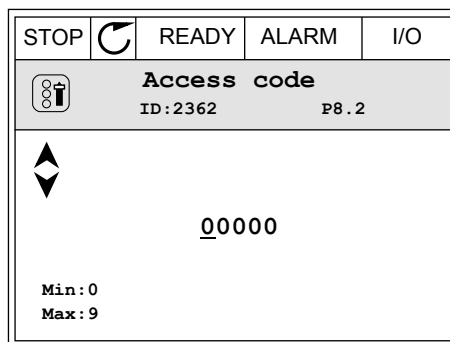
**MODIFICATION DU CODE D'ACCÈS DES NIVEAUX UTILISATEUR**

- 1 Accédez à Niveaux utilisat.

- 2 Accédez à l'élément Code d'accès et appuyez sur la touche fléchée Droite.



- 3 Pour modifier les chiffres du code d'accès, utilisez toutes les touches fléchées.



- 4 Acceptez la modification à l'aide de la touche OK.



## 9 DESCRIPTION DES VALEURS AFFICHÉES

Ce chapitre fournit les descriptions de base de toutes les valeurs d'affichage.

### 9.1 DE BASE

#### **V2.3.1 FRÉQUENCE MOTEUR (ID 1)**

Cette valeur d'affichage indique la fréquence de sortie d'alimentation du moteur.

#### **V2.3.2 RÉFÉRENCE FRÉQUENCE (ID 25)**

Cette valeur d'affichage indique la référence de fréquence de la commande du moteur. La valeur est mise à jour toutes les 10 ms.

#### **V2.3.3 VITESSE MOTEUR (ID 2)**

Cette valeur d'affichage indique la vitesse du moteur en tr/min (valeur calculée).

#### **V2.3.4 COURANT MOTEUR (ID 3)**

Cette valeur d'affichage indique le courant mesuré du moteur. La mise à l'échelle de la valeur diffère en fonction de la taille du convertisseur.

#### **V2.3.5 COUPLE MOTEUR (ID 4)**

Cette valeur d'affichage indique le couple du moteur (valeur calculée).

#### **V2.3.7 PUISSANCE ARBRE MOT. (ID 5)**

Cette valeur d'affichage indique la puissance à l'arbre du moteur (valeur calculée) selon un pourcentage de la puissance nominale moteur.

#### **V2.3.8 PUISSANCE ARBRE MOT. (ID 73)**

Cette valeur d'affichage indique la puissance à l'arbre du moteur (valeur calculée). L'unité de mesure est kW ou hp, en fonction de la valeur du paramètre Sélection kW/hp.

Le nombre de décimales de cette valeur d'affichage varie selon la taille du convertisseur de fréquence. Dans la commande du bus de terrain, l'ID 15592 peut être affectée en Process Data Out pour déterminer le nombre de décimales utilisé. Le dernier chiffre significatif indique le nombre de décimales.

#### **V2.3.9 TENSION MOTEUR (ID 6)**

Cette valeur d'affichage indique la tension de sortie d'alimentation du moteur.

#### **V2.3.10 TENSION BUS CC (ID 7)**

Cette valeur d'affichage indique la tension mesurée du bus c.c du convertisseur.

**V2.3.11 TEMPÉRATURE (ID 8)**

Cette valeur d'affichage indique la température radiateur mesurée du convertisseur. L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

**V2.3.12 TEMPÉRATURE DU MOTEUR (ID 9)**

Cette valeur d'affichage indique la température calculée du moteur en pourcentage de la température en service nominal. Lorsque la valeur dépasse 105 %, un défaut de protection thermique du moteur se produit.

**V2.3.13 PRÉCHAUFF MOTEUR (ID 1228)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de la fonction de préchauffage moteur.

**V2.3.15 KWH COMPTEUR KWH AVEC RAZ - VALEUR BASSE (ID 1054)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du compteur kWh (compteur d'énergie). Lorsque la valeur de ce compteur devient supérieure à 65535, le compteur redémarre à 0.

**V2.3.16 KWH COMPTEUR KWH AVEC RAZ - VALEUR ÉLEVÉE (ID 1067)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre de rotations du compteur kWh (compteur d'énergie).

**9.2 E/S****V2.4.1 EMPLCTA DIN 1,2,3 (ID 15)**

Cette valeur d'affichage indique l'état des entrées logiques 1-3 à l'emplacement A (E/S standard).

**V2.4.2 EMPLCTA DIN 4,5,6 (ID 16)**

Cette valeur d'affichage indique l'état des entrées logiques 4-6 à l'emplacement A (E/S standard).

**V2.4.3 EMPLCTB RO 1,2,3 (ID 17)**

Cette valeur d'affichage indique l'état des sorties relais 1-3 à l'emplacement B.

**V2.4.4 ENTRÉE ANALOG. 1 (ID 59)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.5 ENTRÉE ANALOG. 2 (ID 60)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.6 ENTRÉE ANALOG. 3 (ID 61)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.7 ENTRÉE ANALOG. 4 (ID 62)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.8 ENTRÉE ANALOG. 5 (ID 75)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.9 ENTRÉE ANALOG. 6 (ID 76)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal d'entrée analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**V2.4.10 EMPLCTA AO 1 (ID 81)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal de sortie analogique en pourcentage de la pleine échelle.

**9.3 ENTRÉES DE TEMPÉRATURE**

Les valeurs d'affichage liées aux paramètres d'entrée de température sont uniquement disponibles si une carte optionnelle B8 ou BH est installée.

**V2.5.1 ENTRÉE TEMPÉRATURE 1 (ID 50)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.  
L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

**REMARQUE!**

La liste des entrées de température est constituée des six premières entrées de température disponibles. La liste commence à l'emplacement A et se termine à l'emplacement E. Si une entrée est disponible alors qu'aucun capteur n'est raccordé, l'entrée affichera la valeur maximale, étant donné que la résistance mesurée est infinie. Pour ramener la valeur au minimum, connectez l'entrée.

**V2.5.2 ENTRÉE TEMPÉRATURE 2 (ID 51)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.  
L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

**V2.5.3 ENTRÉE TEMPÉRATURE 3 (ID 52)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.

L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

#### **V2.5.4 ENTRÉE TEMPÉRATURE 4 (ID 69)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.  
L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

#### **V2.5.5 ENTRÉE TEMPÉRATURE 5 (ID 70)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.  
L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

#### **V2.5.6 ENTRÉE TEMPÉRATURE 6 (ID 71)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur mesurée de température.  
L'unité de la valeur d'affichage est le degré Celsius ou Fahrenheit, en fonction de la valeur du paramètre Sélection °C/°F.

### **9.4 EXTRAS ET AVANCÉ**

#### **V2.6.1 MOT D'ÉTAT CONV. (ID 43)**

Cette valeur d'affichage indique le status word codé en bit du convertisseur.

#### **V2.6.2 ETAT PRÊT (ID 78)**

Cette valeur d'affichage indique les données codées en bit relatives au critère Prêt du convertisseur.  
L'affichage de ces données est utile lorsque le convertisseur n'est pas à l'état Prêt.



#### **REMARQUE!**

Les valeurs sont visibles sous forme de cases à cocher dans l'affichage graphique.  
Lorsqu'une case est cochée, la valeur correspondante est active.

#### **V2.6.3 MOT D'ÉTAT APPLICATIF 1 (ID 89)**

Cette valeur d'affichage indique les status word codés en bit de l'applicatif.



#### **REMARQUE!**

Les valeurs sont visibles sous forme de cases à cocher dans l'affichage graphique.  
Lorsqu'une case est cochée, la valeur correspondante est active.

#### **V2.6.4 MOT D'ÉTAT APPLICATIF 2 (ID 90)**

Cette valeur d'affichage indique les status word codés en bit de l'applicatif.

**REMARQUE!**

Les valeurs sont visibles sous forme de cases à cocher dans l'affichage graphique. Lorsqu'une case est cochée, la valeur correspondante est active.

**V2.6.5 MOT D'ÉTAT DIN 1 (ID 56)**

Cette valeur d'affichage indique l'état codé en bit des signaux d'entrée logique. La valeur d'affichage est un mot de 16 bits, où chaque bit affiche l'état d'une entrée logique. À chaque emplacement, 6 entrées logiques sont lues. Le mot 1 commence à l'entrée 1 de l'emplacement A (bit0) et se termine à l'entrée 4 de l'emplacement C (bit15).

**V2.6.6 MOT D'ÉTAT DIN 2 (ID 57)**

Cette valeur d'affichage indique l'état codé en bit des signaux d'entrée logique. La valeur d'affichage est un mot de 16 bits, où chaque bit affiche l'état d'une entrée logique. À chaque emplacement, 6 entrées logiques sont lues. Le mot 2 commence à l'entrée 5 de l'emplacement C (bit0) et se termine à l'entrée 6 de l'emplacement E (bit13).

**V2.6.7 DÉCIMALE DE COURANT MOTEUR 1 (ID 45)**

Cette valeur d'affichage indique le courant mesuré du moteur avec un nombre fixe de décimales et moins de filtrage. Cette valeur d'affichage peut être utilisée, par exemple, avec le bus de terrain pour obtenir la valeur correcte sans influence de la taille de capacité ou à des fins d'affichage afin de réduire le filtrage pour le courant moteur.

**V2.6.8 SOURCE DE LA RÉFÉRENCE FRÉQUENCE (ID 1495)**

Cette valeur d'affichage indique la source de la référence fréquence active.

**V2.6.9 DERNIER CODE DE DÉFAUT ACTIF (ID 37)**

Cette valeur d'affichage indique le code de défaut du dernier défaut activé qui n'a pas été réarmé.

**V2.6.10 ID DU DERNIER DÉFAUT ACTIF (ID 95)**

Cette valeur d'affichage indique l'ID de défaut du dernier défaut activé qui n'a pas été réarmé.

**V2.6.11 DERNIER CODE D'ALARME ACTIF (ID 74)**

Cette valeur d'affichage indique le code d'alarme de la dernière alarme activée qui n'a pas été réarmée.

**V2.6.12 ID DE LA DERNIÈRE ALARME ACTIVE (ID 94)**

Cette valeur d'affichage indique l'ID d'alarme de la dernière alarme activée qui n'a pas été réarmée.

### **V2.6.13 ÉTAT DU RÉGULATEUR MOTEUR (ID 77)**

Cette valeur d'affichage indique le status word codé en bit des régulateurs de limitation du contrôle moteur.



#### **REMARQUE!**

Les valeurs sont visibles sous forme de cases à cocher dans l'affichage graphique. Lorsqu'une case est cochée, le régulateur est actif.

### **V2.6.14 PUISSCE ARBRE MOT. À 1 DÉCIMALE (ID 98)**

Cette valeur d'affichage indique la puissance réelle à l'arbre du moteur (valeur calculée avec une décimale). L'unité de mesure est kW ou hp, en fonction de la valeur du paramètre Sélection kW/hp.

## **9.5 FONCTIONS DE TEMPORISATION**

### **V2.7.1 TC 1, TC 2, TC 3 (ID 1441)**

Cette valeur d'affichage indique l'état des séquences horaires 1, 2 et 3.

### **V2.7.2 PLAGÉ FCTMT 1 (ID 1442)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de l'intervalle de temporisation.

### **V2.7.3 PLAGÉ FCTMT 2 (ID 1443)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de l'intervalle de temporisation.

### **V2.7.4 PLAGÉ FCTMT 3 (ID 1444)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de l'intervalle de temporisation.

### **V2.7.5 PLAGÉ FCTMT 4 (ID 1445)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de l'intervalle de temporisation.

### **V2.7.6 PLAGÉ FCTMT 5 (ID 1446)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de l'intervalle de temporisation.

### **V2.7.7 BLOC TEMPO 1 (ID 1447)**

La valeur d'affichage indique la durée de temporisation restante si la temporisation est activée.

### **V2.7.8 BLOC TEMPO 2 (ID 1448)**

La valeur d'affichage indique la durée de temporisation restante si la temporisation est activée.

**V2.7.9 BLOC TEMPO 3 (ID 1449)**

La valeur d'affichage indique la durée de temporisation restante si la temporisation est activée.

**V2.7.10 HORLOGE TPS RÉEL (ID 1450)**

Cette valeur d'affichage indique l'heure de l'horloge temps réel au format hh:mm:ss.

**9.6 RÉGULATEUR PID****V2.8.1 POINT DE CONSIGNE PID (ID 20)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de point de consigne PID en unités de process.

Vous pouvez utiliser le paramètre P3.13.1.7 pour sélectionner l'unité du process (voir 10.14.1 Réglages de base).

**V2.8.2 RETOUR PID (ID 21)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de retour PID en unités de process. Vous pouvez utiliser le paramètre P3.13.1.7 pour sélectionner l'unité du process (voir 10.14.1 Réglages de base).

**V2.8.3 RETOUR PID (1) (ID 15541)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de retour PID 1 en unités de process.

**V2.8.4 RETOUR PID (2) (ID 15542)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de retour PID 2 en unités de process.

**V2.8.5 ERREUR PID (ID 22)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur d'erreur du régulateur PID.

**V2.8.6 SORTIE PID (ID 23)**

Cette valeur d'affichage indique la sortie du régulateur PID en pourcentage (de 0 à 100 %).

**V2.8.7 ÉTAT PID (ID 24)**

Cette valeur d'affichage indique l'état du régulateur PID.

**9.7 RÉGULATEUR PID EXTERNE****V2.9.1 PT CONSIGNE EXTPID (ID 83)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de point de consigne PID en unités de process.

Vous pouvez utiliser le paramètre P3.14.1.10 pour sélectionner l'unité du process (voir 10.14.1 Réglages de base).

#### **V2.9.2 RETOUR EXTPID (ID 84)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur réelle du signal de retour PID en unités de process. Vous pouvez utiliser le paramètre P3.14.1.10 pour sélectionner l'unité du process (voir 10.14.1 Réglages de base).

#### **V2.9.3 ERREUR EXTPID (ID 85)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur d'erreur du régulateur PID. La valeur d'erreur est la déviation du retour PID par rapport au point de consigne PID dans l'unité de process. Vous pouvez utiliser le paramètre P3.14.1.10 pour sélectionner l'unité du process (voir 10.14.1 Réglages de base).

#### **V2.9.4 SORTIE EXTPID (ID 86)**

Cette valeur d'affichage indique la sortie du régulateur PID en pourcentage (de 0 à 100 %). Vous pouvez communiquer cette valeur, par exemple, à la sortie analogique.

#### **V2.9.5 ÉTAT EXTPID (ID 87)**

Cette valeur d'affichage indique l'état du régulateur PID.

### **9.8 MULTI-POMPE**

#### **V2.10.1 MOTEURS EN ROTATION (ID 30)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre de moteurs fonctionnant dans le système multi-pompe.

#### **V2.10.2 PERMUTATION (ID 1114)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de la permutation demandée.

#### **V2.10.3 PERMUTATION SUIV. (ID 1503)**

Cette valeur d'affichage indique le temps restant jusqu'à la permutation suivante.

#### **V2.10.4 MODE OPÉRATION (ID 1505)**

Cette valeur d'affichage indique le mode de fonctionnement du convertisseur dans le système multi-pompes.

#### **V2.10.5 ÉTAT MULTI-POMPES (ID 1628)**

Cette valeur d'affichage indique l'état du convertisseur dans le système multi-pompes.



**V2.10.6 ÉTAT COMMUNICATION (ID 1629)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de la communication entre les convertisseurs et le système multi-pompes.

**V2.10.7 TPS FONCT. POMPE (1) (ID 1620)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.8 TEMPS DE MARCHE POMPE 2 (ID 1621)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.9 TEMPS DE MARCHE POMPE 3 (ID 1622)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.10 TEMPS DE MARCHE POMPE 4 (ID 1623)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.11 TEMPS DE MARCHE POMPE 5 (ID 1624)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.12 TEMPS DE MARCHE POMPE 6 (ID 1625)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.13 TEMPS DE MARCHE POMPE 7 (ID 1626)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**V2.10.14 TEMPS DE MARCHE POMPE 8 (ID 1627)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'heures de fonctionnement de la pompe dans le système multi-pompes.

**9.9 COMPTEURS DE MAINTENANCE****V2.11.1 CPTR MAINTENANCE 1 (ID 1101)**

Cette valeur d'affichage indique l'état du compteur de maintenance.

L'état du compteur de maintenance est indiqué en tours multipliés par 1 000 ou en heures. Pour en savoir plus sur la configuration et l'activation de ce compteur, voir le chapitre 10.17 *Compteurs de maintenance*.

## 9.10 DONNÉES DU BUS DE TERRAIN

### ***V2.12.1 MOT CONTRÔLE BUS (ID 874)***

Cette valeur d'affichage indique l'état du mot de contrôle (Control Word) du bus de terrain utilisé par l'applicatif en mode bypass.

En fonction du type ou du profil du bus de terrain, les données reçues du bus de terrain peuvent être modifiées avant d'être envoyées à l'applicatif.

**Table 114: Mot de contrôle du bus de terrain**

Bit	Descriptions	
	Valeur = 0 (FAUX)	Valeur = 1 (VRAI)
Bit 0	Demande d'arrêt à partir du bus de terrain	Demande de démarrage à partir du bus de terrain
Bit 1	Demande de sens de rotation avant	Demande de sens inverse
Bit 2	Aucune action	Réarmement des défauts actifs et alarmes (sur le front montant 0 => 1)
Bit 3	Aucune action	Forcer le mode Arrêt en roue libre
Bit 4	Aucune action	Forcer le mode Arrêt en rampe
Bit 5	Aucune action (Temps de rampe de décélération normal)	Forcer le convertisseur de fréquence à utiliser le temps de rampe de décélération rapide (1/3 du temps de décélération normal)
Bit 6	Aucune action	Geler la référence fréquence du convertisseur de fréquence
Bit 7	Aucune action	Forcer la référence fréquence du bus de terrain à zéro
Bit 8	Aucune action	Forcer la source de commande du convertisseur par un contrôle du bus de terrain
Bit 9	Aucune action	Forcer la source de la référence du convertisseur à la référence du bus de terrain
Bit 10	Réservé	Activation de la référence Jog 1 <b>REMARQUE!</b> Démarrera le variateur.
Bit 11	Réservé	Activation de la référence Jog 2 <b>REMARQUE!</b> Démarrera le variateur.
Bit 12	Aucune action	Activer la fonction d'arrêt rapide <b>REMARQUE!</b> Cela arrête le convertisseur de fréquence en fonction du réglage de menu Paramètres M3.8.5.
Bit 13	Réservé	Réservé
Bit 14	Réservé	Réservé

**Table 114: Mot de contrôle du bus de terrain**

Bit	Descriptions	
	Valeur = 0 (FAUX)	Valeur = 1 (VRAI)
Bit 15	Réservé	Réservé

**V2.12.2 RÉF VITESSE BUS (ID 875)**

Cette valeur d'affichage indique la référence de fréquence du bus de terrain selon un pourcentage de la plage de la fréquence minimale à maximale.  
Les informations de référence de vitesse sont indiquées sur une échelle comprise entre la fréquence minimale et la fréquence maximale au moment où l'applicatif les a reçues. Vous pouvez modifier les fréquences minimale et maximale après réception de la référence par l'applicatif sans affecter la référence.

**V2.12.3 DON BUS-ENTRÉE 1 (ID 876)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.4 DON BUS-ENTRÉE 2 (ID 877)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.5 DON BUS-ENTRÉE 3 (ID 878)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.6 DON BUS-ENTRÉE 4 (ID 879)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.7 DON BUS-ENTRÉE 5 (ID 880)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.8 DON BUS-ENTRÉE 6 (ID 881)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.9 DON BUS-ENTRÉE 7 (ID 882)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.10 DON BUS-ENTRÉE 8 (ID 883)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

**V2.12.11 MOT D'ÉTAT BUS (ID 864)**

Cette valeur d'affichage indique l'état du mot d'état (Status Word) du bus de terrain utilisé par l'applicatif en mode bypass.

En fonction du type ou du profil du bus de terrain, les données peuvent être modifiées avant d'être envoyées au bus de terrain.

**Table 115: Mot d'état du bus de terrain**

Bit	Descriptions	
	Valeur = 0 (FAUX)	Valeur = 1 (VRAI)
Bit 0	Pas prêt à fonctionner	Prêt à fonctionner
Bit 1	Pas en fonctionnement	En marche
Bit 2	En rotation dans le sens avant	En rotation dans le sens inverse
Bit 3	Aucun défaut	Défaut actif
Bit 4	Aucune alarme	Alarme active
Bit 5	Vitesse demandée non atteinte	En rotation à la vitesse demandée
Bit 6	Vitesse moteur du convertisseur de fréquence non nulle	Vitesse réelle du convertisseur de fréquence égale à zéro
Bit 7	Moteur non magnétisé (flux pas prêt)	Moteur magnétisé (flux prêt)
Bit 8	Réservé	Réservé
Bit 9	Réservé	Réservé
Bit 10	Réservé	Réservé
Bit 11	Réservé	Réservé
Bit 12	Réservé	Réservé
Bit 13	Réservé	Réservé
Bit 14	Réservé	Réservé
Bit 15	Réservé	Réservé

**V2.12.12 VIT. RÉELLE BUS (ID 865)**

Cette valeur d'affichage indique la vitesse réelle sous la forme d'un pourcentage de la fréquence minimale et de la fréquence maximale.

La valeur 0 % indique la fréquence minimale et la valeur 100 % indique la fréquence maximale. Cette valeur d'affichage est mise à jour en continu en fonction des fréquences minimale et maximale momentanées et de la fréquence de sortie.

#### ***V2.12.13 DON BUS-SORTIE 1 (ID 866)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.14 DON BUS-SORTIE 2 (ID 867)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.15 DON BUS-SORTIE 3 (ID 868)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.16 DON BUS-SORTIE 4 (ID 869)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.17 DON BUS-SORTIE 5 (ID 870)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.18 DON BUS-SORTIE 6 (ID 871)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.19 DON BUS-SORTIE 7 (ID 872)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

#### ***V2.12.20 DON BUS-SORTIE 8 (ID 873)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur brute des données de traitement au format signé 32 bits.

### **9.11 PERSONNALISATEUR DE CONVERTISSEUR**

#### ***V2.13.2 SORTIE BLOC 1 (ID 15020)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.3 SORTIE BLOC 2 (ID 15040)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.4 SORTIE BLOC 3 (ID 15060)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.5 SORTIE BLOC 4 (ID 15080)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.6 SORTIE BLOC 5 (ID15100)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.7 SORTIE BLOC 6 (ID 15120)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.8 SORTIE BLOC 7 (ID 15140)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.9 SORTIE BLOC 8 (ID 15160)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.10 SORTIE BLOC 9 (ID 15180)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

**V2.13.11 SORTIE BLOC 10 (ID 15200)**

Cette valeur d'affichage indique la valeur de la sortie du bloc de fonction dans la fonction Personnalisateur de convertisseur.

## 10 DESCRIPTION DES PARAMÈTRES

Dans cette section, vous trouverez des informations sur tous les paramètres de votre applicatif VACON® 100. Si d'autres informations sont nécessaires, consultez le chapitre 5 *Menu Paramètres* ou contactez le distributeur le plus proche.

### **P1.2 APPLICATIF (ID212)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la configuration de l'applicatif correspondant au convertisseur.

Les applicatifs comprennent des configurations pré-réglées, autrement dit des jeux de paramètres prédéfinis. La sélection de l'applicatif facilite la mise en service du convertisseur de fréquence et réduit les tâches manuelles de configuration des paramètres.

Lorsque la valeur de ce paramètre change, un groupe de paramètres retrouve ses valeurs pré-réglées en usine. Vous pouvez modifier la valeur de ce paramètre lorsque vous démarrez ou mettez en service le convertisseur.

Si vous utilisez le panneau opérateur pour modifier ce paramètre, un assistant d'applicatif se lance pour vous aider à définir les paramètres de base relatifs à l'applicatif. L'assistant ne se lance pas si vous utilisez l'outil PC pour modifier ce paramètre. Vous trouverez les données relatives aux assistants d'applicatif au chapitre 2 *Assistants*.

Les applicatifs suivants sont disponibles :

- 0 = Standard
- 1 = HVAC
- 2 = Régulation PID
- 3 = Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)
- 4 = Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)



#### **REMARQUE!**

Lorsque vous modifiez l'applicatif, le contenu du menu Configuration rapide change.

### 10.1 COURBE

#### **P2.2.2 INTERVALLE ÉCHTILLGE (ID 2368)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'intervalle d'échantillonnage.

#### **P2.2.3 CANAL 1 MINI (ID 2369)**

Ce paramètre est utilisé par défaut pour la mise à l'échelle. Des réglages peuvent s'avérer nécessaires.

#### **P2.2.4 CANAL 1 MAXI (ID 2370)**

Ce paramètre est utilisé par défaut pour la mise à l'échelle. Des réglages peuvent s'avérer nécessaires.



**P2.2.5 CANAL 2 MINI (ID 2371)**

Ce paramètre est utilisé par défaut pour la mise à l'échelle.  
Des réglages peuvent s'avérer nécessaires.

**P2.2.6 CANAL 2 MAXI (ID 2372)**

Ce paramètre est utilisé par défaut pour la mise à l'échelle.  
Des réglages peuvent s'avérer nécessaires.

**P2.2.7 ÉCHELLE AUTO (ID 2373)**

Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver la mise à l'échelle automatique.  
Lorsque l'échelle automatique est activée, le signal est automatiquement mis à l'échelle entre les valeurs minimale et maximale.

**10.2 RÉGLAGES MOTEUR****10.2.1 PARAMÈTRES DE LA PLAQUE SIGNALÉTIQUE DU MOTEUR****P3.1.1.1 TENSION NOMINALE MOTEUR (ID 110)**

Rechercher la valeur  $U_n$  sur la plaque signalétique du moteur.  
Vérifier si le raccordement du moteur est de type Triangle (Delta) ou Étoile (Star).

**P3.1.1.2 FRÉQUENCE NOMINALE MOTEUR (ID 111)**

Rechercher la valeur  $f_n$  sur la plaque signalétique du moteur.  
Lorsque ce paramètre est modifié, les paramètres P3.1.4.2 Fréquence du point d'affaiblissement du champ et P3.1.4.3 Tension au point d'affaiblissement du champ démarrent automatiquement. Ces deux paramètres ont des valeurs différentes pour chaque type de moteur. Voir les tableaux au chapitre *P3.1.2.2 Type de moteur (ID 650)*.

**P3.1.1.3 VITESSE NOMINALE MOTEUR (ID 112)**

Rechercher la valeur  $n_n$  sur la plaque signalétique du moteur.

**P3.1.1.4 COURANT NOMINAL MOTEUR (ID 113)**

Rechercher la valeur  $I_n$  sur la plaque signalétique du moteur.

**P3.1.1.5 COS PHI MOTEUR (ID 120)**

Rechercher la valeur sur la plaque signalétique du moteur.

**P3.1.1.6 PUISSANCE NOMINALE MOTEUR (ID 116)**

Rechercher la valeur  $P_n$  sur la plaque signalétique du moteur.

## 10.2.2 PARAMÈTRES DE COMMANDE DU MOTEUR

### P3.1.2.2 TYPE DE MOTEUR (ID 650)

Utilisez ce paramètre pour définir le type de moteur de votre process.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Moteur asynchrone (induction)	Sélectionnez cette valeur si vous utilisez un moteur asynchrone.
1	Moteur à aimants permanents (AP)	Sélectionnez cette valeur si vous utilisez un moteur à aimants permanents.
2	Moteur à réluctance	Sélectionnez cette valeur si vous utilisez un moteur à réluctance.

Lorsque vous modifiez la valeur du paramètre P3.1.2.2 Type de moteur, la valeur des paramètres P3.1.4.2 Fréquence au point d'affaiblissement du champ et P3.1.4.3 Tension au point d'affaiblissement du champ change automatiquement, comme le montre le tableau ci-dessous. Ces deux paramètres ont des valeurs différentes pour chaque type de moteur.

Paramètre	Moteur asynchrone (induction)	Moteur à aimants permanents (AP)
P3.1.4.2 Fréquence du point d'affaiblissement du champ	Fréquence nominale moteur	Calculée en interne
P3.1.4.3 (Tension au point d'affaiblissement du champ)	100.0%	Calculée en interne

### P3.1.2.3 FRÉQUENCE DE DÉCOUPAGE (ID 601)

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence de découpage du convertisseur de fréquence. Si vous augmentez la fréquence de découpage, la capacité du convertisseur de fréquence diminue. Afin de minimiser les courants capacitifs dans le câble moteur, lorsque le câble est long, il est recommandé d'utiliser une fréquence de découpage basse. Pour réduire le bruit du moteur, utilisez une fréquence de découpage élevée.

### P3.1.2.4 IDENTIFICATION (ID 631)

Utilisez ce paramètre pour rechercher les valeurs de paramètre assurant un fonctionnement optimal du convertisseur.

L'identification avec rotation calcule ou mesure les paramètres du moteur nécessaires à un contrôle optimal du moteur et de la vitesse.

L'identification avec rotation vous aide à ajuster les paramètres spécifiques au moteur et au convertisseur. Il s'agit d'un outil dédié à la mise en service et à la maintenance du convertisseur.

**REMARQUE!**

Avant de procéder à l'identification avec rotation, vous devez définir les paramètres de la plaque signalétique du moteur.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Aucune action	Aucune identification requise.
1	Identification à l'arrêt	Le convertisseur fonctionne à vitesse nulle lorsque vous procédez à l'identification avec rotation des paramètres du moteur. Le moteur est alimenté en courant et en tension, mais la fréquence est égale à zéro. Le rapport U/f et les paramètres de magnétisation au démarrage sont identifiés.
2	Identification avec rotation du moteur	Le convertisseur fonctionne à une vitesse donnée lorsque vous procédez à l'identification avec rotation des paramètres du moteur. Les paramètres Rapport U/f, Courant de magnétisation et Magnétisation au démarrage sont identifiés.  Pour obtenir des résultats précis, procédez à cette identification avec rotation sans charge sur l'arbre du moteur.

Pour activer la fonction Identification, définissez le paramètre P3.1.2.4 et transmettez une commande de démarrage. Vous devez transmettre la commande de démarrage sous 20 s. Passé ce délai, l'identification avec rotation n'est pas effectuée. Le paramètre P3.1.2.4 reprend la valeur de préréglage et une alarme d'identification s'affiche.

Pour arrêter l'identification avec rotation avant la fin, transmettez une commande d'arrêt. Cette action rétablit le préréglage du paramètre. Si l'identification avec rotation n'est pas terminée, une alarme d'identification s'affiche.

**REMARQUE!**

Pour démarrer le convertisseur de fréquence suite à l'identification, une nouvelle commande de démarrage est nécessaire.

**P3.1.2.5 COURANT MAGNÉTISANT (ID 612)**

Utilisez ce paramètre pour définir le courant magnétisant du moteur.

Le courant magnétisant (courant sans charge) du moteur identifie les valeurs des paramètres U/f si elles sont indiquées avant l'identification avec rotation. Si la valeur est configurée sur zéro, le courant magnétisant est calculé en interne.

**P3.1.2.6 INTERRUPTEUR MOTEUR (ID 653)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Interrupt mot.

Vous pouvez utiliser la fonction Interrupteur moteur si le câble qui relie le moteur et le convertisseur de fréquence est équipé d'un interrupteur moteur. L'interrupteur moteur garantit que le moteur est isolé de la source d'alimentation et ne risque pas de démarrer pendant la maintenance.

Pour activer la fonction, réglez la valeur du paramètre P3.1.2.6 sur *Activé*. Le convertisseur s'arrête automatiquement lorsque l'interrupteur moteur est ouvert et le convertisseur démarre automatiquement lorsque l'interrupteur moteur est fermé. Le convertisseur n'est pas déclenché lorsque vous utilisez la fonction Interrupteur moteur.

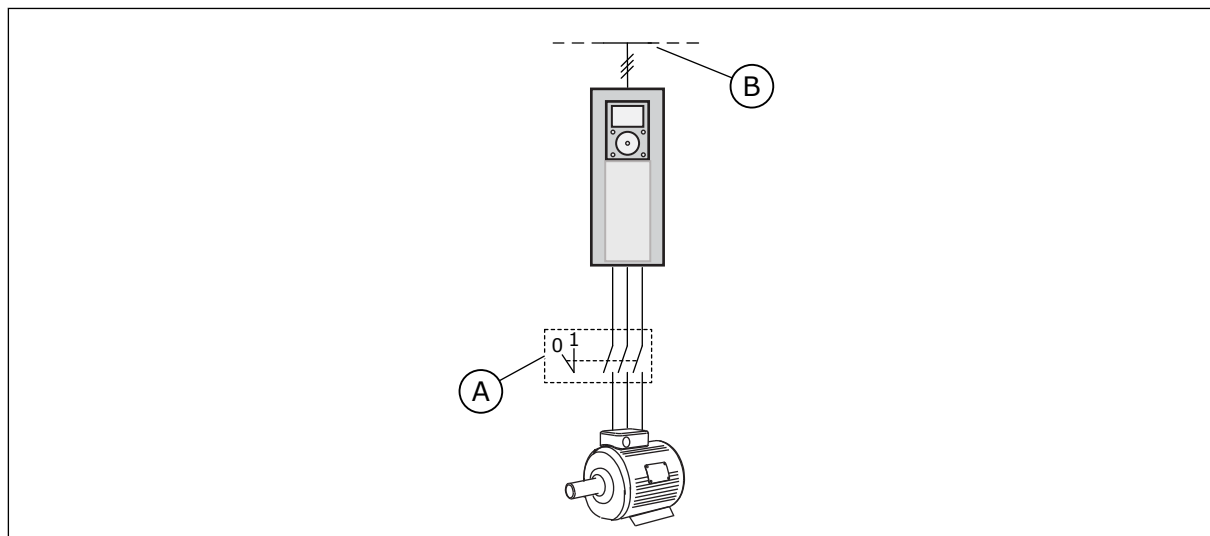


Fig. 36: Interrupteur moteur entre le convertisseur et le moteur

A. Interrupteur moteur

B. Réseau

### P3.1.2.10 RÉGULATEUR DE SURTENSION (ID 607)

Utilisez ce paramètre pour mettre le régulateur de surtension hors service.

Cette fonction est nécessaire lorsque

- la tension d'alimentation change, par exemple, entre -15 % et +10 % et que
- le process que vous contrôlez ne tolère pas que le régulateur de sous-tension et le régulateur de surtension modifient la fréquence de sortie du convertisseur.

Le régulateur de surtension augmente la fréquence de sortie du convertisseur

- pour maintenir la tension du bus c.c. dans les limites autorisées et
- pour garantir que le convertisseur ne se déclenche pas suite à un défaut de sur-tension.



#### REMARQUE!

Le convertisseur peut déclencher lorsque les régulateurs de surtension et de sous-tension sont désactivés.

### P3.1.2.11 RÉGULATEUR DE SOUS-TENSION (ID 608)

Utilisez ce paramètre pour mettre le régulateur de sous-tension hors service.

Cette fonction est nécessaire lorsque

- la tension d'alimentation change, par exemple, entre -15 % et +10 % et que
- le process que vous contrôlez ne tolère pas que le régulateur de sous-tension et le régulateur de surtension modifient la fréquence de sortie du convertisseur.

Le régulateur de sous-tension réduit la fréquence de sortie du convertisseur

- pour récupérer de l'énergie du moteur afin de maintenir la tension du bus c.c. à un niveau minimum lorsque la tension approche de la limite inférieure autorisée et
- pour garantir que le convertisseur ne se déclenche pas suite à un défaut de sous-tension.



#### REMARQUE!

Le convertisseur peut se déclencher lorsque les régulateurs de surtension et de sous-tension sont désactivés.

### **P3.1.2.12 OPTIMISATION ÉNERGIE (ID 666)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Optimisation énergie.

Afin d'économiser de l'énergie et de diminuer le bruit du moteur, le convertisseur de fréquence recherche le courant moteur minimal. Vous pouvez utiliser cette fonction, par exemple, avec les process de ventilateur et de pompe. N'utilisez pas cette fonction avec les process à régulateur PID rapide.

### **P3.1.2.13 AJUSTEMENT TENSION STATOR (ID 659)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster la tension du stator dans les moteurs à aimants permanents.



#### REMARQUE!

L'identification avec rotation définit automatiquement la valeur de ce paramètre. Il est recommandé de procéder à l'identification avec rotation dans la mesure du possible. Vous pouvez procéder à l'identification avec rotation à l'aide du paramètre P3.1.2.4.

Ce paramètre peut uniquement être utilisé lorsque le paramètre P3.1.2.2 Type de moteur a la valeur *Moteur à aimants permanents (AP)*. Si le type de moteur sélectionné est *Moteur asynchrone*, la valeur est automatiquement définie à 100 % et vous ne pouvez pas la modifier.

Lorsque vous modifiez la valeur de P3.1.2.2 (Type de moteur) en *Moteur à aimants permanents (AP)*, les valeurs des paramètres P3.1.4.2 (Fréquence du point d'affaiblissement du champ) et P3.1.4.3 (Tension au point d'affaiblissement du champ) augmentent automatiquement pour correspondre à la tension de sortie du convertisseur. Le rapport U/f défini ne change pas. Cela permet d'éviter le fonctionnement du moteur à aimants permanents (AP) dans la zone d'affaiblissement du champ. La tension nominale du moteur à aimants permanents (AP) est largement inférieure à la tension de sortie maximale du convertisseur.

La tension nominale du moteur à aimants permanents (AP) correspond à la tension de force contre-électromotrice (FCEM) du moteur à fréquence nominale. Toutefois, chez un autre fabricant de moteur, elle peut être égale, par exemple, à la tension du stator à charge nominale.

La fonction Ajust. tension stator vous aide à ajuster la courbe U/f du convertisseur pour qu'elle soit proche de la courbe FCEM. Il n'est pas nécessaire de modifier les valeurs des différents paramètres de la courbe U/f.

Le paramètre P3.1.2.13 indique la tension de sortie du convertisseur en pourcentage de la tension nominale du moteur à la fréquence nominale de ce dernier. Ajustez la courbe U/f du convertisseur de fréquence sur une valeur légèrement supérieure à la courbe FCEM du moteur. Le courant moteur augmente proportionnellement à l'écart entre la courbe U/f et la courbe FCEM du moteur.

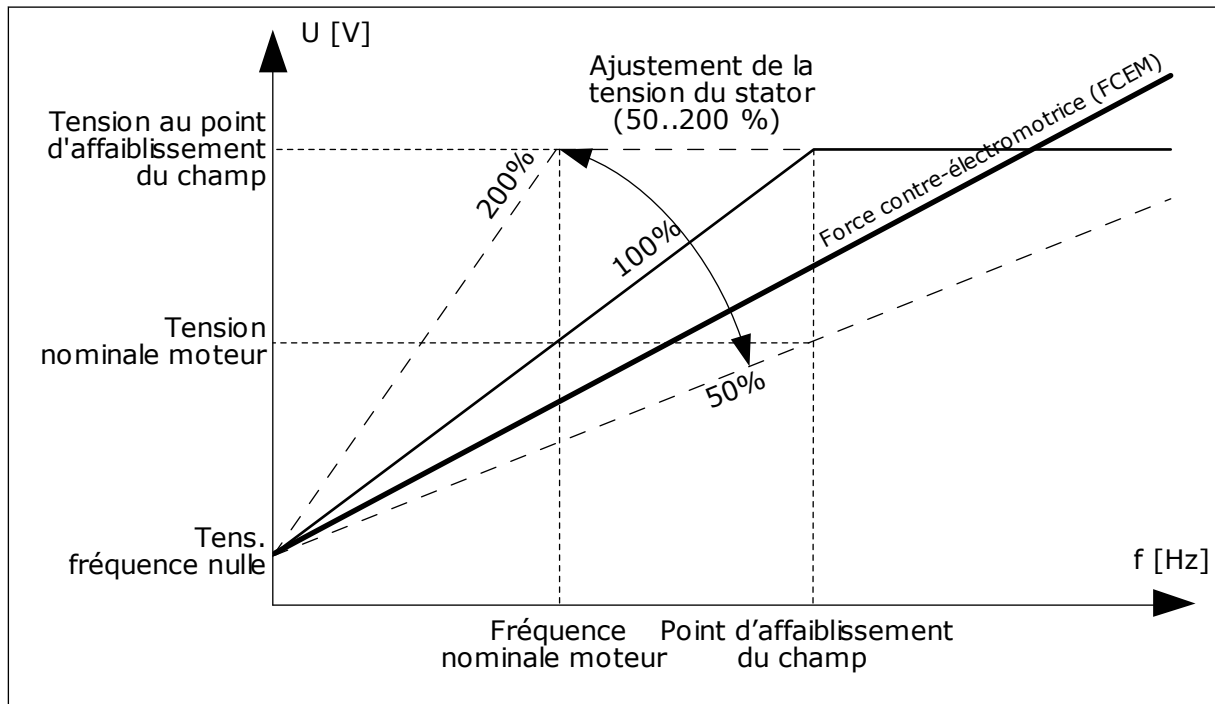


Fig. 37: Ajustement de la tension du stator

### 10.2.3 LIMITES MOTEUR

#### P3.1.3.1 COURANT MAX. DE SORTIE (ID 107)

Utilisez ce paramètre pour définir le courant max. fourni au moteur par le convertisseur de fréquence.

La plage de valeurs du paramètre est différente pour chaque taille de capacité de convertisseur.

Lorsque la limite de courant est activée, la fréquence de sortie du convertisseur diminue.



#### REMARQUE!

Le courant max. de sortie ne constitue pas une limite d'interruption en cas de surtension.

#### P3.1.3.2 LIMITE DE COUPLE MOTEUR (ID 1287)

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de couple maximale en mode moteur.

La plage de valeurs du paramètre est différente pour chaque taille de capacité de convertisseur.

## 10.2.4 PARAMÈTRES DE BOUCLE OUVERTE

### P3.1.4.1 RAPPORT U/F (ID 108)

utilisez ce paramètre pour définir le type de courbe U/f entre la fréquence nulle et le point d'affaiblissement du champ.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	U/f Lineaire	La tension du moteur change de façon linéaire en fonction de la fréquence de sortie. Elle passe de la valeur P3.1.4.6 (Tension à fréquence nulle) à la valeur P3.1.4.3 (Tension au point d'affaiblissement du champ) à une fréquence définie via le paramètre P3.1.4.2 (Fréquence du point d'affaiblissement du champ). Utilisez ce préréglage si un paramètre différent n'est pas requis.
1	Quadratique	La tension du moteur passe de la valeur du paramètre P3.1.4.6 (Tension à fréquence nulle) à la valeur du paramètre P3.1.4.2 (Fréquence du point d'affaiblissement du champ) en suivant une courbe quadratique. Le moteur est sous-magnétisé en dessous du point d'affaiblissement du champ et produit un couple inférieur. Vous pouvez utiliser le rapport U/f quadratique dans les applicatifs où le couple requis est proportionnel au carré de la vitesse, par exemple dans le cas de pompes et ventilateurs centrifuges.
2	Programmable	Il est possible de programmer la courbe U/f avec trois points différents : la tension à fréquence nulle (P1), la fréquence/tension au point intermédiaire (P2) et le point d'affaiblissement du champ (P3). Vous pouvez utiliser la courbe U/f programmable pour les faibles fréquences si un couple supérieur est nécessaire. Vous pouvez définir les réglages optimaux de manière automatique grâce à une identification avec rotation (P3.1.2.4).

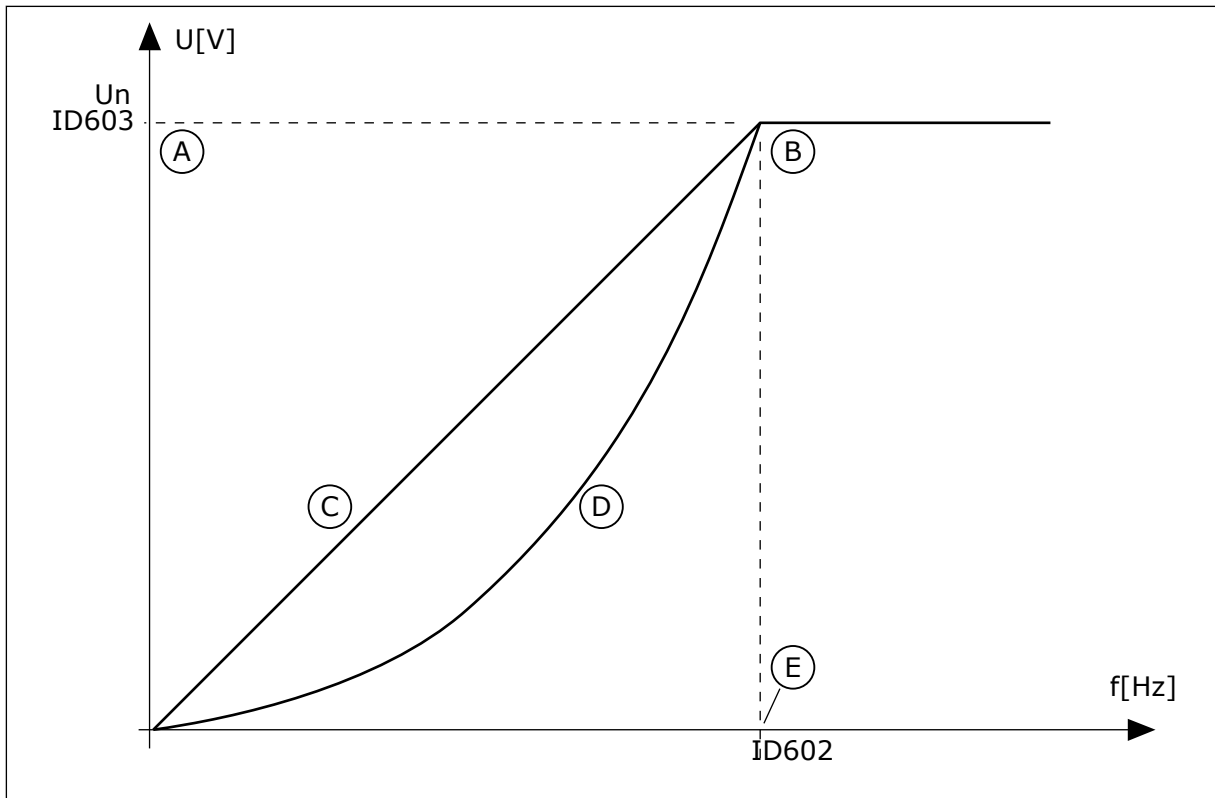


Fig. 38: Variations linéaire et quadratique de la tension moteur

- |  |  |
|--|--|
| A. Préréglage : Tension nominale du moteur | D. U/f Quadrat.                              |
| B. Zone d'affaiblissement du champ         | E. Préréglage : Fréquence nominale du moteur |
| C. U/f Lineaire                            |  |

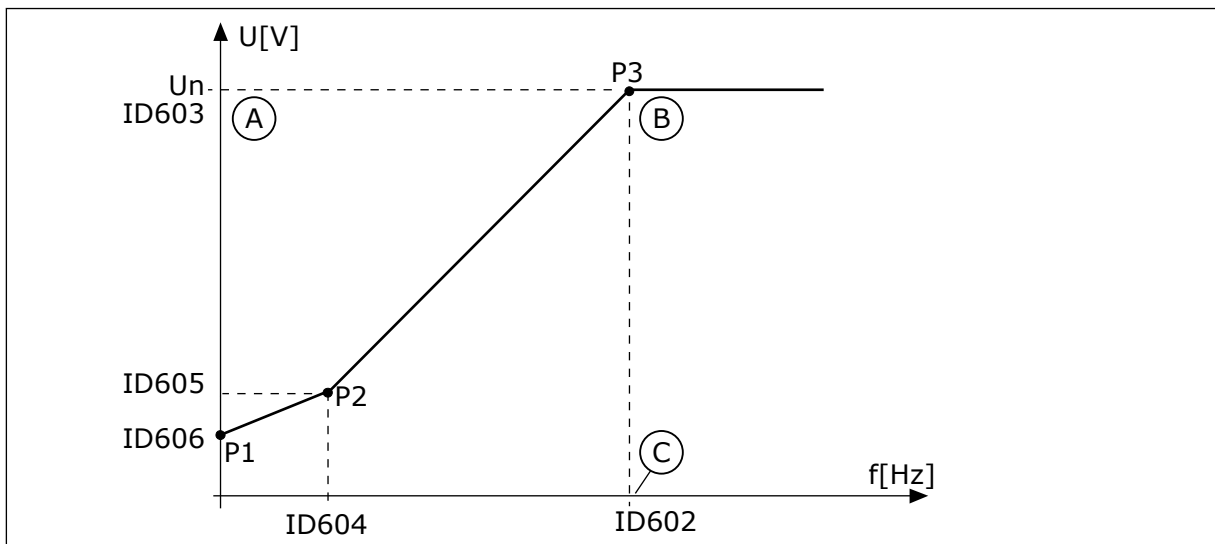


Fig. 39: Courbe U/f programmable

- |  |  |
|--|--|
| A. Préréglage : Tension nominale du moteur | C. Préréglage : Fréquence nominale du moteur |
| B. Zone d'affaiblissement du champ         |  |



Lorsque le paramètre Type de moteur a la valeur *Moteur AP (moteur à aimants permanents)*, ce paramètre est automatiquement défini sur la valeur *Linéaire*.

Lorsque le paramètre Type de moteur a la valeur *Moteur à induction* et que vous le modifiez, ces paramètres utilisent leurs pré réglages.

- P3.1.4.2 Fréquence du point d'affaiblissement du champ
- P3.1.4.3 Tension au point d'affaiblissement du champ
- P3.1.4.4 Fréquence intermédiaire U/f
- P3.1.4.5 Tension intermédiaire U/f
- P3.1.4.6 Tension à fréquence nulle

#### **P3.1.4.2 FRÉQUENCE DU POINT D'AFFAIBLISSEMENT DU CHAMP (ID 602)**

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence de sortie à laquelle la tension de sortie atteint la tension au point d'affaiblissement du champ.

#### **P3.1.4.3 TENSION AU POINT D'AFFAIBLISSEMENT DU CHAMP (ID 603)**

Utilisez ce paramètre pour définir la tension au point d'affaiblissement du champ sous forme de pourcentage de la tension nominale du moteur.

Au-dessus de la fréquence au point d'affaiblissement du champ, la tension de sortie reste à la valeur max. réglée. Sous la fréquence au point d'affaiblissement du champ, les paramètres de la courbe U/f régulent la tension de sortie. Voir les paramètres U/f P3.1.4.1, P3.1.4.4 et P3.1.4.5.

Lorsque vous définissez les paramètres P3.1.1.1 (Tension nominale moteur) et P3.1.1.2 (Fréquence nominale moteur), les paramètres P3.1.4.2 et P3.1.4.3 reçoivent automatiquement les valeurs correspondantes. Pour utiliser des valeurs différentes pour P3.1.4.2 et P3.1.4.3, modifiez-les uniquement après avoir défini les paramètres P3.1.1.1 et P3.1.1.2.

#### **P3.1.4.4 FRÉQUENCE INTERMÉDIAIRE U/F (ID 604)**

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence au point intermédiaire de la courbe U/f.



#### **REMARQUE!**

Ce paramètre indique la fréquence au point intermédiaire de la courbe si la valeur du paramètre P3.1.4.1 est *programmable*.

#### **P3.1.4.5 U/F : TENSION INTERMÉDIAIRE (ID 605)**

Utilisez ce paramètre pour définir la tension au point intermédiaire de la courbe U/f.



#### **REMARQUE!**

Ce paramètre indique la tension au point intermédiaire de la courbe si la valeur du paramètre P3.1.4.1 est *programmable*.

#### **P3.1.4.6 TENSION À FRÉQUENCE NULLE (ID 606)**

Utilisez ce paramètre pour définir la tension à fréquence nulle de la courbe U/f. La valeur pré réglée du paramètre est différente pour chaque taille de convertisseur.

### **P3.1.4.7 OPTIONS DE REPRISE AU VOL (ID 1590)**

Utilisez ce paramètre pour définir les options de reprise au vol.  
Le paramètre Options de reprise au vol comporte plusieurs cases à cocher.

Les bits peuvent recevoir ces valeurs.

- Rechercher la fréquence de l'arbre uniquement à partir du même sens que la référence de fréquence
- Désactiver le scan CA
- Utiliser la référence de fréquence pour valeur initiale
- Désactiver les impulsions CC
- Flux avec régulation du courant

Le bit B0 commande le sens de recherche. Lorsque le bit est réglé sur 0, la fréquence de l'arbre est recherchée dans les deux sens (positif et négatif). Lorsque le bit est réglé sur 1, la fréquence de l'arbre est recherchée uniquement dans le sens de la référence de fréquence. Ceci évite tout mouvement de l'arbre dans l'autre sens.

Le bit B1 contrôle le scan AC qui prémagnétise le moteur. Lors du scan AC, le système balaie la fréquence de la valeur maximale vers zéro. Le scan AC s'arrête à la première adaptation à la fréquence de l'arbre. Pour désactiver le scan AC, réglez le bit B1 sur 1. Si la valeur de Type de moteur est Moteur à aimants permanents (AP), le scan AC est automatiquement désactivé.

Avec le bit B5, vous pouvez désactiver les impulsions CC. La fonction principale des impulsions CC consiste à prémagnétiser le moteur et à examiner sa rotation. Si les impulsions CC et le scan AC sont activés, la fréquence de glissement indique la procédure appliquée. Si la fréquence de glissement est inférieure à 2 Hz, ou si le type de moteur est Moteur à aimants permanents (AP), les impulsions CC sont automatiquement désactivées.

Le bit B7 contrôle le sens de rotation du signal haute fréquence injecté, qui est utilisé dans la reprise au vol des machines synchrones à réluctance. L'injection de signal sert à détecter la fréquence du rotor. Si le rotor est dans un angle mort quand le signal est injecté, la fréquence de rotor est indétectable. L'inversion du sens de rotation du signal d'injection résout ce problème.

### **P3.1.4.8 COURANT SCAN DE LA REPRISE AU VOL (ID 1610)**

Utilisez ce paramètre pour définir le courant scan de la reprise au vol sous forme de pourcentage du courant nominal du moteur.

### **P3.1.4.9 BOOST DE DÉMARRAGE (ID 109)**

Utilisez ce paramètre avec un process présentant un couple de démarrage élevé en raison de la friction.

Vous ne pouvez utiliser le boost de démarrage que lorsque vous démarrez le convertisseur. Le boost de démarrage est désactivé au bout de 10 secondes ou lorsque la fréquence de sortie du convertisseur correspond à plus de la moitié de la fréquence au point d'affaiblissement du champ.

La tension transmise au moteur change en fonction du couple nécessaire. Ainsi, le moteur dispose de davantage de couple au démarrage et lorsqu'il fonctionne à basse fréquence.

Le boost de démarrage est effectif avec une courbe U/f linéaire. Vous pouvez obtenir les meilleurs résultats après avoir exécuté l'identification avec rotation et activé la courbe U/f programmable.

### 10.2.5 FONCTION DÉMARRAGE I/F

Si vous disposez d'un moteur à aimants permanents (AP), utilisez la fonction Démarrage I/f pour démarrer le moteur avec une commande de courant constant. Vous obtenez le meilleur résultat avec un moteur de forte puissance. Avec un moteur puissant, la résistance est faible et il n'est pas facile de modifier la courbe U/f.

La fonction Démarrage I/f peut également fournir un couple suffisant pour le moteur au démarrage.

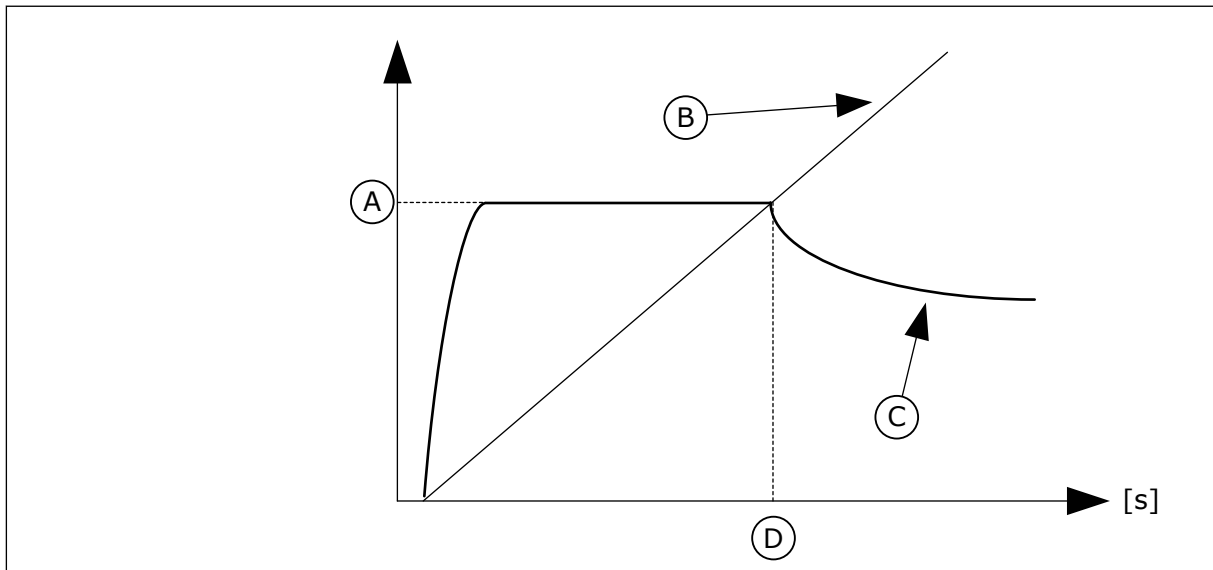


Fig. 40: Paramètres de démarrage I/f

- |                             |                               |
|-----------------------------|-------------------------------|
| A. Courant de démarrage I/f | C. Courant moteur             |
| B. Fréquence moteur         | D. Fréquence de démarrage I/f |

#### P3.1.4.12.1 DÉMARRAGE I/F (ID 534)

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Dém. I/f.

Lorsque vous activez la fonction Démarrage I/f, le convertisseur commence à fonctionner dans le mode de commande actuel. Un courant constant est transmis au moteur jusqu'à ce que la fréquence de sortie passe au-dessus du seuil défini au paramètre P3.1.4.12.2.

Lorsque la fréquence de sortie dépasse le niveau Fréquence de démarrage I/f, le mode de fonctionnement repasse en mode de commande U/f normal.

#### P3.1.4.12.2 FRÉQUENCE DE DÉMARRAGE I/F (ID 535)

Utilisez ce paramètre pour définir le seuil de fréquence de sortie au-dessous duquel le courant de démarrage I/f défini est transmis au moteur.

Lorsque la fréquence de sortie du convertisseur de fréquence est inférieure à la limite de ce paramètre, la fonction Démarrage I/f est activée. Lorsque la fréquence de sortie est supérieure à cette limite, le mode de fonctionnement du convertisseur de fréquence repasse en mode de commande U/f normal.

### P3.1.4.12.3 COURANT DE DÉMARRAGE I/F (ID 536)

Utilisez ce paramètre pour définir le courant utilisé lorsque la fonction Démarrage I/f est activée.

## 10.3 CONFIGURATION MARCHÉ/ARRÊT

Le convertisseur est démarré et arrêté à partir d'une source de commande. Chaque source de commande comporte un paramètre différent permettant de sélectionner la source de la référence fréquence. Vous devez transmettre les commandes de démarrage et d'arrêt pour chaque source de commande.

La source de commande locale est toujours le panneau opérateur. Avec le paramètre P3.2.1 Source de commande à distance, vous pouvez sélectionner la source de commande à distance (E/S ou bus de terrain). La source de commande sélectionnée est affichée dans la barre d'état du panneau opérateur.

