

**■ Table des matières**

<b>Présentation du HVAC</b> .....	4
Software version .....	4
Normes de sécurité .....	5
Avertissement démarrages imprévus .....	5
Introduction au manuel de configuration .....	6
Documentation disponible .....	8
Pourquoi utiliser un variateur de vitesse pour commander des ventilateurs et des pompes ? .....	8
Un avantage évident - l'économie d'énergie .....	8
Exemple avec débit variable sur 1 an .....	10
Mode incendie .....	11
Meilleure régulation .....	13
Installation plus simple dans le cas de l'utilisation d'un variateur de vitesse .....	13
Les courroies deviennent superflues .....	13
Les clapets et vannes de régulation deviennent superflus .....	13
Correction du $\cos \varphi$ .....	13
Démarreur étoile-triangle ou démarreur électronique superflu .....	13
L'utilisation de variateurs de vitesse n'entraîne aucune augmentation du cout .....	13
Les cartes de communication optionnelles pouvant être connectées sont les suivantes : LonWorks, DeviceNet, Modbus RTU et Profibus. ....	15
Marquage CE .....	16
Exemples d'application .....	16
Volume d'air variable .....	17
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	17
Volume d'air constant .....	18
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	18
Régulation de tour de refroidissement .....	19
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	19
Régulation de pompes à eau sur condenseur .....	20
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	20
Pompes primaires .....	21
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	21
Pompes secondaires .....	23
La solution avec le variateur 6000 HVAC .....	23
Choix du variateur de fréquence .....	24
Identification et commande d'un variateur de fréquence VLT .....	28
Séquence de numéros de code .....	28
Formulaire de commande .....	32
Logiciel PC et communication série .....	33
Outils informatiques .....	33
Options bus .....	33
Profibus .....	33
LON - Local Operating Network .....	34
DeviceNet .....	34
Modbus RTU .....	34
 <b>Installation</b> .....	 45
Caractéristiques techniques .....	45
Caractéristiques techniques, alimentation secteur 3 x 200-240 V .....	50
Caractéristiques techniques, tension secteur 3 x 380-460 V .....	52
Caractéristiques techniques, alimentation secteur 3 x 525-600 V .....	57

Fusibles .....	60
Encombrement .....	63
Installation mécanique .....	67
IP 00 VLT 6400-6550 380-460 V .....	69
Généralités sur l'installation électrique .....	70
Avertissement haute tension .....	70
Mise à la terre .....	70
Câbles .....	70
Câbles blindés .....	70
Protection supplémentaire quant au contact indirect .....	71
Commutateur RFI .....	71
Essai de haute tension .....	74
Émission de chaleur du VLT 6000 HVAC .....	74
Ventilation du VLT 6000 HVAC intégré .....	74
Installation électrique selon les normes CEM .....	75
Utilisation de câbles conforme à critères CEM .....	78
Installation électrique - mise à la terre de câbles de commande .....	79
Installation électrique, protections .....	80
Couple de serrage et dimensions des vis .....	88
Raccordement secteur .....	88
Raccordement au moteur .....	89
Sens de rotation du moteur .....	89
Câbles moteur .....	90
Protection thermique du moteur .....	90
Mise à la terre .....	90
Installation d'une alimentation externe de 24 V CC .....	90
Raccordement du bus CC .....	90
Raccordement relais .....	91
Carte de commande .....	91
Installation électrique, câbles de commande .....	92
Commutateurs 1-4 .....	93
Raccordement du bus .....	93
Exemple de raccordement, VLT 6000 HVAC .....	94
<b>Programmation</b> .....	<b>96</b>
Unité de commande LCP .....	96
Touches de commande pour la configuration des paramètres .....	96
Voyants .....	97
Commande locale .....	97
Mode d'affichage .....	98
Modifier les données .....	99
Modification de données .....	101
Initialisation manuelle .....	101
Menu rapide .....	102
Exploitation et Affichage 001 à 017 .....	104
La configuration du process .....	104
Configuration de la lecture définie par l'utilisateur .....	105
Charge et moteur 100 - 117 .....	111
Configuration .....	111
Facteur de puissance moteur (Cos $\phi$ ) .....	117
Utilisation des références .....	119
Type de référence .....	121
Entrées et sorties, 300-365 .....	127
Entrées analogiques .....	131

Sorties analogiques/digitales .....	134
Relais de sortie .....	139
Fonctions d'application 400-427 .....	142
Mode veille .....	143
PID de régulation de process .....	148
Présentation du PID .....	150
Utilisation des retours .....	150
Bus série pour protocole FC .....	157
Protocoles .....	157
Communication par télégramme .....	157
Structure télégramme sous le protocole FC .....	158
Caractère de données (octet) .....	159
Mot de process .....	163
Mot de commande, conforme au protocole FC .....	164
Mot d'état, conforme au protocole FC .....	166
Valeur référence bus .....	167
Fréquence de sortie actuelle .....	167
SLiaison série 500 à 536 .....	169
Mot d'état élargi, mot d'avertissement et mot d'alarme .....	177
Fonctions de service 600-631 .....	179
Installation électrique de la carte de relais .....	184
Description de l'horloge en temps réel .....	185
<b>Tout savoir sur le VLT 6000 HVAC .....</b>	<b>188</b>
Messages d'état .....	188
Liste des avertissements et alarmes .....	190
Environnements agressifs .....	198
Calcul de la référence résultante .....	198
Isolation galvanique (PELV) .....	199
Courant de fuite .....	199
Conditions d'exploitation extrêmes .....	200
Pic de tension sur le moteur .....	201
Commutation sur l'entrée .....	201
Bruit acoustique .....	202
Déclassement pour température ambiante .....	202
Déclassement pour pression atmosphérique .....	203
Déclassement pour fonctionnement à faible vitesse .....	203
Déclassement pour installation de câbles moteurs longs ou à section augmentée .....	203
Déclassement pour fréquence de commutation élevée .....	203
Vibrations et chocs .....	204
Humidité ambiante .....	204
Rendement .....	205
Interférences sur l'alimentation secteur (harmoniques) .....	206
Facteur de puissance .....	206
Résultat des essais CEM (Émission, Immunité) .....	208
Immunité CEM .....	209
Définitions .....	211
Vue d'ensemble des paramètres et réglages d'usine .....	213
<b>Indice .....</b>	<b>223</b>

**■ Software version**

# **VLT 6000 HVAC**

---

**Manuel de configuration**  
**Version logiciel: 3.0x**



Ce manuel de configuration concerne l'ensemble des variateurs de vitesse VLT 6000 HVAC avec logiciel version 3.0x. Voir le numéro de la version du logiciel au paramètre 624.

175ZA692.13



La tension qui traverse le variateur de vitesse est dangereuse lorsque l'appareil est relié au secteur. Toute installation incorrecte concernant le moteur ou le variateur de fréquence risque d'endommager l'appareil et de causer des blessures graves ou mortelles. Veuillez donc vous conformer aux instructions de ce manuel et aux réglementations de sécurité locales et nationales.

### ■ Normes de sécurité

1. L'alimentation électrique du variateur de fréquence doit impérativement être coupée avant toute intervention. S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de déconnecter les bornes de puissance d'alimentation du variateur et du moteur.
2. La touche [OFF/STOP] du panneau de commande du variateur de fréquence ne coupe pas l'alimentation électrique du matériel et ne doit donc en aucun cas être utilisée comme interrupteur de sécurité.
3. La mise à la terre doit être correcte afin de protéger l'utilisateur contre la tension d'alimentation et le moteur contre les surcharges, conformément aux réglementations locales et nationales.
4. Les courants de fuite à la terre sont supérieurs à 3,5mA.
5. Le réglage d'usine ne prévoit pas de protection contre la surcharge du moteur. Le paramètre 117 *Protection thermique du moteur* est réglé par défaut sur Alarme ETR 1.  
Remarque : La protection thermique du moteur est initialisée à 1,0 x le courant moteur nominal et la fréquence moteur nominale (voir paramètre 117, *Protection thermique du moteur*).

6. Ne pas déconnecter les bornes d'alimentation du moteur et de l'alimentation secteur lorsque le variateur de fréquence VLT est connecté au secteur. S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de déconnecter les bornes de puissance d'alimentation du variateur et du moteur.
7. L'isolation galvanique fiable (PELV) n'est pas assurée si l'interrupteur RFI est placé en position OFF. Cela signifie que toutes les entrées et sorties de commande doivent être considérées comme des bornes de basse tension à isolation galvanique de base.
8. Attention : le variateur de fréquence VLT comporte d'autres alimentations de tension que L1, L2, L3 lorsque les bornes du bus CC sont utilisées. Vérifier que toutes les alimentations sont débranchées et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de commencer l'intervention de réparation.

### ■ Avertissement démarrages imprévus

1. Le moteur peut être stoppé à l'aide des commandes digitales, des commandes de bus, des références ou d'un arrêt local lorsque le variateur de vitesse est relié au secteur. Si la sécurité des personnes exige l'élimination de tout risque de démarrage imprévu, ces modes d'arrêt ne sont pas suffisants.
2. Le moteur peut se mettre en marche lors de la modification des paramètres. Par conséquent, il faut toujours activer la touche d'arrêt [OFF/STOP] avant de modifier des données.
3. Un moteur à l'arrêt peut se mettre en marche en cas de panne des composants électroniques du variateur de vitesse ou après une sur-charge temporaire, une panne de secteur ou un raccordement défectueux du moteur.



### Avertissement :

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

laisser s'écouler 4 minutes dans le cas des VLT 6002-6005, 200-240 V  
laisser s'écouler 15 minutes dans le cas des VLT 6006-6062, 200-240 V  
laisser s'écouler 4 minutes dans le cas des VLT 6002-6005, 380-460 V  
laisser s'écouler 15 minutes dans le cas des VLT 6006-6072, 380-460 V  
laisser s'écouler 20 minutes dans le cas des VLT 6102-6352, 380-460 V  
laisser s'écouler 15 minutes dans le cas des VLT 6400-6550, 380-460 V  
laisser s'écouler 4 minutes dans le cas des VLT 6002-6006, 525-600 V  
laisser s'écouler 15 minutes dans le cas des VLT 6008-6027, 525-600 V  
laisser s'écouler 30 minutes dans le cas des VLT 6032-6072, 525-600 V  
laisser s'écouler 20 minutes dans le cas des VLT 6102-6402, 525-600 V

175HA490.13

## ■ Introduction au manuel de configuration

Ce manuel de configuration est conçu comme un outil permettant de faciliter le dimensionnement d'installations comportant des variateurs de vitesse VLT 6000 HVAC.

HVAC signifie Heating Ventilation Air-Conditioning (chauffage, ventilation et conditionnement d'air).

Le manuel de configuration est construit de façon à examiner étape par étape les différentes possibilités d'installation et de programmation d'un VLT 6000 HVAC.

Le manuel de configuration fait partie du concept bibliographique livré avec le VLT 6000 HVAC, ce manuel étant cependant le plus complet.

Le VLT 6000 HVAC est livré avec deux documents, à savoir un *manuel d'utilisation* et un *manuel de configuration rapide*. Voir page 7 *Documentation disponible*.

**Le manuel d'utilisation :** il s'agit d'instructions qui permettent d'assurer l'installation mécanique et électrique, le démarrage et la maintenance optimum. *Le manuel d'utilisation* comporte également une description des paramètres du logiciel qui permet d'adapter le VLT 6000 HVAC à votre application.

**Configuration rapide :** il s'agit d'un manuel d'installation qui vous permet d'installer et de démarrer rapidement votre VLT 6000 HVAC.

**Manuel de configuration :** utilisé pour l'étude d'une installation comprenant le VLT 6000 HVAC, il contient toutes les informations utiles sur le VLT 6000 HVAC et les installations HVAC. Vous y trouverez des outils de sélection vous permettant de choisir le VLT 6000 HVAC qui convient ainsi que les options et modules spécifiques. *Le manuel de configuration* comporte des exemples des applications HVAC les plus courantes. Il contient également toutes les informations nécessaires à la communication série.

Ce manuel de configuration est subdivisé en quatre chapitres contenant des informations sur le VLT 6000 HVAC.

**Introduction au HVAC :** Ce chapitre vous indique les avantages offerts par l'utilisation de variateurs de vitesse dans des installations HVAC. Vous y apprendrez également la construction d'un variateur de vitesse ainsi que les avantages offerts par le VLT 6000 HVAC tels que la fonction ECO - l'optimisation automatique de l'énergie, le filtre RFI et d'autres fonctions spécifiques au HVAC.

Le manuel contient également des exemples d'application et quelques mots sur Danfoss et le marquage CE.

Le chapitre sur les caractéristiques couvre les exigences à remplir lors de la fourniture et de l'installation de variateurs de vitesse. Ce chapitre peut être utilisée dans des documents d'appels d'offres afin de déterminer l'ensemble des exigences imposées aux variateurs de vitesse.

Ce chapitre se termine par un guide de commande qui vous permet de sélectionner et de passer plus facilement la commande de votre VLT 6000 HVAC.

### ■ Introduction au manuel de configuration

- Installation :** Ce chapitre vous montre comment effectuer correctement le montage mécanique du VLT 6000 HVAC. Il décrit également comment s'assurer que le VLT 6000 HVAC est installé selon les critères CEM. Il contient une vue d'ensemble des raccordements secteur et moteur ainsi qu'une description des bornes de la carte de commande.
- Programmation :** Ce chapitre décrit l'unité de commande et les paramètres du logiciel du VLT 6000 HVAC. Il contient également une configuration rapide qui vous permet de mettre en service rapidement votre application.
- L'essentiel sur le VLT 6000 :** Ce chapitre contient des renseignements sur les messages d'état, d'avertissement et d'alarme du VLT 6000 HVAC. Elle contient également des caractéristiques techniques, des indications de maintenance, des réglages d'usine ainsi que quelques mots sur les conditions particulières.



#### **N.B. !**

Ce symbole attire particulièrement l'attention du lecteur sur le point concerné.



Indique un avertissement d'ordre général.



Ce symbole indique un avertissement de haute tension.

**■ Documentation disponible**

Le tableau ci-dessous présente la documentation disponible concernant le VLT 6000 HVAC. À noter que des variations peuvent se produire d'un pays à l'autre.

Consulter également le site Web <http://drives.danfoss.com> pour de plus amples informations sur la documentation mise à jour.

**Documentation jointe à l'unité :**


---

Manuel d'utilisation .....	MG.61.AX.YY
Configuration rapide .....	MG.60.CX.YY

**Communication avec le VLT 6000 HVAC :**


---

Manuel PROFIBUS .....	MG.90.DX.YY
Manuel Metasys N2 .....	MG.60.FX.YY
Manuel LonWorks .....	MG.60.EX.YY
Manuel Landis/Staefa Apogee FLN .....	MG.60.GX.YY
Manuel Modbus RTU .....	MG.10.SX.YY
Manuel DeviceNet .....	MG.50.HX.YY

**Instructions pour le VLT 6000 HVAC :**


---

Kit de déport LCP IP20 .....	MI.56.AX.51
Kit de déport LCP IP54 .....	MI.56.GX.52
Filtre LC .....	MI.56.DX.51
Protection borniers IP20 .....	MI.56.CX.51

**Diverses documentations pour le VLT 6000 HVAC :**


---

Manuel d'utilisation .....	MG.60.AX.YY
Fiche technique .....	MD.60.AX.YY
Manuel d'installation .....	MG.56.AX.YY
Contrôleur de cascade VLT 6000 HVAC .....	MG.60.IX.YY

X = n° de version

YY = version linguistique

**■ Pourquoi utiliser un variateur de vitesse pour commander des ventilateurs et des pompes ?**

Un variateur de vitesse exploite le fait que les ventilateurs et les pompes centrifuges suivent les lois de proportionnalité des ventilateurs et pompes centri-fuges.

La figure ci-dessous décrit les lois de proportionnalité. Elle montre qu'il est possible de régler le débit et la pression en modifiant la vitesse de rotation.

**■ Un avantage évident - l'économie d'énergie**

L'utilisation d'un variateur de vitesse pour commander la vitesse de ventilateurs ou de pompes présente l'avantage évident de pouvoir obtenir une économie d'énergie électrique.

Si on le compare avec d'autres systèmes de régulation et d'autres technologies, le variateur de vitesse constitue le système de commande le plus performant du point de vue énergie pour la régulation d'installations de ventilation et de pomp-âge.

**■ Exemple d'économie d'énergie**

Comme le fait ressortir la figure (lois de proportion-nalité), le débit est réglé en modifiant la vitesse de rotation. En réduisant la vitesse de seulement 20% par rapport à la vitesse nominale, le débit est également réduit de 20%. Ceci est dû au fait que le débit est directement proportionnel à la vitesse de rotation. La consommation d'énergie électrique est cependant réduite de 50%.

Dans le cas d'une installation qui ne doit pouvoir livrer un débit correspondant à 100% que pendant



quelques jours de l'année et qui, le reste de l'année, se trouve en moyenne en-dessous de

80% du débit nominal, il est possible d'obtenir une économie d'énergie de plus de 50%.

### Les lois de proportionnalité

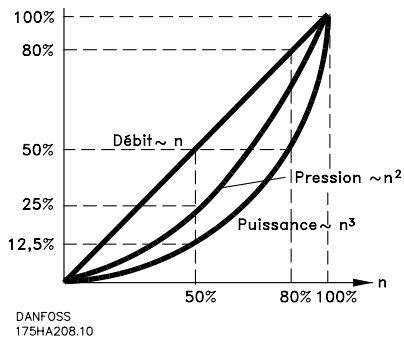
La figure décrit le débit, la pression et la puissance absorbée en fonction de la vitesse de rotation.

Q = Débit  
 Q<sub>1</sub> = Débit nominal  
 Q<sub>2</sub> = Débit de réduction

P = Puissance  
 P<sub>1</sub> = Puissance nominale  
 P<sub>2</sub> = Puissance de réduction

H = Pression  
 H<sub>1</sub> = Pression nominale  
 H<sub>2</sub> = Pression de réduction

n = Régulation de vitesse  
 n<sub>1</sub> = Vitesse nominale  
 n<sub>2</sub> = Vitesse de réduction



$$Flow : \frac{Q^1}{Q^2} = \frac{n^1}{n^2}$$

$$Pressure \frac{H_1}{H_2} = \left(\frac{n_1}{n_2}\right)^2$$

$$Power : \frac{P_1}{P_2} = \left(\frac{n_1}{n_2}\right)^3$$

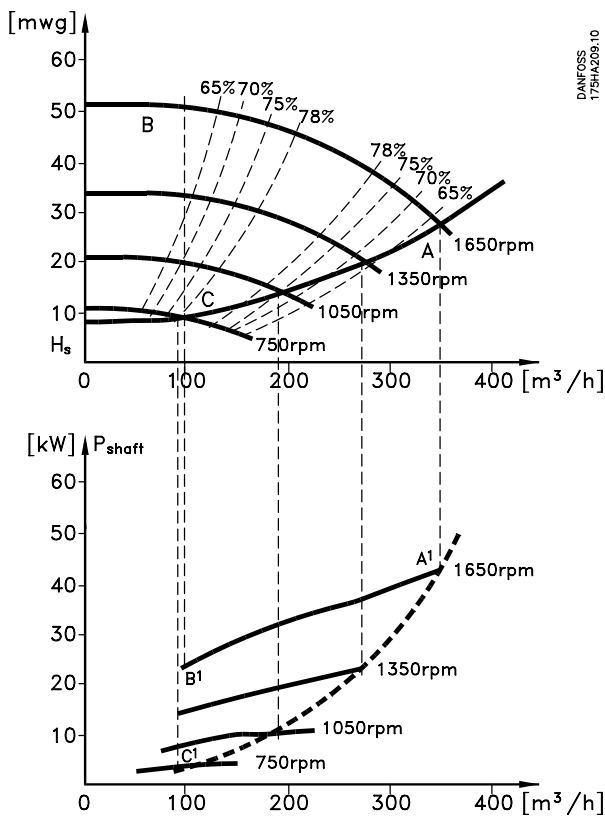
### ■ Exemple avec débit variable sur 1 an

L'exemple ci-dessous a été calculé à partir de caractéristiques spécifiques à une pompe provenant d'une fiche technique sur une pompe. (45 kW). Le même exemple de calcul peut servir en cas d'utilisation de caractéristiques spécifiques à un ventilateur.

Le résultat montre une économie de plus de 50% pour la répartition donnée du débit sur un an correspondant à 8760 heures.

Généralement, l'exemple de calcul ci-dessous signifie une durée d'amortissement d'un an - en fonction, bien entendu, du prix par kWh et du prix du variateur de vitesse.

#### Caractéristiques spécifiques à une pompe

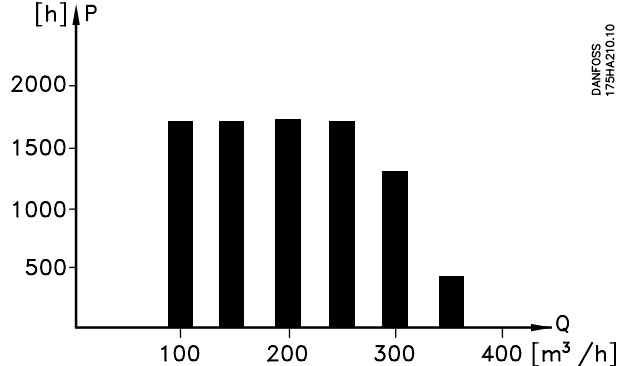


#### Economie d'énergie

La figure compare la régulation du débit par l'intermédiaire d'une vanne sans commande de vitesse avec la régulation de débit par l'intermédiaire d'un variateur de vitesse.

$P_{SHAFT} = P_{PUISSANCE\ ARBRE}$

#### Répartition du débit sur 1 an



m <sup>3</sup> /t	Répartition		Régulation par vanne		Frequency converter control	
	%	Heures	Puis- sance A <sub>1</sub> - B <sub>1</sub>	Consomma- tion kWh	Puissance A <sub>1</sub> - C <sub>1</sub>	Consommation kWh
350	5	438	42,5	18.615	42,5	18.615
300	15	1314	38,5	50.589	29,0	38.106
250	20	1752	35,0	61.320	18,5	32.412
200	20	1752	31,5	55.188	10,0	17.520
150	20	1752	28,0	49.056	6,5	11.388
100	20	1752	23,0	40.296	3,5	6.132
Σ	100	8760		275.064		124.173

■ Mode incendie



**N.B. !**

Il est important de noter que le variateur de fréquence n'est qu'un composant du système de chauffage, ventilation et climatisation. Le bon fonctionnement du mode incendie dépend de la conception et de la sélection appropriées des composants du système. Les systèmes de ventilation fonctionnant dans des applications liées à la sécurité des personnes doivent être homologués par les services de protection contre l'incendie locaux. **La non-interruption du variateur de fréquence en raison du fonctionnement du mode incendie risque de provoquer une surpression et, par conséquent, d'endommager le système de chauffage, ventilation et climatisation, à savoir registres et conduits d'air. Le variateur lui-même risque d'être endommagé et peut entraîner des dommages ou provoquer un incendie. Danfoss A/S n'assume aucune responsabilité concernant les erreurs, dysfonctionnements, blessures personnelles ou dommages causés au variateur de fréquence lui-même ou à ses composants de même qu'au système de chauffage, ventilation et climatisation ou à ses composants ou à tout autre élément du système lorsque le variateur de fréquence est programmé en mode incendie. En aucun cas Danfoss ne pourra être tenu pour responsable vis-à-vis de l'utilisateur final ou d'un tiers des dommages directs, indirects ou spéciaux ou des pertes subies par l'utilisateur ou un tiers, survenus en raison de la programmation et du fonctionnement du variateur de fréquence en mode incendie.**

Le mode incendie sert à garantir que le VLT 6000 peut fonctionner sans interruption. Cela signifie que la plupart des alarmes et avertissements n'entraîneront pas de déclenchement et que le verrouillage du déclenchement est désactivé. Cette fonction est utile en cas d'incendie ou d'urgences diverses. Tant que les fils du moteur ou le variateur de fréquence lui-même ne sont pas détruits, la priorité est donnée à la poursuite du fonctionnement. Un avertissement clignote lorsque ces limites sont dépassées. Si l'avertissement clignote encore après un cycle de puissance, contacter le fournisseur Danfoss. Le tableau suivant répertorie les alarmes ainsi que le changement d'état du variateur de fréquence en fonction de la sélection faite au paramètre 430. Déclenchement et verrouillage ([0] au paramètre 430) sont valables en mode d'exploitation normale. Déclenchement et reset mode incendie ([1] ou [2] au paramètre 430) signifie qu'un reset est

automatiquement effectué sans qu'il soit nécessaire de procéder à un reset manuel. Passer en contournement mode incendie ([3] au paramètre 430) n'est valable que lorsque l'une des alarmes mentionnées entraîne un déclenchement. Une fois le délai sélectionné au paramètre 432 expiré, une sortie est définie. Cette sortie est programmée aux paramètres 319, 321, 323 ou 326. Si une option de relais est installée, elle peut aussi être sélectionnée aux paramètres 700, 703, 706 ou 709. L'on peut choisir aux paramètres 300 et 301 si la logique doit être active de niveau élevé ou de niveau bas pour l'activation du mode incendie. À noter que le paramètre 430 doit être différent de [0] pour activer le mode incendie. Pour pouvoir utiliser le mode incendie, noter également que l'entrée 27 doit être "élevée" et qu'aucun bit de roue libre ne doit être présent via le bus de terrain. Pour s'assurer qu'aucune roue libre ne puisse interrompre le mode incendie via le bus de terrain, sélectionner Entrée digitale [0] au par. 503. La roue libre via le bus de terrain est alors désactivée.