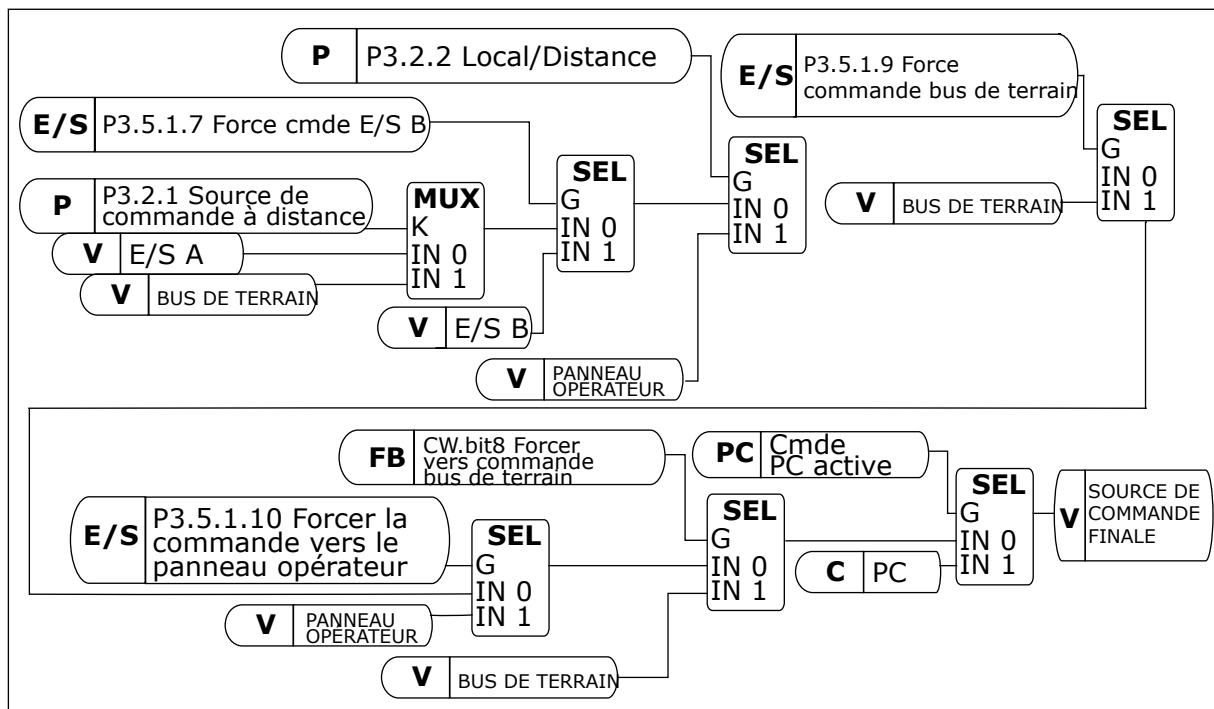


Fig. 41: Source de commande

### SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (E/S A)

Utilisez les paramètres P3.5.1.1 (Signal de commande 1 A), P3.5.1.2 (Signal de commande 2 A) et P3.5.1.3 (Signal de commande 3 A) pour sélectionner les entrées logiques. Ces entrées logiques contrôlent les commandes de démarrage, d'arrêt et d'inversion. Ensuite, sélectionnez une entrée logique parmi ces entrées à l'aide du paramètre P3.2.6 Logique E/S A.

### SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (E/S B)

Utilisez les paramètres P3.5.1.4 (Signal de commande 1 B), P3.5.1.5 (Signal de commande 2 B) et P3.5.1.6 (Signal de commande 3 B) pour sélectionner les entrées logiques. Ces entrées logiques contrôlent les commandes de démarrage, d'arrêt et d'inversion. Ensuite,

sélectionnez une entrée logique parmi ces entrées à l'aide du paramètre P3.2.7 Logique E/S B.

### **SOURCE DE COMMANDE LOCALE (PANNEAU OPÉRATEUR)**

Les commandes de démarrage et d'arrêt sont émises à l'aide des touches du panneau opérateur. Le sens de rotation est défini à l'aide du paramètre P3.3.1.9 Dir. panneau op.

### **SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (BUS DE TERRAIN)**

Les commandes de démarrage, d'arrêt et d'inversion de sens sont issues du bus de terrain.

#### ***P3.2.1 SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (ID 172)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de commande à distance (démarrage/arrêt).

Utilisez ce paramètre pour revenir à la commande à distance de VACON® Live, par exemple si le panneau opérateur est endommagé.

#### ***P3.2.2 LOCAL/DISTANCE (ID 211)***

Utilisez ce paramètre pour basculer entre les sources de commande locale et à distance. La source de commande locale est toujours le panneau opérateur. La source de commande à distance peut être E/S ou Bus de terrain en fonction de valeur du paramètre Source de commande à distance.

#### ***P3.2.3 TOUCHE ARRÊT DU PANNEAU OPÉRATEUR (ID 114)***

Utilisez ce paramètre pour activer la touche Arrêt du panneau opérateur.

Lorsque cette fonction est activée, un appui sur la touche Arrêt du panneau opérateur arrête le convertisseur (quelle que soit la source de commande utilisée). Lorsque cette fonction est désactivée, un appui sur la touche Arrêt du panneau opérateur arrête le convertisseur uniquement lorsque la commande locale est utilisée.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Oui	La touche Arrêt du panneau opérateur est toujours activée.
1	Non	Fonction limitée de la touche Arrêt du panneau opérateur.

#### ***P3.2.4 MODE MARCHE (ID 505)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la fonction de démarrage.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Rampe	Le convertisseur de fréquence accélère de la fréquence 0 jusqu'à la référence fréquence.
1	Reprise au vol	Le convertisseur détecte la vitesse moteur et accélère de cette vitesse jusqu'à la référence fréquence.

### P3.2.5 MODE ARRÊT (ID 506)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le mode d'arrêt.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Roue libre	Le moteur s'arrête par sa propre inertie. Lorsque la commande d'arrêt est transmise, la commande du convertisseur s'arrête et le courant du convertisseur passe à 0.
1	Rampe	Sur réception d'une commande d'arrêt, le moteur décélère jusqu'à une vitesse nulle, selon les valeurs des paramètres de décélération.



#### REMARQUE!

L'arrêt sur rampe ne peut pas être garanti dans toutes les situations. Si l'arrêt sur rampe est sélectionné et que la tension nette dépasse 20 %, l'estimation de la tension échoue. Dans ce cas, l'arrêt sur rampe n'est pas possible.

### P3.2.6 E/S A : LOGIQUE MARCHE/ARRÊT (ID 300)

Utilisez ce paramètre pour contrôler le démarrage et l'arrêt du convertisseur à l'aide des signaux logiques.

Les sélections peuvent comporter le mot « front » pour vous aider à éviter tout démarrage intempestif.

**Un démarrage intempestif peut se produire, par exemple, dans les conditions suivantes :**

- lorsque vous connectez l'alimentation ;
- lorsque l'alimentation est reconnectée après une coupure de courant ;
- après le réarmement d'un défaut ;
- après l'arrêt du convertisseur à l'aide de la fonction Valid. marche ;
- lorsque vous modifiez la source de commande sur E/S.

Avant de pouvoir démarrer le moteur, vous devez ouvrir le contact Marche/Arrêt.

Dans tous les exemples présentés sur les pages suivantes, le mode d'arrêt est Roue libre.  
CS = Signal de commande.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	CS1 = Avant CS2 = Arrière	Ces fonctions sont activées lorsque les contacts sont fermés.

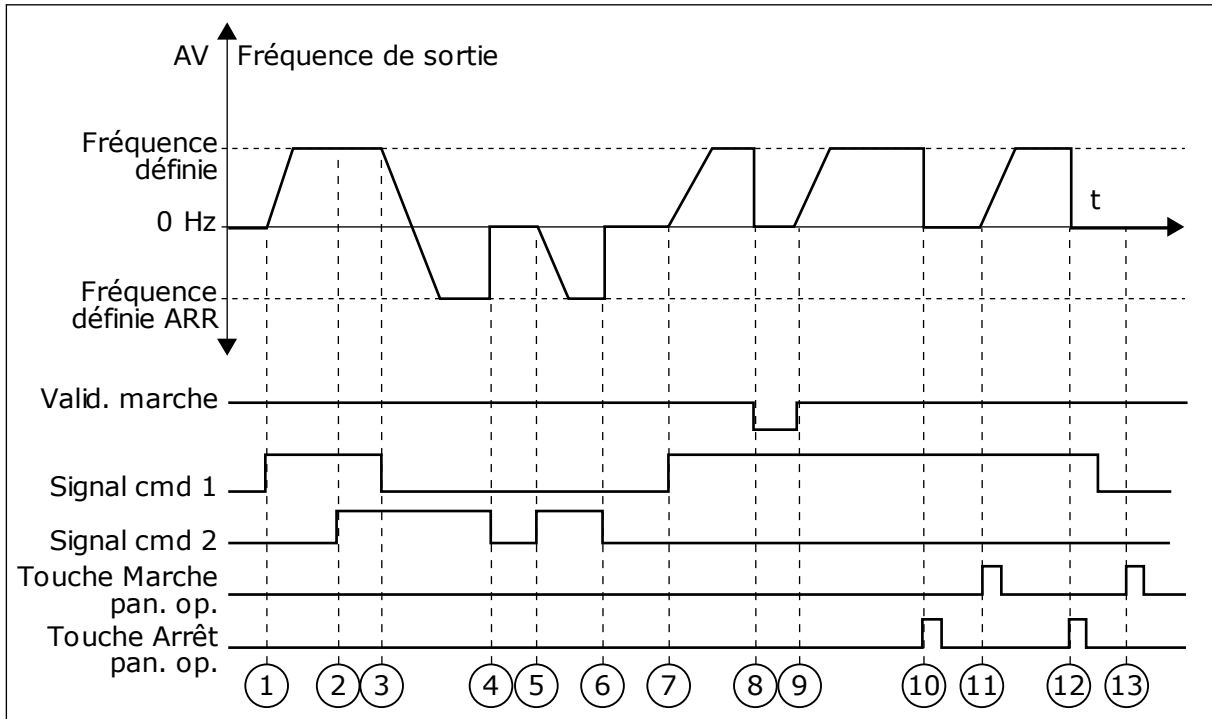


Fig. 42: E/S A : logique marche/arrêt = 0

1. Le signal de commande (CS) 1 s'active et entraîne une augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant.
2. Le CS 2 s'active, mais n'a aucun effet sur la fréquence de sortie, car le premier sens de rotation sélectionné est prioritaire.
3. Le CS 1 est désactivé et entraîne le début du changement du sens de rotation (AV vers AR), car le CS 2 est toujours actif.
4. Le CS2 est désactivé et la fréquence transmise au moteur passe à 0.
5. Le CS 2 se réactive et entraîne l'accélération du moteur (AR) jusqu'à la fréquence définie.
6. Le CS 2 est désactivé et la fréquence transmise au moteur passe à 0.
7. Le CS 1 s'active et le moteur accélère (AV) jusqu'à la fréquence définie.
8. Le signal de Validation marche est réglé sur OUVERT, entraînant la chute de la fréquence à 0. Configurez le signal de Validation marche à l'aide du paramètre P3.5.1.15.
9. Le signal de Validation marche est réglé sur FERMÉ, entraînant une augmentation de la fréquence jusqu'à la fréquence définie, car le CS 1 est toujours actif.
10. La touche ARRÊT du panneau opérateur est activée et la fréquence transmise au moteur passe à 0. (Ce signal ne fonctionne que si la valeur de P3.2.3 Touche Arrêt pan. op. est *Oui*.)
11. Le convertisseur démarre, car la touche MARCHE du panneau opérateur a été activée.
12. La touche ARRÊT du panneau opérateur est de nouveau activée pour arrêter le convertisseur.

13. Toute tentative de démarrage du convertisseur de fréquence à l'aide de la touche MARCHE échoue, car le CS 1 est inactif.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
1	CS1 = Avant (front) CS2 = arrêt inversé CS3 = Arrière (front)	Pour une commande 3 fils (signaux impulsionnels)

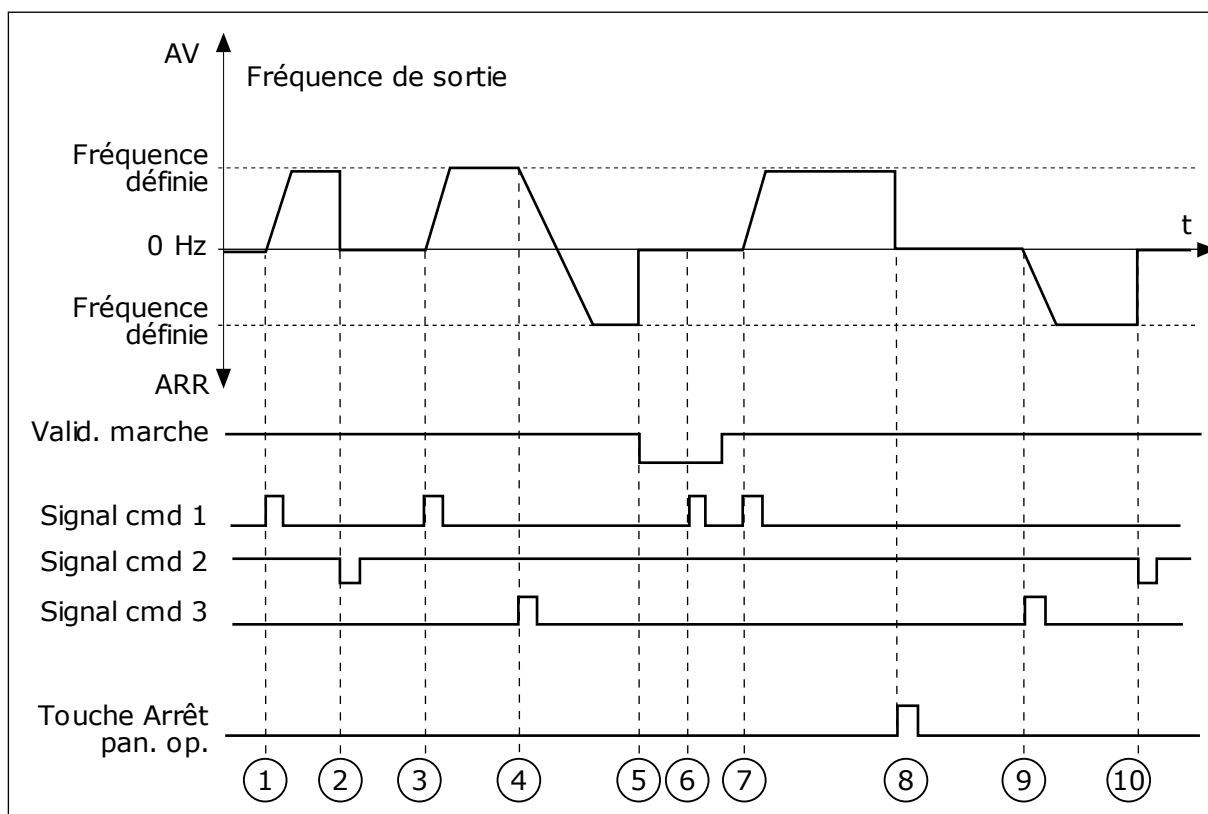


Fig. 43: E/S A : logique marche/arrêt = 1

1. Le signal de commande (CS) 1 s'active et entraîne une augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant.
2. Le CS 2 est désactivé, entraînant le passage de la fréquence à 0.
3. Le CS 1 s'active et entraîne une nouvelle augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant.
4. Le CS 3 s'active, entraînant le début du changement du sens de rotation (AV vers AR).
5. Le signal de Validation marche est réglé sur OUVERT, entraînant la chute de la fréquence à 0. Configurez le signal de Validation marche à l'aide du paramètre 3.5.1.15.
6. La tentative de démarrage via le CS 1 échoue, car le signal de Validation marche est toujours réglé sur OUVERT.
7. Le CS 1 s'active et le moteur accélère (sens de rotation AV) jusqu'à la fréquence définie, le signal de Validation marche étant réglé sur FERMÉ.



8. La touche ARRÊT du panneau opérateur est activée et la fréquence transmise au moteur passe à 0. (Ce signal ne fonctionne que si la valeur de P3.2.3 Touche Arrêt pan. op. est *Oui*.)
9. Le CS 3 s'active, entraînant le démarrage du moteur dans le sens inverse.
10. Le CS 2 est désactivé, entraînant le passage de la fréquence à 0.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
2	CS1 = Avant (front) CS2 = Arrière (front)	Utilisez cette fonction pour éviter tout démarrage accidentel. Avant de pouvoir redémarrer le moteur, vous devez ouvrir le contact Marche/Arrêt.

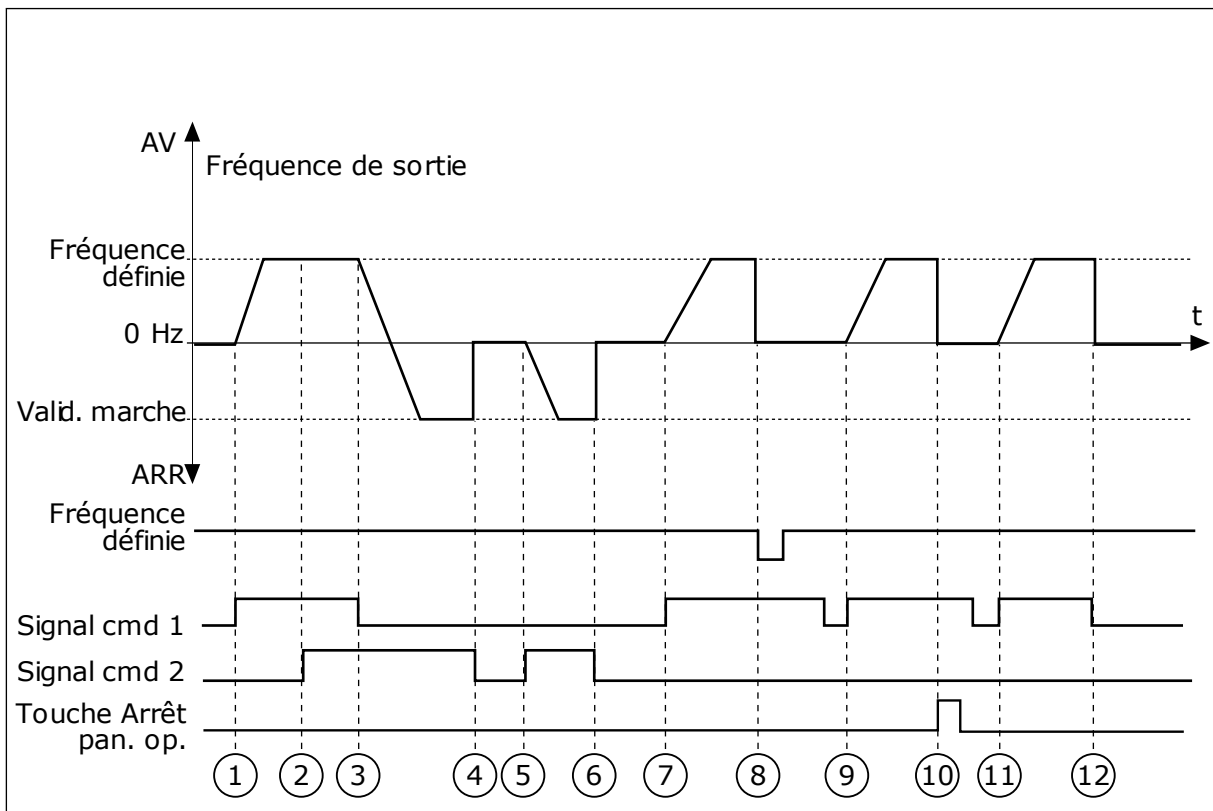


Fig. 44: E/S A : logique marche/arrêt = 2

1. Le signal de commande (CS) 1 s'active et entraîne une augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant.
2. Le CS 2 s'active, mais n'a aucun effet sur la fréquence de sortie, car le premier sens de rotation sélectionné est prioritaire.
3. Le CS 1 est désactivé et entraîne le début du changement du sens de rotation (AV vers AR), car le CS 2 est toujours actif.
4. Le CS2 est désactivé et la fréquence transmise au moteur passe à 0.
5. Le CS 2 se réactive et entraîne l'accélération du moteur (AR) jusqu'à la fréquence définie.
6. Le CS2 est désactivé et la fréquence transmise au moteur passe à 0.
7. Le CS 1 s'active et le moteur accélère (AV) jusqu'à la fréquence définie.

- 8. Le signal de Validation marche est réglé sur OUVERT, entraînant la chute de la fréquence à 0. Configurez le signal de Validation marche à l'aide du paramètre P3.5.1.15.
- 9. Le signal de Validation marche est réglé sur FERMÉ, ce qui n'a aucune incidence, étant donné qu'un front montant est nécessaire pour le démarrage, même lorsque le CS 1 est actif.
- 10. La touche ARRÊT du panneau opérateur est activée et la fréquence transmise au moteur passe à 0. (Ce signal ne fonctionne que si la valeur de P3.2.3 Touche Arrêt pan. op. est *Oui*.)
- 11. Le CS 1 est ouvert, puis refermé, entraînant le démarrage du moteur.
- 12. Le CS1 est désactivé et la fréquence transmise au moteur passe à 0.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
3	CS1 = Marche CS2 = Inversion	

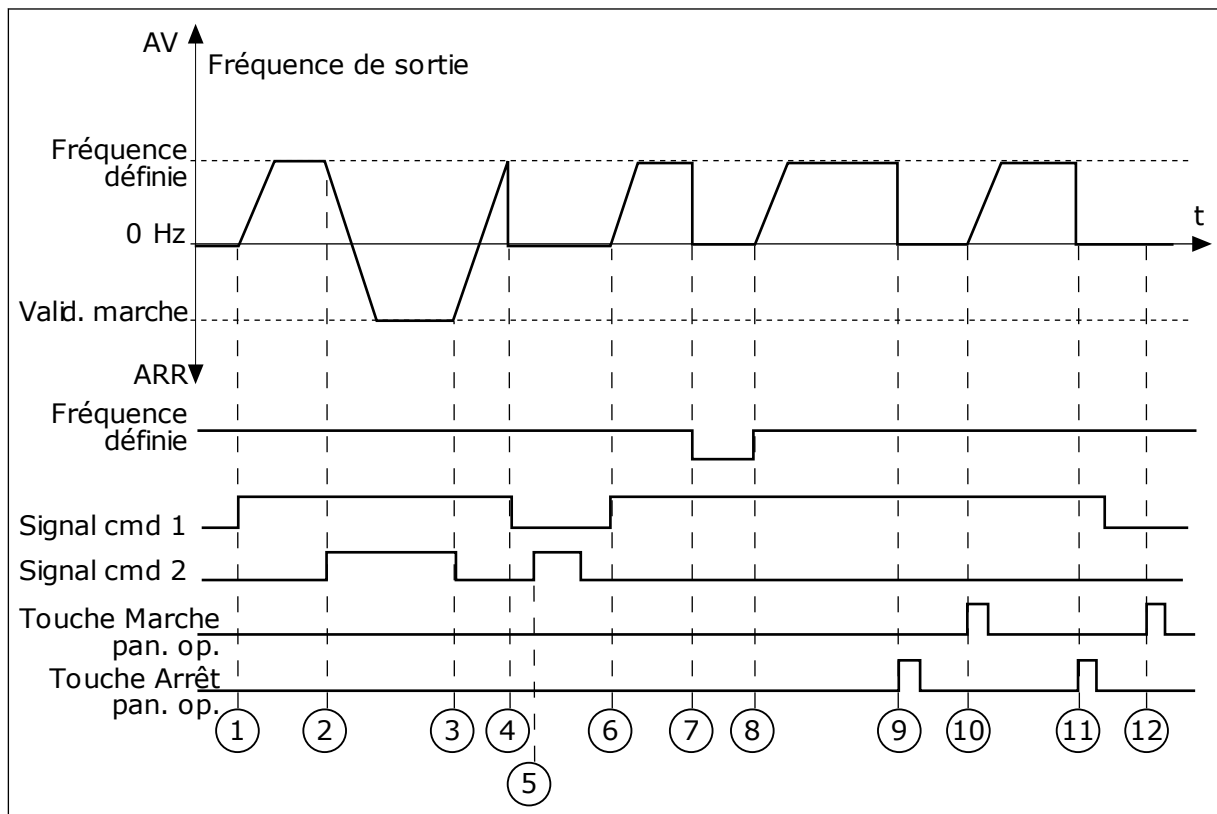


Fig. 45: E/S A : logique marche/arrêt = 3

- 1. Le signal de commande (CS) 1 s'active et entraîne une augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant.
- 2. Le CS 2 s'active, entraînant le début du changement du sens de rotation (AV vers AR).
- 3. Le CS 2 est désactivé, entraînant le début du changement du sens de rotation (AR vers AV), car le CS 1 toujours actif.
- 4. Le CS 1 est désactivé, entraînant le passage de la fréquence à 0.

5. Le CS 2 s'active, mais le moteur ne démarre pas, car le CS 1 est inactif.
6. Le CS 1 s'active et entraîne une nouvelle augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant, car le CS 2 est inactif.
7. Le signal de Validation marche est réglé sur OUVERT, entraînant la chute de la fréquence à 0. Configurez le signal de Validation marche à l'aide du paramètre P3.5.1.15.
8. Le signal de Validation marche est réglé sur FERMÉ, entraînant une augmentation de la fréquence jusqu'à la fréquence définie, car le CS 1 est toujours actif.
9. La touche ARRÊT du panneau opérateur est activée et la fréquence transmise au moteur passe à 0. (Ce signal ne fonctionne que si la valeur de P3.2.3 Touche Arrêt pan. op. est *Oui*.)
10. Le convertisseur démarre, car la touche MARCHE du panneau opérateur a été activée.
11. Le convertisseur de fréquence est à nouveau arrêté par pression sur la touche ARRÊT du panneau opérateur.
12. Toute tentative de démarrage du convertisseur de fréquence à l'aide de la touche MARCHE échoue, car le CS 1 est inactif.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
4	CS1 = Marche (front) CS2 = Inversion	Utilisez cette fonction pour éviter tout démarrage accidentel. Avant de pouvoir redémarrer le moteur, vous devez ouvrir le contact Marche/Arrêt.

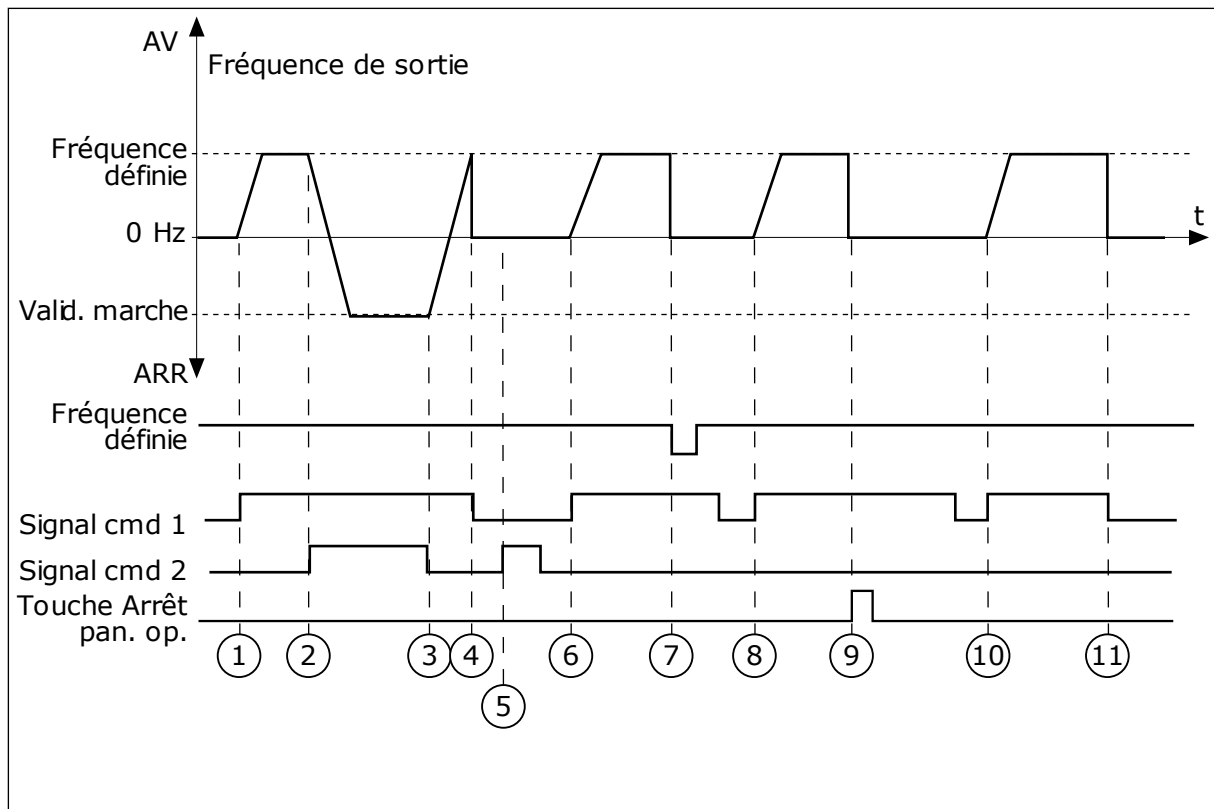


Fig. 46: E/S A : logique marche/arrêt = 4

1. Le signal de commande (CS) 1 s'active et entraîne une augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant, car le CS 2 est inactif.
2. Le CS 2 s'active, entraînant le début du changement du sens de rotation (AV vers AR).
3. Le CS 2 est désactivé, entraînant le début du changement du sens de rotation (AR vers AV), car le CS 1 toujours actif.
4. Le CS 1 est désactivé, entraînant le passage de la fréquence à 0.
5. Le CS 2 s'active, mais le moteur ne démarre pas, car le CS 1 est inactif.
6. Le CS 1 s'active et entraîne une nouvelle augmentation de la fréquence de sortie. Le moteur tourne en marche avant, car le CS 2 est inactif.
7. Le signal de Validation marche est réglé sur OUVERT, entraînant la chute de la fréquence à 0. Configurez le signal de Validation marche à l'aide du paramètre P3.5.1.15.
8. Avant de pouvoir démarrer le convertisseur, vous devez à nouveau ouvrir et fermer le CS 1.
9. La touche ARRÊT du panneau opérateur est activée et la fréquence transmise au moteur passe à 0. (Ce signal ne fonctionne que si la valeur de P3.2.3 Touche Arrêt pan. op. est *Oui*.)
10. Avant de pouvoir démarrer le convertisseur, vous devez à nouveau ouvrir et fermer le CS 1.
11. Le CS 1 est désactivé, entraînant le passage de la fréquence à 0.

### P3.2.7 E/S B : LOGIQUE MARCHE/ARRÊT (ID 363)

Utilisez ce paramètre pour contrôler le démarrage et l'arrêt du convertisseur à l'aide des signaux logiques.

Les sélections peuvent comporter le mot « front » pour vous aider à éviter tout démarrage accidentel.

Voir P3.2.6 pour plus d'informations.

### **P3.2.8 BUS DE TERRAIN : LOGIQUE MARCHÉ/ARRÊT (ID 889)**

Utilisez ce paramètre pour définir la logique de démarrage du bus de terrain.  
Les sélections peuvent comporter le mot « front » pour vous aider à éviter tout démarrage accidentel.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Un front montant est nécessaire	
1	Etat	

### **P3.2.9 TEMPO. DÉMARRAGE (ID 524)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée entre la commande Marche et le démarrage réel du convertisseur.

### **P3.2.10 FONCTION DISTANCE/LOCAL (ID 181)**

Utilisez ce paramètre pour définir la sélection des paramètres de copie lorsque vous passez de la commande à distance à la commande locale (panneau opérateur).

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Marche conservée	
1	Marche et référence conservées	
2	Stop	

### **P3.2.11 TEMPO. REDÉMARRAGE (ID 15555)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation pendant laquelle le convertisseur ne doit pas être redémarré après un arrêt.  
Ce paramètre est utilisé dans les compresseurs.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Tempo. redémarrage non utilisée	

## 10.4 RÉFÉRENCES

### 10.4.1 RÉFÉRENCE DE FRÉQUENCE

Il est possible de programmer la source de la référence de fréquence à partir de toutes les sources de commande, à l'exception de l'outil PC. Si vous utilisez votre PC, il reprend toujours la référence de fréquence depuis l'outil PC.

#### SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (E/S A)

Pour définir la source de la référence de fréquence pour l'E/S A, utilisez le paramètre P3.3.1.5.

#### SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (E/S B)

Pour définir la source de la référence de fréquence pour l'E/S B, utilisez le paramètre P3.3.1.6.

#### SOURCE DE COMMANDE LOCALE (PANNEAU OPÉRATEUR)

Si vous utilisez le préréglage *Panneau opér.* pour le paramètre P3.3.1.7, la référence que vous définissez pour le paramètre P3.3.1.8 Réf. panneau op. s'applique.

#### SOURCE DE COMMANDE À DISTANCE (BUS DE TERRAIN)

Si vous conservez le préréglage *Bus de terrain* pour le paramètre P3.3.1.10, la référence de fréquence est issue du bus de terrain.

#### **P3.3.1.1 RÉFÉRENCE FRÉQUENCE MINIMALE (ID 101)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence minimale.

#### **P3.3.1.2 RÉFÉRENCE FRÉQUENCE MAXIMALE (ID 102)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence maximale.

#### **P3.3.1.3 LIMITE DE RÉFÉRENCE FRÉQUENCE POSITIVE (ID 1285)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite finale de référence de fréquence pour le sens positif.

#### **P3.3.1.4 LIMITE DE RÉFÉRENCE FRÉQUENCE NÉGATIVE (ID 1286)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite finale de référence de fréquence pour le sens négatif.

Utilisez ce paramètre, par exemple, pour empêcher le moteur de tourner dans le sens inverse.

#### **P3.3.1.5 SÉLECTION RÉFÉRENCE A DE CDE E/S (ID 117)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de référence lorsque la source de commande est E/S A.

L'applicatif que vous sélectionnez via le paramètre 1.2 donne le préréglage.

**P3.3.1.6 SÉLECTION RÉFÉRENCE B DE CDE E/S (ID 131)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de référence lorsque la source de commande est E/S B.

Voir P3.3.1.5 pour plus d'informations. Vous ne pouvez forcer la source de commande E/S B qu'avec une entrée logique (P3.5.1.7).

**P3.3.1.7 SÉLECTION DE LA RÉFÉRENCE DU PANNEAU OPÉRATEUR (ID 121)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de référence lorsque la source de commande est le panneau opérateur.

**P3.3.1.8 RÉF. PANNEAU OP. (ID 184)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster la référence de fréquence à partir du panneau opérateur.

**P3.3.1.9 DIRECTION PANNEAU OP. (ID 123)**

Utilisez ce paramètre pour définir le sens de rotation du moteur lorsque la source de commande est le panneau opérateur.

**P3.3.1.10 SÉLECTION DE LA RÉFÉRENCE CDE BUS DE TERRAIN (ID 122)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de référence lorsque la source de commande est le bus de terrain.

La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage. Voir les préréglages au chapitre 12 *Annexe 1*.

**10.4.2 VITESSES CONSTANTES****P3.3.3.1 MODE VITESSE CONSTANTE (ID 182)**

Utilisez ce paramètre pour définir la logique des fréquences prédéfinies d'entrée logique. Avec ce paramètre, vous pouvez définir la logique qu'une des vitesses constantes doit utiliser. Vous avez le choix entre deux logiques différentes.

Le nombre d'entrées logiques de vitesse constante actives définit la vitesse constante.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Codage binaire	L'ensemble des entrées est codé en binaire. Les différents jeux d'entrées logiques actifs déterminent la vitesse constante. Pour plus de données, voir le chapitre <i>Table 116 Sélection des vitesses constantes lorsque P3.3.3.1 = Codage binaire</i> .
1	Nombre (d'entrées utilisées)	Le nombre d'entrées actives vous indique la fréquence constante utilisée : 1, 2 ou 3.

**P3.3.3.2 VITESSE CONSTANTE 0 (ID 180)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence préréglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.3 VITESSE CONSTANTE 1 (ID 105)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.4 VITESSE CONSTANTE 2 (ID 106)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.5 VITESSE CONSTANTE 3 (ID 126)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.6 VITESSE CONSTANTE 4 (ID 127)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.7 VITESSE CONSTANTE 5 (ID 128)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.8 VITESSE CONSTANTE 6 (ID 129)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**P3.3.3.9 VITESSE CONSTANTE 7 (ID 130)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence pré-réglée lorsque la fonction Vitesses constantes est active.

Sélectionnez les vitesses constantes avec les signaux d'entrée logique.

**VALEUR 0 SÉLECTIONNÉE POUR LE PARAMÈTRE P3.3.3.1 :**

Pour définir la Vitesse constante 0 en tant que référence, sélectionnez la valeur *Vitesse constante 0* pour P3.3.1.5 (Sélection référence A de cde E/S).

Pour sélectionner une vitesse constante comprise entre 1 et 7, indiquez les entrées logiques pour les paramètres P3.3.3.10 (Sélection vitesse constante 0), P3.3.3.11 (Sélection vitesse constante 1), et/ou P3.3.3.12 (Sélection vitesse constante 2). Les différents jeux d'entrées logiques actifs déterminent la vitesse constante. Vous trouverez davantage de données dans le tableau ci-dessous. Les valeurs des vitesses constantes restent automatiquement limitées entre les fréquences minimale et maximale (P3.3.1.1 et P3.3.1.2).



Étape nécessaire	Fréquence activée
Sélectionnez la valeur 0 pour le paramètre P3.3.1.5.	Vitesse constante 0

**Table 116: Sélection des vitesses constantes lorsque P3.3.3.1 = Codage binaire**

Signal d'entrée logique activé			Référence de fréquence activée
Sél. vit. cste 2 (P3.3.3.12)	Sél. vit. cste 1 (P3.3.3.11)	Sél. vit. cste 0 (P3.3.3.10)	
			Vitesse constante 0 Uniquement si Vitesse cste 0 est défini en tant que source de la référence de fréquence avec les paramètres P3.3.3.1.5, P3.3.1.6, P3.3.1.7 ou P3.3.1.10.
		*	Vitesse constante 1
	*		Vitesse constante 2
	*	*	Vitesse constante 3
*			Vitesse constante 4
*		*	Vitesse constante 5
*	*		Vitesse constante 6
*	*	*	Vitesse constante 7

\* = l'entrée est activée.

#### VALEUR 1 SÉLECTIONNÉE POUR LE PARAMÈTRE P3.3.3.1 :

Vous pouvez utiliser les Vitesses constantes 1 à 3 avec différents jeux d'entrées logiques actives. Le nombre d'entrées actives vous indique laquelle est utilisée.

**Table 117: Sélection des vitesses constantes lorsque P3.3.3.1 = Nombre d'entrées**

Signal d'entrée logique activé			Référence de fréquence activée
Sél. vit. cste 2 (P3.3.3.12)	Sél. vit. cste 1 (P3.3.3.11)	Sél. vit. cste 0 (P3.3.3.10)	
			Vitesse constante 0 Uniquement si Vitesse cste 0 est défini en tant que source de la référence de fréquence avec les paramètres P3.3.3.1.5, P3.3.1.6, P3.3.1.7 ou P3.3.1.10.
		*	Vitesse constante 1
	*		Vitesse constante 1
*			Vitesse constante 1
	*	*	Vitesse constante 2
*		*	Vitesse constante 2
*	*		Vitesse constante 2
*	*	*	Vitesse constante 3

\* = l'entrée est activée.

### **P3.3.3.10 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 0 (ID 419)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé pour sélectionner les fréquences prédéfinies.

Ce paramètre est un sélecteur binaire de vitesses constantes (0-7). Voir les paramètres P3.3.3.2 à P3.3.3.9.

### **P3.3.3.11 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 1 (ID 420)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé pour sélectionner les fréquences prédéfinies.

Ce paramètre est un sélecteur binaire de vitesses constantes (0-7). Voir les paramètres P3.3.3.2 à P3.3.3.9.

### **P3.3.3.12 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 2 (ID 421)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé pour sélectionner les fréquences prédéfinies.

Ce paramètre est un sélecteur binaire de vitesses constantes (0-7). Voir les paramètres P3.3.3.2 à P3.3.3.9.

Pour appliquer les vitesses constantes 1 à 7, raccordez une entrée logique à ces fonctions en suivant les instructions du chapitre 10.6.1 *Programmation des entrées logiques et analogiques*. Pour plus de données, voir *Table 116 Sélection des vitesses constantes lorsque P3.3.3.1 =*

Codage binaire, ainsi que *Table 34 Paramètres Vitesses constantes* et *Table 42 Réglages des entrées logiques*.

### 10.4.3 PARAMÈTRES DU MOTOPOTENTIOMÈTRE

La référence de fréquence du motopotentioètre est disponible dans toutes les sources de commande. Vous ne pouvez modifier la référence du motopotentioètre que si le convertisseur de fréquence est à l'état Marche.



#### REMARQUE!

Si vous définissez une fréquence de sortie inférieure à la valeur du paramètre Motopotentioètre : temps de rampe, les temps d'accélération et de décélération normaux déterminent les limites.

#### ***P3.3.4.1 MOTOPOTENTIOMÈTRE +VITE (ID 418)***

Utilisez ce paramètre pour augmenter la fréquence de sortie à l'aide d'un signal d'entrée logique.

Avec un motopotentioètre, vous pouvez augmenter et réduire la fréquence de sortie.

Lorsque vous raccordez une entrée logique au paramètre Motopotentioètre +Vite alors que le signal de l'entrée logique est actif, la fréquence de sortie augmente.

La référence du motopotentioètre AUGMENTE jusqu'à ouverture du contact.

#### ***P3.3.4.2 MOTOPOTENTIOMÈTRE -VITE (ID 417)***

Utilisez ce paramètre pour réduire la fréquence de sortie à l'aide d'un signal d'entrée logique.

Avec un motopotentioètre, vous pouvez augmenter et réduire la fréquence de sortie.

Lorsque vous raccordez une entrée logique au paramètre Motopotentioètre -Vite alors que le signal de l'entrée logique est actif, la fréquence de sortie diminue.

La référence du motopotentioètre DIMINUE jusqu'à ouverture du contact.

Trois paramètres différents ont une incidence sur l'augmentation ou la diminution de la fréquence de sortie lorsque le paramètre Motopotentioètre +Vite ou -Vite est actif. Ces paramètres sont Motopotentioètre : temps de rampe (P3.3.4.3), Temps d'accélération (P3.4.1.2) et Temps de décélération (P3.4.1.3).

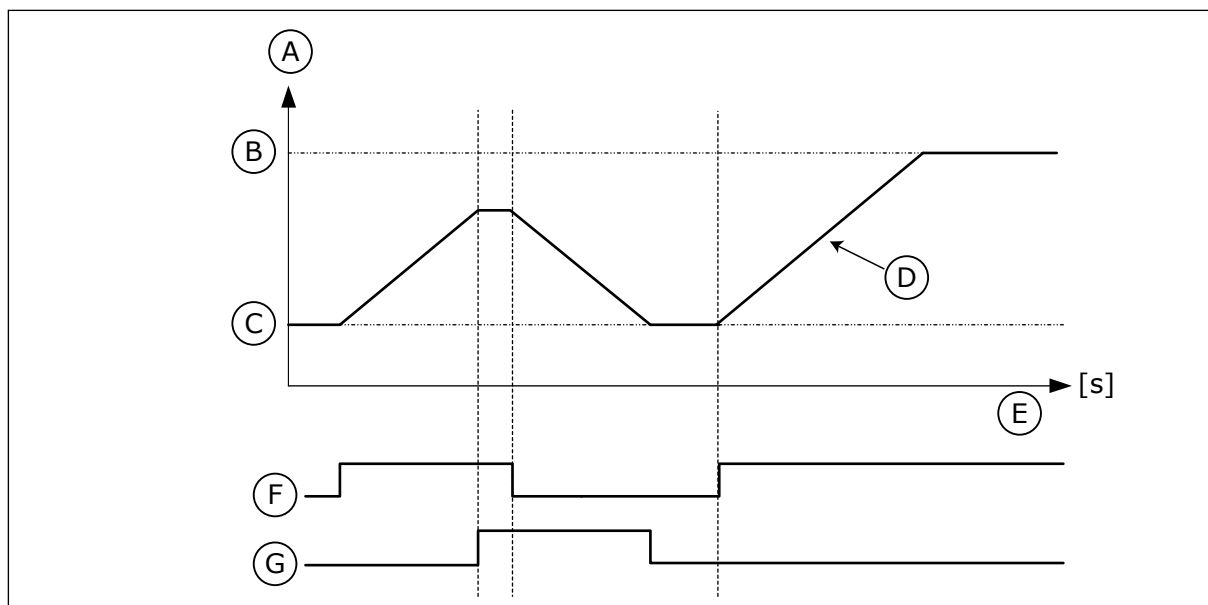


Fig. 47: Paramètres du motopotentiomètre

- |                                       |                            |
|---------------------------------------|----------------------------|
| A. Référence de fréquence             | E. Heure                   |
| B. Fréquence maxi                     | F. Motopotentiomètre +Vite |
| C. Fréquence mini                     | G. Motopotentiomètre -Vite |
| D. Motopotentiomètre : temps de rampe |                            |

#### **P3.3.4.3 MOTOPOTENTIOMÈTRE : TEMPS DE RAMPE (ID 331)**

Utilisez ce paramètre pour définir le taux de modification de la référence du motopotentiomètre lorsque celle-ci est augmentée ou diminuée. La valeur du paramètre est indiquée en Hz/seconde.

#### **P3.3.4.4 MOTOPOTENTIOMÈTRE : REMISE À ZÉRO (ID 367)**

Utilisez ce paramètre pour définir la logique de réarmement de la référence de fréquence du motopotentiomètre.

Ce paramètre définit le moment où la référence du motopotentiomètre est définie sur 0. Trois valeurs sont disponibles pour la fonction Remise à zéro : Pas de remise à zéro, remise à zéro à l'arrêt du convertisseur ou remise à zéro lors de la mise hors tension du convertisseur.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Pas de remise à zéro	La dernière référence de fréquence du motopotentioètre est conservée au-delà de l'état Arrêt et sauvegardée en mémoire en cas de coupure d'alimentation.
1	État Arrêt	La référence de fréquence du motopotentioètre est réglée sur 0 lorsque le convertisseur de fréquence passe à l'état Arrêt ou qu'il est mis hors tension.
2	Hors tension	La référence de fréquence du motopotentioètre n'est réglée sur 0 qu'en cas de coupure d'alimentation.

#### 10.4.4 PARAMÈTRES DE RINÇAGE

Utilisez la fonction de rinçage pour remplacer momentanément la commande normale. Avec cette fonction, vous pouvez vider la canalisation ou activer la pompe manuellement à la vitesse constante préréglée, par exemple.

La fonction de rinçage démarre le convertisseur à la référence sélectionnée sans commande de démarrage, quelle que soit la source de commande.

##### **P3.3.6.1 ACTIVATION DE LA RÉFÉRENCE DE RINÇAGE (ID 530)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Rinçage.

La référence fréquence de rinçage est bidirectionnelle ; une commande d'inversion est sans incidence sur le sens de la référence de rinçage.



#### **REMARQUE!**

Lorsque vous activez l'entrée logique, le convertisseur démarre.

##### **P3.3.6.2 RÉFÉRENCE DE RINÇAGE (ID 1239)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur lorsque la fonction Rinçage est utilisée.

La fréquence est bidirectionnelle ; une commande d'inversion est sans incidence sur le sens de la référence de rinçage. La référence du sens avant (Marche) est spécifiée sous forme de valeur positive et celle du sens inversé (Arrière) sous forme de valeur négative.

## 10.5 RAMPES ET FREINAGES

### 10.5.1 RAMPE 1

#### **P3.4.1.1 FORME DE RAMPE 1 (ID 500)**

Utilisez ce paramètre pour lisser le début et la fin des rampes d'accélération et de décélération.

Avec les paramètres Forme de rampe 1 et Forme de rampe 2, vous pouvez lisser le début et la fin des rampes d'accélération et de décélération. Si vous sélectionnez la valeur 0,0 %, la

forme de la rampe est linéaire. L'accélération et la décélération réagissent immédiatement aux changements du signal de référence.

Lorsque vous sélectionnez une valeur entre 1,0 % et 100,0 %, la rampe d'accélération ou de décélération est en forme de S. Utilisez cette fonction pour réduire l'érosion des pièces et les pics de courant lorsque la référence est modifiée. Vous pouvez modifier le temps d'accélération à l'aide des paramètres P3.4.1.2 (Temps d'accélération 1) et P3.4.1.3 (Temps de décélération 1).

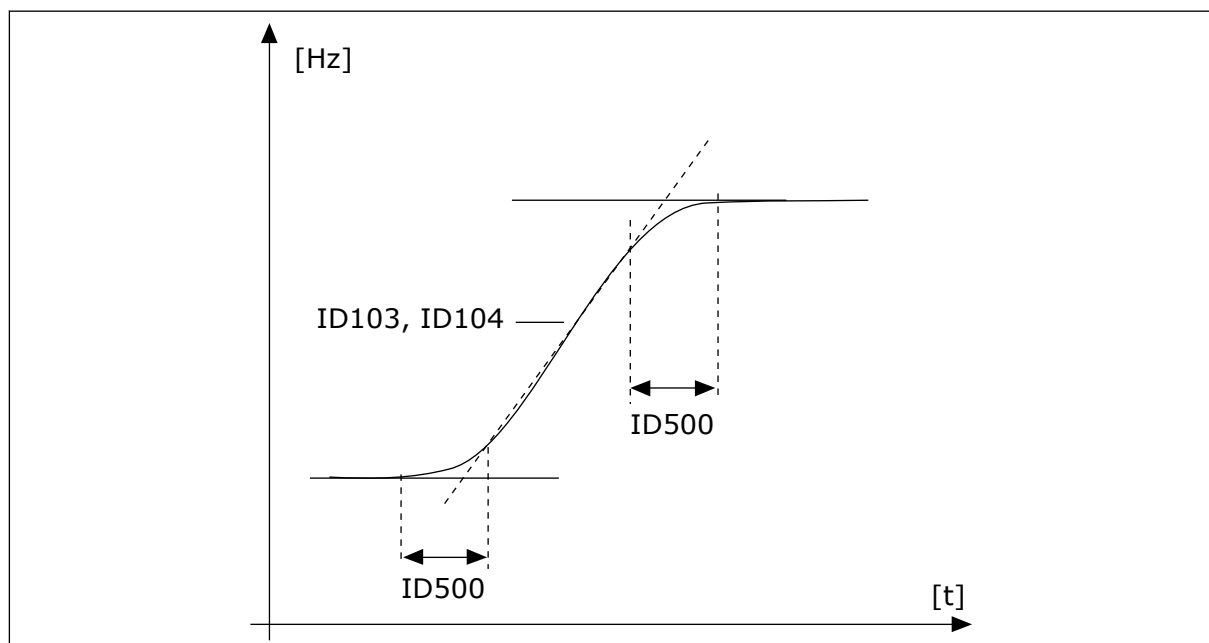


Fig. 48: Courbe d'accélération/décélération (rampe en S)

#### **P3.4.1.2 TEMPS ACCÉLÉRATION 1 (ID 103)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence zéro à la fréquence maximale.

#### **P3.4.1.3 TEMPS DÉCÉLÉRATION 1 (ID 104)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximale à zéro.

### **10.5.2 RAMPE 2**

#### **P3.4.2.1 FORME DE RAMPE 2 (ID 501)**

Utilisez ce paramètre pour lisser le début et la fin des rampes d'accélération et de décélération.

Avec les paramètres Forme de rampe 1 et Forme de rampe 2, vous pouvez lisser le début et la fin des rampes d'accélération et de décélération. Si vous sélectionnez la valeur 0,0 %, la forme de la rampe est linéaire. L'accélération et la décélération réagissent immédiatement aux changements du signal de référence.

Lorsque vous sélectionnez une valeur entre 1,0 % et 100,0 %, la rampe d'accélération ou de décélération est en forme de S. Utilisez cette fonction pour réduire l'érosion des pièces et les

pics de courant lorsque la référence est modifiée. Vous pouvez modifier le temps d'accélération à l'aide des paramètres P3.4.2.2 (Temps d'accélération 2) et P3.4.2.3 (Temps de décélération 2).

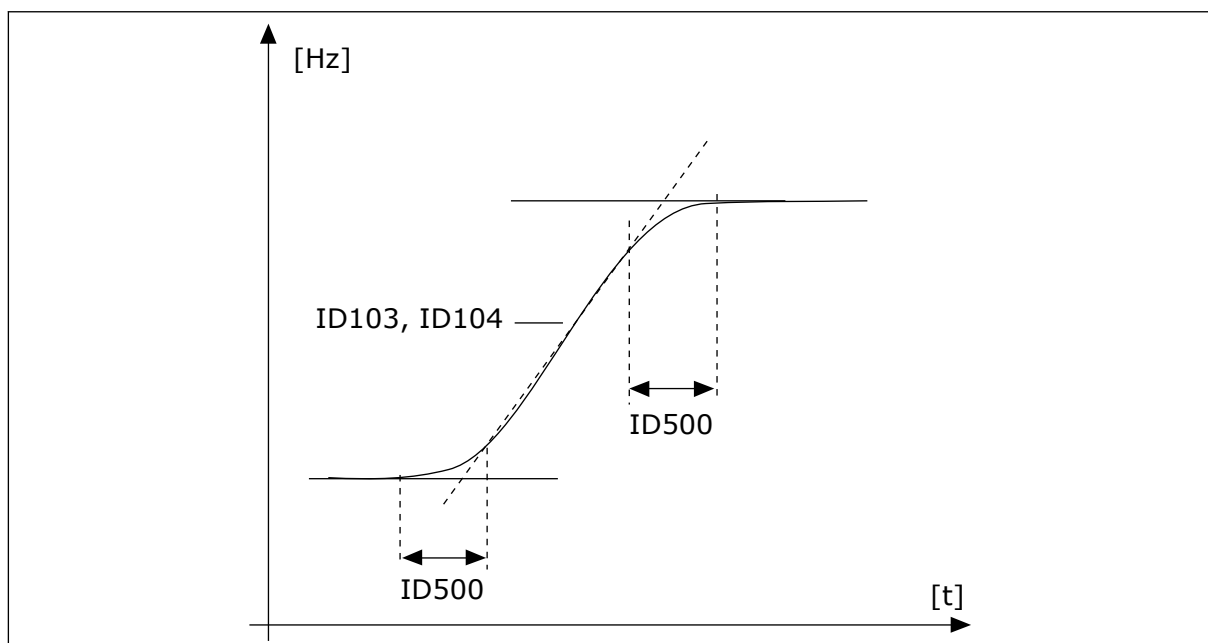


Fig. 49: Courbe d'accélération/décélération (rampe en S)

#### **P3.4.2.2 TEMPS ACCÉLÉRATION 2 (ID 502)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence zéro à la fréquence maximale.

#### **P3.4.2.3 TEMPS DÉCÉLÉRATION 2 (ID 503)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximale à zéro.

#### **P3.4.2.4 SÉLECTION DE RAMPE 2 (ID 408)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner Rampe 1 ou Rampe 2.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	OUVERT	Forme de rampe 1, temps d'accélération 1 et temps de décélération 1.
1	FERMÉ	Forme de rampe 2, temps d'accélération 2 et temps de décélération 2.

#### **P3.4.2.5 SEUIL DE FRÉQUENCE DE RAMPE 2 (ID 533)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de fréquence de sortie à partir de laquelle la Rampe 2 est utilisée.

Utilisez cette fonction, par exemple, pour les pompes refoulantes où des temps de rampe plus rapides sont nécessaires lorsque la pompe démarre ou s'arrête (et fonctionne en-deçà de la fréquence minimum).

Les temps de la seconde rampe sont activés lorsque la fréquence de sortie du convertisseur passe sous la limite spécifiée par ce paramètre. Pour désactiver la fonction, configurez la valeur du paramètre sur 0.

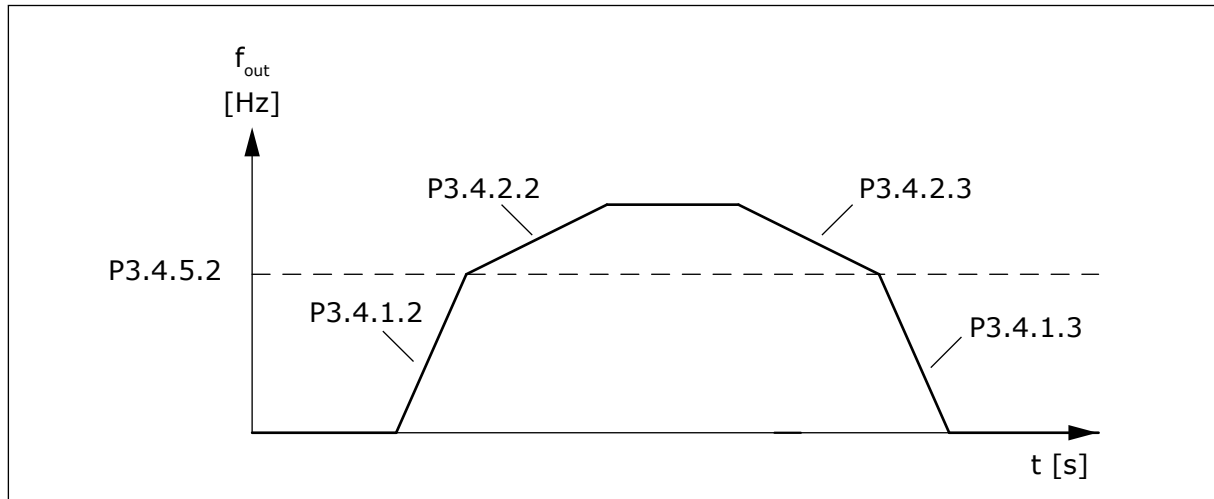


Fig. 50: Activation de la seconde rampe quand la fréquence de sortie dépasse le seuil. (P.3.4.5.2 = Seuil de fréquence de rampe, P3.4.1.2 = Temps d'accélération 1 P3.4.2.2 = Temps d'accélération 2, P3.4.1.3 = Temps de décélération 1, P3.4.2.3 = Temps de décélération 2)

### 10.5.3 MAGNÉTISATION AU DÉMARRAGE

#### **P3.4.3.1 COURANT DE MAGNÉTISATION AU DÉMARRAGE (ID 517)**

Utilisez ce paramètre pour définir le courant c.c. transmis au moteur au démarrage. Lorsque la valeur de ce paramètre est définie sur 0, la fonction Magnétisation au démarrage est désactivée.

#### **P3.4.3.2 TEMPS DE MAGNÉTISATION AU DÉMARRAGE (ID 516)**

Utilisez ce paramètre pour indiquer le temps pendant lequel le courant c.c alimente le moteur avant le démarrage de l'accélération.

### 10.5.4 FREINAGE C.C.

#### **P3.4.4.1 COURANT DE FREINAGE C.C. (ID 507)**

Utilisez ce paramètre pour définir le courant transmis au moteur lors du freinage c.c. Lorsque la valeur de ce paramètre est définie sur 0, la fonction Freinage c.c. est désactivée.

#### **P3.4.4.2 DURÉE DE FREINAGE C.C. À L'ARRÊT (ID 508)**

Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver le freinage et pour indiquer la durée de freinage lorsque le moteur s'arrête. Lorsque la valeur de ce paramètre est définie sur 0, la fonction Freinage c.c. est désactivée.



### ***P3.4.4.3 FRÉQUENCE DE DÉMARRAGE DU FREINAGE C.C. PENDANT L'ARRÊT SUR RAMPE (ID 515)***

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence de sortie à laquelle le freinage c.c. est activé.

## **10.5.5 FREINAGE FLUX**

### ***P3.4.5.1 FREINAGE FLUX (ID 520)***

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Freinage flux. Vous pouvez également utiliser le freinage flux en remplacement du freinage c.c. Le freinage flux augmente la capacité de freinage dans les conditions où des résistances de freinage supplémentaires ne sont pas nécessaires.

Lorsqu'il faut freiner, le système réduit la fréquence et augmente le flux dans le moteur. Ceci augmente la capacité de freinage du moteur. La vitesse du moteur est régulée pendant le freinage.



#### **ATTENTION!**

Utilisez le freinage uniquement par intermittence. Le freinage flux convertit l'énergie en chaleur, ce qui peut endommager le moteur.

### ***P3.4.5.2 COURANT DE FREINAGE FLUX (ID 519)***

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau de courant pour le freinage flux.

## **10.6 CONFIGURATION E/S**

### **10.6.1 PROGRAMMATION DES ENTRÉES LOGIQUES ET ANALOGIQUES**

La programmation des entrées du convertisseur de fréquence est très flexible. Vous pouvez librement utiliser les entrées disponibles des cartes d'E/S standard et optionnelles pour différentes fonctions.

Il est possible d'augmenter la capacité d'E/S disponible à l'aide de cartes optionnelles. Vous pouvez installer les cartes optionnelles dans les emplacements C, D et E. Pour plus d'informations sur l'installation des cartes optionnelles, voir le Manuel d'installation.

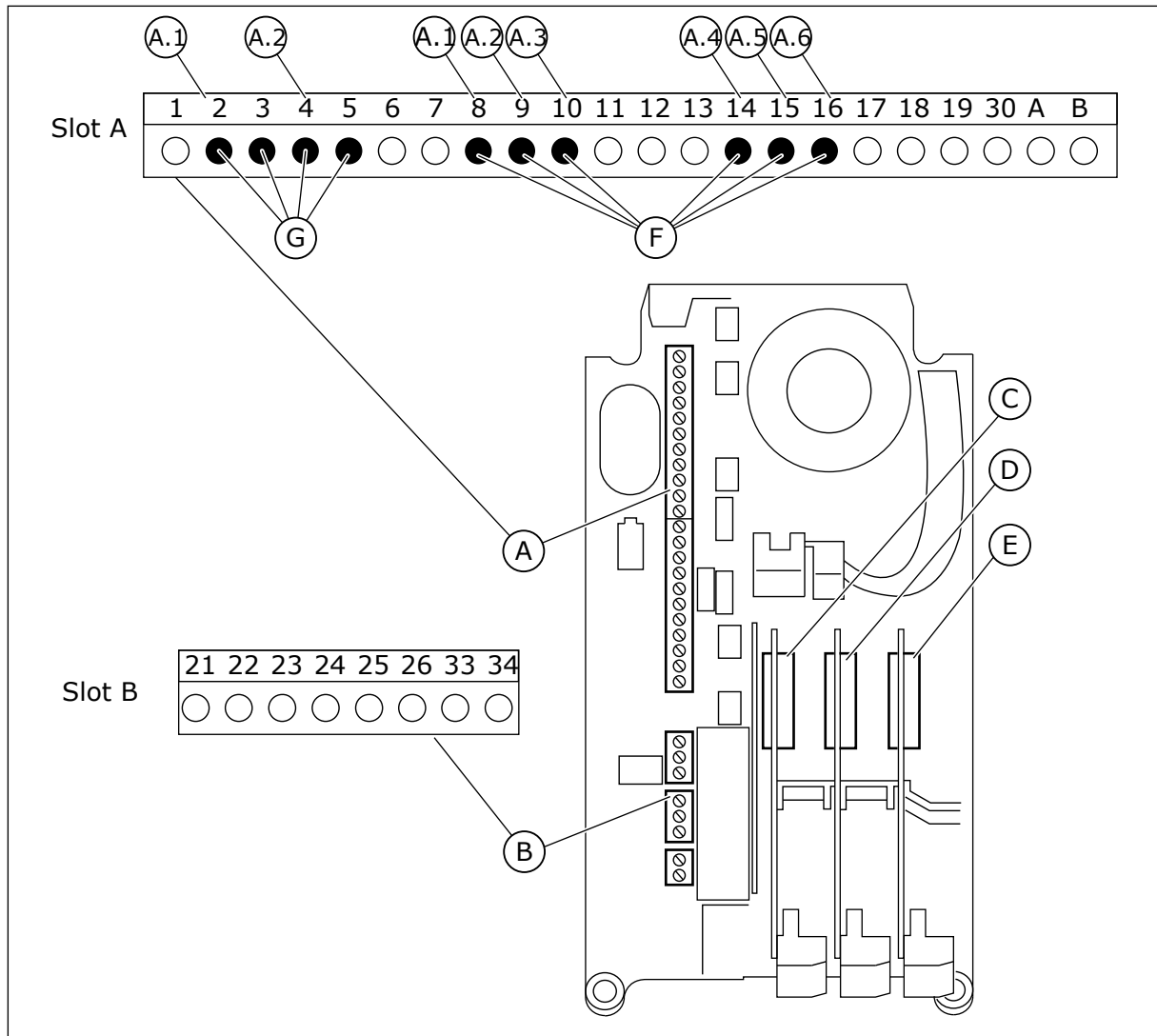


Fig. 51: Emplacements des cartes optionnelles et entrées programmables

- |  |   |
|--|---|
| A. Emplacement de carte standard A et ses bornes | D. Emplacement de carte optionnelle D     |
| B. Emplacement de carte standard B et ses bornes | E. Emplacement de carte optionnelle E     |
| C. Emplacement de carte optionnelle C            | F. Entrées logiques programmables (DI)    |
|  | G. Entrées analogiques programmables (AI) |

**10.6.1.1 Programmation des entrées logiques**

Vous trouverez les fonctions applicables des entrées logiques sous forme de paramètres dans le groupe de paramètres M3.5.1. Pour attribuer une entrée logique à une fonction, attribuez une valeur au paramètre correspondant. La liste des fonctions applicables est présentée dans le tableau *Table 42 Réglages des entrées logiques*.

**Exemple**

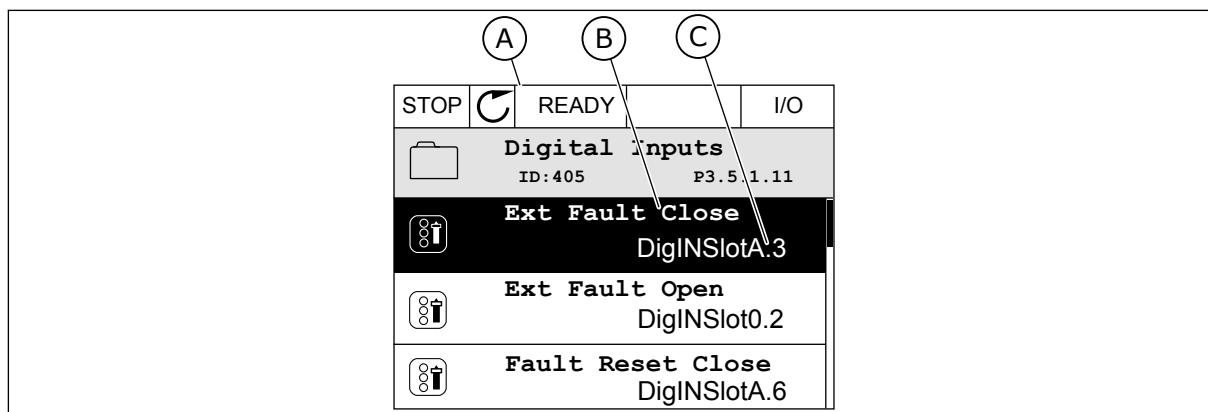


Fig. 52: Menu Entrées logiques dans l'affichage graphique

- A. Affichage graphique  
 B. Nom du paramètre, autrement dit de la fonction  
 C. Valeur du paramètre, autrement dit entrée logique définie

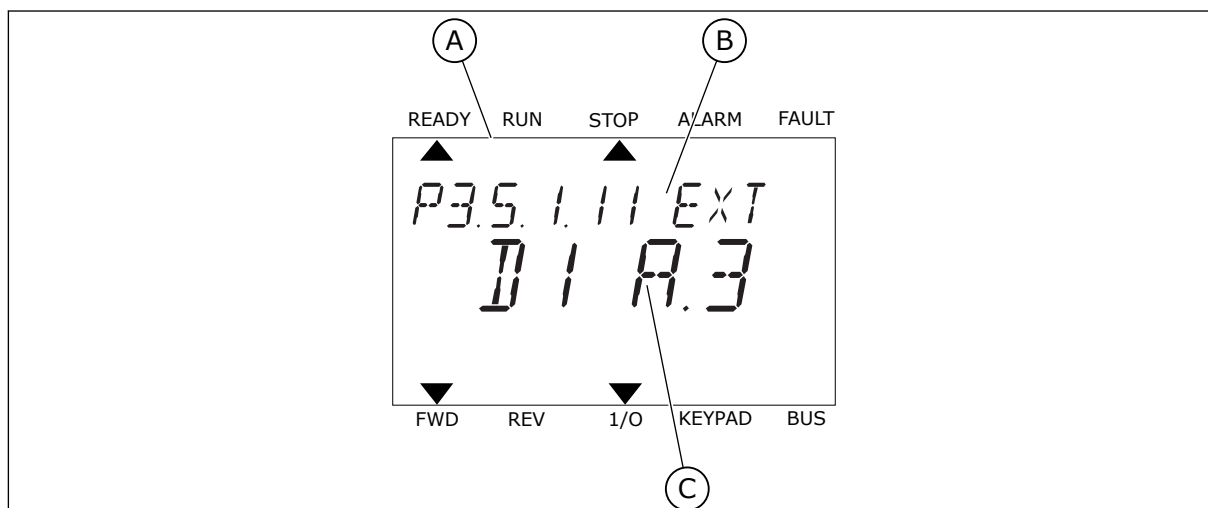


Fig. 53: Menu Entrées logiques dans l'affichage texte

- A. Affichage texte  
 B. Nom du paramètre, autrement dit de la fonction  
 C. Valeur du paramètre, autrement dit entrée logique définie

Dans la compilation de cartes d'E/S standard, six entrées logiques sont disponibles : les bornes 8, 9, 10, 14, 15 et 16 de l'emplacement A.

Type d'entrée (affichage graphique)	Type d'entrée (affichage texte)	Emplacement	N° de l'entrée	Explication
EntLog	dl	A	1	Entrée logique n° 1 (borne 8) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntLog	dl	A	2	Entrée logique n° 2 (borne 9) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntLog	dl	A	3	Entrée logique n° 3 (borne 10) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntLog	dl	A	4	Entrée logique n° 4 (borne 14) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntLog	dl	A	5	Entrée logique n° 5 (borne 15) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntLog	dl	A	6	Entrée logique n° 6 (borne 16) sur une carte dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).

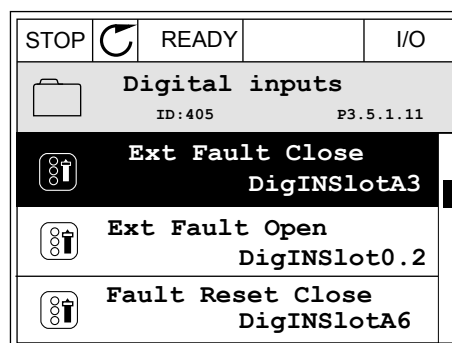
La fonction Défaut externe (NO), qui appartient au menu M3.5.1, est le paramètre P3.5.1.11. Elle indique le préréglage EntLog: emplct A.3 dans l'affichage graphique et dl A.3 dans l'affichage texte. Après cette sélection, un signal logique raccordé à l'entrée logique DI3 (borne 10) commande la fonction Défaut externe (NO).

Index	Paramètre	Préréglage	ID	Description
P3.5.1.11	Défaut externe (NO)	EntLog emplct A.3	405	OUVERT = OK FERMÉ = Défaut externe

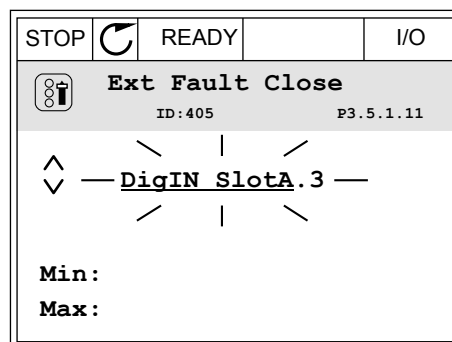
Pour modifier l'entrée DI3, par exemple, en DI6 (borne 16) sur la carte d'E/S standard, respectez les consignes suivantes.

## PROGRAMMATION DANS L'AFFICHAGE GRAPHIQUE

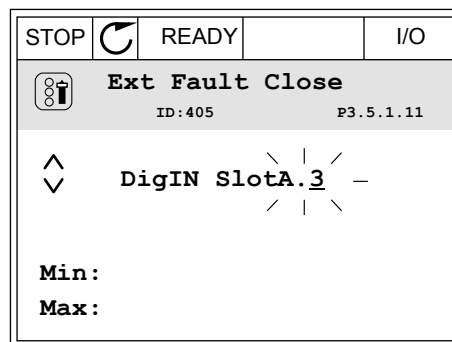
- 1 Sélectionnez un paramètre. Pour accéder au mode Edition, appuyez sur la touche Droite.



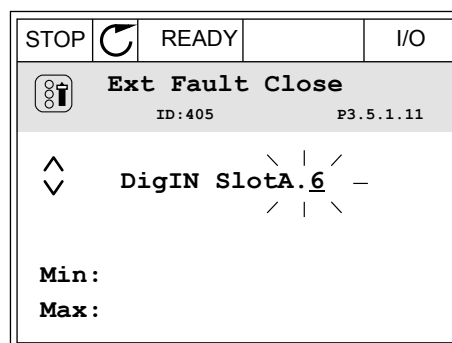
- En mode Edition, la valeur d'emplacement EntLog emplct A. est soulignée et clignote. Si davantage d'entrées logiques sont disponibles sur votre E/S, par exemple de par la présence de cartes optionnelles dans les emplacements C, D ou E, vous pouvez les sélectionner.



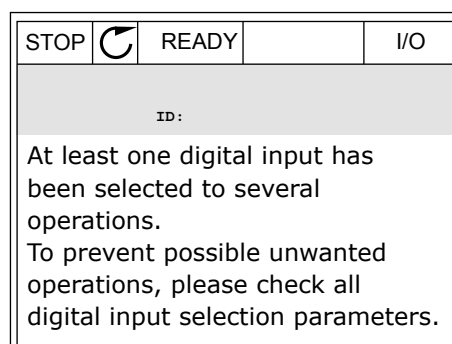
- Pour activer la borne 3, appuyez à nouveau sur la touche Droite.



- Pour passer à la borne 6, appuyez 3 fois sur la touche Haut. Acceptez la modification à l'aide de la touche OK.

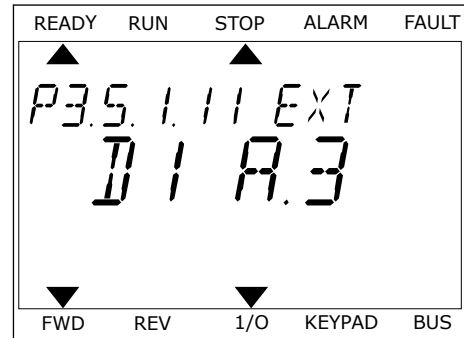


- Si l'entrée logique DI6 était déjà utilisée pour une autre fonction, un message apparaît sur l'affichage. Changez l'une des valeurs sélectionnées.

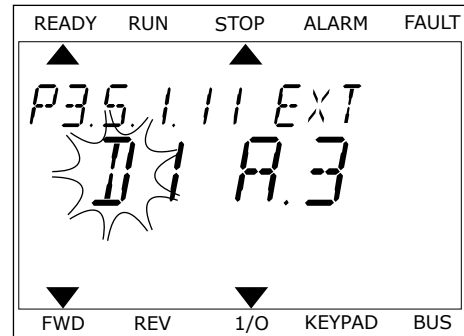


## PROGRAMMATION DANS L'AFFICHAGE TEXTE

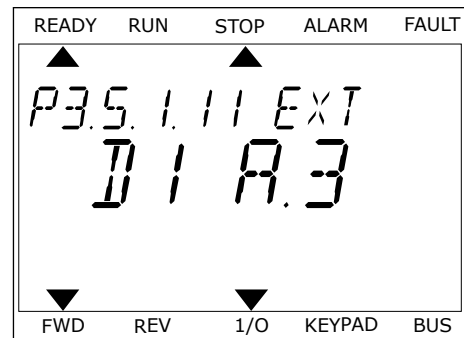
- 1 Sélectionnez un paramètre. Pour accéder au mode Edition, appuyez sur OK.



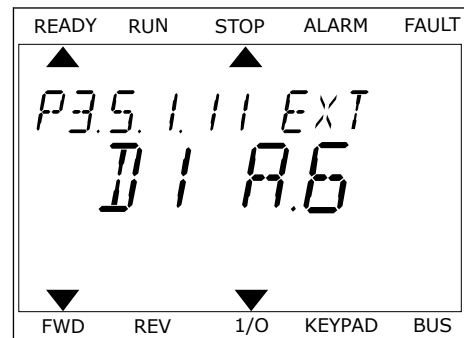
- 2 En mode Edition, la lettre D clignote. Si davantage d'entrées logiques sont disponibles sur votre E/S, par exemple de par la présence de cartes optionnelles dans les emplacements C, D ou E, vous pouvez les sélectionner.



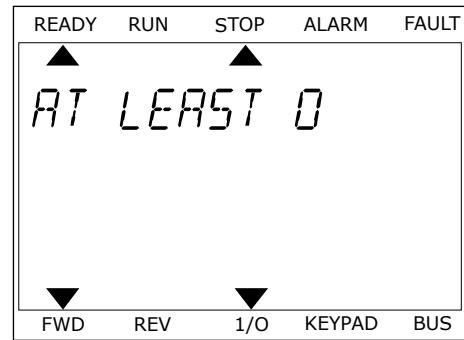
- 3 Pour activer la borne 3, appuyez à nouveau sur la touche Droite. La lettre D cesse de clignoter.



- 4 Pour passer à la borne 6, appuyez 3 fois sur la touche Haut. Acceptez la modification à l'aide de la touche OK.



- 5 Si l'entrée logique DI6 était déjà utilisée pour une autre fonction, un message défile sur l'affichage. Changez l'une des valeurs sélectionnées.



Après ces étapes, un signal logique raccordé à l'entrée logique DI6 commande la fonction Défaut externe (NO).

La valeur d'une fonction peut être EntLog emplct 0.1 (dans l'affichage graphique) ou dl 0.1 (dans l'affichage texte). Dans ces conditions, vous n'attribuez pas de borne à la fonction ou l'entrée a été définie sur OUVERT de manière permanente. Il s'agit du pré réglage de la plupart des paramètres du groupe M3.5.1.

D'un autre côté, certaines entrées ont toujours le pré réglage FERMÉ. Leur valeur est EntLog emplct0.2 dans l'affichage graphique et dl 0.2 dans l'affichage texte.



### REMARQUE!

Vous pouvez également affecter des séquences horaires à des entrées logiques. Pour en savoir plus à ce sujet, voir 12.1 *Pré réglages des paramètres dans les différents applicatifs*.

#### 10.6.1.2 Programmation des entrées analogiques

Vous pouvez sélectionner l'entrée cible du signal de la référence de fréquence analogique parmi les entrées analogiques disponibles.

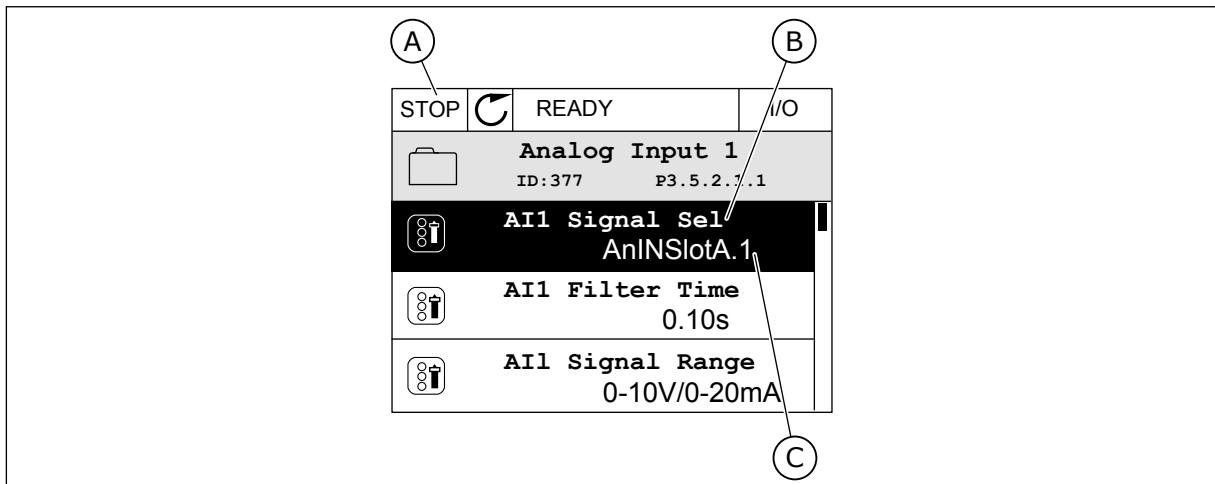


Fig. 54: Menu Entrées analogiques dans l'affichage graphique

- A. Affichage graphique  
B. Nom du paramètre

- C. Valeur du paramètre, autrement dit entrée analogique définie

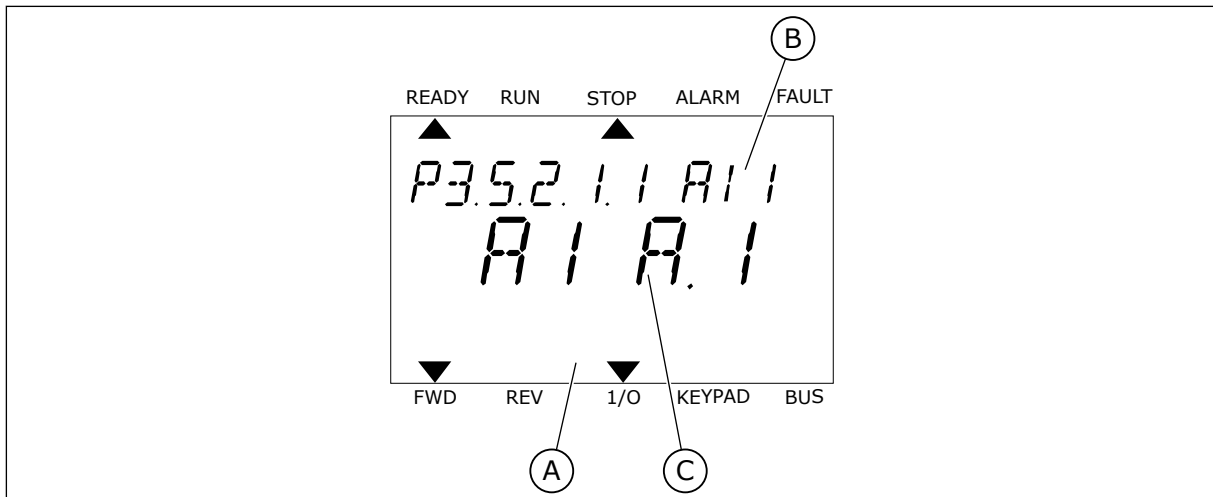


Fig. 55: Menu Entrées analogiques dans l'affichage texte

- A. Affichage texte
- B. Nom du paramètre
- C. Valeur du paramètre, autrement dit entrée analogique définie

Dans la compilation de cartes d'E/S standard, deux entrées analogiques sont disponibles : les bornes 2/3 et 4/5 de l'emplacement A.

Type d'entrée (affichage graphique)	Type d'entrée (affichage texte)	Emplacement	N° de l'entrée	Explication
EntAna	AI	A	1	Entrée analogique n° 1 (bornes 2/3) sur une carte installée dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).
EntAna	AI	A	2	Entrée analogique n° 2 (bornes 4/5) sur une carte installée dans l'emplacement A (carte d'E/S standard).

L'emplacement du paramètre P3.5.2.1.1 AI1 : sélection est le menu M3.5.2.1. Le paramètre obtient le préréglage EntAna : emplct A.1 dans l'affichage graphique ou AI A.1 dans l'affichage texte. L'entrée cible du signal de référence de fréquence analogique AI1 correspond alors à l'entrée analogique sur les bornes 2/3. Utilisez les interrupteurs DIP pour définir le signal (tension ou courant). Reportez-vous au Manuel d'installation pour plus d'informations.

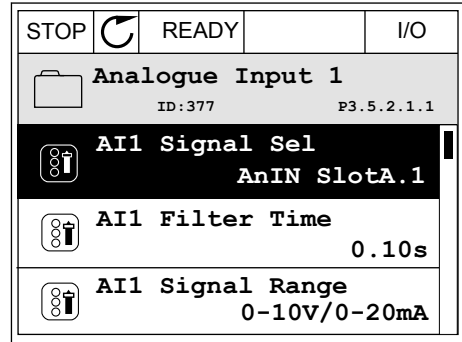
Index	Paramètre	Préréglage	ID	Description
P3.5.2.1.1	AI1 : sélection	EntAna : emplct A.1	377	

Pour modifier l'entrée AI1, par exemple, en entrée analogique sur votre carte optionnelle à l'emplacement C, respectez les instructions suivantes.

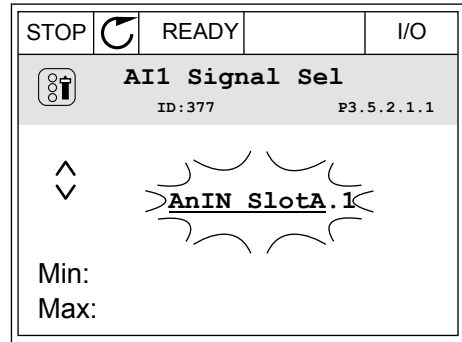


**PROGRAMMATION DES ENTRÉES ANALOGIQUES DANS L’AFFICHAGE GRAPHIQUE**

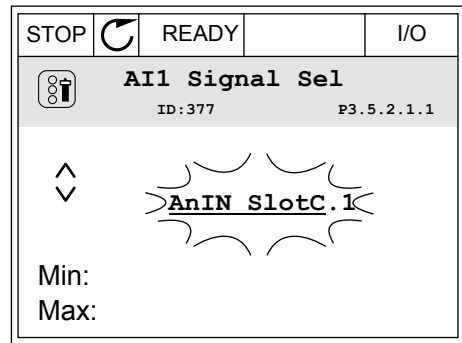
- 1 Pour sélectionner le paramètre, appuyez sur la touche Droite.



- 2 En mode Edition, la valeur EntLog emplct A. est soulignée et clignote.

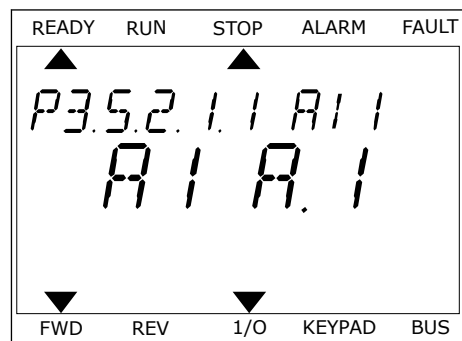


- 3 Pour modifier la valeur en EntAna : emplct C, appuyez sur la touche Haut. Acceptez la modification à l’aide de la touche OK.

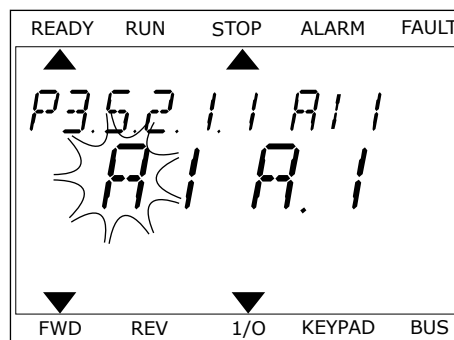


**PROGRAMMATION DES ENTRÉES ANALOGIQUES DANS L’AFFICHAGE TEXTE**

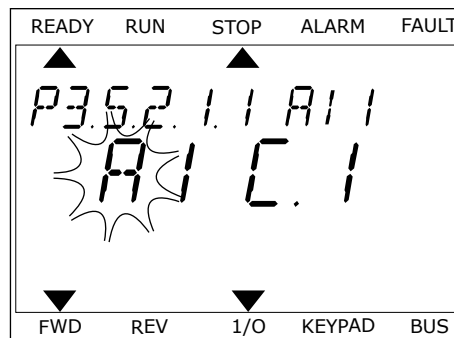
- 1 Pour sélectionner le paramètre, appuyez sur la touche OK.



- 2 En mode Edition, la lettre A clignote.



- 3 Pour modifier la valeur en C, appuyez sur la touche Haut. Acceptez la modification à l'aide de la touche OK.



## 10.6.1.3 Descriptions des sources de signaux

Source	Fonction
Emplct 0.#	<p>Entrées logiques :</p> <p>Utilisez cette fonction pour configurer un signal logique de manière à ce qu'il reste constamment à l'état OUVERT ou FERMÉ. Le fabricant configure certains signaux de manière à ce qu'ils restent en permanence à l'état FERMÉ. C'est le cas notamment pour le paramètre P3.5.1.15 (Validation Marche). Le signal Valid. marche est toujours activé si vous ne le modifiez pas.</p> <p># = 1: Toujours OUVERT # = 2-10: Toujours FERMÉ</p> <p>Entrées analogiques (utilisées à des fins de test) :</p> <p># = 1: Entrée analogique = 0 % de la puissance du signal # = 2: Entrée analogique = 20 % de la puissance du signal # = 3: Entrée analogique = 30 % de la puissance du signal, etc. # = 10: Entrée analogique = 100 % de la puissance du signal</p>
Emplcmt A.#	Le numéro (#) correspond à une entrée logique de l'emplacement A.
Emplcmt B.#	Le numéro (#) correspond à une entrée logique de l'emplacement B.
Emplcmt C.#	Le numéro (#) correspond à une entrée logique de l'emplacement C.
Emplcmt D.#	Le numéro (#) correspond à une entrée logique de l'emplacement D.
Emplcmt E.#	Le numéro (#) correspond à une entrée logique de l'emplacement E.
Séquence horaire.#	1 = Séquence horaire 1, 2 = Séquence horaire 2, 3 = Séquence horaire 3
CW bus terrain.#	Le numéro (#) fait référence au numéro de bit du mot de contrôle.
Bus terrain PD.#	Le numéro (#) fait référence au numéro de bit des données de traitement 1.

## 10.6.2 FONCTIONS PRÉRÉGLÉES DES ENTRÉES PROGRAMMABLES

**Table 118: Fonctions préréglées des entrées logiques et analogiques programmables**

Entrée	Borne(s)	Potentiomètre	Fonction	Index des paramètres
DI1	8	A.1	Signal de commande 1 A	P3.5.1.1
DI2	9	A.2	Signal de commande 2 A	P3.5.1.2
DI3	10	A.3	Défaut externe (NO)	P3.5.1.11
DI4	14	A.4	Sélection vitesse constante 0	P3.5.1.21
DI5	15	A.5	Sélection vitesse constante 1	P3.5.1.22
DI6	16	A.6	RAZ défaut fermé	P3.5.1.13
AI1	2/3	A.1	AI1 : sélection	P3.5.2.1.1
AI2	4/5	A.2	AI2 : sélection	P3.5.2.2.1

### 10.6.3 ENTRÉES LOGIQUES

Les paramètres sont des fonctions que vous pouvez raccorder à une borne d'entrée logique. Le texte *EntLog emplct A.2* désigne la deuxième entrée de l'emplacement A. Il est également de raccorder les fonctions à des séquences horaires. Ces dernières fonctionnent comme des bornes.

Vous pouvez afficher les états des entrées et sorties logiques dans la vue Multi-affichage.

#### **P3.5.1.1 SIGNAL DE COMMANDE 1 A (ID 403)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 1) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S A (AV).

#### **P3.5.1.2 SIGNAL DE COMMANDE 2 A (ID 404)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 2) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S A (AR).

#### **P3.5.1.3 SIGNAL DE COMMANDE 3 A (ID 434)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 3) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S A.

**P3.5.1.4 SIGNAL DE COMMANDE 1 B (ID 423)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 1) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S B.

**P3.5.1.5 SIGNAL DE COMMANDE 2 B (ID 424)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 2) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S B.

**P3.5.1.6 SIGNAL DE COMMANDE 3 B (ID 435)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique (signal de commande 3) qui commande le démarrage et l'arrêt du convertisseur lorsque la source de commande est E/S B.

**P3.5.1.7 FORCER LA CDE VERS E/S B (ID 425)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui bascule la source de commande de E/S A à E/S B.

**P3.5.1.8 FORCER RÉF. E/S B (ID 343)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui bascule la source de référence de fréquence de E/S A à E/S B.

**P3.5.1.9 FORCER CMDE BUS TERRAIN (ID 411)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui bascule la source de commande et la source de référence de fréquence sur le bus de terrain (depuis E/S A, E/S B ou commande locale).

**P3.5.1.10 FORCER CMDE PANNEAU (ID 410)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui bascule la source de commande et la source de référence de fréquence sur le panneau opérateur (depuis n'importe quelle source de commande).

**P3.5.1.11 DÉFAUT EXTERNE FERMÉ (ID 405)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active un défaut externe.

**P3.5.1.12 DÉFAUT EXTERNE OUVERT (ID 406)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active un défaut externe.

**P3.5.1.13 RAZ DÉFAUT FERMÉ (ID 414)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de réarmer tous les défauts actifs.

Les défauts actifs sont réarmés lorsque l'état de l'entrée logique passe d'ouvert à fermé (front montant).

#### **P3.5.1.14 RAZ DÉFAUT OUVERT (ID 213)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de réarmer tous les défauts actifs.

Les défauts actifs sont réarmés lorsque l'état de l'entrée logique passe de fermé à ouvert (front descendant).

#### **P3.5.1.15 VALIDATION MARCHÉ (ID 407)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de définir le convertisseur à l'état Prêt.

Lorsque le contact est OUVERT, le démarrage du moteur est désactivé.

Lorsque le contact est FERMÉ, le démarrage du moteur est activé.

Pour arrêter le moteur, le convertisseur de fréquence respecte la valeur du paramètre P3.2.5 Mode Arrêt.

#### **P3.5.1.16 INTERVERROUILLAGE MARCHÉ 1 (ID 1041)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique empêchant le démarrage du convertisseur.

Le convertisseur peut être à l'état Prêt, mais le démarrage est impossible lorsque l'état du signal d'interverrouillage est « ouvert » (interverrouillage de registre).

#### **P3.5.1.17 INTERVERROUILLAGE MARCHÉ 2 (ID 1042)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique empêchant le démarrage du convertisseur.

Le convertisseur peut être à l'état Prêt, mais le démarrage est impossible lorsque l'état du signal d'interverrouillage est « ouvert » (interverrouillage de registre).

Si un interverrouillage est actif, le convertisseur ne peut pas démarrer.

Vous pouvez utiliser cette fonction pour éviter le démarrage du convertisseur lorsque le registre est fermé. Si vous activez un interverrouillage pendant le fonctionnement du convertisseur, ce dernier s'arrête.

#### **P3.5.1.18 PRÉCHAUFFAGE MOTEUR ACTIF (ID 1044)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Préchauffage moteur.

La fonction de préchauffage du moteur alimente le moteur en courant CC lorsque le convertisseur est à l'état Arrêt.

#### **P3.5.1.19 SÉLECTION DE RAMPE 2 (ID 408)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de sélectionner le temps de rampe à utiliser.

**P3.5.1.20 ACC/DÉC INTERD. (ID 415)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui empêche l'accélération et la décélération du convertisseur.

Pas d'accélération ou décélération possible avant ouverture du contact.

**P3.5.1.21 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 0 (ID 419)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner les fréquences prédéfinies.

**P3.5.1.22 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 1 (ID 420)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner les fréquences prédéfinies.

**P3.5.1.23 SÉLECTION VITESSE CONSTANTE 2 (ID 421)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner les fréquences prédéfinies.

**P3.5.1.24 MOTOPOTENTIOMÈTRE +VITE (ID 418)**

Utilisez ce paramètre pour augmenter la fréquence de sortie à l'aide d'un signal d'entrée logique.

La référence du motopotentimètre AUGMENTE jusqu'à ouverture du contact.

**P3.5.1.25 MOTOPOTENTIOMÈTRE -VITE (ID 417)**

Utilisez ce paramètre pour réduire la fréquence de sortie à l'aide d'un signal d'entrée logique.

La référence du motopotentimètre DIMINUE jusqu'à ouverture du contact.

**P3.5.1.26 ACTIVATION DE L'ARRÊT RAPIDE (ID 1213)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Arrêt rapide. La fonction Arrêt rapide arrête le convertisseur quels que soient la source de commande ou l'état des signaux de commande.

**P3.5.1.27 BLOC TEMPO 1 (ID 447)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de démarrer la temporisation.

La temporisation démarre lorsque ce signal est désactivé (front descendant). La sortie est désactivée lorsque la temporisation définie dans le paramètre de durée est écoulée.

**P3.5.1.28 BLOC TEMPO 2 (ID 448)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de démarrer la temporisation.

La temporisation démarre lorsque ce signal est désactivé (front descendant). La sortie est désactivée lorsque la temporisation définie dans le paramètre de durée est écoulée.

**P3.5.1.29 BLOC TEMPO 3 (ID 449)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de démarrer la temporisation.

La temporisation démarre lorsque ce signal est désactivé (front descendant). La sortie est désactivée lorsque la temporisation définie dans le paramètre de durée est écoulée.

**P3.5.1.30 BOOST DU POINT DE CONSIGNE PID (ID 1046)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active le boost pour la valeur du point de consigne PID.

La temporisation démarre lorsque ce signal est désactivé (front descendant). La sortie est désactivée lorsque la temporisation définie dans le paramètre de durée est écoulée.

**P3.5.1.31 SÉLECTION DU POINT DE CONSIGNE PID (ID 1047)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner la valeur de point de consigne PID à utiliser.

**P3.5.1.32 SIGNAL DE DÉMARRAGE DU PID EXTERNE (ID 1049)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui commande le démarrage et l'arrêt du régulateur PID externe.

**REMARQUE!**

Ce paramètre n'a aucun effet si le régulateur PID externe n'est pas activé dans le groupe 3.14.

**P3.5.1.33 SÉLECTION DU POINT DE CONSIGNE PID EXTERNE (ID 1048)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner la valeur de point de consigne PID à utiliser.

**P3.5.1.34 REMISE À ZÉRO COMPTEUR MAINTENANCE 1 (ID 490)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui réarme la valeur du Compteur de maintenance.

**P3.5.1.36 ACTIVATION DE LA RÉFÉRENCE DE RINÇAGE (ID 530)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Rinçage.

La référence fréquence de rinçage est bidirectionnelle ; une commande d'inversion est sans incidence sur le sens de la référence de rinçage.

**REMARQUE!**

Lorsque vous activez l'entrée logique, le convertisseur démarre.



**P3.5.1.38 ACTIV. MODE INCENDIE OUVERT (ID 1596)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Mode incendie.

**P3.5.1.39 ACTIV. MODE INCENDIE FERMÉ (ID 1619)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Mode incendie.

**P3.5.1.40 INVERSION DU MODE INCENDIE (ID 1618)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique déclenchant une commande d'inversion du sens de rotation lorsque le mode incendie est activé.

Cette fonction n'a pas d'action dans le cadre d'un fonctionnement normal.

**P3.5.1.41 ACTIVATION DU NETTOYAGE AUTO (ID 1715)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée numérique qui commande le démarrage de la séquence Nettoyage auto.

Le nettoyage automatique s'arrête si le signal d'activation est supprimé avant la fin du process.

**REMARQUE!**

Si l'entrée est activée, le convertisseur démarre.

**P3.5.1.42 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 1 (ID 426)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage.

**P3.5.1.43 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 2 (ID 427)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage.

**P3.5.1.44 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 3 (ID 428)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

La sélection de l'applicatif avec le paramètre P1.2 Applicatif donne la valeur de préréglage.

**P3.5.1.45 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 4 (ID 429)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

**P3.5.1.46 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 5 (ID 430)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

**P3.5.1.47 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 6 (ID 486)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

**P3.5.1.48 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 7 (ID 487)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

**P3.5.1.49 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 8 (ID 488)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

**P3.5.1.52 RAZ COMPTEUR KWH (ID 1053)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui réarme le compteur kWh avec RAZ.

**P3.5.1.53 SÉLECTION DU JEU DE PARAMÈTRES 1/2 (ID 496)**

Ce paramètre indique l'entrée logique utilisée pour sélectionner le jeu de paramètres 1 ou 2. La fonction est activée si des emplacements autres que *EntLog emplct 0* sont sélectionnés pour ce paramètre. Vous pouvez uniquement sélectionner le jeu de paramètres et le modifier quand le convertisseur est à l'arrêt.

- Contact ouvert = le jeu de paramètres 1 est défini en tant que jeu actif
- Contact fermé = le jeu de paramètres 2 est défini en tant que jeu actif

**REMARQUE!**

Les valeurs des paramètres sont stockées sous Jeu 1 et Jeu 2 avec les paramètres B6.5.4 Enreg. ds jeu 1 et B6.5.4 Enreg. ds jeu 2. Vous pouvez utiliser ces paramètres avec le panneau opérateur ou l'outil PC VACON® Live.

**10.6.4 ENTRÉES ANALOGIQUES****P3.5.2.1.1 AI1 : SÉLECTION (ID 377)**

Utilisez ce paramètre pour connecter le signal AI à l'entrée analogique de votre choix. Ce paramètre est programmable. Voir *Table 118 Fonctions pré-réglées des entrées logiques et analogiques programmables*.

**P3.5.2.1.2 AI1 : TEMPS DE FILTRAGE DU SIGNAL (ID 378)**

Utilisez ce paramètre pour filtrer les perturbations du signal d'entrée analogique. Pour activer ce paramètre, entrez une valeur supérieure à 0.

**REMARQUE!**

Un temps de filtrage long ralentit la régulation.

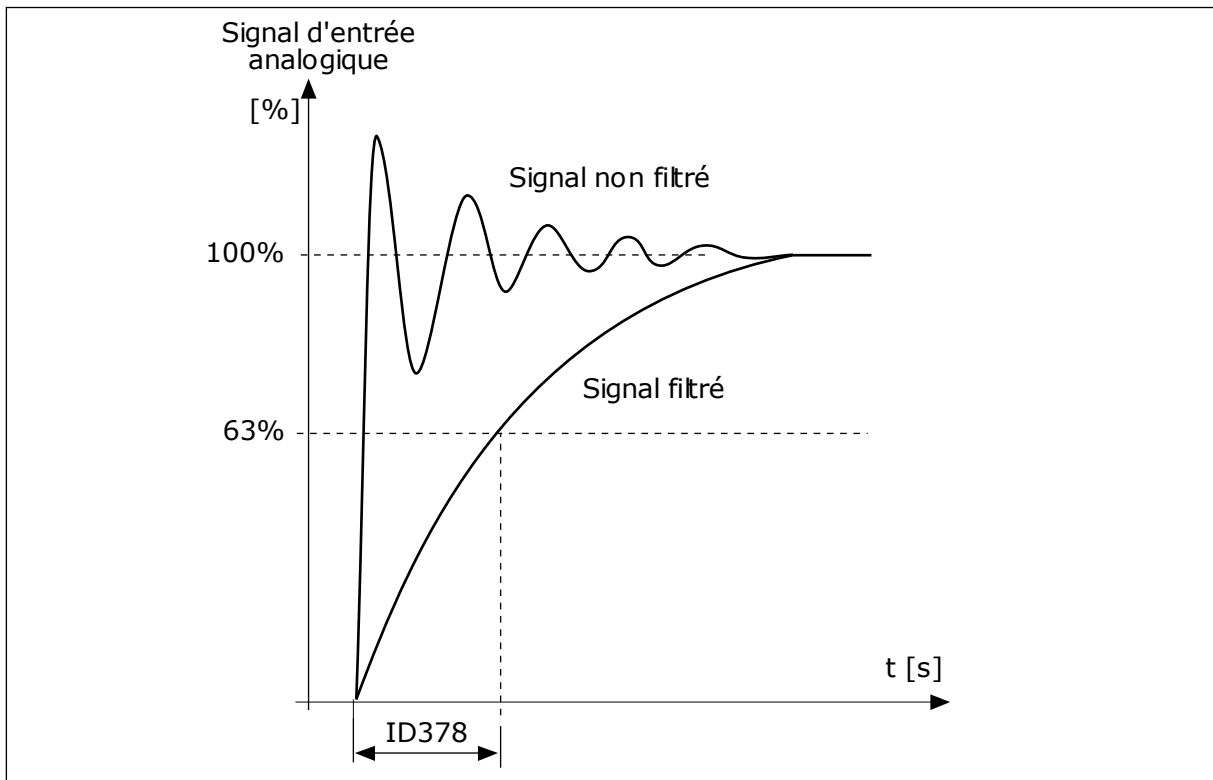


Fig. 56: Filtrage du signal AI1

### P3.5.2.1.3 AI1 : ÉCHELLE (ID 379)

Utilisez ce paramètre pour modifier la plage du signal analogique.

La valeur de ce paramètre est ignorée en cas d'utilisation des paramètres de mise à l'échelle personnalisée.

Utilisez les interrupteurs DIP sur la carte de commande pour définir le type du signal d'entrée analogique (courant ou tension). Pour plus d'informations, reportez-vous au Manuel d'installation.

Il est également possible d'utiliser le signal d'entrée analogique comme référence de fréquence. La sélection de la valeur 0 ou 1 modifie l'échelle du signal d'entrée analogique.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	0...10 V / 0...20 mA	La plage du signal d'entrée analogique est de 0...10 V ou 0...20 mA (les paramètres de l'interrupteur DIP sur la carte de commande indiquent la valeur correcte). Le signal d'entrée est de 0...100 %.

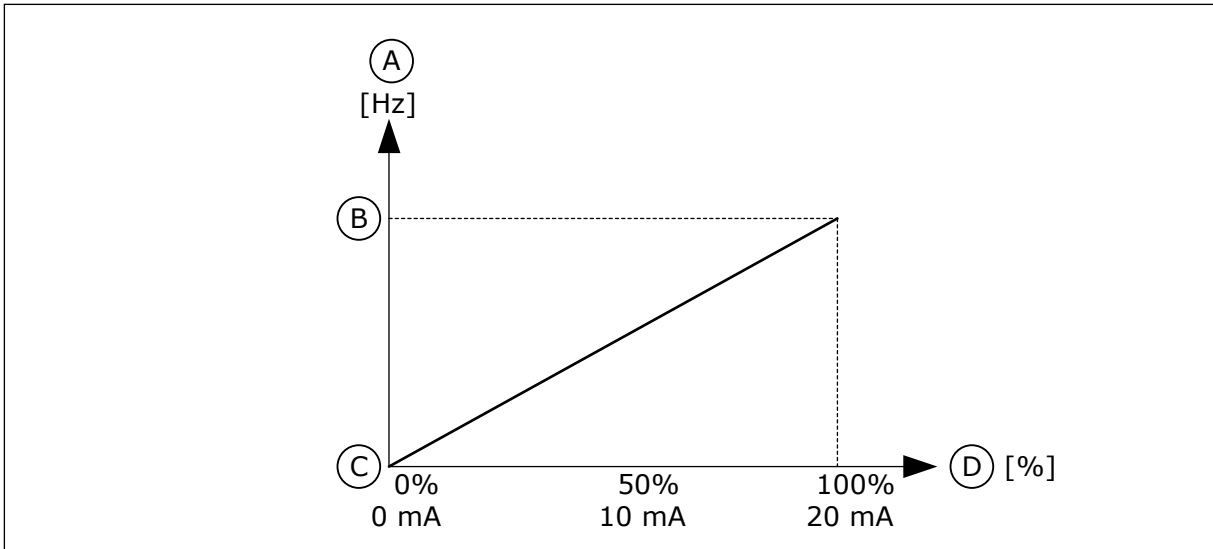


Fig. 57: Plage du signal d'entrée analogique, sélection 0

- A. Référence de fréquence
- B. Réf. de fréquence maximum
- C. Réf. de fréquence minimum
- D. Signal d'entrée analogique

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
1	2...10 V / 4...20 mA	La plage du signal d'entrée analogique est de 2...10 V ou 4...20 mA (les paramètres de l'interrupteur DIP sur la carte de commande indiquent la valeur correcte). Le signal d'entrée est de 20...100 %.

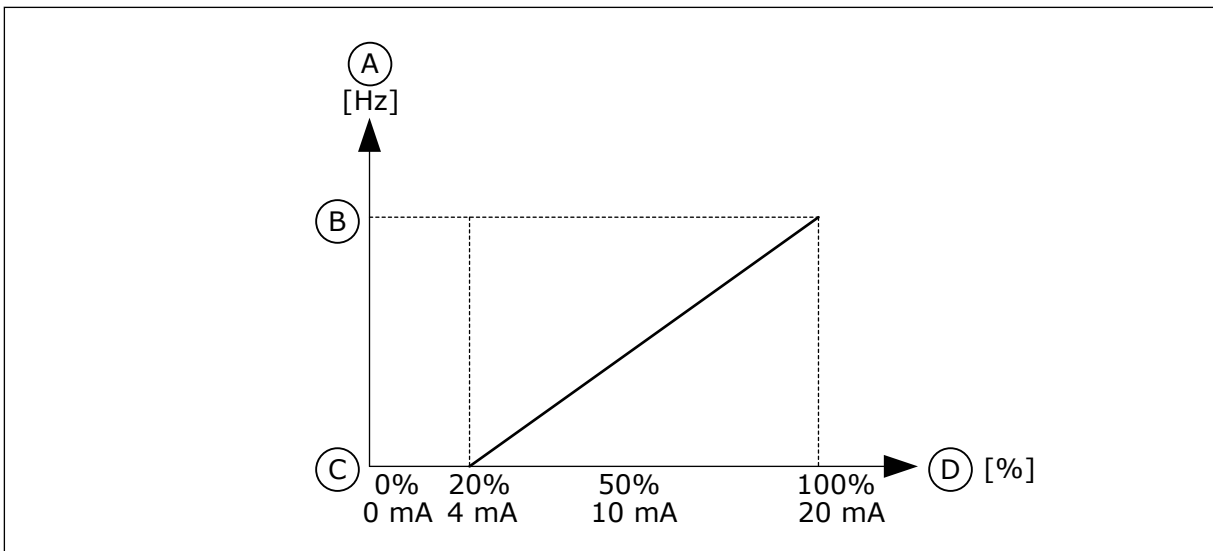


Fig. 58: Plage du signal d'entrée analogique, sélection 1

- A. Référence de fréquence
- B. Réf. de fréquence maximum
- C. Réf. de fréquence minimum
- D. Signal d'entrée analogique

**P3.5.2.1.4 AI1 : MIN. UTILISATEUR (ID 380)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster la plage du signal d'entrée analogique entre -160 % et 160 %.

**P3.5.2.1.5 AI1 : MAX. UTILISATEUR (ID 381)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster la plage du signal d'entrée analogique entre -160 % et 160 %.

Par exemple, vous pouvez utiliser le signal d'entrée analogique en tant que référence fréquence et définir la valeur des paramètres P3.5.2.1.4 et P3.5.2.1.5 entre 40 et 80 %. Dans ces conditions, la référence de fréquence passe de Réf. de fréquence minimale à Réf. de fréquence maximale, et le signal d'entrée analogique passe de 8 à 16 mA.

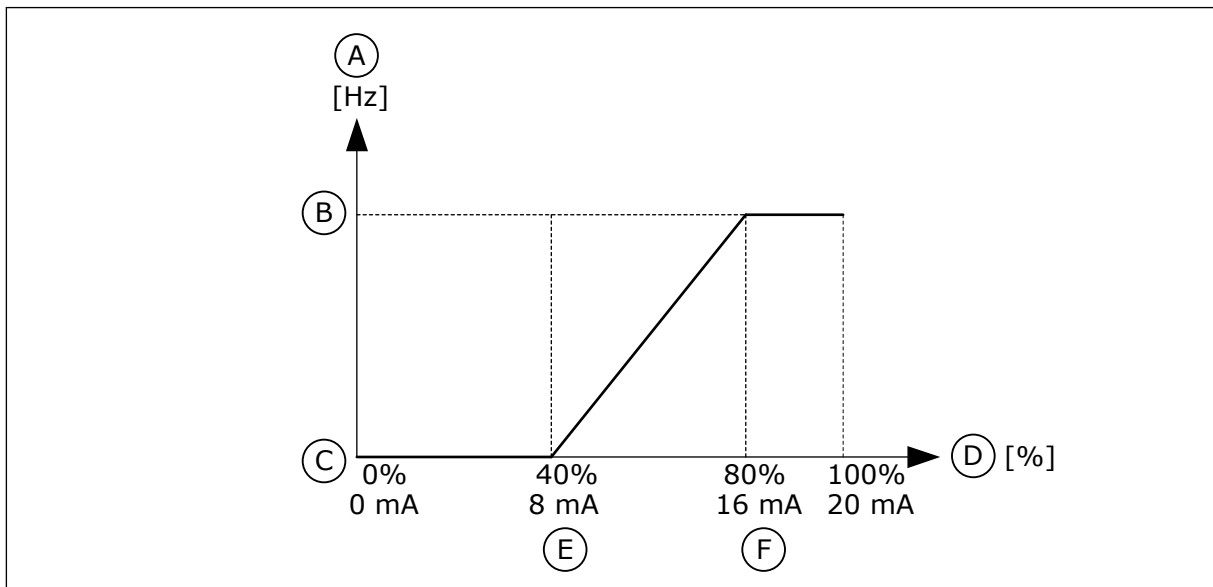


Fig. 59: Signal AI1 : min./max. utilisateur

- |                              |                               |
|------------------------------|-------------------------------|
| A. Référence de fréquence    | D. Signal d'entrée analogique |
| B. Réf. de fréquence maximum | E. AI mini utilisateur        |
| C. Réf. de fréquence minimum | F. AI maxi utilisateur        |

**P3.5.2.1.6 AI1 : INVERSION (ID 387)**

Utilisez ce paramètre pour inverser le signal d'entrée analogique.

En cas d'inversion du signal d'entrée analogique, la courbe du signal est inversée.

Il est possible d'utiliser le signal d'entrée analogique comme référence de fréquence. La sélection de la valeur 0 ou 1 modifie l'échelle du signal d'entrée analogique.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Normal	Pas d'inversion. La valeur 0 % pour le signal d'entrée analogique correspond au paramètre Réf. de fréquence minimale. La valeur 100 % pour le signal d'entrée analogique correspond au paramètre Réf. de fréquence maximale.

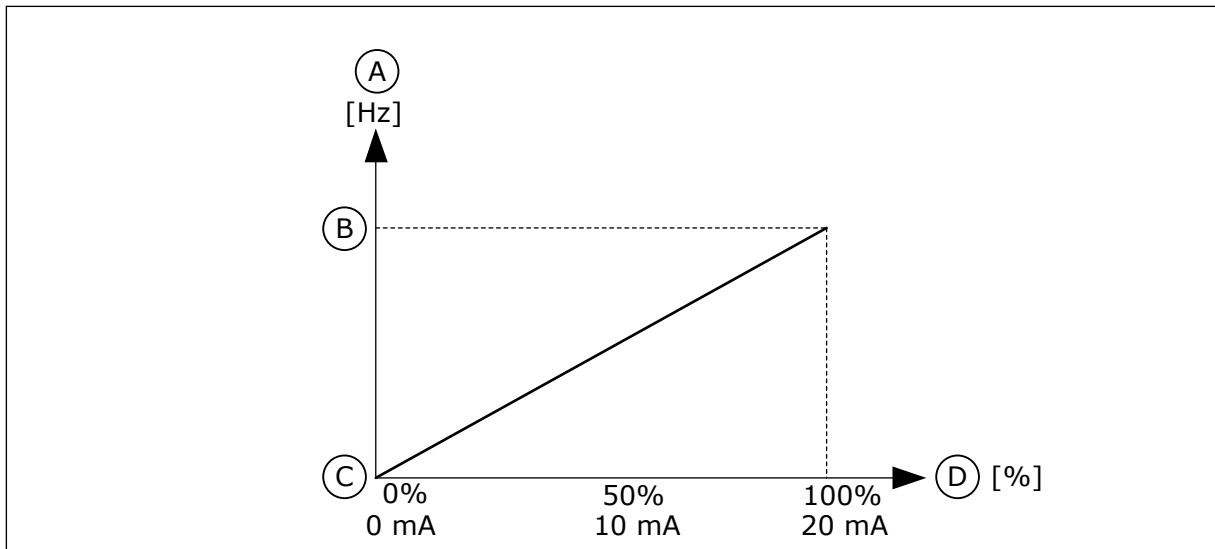


Fig. 60: Inversion du signal AI1, sélection 0

- A. Référence de fréquence
- B. Réf. de fréquence maximum
- C. Réf. de fréquence minimum
- D. Signal d'entrée analogique

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
1	Inversé	Inversion du signal. La valeur 0 % pour le signal d'entrée analogique correspond au paramètre Réf. de fréquence maximale. La valeur 100 % pour le signal d'entrée analogique correspond au paramètre Réf. de fréquence minimale.

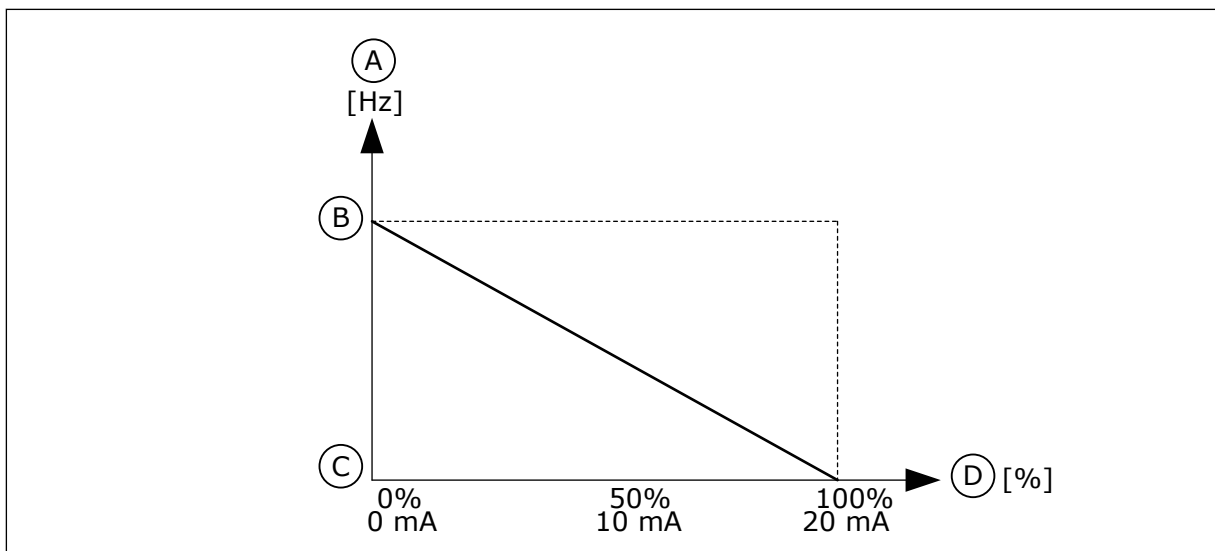


Fig. 61: Inversion du signal AI1, sélection 1

- A. Référence de fréquence
- B. Réf. de fréquence maximum
- C. Réf. de fréquence minimum
- D. Signal d'entrée analogique

## 10.6.5 SORTIES LOGIQUES

### ***P3.5.3.2.1 R01 : FONCTION (ID 11001)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner une fonction ou un signal connecté(e) à la sortie relais.