N°	Description	DECLENCHEMENT [0]	VERROUIL- LAGE [0]	MODE INCENDIE Déclenchement et reset [1], [2]	Passer en CONTOURNE- MENT MODE INCENDIE [3]
2	Défaut zéro signal (TEMPS/ZERO SIGNAL HS)	X			
4	Panne de secteur (PANNE DE SECTEUR)	x	x		x
7	Surtension (SURTENSION DC BUS)	x			
8	Sous-tension (SOUS-TENSION DC BUS)	x			
9	Surcharge onduleur (TEMPS/ONDULEUR)	x			
10	Surcharge moteur (TEMPS/MOTEUR)	x			
11	Thermistance moteur (THERMISTANCE MOTEUR)	x			
12	Limite de courant (COURANT LIMITE)	x			
13	Surcourant (SURCOURANT)	x	x	x	x
14	Défaut de mise à la terre (DEFAULT TERRE)	x	x	x	x
15	Défaut mode de commutation (DEFAULT MODE COMM.)	x	x	x	x
16	Court-circuit (COURT-CIRCUIT)	x	x	x	x
17	Temporisation communication série (STD/DEPASS.TPS/BUS)	x			
18	Temporisation du temps du bus HPFP (HPFP/DEPASSEMENT TPS)	x			
22	Panne adaptation auto (DEFAULT AUTOADAPT)	x			
29	Surtempérature du radiateur (SURTEMP. RADIATEUR)	x	x		x
30	Phase moteur U manquante (MANQUE PHASE MOT U)	x			
31	Phase moteur V manquante (MANQUE PHASE MOT V)	x			
32	Phase moteur W manquante (MANQUE PHASE MOT W)	x			
34	Panne de communication HPFB (HPFB/DEPASSEMENT TPS)	x			
37	Défaut onduleur (DEFAULT IGBT)	x	x	x	x
60	Arrêt de sécurité (BLOCAGE SECURITE)	x			
63	Courant de sortie bas<newline/>(I INFERIEUR A I BAS)	x			
80	Le mode incendie était actif (MODE INCENDIE ACTIF)	x			
99	Panne inconnue (PANNE INCONNUE)	x	x		

### ■ Meilleure régulation

En utilisant un variateur de vitesse pour réguler le débit ou la pression dans une installation on obtient un système de régulation très précis. Un variateur de vitesse permet de modifier progressivement la vitesse du ventilateur ou de la pompe de manière à obtenir une commande continue du débit et de la pression. D'autre part, un variateur de vitesse régule rapidement la vitesse du ventilateur ou de la pompe pour l'adapter au nouveau besoin de débit ou de pression dans l'installation. Des systèmes plus traditionnels de régulation mécanique du débit ou de la pression donnent une régulation plus lente et moins précise comparée aux variateurs de vitesse.

### ■ Installation plus simple dans le cas de l'utilisation d'un variateur de vitesse

Un variateur de vitesse peut remplacer un système traditionnel de régulation utilisant des clapets et des vannes pour la régulation du débit ou de la pression. Choisir le variateur de vitesse présente l'énorme avantage d'obtenir une installation plus simple du fait qu'il est possible de se passer de la plupart des équipements mécaniques et électriques.

### ■ Les courroies deviennent superflues

En cas de systèmes mécaniques de régulation dans lesquels le ventilateur est entraîné par des courroies, il est nécessaire de changer de poulie pour adapter la vitesse du ventilateur à la charge maximale requise. Avec un variateur de vitesse, il est possible de remplacer les courroies par des moteurs à entraînement direct, la vitesse étant simplement modifiée à l'aide du variateur de vitesse. Le rendement du système est amélioré et l'installation moins encombrante. Absence de poussières dues aux courroies et moins d'entretien.

### ■ Les clapets et vannes de régulation deviennent superflus

La régulation du débit ou de la pression pouvant être effectuée avec le variateur de vitesse, il n'y a plus besoin de clapets de régulation dans l'installation.

### ■ Correction du cos $\phi$

Généralement, un variateur de vitesse dont le cos  $\phi$  est de 1 fonctionne comme correcteur de phase du cos  $\phi$  du moteur, ce qui permet de ne pas tenir

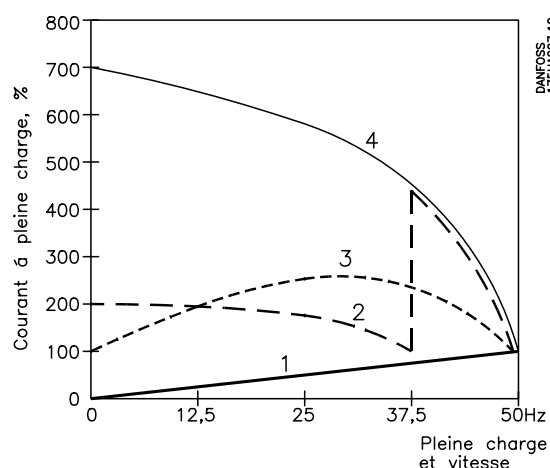
compte du cos  $\phi$  du moteur dans le dimensionnement de l'installation de correction de phase.

### ■ Démarreur étoile-triangle ou démarreur électronique superflu

Dans de nombreux pays, lorsqu'il faut démarrer des moteurs relativement de forte puissance, il est nécessaire d'utiliser un équipement de limitation du courant de démarrage. Dans les installations plutôt traditionnelles, l'utilisation de démarreurs étoile-triangle ou électronique est très répandue.

Avec les variateurs de vitesse, ce type de démarreur de moteur devient superflu.

Comme le montre la figure ci-dessous, le courant absorbé par un variateur de vitesse ne dépasse pas le courant nominal.



- 1 = VLT 6000 HVAC
- 2 = Démarreur étoile-triangle
- 3 = Démarreur électronique
- 4 = Démarrage direct sur le réseau

### ■ L'utilisation de variateurs de vitesse n'entraîne aucune augmentation du coût

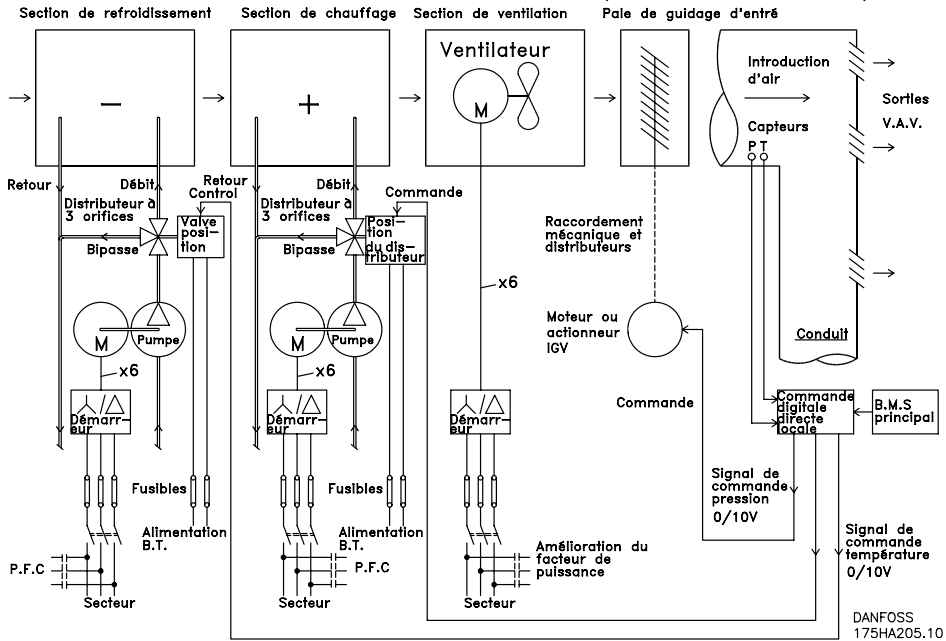
L'exemple de la page suivante montre que de nombreux équipements deviennent superflus avec l'utilisation de variateurs de vitesse. Il est possible de calculer le coût de montage des deux installations. Dans l'exemple de la page suivante, il est possible de réaliser les deux installations pour quasiment le même prix.

### ■ Sans variateur de vitesse

La figure montre une installation de ventilation réalisée traditionnellement.

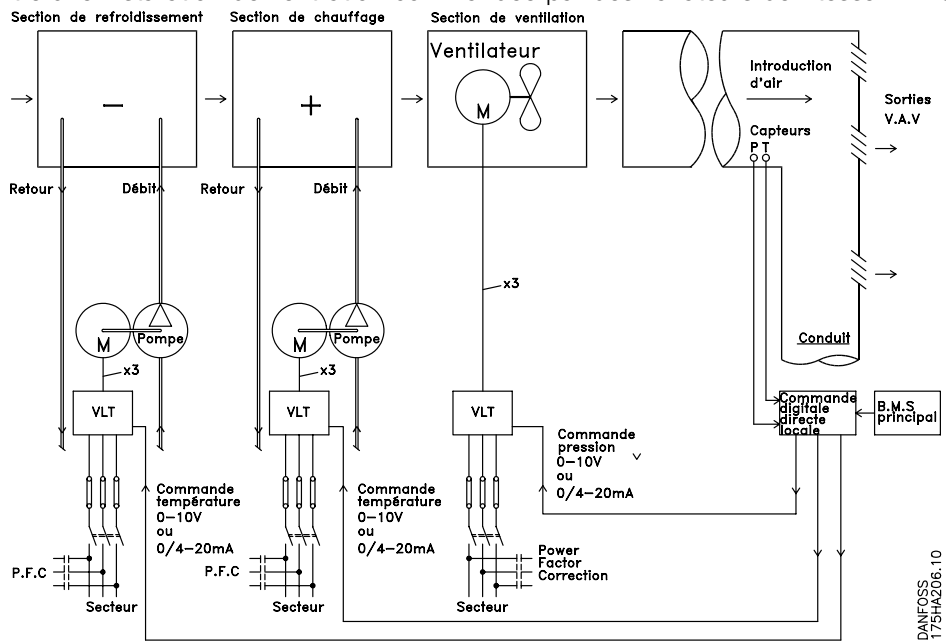
\* GTB : Gestion technique du bâtiment

- D.D.C. = Unité locale programmable
- G.T.B. = Poste central de GTB\*
- V.A.V. = Boîte à débit variable
- Capteur P = Pression
- Capteur T = Température



### ■ Avec variateur de vitesse

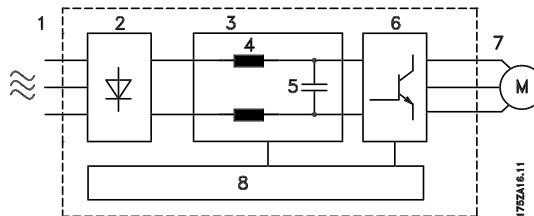
La figure montre une installation de ventilation commandée par des variateurs de vitesse VLT 6000 HVAC.



■ **Les cartes de communication optionnelles pouvant être connectées sont les suivantes : LonWorks, DeviceNet, Modbus RTU et Profibus.**

Principe de fonctionnement

La tension et la fréquence variables qui alimentent le moteur offrent des possibilités infinies de régulation de vitesse pour les moteurs standard triphasés à courant alternatif.



1. Tension secteur

3 x 200-240 V CA, 50/60 Hz.

3 x 380-460 V CA, 50/60 Hz.

3 x 200 - 240 V CA, 50 / 60 Hz.

2. Redresseur

Un pont redresseur triphasé redresse la tension alternative en tension continue.

3. Circuit intermédiaire

Tension CC = 1.35 x tension d'alimentation [V].

4. Bobines du circuit intermédiaire

Lissage de la tension du circuit intermédiaire et limitation des retours d'harmoniques au secteur.