**Table 119: Signaux de sortie transmis via R01**

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Non utilisé	La sortie n'est pas utilisée.
1	Prêt	Le convertisseur de fréquence est prêt à démarrer.
2	Marche	Le convertisseur de fréquence est en marche (le moteur tourne).
3	Défaut général	Le convertisseur de fréquence a été déclenché sur défaut.
4	Défaut général inversé	Le convertisseur de fréquence <b>n'a pas</b> été déclenché sur défaut.
5	Alarme générale	Une alarme s'est déclenchée.
6	Inversé	La commande d'inversion est transmise.
7	Vitesse atteinte	La fréquence de sortie est identique à la référence fréquence définie.
8	Défaut de thermistance	Un défaut de thermistance s'est produit.
9	Régulateur moteur activé	Un des régulateurs de limite (par ex., limite de courant ou limite de couple) est activé.
10	Signal Marche actif	La commande de démarrage du convertisseur est activée.
11	Commande panneau active	La commande par panneau opérateur est sélectionnée (la source de commande active est le panneau opérateur).
12	Commande E/S B active	La source de commande E/S B est sélectionnée (la source de commande active est E/S B).
13	Supervision des limites 1	La supervision des limites est activée si la valeur du signal passe au-dessus ou en dessous de la limite de supervision définie (P3.8.3 ou P3.8.7).
14	Supervision des limites 2	
15	Mode incendie actif	La fonction Mode incendie est active.
16	Rinçage actif	La fonction Jog est active.
17	Vitesse cste active	La vitesse constante a été sélectionnée avec les signaux d'entrée logique.
18	Arrêt rapide actif	La fonction Arrêt rapide est activée.
19	PID en mode Veille	Le régulateur PID est en mode Veille.
20	Remplissage progressif PID activé	La fonction de remplissage progressif du régulateur PID est activée.
21	Supervision du retour PID	La valeur de retour du régulateur PID n'est pas comprise dans les limites de supervision.



**Table 119: Signaux de sortie transmis via R01**

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
22	Supervision du retour ExtPID	La valeur de retour du régulateur PID externe n'est pas comprise dans les limites de supervision.
23	Alarme de pression d'entrée	La pression d'entrée de la pompe est passée sous la valeur définie par le paramètre P3.13.9.7.
24	Alarme de protection givre	La température mesurée de la pompe est passée sous le niveau défini par le paramètre P3.13.10.5.
25	Séquence horaire 1	État de la séquence horaire 1.
26	Séquence horaire 2	État de la séquence horaire 2.
27	Séquence horaire 3	État de la séquence horaire 3.
28	Mot de contrôle du bus de terrain bit 13	Contrôle de sortie logique (relais) à partir du bit 13 du mot de contrôle du bus de terrain.
29	Mot de contrôle du bus de terrain bit 14	Contrôle de sortie logique (relais) à partir du bit 14 du mot de contrôle du bus de terrain.
30	Mot de contrôle du bus de terrain bit 15	Contrôle de sortie logique (relais) à partir du bit 15 du mot de contrôle du bus de terrain.
31	Entrée de données de traitement du bus de terrain 1 bit 0	Contrôle de sortie (relais) logique des données de traitement du bus de terrain Ent1, bit 0.
32	Entrée de données de traitement du bus de terrain 1 bit 1	Contrôle de sortie logique (relais) à partir de l'entrée des données de traitement du bus de terrain Ent1, bit 1.
33	Entrée de données de traitement du bus de terrain 1 bit 2	Contrôle de sortie logique (relais) à partir de l'entrée des données de traitement du bus de terrain Ent1, bit 2.
34	Alarme de compteur de maintenance 1	Le compteur de maintenance atteint la limite d'alarme définie par le paramètre P3.16.2.
35	Défaut de compteur de maintenance 1	Le compteur de maintenance atteint la limite d'alarme définie par le paramètre P3.16.3.
36	Sortie bloc 1	Sortie du bloc programmable 1. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
37	Sortie bloc 2	Sortie du bloc programmable 2. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
38	Sortie bloc 3	Sortie du bloc programmable 3. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
39	Sortie bloc 4	Sortie du bloc programmable 4. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
40	Sortie bloc 5	Sortie du bloc programmable 5. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.

**Table 119: Signaux de sortie transmis via R01**

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
41	Sortie bloc 6	Sortie du bloc programmable 6. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
42	Sortie bloc 7	Sortie du bloc programmable 7. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
43	Sortie bloc 8	Sortie du bloc programmable 8. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
44	Sortie bloc 9	Sortie du bloc programmable 9. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
45	Sortie bloc 10	Sortie du bloc programmable 10. Voir le menu de paramètres M3.19 Programmation bloc.
46	Commande de la pompe Jockey	Signal de commande pour la pompe Jockey externe.
47	Commande de la pompe d'amorçage	Signal de commande pour la pompe d'amorçage externe.
48	Nettoyage auto actif	La fonction de nettoyage automatique de la pompe est activée.
49	Commande multi-pompes K1	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
50	Commande multi-pompes K2	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
51	Commande multi-pompes K3	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
52	Commande multi-pompes K4	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
53	Commande multi-pompes K5	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
54	Commande multi-pompes K6	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
55	Commande multi-pompes K7	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
56	Commande multi-pompes K8	Commande du contacteur pour la fonction Multi-pompe.
69	Jeu de paramètres sélectionné	Affiche le jeu de paramètres actif : OUVERT = Jeu de paramètres 1 actif FERMÉ = Jeu de paramètres 2 actif

**P3.5.3.2.2 R01 TEMPO TRAV. (ID 11002)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de travail de la sortie relais.

**P3.5.3.2.3 R01 TEMPO REPOS (ID 11003)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de repos de la sortie relais.

## 10.6.6 SORTIES ANALOGIQUES

### ***P3.5.4.1.1 A01 : FONCTION (ID 10050)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner une fonction ou un signal connecté(e) à la sortie analogique.

Le contenu du signal de sortie analogique 1 est spécifié dans ce paramètre. L'échelle du signal de sortie analogique dépend du signal.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Test 0 % (non utilisé)	La sortie analogique est définie sur 0 % ou 20 % afin de correspondre au paramètre P3.5.4.1.3.
1	TEST 100 %	La sortie analogique est définie sur 100 % du signal (10 V / 20 mA).
2	Fréquence de sortie	Fréquence de sortie réelle de 0 à Réf. de fréquence maximale.
3	Référence de fréquence	Référence de fréquence réelle de 0 à Réf. de fréquence maximale.
4	Vitesse moteur	Vitesse moteur réelle de 0 à Vitesse nominale moteur.
5	Courant de sortie	Courant de sortie du convertisseur de fréquence de 0 à Courant nominal moteur.
6	Couple moteur	Couple moteur réel de 0 au couple nominal du moteur (100 %).
7	Puissance moteur	Puissance moteur réelle de 0 à la puissance nominale du moteur (100 %).
8	Tension moteur	Tension moteur réelle de 0 à la tension nominale du moteur.
9	Tension bus CC	Tension bus CC réelle 0...1 000 V.
10	Point de consigne PID	Valeur de point de consigne réelle du régulateur PID (0...100 %).
11	Retour PID	Valeur de retour réelle du régulateur PID (0...100 %).
12	Sortie PID	Sortie du régulateur PID (0...100 %).
13	Sortie ExtPID	Sortie du régulateur PID externe (0...100 %).
14	Entrée de données de traitement du bus de terrain 1	Entrée de données de traitement du bus de terrain 1 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
15	Entrée des données de traitement du bus de terrain 2	Entrée de données de traitement du bus de terrain 2 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
16	Entrée de données de traitement du bus de terrain 3	Entrée de données de traitement du bus de terrain 3 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
17	Entrée de données de traitement du bus de terrain 4	Entrée de données de traitement du bus de terrain 4 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
18	Entrée de données de traitement du bus de terrain 5	Entrée de données de traitement du bus de terrain 5 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
19	Entrée de données de traitement du bus de terrain 6	Entrée de données de traitement du bus de terrain 6 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
20	Entrée de données de traitement du bus de terrain 7	Entrée de données de traitement du bus de terrain 7 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
21	Entrée de données de traitement du bus de terrain 8	Entrée de données de traitement du bus de terrain 8 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %).
22	Sortie bloc 1	Sortie du bloc programmable 1 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
23	Sortie bloc 2	Sortie du bloc programmable 2 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
24	Sortie bloc 3	Sortie du bloc programmable 3 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
25	Sortie bloc 4	Sortie du bloc programmable 4 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
26	Sortie bloc 5	Sortie du bloc programmable 5 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
27	Sortie bloc 6	Sortie du bloc programmable 6 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
28	Sortie bloc 7	Sortie du bloc programmable 7 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
29	Sortie bloc 8	Sortie du bloc programmable 8 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
30	Sortie bloc 9	Sortie du bloc programmable 9 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.
31	Sortie bloc 10	Sortie du bloc programmable 10 : 0...10 000 (correspond à 0...100,00 %). Voir le menu Paramètres M3.19 Perso. convertiss.

#### **P3.5.4.1.2 A01 : TEMPS DE FILTRAGE (ID 10051)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps de filtrage du signal analogique. La fonction de filtrage est désactivée lorsque le temps de filtrage est égal à 0. Voir P3.5.2.1.2.

#### **P3.5.4.1.3 A01 MINIMUM (ID 10052)**

Utilisez ce paramètre pour modifier la plage du signal de sortie analogique. Par exemple, si 4mA est sélectionné, la plage du signal de sortie analogique est 4-20 mA. Sélectionné le type de signal (courant/tension) avec les interrupteurs DIP. L'échelle de sortie analogique est différente dans P3.5.4.1.4. Voir également P3.5.2.1.3.

#### **P3.5.4.1.4 A01 : ÉCHELLE MIN. (ID 10053)**

Utilisez ce paramètre pour mettre à l'échelle le signal de sortie analogique. Les valeurs de mise à l'échelle (min. et max.) sont exprimées dans l'unité de process spécifiée par la sélection de la fonction AO.

**P3.5.4.1.5 A01 : ÉCHELLE MAX. (ID 10054)**

Utilisez ce paramètre pour mettre à l'échelle le signal de sortie analogique. Les valeurs de mise à l'échelle (min. et max.) sont exprimées dans l'unité de process spécifiée par la sélection de la fonction A0.

Par exemple, vous pouvez sélectionner la fréquence de sortie du convertisseur pour le contenu du signal de sortie analogique et définir des valeurs comprises entre 10 et 40 Hz pour les paramètres P3.5.4.1.4 et P3.5.4.1.5. La fréquence de sortie du convertisseur de fréquence passe alors de 10 à 40 Hz et le signal de sortie analogique passe de 0 à 20 mA.

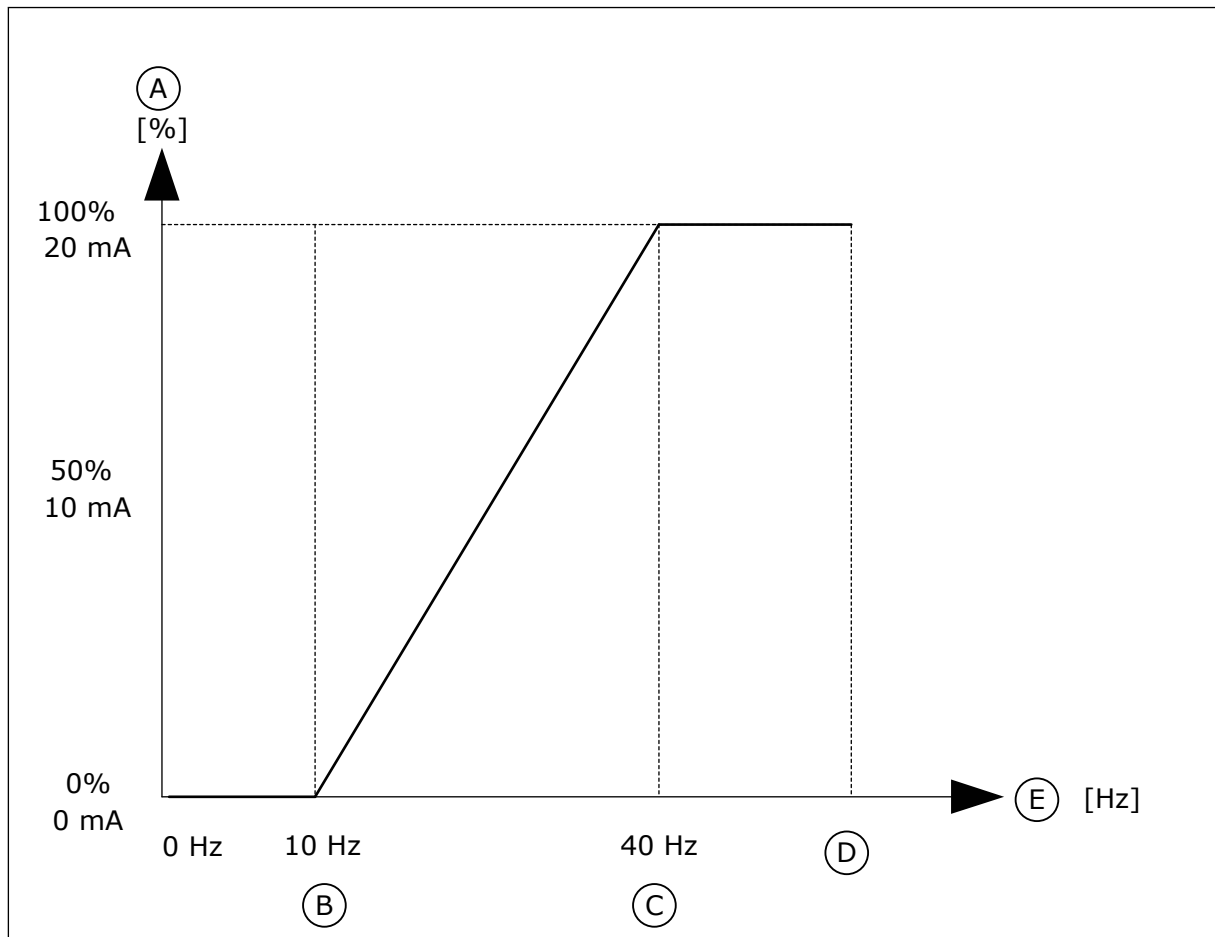


Fig. 62: Mise à l'échelle du signal A01

- |                                |                              |
|--------------------------------|------------------------------|
| A. Signal de sortie analogique | D. Réf. de fréquence maximum |
| B. Echelle mini A0             | E. Fréquence de sortie       |
| C. Echelle maxi A0             |                              |

## 10.7 AFFECTATION DES DONNÉES DU BUS DE TERRAIN

### P3.6.1 SÉL DATAOUT1 BUS (ID 852)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.2 SÉL DATAOUT2 BUS (ID 853)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.3 SÉL DATAOUT3 BUS (ID 854)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.4 SÉL DATAOUT4 BUS (ID 855)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.5 SÉL DATAOUT5 BUS (ID 856)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.6 SÉL DATAOUT6 BUS (ID 857)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.7 SÉL DATAOUT7 BUS (ID 858)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

### ***P3.6.8 SÉL DATAOUT8 BUS (ID 859)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les données envoyées au bus de terrain avec le numéro d'identification du paramètre ou la valeur d'affichage.

Les données sont mises à l'échelle au format 16 bits non signé en fonction du format du panneau opérateur. Par exemple, la valeur 25.5 sur l'affichage correspond à 255.

## 10.8 FRÉQUENCES INTERDITES

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner des problèmes de résonance mécanique. Avec la fonction Fréquences interdites, il est possible d'empêcher l'utilisation de ces fréquences. Lorsque la référence de fréquence d'entrée augmente, la référence de fréquence interne demeure au niveau de la limite basse jusqu'à ce que la référence de fréquence d'entrée dépasse la limite haute.

### ***P3.7.1 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 1 : LIMITE BASSE (ID 509)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.

### ***P3.7.2 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 1 : LIMITE HAUTE (ID 510)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.

### ***P3.7.3 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 2 : LIMITE BASSE (ID 511)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.

### ***P3.7.4 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 2 : LIMITE HAUTE (ID 512)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.

### ***P3.7.5 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 3 : LIMITE BASSE (ID 513)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.

### ***P3.7.6 PLAGE DE FRÉQUENCES INTERDITES 3 : LIMITE HAUTE (ID 514)***

Utilisez ce paramètre pour empêcher le convertisseur de fonctionner sur les fréquences interdites.

Dans certains process, il est parfois nécessaire d'éviter certaines fréquences susceptibles d'entraîner une résonance mécanique.



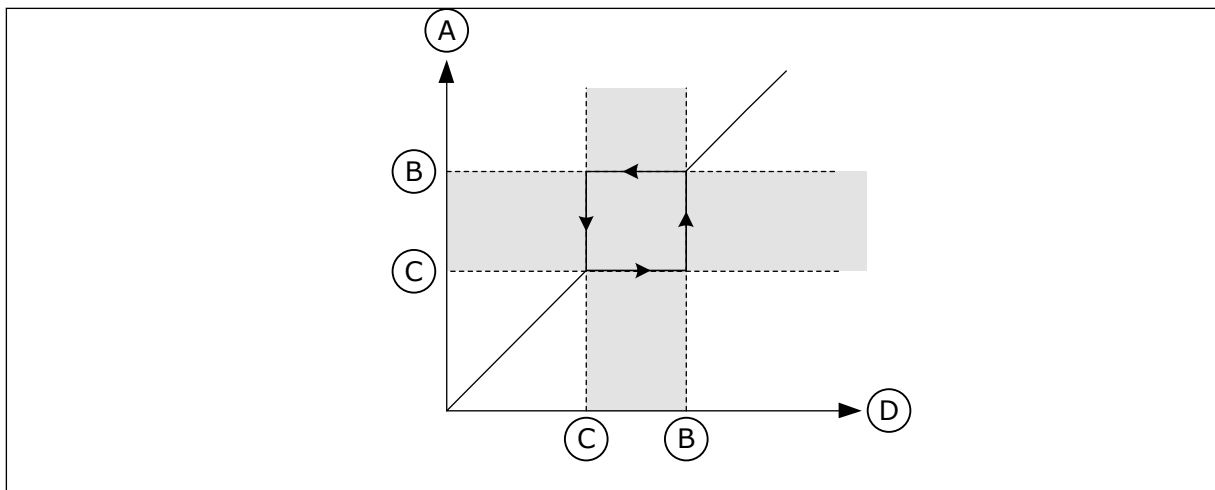


Fig. 63: Fréquences interdites

- |                     |                      |
|---------------------|----------------------|
| A. Référence réelle | C. Limite basse      |
| B. Limite haute     | D. Référence requise |

### P3.7.7 FACTEUR DE TEMPS DE RAMPE (ID 518)

Utilisez ce paramètre pour définir le multiplicateur des temps de rampe sélectionnés lorsque la fréquence de sortie du convertisseur se situe entre les limites de fréquence interdite.

Le facteur de temps de rampe définit le temps d'accélération et de décélération lorsque la fréquence de sortie se trouve dans une plage de fréquences interdites. La valeur du facteur de temps de rampe est multipliée par la valeur du paramètre P3.4.1.2 (Temps d'accélération 1) ou P3.4.1.3 (Temps de décélération 1). Par exemple, la valeur 0,1 écourte le temps d'accélération/de décélération selon un facteur de dix.

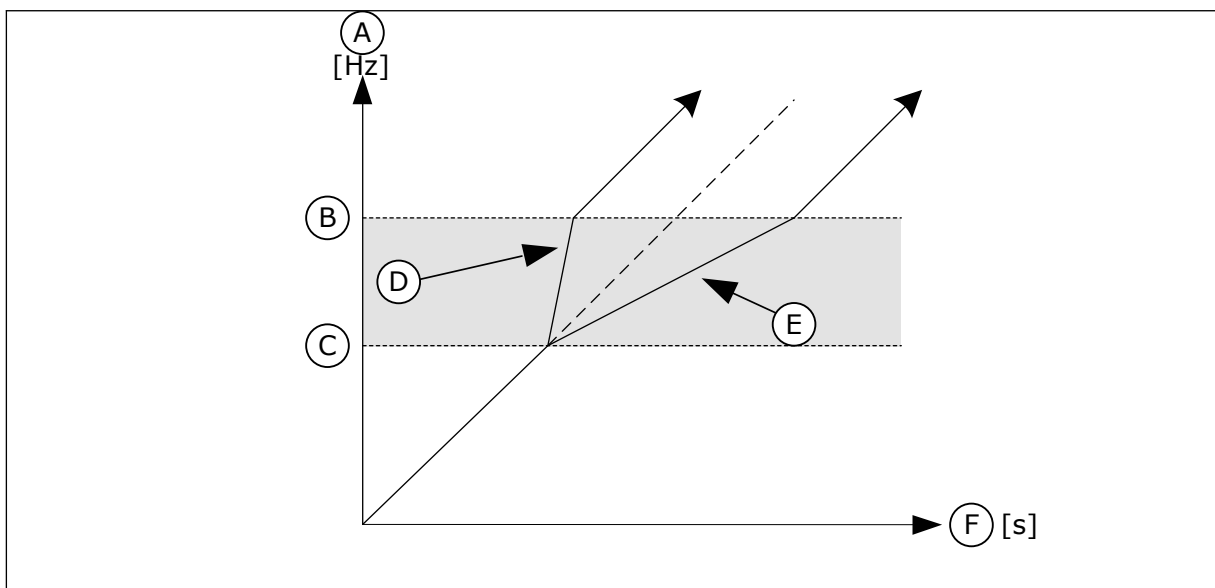


Fig. 64: Paramètre Facteur de temps de rampe

- |                     |                                    |
|---------------------|------------------------------------|
| A. Fréquence moteur | C. Limite basse                    |
| B. Limite haute     | D. Facteur de temps de rampe = 0,3 |
|                     | E. Facteur de temps de rampe = 2,5 |

F. Heure

## 10.9 SUPERVISIONS

### ***P3.8.1 SIGNAL SUPERVISÉ 1 : SÉLECTION (ID 1431)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal supervisé.  
La sortie de la fonction de supervision sélectionnée peut être la sortie relais.

### ***P3.8.2 SIGNAL SUPERVISÉ 1 : MODE (ID 1432)***

Utilisez ce paramètre pour définir le mode de supervision.  
Lorsque le mode Limite basse est sélectionné, la sortie de la fonction de supervision est active quand le signal est inférieur à la limite de supervision.  
Lorsque le mode Limite haute est sélectionné, la sortie de la fonction de supervision est active quand le signal est supérieur à la limite de supervision.

### ***P3.8.3 SIGNAL SUPERVISÉ 1 (ID 1433)***

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de supervision pour l'élément sélectionné.  
L'unité s'affiche automatiquement.

### ***P3.8.4 SIGNAL SUPERVISÉ 1 : HYSTÉRÉSIS (ID 1434)***

Utilisez ce paramètre pour définir l'hystérésis de la limite de supervision pour l'élément sélectionné.  
L'unité s'affiche automatiquement.

### ***P3.8.5 SIGNAL SUPERVISÉ 2 : SÉLECTION (ID 1435)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal supervisé.  
La sortie de la fonction de supervision sélectionnée peut être la sortie relais.

### ***P3.8.6 SIGNAL SUPERVISÉ 2 : MODE (ID 1436)***

Utilisez ce paramètre pour définir le mode de supervision.

### ***P3.8.7 SIGNAL SUPERVISÉ 2 (ID 1437)***

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de supervision pour l'élément sélectionné.  
L'unité s'affiche automatiquement.

### ***P3.8.8 SIGNAL SUPERVISÉ 2 : HYSTÉRÉSIS (ID 1438)***

Utilisez ce paramètre pour définir l'hystérésis de la limite de supervision pour l'élément sélectionné.  
L'unité s'affiche automatiquement.

## 10.10 PROTECTIONS

### 10.10.1 GÉNÉRAL

#### ***P3.9.1.2 RÉPONSE EN CAS DE DÉFAUT EXTERNE (ID 701)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut externe.

En cas de survenue d'un défaut, le convertisseur peut afficher une notification sur son écran. Un défaut externe est activé avec un signal d'entrée logique. L'entrée logique préreglée est DI3. Vous pouvez également programmer les données de réponse dans une sortie relais.

#### ***P3.9.1.3 DÉFAUT PHASE D'ENTRÉE (ID 730)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la configuration de phase d'alimentation du convertisseur.



#### **REMARQUE!**

Si vous utilisez l'alimentation monophasée, la valeur de ce paramètre doit être Support monophasé.

#### ***P3.9.1.4 DÉFAUT SOUS-TENSION (ID 727)***

Utilisez ce paramètre pour indiquer si les défauts de sous-tension doivent ou non être consignés dans l'historique des défauts.

#### ***P3.9.1.5 RÉPONSE À UN DÉFAUT DE PHASE MOTEUR (ID 702)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de phase moteur.

Si la mesure du courant moteur détecte l'absence de courant sur une phase moteur, un défaut de phase moteur se produit.

Voir P3.9.1.2.

#### ***P3.9.1.6 RÉPONSE À UN DÉFAUT DE COMMUNICATION DU BUS DE TERRAIN (ID 733)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de temporisation du bus de terrain.

Lorsque la connexion de données entre le bus de terrain Maître et la carte de bus de terrain est défectueuse, un défaut de bus de terrain se produit.

#### ***P3.9.1.7 DÉFAUT DE COMMUNICATION D'EMPLACEMENT (ID 734)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de communication d'emplacement.

Si le convertisseur détecte une carte optionnelle défectueuse, un défaut de communication d'emplacement se produit.

Voir P3.9.1.2.

**P3.9.1.8 DÉFT THERMIST. (ID 732)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de thermistance.

Si la thermistance détecte une température trop élevée, un défaut de thermistance se produit.

Voir P3.9.1.2.

**P3.9.1.9 DÉFAUT DE REMPLISSAGE PROGRESSIF PID (ID 748)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de remplissage progressif PID.

Si la valeur de retour PID n'atteint pas le niveau défini dans la limite de durée, un défaut de remplissage progressif se produit.

Voir P3.9.1.2.

**P3.9.1.10 RÉPONSE À UN DÉFAUT DE SUPERVISION PID (ID 749)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de supervision PID.

Si la valeur de retour PID sort des limites de supervision pendant une durée supérieure à la temporisation de supervision, un défaut de supervision PID se produit.

Voir P3.9.1.2.

**P3.9.1.11 RÉPONSE À UN DÉFAUT DE SUPERVISION DU PID EXTERNE (ID 757)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de supervision PID.

Si la valeur de retour PID sort des limites de supervision pendant une durée supérieure à la temporisation de supervision, un défaut de supervision PID se produit.

Voir P3.9.1.2.

**P3.9.1.13 FRÉQUENCE ALARME PRÉRÉGLÉE (ID 183)**

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence du convertisseur lorsqu'un défaut est actif et que la réponse au défaut est définie sur Alarme + Vitesse constante.

**P3.9.1.14 RÉPONSE EN CAS DE DÉFAUT STO (ID 775)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut STO.

Ce paramètre définit le fonctionnement du convertisseur lorsque la fonction Suppr. sûre cple (STO) est activée (par ex. lorsque la touche d'arrêt d'urgence est utilisée ou qu'une autre opération d'arrêt a été activée).

Voir P3.9.1.2.

**10.10.2 PROTECTIONS THERMIQUES DU MOTEUR**

La fonction de protection thermique du moteur protège ce dernier d'un échauffement excessif.

Le convertisseur de fréquence peut fournir un courant supérieur au courant normal. Ce courant élevé peut être nécessaire pour la charge et doit être utilisé. Dans ces conditions, il existe un risque de surcharge thermique. Les fréquences basses présentent un risque plus

élevé. À basse fréquence, la capacité de refroidissement et la puissance du moteur diminuent. Si le moteur est doté d'un ventilateur externe, la réduction de charge à basse fréquence est minime.

La protection thermique du moteur repose sur des calculs. La fonction de protection utilise le courant de sortie du convertisseur pour déterminer la charge sur le moteur. Si la carte de commande n'est pas sous tension, les calculs sont remis à zéro.

Pour ajuster la protection thermique du moteur, utilisez les paramètres compris entre P3.9.2.1 et P3.9.2.5. Vous pouvez afficher l'état thermique du moteur sur l'affichage du panneau opérateur. Voir le chapitre 3 *Interfaces utilisateur*.

**REMARQUE!**

Si vous utilisez des câbles moteur longs (100 m au maximum) avec de petits convertisseurs de fréquence ( $\leq 1,5$  kW), le courant moteur mesuré par le convertisseur de fréquence peut être bien supérieur au courant moteur réel. Ceci est dû aux courants capacitifs dans le câble moteur.

**ATTENTION!**

Assurez-vous que le flux d'air vers le moteur n'est pas entravé. Lorsque le flux d'air est entravé, la fonction ne protège pas le moteur et ce dernier peut surchauffer. Cela risque d'endommager le moteur.

**P3.9.2.1 PROTECTION THERMIQUE MOTEUR (ID 704)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de surtempérature moteur.

Lorsque la fonction de protection thermique du moteur détecte que la température du moteur est trop élevée, un défaut de surtempérature moteur se produit.

**REMARQUE!**

Si vous disposez d'une thermistance moteur, utilisez-la pour protéger le moteur. Définissez la valeur de ce paramètre sur 0.

**P3.9.2.2 TEMPÉRATURE AMBIANTE (ID 705)**

Utilisez ce paramètre pour définir la température ambiante où est installé le moteur. La valeur de température est indiquée en degrés Celsius ou Fahrenheit.

**P3.9.2.3 FACTEUR DE REFROIDISSEMENT À FRÉQUENCE NULLE (ID 706)**

Utilisez ce paramètre pour définir le facteur de refroidissement à fréquence nulle relativement au point où le moteur fonctionne à vitesse nominale sans refroidissement extérieur.

Le pré réglage est défini pour les conditions sans ventilateur externe. Si vous utilisez un ventilateur externe, vous pouvez définir une valeur supérieure à celle utilisée sans le ventilateur, par exemple 90 %.

Si vous modifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 (Courant nominal moteur), le paramètre P3.9.2.3 récupère automatiquement son pré réglage.

Toute modification de ce paramètre est sans incidence sur le courant de sortie maximal du convertisseur. Seul le paramètre P3.1.3.1 Courant max. de sortie peut modifier le courant de sortie maximal.

La fréquence de coupure pour la protection thermique représente 70 % de la valeur du paramètre P3.1.1.2 Fréquence nominale du moteur.

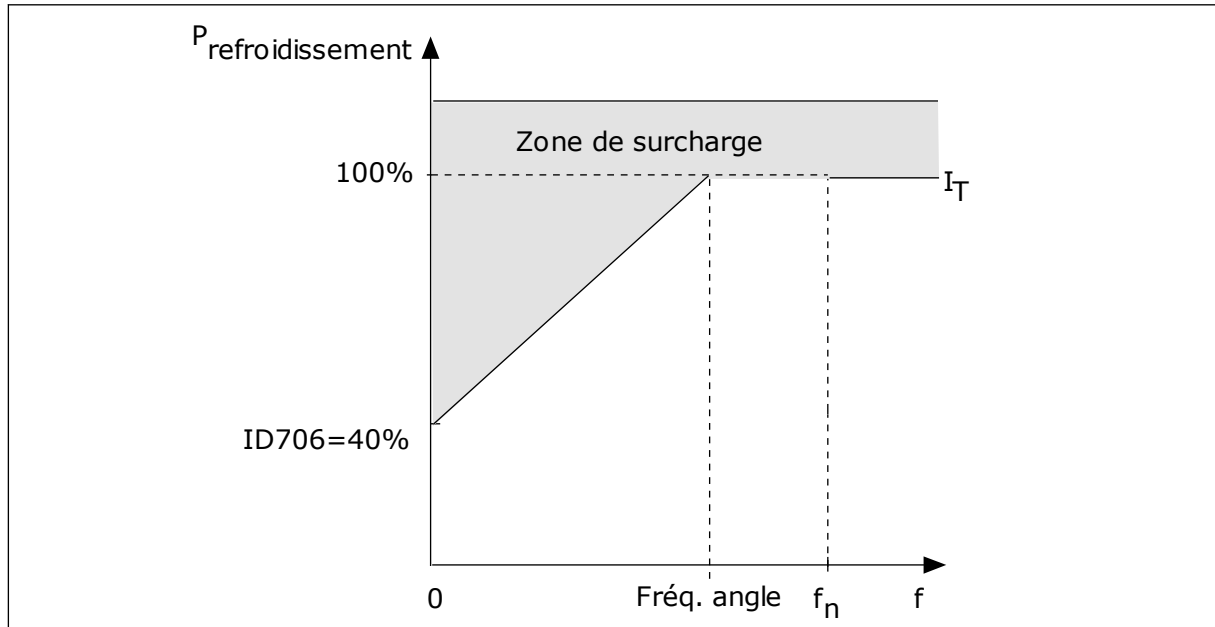


Fig. 65: Courbe de courant thermique  $I_T$  du moteur

#### **P3.9.2.4 PTM : CONSTANTE DE TEMPS (ID 707)**

Utilisez ce paramètre pour définir la constante de temps thermique du moteur.

La constante de temps correspond au temps au cours duquel la température calculée atteint 63 % de sa valeur finale. La phase thermique finale équivaut à faire tourner le moteur en continu avec la charge nominale à la vitesse nominale. La durée de la constante de temps dépend de la taille du moteur. Plus le moteur est gros, plus la constante de temps est élevée.

La constante de temps thermique du moteur varie d'un moteur à l'autre. Elle change également d'un fabricant de moteur à l'autre. Le pré réglage du paramètre varie en fonction de la taille du moteur.

Le temps  $t_6$  est la durée en secondes pendant laquelle le moteur peut fonctionner en toute sécurité à 6 fois la valeur du courant nominal. Il est possible que le fabricant du moteur fournisse ces données avec le moteur. Si vous connaissez le temps  $t_6$  du moteur, vous pouvez l'utiliser pour définir le paramètre de constante de temps. Généralement, la constante de temps thermique du moteur exprimée en minutes est de  $2 \times t_6$ . Lorsque le convertisseur est à l'état ARRÊT, la constante de temps est augmentée en interne à trois fois la valeur du paramètre défini, car le refroidissement est fonction de la convection.

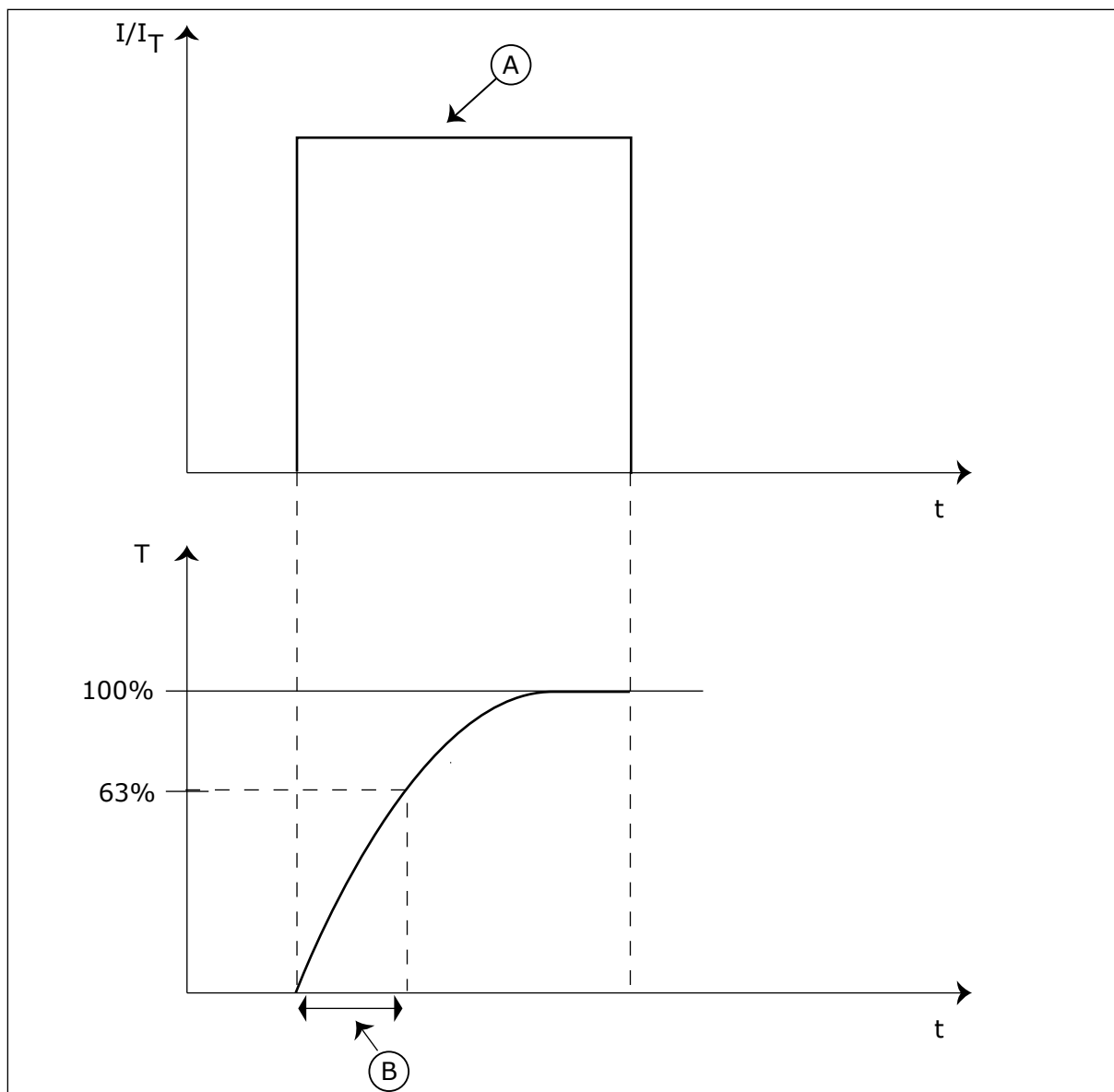


Fig. 66: Constante de temps thermique du moteur

A. Courant

B.  $T =$  Constante de temps thermique du moteur

### P3.9.2.5 CAPACITÉ DE CHARGE THERMIQUE DU MOTEUR (ID 708)

Utilisez ce paramètre pour définir la capacité de charge thermique du moteur.  
Par exemple, si vous définissez une valeur de 130 %, le moteur atteint la température nominale à 130 % du courant nominal du moteur.

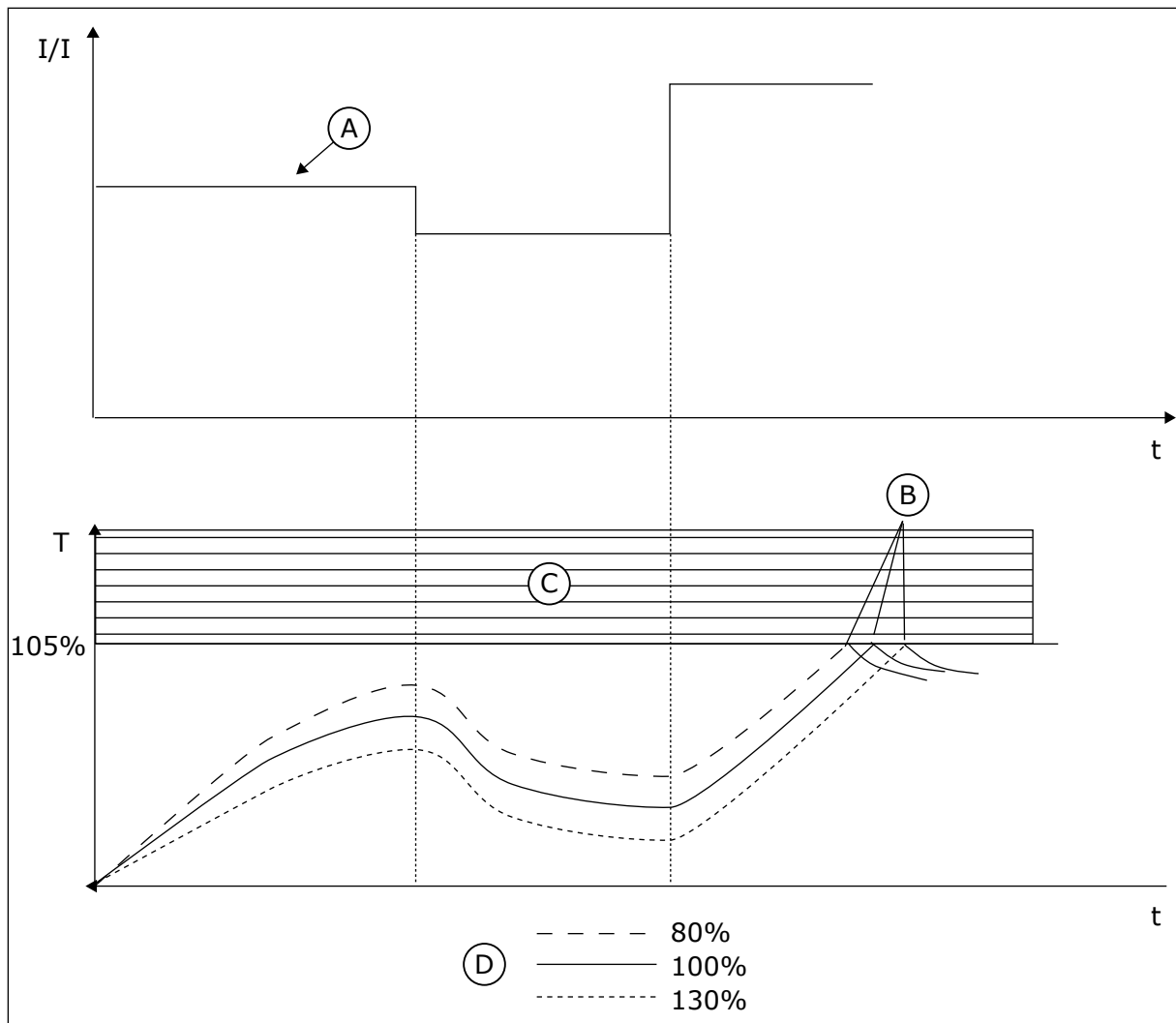


Fig. 67: Calcul de la température du moteur

- |                  |                          |
|------------------|--------------------------|
| A. Courant       | C. Zone de déclenchement |
| B. Défaut/alarme | D. Capacité de charge    |

### 10.10.3 PROTECTION CONTRE LE CALAGE DU MOTEUR

La fonction de protection contre le calage du moteur assure la protection du moteur contre les courtes surcharges. Une surcharge peut être causée, par exemple, par le calage d'un arbre. Il est possible de régler la durée de réaction de la protection contre le calage du moteur sur une valeur inférieure à celle de la protection thermique du moteur.

L'état de calage du moteur est spécifié à l'aide des paramètres P3.9.3.2 PCM : courant et P3.9.3.4 PCM : seuil de fréquence. Si le courant est supérieur au seuil et la fréquence de sortie inférieure au seuil, le convertisseur de fréquence considère qu'il y a un calage moteur.

La protection contre le calage est un type de protection de surcharge rotor calé basé sur le courant.



**REMARQUE!**

Si vous utilisez des câbles moteur longs (100 m au maximum) avec de petits convertisseurs de fréquence ( $\leq 1,5$  kW), le courant moteur mesuré par le convertisseur de fréquence peut être bien supérieur au courant moteur réel. Ceci est dû aux courants capacitifs dans le câble moteur.

**P3.9.3.1 PROTECTION CONTRE LE CALAGE MOTEUR (ID 709)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de calage moteur.

Si la protection contre le calage détecte que l'arbre moteur a calé, un défaut de calage moteur se produit.

**P3.9.3.2 PCM : COURANT (ID 710)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite que doit dépasser le courant du moteur pour qu'un calage moteur se produise.

Si la valeur du paramètre de limite de courant moteur est modifiée, ce paramètre est automatiquement défini sur 90 % de la limite de courant.

Pour ce paramètre, vous pouvez définir une valeur comprise entre 0,0 et  $2 \cdot I_L$ . Pour qu'un calage moteur se produise, il faut que le courant soit supérieur à cette limite. Si le paramètre P3.1.3.1 Courant max. de sortie est modifié, ce paramètre est calculé automatiquement à 90 % de la limite de courant.

**REMARQUE!**

La valeur du paramètre PCM : courant doit être inférieure à celle de la limite de courant moteur.

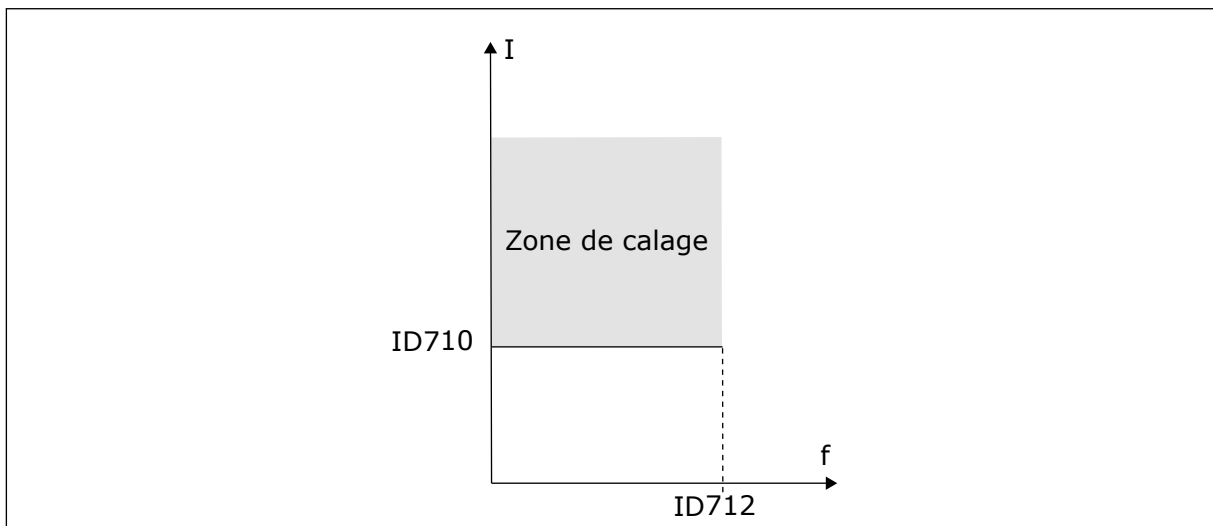


Fig. 68: Définition de la zone de calage

**P3.9.3.3 PCM:TEMPO (ID 711)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée maximale d'un état de calage.

Il s'agit de la durée maximale d'activation d'un état de calage avant le déclenchement d'un défaut de calage moteur.

Vous pouvez définir la valeur de ce paramètre entre 1,0 et 120,0 s. Un compteur interne décompte la temporisation de calage.

Si la valeur du compteur de temporisation de calage franchit cette valeur limite, la protection déclenche le convertisseur de fréquence.

#### **P3.9.3.4 SEUIL FRÉQUENCE (ID 712)**

Utilisez ce paramètre pour définir le seuil de fréquence de sortie au-dessous duquel le convertisseur doit demeurer pour qu'un calage moteur se produise.



#### **REMARQUE!**

Pour qu'un état de calage survienne, la fréquence de sortie doit demeurer sous ce seuil pendant un certain temps.

#### **10.10.4 PROTECTION CONTRE LES SOUS-CHARGES (POMPE TOURNANT À VIDE)**

La fonction de protection contre les sous-charges vérifie la présence d'une charge moteur lorsque le convertisseur de fréquence fonctionne. Si le moteur perd la charge, un problème peut se produire dans le process. Par exemple, une courroie peut se rompre ou une pompe peut tourner à sec.

Vous pouvez régler la protection contre les sous-charges du moteur à l'aide des paramètres P3.9.4.2 (Protection contre les sous-charges : Charge de la zone d'affaiblissement de champ) et P3.9.4.3 (Protection contre les sous-charges : Charge à fréquence nulle). La courbe de sous-charge est une courbe quadratique réglée entre la fréquence nulle et le point d'affaiblissement du champ. La protection n'est pas active en deçà de 5 Hz. Le compteur de durée de sous-charge ne fonctionne pas en deçà de 5 Hz.

Les valeurs des paramètres de protection contre les sous-charges sont définies sous forme de pourcentage du couple nominal du moteur. Pour déterminer le facteur d'échelle de la valeur de couple interne, utilisez les données de la plaque signalétique du moteur, le courant nominal moteur et le courant nominal du convertisseur de fréquence (IH). Si vous utilisez un courant autre que le courant moteur nominal, la précision du calcul diminue.



#### **REMARQUE!**

Si vous utilisez des câbles moteur longs (100 m au maximum) avec de petits convertisseurs de fréquence ( $\leq 1,5$  kW), le courant moteur mesuré par le convertisseur de fréquence peut être bien supérieur au courant moteur réel. Ceci est dû aux courants capacitifs dans le câble moteur.

#### **P3.9.4.1 DÉFAUT SOUS-CHARGE (ID 713)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de sous-charge.

Lorsque la fonction de protection contre les sous-charges détecte une charge insuffisante sur le moteur, un défaut de sous-charge se produit.

### **P3.9.4.2 PROTECTION CONTRE LES SOUS-CHARGES : CHARGE DE LA ZONE D'AFFAIBLISSEMENT DE CHAMP (ID 714)**

Utilisez ce paramètre pour définir le couple minimal qui doit être délivré au moteur lorsque la fréquence de sortie du convertisseur est supérieure à la fréquence de la zone d'affaiblissement.

Pour ce paramètre, vous pouvez définir une valeur comprise entre 10,0 et 150,0 % x  $T_{nMoteur}$ . Cette valeur correspond à la limite de couple minimal lorsque la fréquence de sortie est supérieure au point d'affaiblissement du champ.

Si vous modifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4 (Courant nominal moteur), ce paramètre récupère automatiquement son préréglage. Voir 10.10.4 Protection contre les sous-charges (pompe tournant à vide).

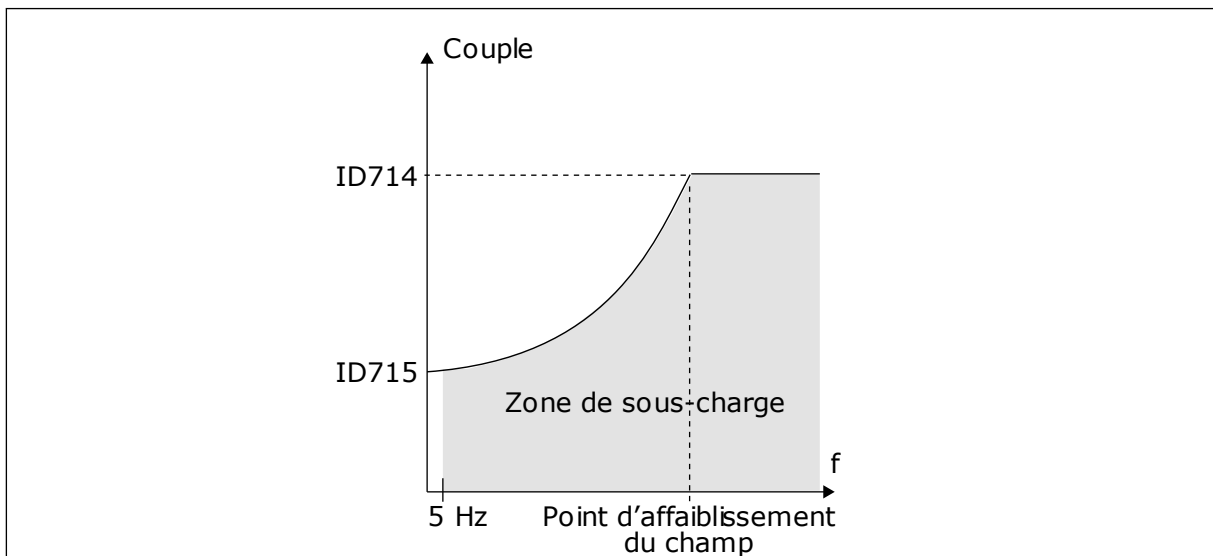


Fig. 69: Réglage de la charge minimale

### **P3.9.4.3 PROTECTION CONTRE LES SOUS-CHARGES : CHARGE À FRÉQUENCE NULLE (ID 715)**

Utilisez ce paramètre pour définir le couple minimal qui doit être délivré au moteur quand la fréquence de sortie du convertisseur est nulle.

Si vous modifiez la valeur du paramètre P3.1.1.4, ce paramètre récupère automatiquement son préréglage usine.

### **P3.9.4.4 PROTECTION CONTRE LES SOUS-CHARGES : LIMITE DURÉE (ID 716)**

Utilisez ce paramètre pour déterminer la durée maximale d'un état de sous-charge.

Il s'agit de la durée maximale d'activation d'un état de sous-charge avant le déclenchement d'un défaut de sous-charge.

Vous pouvez définir la limite de durée entre 2,0 et 600,0 s.

Un compteur interne décompte la temporisation de sous-charge. Si la valeur du compteur franchit cette valeur limite, la protection déclenche le convertisseur de fréquence. Le convertisseur est déclenché conformément au paramètre P3.9.4.1 Défaut sous-charge. Si le convertisseur s'arrête, le compteur de sous-charge est remis à zéro.

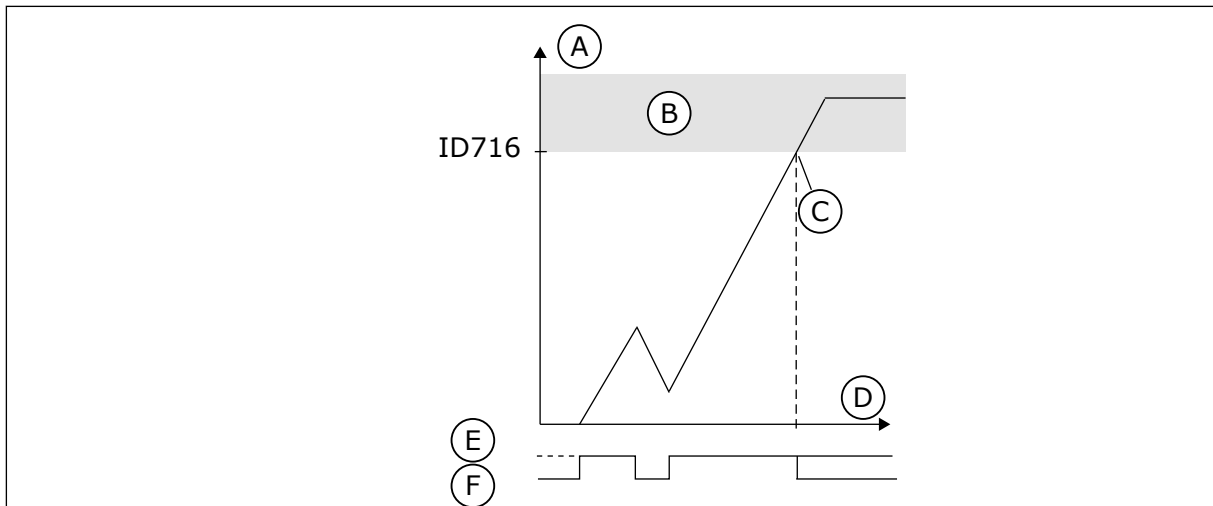


Fig. 70: Fonction de compteur de temporisation de sous-charge

- |   |                     |
|---|---------------------|
| A. Compteur de temporisation de sous-charge | D. Heure            |
| B. Zone de déclenchement                    | E. Sous-charge      |
| C. Déclenchement/avertissement ID713        | F. Pas de ss-charge |

### 10.10.5 ARRÊT RAPIDE

#### **P3.9.5.1 MODE ARRÊT RAPIDE (ID 1276)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la procédure d'arrêt du convertisseur de fréquence lorsque la commande d'arrêt rapide est activée à partir de l'entrée logique ou du bus de terrain

#### **P3.9.5.2 ACTIVATION DE L'ARRÊT RAPIDE (ID 1213)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Arrêt rapide.

La fonction Arrêt rapide arrête le convertisseur quels que soient la source de commande ou l'état des signaux de commande.

#### **P3.9.5.3 TEMPS DE DÉCÉLÉRATION DE L'ARRÊT RAPIDE (ID 1256)**

Utilisez ce paramètre pour définir le temps nécessaire pour que la fréquence de sortie passe de la fréquence maximale à zéro lorsqu'une commande d'arrêt rapide est donnée.

La valeur de ce paramètre est appliquée uniquement lorsque le paramètre Mode Arrêt rapide est défini sur Temps de décélération de l'arrêt rapide.

#### **P3.9.5.4 RÉPONSE À UN DÉFAUT ARRÊT RAPIDE (ID 744)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut d'arrêt rapide.

Si la commande d'arrêt rapide est transmise depuis l'entrée logique ou le bus de terrain, un défaut d'arrêt rapide se produit.

Avec la fonction Arrêt rapide, vous pouvez arrêter le convertisseur dans le cadre d'une procédure spéciale à partir de l'E/S ou du bus de terrain quand les conditions sont

inhabituelles. Lorsque la fonction Arrêt rapide est activée, vous pouvez décélérer et arrêter le convertisseur. Il est possible de programmer une alarme ou un défaut pour consigner dans l'historique des défauts qu'une requête d'arrêt rapide a été demandée.



### ATTENTION!

N'utilisez pas la fonction Arrêt rapide en tant qu'arrêt d'urgence. Un arrêt d'urgence doit arrêter l'alimentation du moteur. La fonction Arrêt rapide ne le permet pas.

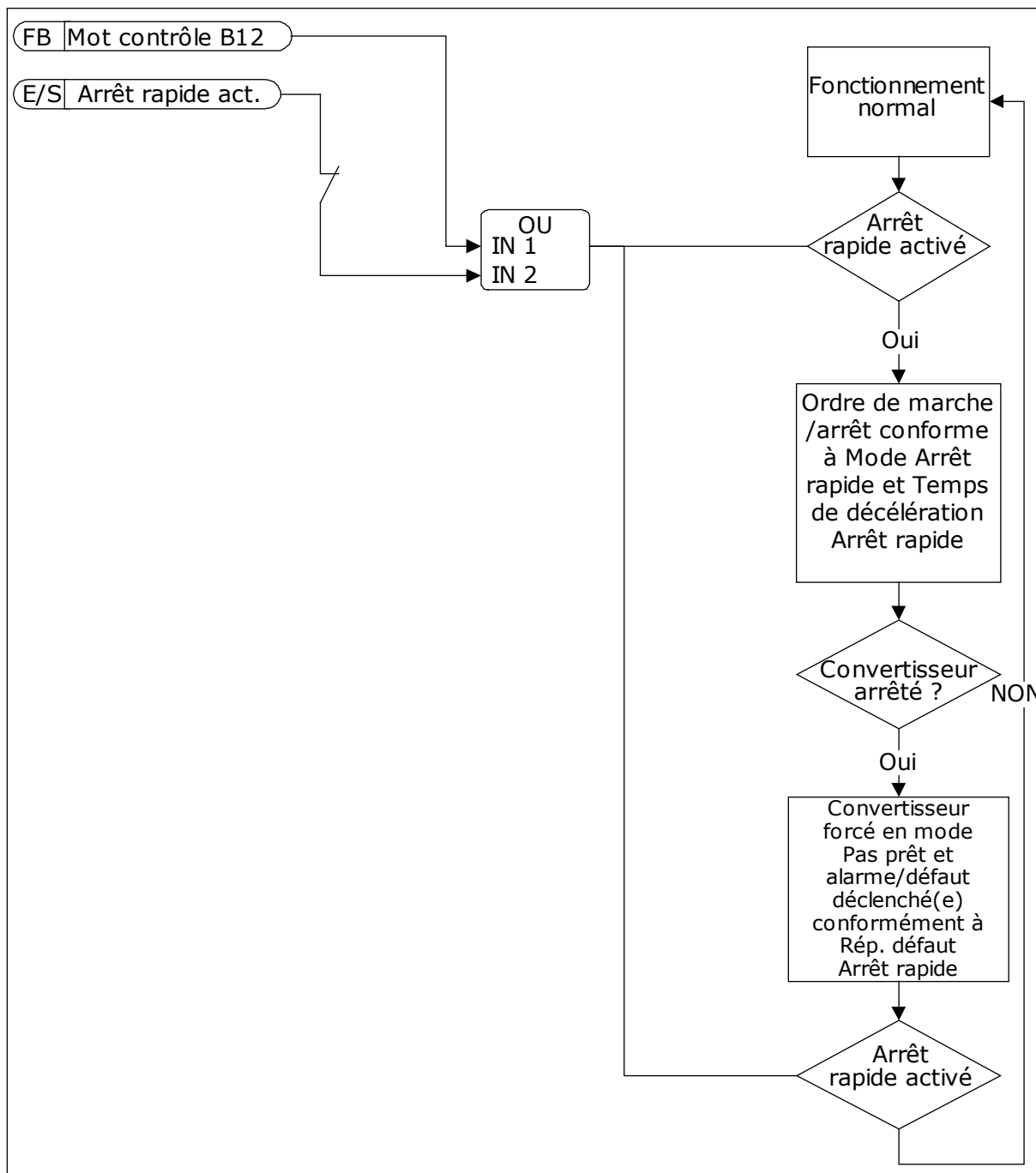


Fig. 71: Logique d'arrêt rapide

## 10.10.6 PROTECTION AI FAIBLE

### **P3.9.8.1 PROTECTION FAIBLE DES ENTRÉES ANALOGIQUES (ID 767)**

Utilisez ce paramètre pour indiquer à quel moment activer la supervision AI trop faible. Utilisez la Protection faible des entrées analogiques pour détecter les défaillances des signaux d'entrée analogique. Cette fonction assure uniquement la protection des entrées analogiques utilisées comme référence fréquence ou dans les régulateurs PID/ExtPID.

Vous pouvez activer la protection lorsque le convertisseur est à l'état MARCHE ou MARCHE et ARRÊT.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
1	Protection désactivée	
2	Protection activée à l'état MARCHE	La protection n'est activée que lorsque le convertisseur de fréquence se trouve à l'état MARCHE.
3	Protection activée à l'état MARCHE et ARRÊT.	La protection est activée dans les deux états, MARCHE et ARRÊT.

### **P3.9.8.2 DÉFAUT D'ENTRÉE ANALOGIQUE FAIBLE (ID 700)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut AI trop faible.

Lorsque le signal d'entrée analogique est inférieur à 50 % du signal minimal pendant 500 ms, un défaut AI trop faible se produit.

Si la fonction Protection AI faible est activée via le paramètre P3.9.8.1, elle réagit au code de défaut 50 (ID de défaut 1050).

La fonction Protection AI faible affiche le niveau de signal des entrées analogiques 1 à 6. Si le signal d'entrée analogique est inférieur à 50 % du signal minimum pendant 500 ms, un défaut ou une alarme AI faible s'affiche.



#### **REMARQUE!**

Vous ne pouvez utiliser la valeur *Alarme + fréq précédente* que si vous utilisez l'entrée analogique 1 ou 2 en tant que référence de fréquence.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Aucune action	La protection AI faible n'est pas utilisée.
1	Alarme	
2	Alarme, vitesse constante	La référence de fréquence est définie via le paramètre P3.9.1.13 Fréquence alarme pré-réglée.
3	Alarme, fréquence précédente	La dernière fréquence valide est conservée en tant que référence de fréquence.
4	Défaut	Le convertisseur s'arrête conformément à P3.2.5 Mode Arrêt.
5	Défaut, roue libre	Le convertisseur s'arrête en roue libre.

## 10.11 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE

### ***P3.10.1 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE (ID 731)***

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction de réarmement automatique. Pour sélectionner les défauts réarmés automatiquement, entrez la valeur *0* ou *1* pour les paramètres P3.10.6 à P3.10.13.



#### **REMARQUE!**

La fonction de réarmement automatique est disponible uniquement pour certains types de défauts.

### ***P3.10.2 FONCTION RÉARMEMENT (ID 719)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le mode de démarrage de la fonction de réarmement automatique.

### ***P3.10.3 TEMPORISATION RÉARMEMENT (ID 717)***

Utilisez ce paramètre pour définir le temps d'attente avant le premier réarmement.

### ***P3.10.4 PÉRIODE RÉARMEMENT (ID 718)***

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de la fonction de réarmement automatique.

Pendant la temporisation du réarmement, la fonction de réarmement automatique tente de réarmer les défauts survenus. Le décompte débute au moment du premier réarmement automatique. Le défaut suivant relance le décompte de la temporisation du réarmement.

### ***P3.10.5 NB RÉARMEMENTS (ID 759)***

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre total de tentatives de réarmement.

Si le nombre de tentatives de réarmement au cours de la temporisation de réarmement dépasse la valeur de ce paramètre, un défaut permanent s'affiche. Dans le cas contraire, le défaut s'efface de l'affichage une fois la temporisation de réarmement écoulée. Le type de défaut n'a pas d'incidence sur le nombre maximal de tentatives de réarmement.

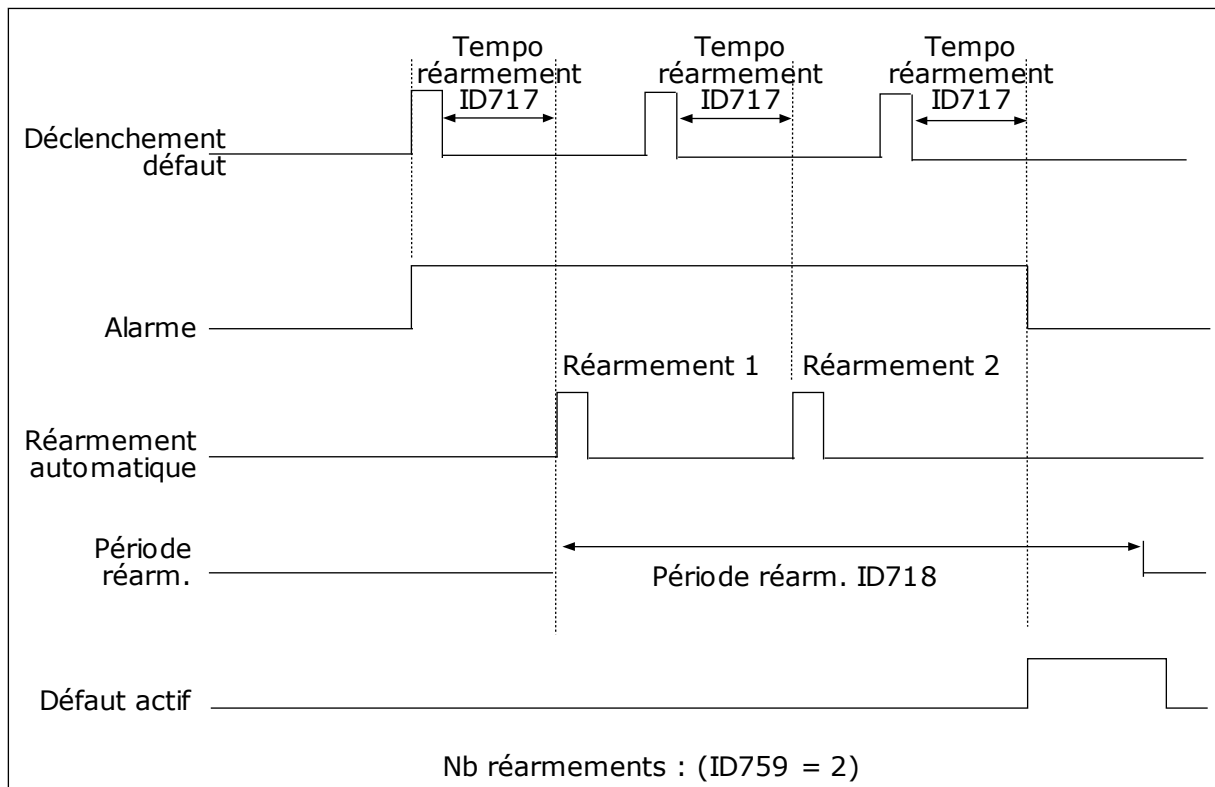


Fig. 72: Fonction de réarmement automatique

### **P3.10.6 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : SOUS-TENSION (ID 720)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de sous-tension.

### **P3.10.7 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : SURTENSION (ID 721)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de surtension.

### **P3.10.8 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : SURINTENSITÉ (ID 722)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de surintensité.

### **P3.10.9 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : AI TROP FAIBLE (ID 723)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut lié à un faible signal AI.



**P3.10.10 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : SURTEMPÉRATURE CONVERTISSEUR (ID 724)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut lié à une surtempérature du convertisseur.

**P3.10.11 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : SURTEMPÉRATURE MOTEUR (ID 725)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut lié à une surtempérature du moteur.

**P3.10.12 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : DÉFAUT EXTERNE (ID 726)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut externe.

**P3.10.13 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : DÉFAUT SOUS-CHARGE (ID 738)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de sous-charge.

**P3.10.14 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : DÉFAUT DE SUPERVISION PID (ID 776)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de supervision PID.

**P3.10.15 RÉARMEMENT AUTOMATIQUE : DÉFAUT DE SUPERVISION PID EXT. (ID 777)**

Utilisez ce paramètre pour activer le réarmement automatique après un défaut de supervision PID externe.

**10.12 PARAMÈTRES DE L'APPLICATIF****P3.11.1 MOT DE PASSE (ID 1806)**

Utilisez ce paramètre pour définir le mot de passe administrateur.

**P3.11.2 SÉLECTION °C/°F (ID 1197)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'unité de mesure de température.  
Le système affiche tous les paramètres liés à la température et les valeurs d'affichage dans l'unité sélectionnée.

**P3.11.3 SÉLECTION KW/HP (ID 1198)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'unité de mesure de puissance.  
Le système affiche tous les paramètres liés à la puissance et les valeurs d'affichage dans l'unité sélectionnée.

**3.11.4 VUE MULTI-AFFICHAGE (ID 1196)**

Utilisez ce paramètre pour définir la division de l'affichage du panneau opérateur en sections dans la vue Multi-affichage.

## 10.13 FONCTIONS DE TEMPORISATION

Les fonctions de temporisation permettent à l'horloge temps réel de commander les fonctions. Toutes les fonctions pouvant être commandées par une entrée logique peuvent également l'être via l'horloge temps réel, à l'aide des séquences horaires 1 à 3. Il n'est pas nécessaire de disposer d'une horloge temps réel externe pour commander une entrée logique. Vous pouvez programmer les intervalles de fermeture et d'ouverture de l'entrée en interne.

Pour obtenir des résultats optimaux à l'aide des fonctions de temporisation, installez une batterie et réglez minutieusement l'horloge temps réel dans l'assistant de mise en service. La batterie est disponible en option.



### REMARQUE!

Il est déconseillé d'utiliser les fonctions de temporisation sans batterie auxiliaire. Les paramètres d'heure et de date du convertisseur sont remis à zéro à chaque coupure de courant si aucune batterie n'est installée pour l'horloge temps réel.

## SÉQUENCES HORAIRES

Vous pouvez affecter la sortie des fonctions de plage de fonctionnement et/ou de temporisation aux séquences horaires 1 à 3. Vous pouvez utiliser les séquences horaires pour commander les fonctions de type marche/arrêt, telles que les sorties relais ou les entrées logiques. Pour configurer la logique de marche/arrêt des séquences horaires, attribuez-leur des plages de fonctionnement et/ou des blocs de temporisation. Une séquence horaire peut être commandée pour de nombreux plages de fonctionnement et blocs de temporisation différents.

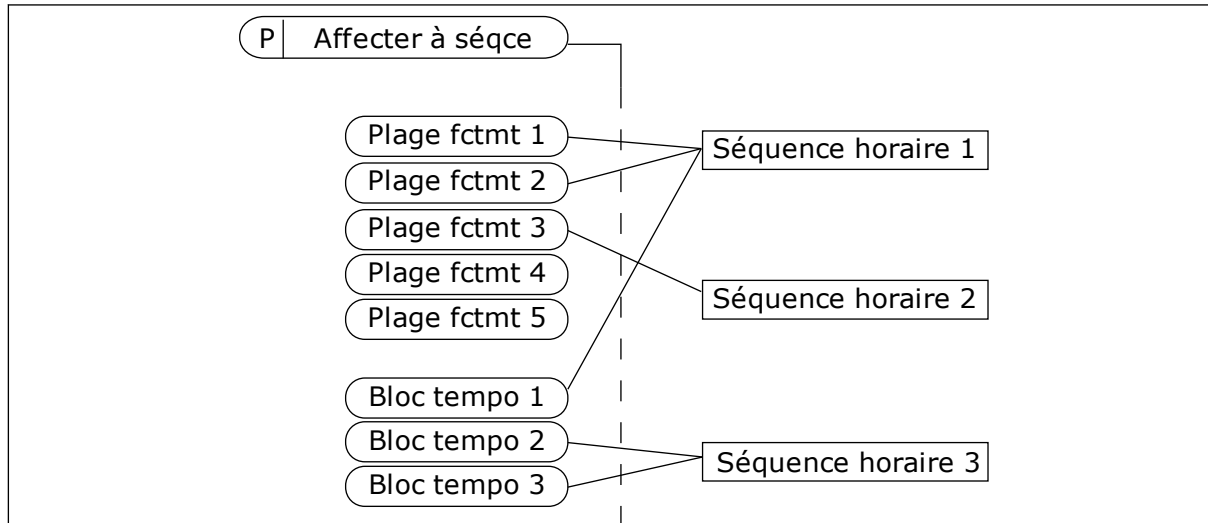


Fig. 73: L'affectation de plages de fonctionnement et de blocs de temporisation aux séquences horaires est flexible. Chaque plage de fonctionnement et bloc de temporisation dispose d'un paramètre grâce auquel vous pouvez l'affecter à une séquence horaire.

## PLAGES DE FONCTIONNEMENT

Utilisez les paramètres pour attribuer une valeur Heure début et une valeur Heure fin à chaque plage de fonctionnement. Il s'agit de la durée d'activité quotidienne de la plage de

fonctionnement au cours des jours définis à l'aide des paramètres Jour début et Jour fin. Par exemple, avec le réglage de paramètres ci-dessous, la plage de fonctionnement est active de 7 h à 9 h du lundi au vendredi. La séquence horaire est semblable à une entrée logique, mais virtuelle.

Heure début : 07:00:00

Heure fin : 09:00:00

Jour début: Lundi

Jour fin: Vendredi

## BLOCS TEMPO

Utilisez les blocs de temporisation pour activer une séquence horaire pendant un certain temps à l'aide d'une commande issue d'une entrée logique ou d'une séquence horaire.

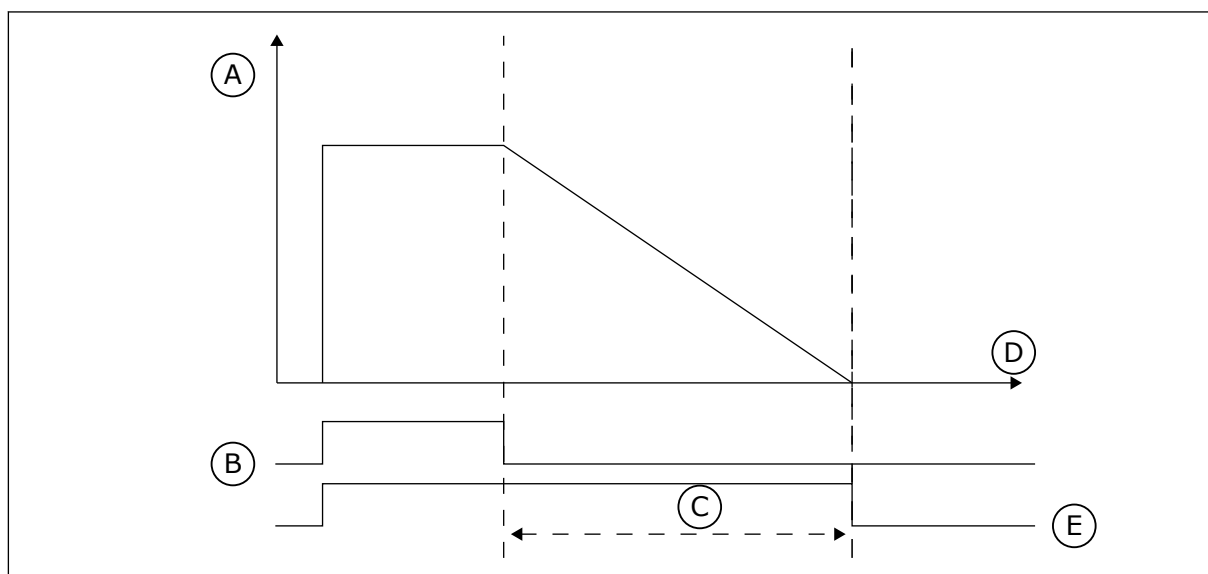


Fig. 74: Le signal d'activation provient d'une entrée logique ou d'une entrée logique virtuelle, telle qu'une séquence horaire. Le bloc de temporisation débute son décompte à partir du front descendant.

- |                  |           |
|------------------|-----------|
| A. Temps restant | D. Heure  |
| B. Activation    | E. SORTIE |
| C. Durée         |           |

Les paramètres ci-dessous activent le bloc de temporisation lorsque l'entrée logique 1 de l'emplacement A est fermée. Ils maintiennent également l'activité du bloc de temporisation pendant 30 s après l'ouverture.

- Durée : 30 s
- Bloc tempo : EntLog emplct A.1

Vous pouvez utiliser une durée de 0 seconde pour remplacer une séquence horaire activée à partir d'une entrée logique. Il n'existe pas de temporisation d'arrêt suite au front descendant.

### Exemple :

**Problème :**

Le convertisseur de fréquence est installé dans un entrepôt et contrôle la climatisation. Il doit fonctionner entre 7 h et 17 h les jours de semaine et entre 9 h et 13 h les week-ends. Il doit en outre fonctionner en dehors de ces plages horaires lorsque du personnel se trouve dans le bâtiment. Il doit continuer à fonctionner 30 minutes après le départ du personnel.

**Solution :**

Définissez deux plages de fonctionnement, une pour les jours de semaine et l'autre pour les week-ends. Une plage de fonctionnement est également nécessaire pour activer le process en dehors des heures définies. Voir la configuration ci-dessous.

**Plage fctmt 1**

P3.12.1.1 : Heure début : 07:00:00

P3.12.1.2 : Heure fin : 17:00:00

P3.12.1.3 : Jours : Lundi, Mardi, Mercredi, Jeudi, Vendredi

P3.12.1.4 : Affecter à la séquence : Séquence horaire 1

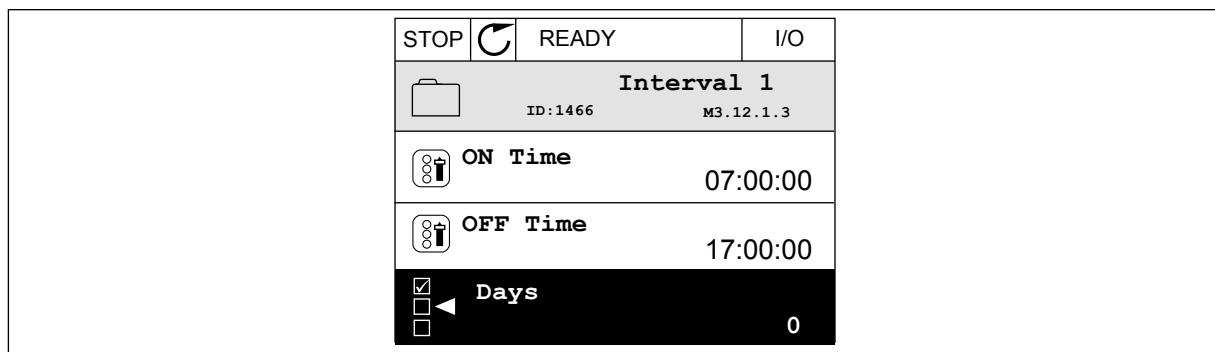


Fig. 75: Utilisation des fonctions de temporisation pour créer une plage de fonctionnement

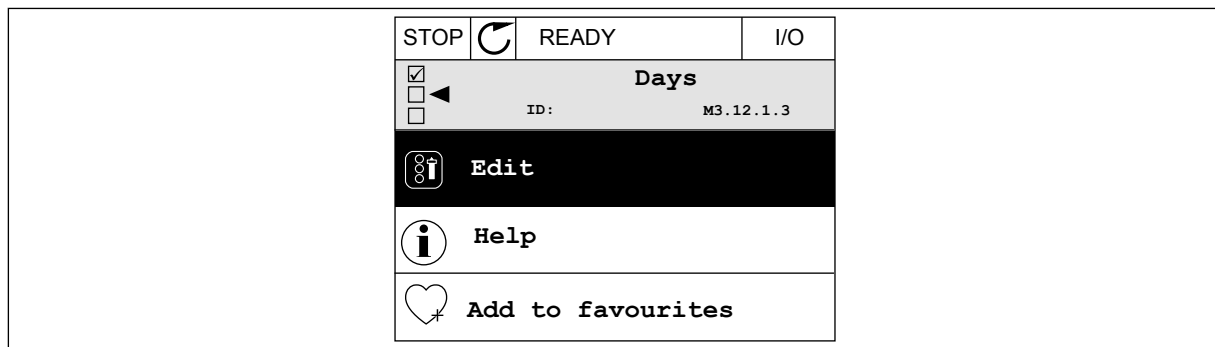


Fig. 76: Accès au mode Édition

STOP		READY	I/O
<b>Days</b>			
ID:		M3.12.1.3.1	
<input checked="" type="checkbox"/>	Sunday		
<input type="checkbox"/>	Monday		
<input type="checkbox"/>	Tuesday		
<input type="checkbox"/>	Wednesday		
<input type="checkbox"/>	Thursday		
<input type="checkbox"/>	Friday		

Fig. 77: Sélection de cases à cocher pour les jours de semaine

### Plage fctmt 2

P3.12.2.1 : Heure début : 09:00:00

P3.12.2.2 : Heure fin : 13:00:00

P3.12.2.3 : Jours : Samedi, Dimanche

P3.12.2.4 : Affecter à la séquence : Séquence horaire 1

### Bloc tempo 1

P3.12.6.1 : Durée : 1 800 s (30 min)

P3.12.6.2 : Bloc tempo 1 : EntLog emplct A.1 (Paramètre figurant dans le menu des entrées logiques.)

P3.12.6.3 : Affecter à la séquence : Séquence horaire 1

P3.5.1.1 : Signal de commande 1 A : Séquence horaire 1 pour la commande d'exécution E/S

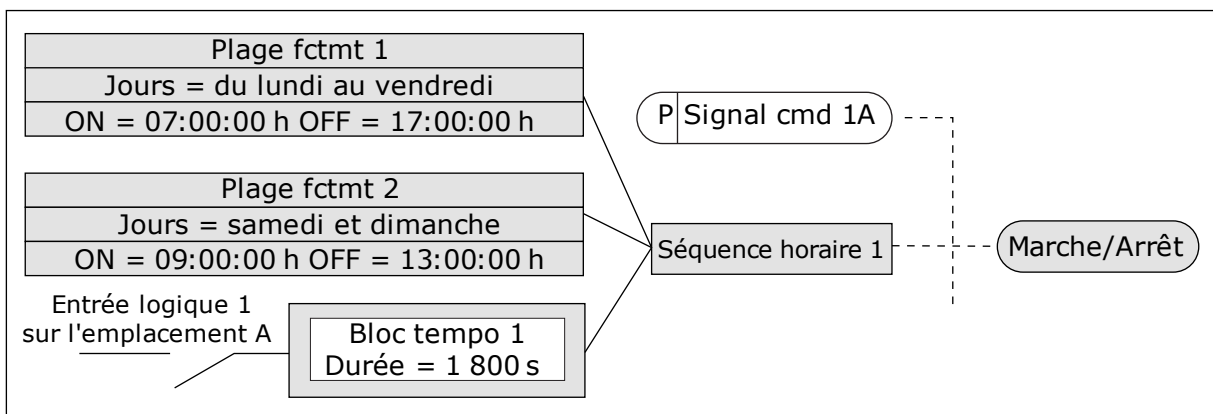


Fig. 78: La séquence horaire 1 est utilisée en tant que signal de commande pour la commande de démarrage en lieu et place d'une entrée logique

#### **P3.12.1.1 HEURE DÉBUT (ID 1464)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'heure à laquelle la sortie de la fonction d'intervalle est activée.

#### **P3.12.1.2 HEURE FIN (ID 1465)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'heure à laquelle la sortie de la fonction d'intervalle est désactivée.

**P3.12.1.3 JOURS (ID 1466)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les jours de la semaine pendant lesquels la fonction d'intervalle est activée.

**P3.12.1.4 AFFECTER À LA SÉQUENCE (ID 1468)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la séquence horaire à laquelle la sortie de la fonction d'intervalle est affectée.

Vous pouvez utiliser les séquences horaires pour contrôler les fonctions de type Marche/arrêt, telles que les sorties relais ou les fonctions pouvant être commandées par un signal d'entrée logique.

**P3.12.6.1 DURÉE (ID 1489)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée de la temporisation lors de la suppression du signal d'activation (temporisation de repos).

**P3.12.6.2 BLOC TEMPO 1 (ID 447)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique permettant de démarrer la temporisation.

La sortie de la temporisation est activée lorsque ce signal est activé. La temporisation démarre le décompte lorsque ce signal est désactivé (front descendant). La sortie est désactivée lorsque la temporisation définie via le paramètre de durée est écoulée.

Le front montant démarre le Bloc tempo 1 programmé dans le groupe 3.12.

**P3.12.6.3 AFFECTER À LA SÉQUENCE (ID 1490)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la séquence horaire à laquelle la sortie de la fonction de temporisation est affectée.

Vous pouvez utiliser les séquences horaires pour contrôler les fonctions de type Marche/arrêt, telles que les sorties relais ou les fonctions pouvant être commandées par un signal d'entrée logique.

**10.14 RÉGULATEUR PID****10.14.1 RÉGLAGES DE BASE****P3.13.1.1 GAIN PID (ID 118)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster le gain du régulateur PID.

Si ce paramètre est réglé sur 100 %, un changement de 10% de la valeur d'erreur modifie la sortie de régulateur de 10 %.

**P3.13.1.2 PID : TEMPS D'INTÉGRATION (ID 119)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster le temps d'intégration du régulateur PID.

Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur entraîne une variation de 10,00 %/s de la sortie du régulateur.

**P3.13.1.3 PID : ACTION DÉRIVÉE (ID 132)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster l'action dérivée du régulateur PID.  
Si ce paramètre est réglé sur 1,00 s, une variation de 10 % de la valeur d'erreur pendant 1,00 s entraîne une variation de 10,00 % de la sortie du régulateur.

**P3.13.1.4 SÉLECTION D'UNE UNITÉ DE PROCESS (ID 1036)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner l'unité correspondant aux signaux de retour et de point de consigne du régulateur PID.  
Sélectionnez l'unité de la valeur actuelle.

**P3.13.1.5 UNITÉ PROCESS : MINI (ID 1033)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal de retour PID.  
Par exemple, un signal analogique de 4 à 20 mA correspond à une pression de 0 à 10 bar.  
Valeur en unités de process à 0 % de retour ou de point de consigne. Cette mise à l'échelle n'est réalisée qu'à des fins d'affichage. Le régulateur PID continue d'utiliser le pourcentage en interne pour les retours et les points de consigne.

**P3.13.1.6 UNITÉ PROCESS : MAXI (ID 1034)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal de retour PID.  
Par exemple, un signal analogique de 4 à 20 mA correspond à une pression de 0 à 10 bar.  
Valeur en unités de process à 0 % de retour ou de point de consigne. Cette mise à l'échelle n'est réalisée qu'à des fins d'affichage. Le régulateur PID continue d'utiliser le pourcentage en interne pour les retours et les points de consigne.

**P3.13.1.7 UNITÉ PROCESS : DÉCIMALES (ID 1035)**

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre de décimales pour les valeurs d'unité de process.  
Par exemple, un signal analogique de 4 à 20 mA correspond à une pression de 0 à 10 bar.  
Valeur en unités de process à 0 % de retour ou de point de consigne. Cette mise à l'échelle n'est réalisée qu'à des fins d'affichage. Le régulateur PID continue d'utiliser le pourcentage en interne pour les retours et les points de consigne.

**P3.13.1.8 INVERSION ERREUR (ID 340)**

Utilisez ce paramètre pour inverser la valeur d'erreur du régulateur PID.

**P3.13.1.9 ZONE MORTE (ID 1056)**

Utilisez ce paramètre pour définir la zone morte autour de la valeur de point de consigne PID.  
La valeur de ce paramètre est indiquée dans l'unité de process sélectionnée. La sortie du régulateur PID est bloquée si la valeur de retour reste dans la zone morte pendant la durée définie.

**P3.13.1.10 TEMPORISATION DE ZONE MORTE (ID 1057)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée pendant laquelle la valeur de retour doit demeurer dans la zone morte avant que la sortie du régulateur PID ne soit verrouillée.

Si la valeur réelle demeure dans la zone morte pendant la durée définie par le paramètre Temporisation de zone morte, la sortie du régulateur PID est verrouillée. Cette fonction empêche l'usure et les mouvements indésirables des actionneurs, tels que les vannes.

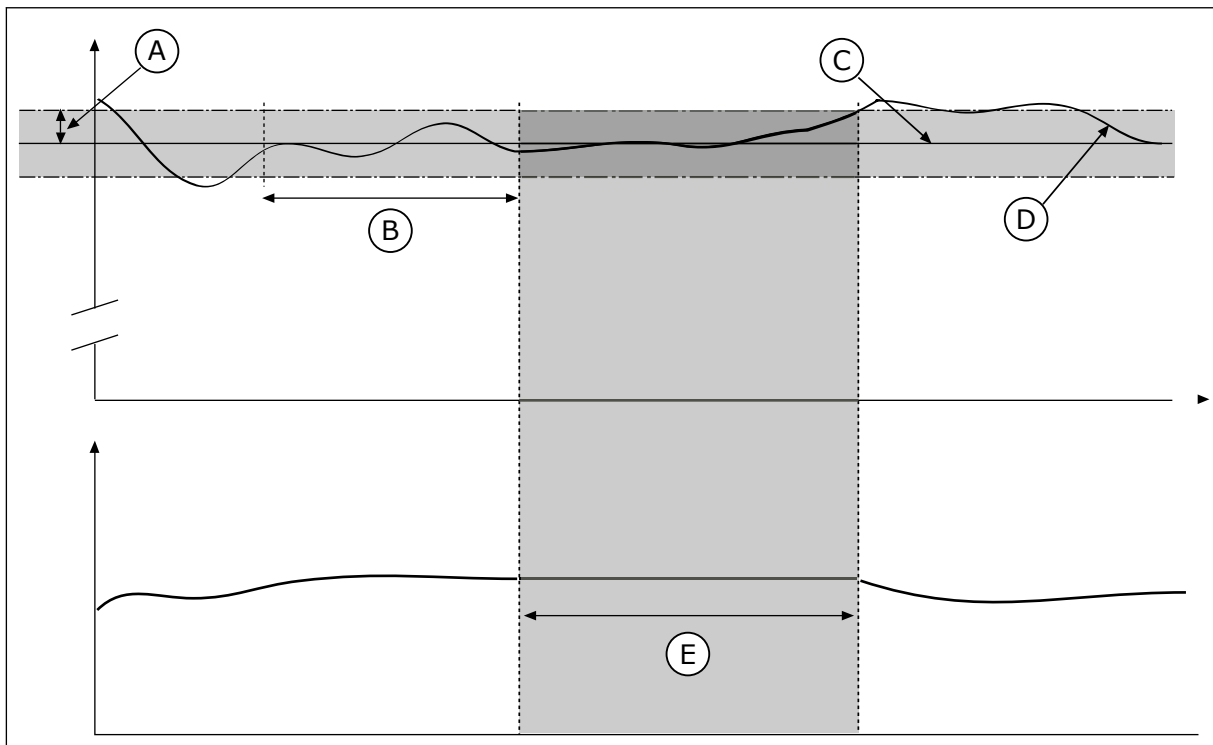


Fig. 79: Fonction Zone morte

- |                               |                       |
|-------------------------------|-----------------------|
| A. Zone morte (ID1056)        | D. Valeur réelle      |
| B. Tempo. zone morte (ID1057) | E. Sortie verrouillée |
| C. Reference                  |                       |

## 10.14.2 POINTS DE CONSIGNE

### **P3.13.2.1 POINT DE CONSIGNE DU PANNEAU OPÉRATEUR 1 (ID 167)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur du point de consigne du régulateur PID lorsque la source du point de consigne est PC panneau opérateur.  
La valeur de ce paramètre est indiquée dans l'unité de process sélectionnée.

### **P3.13.2.2 POINT DE CONSIGNE DU PANNEAU OPÉRATEUR 2 (ID 168)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur du point de consigne du régulateur PID lorsque la source du point de consigne est PC panneau opérateur.  
La valeur de ce paramètre est indiquée dans l'unité de process sélectionnée.

### **P3.13.2.3 TEMPS DE RAMPE DU POINT DE CONSIGNE (ID 1068)**

Utilisez ce paramètre pour définir les temps de rampe montante et descendante pour les changements de points de consigne.  
Le temps de rampe est le temps nécessaire pour que la valeur du point de consigne passe du minimum au maximum. Si la valeur de ce paramètre est définie sur 0, aucune rampe n'est utilisée.



**P3.13.2.4 ACTIVATION DU BOOST DU POINT DE CONSIGNE PID (ID 1046)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active le boost pour la valeur du point de consigne PID.

**P3.13.2.5 SÉLECTION DU POINT DE CONSIGNE PID (ID 1047)**

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique permettant de sélectionner la valeur de point de consigne PID à utiliser.

**P3.13.2.6 SÉLECTION DE LA SOURCE DU POINT DE CONSIGNE 1 (ID 332)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source du signal de point de consigne PID. Les entrées AI et ProcessDataIn sont gérées sous forme de pourcentages (0,00-100,00 %) et mises à l'échelle en fonction du minimum et du maximum définis pour le point de consigne.

**REMARQUE!**

Les signaux ProcessDataIn utilisent 2 décimales.

Si les entrées de température sont sélectionnées, vous devez définir les valeurs des paramètres P3.13.1.5 Unité process : Mini et P3.13.1.6 Unité process : Maxi de sorte qu'elles correspondent à l'échelle de la carte de mesure de la température : Unité proc: mini = -50 °C et Unité proc: maxi = 200 °C.

**P3.13.2.7 POINT DE CONSIGNE 1 : MIN. (ID 1069)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal de point de consigne.

**P3.13.2.8 POINT DE CONSIGNE 1 : MAX. (ID 1070)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal de point de consigne.

**P3.13.2.9 BOOST DU POINT DE CONSIGNE 1 (ID 1071)**

Utilisez ce paramètre pour définir le multiplicateur de la fonction de boost du point de consigne.

Lorsque la commande Boost du point de consigne est transmise, la valeur du point de consigne est multipliée selon le facteur défini à l'aide de ce paramètre.

**10.14.3 RETOUR****P3.13.3.1 FONCTION RETOUR (ID 333)**

Utilisez ce paramètre pour indiquer si la valeur de retour doit être dérivée d'un seul signal ou de deux signaux combinés.

Vous pouvez sélectionner la fonction mathématique utilisée lorsque les deux signaux de retour sont combinés.

**P3.13.3.2 GAIN DE LA FONCTION RETOUR (ID 1058)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster le gain du signal de retour.

Ce paramètre est utilisé, par exemple, avec la valeur 2 de la fonction Retour.

### **P3.13.3.3 RETOUR 1 : SÉLECTION SOURCE (ID 334)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source du signal de retour PID.  
Les entrées AI et ProcessDataIn sont gérées sous forme de pourcentages (0,00 - 100,00 %) et mises à l'échelle en fonction du minimum et du maximum définis pour le retour.



#### **REMARQUE!**

Les signaux ProcessDataIn utilisent 2 décimales.

Si les entrées de température sont sélectionnées, vous devez définir les valeurs des paramètres P3.13.1.5 Unité process : Mini et P3.13.1.6 Unité process : Maxi de sorte qu'elles correspondent à l'échelle de la carte de mesure de la température : Unité proc: mini = -50 °C et Unité proc: maxi = 200 °C.

### **P3.13.3.4 RETOUR 1 : MINI (ID 336)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal de retour.

### **P3.13.3.5 RETOUR 1 : MAXI (ID 337)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal de retour.

## **10.14.4 ACTION DIRECTE**

### **P3.13.4.1 FONCTION ACTION DIRECTE (ID 1059)**

Utilisez ce paramètre pour indiquer si la valeur d'action doit être dérivée d'un seul signal ou de deux signaux combinés.

Vous pouvez sélectionner la fonction mathématique utilisée lorsque les deux signaux d'action directe sont combinés.

Une modélisation élaborée des process est généralement nécessaire pour la fonction Action directe. Dans certaines conditions, une action directe de type gain + offset est suffisante. La partie relative à l'action directe n'utilise pas les mesures de retour de la valeur de process réellement contrôlée. La commande d'action directe utilise d'autres mesures qui ont une incidence sur la valeur de process contrôlée.

#### **EXEMPLE 1 :**

Vous pouvez contrôler le niveau d'eau d'une cuve à l'aide du contrôle du débit. Le niveau d'eau voulu est défini comme point de consigne et le niveau réel comme retour. Le signal de commande affiche le débit entrant.

Le débit sortant peut être vu comme une interférence mesurable. À partir des mesures de cette interférence, vous pouvez tenter de compenser cette dernière à l'aide d'une commande d'action directe (gain et offset) que vous ajoutez à la sortie PID. Le régulateur PID réagit plus rapidement aux variations du débit sortant que si vous vous contentiez de mesurer le niveau.

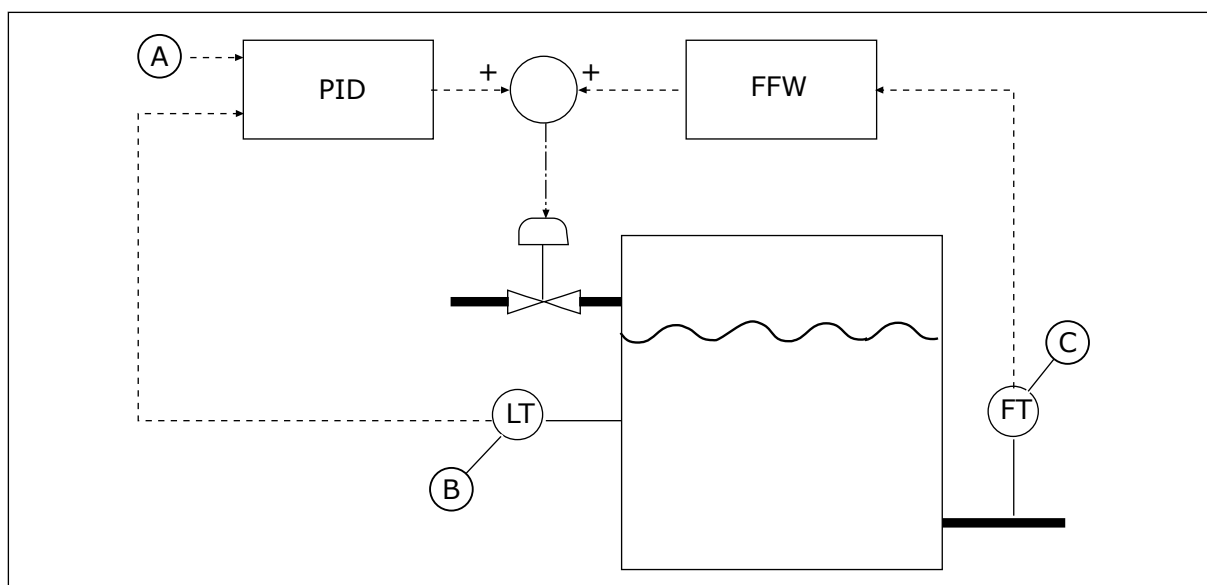


Fig. 80: Commande d'action directe

A. Niveau de réf.

C. Contrôle du débit sortant

B. Contrôle du niveau

#### **P3.13.4.2 GAIN ACTION DIRECTE (ID 1060)**

Utilisez ce paramètre pour ajuster le gain du signal d'action directe.

#### **P3.13.4.3 SÉLECTION SOURCE ACTION DIRECTE 1 (ID 1061)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source du signal d'action directe PID.

#### **P3.13.4.4 MINI ACTION DIRECTE 1 (ID 1062)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal d'action directe.

#### **P3.13.4.5 MAXI ACTION DIRECTE 1 (ID 1063)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal d'action directe.

### 10.14.5 FONCTION VEILLE

#### **P3.13.5.1 FRÉQUENCE DE VEILLE PC1 (ID 1016)**

Utilisez ce paramètre pour définir le seuil de fréquence de sortie au-dessous duquel le convertisseur doit demeurer pendant une durée définie avant de passer à l'état de veille.

La valeur de ce paramètre est utilisée lorsque le signal du point de consigne du régulateur PID provient de la source du point de consigne 1.

#### **Critères d'activation du mode Veille**

- La fréquence de sortie reste sous la fréquence de veille pendant un délai supérieur à la temporisation de veille définie.
- Le signal de retour PID reste sous le niveau de reprise défini.

### Critères de sortie du mode Veille

- Le signal de retour PID passe sous le niveau de reprise défini.



#### REMARQUE!

Un niveau de reprise incorrect peut ne pas permettre au convertisseur de fréquence de passer en mode Veille.

#### P3.13.5.2 TEMPO VEILLE PC1 (ID 1017)

Utilisez ce paramètre pour définir la durée minimale pendant laquelle la fréquence de sortie doit demeurer en deçà du seuil spécifié avant que le convertisseur ne passe à l'état de veille. La valeur de ce paramètre est utilisée lorsque le signal du point de consigne du régulateur PID provient de la source du point de consigne 1.

#### P3.13.5.3 NIVEAU DE REPRISE PC1 (ID 1018)

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau auquel le convertisseur sort de l'état de veille. Lorsque la valeur du retour PID passe sous le niveau défini à l'aide de ce paramètre, le convertisseur sort du mode Veille. Le fonctionnement de ce paramètre est sélectionné à l'aide du paramètre Mode de reprise.

#### P3.13.5.4 MODE DE REPRISE PC1 (ID 1019)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le fonctionnement du paramètre de niveau de reprise.

Le convertisseur sort du mode Veille lorsque la valeur du retour PID passe sous le niveau de reprise.

Ce paramètre définit si le niveau de reprise est utilisé comme un niveau absolu statique ou comme un niveau relatif qui suit la valeur du point de consigne PID.

Sélection 0 = Niveau absolu (Le niveau de reprise est un niveau statique qui ne suit pas la valeur du point de consigne.)

Sélection 1 = Point de consigne relatif (Le niveau de reprise est un écart situé sous la valeur de point de consigne réelle. Le niveau de reprise suit le point de consigne réel.)

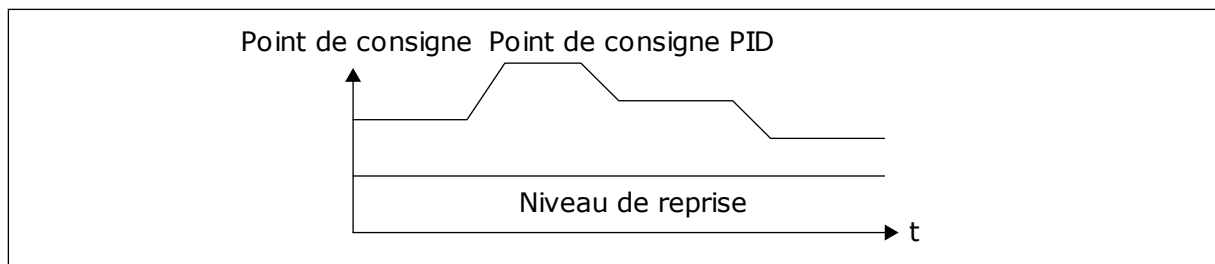


Fig. 81: Mode de reprise : niveau absolu

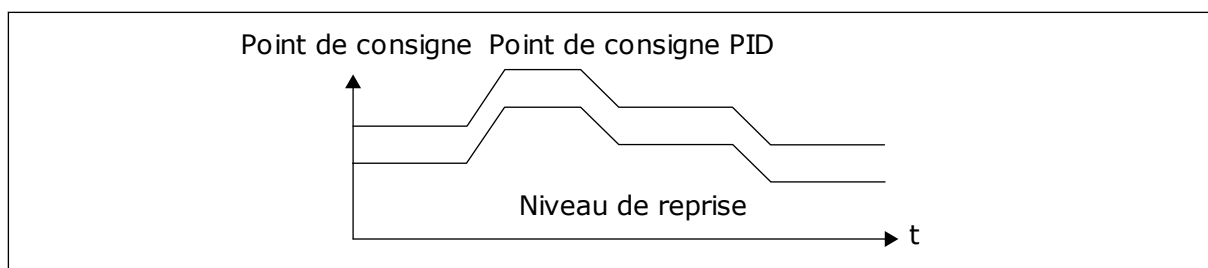


Fig. 82: Mode de reprise : point de consigne relatif

### **P3.13.5.5 BOOST DE MISE EN VEILLE PC1 (ID 1793)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur ajoutée à la valeur de point de consigne réelle lorsque la fonction Boost de mise en veille est utilisée.

Avant que le convertisseur ne passe à l'état Veille, le point de consigne de régulation PID augmente automatiquement, ce qui donne une valeur de process supérieure. L'état Veille est plus long, même en cas de fuite modérée.

Le niveau de boost est utilisé en présence d'un seuil de fréquence et d'une temporisation, et le convertisseur passe à l'état Veille. Une fois le point de consigne incrémenté de la valeur réelle, l'incrément de boost du point de consigne est effacé, le convertisseur passe à l'état Veille et le moteur s'arrête. L'incrément de boost est positif avec la régulation PID directe (P3.13.1.8 = Normal) et négative avec la régulation PID inversée (P3.13.1.8 = Inversé).

Si la valeur réelle n'atteint pas le point de consigne d'incrément, la valeur de boost est effacée à l'issue du délai défini par P3.13.5.5. Le convertisseur passe en mode de régulation normale avec le point de consigne normal.

Dans une configuration multi-pompes, si une pompe auxiliaire démarre pendant le boost, la séquence de boost s'arrête et la régulation normale continue.

### **P3.13.5.6 DURÉE MAXIMUM DU BOOST DE MISE EN VEILLE SP1 (ID 1795)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de page par défaut de la fonction Boost de mise en veille.

### **P3.13.5.7 FRÉQUENCE DE VEILLE PC2 (ID 1075)**

Utilisez ce paramètre pour définir le seuil de fréquence de sortie au-dessous duquel le convertisseur doit demeurer pendant une durée définie avant de passer à l'état de veille.

### **P3.13.5.8 TEMPO VEILLE SP2 (ID 1076)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée minimale pendant laquelle la fréquence de sortie doit demeurer en deçà du seuil spécifié avant que le convertisseur ne passe à l'état de veille.

### **P3.13.5.9 NIVEAU DE REPRISE SP2 (ID 1077)**

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau auquel le convertisseur sort de l'état de veille.

**P3.13.5.10 MODE DE REPRISE SP2 (ID 1020)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le fonctionnement du paramètre de niveau de reprise.

**P3.13.5.11 SP2 BOOST VEILLE (ID 1794)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur ajoutée à la valeur de point de consigne réelle lorsque la fonction Boost de mise en veille est utilisée.

**P3.13.5.12 DURÉE MAXIMUM DU BOOST DE MISE EN VEILLE SP2 (ID 1796)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de page par défaut de la fonction Boost de mise en veille.

**10.14.6 SUPERVISION DES RETOURS**

Utilisez la supervision des retours pour vous assurer que la valeur de retour PID (valeur du process ou valeur actuelle) demeure dans la plage définie. Avec cette fonction, vous pouvez, par exemple, repérer une rupture de canalisation et arrêter l'inondation.

Ces paramètres définissent la plage dans laquelle le signal de retour PID demeure dans des conditions acceptables. Si le signal de retour PID sort de cette plage pendant une période supérieure à la temporisation définie, un défaut de supervision de retour (code de défaut 101) s'affiche.

**P3.13.6.1 ACTIVER LA SUPERVISION DES RETOURS (ID 735)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Retour superv.

Utilisez la supervision du retour pour vous assurer que la valeur de retour PID reste dans les limites définies.

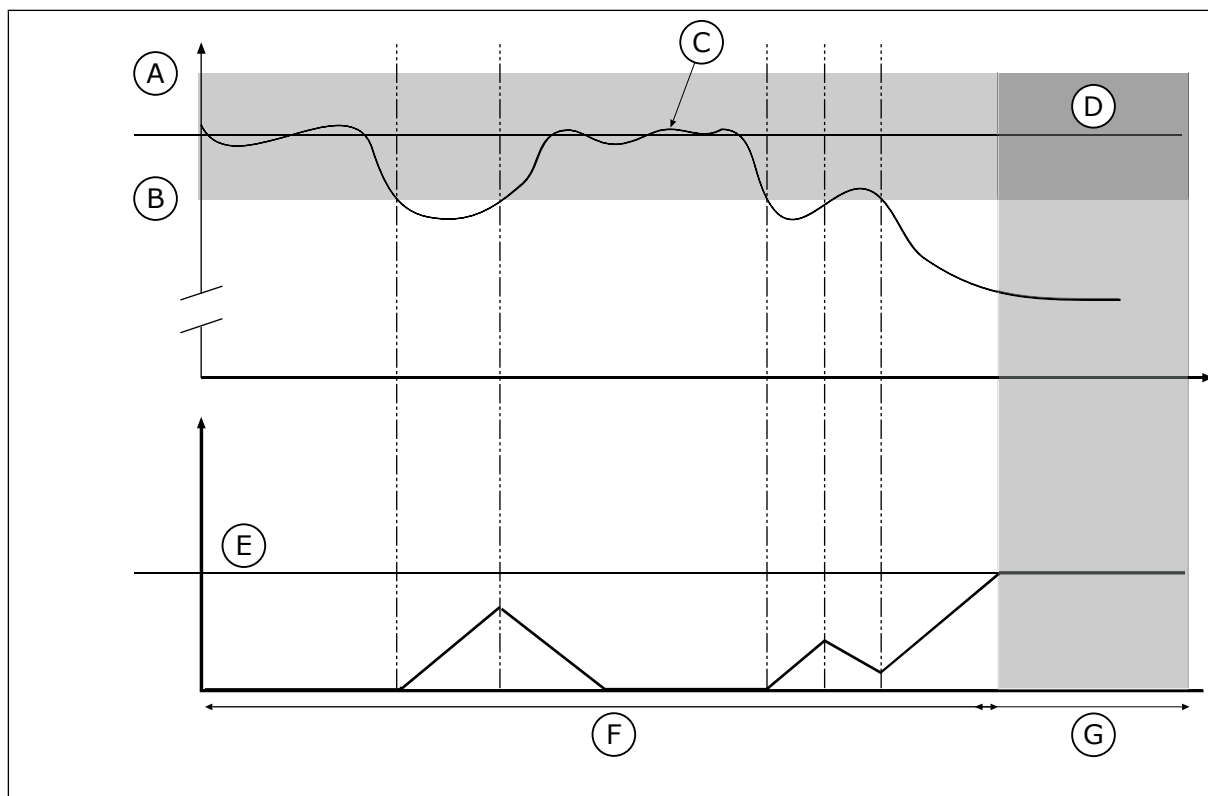


Fig. 83: Fonction Activer la supervision des retours

- |                         |                       |
|-------------------------|-----------------------|
| A. Limite haute (ID736) | E. Tempo. (ID737)     |
| B. Limite basse (ID758) | F. Mode de régulation |
| C. Valeur réelle        | G. Alarme ou défaut   |
| D. Reference            |                       |

### P3.13.6.2 LIMITE HAUTE (ID 736)

Utilisez ce paramètre pour définir la limite haute du signal de retour PID. Si la valeur du signal de retour PID dépasse cette limite pendant une durée supérieure à celle définie, un défaut de supervision de retour se produit.

### P3.13.6.3 LIMITE BASSE (ID 758)

Utilisez ce paramètre pour définir la limite basse du signal de retour PID. Si la valeur du signal de retour PID passe sous cette limite pendant une durée supérieure à celle définie, un défaut de supervision de retour se produit. Définissez les limites supérieure et inférieure qui encadrent la référence. Lorsque la valeur réelle est inférieure ou supérieure aux limites fixées, un compteur est déclenché. Lorsque la valeur réelle se situe dans les limites, le compteur commence son décompte. Lorsque le compteur obtient une valeur supérieure à la valeur du paramètre P3.13.6.4 Temporisation, une alarme ou un défaut s'affiche. Vous pouvez sélectionner la réponse à l'aide du paramètre P3.13.6.5 (PID1 : Défaut de supervision).

### P3.13.6.4 TEMPORISATION (ID 737)

Utilisez ce paramètre pour définir la durée maximale pendant laquelle le signal de retour PID doit rester en dehors des limites de supervision avant que le défaut de supervision de retour ne se produise.

Si la valeur cible n'est pas atteinte pendant ce délai, un défaut ou une alarme s'affiche.

### P3.13.6.5 RÉPONSE À UN DÉFAUT DE SUPERVISION PID (ID 749)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de supervision PID.

Si la valeur de retour PID sort des limites de supervision pendant une durée supérieure à la temporisation de supervision, un défaut de supervision PID se produit.

## 10.14.7 COMPENSATION DE PERTE DE PRESSION

Lorsque vous pressurisez un long tuyau comportant plusieurs sorties, la position optimale pour le capteur se situe à mi-chemin du tuyau (position 2 sur la figure). Vous pouvez également placer le capteur directement après la pompe. Cela permet de connaître la pression en sortie de pompe, mais plus loin dans le tuyau, celle-ci chute en fonction du débit.

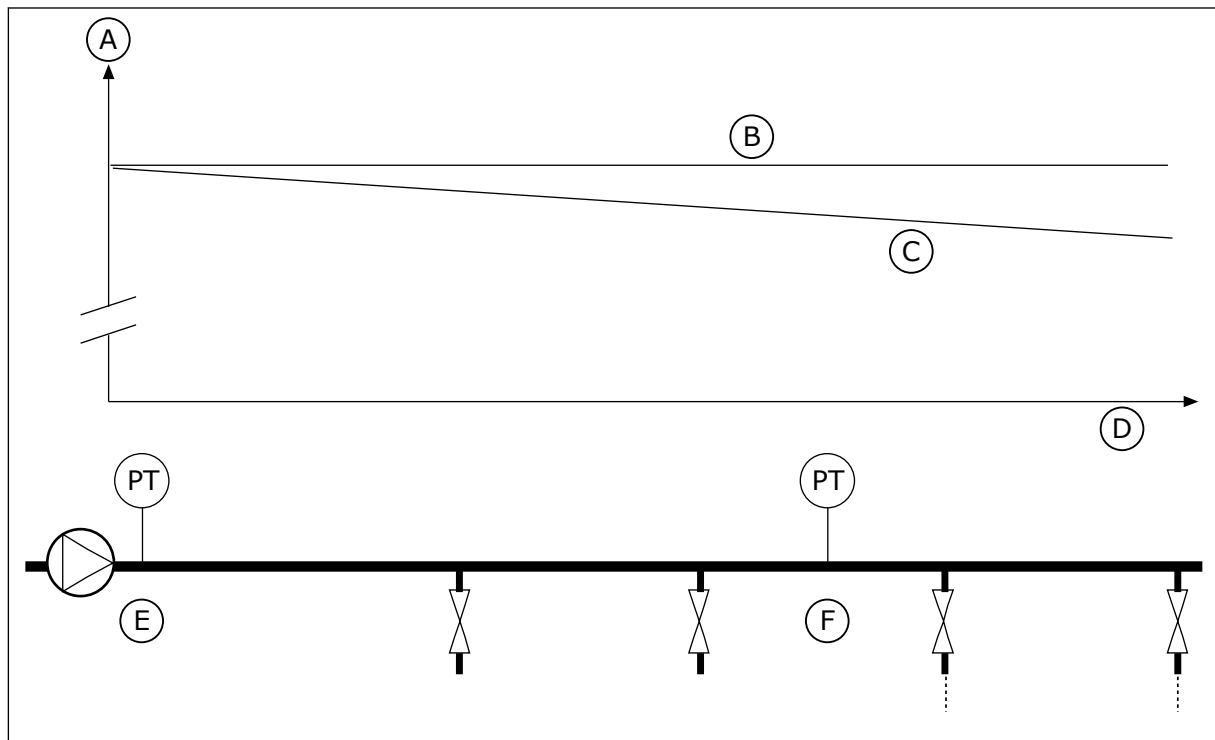


Fig. 84: Position du capteur de pression

- |                |                      |
|----------------|----------------------|
| A. Pression    | D. Longueur du tuyau |
| B. Aucun débit | E. Position 1        |
| C. Avec débit  | F. Position 2        |

### P3.13.7.1 ACTIVER LE POINT CONSIGNE 1 (ID 1189)

Utilisez ce paramètre pour activer la compensation de perte de pression dans le système de pompes.



Dans un système à pression contrôlée, cette fonction compense la perte de pression qui se produit à la fin de la canalisation en raison de l'écoulement du liquide.

### ***P3.13.7.2 COMPENSATION MAX. POINT DE CONSIGNE 1 (ID 1190)***

Utilisez ce paramètre pour définir la compensation maximale de la valeur de point de consigne qui doit être appliquée lorsque la fréquence de sortie du convertisseur atteint la fréquence maximale.

La valeur de compensation est ajoutée à la valeur réelle du point de consigne sous la forme d'une fonction de la fréquence de sortie.

Compensation point de consigne = Compensation max. \* (FréqSortie-MiniFréq)/(MaxiFréq-MiniFréq).

Le capteur est placé en position 1. La pression dans le tuyau reste constante en l'absence de débit. Toutefois, en présence d'un débit, la pression diminue plus loin dans le tuyau. Pour compenser cette perte de pression, augmentez le point de consigne à mesure que le débit augmente. La fréquence de sortie estime alors le débit et le point de consigne augmente de manière linéaire avec le débit.

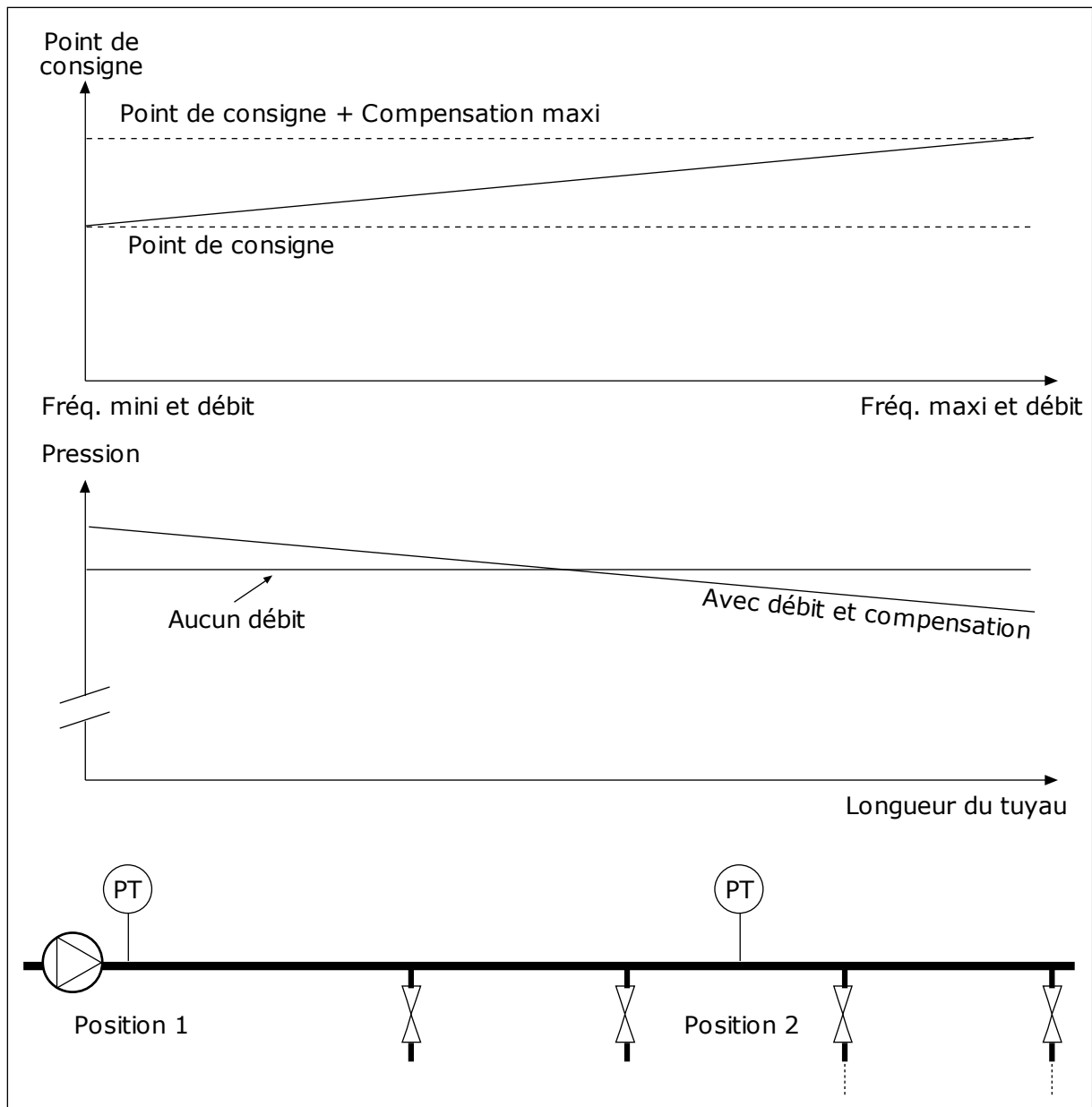


Fig. 85: Activation du point de consigne 1 pour la compensation de perte de pression

#### 10.14.8 REMPLISSAGE PROGRESSIF

La fonction de remplissage progressif permet d'amener le process à un niveau défini à basse vitesse avant que le régulateur PID ne débute la commande. Si le process n'atteint pas le niveau défini pendant la temporisation, un défaut s'affiche.