5. Condensateurs du circuit intermédiaire

Lissage de la tension du circuit intermédiaire.

6. Onduleur

Convertit la tension CC en tension CA de fréquence variable.

7. Tension moteur

Tension CA variable de 0 à 100 % de la tension d'alimentation.

8. Carte de commande

Dispositif de commande par microprocesseur du variateur de fréquence avec génération du profil d'impulsions par lequel la tension continue est convertie en tension alternative et fréquence variable.

**■ Marquage CE****Que signifie le marquage CE ?**

Le marquage CE a pour but de réduire les barrières commerciales et techniques au sein de l'AELE et de l'UE. L'UE a instauré la marque CE pour indiquer de manière simple que le produit satisfait aux directives spécifiques de l'UE. La marque CE n'est pas un label de qualité ni une homologation des caractéristiques du produit. Les variateurs de fréquence sont concernés par 3 directives de l'Union européenne :

**Directive machines (98/37/CEE)**

Cette directive, entrée en vigueur depuis le 1er janvier 1995, régit l'ensemble des machines présentant des pièces mobiles critiques. Le variateur de fréquence n'est pas concerné par cette directive car son fonctionnement est essentiellement électrique. Cependant, si un variateur de fréquence est livré pour une machine, nous précisons les règles de sécurité applicables au variateur de fréquence. Pour cela, nous établissons une déclaration du fabricant.

**Directive sur la basse tension (73/23/CEE)**

Aux termes de cette directive, entrée en vigueur depuis le 1er janvier 1997, la marque CE doit être apposée sur les variateurs de fréquence. Elle s'applique à tous les matériels et unités électriques utilisés dans les plages de tension allant de 50 à 1000 V CA et de 75 à 1500 V CC. Danfoss appose la marque CE selon cette directive et délivre un certificat de conformité à la demande.

**Directive CEM (89/336/CEE)**

CEM est l'abréviation de compatibilité électromagnétique. Il y a compatibilité électromagnétique quand les perturbations mutuelles des divers composants et unités sont si faibles que ce phénomène ne nuit pas à leur bon fonctionnement. La directive CEM est en vigueur depuis le 1er janvier 1996. Danfoss appose la marque CE selon cette directive et délivre un certificat de conformité à la demande. Ce manuel prévoit une notice exhaustive afin de garantir une installation conforme aux critères CEM. En outre, nous précisons les normes respectées par nos différents produits. Nous proposons les filtres indiqués dans les caractéristiques techniques et nous pouvons vous aider à atteindre le meilleur résultat possible en termes de CEM.

Dans la plupart des cas, le variateur de fréquence est utilisé par des professionnels en tant que composant complexe intégré à un plus vaste ensemble (unité, système ou installation). Nous attirons l'attention du lecteur sur le fait que la mise en conformité définitive de l'unité, du système ou de l'installation en matière de CEM incombe à l'installateur.

REMARQUE : Les unités de 525-600 volts ne portent pas le marquage CE.

**■ Exemples d'application**

Les pages suivantes sont consacrées à quelques exemples typiques d'application dans le domaine HVAC.

Si vous désirez davantage d'informations sur une application, vous pouvez demander une description complète de l'application à votre fournisseur Danfoss.

*Commandez The Drive to...Improving Variable Air Volume Ventilation systems MN.60.A1.02*

*Commandez The Drive to...Improving Constant Air Volume Ventilation systems MN.60.B1.02*

*Commandez The Drive to...Improving fan control on cooling towers MN.60.C1.02*

*Commandez The Drive to...Improving condenser water pumping systems MN.60.F1.02*

*Commandez The Drive to...Improve your primary pumping in primary/secondary pumping systems MN.60.D1.02*

*Commandez The Drive to...Improve your secondary pumping in primary/secondary pumping systems MN.60.E1.02*

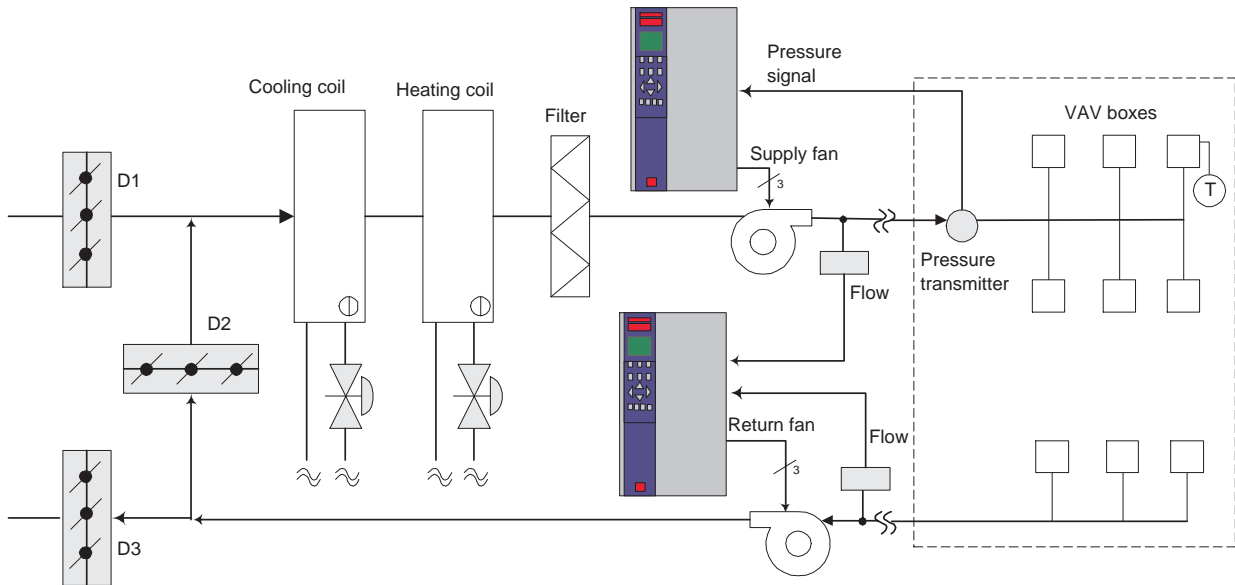


### ■ Volume d'air variable

Les systèmes à volume d'air variable (VAV) sont utilisés pour commander la ventilation et la température devant satisfaire les besoins d'un immeuble. Les systèmes VAV centralisés sont considérés comme étant la méthode dont le rendement énergétique est le meilleur pour assurer l'air conditionné d'immeubles. La conception de systèmes centralisés, au lieu de systèmes décentralisés, permet d'obtenir un meilleur rendement. L'augmentation du rendement résulte de l'utilisation de ventilateurs et de refroidisseurs de plus grande taille dont les rendements sont beaucoup plus élevés que celui des petits moteurs et des machines frigorifiques à air. La diminution des besoins en maintenance permet également de réaliser des économies.

### ■ La solution avec le variateur 6000 HVAC

Alors que les moteurs de registre et les systèmes à pales variables (inclineurs) se positionnent afin de maintenir une pression constante dans le réseau de gaines d'air, la solution comportant un variateur de vitesse VLT permet d'économiser beaucoup plus d'énergie tout en réduisant la complexité de l'installation. Plutôt que de créer une chute de pression artificielle ou provoquer une baisse du rendement du ventilateur, le variateur de vitesse VLT diminue la vitesse du ventilateur afin de fournir le débit et la pression exigée par le système. Des dispositifs centrifuges tels que les ventilateurs obéissent aux lois de proportionnalité. Cela signifie que la pression et le débit produits par les ventilateurs diminuent lorsque leur vitesse est réduite. Par conséquent, la puissance absorbée est considérablement réduite. Le ventilateur d'extraction est fréquemment contrôlé afin de maintenir une pression différentielle constante entre le soufflage et l'extraction. La technologie sophistiquée du régulateur PID du VLT 6000 HVAC permet d'éliminer la nécessité de régulateurs externes.



### ■ Volume d'air constant

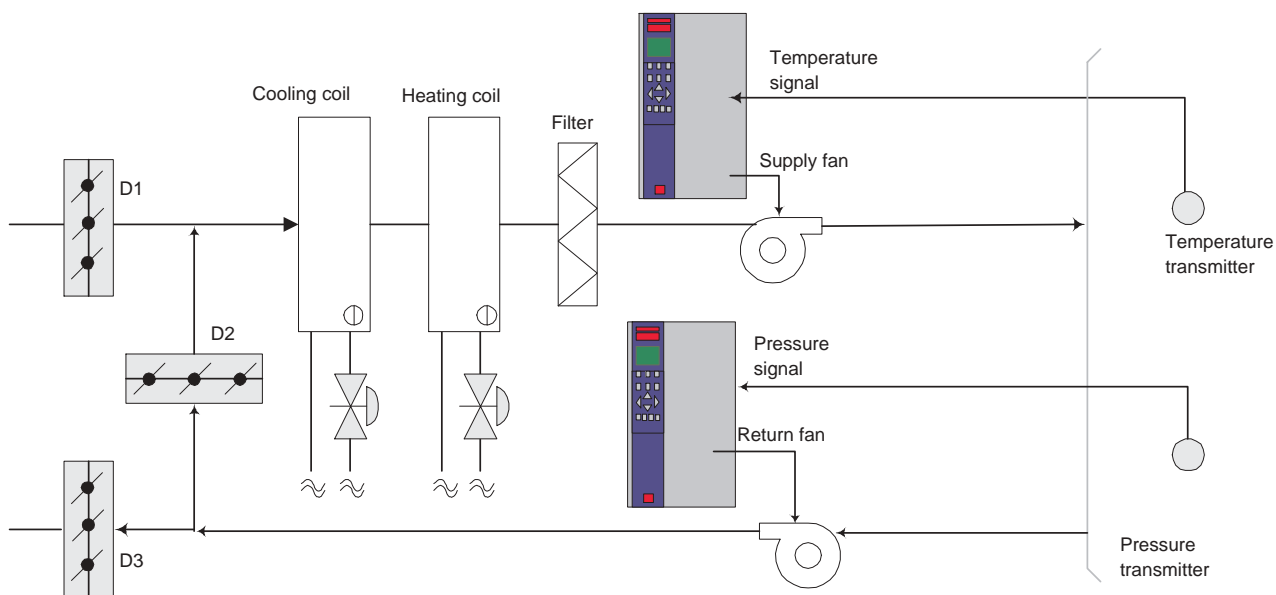
Les systèmes à volume d'air constant (VAC) sont des systèmes de ventilation centralisés généralement utilisés pour fournir à de grands plenum des quantités minimales d'air frais régulé. Prédecesseurs des systèmes VAV, on les trouve également dans les anciens immeubles commerciaux à zones multiples. Ces systèmes préchauffent de l'air neuf à l'aide de centrales de traitement d'air comprenant une batterie de chauffage. Certaines CTA sont également équipées de batteries froides afin d'assurer le conditionnement d'air d'immeubles. Des unités terminales (ventilo-convecteurs, batteries de rechauffage) sont fréquemment utilisées afin de satisfaire les besoins en chaud et froid des zones internes.

### ■ La solution avec le variateur 6000 HVAC

Un variateur de vitesse VLT permet de réaliser des économies importantes d'énergie tout en maintenant un contrôle correct de l'immeuble. Des capteurs de température ou des capteurs de CO2 peuvent être utilisés pour fournir les signaux de retour aux variateurs de vitesse VLT. Qu'il s'agisse de contrôler la température, la qualité de l'air ou les deux, un système VAC peut être commandé pour fonctionner selon les conditions actuelles de l'immeuble. Au fur et à mesure que le nombre de personnes dans la zone contrôlée diminue, le besoin en air frais diminue. Le capteur de CO2 détecte un niveau plus bas et diminue la vitesse du ventilateur d'alimentation en conséquence. Le ventilateur d'extraction module afin de maintenir la consigne de pression statique ou de maintenir une pression différentielle constante entre le soufflage et l'extraction.

Avec le contrôle de la température, notamment utilisé dans les systèmes de conditionnement de l'air, il existe différents besoins de refroidissement en fonction de la variation de température extérieure et du changement du nombre de personnes dans une zone contrôlée. Lorsque la température devient inférieure à la consigne, le ventilateur de soufflage diminue sa vitesse. Le ventilateur d'extraction module afin de maintenir la consigne de pression statique. En diminuant le débit d'air, la consommation d'énergie pour chauffer ou refroidir l'air frais est également réduite d'où des économies supplémentaires.