Vous pouvez utiliser cette fonction pour remplir lentement un tuyau vide et éviter que de forts courants ne le rompent.

Nous vous recommandons d'utiliser systématiquement la fonction de remplissage progressif lorsque vous utilisez la fonction Multi-pompe.

**P3.13.8.1 FONCTION REMPLISSAGE PROGRESSIF (ID 1094)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Remplissage progressif. Vous pouvez utiliser cette fonction pour remplir lentement un tuyau vide et éviter que de forts courants de fluide ne le rompent.

**Table 120: Table de sélection**

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Désactivé	
1	Activé (Niveau)	Le convertisseur fonctionne à une fréquence constante (P3.13.8.2 Fréquence remplissage progressif) jusqu'à ce que le signal de retour PID atteigne le niveau de remplissage progressif (P3.13.8.3 Niveau remplissage progressif). Ensuite, le régulateur PID commence la régulation. En outre, si le signal de retour PID n'atteint pas le niveau de remplissage progressif avant la fin de la temporisation du remplissage progressif (P3.13.8.4 Temporisation remplissage progressif), un défaut de remplissage progressif s'affiche (le paramètre P3.13.8.4 Temporisation remplissage progressif est définie sur une valeur supérieure à 0). Le mode Remplissage progressif est utilisé dans les installations verticales.
2	Activé (Temporisation)	Le convertisseur fonctionne à une fréquence constante (P3.13.8.2 Fréquence remplissage progressif) jusqu'à ce que la durée définie pour le remplissage progressif (P3.13.8.4 Temporisation remplissage progressif) soit atteinte. À l'issue de la temporisation de remplissage progressif, le régulateur PID commence la régulation. Dans ce mode, le défaut de remplissage progressif n'est pas disponible. Le mode Remplissage progressif est utilisé dans les installations horizontales.

**P3.13.8.2 FRÉQUENCE DE REMPLISSAGE PROGRESSIF (ID 1055)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur lorsque la fonction Remplissage progressif est utilisée.

**P3.13.8.3 NIVEAU DE REMPLISSAGE PROGRESSIF (ID 1095)**

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau en deçà duquel la commande de remplissage progressif est activée au démarrage du convertisseur.

Le convertisseur de fréquence fonctionne à la fréquence de démarrage PID jusqu'à ce que le retour atteigne la valeur définie. Ensuite, le régulateur PID commence la régulation du convertisseur.

Ce paramètre est appliqué si la fonction de remplissage progressif est définie sur Activé (Niveau).

### **P3.13.8.4 TEMPORISATION REMPLISSAGE PROGRESSIF (ID 1096)**

Utilisez ce paramètre pour définir la temporisation de page par défaut de la fonction Remplissage progressif. Lorsque la fonction de remplissage progressif est définie sur *Activé (Niveau)*, ce paramètre indique la temporisation du niveau de remplissage progressif à l'issue de laquelle un défaut de remplissage progressif se produit. Lorsque la fonction de remplissage progressif est définie sur *Activé, Temporisation*, le convertisseur fonctionne à la fréquence de remplissage progressif jusqu'à expiration de la temporisation définie par ce paramètre.

Si vous avez sélectionné l'option *Activé (Temporisation)* pour le paramètre P3.13.8.1 Fonction remplissage progressif, le paramètre Temporisation remplissage progressif indique la durée pendant laquelle le convertisseur fonctionne à la fréquence de remplissage progressif constante (P3.13.8.2 Fréquence remplissage progressif) avant que le contrôleur PID ne commence la régulation.

### **P3.13.8.5 DÉFAUT DE REMPLISSAGE PROGRESSIF (ID 748)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réponse du convertisseur en cas de défaut de remplissage progressif PID. Si la valeur de retour PID n'atteint pas le niveau défini dans la limite de durée, un défaut de remplissage progressif se produit.

- 0 = Aucune action
- 1 = Alarme
- 2 = Défaut (arrêt en fonction du mode Arrêt)
- 3 = Défaut (arrêt en roue libre)

## **10.14.9 SUPERVISION DE LA PRESSION D'ENTRÉE**

Utilisez la supervision de la pression d'entrée pour vous assurer qu'il y ait suffisamment d'eau au niveau de l'admission de la pompe. Quand la quantité d'eau est suffisante, la pompe n'aspire pas d'air et n'entraîne pas de cavitation de l'aspiration. Pour utiliser cette fonction, installez un capteur de pression au niveau de l'admission de la pompe.

Si la pression d'entrée de la pompe passe sous la limite d'alarme définie, une alarme s'affiche. La valeur du point de consigne du régulateur PID diminue et entraîne la réduction de la pression de sortie de la pompe. Lorsque la pression passe sous le seuil de défaut, la pompe s'arrête et un défaut s'affiche.

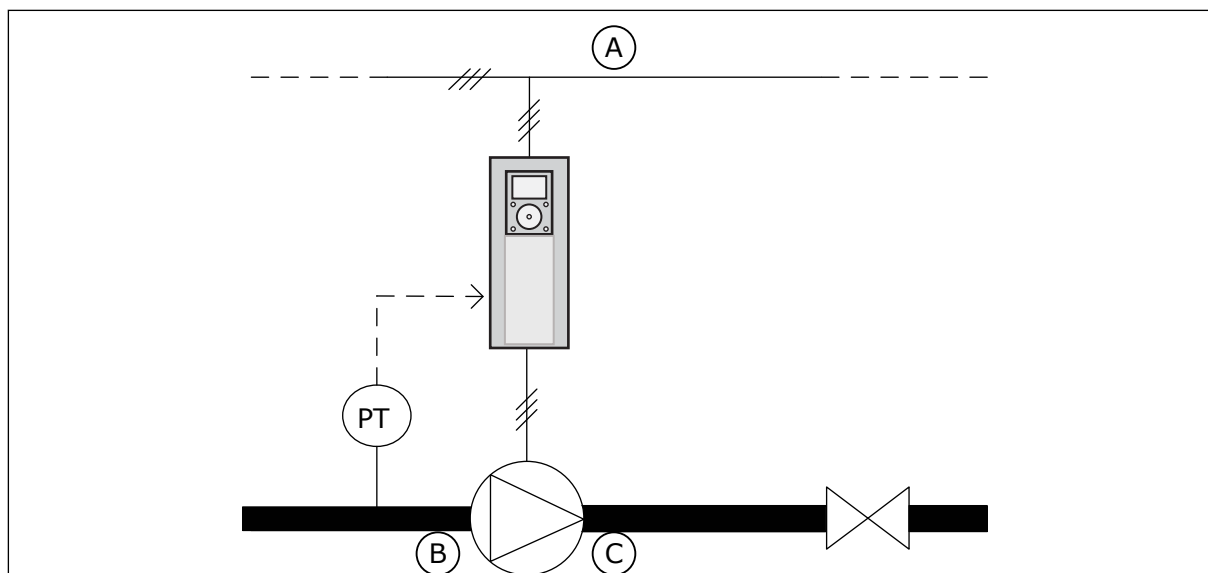


Fig. 86: Emplacement du capteur de pression

A. Réseau  
B. Admission

C. Évacuation

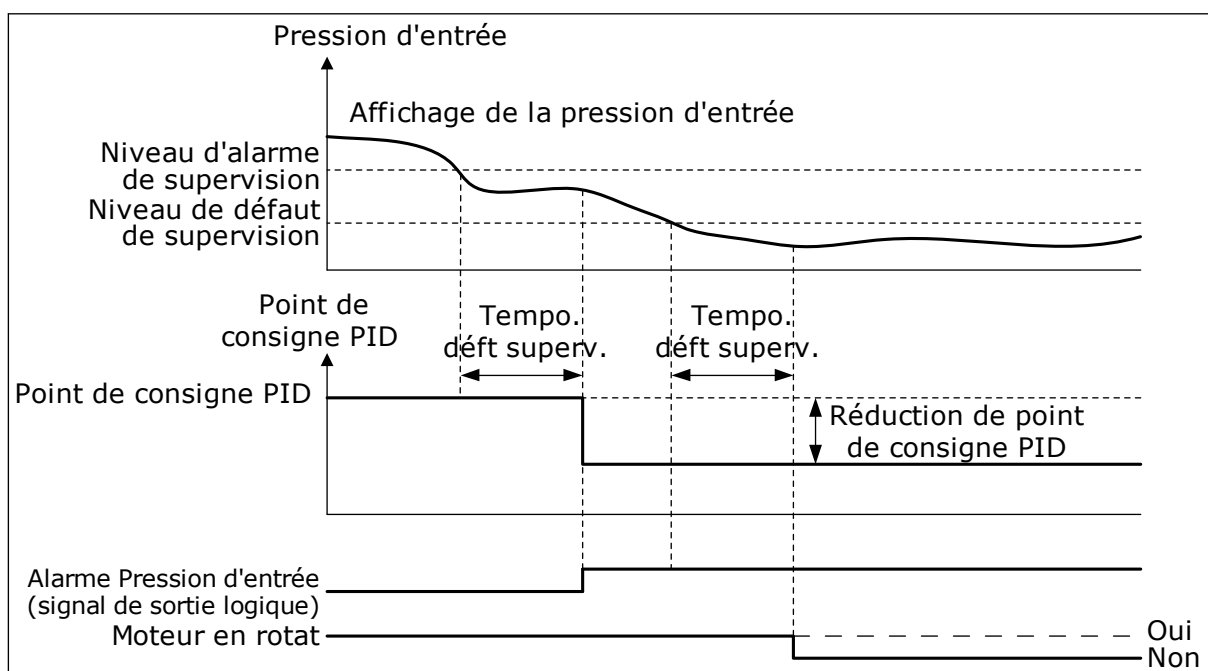


Fig. 87: Fonction de supervision de la pression d'entrée

### P3.13.9.1 ACTIVER LA SUPERVISION (ID 1685)

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction de supervision de la pression d'entrée. Utilisez cette fonction pour vous assurer qu'il y ait suffisamment de fluide au niveau de l'admission de la pompe.

### P3.13.9.2 SIGNAL DE SUPERVISION (ID 1686)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source du signal de pression d'entrée.

**P3.13.9.3 SÉLECTION DE L'UNITÉ DE SUPERVISION (ID 1687)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner l'unité correspondant au signal de pression d'entrée.

Vous pouvez mettre à l'échelle le signal de supervision (P3.13.9.2) en unités de process sur le panneau.

**P3.13.9.4 DÉCIMALES DE L'UNITÉ DE SUPERVISION (ID 1688)**

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre de décimales de l'unité du signal de pression d'entrée.

Vous pouvez mettre à l'échelle le signal de supervision (P3.13.9.2) en unités de process sur le panneau.

**P3.13.9.5 VALEUR MINIMALE DE L'UNITÉ DE SUPERVISION (ID 1689)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal de pression d'entrée.

Entrez la valeur dans l'unité de process sélectionnée. Par exemple, un signal analogique de 4 à 20 mA correspond à une pression de 0 à 10 bar.

**P3.13.9.6 VALEUR MAXIMALE DE L'UNITÉ DE SUPERVISION (ID 1690)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal de pression d'entrée.

Entrez la valeur dans l'unité de process sélectionnée. Par exemple, un signal analogique de 4 à 20 mA correspond à une pression de 0 à 10 bar.

**P3.13.9.7 NIVEAU D'ALARME DE SUPERVISION (ID 1691)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de l'alarme de pression d'entrée.

Si la pression d'entrée mesurée passe sous cette limite, une alarme de pression d'entrée s'affiche.

**P3.13.9.8 NIVEAU DE DÉFAUT DE SUPERVISION (ID 1692)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite du défaut de pression d'entrée.

Si la pression d'entrée mesurée passe sous ce niveau pendant une durée supérieure à celle définie, un défaut de pression d'entrée se produit.

**P3.13.9.9 TEMPO. DE DÉFAUT DE SUPERVISION (ID 1693)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée maximale pendant laquelle la pression d'entrée doit rester en deçà de la limite de défaut avant qu'un défaut de pression d'entrée ne se produise.

**P3.13.9.10 RÉDUCTION DE POINT DE CONSIGNE PID (ID 1694)**

Utilisez ce paramètre pour définir la vitesse de réduction de valeur du point de consigne PID lorsque la pression d'entrée mesurée est inférieure à la limite d'alarme.

**10.14.10 FONCTION VEILLE LORSQU'AUCUNE DEMANDE N'EST DÉTECTÉE**

Cette fonction garantit que la pompe ne fonctionne pas à une vitesse élevée en l'absence de demande du système.

Elle est activée lorsque le signal de retour PID et la fréquence de sortie du convertisseur demeurent dans les zones d'hystérésis spécifiées pendant une durée supérieure à celle définie par le paramètre P3.13.10.4 Temps de supervision SNDD.

Les paramètres d'hystérésis sont différents pour le signal de retour PID et la fréquence de sortie. L'hystérésis du retour PID (P3.13.10.2 Hystérésis d'erreur SNDD) est indiquée dans les unités de process sélectionnées pour la valeur du point de consigne PID.

Lorsque la fonction est activée, une valeur de polarisation à court terme (Ajout réel SNDD) est ajoutée en interne à la valeur de retour.

- En l'absence de demande du système, la sortie PID et la fréquence de sortie du convertisseur diminuent en direction de 0. Si la valeur de retour PID demeure dans la zone d'hystérésis, le convertisseur passe en mode Veille.
- Si la valeur de retour PID ne demeure pas dans la zone d'hystérésis, la fonction est désactivée et le convertisseur continue de fonctionner.

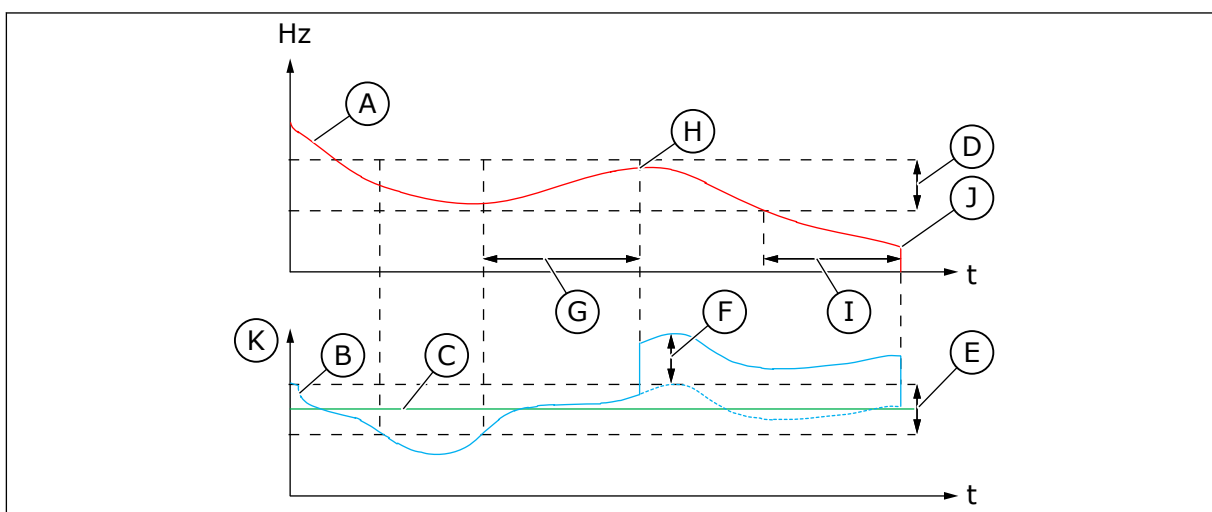


Fig. 88: Mode veille - Détection zéro

- |   |  |
|---|--|
| A. Fréquence de sortie du convertisseur   | H. La valeur de retour PID et la fréquence de sortie du convertisseur sont comprises dans les zones d'hystérésis pendant la durée définie (Temps de supervision SNDD). Une valeur de polarisation (Ajout réel SNDD) est ajoutée à la valeur de retour PID. |
| B. Valeur de retour PID   | I. Temporisation de veille PC1 (P3.13.5.2)   |
| C. Valeur du point de consigne PID  | J. Le convertisseur passe en mode Veille.  |
| D. Hystérésis de fréquence SNDD (P3.13.10.3)  | K. Unité process (P3.13.1.4)   |
| E. Erreur SNDD : hystérésis (P3.13.10.2)<br>Zone d'hystérésis autour de la valeur du point de consigne PID. |  |
| F. Ajout réel SNDD (P3.13.10.5)   |  |
| G. Temps de supervision SNDD (P3.13.10.4)   |  |

### **P3.13.10.1 MODE VEILLE - DÉTECTION ZÉRO ACTIVÉE (ID 1649)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Mode veille - Détection zéro (SNDD).

### **P3.13.10.2 HYSTÉRÉSIS ERREUR SNDD (ID 1658)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'hystérésis de la valeur d'erreur du régulateur PID.

### ***P3.13.10.3 HYSTÉRÉSIS FRÉQUENCE SNDD (ID 1663)***

Utilisez ce paramètre pour définir l'hystérésis de la fréquence de sortie du convertisseur.

### ***P3.13.10.4 TEMPS DE SUPERVISION SNDD (ID 1668)***

Utilisez ce paramètre pour définir la durée pendant laquelle la fréquence de sortie du convertisseur et la valeur d'erreur du contrôleur PID doivent rester dans les zones d'hystérésis avant que la fonction SNDD devienne active.

### ***P3.13.10.5 AJOUT RÉEL SNDD (ID 1669)***

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur brièvement ajoutée à la valeur réelle du retour PID lorsque la fonction SNDD est activée.

## **10.15 RÉGULATEUR PID EXTERNE**

### ***P3.14.1.1 ACTIVER LE RÉGULATEUR PID EXTERNE (ID 1630)***

Utilisez ce paramètre pour activer le régulateur PID.



#### **REMARQUE!**

Ce régulateur est destiné exclusivement à un usage externe. Il peut être utilisé avec une sortie analogique.

### ***P3.14.1.2 SIGNAL DÉM. (ID 1049)***

Utilisez ce paramètre pour définir le signal de démarrage et d'arrêt du régulateur PID 2 à usage externe.



#### **REMARQUE!**

Si le régulateur PID2 n'est pas activé dans le menu de base pour PID2, ce paramètre n'a aucun effet.

### ***P3.14.1.3 SORTIE À L'ARRÊT (ID 1100)***

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur de sortie du régulateur PID sous forme de pourcentage de sa valeur de sortie maximale lorsqu'il est arrêté à partir d'une sortie logique.

Si la valeur de ce paramètre est réglée sur 100 %, un changement de la valeur d'erreur de 10 % modifie la sortie de régulateur de 10 %.

## **10.16 FONCTION MULTI-POMPE**

La fonction multi-pompes vous permet de contrôler un système comprenant 8 moteurs au maximum, tels que des pompes, des ventilateurs ou des compresseurs fonctionnant en parallèle. Le régulateur PID interne du convertisseur active le nombre de moteurs nécessaire et contrôle leur vitesse en cas de demande.



### 10.16.1 LISTE DE CONTRÔLE DE MISE EN SERVICE DE LA FONCTION MULTI-POMPES (CONVERTISSEURS DE FRÉQUENCE MULTIPLES)

La liste de contrôle vous aide à configurer les réglages de base du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples). Si vous utilisez le panneau opérateur pour régler les paramètres, l'Assistant d'applicatif vous vient en aide pour les réglages de base.

Commencez par mettre en service les convertisseurs pour lesquels le signal de retour PID (capteur de pression, par exemple) est connecté à une entrée analogique (par défaut : AI2). Parcourez tous les convertisseurs de fréquence du système.

Étape	Action
1	<p><b>Vérifiez le câblage.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pour voir le câblage d'alimentation correct (câble secteur, câble moteur) du convertisseur, consultez le <i>Manuel d'installation</i>.</li> <li>• Pour vérifier le câblage de commande correct (E/S, capteur de retour PID, communication), voir <i>Fig. 18 Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)</i>, exemple 1A et <i>Fig. 16 Raccordements de commande par défaut de l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)</i>.</li> <li>• Si la redondance est nécessaire, assurez-vous que le signal de retour PID (par défaut : AI2) est connecté à au moins deux convertisseurs. Pour les instructions de câblage, voir <i>Fig. 18 Schéma de câblage électrique du système multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)</i>, exemple 1A.</li> </ul>
2	<p><b>Démarrez le convertisseur et commencez à configurer les paramètres.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Commencez par les convertisseurs auxquels un signal de retour PID est connecté. Ces convertisseurs peuvent fonctionner en tant que maître du système multi-pompes.</li> <li>• Vous pouvez configurer les paramètres à l'aide du panneau opérateur ou de l'outil PC.</li> </ul>
3	<p><b>Sélectionnez la configuration de l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) à l'aide du paramètre P1.2.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• La plupart des paramètres et configurations relatifs au système multi-pompes sont effectués de manière automatique, lorsque l'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples) est sélectionné à l'aide du paramètre P1.2 Applicatif (ID 212). Voir <i>2.5 Assistant d'applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)</i>.</li> <li>• Si vous utilisez le panneau opérateur pour configurer les paramètres, l'assistant d'applicatif démarre lorsque vous modifiez le paramètre P1.2 Applicatif (ID 212). L'assistant d'applicatif vous aide à résoudre les questions liées au système multi-pompes.</li> </ul>
4	<p><b>Configurez les paramètres du moteur.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Configurez les paramètres spécifiés par la plaque signalétique du moteur.</li> </ul>
5	<p><b>Indiquez le nombre total de convertisseurs utilisés dans le système multi-pompes.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Cette valeur est définie à l'aide du paramètre P1.35.14 Menu Paramètres de configuration rapide</li> <li>• Ce paramètre est également accessible dans le menu Paramètres -&gt; Groupe 3.15 -&gt; P3.15.2</li> <li>• Par défaut, le système multi-pompes comporte trois pompes (convertisseurs).</li> </ul>

Étape	Action
6	<p><b>Sélectionnez les signaux connectés au convertisseur.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Accédez au paramètre P1.35.16 (Menu Paramètres de configuration rapide).</li> <li>• Ce paramètre est également accessible dans le menu Paramètres -&gt; Groupe 3.15 -&gt; P3.15.4.</li> <li>• Si le signal de retour PID est connecté, le convertisseur peut fonctionner en tant que maître du système multi-pompes. Si le signal n'est pas connecté, le convertisseur fonctionne en tant qu'unité esclave.</li> <li>• Sélectionnez <i>Signaux connectés</i> si les signaux de démarrage et de retour PID (capteur de pression, par exemple) sont connectés au convertisseur.</li> <li>• Sélectionnez <i>Signal dém. seulement</i> si seul le signal de démarrage est connecté au convertisseur (le signal de retour PID n'est pas connecté).</li> <li>• Sélectionnez <i>Non connecté</i> si les signaux de démarrage ou de retour PID ne sont pas connectés au convertisseur.</li> </ul>
7	<p><b>Indiquez le numéro d'identification de la pompe.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Accédez au paramètre P1.35.15 (Menu Paramètres de configuration rapide).</li> <li>• Ce paramètre est également accessible dans le menu Paramètres -&gt; Groupe 3.15 -&gt; P3.15.3.</li> <li>• Chaque convertisseur du système multi-pompes doit avoir un numéro d'identification unique pour assurer une bonne communication entre les convertisseurs. Les numéros d'identification doivent respecter l'ordre numérique en commençant par le chiffre 1.</li> <li>• Les convertisseurs auxquels un signal de retour PID est connecté ont les numéros d'identification les plus petits (par exemple, ID 1 et ID 2). Cela leur permet d'utiliser la temporisation de démarrage la plus courte possible lorsque vous démarrez le système.</li> </ul>
8	<p><b>Configurez la fonction Interverrouillage.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Accédez au paramètre P1.35.17 (Menu Paramètres de configuration rapide).</li> <li>• Ce paramètre est également accessible dans le menu Paramètres -&gt; Groupe 3.15 -&gt; P3.15.5.</li> <li>• Par défaut, la fonction Interverrouillage est désactivée.</li> <li>• Sélectionnez <i>Activé</i> si le signal d'interverrouillage est connecté à l'entrée logique DI5 du convertisseur. Le signal d'interverrouillage est le signal d'entrée logique qui indique si cette pompe est disponible dans le système multi-pompes.</li> <li>• Sélectionnez <i>Non utilisé</i> si le signal d'interverrouillage n'est pas connecté à l'entrée logique DI5 du convertisseur. Le système détecte que toutes les pompes du système multi-pompes sont disponibles.</li> </ul>
9	<p><b>Examinez la source du signal du point de consigne PID.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Par défaut, la valeur du point de consigne PID provient du paramètre P1.35.9 Point consigne panneau 1.</li> <li>• Si nécessaire, vous pouvez modifier la source du signal du point de consigne PID à l'aide du paramètre P1.35.8. Vous pouvez sélectionner l'entrée analogique ou les données de traitement de bus de terrain 1 à 8, par exemple.</li> </ul>

Les paramètres de base du système multi-pompes sont à présent configurés. Vous pouvez également utiliser la liste de contrôle pour configurer les autres convertisseurs du système.

### 10.16.2 CONFIGURATION DU SYSTÈME

La fonction Multi-pompes a deux configurations différentes. La configuration utilisée est spécifiée par le nombre de convertisseurs au sein du système.

#### CONFIGURATION AVEC CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE UNIQUE

Le mode Convertisseur unique commande un système comportant une pompe à vitesse variable et sept pompes auxiliaires au maximum. Le régulateur PID interne du convertisseur de fréquence contrôle la vitesse d'une pompe et transmet les signaux de commande via les sorties relais afin de démarrer ou d'arrêter les pompes auxiliaires. Des contacteurs externes sont nécessaires pour basculer les pompes auxiliaires sur le secteur.

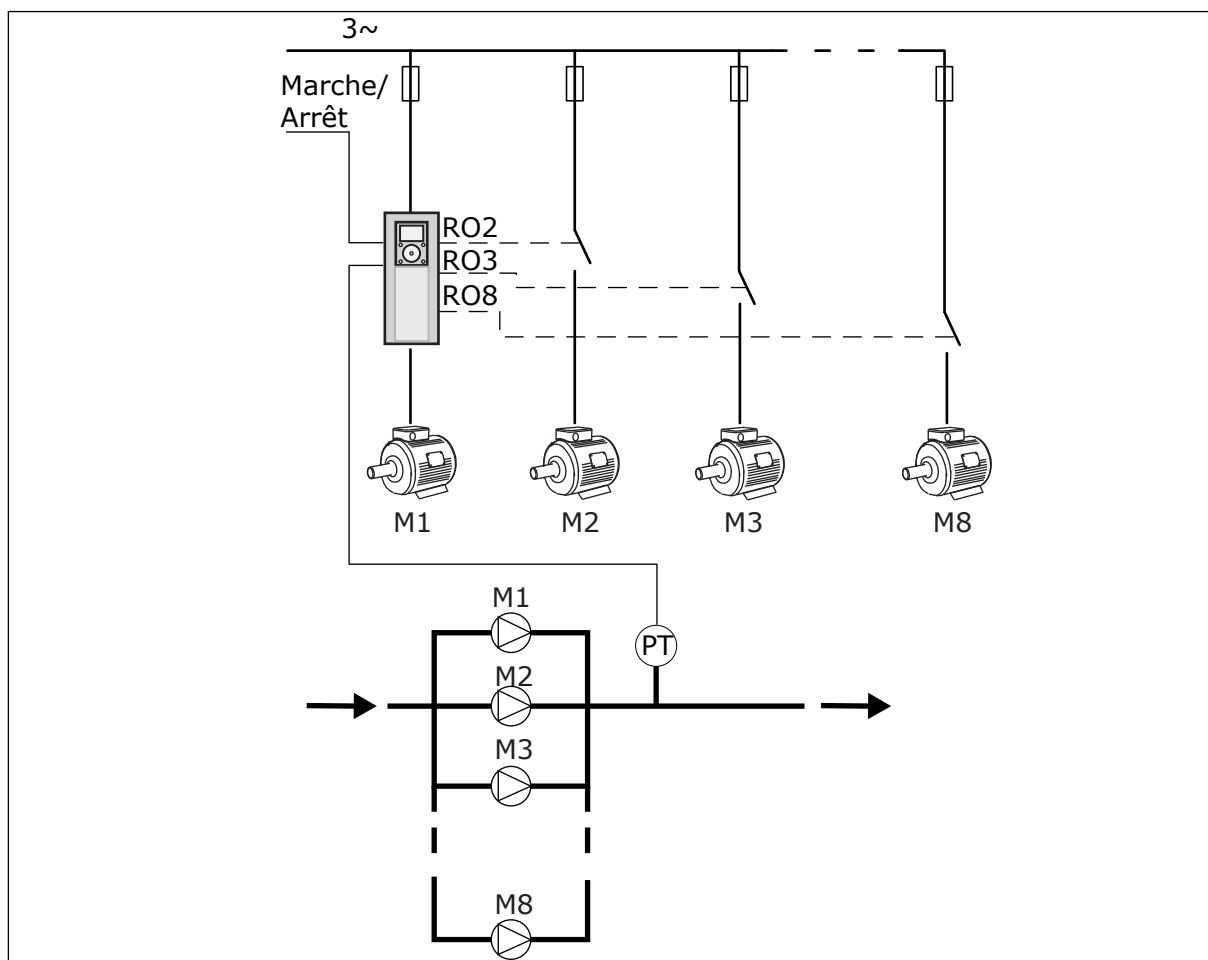


Fig. 89: Configuration avec convertisseur de fréquence unique (PT = capteur de pression)

#### CONFIGURATION AVEC CONVERTISSEURS DE FRÉQUENCE MULTIPLES

Les modes Convertisseurs de fréquence multiples (Multimaster et Multifollower) contrôlent un système comportant huit pompes à vitesse variable au maximum. Chaque pompe est contrôlée par un convertisseur. Le régulateur PID interne du convertisseur contrôle toutes les pompes. Le convertisseur utilise un bus de communication (Modbus RTU) pour la communication.

La figure ci-dessous décrit le principe de configuration d'un système à convertisseurs de fréquence multiples. Consultez également le schéma électrique général d'un système multi-

pompes au chapitre Fig. 18 Schéma de câblage électrique du système multi-pompes [convertisseurs de fréquence multiples], exemple 1A.

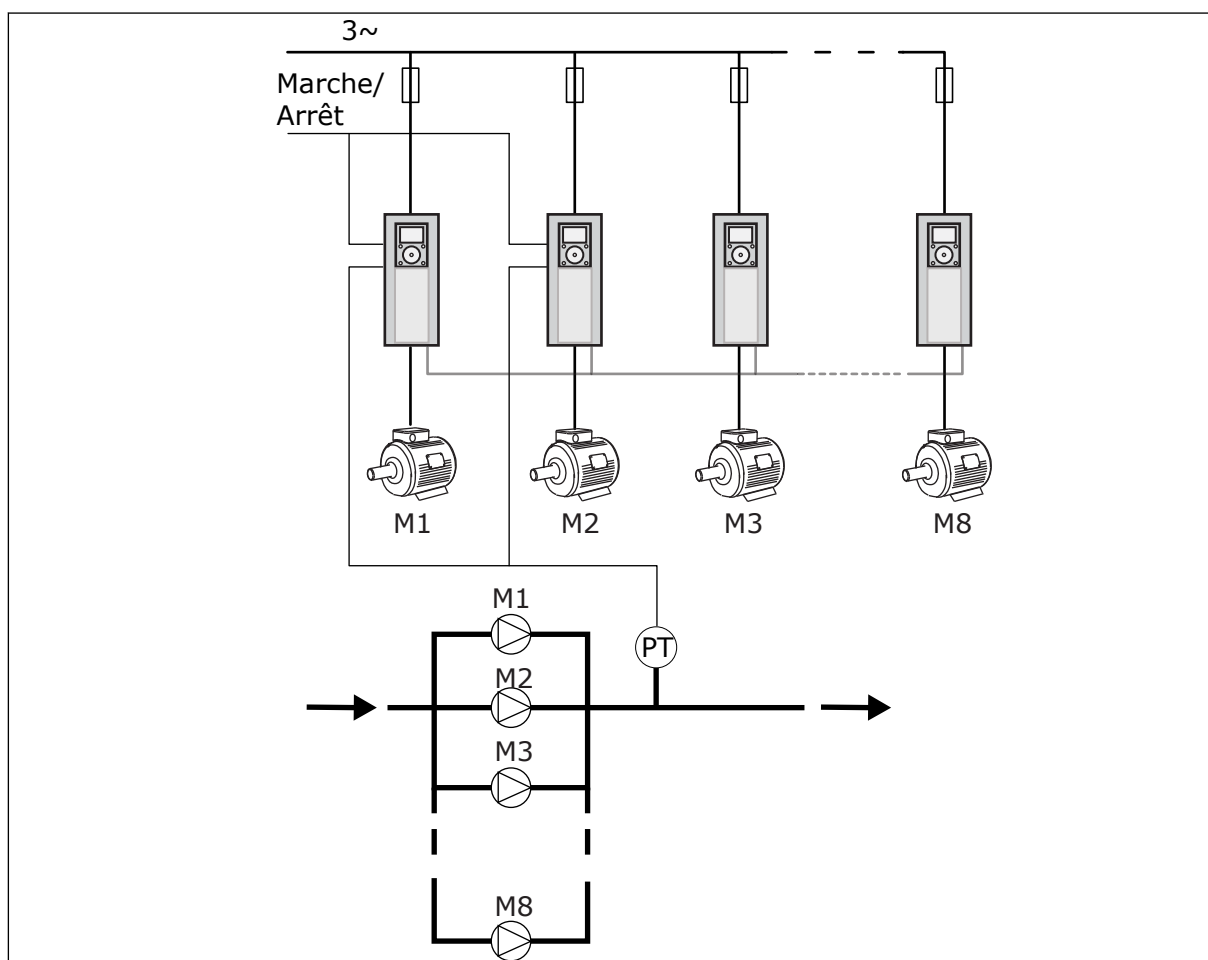


Fig. 90: Configuration avec convertisseurs de fréquence multiples (PT = capteur de pression)

### P3.15.1 MODE MULTI-POMPES (ID 1785)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le mode de configuration et de commande du système multi-pompes. La fonction Multi-pompes vous permet de commander un maximum de 8 moteurs (c'est-à-dire, pompes, ventilateurs, compresseurs) à l'aide de la régulation PID.

#### 0 = CONVERTISSEUR DE FRÉQUENCE UNIQUE

Le mode Convertisseur unique commande un système comportant une pompe à vitesse variable et sept pompes auxiliaires au maximum. Le régulateur PID interne du convertisseur de fréquence contrôle la vitesse d'une pompe et transmet les signaux de commande via les sorties relais afin de démarrer ou d'arrêter les pompes auxiliaires. Des contacteurs externes sont nécessaires pour basculer les pompes auxiliaires sur le secteur.

Une des pompes est connectée au convertisseur et contrôle le système. Lorsque la pompe principale détecte qu'il est nécessaire d'augmenter la capacité (fonctionnement à la fréquence maximum), le convertisseur envoie le signal de commande avec la sortie relais afin de démarrer la pompe auxiliaire suivante. Au démarrage de la pompe auxiliaire, la pompe principale continue son contrôle et démarre à la fréquence minimum.

Lorsque la pompe qui contrôle le système détecte que la capacité est trop élevée (fonctionnement à la fréquence minimum), elle arrête la pompe auxiliaire précédemment démarrée. Si aucune pompe auxiliaire ne fonctionne lorsque la pompe principale détecte la sur-capacité, cette dernière passe en mode Veille (si la fonction Veille est activée).

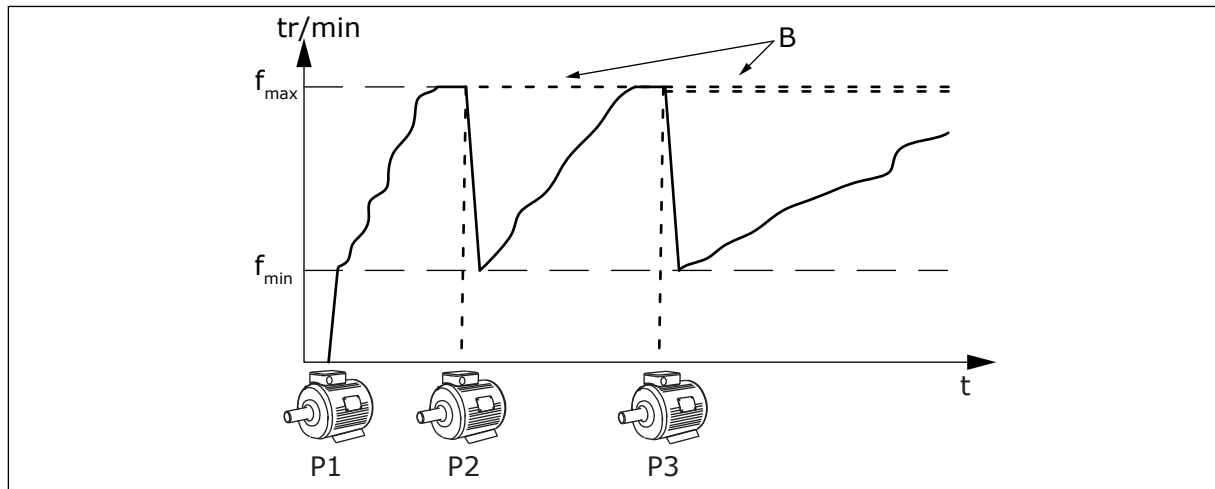


Fig. 91: Contrôle en mode Convertisseur de fréquence unique

P1 Pompe qui contrôle le système

o Pompes auxiliaires connectées au secteur (en ligne directe)

## 1 = MULTIFOLLOWER

Le mode Multifollower contrôle un système composé de 8 pompes à vitesse variable au maximum. Chaque pompe est contrôlée par un convertisseur. Le régulateur PID interne du convertisseur contrôle toutes les pompes.

Une des pompes contrôle toujours le système. Lorsque la pompe principale détecte qu'il est nécessaire d'augmenter la capacité (fonctionnement à la fréquence maximum), elle utilise le bus de communication pour démarrer la pompe suivante. La pompe suivante accélère et commence à fonctionner à la vitesse de la pompe principale. Les pompes auxiliaires fonctionnent à la même vitesse que la pompe qui contrôle le système.

Lorsque la pompe qui contrôle le système détecte que la capacité est trop élevée (fonctionnement à la fréquence minimum), elle arrête la pompe précédemment démarrée. Si aucune pompe auxiliaire ne fonctionne lorsque la pompe principale détecte la sur-capacité, cette dernière passe en mode Veille (si la fonction Veille est activée).

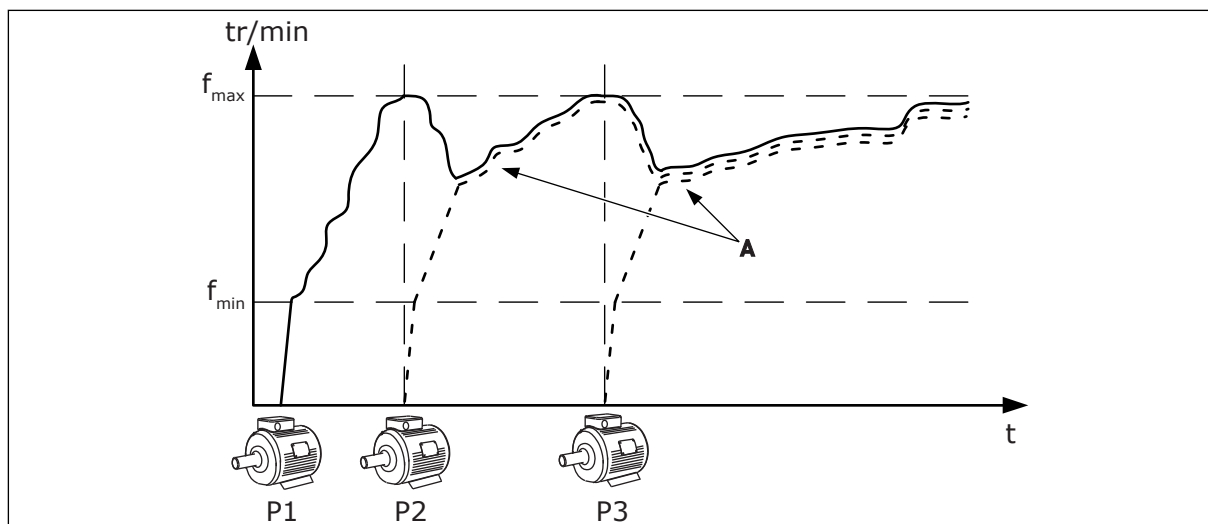


Fig. 92: Commande en mode Multifollower

P1 Pompe qui contrôle le système.

P2 La pompe suit la vitesse de P1.

P3 La pompe suit la vitesse de P1.

A La courbe A montre les pompes auxiliaires qui suivent la vitesse de la pompe 1.

## 1 = MULTIMASTER

Le mode Multimaster contrôle un système composé de 8 pompes à vitesse variable au maximum. Chaque pompe est contrôlée par un convertisseur. Le régulateur PID interne du convertisseur contrôle toutes les pompes.

Une des pompes contrôle toujours le système. Lorsque la pompe principale détecte qu'il est nécessaire d'augmenter la capacité (fonctionnement à la fréquence maximum), elle se verrouille à une vitesse de production constante, démarre la pompe suivante et demande à celle-ci de contrôler le système.

Lorsque la pompe qui contrôle le système détecte que la capacité est trop élevée (fonctionnement à la fréquence minimum), elle s'arrête. La pompe qui fonctionne à une vitesse de production constante commence à contrôler le système. Si plusieurs pompes fonctionnent à une vitesse de production constante, la pompe démarrée commence à contrôler le système. Si aucune pompe ne fonctionne à une vitesse de production constante lorsque la pompe principale détecte la sur-capacité, cette dernière passe en mode Veille (si la fonction Veille est activée).

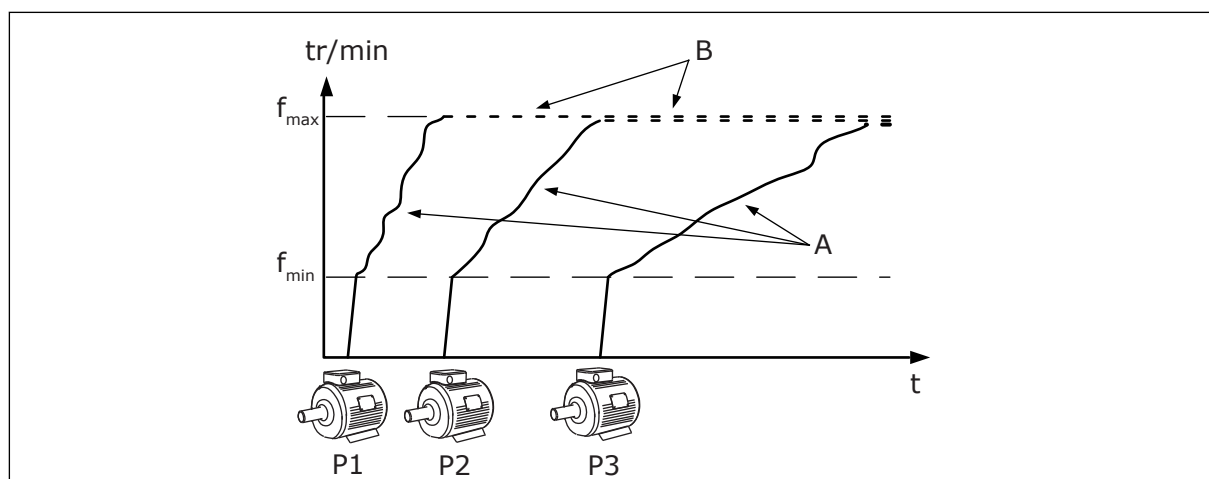


Fig. 93: Commande en mode Multimaster

- A. La courbe A montre le contrôle des pompes
- B. Les pompes sont verrouillées à la fréquence de production constante

### P3.15.2 NOMBRE DE POMPES (ID 1001)

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre total de moteurs/pompes utilisés avec le système multi-pompes. Le nombre maximum de pompes dans le système multi-pompes est 8.

Configurez ce paramètre dans l'installation. Si vous retirez un convertisseur pour procéder à la maintenance de la pompe, par exemple, il n'est pas nécessaire de modifier ce paramètre.



#### REMARQUE!

En modes Multifollower et Multimaster, tous les convertisseurs doivent utiliser la même valeur pour ce paramètre afin d'assurer une bonne communication entre eux.

### P3.15.3 NUMÉRO D'IDENTIFICATION DE LA POMPE (ID 1500)

Utilisez ce paramètre pour définir le numéro ID du convertisseur. Ce paramètre est seulement utilisé en modes Multifollower et Multimaster.

Chaque convertisseur de fréquence du système multi-pompes doit avoir un numéro de séquence (ID) unique qui commence toujours par 1.

La pompe n° 1 correspond toujours au maître principal du système multi-pompes. Le convertisseur numéro 1 contrôle le process et le régulateur PID. Les signaux de retour PID et de point de consigne PID doivent être connectés au convertisseur de fréquence numéro 1.

Si le convertisseur numéro 1 n'est pas disponible dans le système, par exemple en cas de coupure de son alimentation, le convertisseur suivant démarre et fait office de maître secondaire du système multi-pompes.



**REMARQUE!**

La communication entre les autres convertisseurs ne fonctionne pas correctement si :

- les numéros d'identification des pompes ne respectent pas l'ordre numérique (en commençant par 1), ou
- deux convertisseurs utilisent le même numéro d'identification.

**P3.15.4 SIGNAUX DE DÉMARRAGE ET DE RETOUR (ID 1782)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les signaux connectés au convertisseur.

0 = Les signaux de démarrage et de retour PID ne sont pas connectés au convertisseur concerné

1 = Seuls les signaux de démarrage sont connectés au convertisseur concerné

2 = Les signaux de démarrage et de retour PID sont connectés au convertisseur concerné

**REMARQUE!**

Ce paramètre définit le mode de fonctionnement (maître ou esclave) du système multi-pompes. Les convertisseurs auxquels les signaux de démarrage et de retour PID sont connectés peuvent fonctionner en tant que convertisseur maître dans le système multi-pompes. Si le système multi-pompes comporte plusieurs convertisseurs auxquels tous les signaux sont connectés, le convertisseur utilisant le numéro d'identification de pompe (P3.15.3) le plus petit commence à fonctionner en tant que maître.

**10.16.3 INTERVERROUILLAGES**

Les interverrouillages indiquent au système multi-pompe qu'un moteur n'est pas disponible. Cela peut se produire lorsque le moteur est retiré du système pour maintenance ou contourné pour une commande manuelle.

**P3.15.5 INTERVERROUILLAGE DES POMPES (ID 1032)**

Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver les interverrouillages. Le signal d'interverrouillage indique au système multi-pompes si un moteur est disponible ou non. Les signaux d'interverrouillage sont fournis avec des signaux DI.

Pour utiliser les interverrouillages, activez le paramètre P3.15.2. Sélectionnez l'état de chaque moteur avec une entrée logique (paramètres P3.5.1.34 à P3.5.1.39). Si la valeur de l'entrée est FERMÉ (autrement dit, actif), la logique multi-pompes connecte le moteur au système multi-pompes.

**10.16.4 BRANCHEMENT DU CAPTEUR DE RETOUR DANS UN SYSTÈME MULTI-POMPES**

Pour bénéficier d'une précision et d'une redondance optimales dans le système multi-pompes, utilisez des capteurs de retour pour chaque convertisseur.

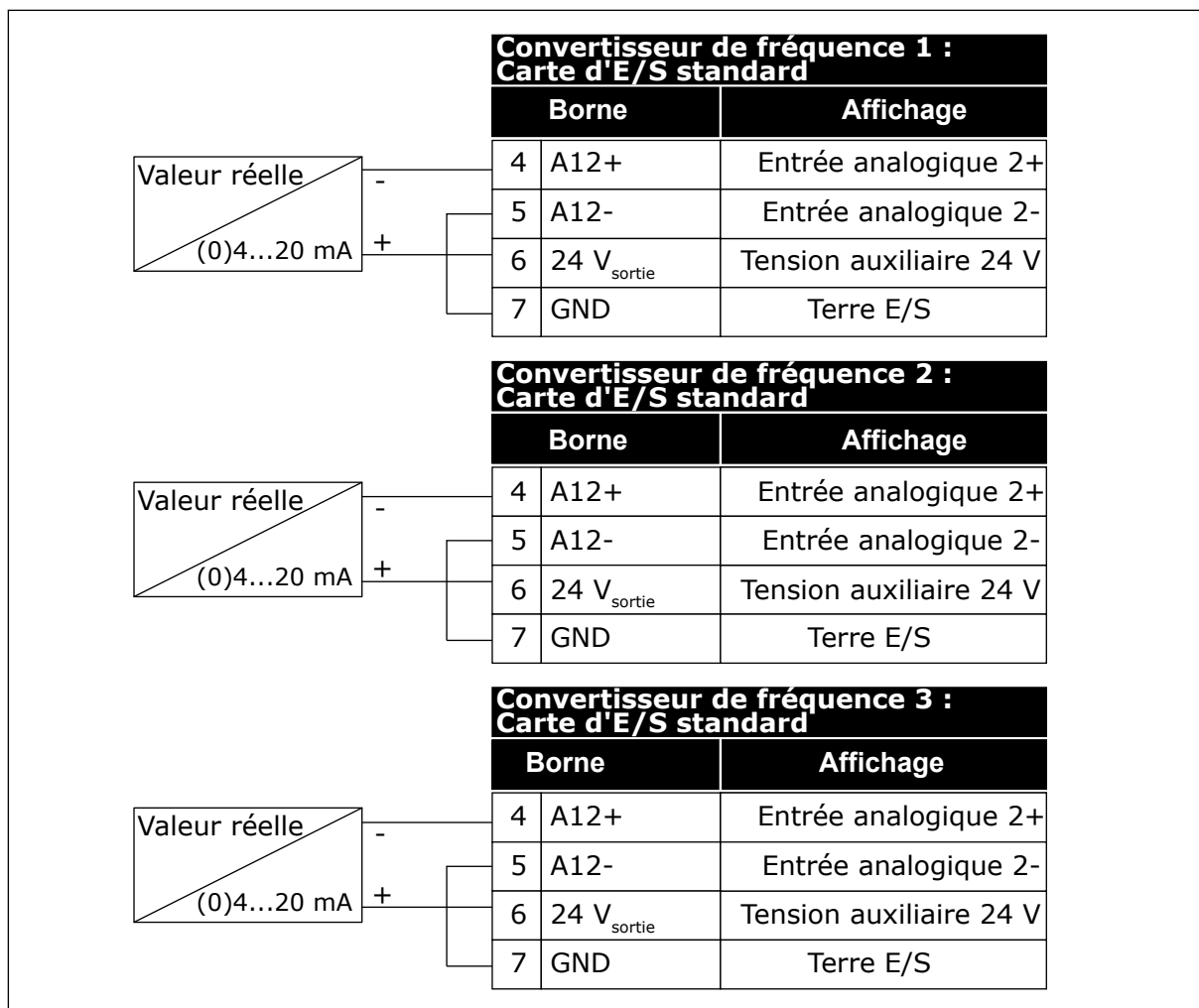


Fig. 94: Câblage des capteurs de retour pour chaque convertisseur

Vous pouvez également utiliser le même capteur pour tous les convertisseurs. Le capteur (transducteur) peut être alimenté par une source d'alimentation 24 V ou par la carte de commande du convertisseur.

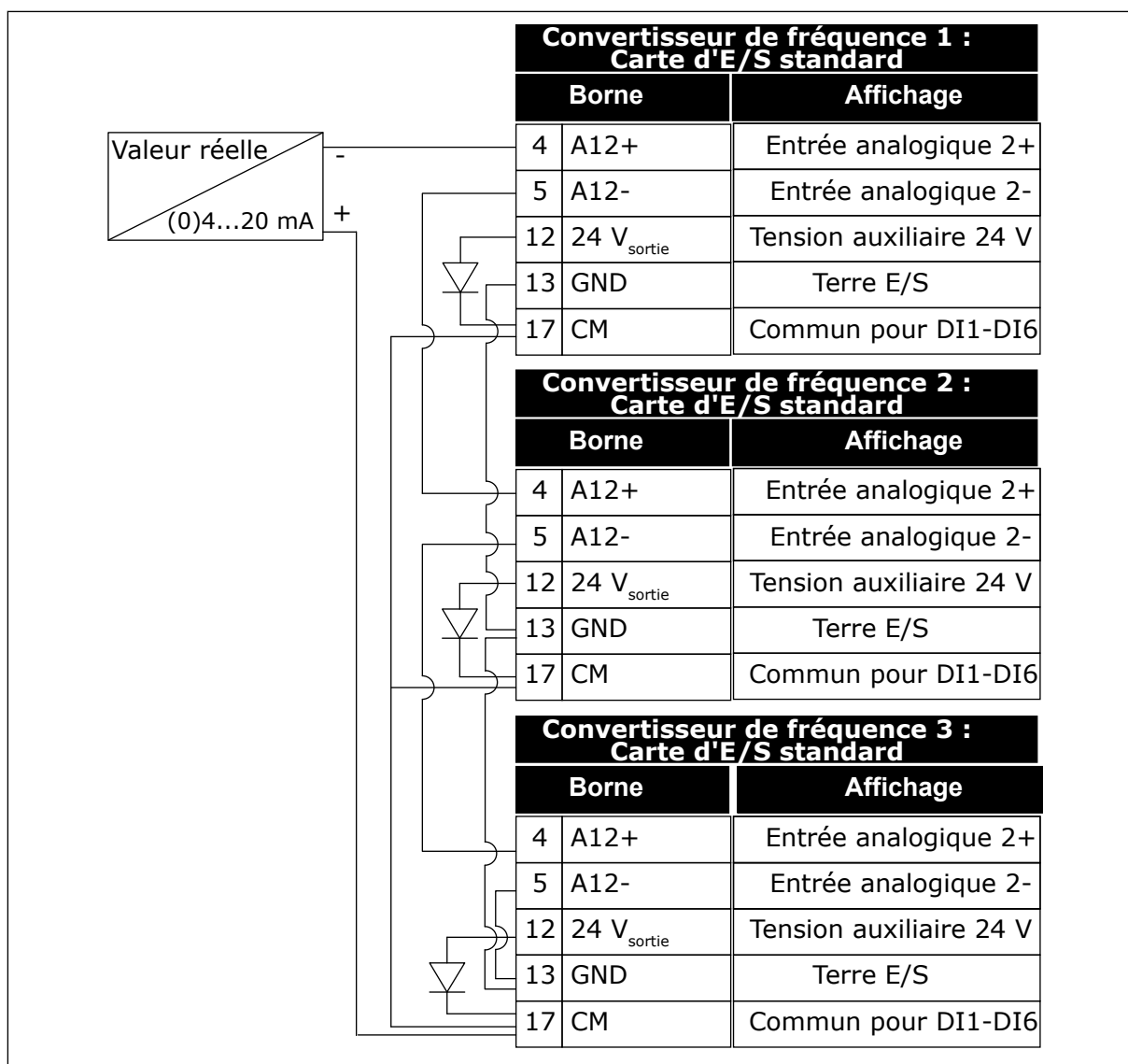


Fig. 95: Câblage du même capteur pour tous les convertisseurs (alimenté par la carte d'E/S du convertisseur)

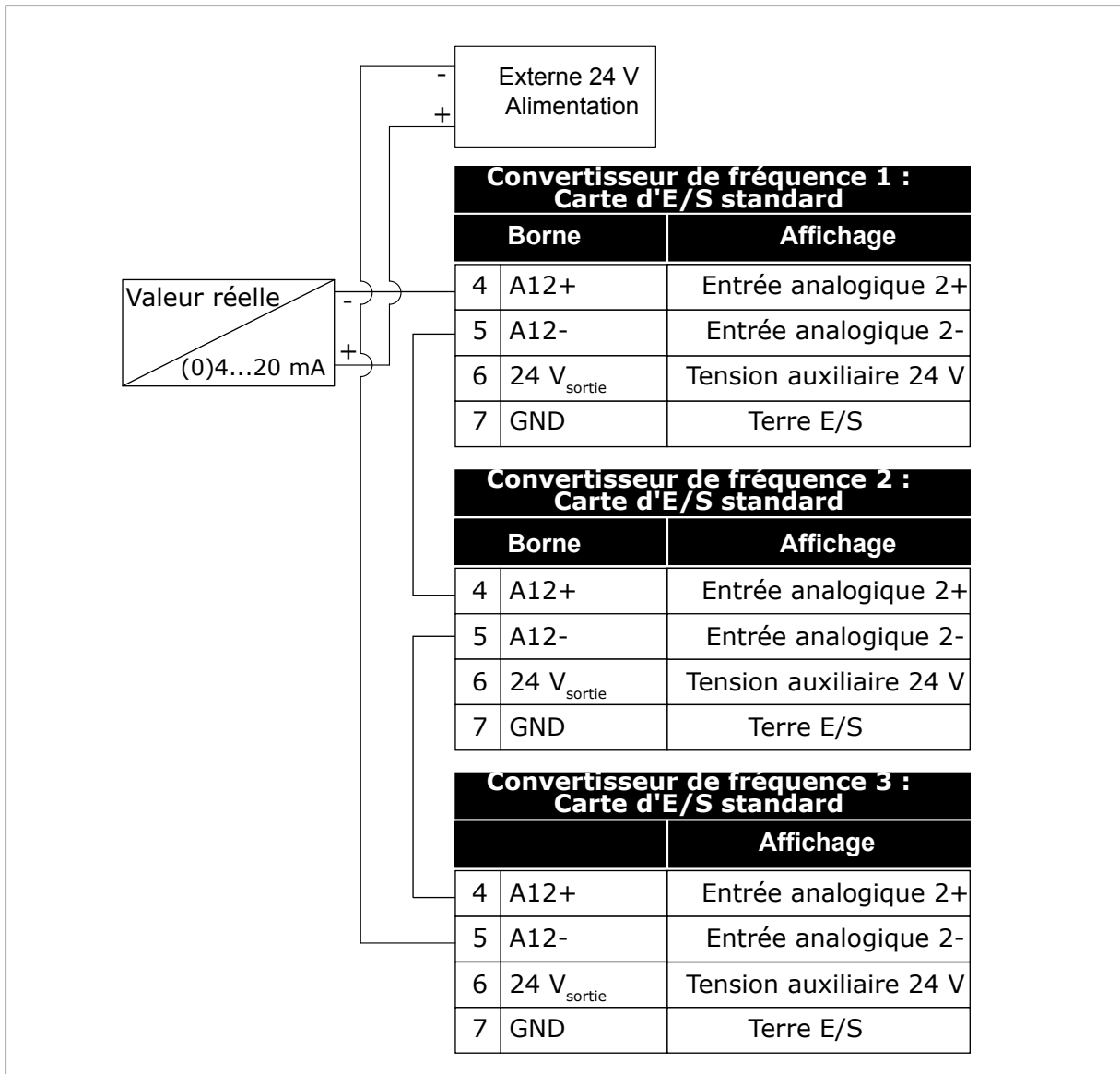


Fig. 96: Câblage du même capteur pour tous les convertisseurs (alimenté par une source 24 V externe)

Si un capteur est alimenté à partir de la carte d'E/S du convertisseur et que les diodes sont connectées entre les bornes 12 et 17, les entrées logiques doivent être isolées de la terre. Positionnez le commutateur DIP d'isolation sur *Flottant*.