Plusieurs caractéristiques du variateur VLT Danfoss dédié au HVAC, le VLT 6000 HVAC, peuvent être mises en oeuvre pour améliorer les performances de votre système VAC. La mauvaise qualité de l'air est l'une des préoccupations dans la surveillance d'un système de ventilation. La fréquence minimale programmable peut être fixée à une valeur permettant de maintenir un minimum d'air neuf quel que soit l'extraction ou le signal de référence. Le variateur de vitesse VLT comprend également un régulateur PID à 2 consignes et à 2 zones qui permet de surveiller aussi bien la température que la qualité de l'air. Même si les besoins en température sont satisfaits, le variateur maintient un débit d'air neuf suffisant pour le capteur de qualité de l'air. Le régulateur est capable de surveiller et de comparer deux signaux de retour afin de contrôler l'extraction du ventilateur en maintenant une pression différentielle constante entre le soufflage et l'extraction.



### ■ Régulation de tour de refroidissement

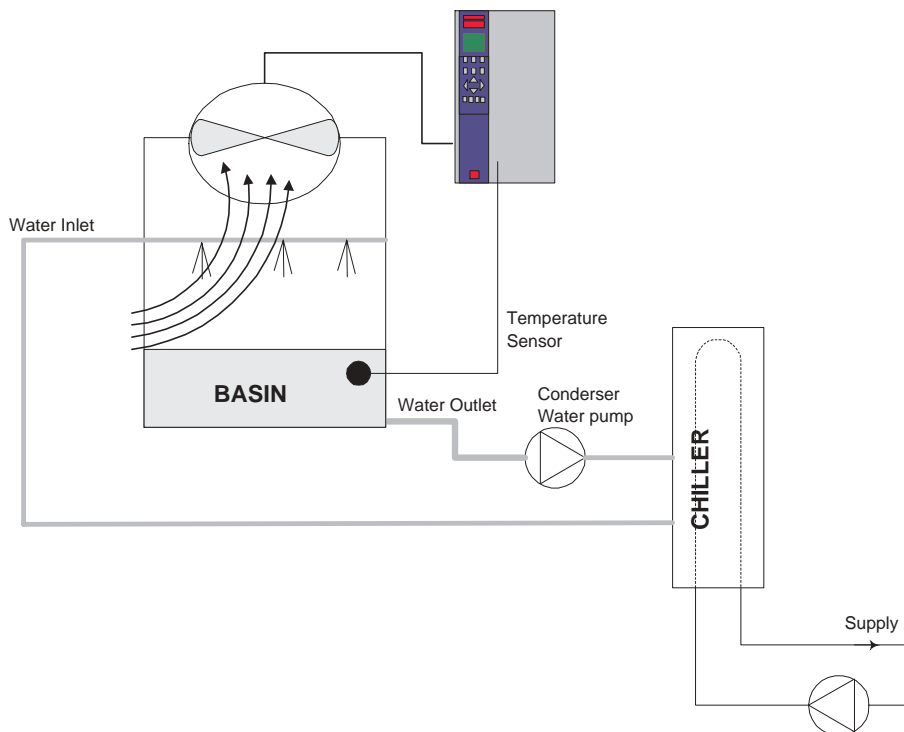
Les ventilateurs de tour de refroidissement sont utilisés pour refroidir l'eau dans des systèmes de refroidisseurs à eau. Les refroidisseurs à eau, dont le rendement est jusqu'à 20% supérieur à celui des refroidisseurs à air, sont le moyen le plus efficace d'obtenir de l'eau refroidie. En fonction du climat, le meilleur rendement énergétique est souvent obtenu avec les tours de refroidissement qui refroidissent, par évaporation, l'eau de condensation provenant des refroidisseurs. L'eau de condensation est pulvérisée dans la tour de refroidissement par l'intermédiaire d'une rampe de pulvérisation afin d'augmenter la surface d'échange. Le ventilateur de la tour en soufflant sur de l'air humide permet d'augmenter l'évaporation. L'évaporation, en retirant une partie de l'énergie de l'eau, fait baisser sa température. L'eau refroidie est collectée dans le bassin de la tour de refroidissement d'où elle est recyclée vers le condenseur du refroidisseur et le cycle se répète.

### ■ La solution avec le variateur 6000 HVAC

Avec un variateur de vitesse VLT, il est possible de contrôler la vitesse des ventilateurs de la tour de refroidissement nécessaire pour maintenir la température de l'eau de condensation. Les

variateurs de vitesse VLT peuvent également être utilisés pour mettre en marche ou arrêter le ventilateur selon les besoins.

Plusieurs caractéristiques du variateur VLT Danfoss 6000 HVAC dédié aux applications conditionnement d'air peuvent être mises en œuvre pour améliorer les performances de votre application ventilateur de tour de refroidissement. Lorsque la vitesse du ventilateur de tour de refroidissement devient inférieure à une vitesse donnée, l'effet du ventilateur sur le refroidissement de l'eau diminue. De même, en utilisant un motoréducteur avec un variateur de vitesse, cela nécessite une vitesse minimale de 40 à 50%. Le réglage de la fréquence minimale du VLT, programmable par le client, permet de maintenir cette fréquence minimale même si le retour ou la vitesse de référence nécessite des vitesses inférieures. En standard, vous pouvez également programmer le variateur de vitesse VLT à entrer en mode "veille" et arrêter le ventilateur jusqu'à ce qu'une vitesse supérieure soit nécessaire. De plus, certains ventilateurs de tour de refroidissement travaillent à des fréquences qui peuvent occasionner des vibrations. Il est facile d'éviter ces fréquences en programmant les plages de bipasse de fréquence du variateur de vitesse VLT.



■ **Régulation de pompes à eau sur condenseur**

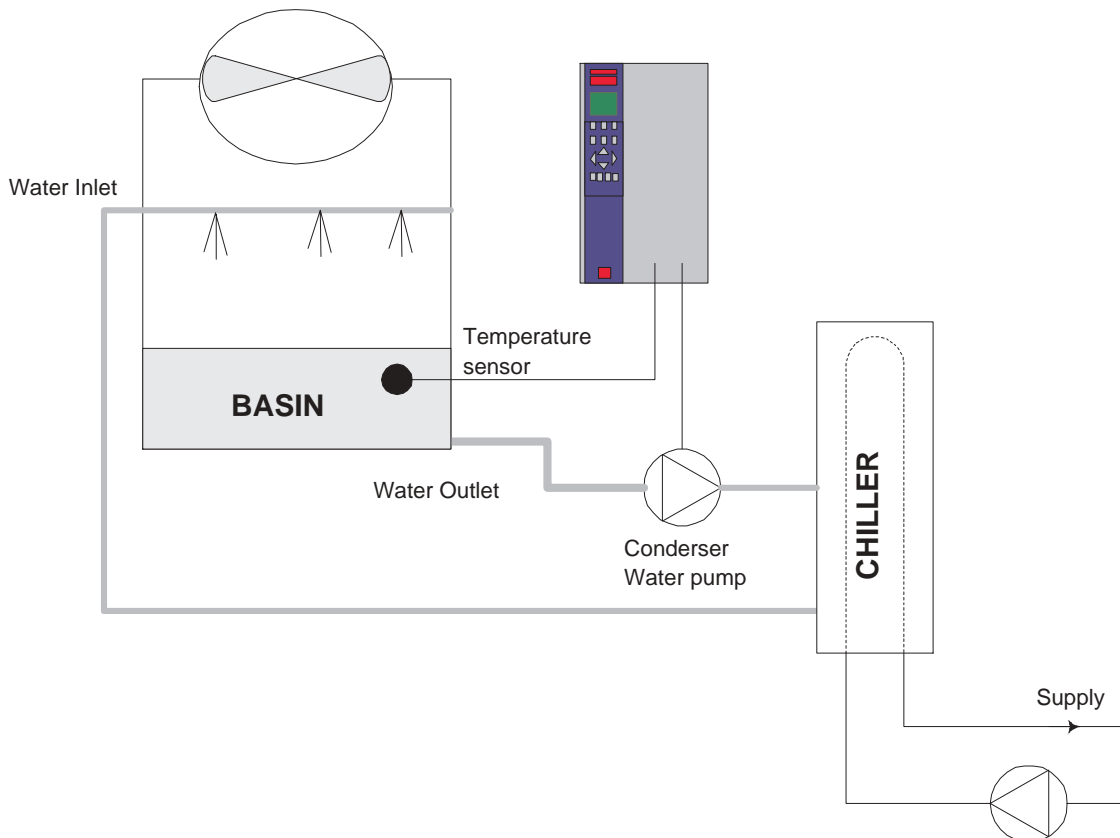
Les pompes à eau de condenseur sont principalement utilisées pour faire circuler l'eau à travers la section condenseur des refroidisseurs à eau et la tour de refroidissement associée. L'eau de condensation absorbe la chaleur de la section condenseur des refroidisseurs et la libère à l'atmosphère dans la tour de refroidissement. Ces systèmes sont le moyen le plus efficace d'obtenir de l'eau refroidie ils sont 20% plus efficaces que les refroidisseurs à air.

■ **La solution avec le variateur 6000 HVAC**

Il est possible d'ajouter des variateurs de vitesse VLT aux pompes à eau de condenseur au lieu d'équilibrer les pompes avec un clapet de réglage afin de contrôler la température de l'eau en lieu et place des ventilateurs de la tour ou afin de contrôler la température de l'eau en plus des ventilateurs de la tour.

Utiliser un variateur de vitesse VLT à la place d'un clapet de réglage permet tout simplement d'économiser l'énergie qui aurait été absorbée par le

clapet. Les économies peuvent être de l'ordre de 15% à 20%, voire plus. Les variateurs de vitesse VLT sont utilisés pour contrôler la température de l'eau plutôt que les ventilateurs de la tour de refroidissement lorsqu'il est plus facile d'accéder aux pompes qu'aux ventilateurs de la tour. La commande des pompes associée à la commande des ventilateurs permet de contrôler la température de l'eau dans des applications à récupération d'énergie gratuite ou lorsque les tours de refroidissement sont considérablement surdimensionnées. Dans certains cas, l'environnement proprement dit refroidit l'eau même lorsque le ventilateur est arrêté. La pompe contrôlée par un variateur de vitesse VLT maintient la température adéquate en augmentant ou en diminuant la pression de refoulement et le débit. La pression réduite au niveau du pulvérisateur dans la tour de refroidissement diminue la surface de l'eau exposée à l'air. Le refroidissement est diminué et la température de référence peut être maintenue en période de faible charge.



### ■ Pompes primaires

Les pompes primaires dans un système de pompage primaire/secondaire peuvent être utilisées pour maintenir un débit constant au travers de dispositifs qui se heurtent à des problèmes de fonctionnement ou de contrôle en cas de débit variable. La technique de pompage primaire/ secondaire désaccouple la boucle de production "primaire" de la boucle de distribution "secondaire". Ceci permet à des dispositifs comme par ex. les refroidisseurs d'obtenir un débit de référence constant et de fonctionner correctement tout en permettant au reste du système d'avoir un débit variable.

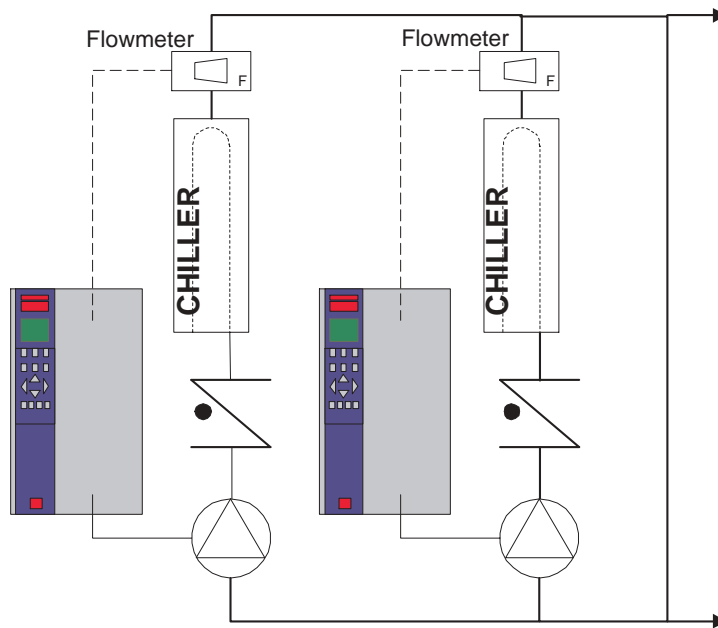
Au fur et à mesure que le débit de l'évaporateur baisse dans un refroidisseur, l'eau refroidie commence à être trop refroidie. Lorsque cela se produit, le refroidisseur cherche à diminuer sa capacité de refroidissement. Si le débit baisse trop ou trop rapidement, le refroidisseur ne peut faire tomber sa charge suffisamment et la faible température de l'évaporateur du refroidisseur met par sécurité le refroidisseur en défaut, ce qui nécessite une re-mise à zéro manuelle. Cette situation est classique dans de grandes installations, notamment dans le cas de deux ou trois refroidisseurs en parallèle, lorsque le pompage primaire/secondaire n'est pas mis en oeuvre.

### ■ La solution avec le variateur 6000 HVAC

En fonction de la dimension du système et de la dimension de la boucle primaire, la consommation d'énergie de la boucle primaire peut devenir considérable. Un variateur de vitesse VLT peut être ajouté au système primaire afin de remplacer le clapet de réglage et/ou l'équilibrage des roues de ventilateur, conduisant à des frais de fonctionnement réduits. Il y a deux méthodes de contrôle classiques :

La première méthode utilise un débitmètre. Etant donné que le débit désiré est connu et constant, un débitmètre installé au refoulement de chaque refroidisseur peut servir à contrôler directement la pompe. A l'aide du contrôleur PID intégré, le variateur de vitesse VLT maintiendra toujours un débit approprié même en compensant les variations de la résistance dans la boucle primaire lorsque les refroidisseurs et leurs pompes sont en circuit et hors circuit.

L'autre méthode consiste à déterminer la vitesse locale. L'opérateur diminue simplement la fréquence de sortie jusqu'à avoir atteint le débit de référence. L'autre méthode consiste à déterminer la vitesse locale. L'opérateur diminue simplement la fréquence de sortie jusqu'à avoir atteint le débit de référence. L'utilisation d'un variateur de vitesse VLT pour diminuer la vitesse de la pompe correspond à équilibrer la roue de ventilateur de la pompe sans qu'aucune main-d'oeuvre ne soit nécessaire et tout en maintenant plus élevé le rendement de la pompe. Le responsable de l'équilibrage diminue simplement la vitesse de la pompe jusqu'à avoir atteint le débit adéquat et maintient la vitesse fixe. La pompe fonctionnera à cette vitesse à chaque fois que le refroidisseur est mis en circuit. Etant donné que la boucle primaire ne comporte pas de soupape de réglage ou d'autres dispositifs qui pourraient modifier la courbe du système et que la variation due à la mise hors circuit et mise en circuit de pompes et de refroidisseurs est généralement très faible, la vitesse fixée reste appropriée. Dans le cas où il faudrait augmenter le débit plus tard dans la vie du système, le variateur de vitesse VLT peut simplement augmenter la vitesse de la pompe au lieu de nécessiter une nouvelle roue de pompe.



■ Pompes secondaires

Les pompes secondaires dans un système de pompage primaire/secondaire d'eau refroidie sont utilisées pour distribuer l'eau refroidie aux charges provenant de la boucle de production primaire. Le système de pompage primaire/secondaire est utilisé pour désaccoupler, par écoulement de fluide, une boucle de l'autre. Dans ce cas, la pompe primaire est utilisée pour maintenir un débit constant à tra-vers les refroidisseurs tout en autorisant un débit va-riable dans les pompes secondaires, ce qui renforce le contrôle et économise de l'énergie.

Si le concept de construction primaire/secondaire n'est pas utilisé et qu'un système à volume variable est conçu, le refroidisseur ne peut, lorsque le débit baisse trop ou trop rapidement, faire tomber sa charge suffisamment. La faible température de l'évaporateur du refroidisseur met par sécurité le refroidisseur en défaut, ce qui nécessite une remise à zéro manuelle. Cette situation est classique dans de grandes installations, notamment dans le cas de deux ou trois refroidisseurs en parallèle.

■ La solution avec le variateur 6000 HVAC

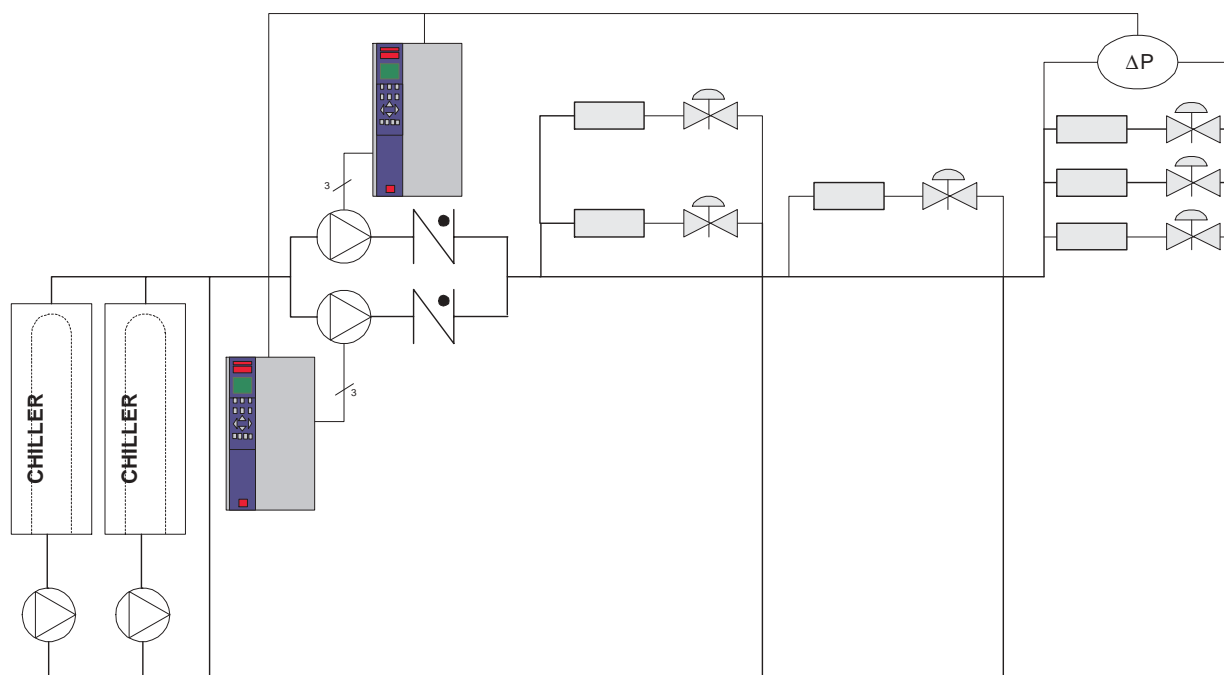
Alors que le système primaire/secondaire équipé de vannes de régulation deux voies augmente l'écono-mie d'énergie et permet de résoudre les problèmes de contrôle du système, la véritable économie d'énergie est réalisée en ajoutant des variateurs de vitesse VLT. Avec le capteur correctement positionné, l'addition de variateurs de vitesse VLT permet aux pompes de varier leur vitesse afin de suivre la courbe du système plutôt que celle de la pompe. Ceci a pour résultat l'élimination des pertes d'énergie et de la plupart des coups de béliet auxquels peuvent être soumises les vannes de régulation.

Lorsque les charges surveillées sont satisfaites, les vannes de régulation se ferment. Ceci augmente la pression différentielle sur la charge et sur la vanne. Lorsque la pression différentielle commence à aug-menter, la pompe ralentit afin de maintenir de façon précise le point de consigne. Ce point de consigne est calculé en additionnant la perte de charge de l'émetteur le plus défavorisé et la perte de charge de la vanne de régulation dans les conditions de référence.



**N.B. !**

Notez que lorsque plusieurs pompes fonctionnent en parallèle, elles doivent fonctionner à la même vitesse, soit avec un variateur qui fait fonctionner plusieurs pompes en parallèle, soit à l'aide de variateurs dédiés individuels, afin de maximiser l'économie d'énergie.



Présentation du HVAC

**■ Choix du variateur de fréquence**

Le variateur de fréquence doit être choisi en fonction du courant moteur actuel dans des conditions de charge maximale. Le courant de sortie nominal  $I_{VLT,N}$  doit être supérieur ou égal au courant demandé par le moteur.

Choisir la tension secteur pour 50/60 Hz :

- 200-240 V en tension alternative triphasée
- 380-460 V en tension alternative triphasée
- 525-600 V en tension alternative triphasée

Le VLT 6000 HVAC existe en trois plages de tension secteur : 200-240 V, 380-460 V et 525-600 V.

Tension secteur 200-240 V

Type VLT	Sortie d'arbre typique		Courant de sortie continu max. $I_{VLT,N}$ [A]	Puissance de sortie continue max. à 240 V $S_{VLT,N}$ [kVA]
	$P_{VLT,N}$ [kW]	[HP]		
6002	1.1	1.5	6.6	2.7
6003	1.5	2.0	7.5	3.1
6004	2.2	3.0	10.6	4.4
6005	3.0	4.0	12.5	5.2
6006	4.0	5.0	16.7	6.9
6008	5.5	7.5	24.2	10.1
6011	7.5	10	30.8	12.8
6016	11	15	46.2	19.1
6022	15	20	59.4	24.7
6027	18.5	25	74.8	31.1
6032	22	30	88.0	36.6
6042	30	40	115/104*	43.2
6052	37	50	143/130*	54.0
6062	45	60	170/154*	64.0

\*Le premier chiffre correspond à une tension moteur de 200-230 V.

Le suivant correspond à une tension moteur de 231-240 V.



Tension secteur 380-415 V

Type de	Sortie d'arbre typique P <sub>VLT.N</sub> [kW]	Courant de sortie continu max. I <sub>VLT.N</sub> [A]	Puissance de sortie continue max. à 400 V S <sub>VLT.N</sub> [kVA]
VLT			
6002	1.1	3.0	2.2
6003	1.5	4.1	2.9
6004	2.2	5.6	4.0
6005	3.0	7.2	5.2
6006	4.0	10.0	7.2
6008	5.5	13.0	9.3
6011	7.5	16.0	11.5
6016	11	24.0	17.3
6022	15	32.0	23.0
6027	18.5	37.5	27.0
6032	22	44.0	31.6
6042	30	61.0	43.8
6052	37	73.0	52.5
6062	45	90.0	64.7
6072	55	106	73.4
6102	75	147	102
6122	90	177	123
6152	110	212	147
6172	132	260	180
6222	160	315	218
6272	200	395	274
6352	250	480	333
6400	315	600	416
6500	355	658	456
6550	400	745	516

Tension secteur 440-460 V

Type	Sortie d'arbre typique P <sub>VLT.N</sub> [kW]	Courant de sortie continu max. I <sub>VLT.N</sub> [ A]	Puissance de sortie continue max. à 460 V S <sub>VLT.N</sub> [kVA]
VLT			
6002	1.5	3.0	2.4
6003	2.0	3.4	2.7
6004	3.0	4.8	3.8
6005	-	6.3	5.0
6006	5.0	8.2	6.5
6008	7.5	11.0	8.8
6011	10	14.0	11.2
6016	15	21.0	16.7
6022	20	27.0	21.5
6027	25	34.0	27.1
6032	30	40.0	31.9
6042	40	52.0	41.4
6052	50	65.0	51.8
6062	60	77.0	61.3
6072	75	106	84.5
6102	100	130	104
6122	125	160	127
6152	150	190	151
6172	200	240	191
6222	250	302	241
6272	300	361	288
6352	350	443	353
6400	450	540	430
6500	500	590	470
6550	600	678	540

Tension secteur 525 V

Type	Sortie d'arbre typique P <sub>VLT.N</sub> [kW]	Courant de sortie constant max., 500 V I <sub>VLT.N</sub> [ A]	Puissance de sortie constante max. à 500 V S <sub>VLT.N</sub> [kVA]
VLT			
6002	1.1	2.6	2.5
6003	1.5	2.9	2.8
6004	2.2	4.1	3.9
6005	3.0	5.2	5.0
6006	4.0	6.4	6.1
6008	5.5	9.5	9.0
6011	7.5	11.5	11.0
6016	11	18	17.1
6022	15	23	22
6027	18.5	28	27
6032	22	34	32
6042	30	43	41
6052	37	54	51
6062	45	65	62
6072	55	81	77
6100	75	104	99
6125	90	131	125
6150	110	151	144
6175	132	201	191
6225	160	253	241
6275	200	289	275

Tension secteur 575-600 V

VLT type	<b>Puissance de sortie sur l'arbre</b> P <sub>VLT.N</sub> [kW]	<b>Courant max. de sortie en continu sous 575 V</b> I <sub>VLT.N</sub> [ A]	<b>Puissance max. de sortie en continu sous 575</b> S <sub>VLT.N</sub> [kVA]
6002	1.1	2.4	2.4
6003	1.5	2.7	2.7
6004	2.2	3.9	3.9
6005	3.0	4.9	4.9
6006	4.0	6.1	6.1
6008	5.5	9	9.0
6011	7.5	11	11.0
6016	11	17	16.9
6022	15	22	22
6027	18.5	27	27
6032	22	32	32
6042	30	41	41
6052	37	52	52
6062	45	62	62
6072	55	77	77
6100	75	99	99
6125	90	125	124
6150	110	144	143
6175	132	192	191
6225	160	242	241
6275	200	289	288

**■ Identification et commande d'un variateur de fréquence VLT**

En cas de doutes sur le variateur de fréquence que vous avez reçu et sur les options qu'il contient, procéder comme suit.