Les entrées logiques sont actives lorsqu'elles sont connectées à *GND*, qui est la condition par défaut.

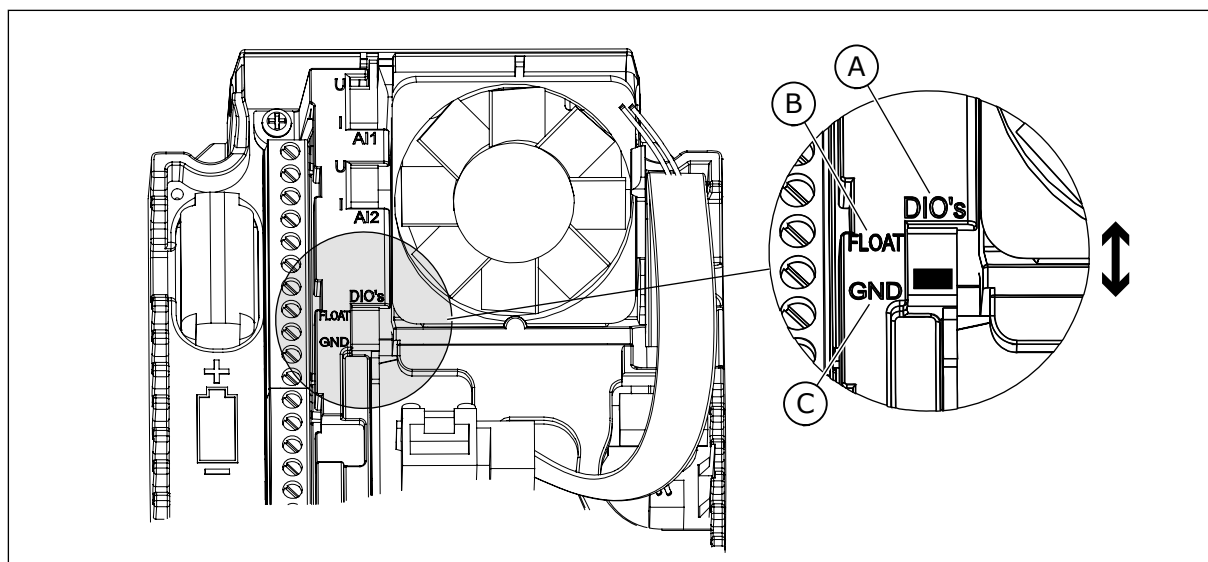


Fig. 97: Interrupteur DIP d'isolement

A. Entrées logiques  
B. Flottant

C. Mises à la terre (par défaut)

### P3.15.6 PERMUTATION (ID 1027)

Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver la rotation de la séquence démarrage et la priorité des moteurs.

La permutation change la séquence dans laquelle les moteurs démarrent pour qu'ils s'usent uniformément.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Désactivé	En fonctionnement normal, l'ordre des moteurs est toujours <b>1, 2, 3, 4, 5</b> . L'ordre peut changer en cours de fonctionnement si vous ajoutez ou supprimez des interverrouillages. Après l'arrêt du convertisseur, l'ordre initial est rétabli.
1	Activé (Intervalle)	Le système change l'ordre à intervalles réguliers pour assurer une usure homogène des moteurs. Vous pouvez ajuster les intervalles de permutation à l'aide du paramètre P3.15.8. La temporisation de l'intervalle de permutation fonctionne uniquement lorsque le système multi-pompes est en cours d'utilisation.
2	Activé (temps réel)	L'ordre de démarrage change au jour et à l'heure sélectionnés. Sélectionnez les valeurs à l'aide des paramètres P3.15.9 et P3.15.10.  Pour utiliser ce mode, vous devez installer une batterie RTC dans le convertisseur.

#### Exemple

Après une permutation, le premier moteur est placé en dernier. Les autres moteurs remontent d'une position.

Ordre de démarrage des moteurs : 1, 2, 3, 4, 5

--> Permutation -->

Ordre de démarrage des moteurs : 2, 3, 4, 5, 1

--> Permutation -->

Ordre de démarrage des moteurs : 3, 4, 5, 1, 2

### **P3.15.7 POMPES PERMUTÉES (ID 1028)**

Utilisez ce paramètre pour inclure le moteur/pompe régulé(e) dans le système de permutation et d'interverrouillage.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Pompes auxiliaires	Le convertisseur est toujours raccordé au moteur 1. Les interverrouillages sont sans incidence sur le moteur 1. Ce dernier n'est pas inclus dans la logique de permutation.
1	Toutes les pompes	Il est possible de raccorder le convertisseur aux moteurs de votre choix au sein du système. Les interverrouillages ont une incidence sur tous les moteurs. Tous les moteurs sont inclus dans la logique de permutation.

## **CÂBLAGE**

Les raccordements sont différents pour les valeurs de paramètre 0 et 1.

### **SÉLECTION 0, POMPES AUXILIAIRES**

Le convertisseur est directement raccordé au moteur 1. Les autres moteurs sont des moteurs auxiliaires. Ils sont raccordés au réseau par des contacteurs et contrôlés par les relais du convertisseur de fréquence. La logique de permutation ou d'interverrouillage est sans incidence sur le moteur 1.

### **SÉLECTION 1, TOUTES LES POMPES**

Pour inclure le moteur régulateur dans la logique de permutation ou d'interverrouillage, respectez les instructions de la figure ci-dessous. Un relais commande chaque moteur. La logique du contacteur raccorde le premier moteur au convertisseur, et les moteurs suivants au réseau.

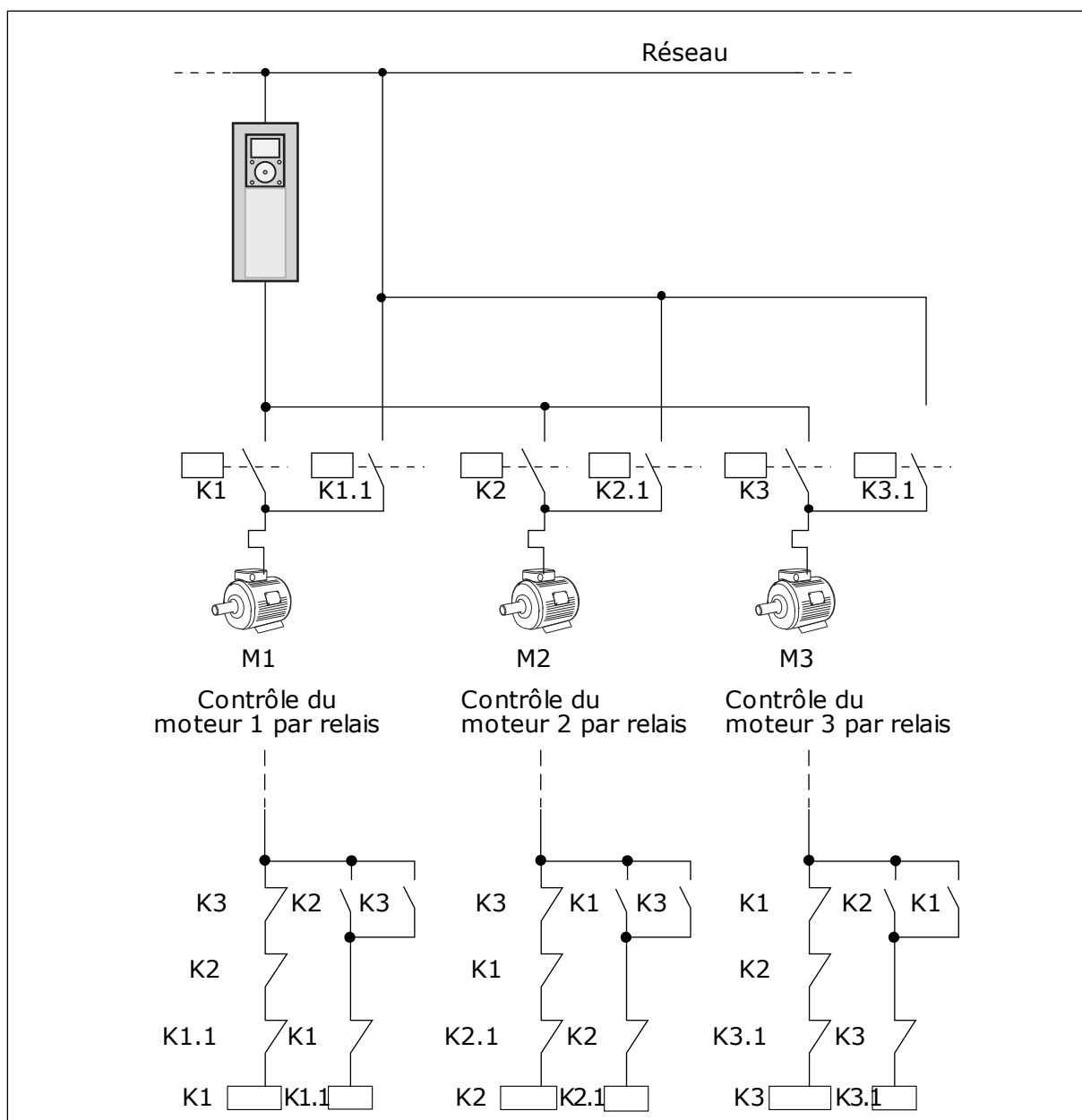


Fig. 98: Sélection 1

### P3.15.8 INTERVALLE DE PERMUTATION (ID 1029)

Utilisez ce paramètre pour ajuster l'intervalle de permutation.  
L'intervalle de permutation est la temporisation au terme de laquelle la fonction de permutation démarre si la capacité utilisée se situe sous un niveau défini. La valeur de cette temporisation ne s'exécute pas lorsque le système multi-pompes est arrêté ou en mode veille. Pour utiliser le paramètre, sélectionnez *Activé (intervalle)* avec le paramètre P3.15.6 Mode Permutation.

La permutation a lieu si :

- le système multi-pompes est en cours de fonctionnement (la commande de démarrage est active),
- l'intervalle de permutation a expiré ;
- la pompe qui contrôle le système fonctionne en dessous de la fréquence spécifiée par le paramètre P3.15.11 Permutation : seuil de fréquence ;
- le nombre de pompes en cours de fonctionnement est inférieur ou égal à la limite spécifiée par le paramètre P3.15.12 Permutation : limite de pompes.

#### **P3.15.9 JOURS DE PERMUTATION (ID 1786)**

Utilisez ce paramètre pour définir les jours de la semaine pendant lesquels la fonction de permutation est exécutée. La valeur de ce paramètre est appliquée si le mode Permutation est 'Activé (jrs semaine)'.

#### **P3.15.10 HEURE DE PERMUTATION (ID 1787)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'heure pendant laquelle la fonction de permutation est exécutée. La valeur de ce paramètre est appliquée si le mode Permutation est 'Activé (jrs semaine)'.

Pour utiliser les paramètres, sélectionnez *Activé (temps réel)* avec le paramètre P3.15.6 Permutation.

La permutation a lieu si :

- le système multi-pompes est en cours de fonctionnement (la commande de démarrage est active),
- il s'agit du jour et de l'heure de permutation,
- la pompe qui contrôle le système fonctionne en dessous de la fréquence spécifiée par le paramètre P3.15.11 Permutation : seuil de fréquence ;
- le nombre de pompes en cours de fonctionnement est inférieur ou égal à la limite spécifiée par le paramètre P3.15.12 Permutation : limite de pompes.

#### **P3.15.11 SEUIL DE FRÉQUENCE DE PERMUTATION (ID 1031)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de fréquence de permutation.

La limite de fréquence de permutation est la limite sous laquelle la fréquence de sortie du convertisseur de régulation doit rester pour permettre le démarrage de la permutation.

#### **P3.15.12 LIMITE DE POMPES POUR LA PERMUTATION (ID 1030)**

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre de pompes utilisées dans la fonction Multi-pompes.

La Limite de pompes pour la permutation est la limite sous laquelle le nombre de moteurs en fonctionnement doit rester pour permettre le démarrage de la permutation.

Si le nombre de pompes en marche dans le système multi-pompes est inférieur ou égal à la limite spécifiée par le paramètre P3.15.12 et si la pompe qui contrôle le système fonctionne en-dessous de la fréquence spécifiée par le paramètre P3.15.11, la permutation a lieu.



**REMARQUE!**

Ces paramètres sont utilisés en mode Convertisseur de fréquence unique, car la permutation peut redémarrer le système (en fonction du nombre de moteurs en cours de fonctionnement).

En modes Multifollower et Multimaster, configurez ces paramètres sur les valeurs maximum afin que la permutation puisse avoir lieu immédiatement à l'heure de permutation sélectionnée. En modes Multifollower et Multimaster, le nombre de pompes en cours de fonctionnement est sans effet sur la permutation.

**P3.15.13 BANDE PASSANTE (ID 1097)**

Utilisez ce paramètre pour définir les limites de bande passante autour du point de consigne PID pour le démarrage et l'arrêt des moteurs auxiliaires.

Tant que la valeur de retour PID reste dans les limites de bande passante, les moteurs auxiliaires ne démarrent pas ou ne s'arrêtent pas. La valeur de ce paramètre est indiquée sous la forme d'un pourcentage du point de consigne.

**P3.15.14 BANDE PASSANTE : TEMPORISATION (ID 1098)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée avant le démarrage ou l'arrêt des moteurs auxiliaires.

Lorsque le retour PID n'est pas compris dans la largeur de la bande passante, la durée qui est définie avec ce paramètre doit s'écouler avant que les moteurs auxiliaires démarrent ou s'arrêtent. Le nombre de pompes en cours de fonctionnement augmente ou diminue si le régulateur PID ne parvient pas à conserver la valeur de process (retour) dans la bande passante autour du point de consigne.

Les limites de bande passante sont définies sous la forme d'un pourcentage du point de consigne PID. Tant que la valeur de retour PID demeure dans les limites de la bande passante, il n'est pas nécessaire d'augmenter ou de diminuer le nombre de pompes en cours de fonctionnement.

Lorsque la valeur de retour sort des limites de la bande passante, la durée spécifiée par le paramètre P3.15.14 doit s'écouler avant toute augmentation ou diminution du nombre de pompes en cours de fonctionnement. Des pompes supplémentaires doivent être disponibles.

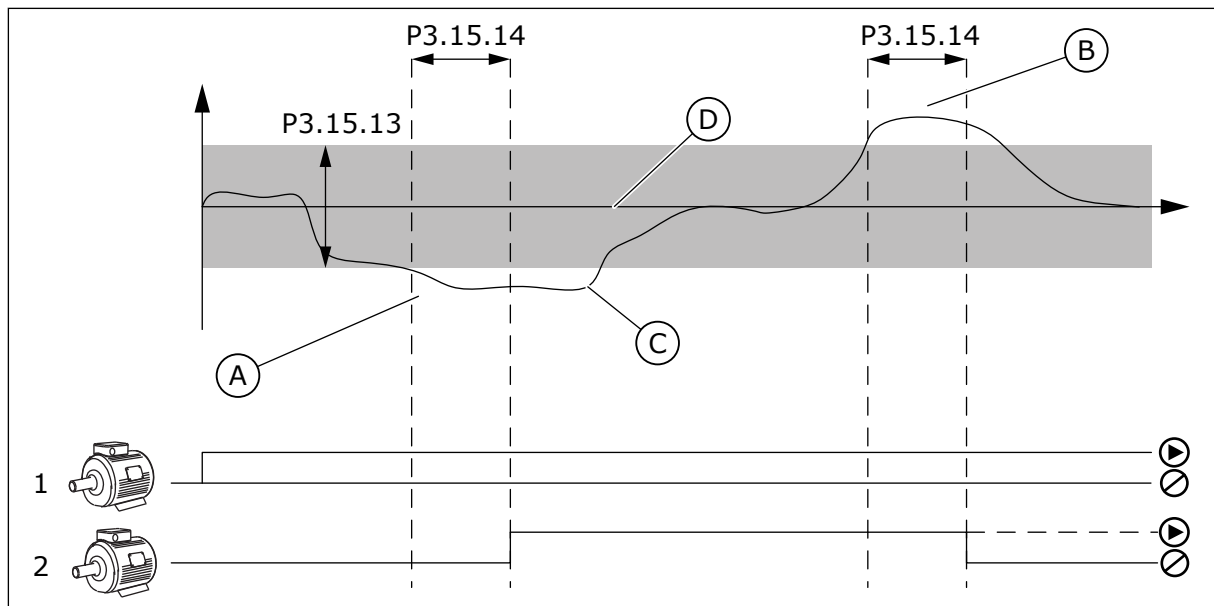


Fig. 99: Démarrage et arrêt des pompes auxiliaires (P3.15.13 = Bande passante, P3.15.14 = Bande passante : temporisation)

- A. La pompe qui contrôle le système fonctionne à une fréquence proche de la valeur maximum (-2 Hz). Le nombre de pompes en cours de fonctionnement augmente.
- B. La pompe qui contrôle le système fonctionne à une fréquence proche de la valeur minimum (+2 Hz). Le nombre de pompes en cours de fonctionnement diminue.
- C. Le nombre de pompes en cours de fonctionnement augmente ou diminue si le régulateur PID ne parvient pas à conserver la valeur de process (retour) dans la bande passante autour du point de consigne.
- D. Bande passante spécifiée autour du point de consigne.

### P3.15.15 VITESSE DE PRODUCTION CONSTANTE (ID 1513)

Utilisez ce paramètre pour définir la vitesse constante à laquelle le moteur se verrouille lorsque le moteur suivant démarre dans le système Multimaster. La valeur de ce paramètre est indiquée comme un pourcentage de la fréquence minimale par rapport à la fréquence maximale.

### P3.15.16 LIMITE POMPES ACTIV. (ID 1187)

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre maximum de moteurs fonctionnant simultanément dans le système multi-pompes.



#### REMARQUE!

Si la valeur du paramètre P3.15.2 Nombre de pompes change, cette valeur change automatiquement elle aussi et prend celle du paramètre.

#### Exemple :

Le système multi-pompes comporte 3 pompes, mais seulement 2 peuvent fonctionner simultanément. La troisième pompe est installée dans le système pour permettre la redondance. Nombre de pompes pouvant fonctionner simultanément :

- Nb max. de pompes actives = 2

#### **P3.15.17.1 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 1 (ID 426)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

Lorsque la fonction d'interverrouillage de pompes (P3.15.5) est activée, le convertisseur lit les états des entrées logiques de l'interverrouillage de pompes (retour). Lorsque l'entrée est à l'état FERMÉ, le moteur est disponible pour le système multi-pompes.

Lorsque la fonction d'interverrouillage de pompes (P3.15.5) est désactivée, le convertisseur ne lit pas les états des entrées logiques de l'interverrouillage de pompes (retour). Le système multi-pompes détecte que toutes les pompes sont disponibles.

- En mode Convertisseur de fréquence unique, le signal d'entrée logique sélectionné à l'aide de ce paramètre indique l'état de l'interverrouillage de la pompe 1 dans le système multi-pompes.
- En modes Multifollower et Multimaster, le signal d'entrée logique sélectionné à l'aide de ce paramètre montre l'état de l'interverrouillage de la pompe connectée à ce convertisseur.

#### **P3.15.17.2 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 2 (ID 427)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

#### **P3.15.17.3 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 3 (ID 428)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

#### **P3.15.17.4 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 4 (ID 429)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

#### **P3.15.17.5 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 5 (ID 430)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

#### **P3.15.17.6 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 6 (ID 486)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

#### **P3.15.17.7 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 7 (ID 487)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.

### P3.15.17.8 INTERVERROUILLAGE DE POMPE 8 (ID 488)

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique utilisé comme signal d'interverrouillage pour le système multi-pompes.



#### REMARQUE!

Ces paramètres sont uniquement utilisés en mode Convertisseur de fréquence unique.

Lorsque la fonction d'interverrouillage de pompes (P3.15.5) est activée, le convertisseur lit les états des entrées logiques de l'interverrouillage de pompes. Lorsque l'entrée est à l'état FERMÉ, le moteur est disponible pour le système multi-pompes.

Lorsque la fonction d'interverrouillage de pompes (P3.15.5) est désactivée, le convertisseur ne lit pas les états des entrées logiques de l'interverrouillage de pompes. Le système multi-pompes détecte que toutes les pompes sont disponibles.

### 10.16.5 SUPERVISION DES SURPRESSIONS

Vous pouvez utiliser la fonction de supervision des surpressions dans un système Multi-pompe. Par exemple, lorsque vous fermez rapidement la vanne principale du système de pompes, la pression dans la tuyauterie augmente. La pression peut augmenter trop rapidement pour le régulateur PID. Pour éviter toute rupture des canalisations, la supervision des surpressions arrête les moteurs auxiliaires du système Multi-pompe.

#### P3.15.18.1 ACTIVER LA SUPERVISION DES SURPRESSIONS (ID 1698)

Utilisez ce paramètre pour activer la supervision des surpressions.

La supervision des surpressions affiche le signal de retour du régulateur PID, autrement dit la pression. Si le signal dépasse le seuil de surpression, il arrête immédiatement toutes les pompes auxiliaires. Seul le moteur régulateur continue de fonctionner. Lorsque la pression diminue, le système continue de fonctionner et raccorde à nouveau les moteurs auxiliaires un à un.

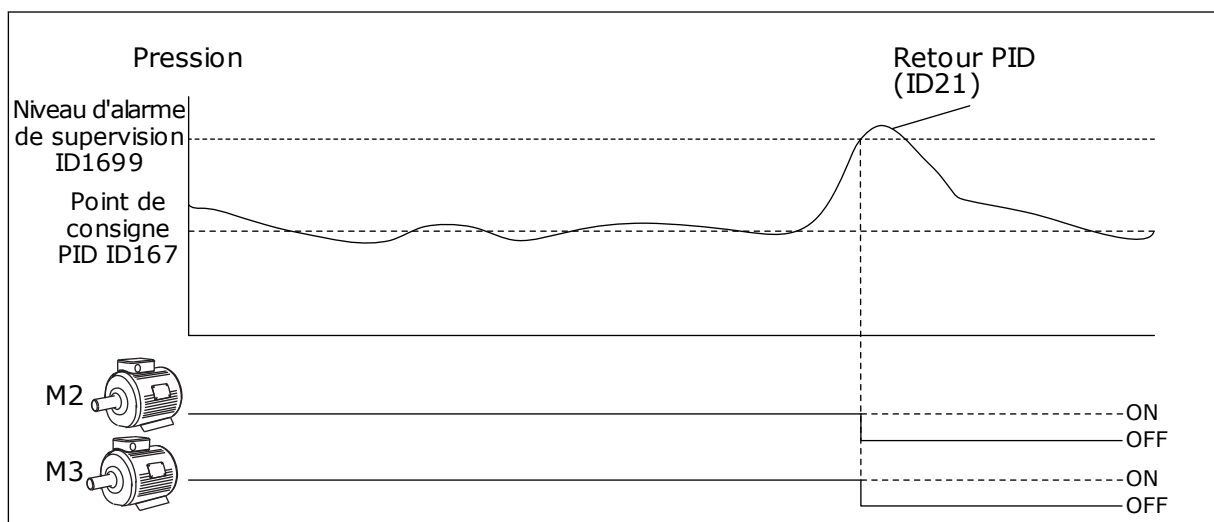


Fig. 100: Fonction de supervision des surpressions

### **P3.15.18.2 NIVEAU D'ALARME DE SUPERVISION (ID 1699)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de surpression pour la supervision de surpression.

Si le retour PID dépasse la limite de surpression définie, tous les moteurs auxiliaires s'arrêtent immédiatement. Seul le moteur régulateur continue de fonctionner.

### **10.16.6 COMPTEURS DE TEMPS DE MARCHE DES POMPES**

Dans le système multi-pompes, la durée de fonctionnement de chaque pompe est contrôlée par un compteur de temps de marche. Par exemple, l'ordre de démarrage des pompes est spécifié par les valeurs des compteurs de temps de marche afin d'uniformiser l'usure des pompes du système.

Les compteurs de temps de marche des pompes indiquent également à l'opérateur à quel moment effectuer la maintenance d'une pompe (paramètres P3.15.19.4 et P3.15.19.5 ci-dessous).

Les compteurs de temps de marche des pompes sont consultables dans le menu Affichage. Voir *Table 23 Affichage multi-pompe*.

### **P3.15.19.1 RÉGLAGE DU COMPTEUR DE TEMPS DE MARCHE (ID 1673)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur spécifiée par le paramètre 'Réglage du compteur de temps de marche : valeur' sur le compteur de temps de marche de la pompe sélectionnée.

### **P3.15.19.2 RÉGLAGE DU COMPTEUR DE TEMPS DE MARCHE : VALEUR (ID 1087)**

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur du compteur de temps de marche de la pompe sélectionnée lorsque le paramètre 'Déf. cpteur tps fonc' est sélectionné.



#### **REMARQUE!**

En modes Multimaster et Multifollower, il est uniquement possible de remettre à zéro ou de régler sur la valeur requise le compteur de temps de marche de la pompe 1. En modes Multimaster et Multifollower, la valeur Temps de marche de la pompe 1 affichée indique le nombre d'heures de connexion de la pompe à ce convertisseur. Le numéro d'identification de la pompe n'a aucune incidence.

### **EXEMPLE**

Dans le système multi-pompes (convertisseur de fréquence unique), le numéro de pompe 4 est remplacé par une nouvelle pompe. La valeur du compteur de temps de marche de la pompe 4 doit être remise à zéro.

1. Sélectionnez *Pompe 4* avec le paramètre P3.15.19.3.
2. Attribuez au paramètre P3.15.19.2 la valeur 0 h.
3. Appuyez sur le bouton du paramètre P3.15.19.1.
4. Le temps de marche de la pompe 4 est remis à zéro.

### **P3.15.19.3 RÉGLAGE DU COMPTEUR DE TEMPS DE MARCHÉ : SÉLECTION DE LA POMPE (ID 1088)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner les pompes pour lesquelles la valeur du compteur de temps de marche est spécifiée par le paramètre 'Réglage du compteur de temps de marche : valeur'.

Si le mode multi-pompes (convertisseur de fréquence unique) est sélectionné, les sélections suivantes sont disponibles :

- 0 = Toutes les pompes
- 1 = Pompe (1)
- 2 = Pompe 2
- 3 = Pompe 3
- 4 = Pompe 4
- 5 = Pompe 5
- 6 = Pompe 6
- 7 = Pompe 7
- 8 = Pompe 8

Si le mode Multifollower ou Multimaster est sélectionné, seule l'option suivante est disponible :

- 1 = Pompe (1)



#### **REMARQUE!**

En modes Multimaster et Multifollower, il est uniquement possible de réinitialiser ou de remettre à zéro ou de régler sur la valeur requise le temps de marche de la pompe 1. En modes Multimaster et Multifollower, la valeur Temps de marche de la pompe 1 affichée indique le nombre d'heures de connexion de la pompe à ce convertisseur. Le numéro d'identification de la pompe n'a aucune incidence.

#### **EXEMPLE**

Dans le système multi-pompes (convertisseur de fréquence unique), le numéro de pompe 4 est remplacé par une nouvelle pompe. La valeur du compteur de temps de marche de la pompe 4 doit être remise à zéro.

1. Sélectionnez *Pompe 4* avec le paramètre P3.15.19.3.
2. Attribuez au paramètre P3.15.19.2 la valeur 0 h.
3. Appuyez sur le bouton du paramètre P3.15.19.1.
4. Le temps de marche de la pompe 4 est remis à zéro.

### **P3.15.19.4 LIM ALARME TPS FONC. DE POMPE (ID 1109)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite d'alarme pour le compteur de temps de marche de la pompe.

Lorsque la valeur du compteur de temps de marche de la pompe dépasse cette limite, une alarme de compteur de temps de marche est déclenchée.

### P3.15.19.5 LIM. DÉFT TPS FONCT. POMPE (ID 1110)

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de défaut pour le compteur de temps de marche de la pompe.

Lorsque la valeur du compteur de temps de marche de la pompe dépasse cette limite, un défaut de compteur de temps de marche est déclenché.

## 10.16.7 RÉGLAGES AVANCÉS

### P3.15.22.1 FRÉQUENCE D'ACTIVATION (ID 15545)

Utilisez ce paramètre pour ajuster le niveau de fréquence de sortie auquel le moteur auxiliaire démarre dans le système multi-pompes.



#### REMARQUE!

Ce paramètre est sans incidence si sa valeur est supérieure à la référence fréquence max. (P3.3.1.2).

Par défaut, une pompe auxiliaire démarre (est activée) si le signe de retour PID passe sous les limites de bande passante spécifiée et si la pompe qui contrôle le système fonctionne à la fréquence maximum.

La pompe auxiliaire peut démarrer à une fréquence inférieure pour obtenir de meilleurs valeurs de process ou pour utiliser moins d'énergie. Ensuite, utilisez le paramètre pour définir la fréquence de démarrage de la pompe auxiliaire sur une valeur inférieure à la fréquence maximum.

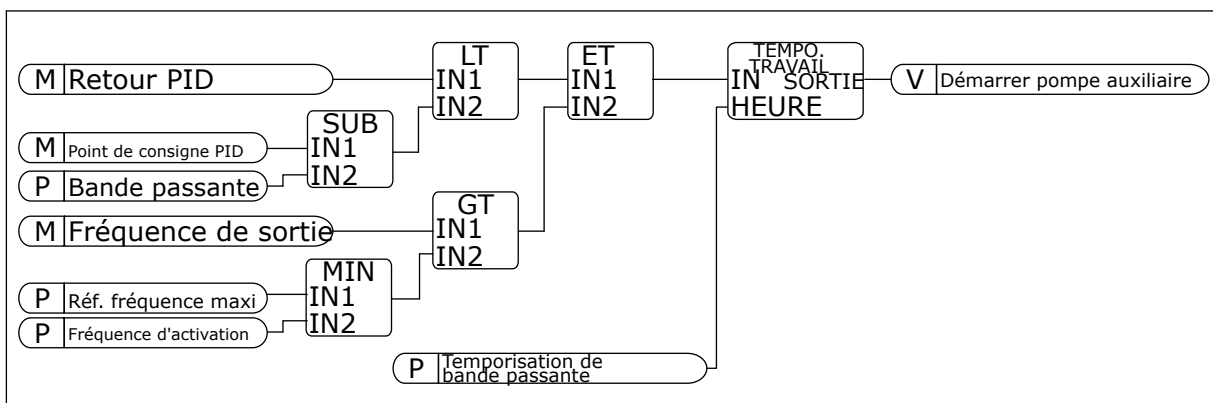


Fig. 101: Fréquence d'activation

### P3.15.22.2 FRÉQUENCE DE DÉSACTIVATION (ID 15546)

Utilisez ce paramètre pour ajuster le niveau de fréquence de sortie auquel le moteur auxiliaire s'arrête dans le système multi-pompes.



#### REMARQUE!

Ce paramètre est sans incidence si sa valeur est inférieure à la référence fréquence min. (P3.3.1.1).

Par défaut, une pompe auxiliaire s'arrête (est désactivée) si le signe de retour PID dépasse les limites de bande passante spécifiées et si la pompe qui contrôle le système fonctionne à la fréquence minimum.

La pompe auxiliaire peut s'arrêter à une fréquence supérieure pour obtenir de meilleurs valeurs de process ou pour utiliser moins d'énergie. Ensuite, utilisez le paramètre pour définir la fréquence de démarrage de la pompe auxiliaire sur une valeur supérieure à la fréquence minimum.

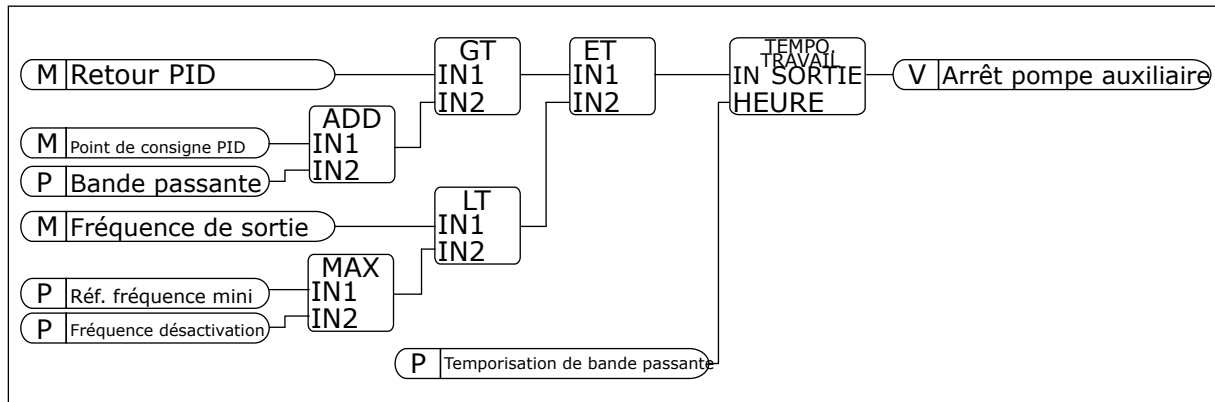


Fig. 102: Fréquence de désactivation

## 10.17 COMPTEURS DE MAINTENANCE

Un compteur de maintenance vous indique qu'une opération de maintenance doit être effectuée. Par exemple, il est nécessaire de remplacer une courroie ou l'huile d'une boîte de vitesses. Il existe deux modes différents pour les compteurs de maintenance : nombre d'heures ou de révolutions\*1 000. La valeur des compteurs augmente uniquement lorsque le convertisseur est à l'état MARCHE.



### DANGER!

N'effectuez aucune maintenance si vous n'y avez pas été autorisé. Seul un électricien certifié peut s'en charger. Il existe un risque de blessure.



### REMARQUE!

Le mode Révolutions utilise la vitesse du moteur, qui n'est qu'une estimation. Le convertisseur mesure la vitesse toutes les secondes.

Lorsque la valeur d'un compteur est supérieure à sa limite, une alarme ou un défaut s'affiche. Vous pouvez raccorder les signaux d'alarme et de défaut à une sortie logique ou une sortie relais.

Une fois la maintenance terminée, réarmez le compteur à l'aide d'une entrée logique ou du paramètre P3.16.4 Réarmement compteur 1.

### P3.16.1 MODE COMPTEUR 1 (ID 1104)

Utilisez ce paramètre pour activer le compteur de maintenance.

Un compteur de maintenance vous indique que la maintenance doit être effectuée lorsque la valeur du compteur dépasse la limite définie.



**P3.16.2 LIMITE ALARME COMPTEUR 1 (ID 1105)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite d'alarme pour le compteur de maintenance. Lorsque la valeur du compteur dépasse cette limite, une alarme de maintenance est déclenchée.

**P3.16.3 LIMITE DÉFAUT COMPTEUR 1 (ID 1106)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de défaut pour le compteur de maintenance. Lorsque la valeur du compteur dépasse cette limite, un défaut de maintenance se produit.

**P3.16.4 RÉARMEMENT COMPTEUR 1 (ID 1107)**

Utilisez ce paramètre pour réarmer le compteur de maintenance.

**P3.16.5 RÉARMEMENT DI COMPTEUR 1 (ID 490)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner l'entrée logique qui réarme la valeur du Compteur de maintenance.

**10.18 MODE INCENDIE**

Lorsque le mode incendie est actif, le convertisseur réarme tous les défauts qui surviennent et continue de fonctionner à la même vitesse jusqu'à ce que ça ne soit plus possible. Le convertisseur ignore toutes les commandes du panneau opérateur, des bus de terrain et de l'outil PC. Il obéit uniquement aux signaux Activation du mode incendie, Inversion du mode incendie, Validation Marche, Interverrouillage marche 1 et Interverrouillage marche 2 de l'E/S.

La fonction Mode incendie propose deux modes : le mode Test et le mode Activé. Pour sélectionner un mode, définissez un mot de passe dans le paramètre P3.17.1 (Mot de passe du mode incendie). En mode Test, le convertisseur ne réarme pas automatiquement les défauts et s'arrête lorsqu'un défaut se produit.

Il est également possible de configurer le mode incendie à l'aide de l'Assistant mode incendie, que vous pouvez activer dans le menu Configuration rapide à l'aide du paramètre B1.1.4.

Lorsque vous activez la fonction Mode incendie, une alarme apparaît sur l'affichage.

**ATTENTION!**

La garantie devient nulle si la fonction Mode incendie est activée ! Vous pouvez utiliser le mode Test pour tester la fonction Mode incendie sans annuler la garantie.

**P3.17.1 MOT DE PASSE DU MODE INCENDIE (ID 1599)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction du mode incendie.

**REMARQUE!**

Tous les paramètres du mode incendie sont verrouillés lorsque le mode incendie est activé et que le mot de passe correct est défini pour ce paramètre.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
1002	Mode Activé	Le convertisseur réarme tous les défauts et continue de fonctionner à la même vitesse jusqu'à ce que ça ne soit plus possible.
1234	Mode test	Le convertisseur ne réarme pas automatiquement les défauts et s'arrête lorsqu'un défaut se produit.

**P3.17.2 SOURCE DE FRÉQUENCE DU MODE INCENDIE (ID 1617)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source de référence de fréquence lorsque le mode incendie est activé.

Ce paramètre permet la sélection, par exemple, de l'entrée analogique 1 ou du régulateur PID en tant que source de la référence lorsque vous utilisez le mode incendie.

**P3.17.3 FRÉQUENCE DU MODE INCENDIE (ID 1598)**

Utilisez ce paramètre pour définir la fréquence utilisée lorsque le mode incendie est actif. Le convertisseur utilise cette fréquence lorsque la valeur du paramètre P3.17.2 Source de fréquence du mode incendie est *Fréquence du mode incendie*.

**P3.17.4 ACTIVATION DU MODE INCENDIE SI OUVERT (ID 1596)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Mode incendie.

Lorsque ce signal d'entrée logique est activé, une alarme apparaît sur l'affichage et la garantie est annulée. Le type de ce signal d'entrée logique est normalement fermé (NC).

Il est possible de tester le mode incendie avec le mot de passe qui active le mode Test. Dans ce cas, la garantie demeure valide.

**REMARQUE!**

Si le mode incendie est activé et que vous renseignez le mot de passe correct pour le paramètre Mot de passe du mode incendie, tous les paramètres du mode incendie sont verrouillés. Pour changer les paramètres du mode incendie, commencez par attribuer la valeur 0 au paramètre P3.17.1 Mot de passe du Mode incendie.

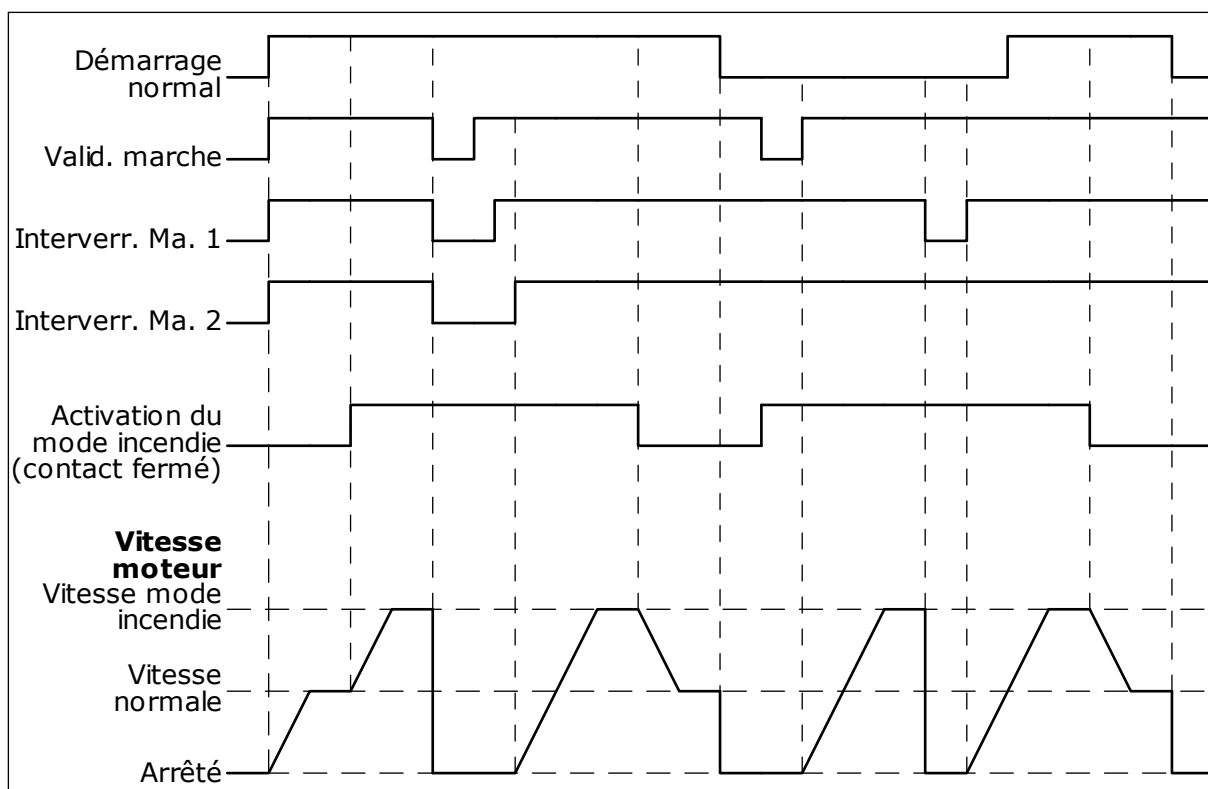


Fig. 103: Fonction du mode incendie

### **P3.17.5 ACTIVATION DU MODE INCENDIE SI FERMÉ (ID 1619)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Mode incendie.

Le type de ce signal d'entrée logique est normalement ouvert (NO). Voir la description du paramètre P3.17.4 Activation du mode incendie si Ouvert.

### **P3.17.6 INVERSION DU MODE INCENDIE (ID 1618)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique déclenchant une commande d'inversion du sens de rotation lorsque le mode incendie est activé. Ce paramètre est sans effet en mode de fonctionnement normal.

S'il est nécessaire que le moteur fonctionne toujours dans le sens AVANT ou ARRIÈRE en mode incendie, sélectionnez l'entrée logique adéquate.

EntLog emplct 0.1 = Toujours AVT

EntLog emplct 0.2 = Toujours ARR

### **V3.17.7 ÉTAT DU MODE INCENDIE (ID 1597)**

Cette valeur d'affichage indique l'état de la fonction du mode incendie.

### **V3.17.8 COMPTEUR DU MODE INCENDIE (ID 1679)**

Cette valeur d'affichage indique le nombre d'activations du mode incendie.

**REMARQUE!**

Vous ne pouvez pas remettre le compteur à zéro.

## 10.19 FONCTION DE PRÉCHAUFFAGE MOTEUR

### P3.18.1 FONCTION DE PRÉCHAUFFAGE MOTEUR (ID 1225)

Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver la fonction Préchauffage du moteur. La fonction de préchauffage moteur maintient la température du convertisseur et du moteur à l'état ARRÊT. Lors du préchauffage du moteur, le système alimente le moteur en courant CC. Le préchauffage du moteur évite, par exemple, la condensation.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Non utilisé	La fonction de préchauffage moteur est désactivée.
1	Toujours à l'état Arrêt	La fonction de préchauffage du moteur est toujours activée lorsque le convertisseur de fréquence est à l'état Arrêt.
2	Commandé par entrée logique	La fonction de préchauffage du moteur est activée par un signal d'entrée logique lorsque le convertisseur de fréquence est à l'état Arrêt. Vous pouvez sélectionner l'entrée logique pour l'activation à l'aide du paramètre P3.5.1.18.
3	Limite de température (radiateur)	La fonction de préchauffage moteur est activée si le convertisseur de fréquence est à l'état Arrêt et que la température du radiateur du convertisseur de fréquence passe sous la limite de température définie par le paramètre P3.18.2.
4	Limite de température (température moteur mesurée)	La fonction de préchauffage moteur est activée si le convertisseur de fréquence est à l'état Arrêt et que la température mesurée du moteur passe sous la limite de température définie par le paramètre P3.18.2. Vous pouvez définir le signal de mesure de la température du moteur à l'aide du paramètre P3.18.5.  <b>REMARQUE!</b> Pour utiliser ce mode, vous devez disposer d'une carte optionnelle pour la mesure de la température (par exemple, OPT-BH).

### P3.18.2 LIMITE DE TEMPÉRATURE DE PRÉCHAUFFAGE (ID 1226)

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de température de la fonction Préchauffage du moteur.

Le préchauffage moteur est activé lorsque la température du radiateur ou la température moteur mesurée passe sous ce niveau alors que le paramètre P3.18.1 est défini sur 3 ou 4.

### P3.18.3 COURANT DE PRÉCHAUFFAGE MOTEUR (ID 1227)

Utilisez ce paramètre pour définir le courant c.c. de la fonction Préchauffage du moteur.

Courant CC pour le préchauffage du moteur et du convertisseur de fréquence à l'état Arrêt. Activé selon P3.18.1.

#### **P3.18.4 PRÉCHAUFFAGE MOTEUR ACTIF (ID 1044)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée logique qui active la fonction Préchauffage moteur.

Ce paramètre est utilisé lorsque P3.18.1 est défini sur 2. Lorsque la valeur de P3.18.1 est 2, vous pouvez également connecter des séquences horaires à ce paramètre.

## **10.20 PERSONNALISATEUR DE CONVERTISSEUR**

### **P3.19.1 MODE FONCTIONNEMENT (ID 15001)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le mode de fonctionnement du Personnalisateur de convertisseur.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Exécuter programme	Le personnalisateur de convertisseur est en marche. La configuration n'est pas autorisée pour le personnalisateur de convertisseur.
1	Programmation	Le personnalisateur de convertisseur n'est pas en marche. La configuration n'est pas autorisée pour le personnalisateur de convertisseur.

## **10.21 COMMANDE DE LA POMPE**

### **10.21.1 NETTOYAGE AUTO**

Utilisez la fonction Nettoyage auto pour éliminer la terre et autres impuretés de la turbine de la pompe. Vous pouvez également utiliser cette fonction pour dégager une vanne bloquée ou un tuyau obstrué. Par exemple, vous pouvez utiliser le nettoyage auto dans les systèmes d'eaux usées pour assurer un fonctionnement satisfaisant de la pompe.

#### **P3.21.1.1 FONCTION DE NETTOYAGE (ID 1714)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Nettoyage auto.

Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Désactivé	
1	Activé (DIN)	La séquence de nettoyage est démarrée par un signal d'entrée logique. Un front montant du signal d'entrée logique (P3.21.1.2) démarre la séquence de nettoyage si la commande de démarrage du convertisseur est active. La séquence de nettoyage peut également être activée si le convertisseur est en mode Veille (Veille PID).
2	Activé (courant)	La séquence de nettoyage commence lorsque le courant moteur reste au-dessus de la limite de courant (P3.21.1.3) pour une durée supérieure à celle spécifiée par le paramètre P3.21.1.4.
3	Activé (temps réel)	La séquence de nettoyage obéit à l'horloge temps réel interne du convertisseur.

**REMARQUE!**

Une batterie doit être installée dans l'horloge temps réel.

La séquence de nettoyage démarre les jours sélectionnés (P3.21.1.5) à l'heure indiquée (P3.21.1.6) si la commande de démarrage du convertisseur est active. La séquence de nettoyage peut également être activée si le convertisseur est en mode Veille (Veille PID).

Pour arrêter la séquence de nettoyage, désactivez la commande de démarrage du convertisseur.

Lorsque la valeur 0 est sélectionnée, la fonction de nettoyage n'est pas utilisée.

**P3.21.1.2 ACTIVATION DU NETTOYAGE (ID 1715)**

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée numérique qui commande le démarrage de la séquence Nettoyage auto.

Le nettoyage automatique s'arrête si le signal d'activation est supprimé avant la fin de la séquence.

**REMARQUE!**

Si l'entrée est activée, le convertisseur démarre.

**P3.21.1.3 LIMITE DE COURANT DE NETTOYAGE (ID 1712)**

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de courant à laquelle démarre la séquence Nettoyage auto.

Si le courant du moteur reste au-dessus de cette limite pendant la durée définie, une séquence de nettoyage automatique commence.

**P3.21.1.4 TEMPORISATION DE COURANT DE NETTOYAGE (ID 1713)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée pendant laquelle le courant moteur doit demeurer au-dessus de la limite avant que la séquence de nettoyage auto démarre.

Les paramètres P3.21.1.3 et P3.21.1.4 sont uniquement utilisés lorsque P3.21.1.1 = 2.

La séquence de nettoyage commence lorsque le courant moteur reste au-dessus de la limite de courant (P3.21.1.3) pour une durée supérieure à celle spécifiée par le paramètre P3.21.1.4. La limite de courant est indiquée sous la forme d'un pourcentage du courant moteur nominal.

#### ***P3.21.1.5 JOURS DE NETTOYAGE (ID 1723)***

Utilisez ce paramètre pour définir les jours de la semaine pendant lesquels la fonction Nettoyage auto est exécutée.

Ce paramètre est utilisé uniquement lorsque P3.21.1.1 = 3.

#### ***P3.21.1.6 HEURE DE NETTOYAGE (ID 1700)***

Utilisez ce paramètre pour définir l'heure pendant laquelle la fonction Nettoyage auto est exécutée.

Ce paramètre est utilisé uniquement lorsque P3.21.1.1 = 3.



#### **REMARQUE!**

Une batterie doit être installée dans l'horloge temps réel.

#### ***P3.21.1.7 CYCLES DE NETTOYAGE (ID 1716)***

Utilisez ce paramètre pour définir le nombre de cycles de nettoyage avant ou arrière.

#### ***P3.21.1.8 FRÉQUENCE AVANT NETTOYAGE (ID 1717)***

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur pour le sens de rotation avant du cycle Nettoyage auto.

Vous pouvez définir la fréquence et la durée du cycle de nettoyage à l'aide des paramètres P3.21.1.4, P3.21.1.5, P3.21.1.6 et P3.21.1.7.

#### ***P3.21.1.9 TEMPS AVANT NETTOYAGE (ID 1718)***

Utilisez ce paramètre pour définir le temps de fonctionnement pour la fréquence en sens de rotation avant du cycle Nettoyage auto.

Voir le paramètre P3.21.1.8 Fréquence avant nettoyage.

#### ***P3.21.1.10 FRÉQUENCE ARRIÈRE NETTOYAGE (ID 1719)***

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur pour le sens de rotation arrière du cycle Nettoyage auto.

Voir le paramètre P3.21.1.8 Fréquence avant nettoyage.

#### ***P3.21.1.11 TEMPS ARRIÈRE NETTOYAGE (ID 1720)***

Utilisez ce paramètre pour définir le temps de fonctionnement pour la fréquence en sens de rotation arrière du cycle Nettoyage auto.

Voir le paramètre P3.21.1.8 Fréquence avant nettoyage.

### P3.21.1.12 TEMPS D'ACCÉLÉRATION DU NETTOYAGE (ID 1721)

Utilisez ce paramètre pour définir le temps d'accélération du moteur lorsque la fonction Nettoyage auto est activée.

Vous pouvez définir les d'accélération et de décélération pour la fonction Nettoyage auto à l'aide des paramètres P3.21.1.12 et P3.21.1.13.

### P3.21.1.13 TEMPS DE DÉCÉLÉRATION DU NETTOYAGE (ID 1722)

Utilisez ce paramètre pour définir le temps de décélération du moteur lorsque la fonction Nettoyage auto est activée.

Vous pouvez définir les d'accélération et de décélération pour la fonction Nettoyage auto à l'aide des paramètres P3.21.1.12 et P3.21.1.13.

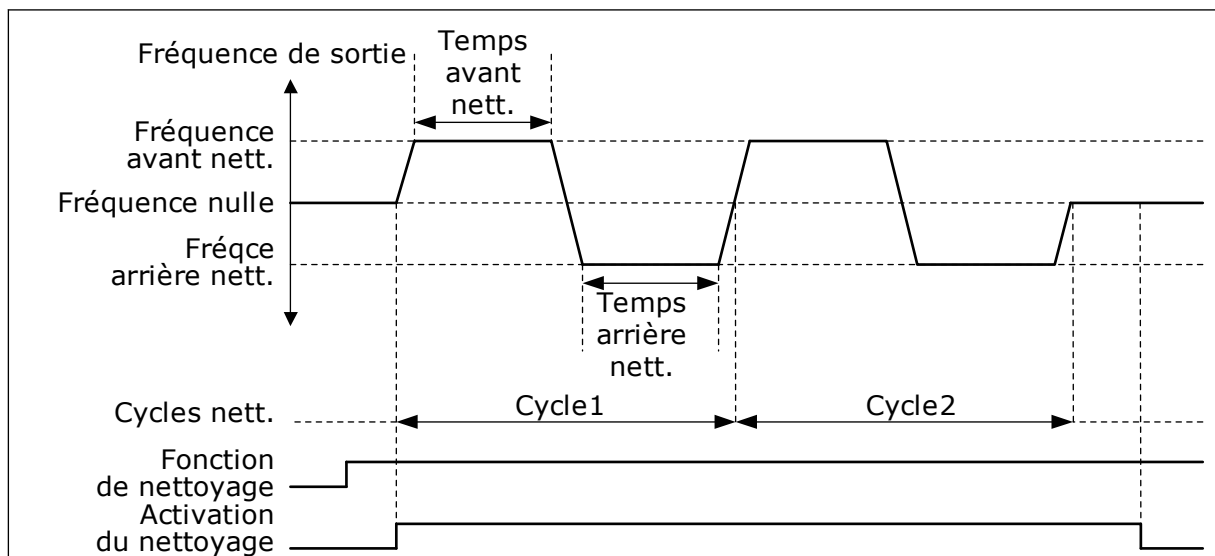


Fig. 104: Fonction Nettoyage auto.

## 10.21.2 POMPE JOCKEY

### P3.21.2.1 FONCTION JOCKEY (ID 1674)

Utilisez ce paramètre pour réguler la fonction Pompe Jockey.

Une pompe Jockey est une pompe de plus petite taille qui maintient la pression de la tuyauterie lorsque la pompe principale est en mode Veille. Cela peut être le cas, par exemple, pendant la nuit.

La fonction de pompe Jockey commande une pompe Jockey au moyen d'un signal de sortie logique. Vous pouvez utiliser une pompe Jockey si un régulateur PID est utilisé pour commander la pompe principale. Cette fonction dispose de 3 modes de fonctionnement.



Numéro de la sélection	Nom de la sélection	Description
0	Non utilisé	
1	Veille PID	La pompe Jockey démarre lorsque la veille PID de la pompe principale est activée. La pompe Jockey s'arrête lorsque la pompe principale sort du mode Veille.
2	Veille PID (niveau)	La pompe Jockey démarre lorsque le paramètre Veille PID est activé et que le signal de retour PID passe sous le niveau défini par le paramètre P3.21.2.2. La pompe Jockey s'arrête lorsque le signal de retour PID dépasse le niveau défini par le paramètre P3.21.2.3 ou lorsque la pompe principale sort du mode Veille.

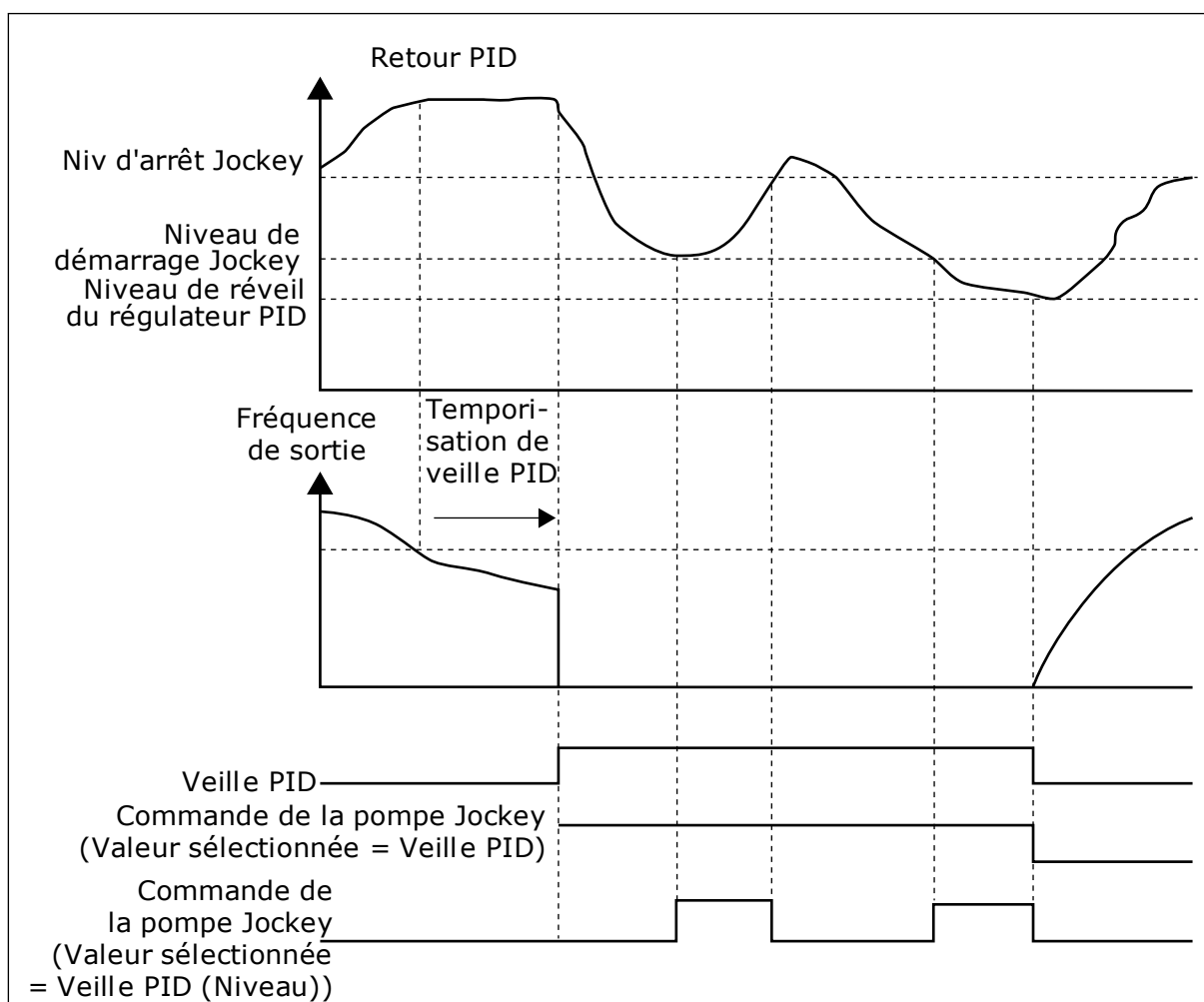


Fig. 105: Fonction de pompe Jockey

**P3.21.2.2 NIV. DÉM. JOCKEY (ID 1675)**

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau du signal de retour PID auquel la pompe d'appoint démarre lorsque la pompe principale est à l'état de veille.

La pompe Jockey démarre lorsque le paramètre Veille PID est actif et que le signal de retour PID passe sous le seuil défini par ce paramètre.

**REMARQUE!**

Ce paramètre n'est utilisé que si P3.21.2.1 = 2 Veille PID (niveau)

**P3.21.2.3 NIVEAU D'ARRÊT JOCKEY (ID 1676)**

Utilisez ce paramètre pour définir le niveau du signal de retour PID auquel la pompe d'appoint s'arrête lorsque la pompe principale est à l'état de veille.

La pompe Jockey s'arrête lorsque le paramètre Veille PID est actif et que le signal de retour PID dépasse le seuil défini par ce paramètre ou lors de la reprise du régulateur PID.

**REMARQUE!**

Ce paramètre n'est utilisé que si P3.21.2.1 = 2 Veille PID (niveau)

**10.21.3 POMPE D'AMORÇAGE**

Une pompe d'amorçage est une pompe de plus petite taille qui amorce l'admission de la pompe principale afin d'éviter que celle-ci n'aspire de l'air.