---

**■ Séquence de numéros de code**

Selon votre commande, nous attribuons au variateur de fréquence une référence de commande qui se trouve sur la plaque signalétique de l'unité. En voici un exemple :

**VLT-6008-H-T4-B20-R3-DL-F10-A00-C0**

Cela signifie que le variateur de fréquence est un VLT 6008 destiné à une tension secteur triphasée de 380-460 V (**T4**) au format livre avec protection IP 20 (**B20**). La variante matériel est avec un filtre RFI intégré, classes A et B (**R3**). Le variateur de fréquence est équipé d'une unité de commande (**DL**) et d'une carte optionnelle PROFIBUS (**F10**). Aucune carte optionnelle (A00) et aucun revêtement conforme (C0). Le caractère n° 8 (**H**) indique la plage d'application de l'unité : **H** = HVAC.

IP 00 : cette protection n'est disponible que pour les puissances les plus fortes de la série VLT 6000 HVAC. Elle est recommandée en cas d'installation dans des boîtiers métalliques standard.

Format livre IP 20 : cette protection est conçue pour l'installation dans un boîtier métallique. Il occupe un espace réduit et peut être installé à côté d'autres boîtiers sans équipement de refroidissement supplémentaire.

IP 20/NEMA 1 : cette protection est utilisée en standard pour le VLT 6000 HVAC. Elle est idéale pour le montage en boîtier dans les zones où l'on souhaite un degré élevé de protection. Cette protection permet aussi une installation côte à côte.

IP 54 : cette protection peut être fixée directement au mur. Aucun boîtier n'est requis. Les unités IP 54 peuvent aussi être installées côte à côte.

---

**Variante de matériel**

---

Les unités du programme sont disponibles avec les variantes de matériel suivantes :

- ST : Unité standard avec ou sans unité de commande. Sans bornes CC, sauf pour  
VLT 6042-6062, 200-240 V  
VLT 6016-6275, 525-600 V
- SL : Unité standard avec bornes CC.
- EX : Unité étendue pour VLT type 6152-6550 avec unité de commande, bornes CC, raccordement d'alimentation 24 V CC externe pour la sauvegarde de la carte de commande.
- DX : Unité étendue pour VLT type 6152-6550 avec unité de commande, bornes CC, fusibles secteur et sectionneur intégrés et raccordement d'alimentation 24 V CC externe pour la sauvegarde de la carte de commande.
- PF : Unité standard pour VLT type 6152-6352 avec alimentation 24 V CC pour la sauvegarde de la carte de commande et fusibles secteur intégrés. Pas de bornes CC.
- PS : Unité standard pour VLT type 6152-6352 avec alimentation 24 V CC pour la sauvegarde de la carte de commande. Pas de bornes CC.
- PD : Unité standard pour VLT type 6152-6352 avec alimentation 24 V CC pour la sauvegarde de la carte de commande, fusibles secteur et sectionneur intégrés. Pas de bornes CC.

---

**Filtre RFI**

---

Les unités au format livre sont toujours livrées avec un filtre RFI intégré conforme à EN 55011-B avec câble moteur blindé/armé de 20 m et conforme à EN 55011-A1 avec câble moteur blindé/armé de 150 m. Les unités destinées à une tension secteur de 240 V et des puissances moteur jusqu'à 3 kW inclus (VLT 6005) ainsi que les unités destinées à une tension secteur de 380-460 V et des puissances moteur allant jusqu'à 7,5 kW (VLT 6011) sont toujours livrées avec filtre classe A1 et B intégré. Les unités destinées à des moteurs de puissance supérieure (3 et 7,5 kW respectivement) peuvent être commandées avec ou sans filtre RFI. Les unités 525-600 V ne sont pas disponibles avec les filtres RFI.

Unité de commande (bloc de touches et affichage)

Tous les types d'unités du programme, sauf les unités IP 54, peuvent être commandés avec ou sans l'unité de commande. Les unités IP 54 sont toujours livrées avec une unité de commande. Tous les types d'unités du programme sont disponibles avec des options d'application incorporées y compris une carte de relais avec quatre relais ou une carte de contrôleur en cascade.

Revêtement conforme

Tous les types d'unités de la gamme sont disponibles avec ou sans revêtement conforme de la carte à circuits imprimés.

**200-240 V**

Code de type	T2	C00	B20	C20	CN1	C54	ST	SL	R0	R1	R3
Position dans la chaîne	9-10	11-13	11-13	11-13	11-13	11-13	14-15	14-15	16-17	16-17	16-17
1,1 kW/1,5 CV	6002		X	X		X	X				X
1,5 kW/2,0 CV	6003		X	X		X	X				X
2,2 kW/3,0 CV	6004		X	X		X	X				X
3,0 kW/4,0 CV	6005		X	X		X	X				X
4,0 kW/5,0 CV	6006			X		X	X	X	X		X
5,5 kW/7,5 CV	6008			X		X	X	X	X		X
7,5 kW/10 CV	6011			X		X	X	X	X		X
11 kW/15 CV	6016			X		X	X	X	X		X
15 kW/20 CV	6022			X		X	X	X	X		X
18,5 kW/25 CV	6027			X		X	X	X	X		X
22 kW/30 CV	6032			X		X	X	X	X		X
30 kW/40 CV	6042	X			X	X	X		X	X	
37 kW/50 CV	6052	X			X	X	X		X	X	
45 kW/60 CV	6062	X			X	X	X		X	X	

**380-460 V**

Code de type	T4	C00	B20	C20	CN1	C54	ST	SL	EX	DX	PS	PD	PF	R0	R1	R3
Position dans la chaîne	9-10	11-13	11-13	11-13	11-13	11-13	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	16-17	16-17	16-17
1,1 kW/1,5 CV	6002		X	X		X	X									X
1,5 kW/2,0 CV	6003		X	X		X	X									X
2,2 kW/3,0 CV	6004		X	X		X	X									X
3,0 kW/4,0 CV	6005		X	X		X	X									X
4,0 kW/5,0 CV	6006		X	X		X	X									X
5,5 kW/7,5 CV	6008		X	X		X	X									X
7,5 kW/10 CV	6011		X	X		X	X									X
11 kW/15 CV	6016			X		X	X	X						X		X
15 kW/20 CV	6022			X		X	X	X						X		X
18,5 kW/25 CV	6027			X		X	X	X						X		X
22 kW/30 CV	6032			X		X	X	X						X		X
30 kW/40 CV	6042			X		X	X	X						X		X
37 kW/50 CV	6052			X		X	X	X						X		X
45 kW/60 CV	6062			X		X	X	X						X		X
55 kW/75 CV	6072			X		X	X	X						X		X
75 kW/100 CV	6102			X		X	X	X						X		X
90 kW/125 CV	6122			X		X	X	X						X		X
110 kW/150 CV	6152	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
132 kW/200 CV	6172	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
160 kW/250 CV	6222	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
200 kW/300 CV	6272	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
250 kW/350 CV	6352	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
315 kW/450 CV	6400	(X)			X	X			X	(X)				X	X	
355 kW/500 CV	6500	(X)			X	X			X	(X)				X	X	
400 kW/600 CV	6550	(X)			X	X			X	(X)				X	X	

(X) : protection Compact IP00 non disponible avec DX

**Tension**

T2 : 200-240 VCA  
T4 : 380-460 VCA

**Protection**

C00 : Compact IP00  
B20 : format livre IP20

C20 : Compact IP20

CN1 : Compact NEMA 1

C54 : Compact IP54

**Variante matérielle**

ST : standard

SL : standard avec bornes CC

EX : étendu avec alimentation 24 V et bornes CC

DX : étendu avec alimentation 24 V, bornes CC, sectionneur et fusible

PS : standard avec alimentation 24 V

PD : standard avec alimentation 24 V, fusible et sectionneur

PF : standard avec alimentation 24 V et fusible

**Filtre RFI**

R0 : sans filtre

R1 : filtre classe A1

R3 : filtre classe A1 et B



**N.B. !**

NEMA 1 dépasse IP20

**525-600 V**

Code de type	T6	C00	C20	CN1	ST	R0
Position dans la chaîne	9-10	11-13	11-13	11-13	14-15	16-17
1,1 kW/1,5 CV	6002		X	X	X	X
1,5 kW/2,0 CV	6003		X	X	X	X
2,2 kW/3,0 CV	6004		X	X	X	X
3,0 kW/4,0 CV	6005		X	X	X	X
4,0 kW/5,0 CV	6006		X	X	X	X
5,5 kW/7,5 CV	6008		X	X	X	X
7,5 kW/10 CV	6011		X	X	X	X
11 kW/15 CV	6016			X	X	X
15 kW/20 CV	6022			X	X	X
18,5 kW/25 CV	6027			X	X	X
22 kW/30 CV	6032			X	X	X
30 kW/40 CV	6042			X	X	X
37 kW/50 CV	6052			X	X	X
45 kW/60 CV	6062			X	X	X
55 kW/75 CV	6072			X	X	X
75 kW/100 CV	6100	X		X	X	X
90 kW/125 CV	6125	X		X	X	X
110 kW/150 CV	6150	X		X	X	X
132 kW/200 CV	6175	X		X	X	X
160 kW/250 CV	6225	X		X	X	X
200 kW/300 CV	6275	X		X	X	X

Présentation du HVAC

T6 : 525-600 VCA                      CN1 : Compact NEMA 1  
 C00 : Compact IP00                    ST : standard  
 C20 : Compact IP20                    R0 : sans filtre

**N.B. !**  
 NEMA 1 dépasse IP20

**Sélections facultatives, 200-600 V**

<b>Affichage</b>	Position : 18-19
D0 <sup>1)</sup>	Sans LCP
DL	Avec LCP
<b>Option bus</b>	Positions : 20-22
F00	Pas d'options
F10	Profibus DP V1
F13	Profibus FMS
F30	DeviceNet
F40	Option LonWorks, topologie libre
F41	LonWorks 78 kBps
F42	LonWorks 1,25 MBps
<b>Option application</b>	Position : 23-25
A00	Pas d'options
A31 <sup>2)</sup>	Carte relais pour 4 relais
A32	Contrôleur de cascade
A40	Horloge en temps réel
<b>Revêtement</b>	Position : 26-27
C0 <sup>3)</sup>	Pas de revêtement
C1	Avec revêtement

1) Non disponible avec protection Compact IP54  
 2) Non disponible avec options bus (Fxx)  
 3) Non disponibles pour puissances de 6400 à 6550

### ■ Formulaire de commande

**VLT 6**

**Puissances**  
par ex. 6008

**Gamme d'applications**

6002  H

6003

6004

6005

6006

6008

6011

6016

6022

6027

6032

6042

6052

6062

6072

6102

6122

6152

6172

6222

6272

6352

6400

6500

6550

**Tension secteur**

T2

T4

T6

**Boîtier**

B20

C00

C20

C54

CN1

**Variante matériel**

ST

SL

PS

PD

PF

EX

DX

**Filtre RFI**

R0

R1

R3

**Unité de commande (LCP)**

D0

DL

**Carte optionnelle Fieldbus**

F00

F10

F13

F30

F40

F41

F42

**Carte d'application optionnelle**

A00

A31

A32

A40

**Revêtement conforme**

C0

C1

Nb.d'appareils de ce type

Date de livraison désirée

Commandé par:

Date: \_\_\_\_\_

Faites une copie des formulaires de commande. Remplissez-les et envoyez votre commande par courrier ou par télécopie au bureau de vente Danfoss le plus proche.

175ZA895.14



### ■ Logiciel PC et communication série

Danfoss propose diverses options de communication série. Celle-ci permet de surveiller, programmer et commander un ou plusieurs variateurs de fréquence à partir d'un ordinateur central.