La fonction Pompe d'amorçage commande une pompe d'amorçage au moyen d'un signal de sortie logique. Vous pouvez définir une temporisation pour démarrer la pompe d'amorçage avant le démarrage de la pompe principale. La pompe d'amorçage fonctionne en continu lorsque la pompe principale est en cours d'utilisation. Si la pompe principale passe en mode veille, la pompe d'amorçage s'arrête également pendant cette durée. À la sortie du mode veille, la pompe principale et la pompe d'amorçage démarrent simultanément.

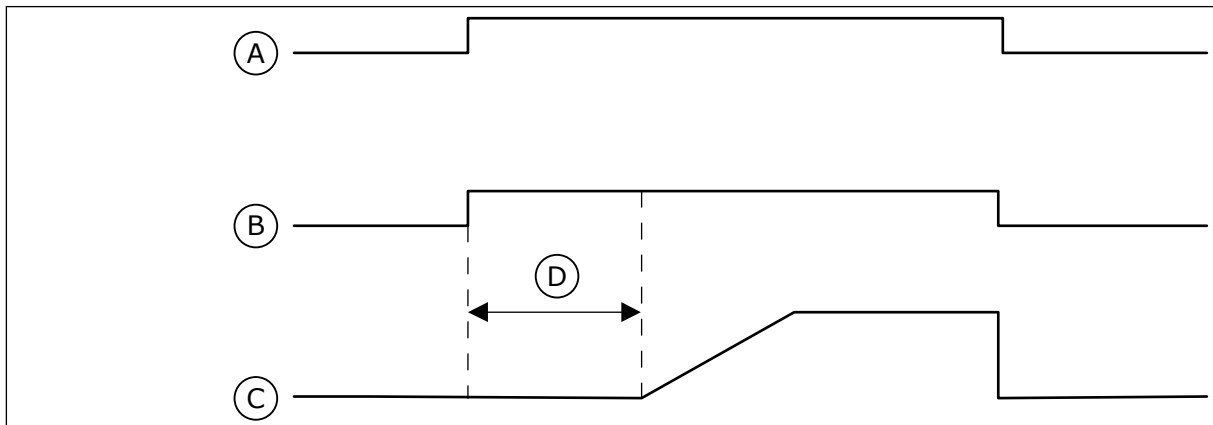


Fig. 106: Fonction Pompe d'amorçage

- |   |   |
|---|---|
| A. Commande de démarrage (pompe principale)                   | C. Fréquence de sortie (pompe principale) |
| B. Commande de la pompe d'amorçage (signal de sortie logique) | D. Temps d'amorçage                       |

**P3.21.3.1 FONCTION D'AMORÇAGE (ID 1677)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Pompe amorçage.

Une pompe d'amorçage est une pompe de plus petite taille qui amorce l'admission de la pompe principale afin d'éviter que celle-ci n'aspire de l'air. La fonction Pompe d'amorçage commande une pompe d'amorçage au moyen d'un signal de sortie relais.

### **P3.21.3.2 TEMPS D'AMORÇAGE (ID 1678)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée pendant laquelle la pompe d'amorçage doit fonctionner avant le démarrage de la pompe principale.

### **10.21.4 FONCTION ANTICOLMATAGE**

La fonction Anticolmatage permet d'éviter le blocage de la pompe si celle-ci reste arrêtée en mode Veille pendant une période prolongée. La pompe démarre à intervalles définis en mode Veille. Vous pouvez configurer l'intervalle, la durée de marche et la vitesse de la fonction Anticolmatage.

#### **P3.21.4.1 INTERVALLE ANTICOLMATAGE (ID 1696)**

Utilisez ce paramètre pour définir l'intervalle pour la fonction Antiblocage. Ce paramètre indique le délai à l'issue duquel la pompe démarre à la vitesse spécifiée (P3.21.4.3 Fréquence anticolmatage) ainsi que sa durée de fonctionnement (P3.21.4.2 Temps de marche anticolmatage).

La fonction Anticolmatage peut uniquement être utilisée sur les systèmes à convertisseur de fréquence unique ou à convertisseurs de fréquence multiples si la pompe est en mode Veille (système à convertisseurs de fréquence multiples).

La fonction Anticolmatage est activée lorsque la valeur de ce paramètre est supérieure à 0 et désactivée lorsque la valeur est égale à 0.

#### **P3.21.4.2 TEMPS DE MARCHE ANTICOLMATAGE (ID 1697)**

Utilisez ce paramètre pour définir la durée pendant laquelle la pompe doit fonctionner à la vitesse de consigne lorsque la fonction antiblocage est activée.

#### **P3.21.4.3 FRÉQUENCE ANTICOLMATAGE (ID 1504)**

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur utilisée lorsque la fonction antiblocage est activée.

### **10.21.5 PROTECTION GIVRE**

Utilisez la fonction de protection givre pour protéger la pompe des dommages causés par le givre. Si la pompe est en mode Veille et que la température mesurée dans la pompe passe sous la température de protection définie, faites fonctionner la pompe à une fréquence constante (définie via le paramètre P3.13.10.6 Fréquence de la protection givre). Pour utiliser cette fonction, vous devez installer un capteur ou une sonde thermique sur le capot de la pompe ou la canalisation à proximité de la pompe.

#### **P3.21.5.1 PROTECTION GIVRE (ID 1704)**

Utilisez ce paramètre pour activer la fonction Protection givre. Si la température mesurée de la pompe passe sous le niveau défini alors que le convertisseur est en veille, la protection givre démarre la pompe à une fréquence constante.

### ***P3.21.5.2 SIGNAL TEMPÉRATURE (ID 1705)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la source du signal de température utilisée pour la fonction Protection givre.

### ***P3.21.5.3 VALEUR MINIMALE DU SIGNAL DE TEMPÉRATURE (ID 1706)***

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur minimale du signal de température. Par exemple, une plage de signal de température de 4 à 20 mA correspond à une température de -50 à 200 ° C.

### ***P3.21.5.4 VALEUR MAXIMALE DU SIGNAL DE TEMPÉRATURE (ID 1707)***

Utilisez ce paramètre pour définir la valeur maximale du signal de température. Par exemple, une plage de signal de température de 4 à 20 mA correspond à une température de -50 à 200 ° C.

### ***P3.21.5.5 LIMITE DE TEMPÉRATURE PROTECTION GIVRE (ID 1708)***

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de température à laquelle démarre le convertisseur.  
Si la température de la pompe passe sous cette limite alors que le convertisseur est en veille, la fonction Protection givre démarre le convertisseur.

### ***P3.21.5.6 FRÉQUENCE DE LA PROTECTION GIVRE (ID 1710)***

Utilisez ce paramètre pour définir la référence de fréquence du convertisseur utilisée lorsque la fonction de protection givre est activée.

### ***V3.21.5.7 SURVEILLANCE TEMPÉRATURE GIVRE (ID 1711)***

Cette valeur d'affichage indique la valeur du signal de température utilisé pour la fonction Protection givre.

## **10.22 COMPTEURS**

Le convertisseur de fréquence VACON® possède différents compteurs en rapport avec la durée de fonctionnement du convertisseur et sa consommation énergétique. Certains compteurs mesurent des valeurs totales et d'autres peuvent être remis à zéro.

Les compteurs d'énergie mesurent l'énergie transmise par le réseau d'alimentation. Les autres compteurs sont utilisés pour mesurer, par exemple, le temps de marche du convertisseur ou du moteur.

Il est possible d'afficher toutes les valeurs des compteurs à partir de l'outil PC, du panneau opérateur ou du bus de terrain. Si vous utilisez le panneau opérateur ou le PC, vous pouvez afficher les valeurs des compteurs dans le menu Diagnostics. Si vous utilisez le bus de terrain, vous pouvez lire les valeurs des compteurs avec les numéros d'identification. Dans ce chapitre, vous trouverez des informations relatives aux numéros d'identification correspondants.

### **10.22.1 COMPTEUR DE TEMPS DE FONCTIONNEMENT**

Il n'est pas possible de remettre à zéro le compteur de temps de fonctionnement de l'unité de commande. Le compteur figure dans le sous-menu Compteurs sans RAZ. La valeur du

compteur est formée de cinq valeurs à 16 bits différentes. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

- **ID 1754 Compteur de temps de fonctionnement (années)**
- **ID 1755 Compteur de temps de fonctionnement (jours)**
- **ID 1756 Compteur de temps de fonctionnement (heures)**
- **ID 1757 Compteur de temps de fonctionnement (minutes)**
- **ID 1758 Compteur de temps de fonctionnement (secondes)**

Exemple : Vous recevez la valeur *1a 143d 02:21* du compteur de temps de fonctionnement depuis le bus de terrain.

- ID1754 : 1 (ans)
- ID1755 : 143 (jours)
- ID1756 : 2 (heures)
- ID1757 : 21 (minutes)
- ID1758 : 0 (secondes)

### 10.22.2 COMPTEUR DE TEMPS DE FONCTIONNEMENT AVEC REMISE À ZÉRO

Le compteur de temps de fonctionnement de l'unité de commande peut être remis à zéro. Il figure dans le sous-menu Compteurs avec RAZ. Il est possible de remettre le compteur à zéro à l'aide du PC, du panneau opérateur ou du bus de terrain. La valeur du compteur est formée de cinq valeurs à 16 bits différentes. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

- **ID 1766 Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro (années)**
- **ID 1767 Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro (jours)**
- **ID 1768 Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro (heures)**
- **ID 1769 Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro (minutes)**
- **ID 1770 Compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro (secondes)**

Exemple : Vous recevez la valeur *1a 143d 02:21* du compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro depuis le bus de terrain.

- ID1766 : 1 (ans)
- ID1767 : 143 (jours)
- ID1768 : 2 (heures)
- ID1769 : 21 (minutes)
- ID1770 : 0 (secondes)

### ID 2311 REMISE À ZÉRO DU COMPTEUR DE TEMPS DE FONCTIONNEMENT AVEC REMISE À ZÉRO

Vous pouvez remettre à zéro le compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro à l'aide du PC, du panneau opérateur ou du bus de terrain. Si vous utilisez le PC ou le panneau opérateur, remettez le compteur à zéro dans le menu Diagnostics.

Si vous utilisez le bus de terrain, pour remettre le compteur à zéro, définissez un front montant (0 => 1) pour le paramètre ID2311 Remise à zéro du compteur de temps de fonctionnement avec remise à zéro.

### 10.22.3 COMPTEUR DE TEMPS DE MARCHE

Le compteur de temps de marche du moteur ne peut pas être remis à zéro. Il figure dans le sous-menu Compteurs sans RAZ. La valeur du compteur est formée de cinq valeurs à 16 bits différentes. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

- **ID 1772 Compteur de temps de marche (années)**
- **ID 1773 Compteur de temps de marche (jours)**
- **ID 1774 Compteur de temps de marche (heures)**
- **ID 1775 Compteur de temps de marche (minutes)**
- **ID 1776 Compteur de temps de marche (secondes)**

Exemple : Vous recevez la valeur *1a 143d 02:21* du compteur de temps de marche depuis le bus de terrain.

- ID1772 : 1 (ans)
- ID1773 : 143 (jours)
- ID1774 : 2 (heures)
- ID1775 : 21 (minutes)
- ID1776 : 0 (secondes)

### 10.22.4 COMPTEUR DE TEMPS DE MISE SOUS TENSION

Le compteur de temps de mise sous tension du module de puissance figure dans le sous-menu Compteurs sans RAZ. Il n'est pas possible de remettre ce compteur à zéro. La valeur du compteur est formée de cinq valeurs à 16 bits différentes. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

- **ID 1777 Compteur de temps de mise sous tension (années)**
- **ID 1778 Compteur de temps de mise sous tension (jours)**
- **ID 1779 Compteur de temps de mise sous tension (heures)**
- **ID 1780 Compteur de temps de mise sous tension (minutes)**
- **ID 1781 Compteur de temps de mise sous tension (secondes)**

Exemple : Vous recevez la valeur *1a 240d 02:18* du compteur de temps de mise sous tension depuis le bus de terrain.

- ID1777 : 1 (ans)
- ID1778 : 240 (jours)
- ID1779 : 2 (heures)
- ID1780 : 18 (minutes)
- ID1781 : 0 (secondes)

### 10.22.5 COMPTEUR D'ÉNERGIE

Le compteur d'énergie totalise la quantité d'énergie transmise par le réseau d'alimentation au convertisseur de fréquence. Ce compteur ne peut pas être remis à zéro. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

#### **ID 2291 Compteur énergie**

La valeur comporte toujours 4 chiffres. Le format et l'unité du compteur changent en fonction de la valeur du compteur d'énergie. Voir l'exemple ci-dessous.

Exemple :

- 0,001 kWh
- 0,010 kWh
- 0,100 kWh
- 1,000 kWh
- 10,00 kWh
- 100,0 kWh
- 1,000 MWh
- 10,00 MWh
- 100,0 MWh
- 1,000 GWh
- etc.

### **ID2303 Format du compteur d'énergie**

Le format du compteur d'énergie indique la position de la virgule décimale dans la valeur du compteur d'énergie.

- 40 = 4 chiffres, 0 décimale
- 41 = 4 chiffres, 1 décimale
- 42 = 4 chiffres, 2 décimales
- 43 = 4 chiffres, 3 décimales

Exemple :

- 0,001 kWh (Format = 43)
- 100,0 kWh (Format = 41)
- 10,00 MWh (Format = 42)

### **ID2305 Unité du compteur d'énergie**

L'unité du compteur d'énergie indique l'unité de la valeur du compteur d'énergie.

- 0 = kWh
- 1 = MWh
- 2 = GWh
- 3 = TWh
- 4 = PWh

Exemple : Si vous recevez la valeur 4500 d'ID2291, la valeur 42 d'ID2303 et la valeur 0 d'ID2305, le résultat est 45,00 kWh.

## **10.22.6 COMPTEUR D'ÉNERGIE AVEC REMISE À ZÉRO**

Le compteur d'énergie avec remise à zéro totalise la quantité d'énergie transmise par le réseau d'alimentation au convertisseur de fréquence. Ce compteur figure dans le sous-menu Compteurs avec RAZ. Vous pouvez remettre le compteur à zéro à l'aide du PC, du

panneau opérateur ou du bus de terrain. Pour lire la valeur du compteur via le bus de terrain, utilisez les numéros d'identification suivants.

### **ID 2296 Compteur d'énergie avec remise à zéro**

La valeur comporte toujours 4 chiffres. Le format et l'unité du compteur changent en fonction de la valeur du compteur d'énergie avec remise à zéro. Voir l'exemple ci-dessous. Vous pouvez visualiser le format et l'unité du compteur d'énergie à l'aide d'ID2307 Format du compteur d'énergie avec remise à zéro et d'ID2309 Unité du compteur d'énergie avec remise à zéro.

Exemple :

- 0,001 kWh
- 0,010 kWh
- 0,100 kWh
- 1,000 kWh
- 10,00 kWh
- 100,0 kWh
- 1,000 MWh
- 10,00 MWh
- 100,0 MWh
- 1,000 GWh
- etc.

### **ID2307 Format du compteur d'énergie avec remise à zéro**

Le format du compteur d'énergie avec remise à zéro indique la position de la virgule décimale dans la valeur du compteur d'énergie avec remise à zéro.

- 40 = 4 chiffres, 0 décimale
- 41 = 4 chiffres, 1 décimale
- 42 = 4 chiffres, 2 décimales
- 43 = 4 chiffres, 3 décimales

Exemple :

- 0,001 kWh (Format = 43)
- 100,0 kWh (Format = 41)
- 10,00 MWh (Format = 42)

### **ID2309 Unité du compteur d'énergie avec remise à zéro**

L'unité du compteur d'énergie avec remise à zéro indique l'unité de la valeur du compteur d'énergie avec remise à zéro.

- 0 = kWh
- 1 = MWh
- 2 = GWh
- 3 = TWh
- 4 = PWh



## **ID2312 Remise à zéro du compteur d'énergie avec remise à zéro**

Pour remettre à zéro le compteur d'énergie avec remise à zéro, utilisez le PC, le panneau opérateur ou le bus de terrain. Si vous utilisez le PC ou le panneau opérateur, remettez le compteur à zéro dans le menu Diagnostics. Si vous utilisez le bus de terrain, définissez un front montant pour l'ID2312 Remise à zéro du compteur d'énergie avec remise à zéro.

## **10.23 FILTRE HARMONIQUE AVANCÉ**

### ***P3.23.1 LIMITE DE DÉCONNEXION DE CONDENSATEUR (ID 15510)***

Utilisez ce paramètre pour définir la limite de déconnexion du filtre harmonique avancé. La valeur est exprimée sous forme de pourcentage de la puissance nominale du convertisseur de fréquence.

### ***P3.23.2 HYSTÉRÉSIS DE DÉCONNEXION DE CONDENSATEUR (ID 15511)***

Utilisez ce paramètre pour définir l'hystérésis de déconnexion du filtre harmonique avancé. La valeur est exprimée sous forme de pourcentage de la puissance nominale du convertisseur de fréquence.

### ***P3.23.3 SURCHAUFFE AHF (ID 15513)***

Utilisez ce paramètre pour définir le signal d'entrée logique qui active le paramètre Surchauffe AHF (ID de défaut 1118).

### ***P3.23.4 RÉPONSE AU DÉFAUT AHF (ID 15512)***

Utilisez ce paramètre pour sélectionner la réaction du convertisseur de fréquence à un défaut de surchauffe du filtre harmonique avancé.

# 11 LOCALISATION DES DÉFAUTS

Lorsque les diagnostics de contrôle du convertisseur de fréquence identifient une condition de fonctionnement inhabituelle, le convertisseur affiche une notification. Vous pouvez visualiser cette notification sur l'affichage du panneau opérateur. L'affichage indique le code, le nom et une brève description du défaut ou de l'alarme.

Les infos de source vous renseignent sur l'origine du défaut, sa cause, son lieu de survenance et fournissent d'autres détails.

## Il existe trois types de notification différents.

- Une information n'a pas d'incidence sur le fonctionnement du convertisseur. Vous devez la réarmer.
- Une alarme vous informe d'un fonctionnement inhabituel du convertisseur. Elle n'arrête pas le convertisseur. Vous devez la réarmer.
- Un défaut arrête le convertisseur. Vous devez réarmer le convertisseur et trouver une solution au problème.

Pour certains défauts, vous pouvez programmer différentes réponses dans l'applicatif. Pour en savoir plus, voir le chapitre 5.9 *Groupe 3.9 : Protections*.

Réarmez le défaut en appuyant sur la touche de réarmement du panneau opérateur ou à l'aide du bornier d'E/S, du bus de terrain ou de l'outil PC. Le défaut est conservé dans l'historique des défauts, où vous pouvez le consulter. Pour connaître les différents codes de défaut, voir le chapitre 11.3 *Codes de défaut*.

Avant de contacter le distributeur ou l'usine en raison d'un fonctionnement inhabituel, préparez certaines données. Prenez note de l'ensemble des textes qui apparaissent sur l'affichage, du code de défaut, de l'ID de défaut, des infos source, de la liste Défauts actifs et de l'Historique des défauts.

## 11.1 AFFICHAGE D'UN DÉFAUT

Lorsque le convertisseur affiche un défaut et s'arrête, recherchez l'origine du défaut et réarmez ce dernier.

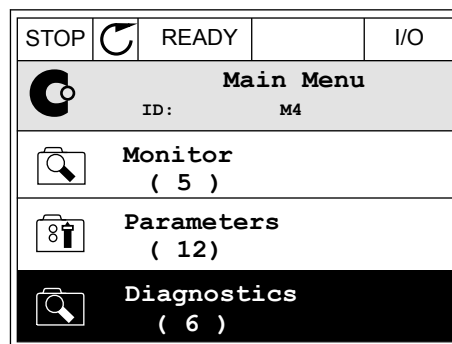
Il existe deux procédures de réarmement d'un défaut : à l'aide de la touche de réarmement et à l'aide d'un paramètre.

## RÉARMEMENT À L'AIDE DE LA TOUCHE DE RÉARMEMENT

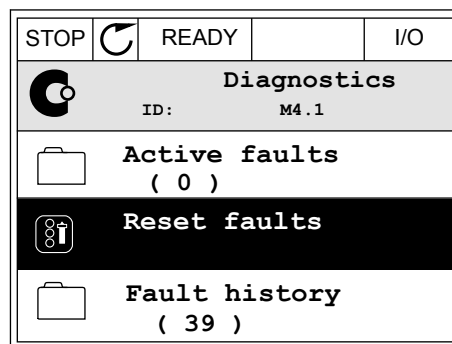
- 1 Appuyez sur la touche de réarmement du panneau opérateur pendant deux secondes.

## RÉARMEMENT À L'AIDE D'UN PARAMÈTRE DE L'AFFICHAGE GRAPHIQUE

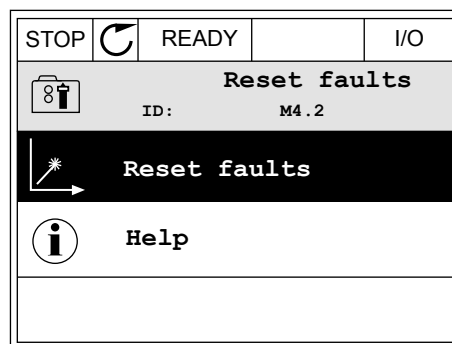
- 1 Accédez au menu Diagnostics.



- 2 Accédez au sous-menu Réarmer défauts.



- 3 Sélectionnez le paramètre Réarmer défauts.

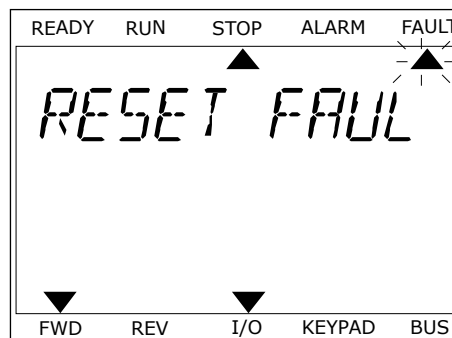


## RÉARMEMENT À L'AIDE D'UN PARAMÈTRE DE L'AFFICHAGE TEXTE

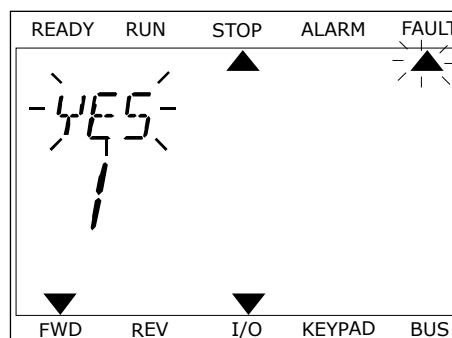
- 1 Accédez au menu Diagnostics.



- 2 Utilisez les touches Haut et Bas pour repérer le paramètre Réarmer défauts.



- 3 Sélectionnez la valeur *Oui* et appuyez sur OK.







## 11.2 HISTORIQUE DES DÉFAUTS





Dans l'historique des défauts, vous trouverez davantage d'informations sur les défauts. L'historique des défauts peut contenir jusqu'à 40 défauts.

### VISUALISATION DE L'HISTORIQUE DES DÉFAUTS VIA L'AFFICHAGE GRAPHIQUE

- 1 Pour consulter des données supplémentaires sur un défaut, accédez à l'historique des défauts.

STOP		READY	I/O
<b>Diagnostics</b>			
ID: M4.1			
	<b>Active faults</b>		
( 0 )			
	<b>Reset faults</b>		
	<b>Fault history</b>		
( 39 )			

- 2 Pour étudier les données d'un défaut, appuyez sur la touche Droite.

STOP		READY	I/O
<b>Fault history</b>			
ID: M4.3.3			
	<b>External Fault</b>	<b>51</b>	
	<b>Fault old</b>	<b>891384s</b>	
	<b>External Fault</b>	<b>51</b>	
	<b>Fault old</b>	<b>871061s</b>	
	<b>Device removed</b>	<b>39</b>	
	<b>Info old</b>	<b>862537s</b>	

- 3 Les données s'affichent sous forme de liste.

STOP	READY	I/O
<b>Fault history</b>		
ID: M4.3.3.2		
Code	39	
ID	380	
State	Info old	
Date	7.12.2009	
Time	04:46:33	
Operating time	862537s	
Source 1		
Source 2		
Source 3		

### VISUALISATION DE L'HISTORIQUE DES DÉFAUTS VIA L'AFFICHAGE TEXTE

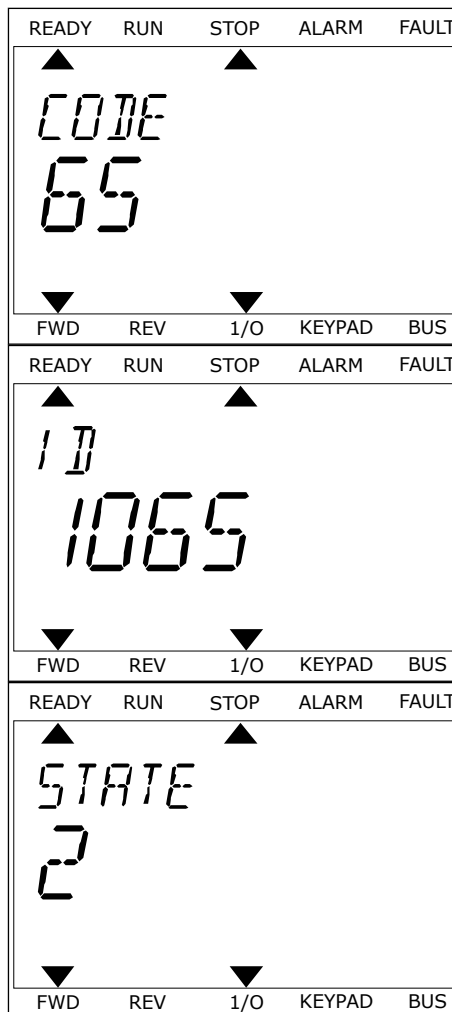
- 1 Appuyez sur OK pour accéder à l'historique des défauts.

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
▲				
FAULT HIST				
M4.3				
▼				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

- 2 Pour examiner les données d'un défaut, appuyez à nouveau sur OK.

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
▲				
COMMUNICAT				
M4.3 1				
▼				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

- 3 Utilisez la touche Bas pour passer en revue toutes les données.



### 11.3 CODES DE DÉFAUT

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
1	1	Surintensité (défaut matériel)	<p>Le courant est trop élevé (<math>&gt;4 \cdot I_H</math>) dans le câble moteur. La cause du problème peut être l'une des suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Accroissement brusque et important de la charge</li> <li>• Court-circuit dans les câbles moteur</li> <li>• Type de moteur incorrect</li> <li>• Réglages des paramètres incorrects</li> </ul>	<p>Contrôlez la charge. Contrôlez le moteur. Contrôlez les câbles et les branchements. Procédez à une identification avec rotation. Définissez un temps d'accélération plus long (P3.4.1.2 et P3.4.2.2).</p>
	2	Surintensité (défaut logiciel)		
2	10	Surtension (défaut matériel)	<p>La tension de la liaison CC est supérieure aux limites.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Temps de décélération trop court</li> <li>• Pics de surtension importants sur le réseau</li> </ul>	<p>Définissez un temps de décélération plus long (P3.4.1.3 et P3.4.2.3). Activez le régulateur de surtension. Contrôlez la tension d'entrée.</p>
	11	Surtension (défaut logiciel)		
3	20	Défaut de terre (défaut matériel)	<p>La mesure du courant indique que la somme des courants de phase du moteur est différente de 0.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Défaut d'isolation dans les câbles ou le moteur</li> <li>• Dysfonctionnement d'un filtre (du/dt, sinusoïdal)</li> </ul>	<p>Contrôlez les câbles moteur et le moteur. Contrôlez les filtres.</p>
	21	Défaut de terre (défaut logiciel)		
5	40	Interrupteur charge-ment	<p>L'interrupteur de charge-ment est fermé et les informations de retour indiquent OUVERT.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dysfonctionnement</li> <li>• Composant défectueux</li> </ul>	<p>Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Vérifiez le signal de retour et le raccordement du câble entre la carte de commande et la carte de puissance. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.</p>



Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
7	60	Saturation	<ul style="list-style-type: none"><li>• IGBT défectueux</li><li>• Court-circuit de désaturation dans l'IGBT</li><li>• Court-circuit ou surcharge dans la résistance de freinage</li></ul>	<p>Ce défaut ne peut pas être réarmé à partir du panneau opérateur. Coupez l'alimentation du convertisseur.</p> <p><b>NE REDÉMARREZ PAS LE CONVERTISSEUR et NE RACCORDEZ PAS L'ALIMENTATION !</b></p> <p>Demandez des instructions à l'usine.</p>

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
8	600	Défaut système	Absence de communication entre la carte de commande et l'alimentation.	Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	601			
	602		Composant défectueux. Dysfonctionnement.	
	603		Composant défectueux. Dysfonctionnement. La tension de l'alimentation auxiliaire dans le module de puissance est trop faible.	
	604		Composant défectueux. Dysfonctionnement. La tension d'une phase de sortie n'est pas conforme à la référence. Défaut de retour.	
	605		Composant défectueux. Dysfonctionnement.	
	606		Le logiciel de l'unité de commande n'est pas compatible avec le logiciel du module de puissance.	
	607		La version logicielle est illisible. Le module de puissance ne possède aucun logiciel. Composant défectueux. Dysfonctionnement (problème dans la carte de puissance ou la carte de mesure).	
	608		Surcharge de l'Unité Centrale.	
	609		Composant défectueux. Dysfonctionnement.	Réarmez le défaut et mettez le convertisseur de fréquence hors tension deux fois de suite. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier.

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
8	610	Défaut système	Composant défectueux. Dysfonctionnement.	Réarmez le défaut et redémarrez. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	614		Erreur de configuration. Erreur logicielle. Composant défectueux (carte de commande défectueuse). Dysfonctionnement.	
	647		Composant défectueux. Dysfonctionnement.	
	648		Dysfonctionnement. Le logiciel système n'est pas compatible avec l'appli-catif.	
	649		Surcharge des ressources. Dysfonctionnement lors du chargement, de la restauration ou de la sauvegarde d'un paramètre.	Chargez les préreglages usine. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier.

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
8	667	Défaut système	Ethernet PHY n'est pas reconnu ou son état est erroné.	Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	670		La tension de sortie est trop faible en raison d'une surcharge, d'un composant défectueux ou d'un court-circuit.	Effectuez une vérification de la charge de la sortie auxiliaire. Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	827		Clé de licence fournie non valide/non correcte (via le panneau opérateur ou VCX). La clé de licence est incorrecte ou ne convient pas pour ce convertisseur de fréquence.	Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Entrez à nouveau la clé de licence sur le convertisseur de fréquence. Téléchargez le logiciel le plus récent sur le site Web des convertisseurs de fréquence de Danfoss. Mettez le convertisseur à jour à l'aide de ce dernier. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	828		La clé de licence entrée a été reconnue et stockée sur le convertisseur de fréquence.	-
	829		Des nouvelles licences ont été mises en service depuis le démarrage précédent.	-
	830		Des licences ont été supprimées du convertisseur.	-

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
9	80	Sous-tension (défaut)	<p>La tension de la liaison c.c. est inférieure aux limites.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Tension réseau trop faible</li> <li>• Composant défectueux</li> <li>• Fusible d'entrée défectueux</li> <li>• Interrupteur de charge externe non fermé</li> </ul> <p><b>REMARQUE!</b></p> <p>Ce défaut n'est activé que si le convertisseur de fréquence est à l'état Marche.</p>	<p>En cas de coupure réseau temporaire, réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence.</p> <p>Contrôlez la tension réseau. Si la tension réseau est suffisante, il s'agit d'un défaut interne.</p> <p>Examinez le réseau électrique à la recherche d'un défaut.</p> <p>Demandez des instructions au distributeur le plus proche.</p>
10	91	Phase réseau	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Dysfonctionnement de la tension réseau</li> <li>• Fusible défectueux ou dysfonctionnement des câbles d'alimentation</li> </ul> <p>La charge doit être au moins à 10-20 % pour permettre à la supervision de fonctionner.</p>	<p>Vérifiez la tension réseau, les fusibles, le câble d'alimentation, le pont redresseur et la commande de gâchette du thyristor (MR6-&gt;).</p>
11	100	Supervision de phase moteur	<p>La mesure du courant signale l'absence de courant dans une phase moteur.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dysfonctionnement du moteur ou des câbles moteur</li> <li>• Dysfonctionnement d'un filtre (du/dt, sinusoïdal)</li> </ul>	<p>Contrôlez le câble moteur et le moteur.</p> <p>Contrôlez le filtre du/dt ou sinusoïdal.</p>
13	120	Sous-température du convertisseur de fréquence (défaut)	<p>La température est trop basse dans le radiateur du module de puissance ou dans la carte de puissance.</p>	<p>La température ambiante est trop basse pour le convertisseur de fréquence. Placez le convertisseur de fréquence dans un endroit plus chaud.</p>

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
14	130	Surtempérature du convertisseur de fréquence (défaut, radiateur)	La température est trop basse dans le radiateur du module de puissance ou dans la carte de puissance. Les limites de température du radiateur sont différentes en fonction de la taille.	Vérifiez la quantité réelle et le flux de l'air de refroidissement. Vérifiez l'absence de poussière dans le radiateur. Vérifiez la température ambiante. Vérifiez que la fréquence de découpage n'est pas trop élevée par rapport à la température ambiante et à la charge moteur. Vérifiez le ventilateur de refroidissement.
	131	Surtempérature du convertisseur de fréquence (alarme, radiateur)		
	132	Surtempérature du convertisseur de fréquence (défaut, carte)		
	133	Surtempérature du convertisseur de fréquence (alarme, carte)		
	136	Température du circuit de protection contre les surtensions (alarme)	Capacité de sortie trop élevée ou défaut de terre dans le réseau flottant.	Vérifiez les câbles et le moteur.
	137	Température du circuit de protection contre les surtensions (défaut)	Capacité de sortie trop élevée ou défaut de terre dans le réseau flottant.	Vérifiez les câbles et le moteur.
15	140	Calage moteur	Le moteur a calé.	Contrôlez le moteur et la charge.
16	150	Surtempérature moteur	La charge moteur est trop importante.	Réduisez la charge moteur. En l'absence de surcharge du moteur, vérifiez les paramètres de protection thermique du moteur (groupe de paramètres 3.9 Protections).
17	160	Sous-charge moteur	La charge moteur est insuffisante.	Contrôlez la charge. Contrôlez les paramètres. Contrôlez les filtres du/dt et sinusoïdal.
19	180	Surcharge de puissance (supervision temporaire)	La puissance du convertisseur est trop élevée.	Diminuez la charge. Vérifiez le dimensionnement du convertisseur. Vérifiez si elle n'est pas trop petite pour la charge.
	181	Surcharge de puissance (supervision sur le long terme)		

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
25	240	Défaut cmde moteur	<p>Ce défaut survient uniquement si vous utilisez un applicatif spécifique au client. Dysfonctionnement lors de l'identification de l'angle de démarrage.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Le rotor se déplace pendant l'identification.</li> <li>Le nouvel angle n'est pas conforme à l'ancienne valeur.</li> </ul>	<p>Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Augmentez le courant d'identification. Consultez la source de l'historique des défauts pour en savoir plus.</p>
	241			
26	250	Démarrage inhibé	<p>Impossible de démarrer le convertisseur. Lorsque la requête de marche a la valeur ON (activée), un nouveau logiciel (microprogramme ou applicatif), un réglage de paramètre ou un autre fichier qui affecte le fonctionnement du convertisseur est chargé sur ce dernier.</p>	<p>Réarmez le défaut et arrêtez le convertisseur de fréquence. Chargez le logiciel et démarrez le convertisseur.</p>
29	280	Thermistce Atex	<p>La thermistance ATEX signale une surchauffe.</p>	<p>Réarmez le défaut. Contrôlez la thermistance et ses branchements.</p>

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
30	290	Arrêt sécurisé	Le signal Arrêt sécurisé A ne vous autorise pas à régler le convertisseur de fréquence sur l'état PRÊT.	Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Vérifiez les signaux provenant de la carte de commande en direction du module de puissance et du connecteur D.
	291	Arrêt sécurisé	Le signal Arrêt sécurisé B ne vous autorise pas à régler le convertisseur de fréquence sur l'état PRÊT.	
	500	Configuration de sécurité	L'interrupteur de configuration de sécurité a été installé.	Retirez l'interrupteur de configuration de sécurité de la carte de commande.
	501	Configuration de sécurité	Il y a trop de cartes optionnelles STO. Une seule est autorisée.	Conservez l'une des cartes optionnelles STO. Retirez les autres. Voir le manuel de sécurité.
	502	Configuration de sécurité	La carte optionnelle STO a été installée à un mauvais emplacement.	Placez la carte optionnelle STO au bon emplacement. Voir le manuel de sécurité.
	503	Configuration de sécurité	Absence d'interrupteur de configuration de sécurité sur la carte de commande.	Installez l'interrupteur de configuration de sécurité sur la carte de commande. Voir le manuel de sécurité.
	504	Configuration de sécurité	L'interrupteur de configuration de sécurité a été mal installé sur la carte de commande.	Installez l'interrupteur de configuration de sécurité au bon endroit sur la carte de commande. Voir le manuel de sécurité.
	505	Configuration de sécurité	L'interrupteur de configuration de sécurité a été mal installé sur la carte optionnelle STO.	Contrôlez l'installation de l'interrupteur de configuration de sécurité sur la carte optionnelle STO. Voir le manuel de sécurité.
	506	Configuration de sécurité	Absence de communication avec la carte optionnelle STO.	Vérifiez l'installation de la carte optionnelle STO. Voir le manuel de sécurité.
	507	Configuration de sécurité	La carte optionnelle STO n'est pas compatible avec le matériel.	Réarmez le convertisseur de fréquence et redémarrez-le. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.



Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
30	520	Diagnostic de sécurité	Les entrées STO ont un état différent.	Contrôlez l'interrupteur de sécurité externe. Contrôlez le raccordement de l'entrée et le câble de l'interrupteur de sécurité. Réarmez le convertisseur de fréquence et redémarrez. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	521		Dysfonctionnement du diagnostic de la thermistance ATEX. Absence de connexion dans l'entrée thermistance ATEX.	Réarmez le convertisseur et redémarrez. Si le défaut se produit à nouveau, remplacez la carte optionnelle.
	522		Court-circuit dans la connexion de l'entrée thermistance ATEX.	Contrôlez la connexion de l'entrée thermistance ATEX. Contrôlez la connexion de la thermistance ATEX externe. Contrôlez la thermistance ATEX externe.
	530	Suppr. sûre cple	Un arrêt d'urgence a été demandé ou une autre opération STO a été activée.	Lorsque la fonction STO est activée, le convertisseur de fréquence est à l'état sécurisé.
32	311	Refroidissement du ventilateur	La vitesse du ventilateur n'est pas exactement conforme à la référence de vitesse, mais le convertisseur fonctionne correctement. Ce défaut s'affiche uniquement sur le modèle MR7 et sur les convertisseurs d'une taille supérieure.	Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Nettoyez ou remplacez le ventilateur.
	312	Refroidissement du ventilateur	La durée de vie du ventilateur (50 000 h) a été atteinte.	Remplacez le ventilateur et remettez à zéro le compteur de durée de vie du ventilateur.
33	320	Mode incendie act	Le mode incendie du convertisseur de fréquence est activé. Les protections du convertisseur de fréquence ne sont pas utilisées. Cette alarme est réarmée automatiquement lorsque le mode incendie est désactivé.	Vérifiez les réglages des paramètres et les signaux. Certaines protections du convertisseur sont désactivées.

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
37	361	Module modifié (même type)	Le module de puissance a été remplacé par un nouveau de même taille. Le module est prêt à l'utilisation. Les paramètres sont disponibles sur le convertisseur de fréquence.	Réarmez le défaut. Le convertisseur redémarre une fois le défaut réarmé.
	362	Module modifié (même type)	La carte optionnelle à l'emplacement B a été remplacée par une nouvelle que vous avez précédemment utilisée au même emplacement. Le module est prêt à l'utilisation.	Réarmez le défaut. Le convertisseur démarre pour utiliser les anciens réglages de paramètres.
	363	Module modifié (même type)	Même cause que pour ID362, mais fait référence à l'emplacement C.	
	364	Module modifié (même type)	Même cause que pour ID362, mais fait référence à l'emplacement D.	
	365	Module modifié (même type)	Même cause que pour ID362, mais fait référence à l'emplacement E.	
38	372	Module ajouté (même type)	Une carte optionnelle a été ajoutée à l'emplacement B. Vous l'avez précédemment utilisée au même emplacement. Le module est prêt à l'utilisation.	Le module est prêt à l'utilisation. Le convertisseur démarre pour utiliser les anciens réglages de paramètres.
	373	Module ajouté (même type)	Même cause que pour ID372, mais fait référence à l'emplacement C.	
	374	Module ajouté (même type)	Même cause que pour ID372, mais fait référence à l'emplacement D.	
	375	Module ajouté (même type)	Même cause que pour ID372, mais fait référence à l'emplacement E.	

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
39	382	Module supprimé	Une carte optionnelle a été retirée de l'emplacement A ou B.	Le module n'est pas disponible. Réarmez le défaut.
	383	Module supprimé	Même cause que pour ID380, mais fait référence à l'emplacement C	
	384	Module supprimé	Même cause que pour ID380, mais fait référence à l'emplacement D	
	385	Module supprimé	Même cause que pour ID380, mais fait référence à l'emplacement E	
40	390	Module inconnu	Un module inconnu a été connecté (module de puissance/carte optionnelle)	Le module n'est pas disponible. Si le défaut se produit à nouveau, demandez des instructions au distributeur le plus proche.
41	400	Surchauffe IGBT	<p>La température IGBT calculée est trop élevée.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Charge moteur trop importante</li> <li>• Température ambiante trop élevée</li> <li>• Dysfonctionnement matériel</li> </ul>	<p>Contrôlez les réglages des paramètres.</p> <p>Vérifiez la quantité réelle et le flux de l'air de refroidissement.</p> <p>Vérifiez la température ambiante.</p> <p>Vérifiez l'absence de poussière dans le radiateur.</p> <p>Vérifiez que la fréquence de découpage n'est pas trop élevée par rapport à la température ambiante et à la charge moteur.</p> <p>Vérifiez le ventilateur de refroidissement.</p> <p>Procédez à une identification avec rotation.</p>

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
44	431	Module modifié (type différent)	Nouveau module de puissance d'un type différent. Les paramètres ne sont pas disponibles dans les réglages.	Réarmez le défaut. Le convertisseur redémarre une fois le défaut réarmé. Réglez à nouveau les paramètres du module de puissance.
	433	Module modifié (type différent)	La carte optionnelle à l'emplacement C a été remplacée par une nouvelle que vous n'avez pas précédemment utilisée au même emplacement. Aucun réglage de paramètre n'est enregistré.	Réarmez le défaut. Définissez à nouveau les paramètres de la carte optionnelle.
	434	Module modifié (type différent)	Même cause que pour ID433, mais fait référence à l'emplacement D.	
	435	Module modifié (type différent)	Même cause que pour ID433, mais fait référence à l'emplacement D.	
45	441	Module ajouté (type différent)	Nouveau module de puissance d'un type différent. Les paramètres ne sont pas disponibles dans les réglages.	Réarmez le défaut. Le convertisseur redémarre une fois le défaut réarmé. Réglez à nouveau les paramètres du module de puissance.
	443	Module ajouté (type différent)	Une nouvelle carte optionnelle que vous n'avez pas utilisée précédemment a été installée à l'emplacement C. Aucun réglage de paramètre n'est enregistré.	Définissez à nouveau les paramètres de la carte optionnelle.
	444	Module ajouté (type différent)	Même cause que pour ID443, mais fait référence à l'emplacement D.	
	445	Module ajouté (type différent)	Même cause que pour ID443, mais fait référence à l'emplacement E.	
46	662	Horloge temps réel	La tension de la batterie de l'horloge temps réel est trop faible.	Remplacez la pile.
47	663	Logiciel mis à jour	Le logiciel du convertisseur de fréquence a été mis à jour (pack logiciel entier ou applicatif).	Aucune étape n'est nécessaire.

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
50	1050	Dft AI faible	Au moins l'un des signaux d'entrée analogique disponibles est passé au-dessous de 50 % de la plage de signal minimale. Un câble de commande est défectueux ou débranché. Dysfonctionnement d'une source de signal.	Remplacez les composants défectueux. Vérifiez le circuit d'entrée analogique. Vérifiez que le paramètre AI1 : échelle est correctement défini.
51	1051	Défaut externe du module	Le signal d'entrée logique défini à l'aide du paramètre P3.5.1.11 ou P3.5.1.12 a été activé.	Il s'agit d'un défaut spécifié par l'utilisateur. Vérifiez les entrées logiques et les schémas.
52	1052	Défaut de communication du panneau opérateur	Défaut de communication entre le panneau opérateur et le convertisseur de fréquence.	Contrôlez le raccordement du panneau opérateur et le câble du panneau opérateur le cas échéant.
	1352			
53	1053	Défaut de communication de bus de terrain	Défaut de connexion de données entre le bus de terrain Maître et la carte de bus de terrain.	Contrôlez l'installation et le bus de terrain Maître.
54	1354	Défaut slot A	Carte optionnelle ou emplacement défectueux.	Contrôlez la carte et l'emplacement. Demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	1454	Défaut slot B		
	1554	Défaut slot C		
	1654	Défaut slot D		
	1754	Défaut slot E		

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
57	1057	Identification	Échec de l'identification avec rotation.	Vérifiez que le moteur est connecté au convertisseur de fréquence. Vérifiez l'absence de charge sur l'arbre du moteur. Veillez à ne pas retirer la commande de démarrage avant la fin de l'identification avec rotation.
	1157		Pendant l'identification avec rotation, le convertisseur n'a pas pu atteindre la référence fréquence requise.	Assurez-vous que les références fréquences minimale et maximale sont définies correctement. Une fréquence maximale trop basse peut empêcher le convertisseur d'atteindre la fréquence requise.
	1257		Pendant l'identification avec rotation, le convertisseur n'a pas pu atteindre la référence fréquence requise.	Assurez-vous que le temps d'accélération est réglé correctement. Un temps d'accélération trop long peut empêcher le convertisseur d'atteindre la fréquence requise en 40 secondes.
	1357		Pendant l'identification avec rotation, le convertisseur n'a pas pu atteindre la référence fréquence requise.	Veillez à ce que les limites de courant, de couple et de puissance du convertisseur soient correctement réglées. Des limites trop basses peuvent empêcher le convertisseur d'atteindre la fréquence requise.
63	1063	Défaut d'arrêt rapide	La fonction Arrêt rapide est activée	Identifiez la cause de l'activation de la fonction Arrêt rapide. Ensuite, corrigez le problème. Réarmez le défaut et redémarrez le convertisseur de fréquence. Voir le paramètre P3.5.1.26 et les paramètres de la fonction Arrêt rapide.
	1363	Alarme d'arrêt rapide		
65	1065	Défaut de communication PC	Rupture de la connexion de données entre le PC et le convertisseur de fréquence	Vérifiez l'installation, le câble et les bornes entre le PC et le convertisseur de fréquence.
66	1366	Défaut d'entrée thermistance 1	La température du moteur a augmenté.	Contrôlez le refroidissement du moteur et la charge. Contrôlez la connexion de la thermistance. Si l'entrée thermistance n'est pas utilisée, vous devez la court-circuiter. Demandez des instructions au distributeur le plus proche.
	1466	Défaut d'entrée thermistance 2		
	1566	Défaut d'entrée thermistance 3		

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
68	1301	Alarme de compteur de maintenance 1	La valeur du compteur de maintenance est supérieure à la limite d'alarme.	Effectuez la maintenance requise. Remettez le compteur à zéro. Voir le paramètre B3.16.4 ou P3.5.1.40.
	1302	Défaut de compteur de maintenance 1	La valeur du compteur de maintenance est supérieure au seuil de défaut.	
	1303	Alarme de compteur de maintenance 2	La valeur du compteur de maintenance est supérieure à la limite d'alarme.	
	1304	Défaut de compteur de maintenance 2	La valeur du compteur de maintenance est supérieure au seuil de défaut.	
69	1310	Défaut de communication de bus de terrain	Le numéro d'identification utilisé pour mapper les valeurs à la sortie des données de traitement du bus de terrain n'est pas valide.	Vérifiez les paramètres dans le menu Affectation des données du bus de terrain.
	1311		Il est impossible de convertir une ou plusieurs valeurs de la sortie des données de traitement du bus de terrain.	Le type de la valeur n'est pas indiqué. Vérifiez les paramètres dans le menu Mappage des données du bus de terrain.
	1312		Un débordement se produit lorsque les valeurs de sortie des données de traitement du bus de terrain (16 bits) sont mappées et converties.	Vérifiez les paramètres dans le menu Affectation des données du bus de terrain.
76	1076	Démarrage inhibé	La commande de démarrage est bloquée afin d'éviter toute rotation fortuite du moteur pendant la mise sous tension initiale.	Réarmez le convertisseur pour le démarrer correctement. Les réglages de paramètres indiquent s'il est nécessaire de redémarrer le convertisseur.
77	1077	>5 connexions	Il existe plus de 5 connexions de bus de terrain ou d'outil PC actives. Vous ne pouvez utiliser que cinq connexions à la fois.	Conservez 5 connexions actives. Supprimez les autres.
100	1100	Temporisation de remplissage progressif	La fonction de remplissage progressif du régulateur PID a expiré. Le convertisseur de fréquence n'a pas atteint la valeur de process dans le délai requis. La cause peut être une rupture de canalisation.	Contrôlez le process. Vérifiez les paramètres du menu M3.13.8.

Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
101	1101	Défaut de supervision de retour (PID1)	La valeur Régulateur PID: retour est hors des limites de supervision (P3.13.6.2 et P3.13.6.3) et hors temporisation (P3.13.6.4), si vous avez défini cette dernière.	Contrôlez le process. Vérifiez les réglages des paramètres, les limites de supervision et la temporisation.
105	1105	Défaut de supervision de retour (ExtPID)	La valeur Régulateur PID externe : retour est hors des limites de supervision (P3.14.4.2 et P3.14.4.3) et hors temporisation (P3.14.4.4), si vous avez défini cette dernière.	
109	1109	Supervision de la pression d'entrée	Le signal de supervision de la pression d'entrée (P3.13.9.2) est inférieur à la limite d'alarme (P3.13.9.7).	Contrôlez le process. Vérifiez les paramètres du menu M3.13.9. Vérifiez le capteur de pression d'entrée et les connexions.
	1409		Le signal de supervision de la pression d'entrée (P3.13.9.2) est inférieur au seuil de défaut (P3.13.9.8).	
111	1315	Défaut de température 1	Au moins un signal d'entrée de température (défini au paramètre P3.9.6.1) est supérieur à la limite d'alarme (P3.9.6.2).	Recherchez la cause de l'augmentation de la température. Vérifiez le capteur de température et les connexions. Si aucun capteur n'est connecté, vérifiez que l'entrée de température est raccordée. Reportez-vous au Manuel de la carte optionnelle pour plus d'informations.
	1316		Au moins un signal d'entrée de température (défini au paramètre P3.9.6.1) est supérieur au seuil de défaut (P3.9.6.3).	
112	1317	Défaut de température 2	Au moins un signal d'entrée de température (défini au paramètre P3.9.6.5) est supérieur au seuil de défaut (P3.9.6.6).	
	1318		Au moins un signal d'entrée de température (défini au paramètre P3.9.6.5) est supérieur au seuil de défaut (P3.9.6.7).	



Code de défaut	ID de défaut	Intitulé du défaut	Cause possible	Comment corriger le défaut
113	1113	Temps de marche pompe	Dans le système multi-pompes, au moins un compteur de temps de marche a dépassé un seuil d'alarme spécifié par l'utilisateur	En raison des opérations de maintenance requises, remettez le compteur de temps de marche à zéro, puis réarmez l'alarme. Voir Compteurs de temps de marche pompe.
	1313		Dans le système multi-pompes, au moins un compteur de temps de marche a dépassé un seuil d'alarme spécifié par l'utilisateur	
118	1118	Surchauffe AHF	La fonction de filtre harmonique avancé a provoqué un défaut de surchauffe sur une entrée logique.	Vérifiez la fonction de filtre harmonique avancé.
300	700	Non pris en charge	L'applicatif n'est pas compatible (il n'est pas pris en charge).	Remplacez l'applicatif.
	701		La carte optionnelle ou l'emplacement n'est pas compatible (non pris(e) en charge).	Retirez la carte optionnelle.

## 12 ANNEXE 1

### 12.1 PRÉRÉGLAGES DES PARAMÈTRES DANS LES DIFFÉRENTS APPLICATIFS

#### Explication des symboles utilisés dans le tableau

A = Applicatif standard

B = Applicatif HVAC

C = Applicatif du régulateur PID

D = Applicatif Multi-pompes (convertisseur de fréquence unique)

E = Applicatif Multi-pompes (convertisseurs de fréquence multiples)

**Table 121: Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs**

Index	Paramètre	Préréglage					Unité	ID	Description
		A	o	C	D	E			
P3.2.1	Source commande à distance	0	0	0	0	0		172	0 = Commande E/S
P3.2.2	Local/Distance	0	0	0	0	0		211	0 = Distance
P3.2.6	Logique E/S A	2	2	2	0	0		300	Avt-Arr 2 = Avt-Arr (front)
P3.2.7	Logique E/S B	2	2	2	2	2		363	2 = Avt-Arr (front)
P3.3.1.5	Sélection référence E/S A	6	6	7	7	7		117	6 = AI1 + AI2 7 = PID
P3.3.1.6	Sélection référence E/S B	4	4	4	4	4		131	4 = AI1
P3.3.1.7	Sélection de référence du panneau opérateur	2	2	2	2	2		121	2 = Réf. panneau op.
P3.3.1.10	Sélection de référence du bus de terrain	3	3	3	3	3		122	3 = Référence bus de terrain
P3.3.3.1	Mode Vitesse constante	0	0	0	0	0		182	0 = Codage binaire
P3.3.3.3	Vitesse constante 1	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	Hz	105	
P3.3.3.4	Vitesse constante 2	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	Hz	106	
P3.3.3.5	Vitesse constante 3	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	Hz	126	
P3.3.6.1	Activer la référence de rinçage	0	0	0	0	101		532	

**Table 121: Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs**

Index	Paramètre	Préréglage					Unité	ID	Description
		A	o	C	D	E			
P3.3.6.2	Référence de rinçage	0	0	0	0	101		530	
P3.3.6.4	Référence jog 1	0.0	0.0	0.0	0.0	50.0	Hz	1239	
P3.3.6.6	Rampe jog	10.0	10.0	10.0	10.0	3.0	s	1257	
P3.5.1.1	Signal cmd 1 A	100	100	100	100	100		403	
P3.5.1.2	Signal cmd 2 A	101	101	0	0	0		404	
P3.5.1.4	Signal cmd 1 B	0	0	103	101	0		423	
P3.5.1.7	Forcer la cde vers E/S B	0	0	105	102	0		425	
P3.5.1.8	Forcer la référence E/S B	0	0	105	102	0		343	
P3.5.1.9	Forcer la commande vers le bus de terrain	0	0	0	0	0		411	
P3.5.1.10	Forcer la commande vers le panneau opérateur	0	0	0	0	0		410	
P3.5.1.11	Défaut externe (NO)	102	102	101	0	105		405	
P3.5.1.13	RAZ défaut fermé	105	105	102	0	103		414	
P3.5.1.21	Sélection vitesse constante 0	103	103	104	0	0		419	
P3.5.1.22	Sélection vitesse constante 1	104	104	0	0	0		420	
P3.5.1.23	Sélection vitesse constante 2	0	0	0	0	0		421	
P3.5.1.31	PID : Sél point de consigne	0	0	0	0	102		1047	
P3.5.1.35	Activer jog DIN	0	0	0	0	101		532	

**Table 121: Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs**

Index	Paramètre	Préréglage					Unité	ID	Description
		A	o	C	D	E			
P3.5.1.36	Activation de la référence de rinçage	0	0	0	0	101		530	
P3.5.1.42	Interverrouillage de pompe 1	0	0	0	103	0		426	
P3.5.1.43	Interverrouillage de pompe 2	0	0	0	104	0		427	
P3.5.1.44	Interverrouillage de pompe 3	0	0	0	105	0		428	
P3.5.2.1.1	AI1 : sélection	100	100	100	100	100		377	
P3.5.2.1.2	AI1 : tps filtr.	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	s	378	
P3.5.2.1.3	AI1 : échelle	0	0	0	0	0		379	0 = 0...10 V / 0...20 mA
P3.5.2.1.4	AI1 : mini util.	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0		380	
P3.5.2.1.5	AI1 : maxi util.	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0		381	
P3.5.2.1.6	AI1 : inversion du signal	0	0	0	0	0		387	
P3.5.2.2.1	AI2 : sélection	101	101	101	101	101		388	
P3.5.2.2.2	AI2 : tps filtr.	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	s	389	
P3.5.2.2.3	AI2 : échelle	1	1	1	1	1		390	1 = 2...10 V / 4...20 mA
P3.5.2.2.4	AI2 : mini util.	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0		391	
P3.5.2.2.5	AI2 : maxi util.	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0		392	
P3.5.2.2.6	AI2 : inversion	0	0	0	0	0		398	
P3.5.3.2.1	Fonction R01	2	2	2	49	2		11001	2 = Marche
P3.5.3.2.4	Fonction R02	3	3	3	50	3		11004	3 = Défaut

**Table 121: Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs**

Index	Paramètre	Préréglage					Unité	ID	Description
		A	o	C	D	E			
P3.5.3.2.7	Fonction R03	1	1	1	51	1		11007	1 = Prêt
P3.5.4.1.1	Fonction A01	2	2	2	2	2		10050	2 = Fréquence de sortie
P3.5.4.1.2	A01 : tps filtr.	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	s	10051	
P3.5.4.1.3	A01 : min signal	0	0	0	0	0		10052	
P3.5.4.1.4	A01 : Échelle min.	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0		10053	
P3.5.4.1.5	A01 : Échelle max.	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0		10054	
P3.10.1	Réarmement automatique	0	0	1	1	1		731	0 = Désactivé 1 = Activé
P3.13.2.5	PID : Sél point de consigne	0	0	0	0	102		1047	
P3.13.2.6	PID : source du point de consigne 1	-	-	1	1	1		332	1 = Point de consigne du panneau opérateur 1
P3.13.2.10	PID : source du point de consigne 2	-	-	-	-	2		431	2 = Point de consigne du panneau opérateur 2
P3.13.3.1	Sélection retour PID	-	-	1	1	1		333	
P3.13.3.3	Retour PID : Source	-	-	2	2	2		334	
P3.15.1	Mode multi-pompes	-	-	-	0	2		1785	
P3.15.2	Nombre de pompes	1	1	1	3	3		1001	

**Table 121: Préréglages des paramètres dans les différents applicatifs**

Index	Paramètre	Préréglage					Unité	ID	Description
		A	o	C	D	E			
P3.15.5	Interverrouillage des pompes	-	-	-	1	1		1032	
P3.15.6	Permutation	-	-	-	1	1		1027	
P3.15.7	Pompes permu- tées	-	-	-	1	1		1028	
P3.15.8	Intervalle de permutation	-	-	-	48.0	48.0		1029	
P3.15.11	Permutation : Critère seuil de fréquence	-	-	-	25.0	50.0	Hz	1031	
P3.15.12	Permutation : Limite de pompes	-	-	-	1	3		1030	
P3.15.13	Bande passante	-	-	-	10.0	10.0	%	1097	
P3.15.14	Bande pas- sante : tempori- sation	-	-	-	10	10	s	1098	
P3.15.15	Vitesse de pro- duction cons- tante	-	-	-	-	100.0	%	1513	
P3.15.16	Nb max. de pompes actives	-	-	-	3	3		1187	
P5.7.1	Tempo page par défaut	5	5	5	5	5	min	804	
P5.7.2	Page par défaut	4	5	4	4	4		2318	4 = Multi-affichage

# VACON<sup>®</sup>

[www.danfoss.com](http://www.danfoss.com)

Vacon Ltd  
Member of the Danfoss Group  
Runsorintie 7  
65380 Vaasa  
Finland

Document ID:



DPD01251F

Rev. F

Sales code: DOC-APP100FLOW+DLFR