Toutes les unités VLT 6000 HVAC sont équipées d'un port RS 485 en standard, avec un choix de trois protocoles. Les trois protocoles sélectionnables du paramètre 500 *Protocoles* sont :

- Protocole FC
- Johnson Controls Metasys N2
- Landis/Staefa Apogee FLN
- Modbus RTU

Une carte bus optionnelle autorise une vitesse de transmission supérieure à RS 485. En outre, un nombre d'unités plus important peut être relié au bus et l'on peut utiliser d'autres supports de transmission. Danfoss propose les cartes de communication optionnelles suivantes :

- Profibus
- LonWorks
- DeviceNet

Les informations concernant l'installation des diverses options ne sont pas comprises dans ce manuel de configuration.

### ■ Outils informatiques

#### Logiciel PC - MCT 10

Tous les variateurs sont équipés d'un port de communication série. Nous proposons un outil informatique pour la communication entre le PC et le variateur de fréquence : le logiciel de configuration MCT 10 de l'outil de commande de vitesse VLT.

#### Logiciel de configuration MCT 10

Le MCT 10 est un outil interactif simple qui permet de configurer les paramètres de nos variateurs de fréquence.

Il permet de :

- Planifier un réseau de communication hors ligne. Il contient une base de données complète de variateurs de fréquence
- Mettre en service des variateurs de fréquence en ligne
- Enregistrer les paramètres pour tous les variateurs de fréquence
- Remplacer un variateur sur un réseau
- Élargir un réseau existant
- Les variateurs développés à l'avenir seront pris en charge

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

#### Modules du logiciel de configuration MCT 10

Les modules suivants sont inclus dans le logiciel :



#### Logiciel de configuration MCT 10

Définition des paramètres

Copie vers et à partir des variateurs de fréquence

Documentation et impression des réglages paramétriques, diagrammes compris

#### SyncPos

Création du programme SyncPos

#### Numéro de code :

Pour commander le CD du logiciel de configuration MCT 10, utiliser le numéro de code 130B1000.

#### MCT 31

L'outil informatique de calcul des harmoniques MCT 31 simplifie l'estimation de la distorsion harmonique dans une application donnée. L'on peut calculer la distorsion harmonique des variateurs de fréquence de Danfoss ou d'une autre marque disposant de mesures de réduction des harmoniques supplémentaires différentes, tels que des filtres AHF Danfoss et des redresseurs à 12-18 impulsions.

#### Numéro de code :

Pour commander le CD contenant l'outil MCT 31, utiliser le numéro de code 130B1031.

### ■ Options bus

Le besoin croissant d'informations dans les systèmes de gestion des immeubles nécessite la collecte et la visualisation de nombreuses données de process différentes.

Celles-ci facilitent la surveillance quotidienne du système par le technicien qui en est chargé de manière à pouvoir par exemple remédier à temps à une augmentation de la consommation d'énergie

Les gros volumes de données rencontrés dans les grands bâtiments peuvent nécessiter une vitesse de transmission supérieure à 9600 bauds.

**■ Profibus**

Profibus est un bus de terrain avec FMS et DP pouvant être utilisé pour relier des appareils d'automatisation, tels que des capteurs et des actionneurs, à une commande à l'aide d'un câble à deux conducteurs.

Profibus **FMS** est utilisé pour résoudre les problèmes de communication au niveau des cellules et installations à l'aide d'importants volumes de données.

Profibus **DP** est un protocole de communication très rapide spécialement conçu pour la communication entre le système d'automatisation et divers appareils.

**■ LON - Local Operating Network**

LonWorks est un système de bus intelligent qui permet d'accroître la commande décentralisée du fait que la communication peut avoir lieu directement entre chaque appareil du même système, (Pier-to-Pier). Une grande station principale de traitement de tous les signaux du système (Maître-Esclave) n'est donc pas nécessaire. Les signaux sont envoyés directement via le réseau commun à l'appareil qui en a besoin. La communication en devient beaucoup plus flexible et il est possible de transformer la commande et la surveillance d'état centralisée uniquement en un système de surveillance d'état qui assure que tout tourne correctement. Lorsque les possibilités offertes par LonWorks sont entièrement exploitées, des capteurs sont également reliés au bus et un signal de capteur peut rapidement être déplacé vers un autre contrôleur. Cela est particulièrement utile en cas de séparation mobile des pièces.

**■ DeviceNet**

DeviceNet est un réseau multipoint numérique reposant sur le protocole CAN qui relie contrôleurs industriels et dispositifs E/S et leur sert de réseau de communication. Chaque dispositif et/ou contrôleur est un nœud du réseau. DeviceNet est un réseau de type producteur-consommateur qui prend en charge de multiples hiérarchies de communication et l'établissement des priorités des messages. Les systèmes DeviceNet peuvent être configurés pour fonctionner dans une architecture maître-esclave ou une architecture de commande répartie à l'aide de la communication entre homologues. Ce système fournit un point de connexion unique pour la configuration et le contrôle grâce à la prise en charge de la messagerie d'E/S et explicite. DeviceNet peut également servir d'alimentation sur le réseau. Cela permet aux dispositifs dont les exigences de puissance sont limitées d'être alimentés directement à partir du réseau via le câble à 5 conducteurs.

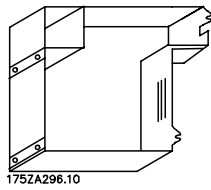
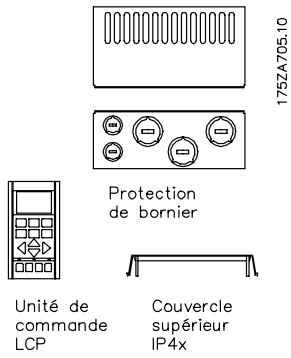
**■ Modbus RTU**

Le protocole MODBUS RTU (terminal distant) est une structure de messagerie développée par Modicon en 1979, utilisée pour établir une communication maître-esclave/client-serveur entre dispositifs intelligents.

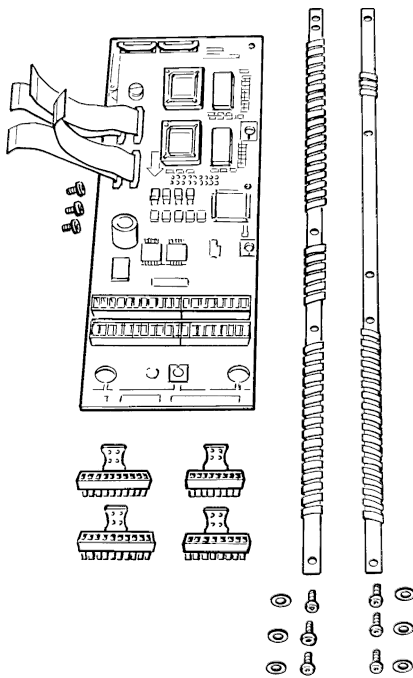
MODBUS sert à surveiller et programmer des dispositifs, à faire communiquer des dispositifs intelligents et des capteurs et instruments ainsi qu'à surveiller des dispositifs de terrain à l'aide d'ordinateurs et d'IHM.

MODBUS est souvent utilisé dans l'industrie gazière et pétrolière mais les applications de construction, d'infrastructure, de transport et d'énergie tirent également parti de ses avantages.

### ■ Accessoires pour VLT 6000 HVAC



Couvercle inférieur IP 20



Option applications

**■ Numéros de code, divers**

Type	Description	N° de code
Couvercle supérieur IP4x <sup>1)</sup>	Option, VLT type 6002-6005 200-240 V compact	175Z0928
Couvercle supérieur IP4x <sup>1)</sup>	Option, VLT type 6002-6011 380-460 V compact	175Z0928
Couvercle supérieur IP4x <sup>1)</sup>	Option, VLT type 6002-6011 525-600 V compact	175Z0928
Plaque de liaison NEMA 12 <sup>2)</sup>	Option, VLT type 6002-6005 200-240 V	175H4195
Plaque de liaison NEMA 12 <sup>2)</sup>	Option, VLT type 6002-6011 380-460 V	175H4195
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6006-6022 200-240 V	175Z4622
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6027-6032 200-240 V	175Z4623
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6016-6042 380-460 V	175Z4622
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6016-6042 525-600 V	175Z4622
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6052-6072 380-460 V	175Z4623
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6102-6122 380-460 V	175Z4280
Protection borniers IP20	Option, VLT type 6052-6072 525-600 V	175Z4623
Protection inférieure IP20	Option, VLT type 6042-6062 200-240 V	176F1800
Protection inférieure IP20	Option, VLT type 6100-6150 525-600 V	176F1800
Protection inférieure IP20	Option, VLT type 6175-6275 525-600 V	176F1801
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6100-6150 525-600 V, IP00/IP20	176F1805
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6042-6062 200-240 V, IP54	176F1808
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6042-6062 200-240 V, IP20/NEMA 1	176F1805
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6100-6150 525-600 V, IP20/NEMA 1	176F1805
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6175-6275 525-600 V, IP00/NEMA 1	176F1811
Kit d'adaptateur de borne	VLT type 6400-6550, 380-460 V, EX	176F1815
Panneau de commande LCP	LCP distinct	175Z7804
Kit de déport LCP IP00 et 20 <sup>3)</sup>	Kit de montage externe, 3 m de câble inclus	175Z0850
Kit de déport LCP IP54 <sup>4)</sup>	Kit de montage externe, 3 m de câble inclus	175Z7802
Protection complète LCP	pour tous les variateurs IP00/IP20	175Z7806
Câble pour LCP	Câble distinct, 3 m	175Z0929
Carte relais	Carte d'application avec quatre sorties relais	175Z7803
Carte de contrôleur de cascade	Avec revêtement conforme	175Z3100
Option Profibus	Sans/avec revêtement conforme	175Z7800/175Z2905
Option LonWorks, topologie libre	Sans/avec revêtement conforme	176F1515/176F1521
Option LonWorks, 78 KBPS	Sans/avec revêtement conforme	176F1516/176F1522
Option LonWorks, 1,25 MBPS	Sans/avec revêtement conforme	176F1517/176F1523
Option Modbus RTU	Sans revêtement conforme	175Z3362
Option DeviceNet	Sans/avec revêtement conforme	176F1586/176F1587
Logiciel de programmation MCT 10	CD-Rom	130B1000
Calcul d'harmoniques MCT 31	CD-Rom	130B1031
Option horloge en temps réel	Sans revêtement conforme	175Z4852/175Z4853

**Kit de montage Rittal**

Type	Description	N° de code
Protection Rittal TS8 pour IP00 <sup>5)</sup>	Kit d'installation pour grande protection 1800 mm, VLT6152-6172, 380-460 V	176F1824
Protection Rittal TS8 pour IP00 <sup>5)</sup>	Kit d'installation pour grande protection 2000 mm, VLT6152-6172, 380-460 V	176F1826
Protection Rittal TS8 pour IP00 <sup>5)</sup>	Kit d'installation pour grande protection 1800 mm, VLT6222-6532, 380-460 V	176F1823
Protection Rittal TS8 pour IP00 <sup>5)</sup>	Kit d'installation pour grande protection 2000 mm, VLT6222-6532, 380-460 V	176F1825
Support pour protection IP21 et IP54 <sup>5)</sup>	Option, VLT6152-6352, 380-460 V	176F1827

- 1) Le couvercle supérieur IP4x/NEMA 1 est uniquement destiné aux unités IP20 et seules les surfaces horizontales sont conformes à IP4x. Le kit contient également une plaque de liaison (UL).
- 2) La plaque de liaison NEMA 12 (UL) est uniquement destinée aux unités IP54.
- 3) Le kit de montage externe est uniquement destiné aux unités IP00 et IP20. La protection du kit de montage externe est IP65.
- 4) Le kit de montage externe est uniquement destiné aux unités IP54. La protection du kit de montage externe est IP65.
- 5) Pour plus de détails : consulter le manuel d'installation VLT 5000/6000 HVAC/8000 AQUA, MI.90.JX.YY.

Le VLT 6000 HVAC est disponible avec option bus de terrain ou application intégrée. Les numéros de code des différents types de VLT avec options intégrées se trouvent dans les instructions ou manuels correspondants. D'autre part, le système de numéros de code peut servir à commander un variateur de fréquence avec une option.

### ■ Filtres LC pour VLT 6000 HVAC

Lorsqu'un moteur est contrôlé par un variateur de vitesse, le moteur émet un bruit de résonances. Ce bruit, du à la construction du moteur, se produit à chaque commutation de l'onduleur du variateur de vitesse. La fréquence du bruit correspond ainsi à la fréquence de commutation du variateur de vitesse.

Pour les VLT 6000 HVAC, Danfoss propose un filtre LC qui atténue le bruit acoustique du moteur.

Ce filtre réduit le temps de montée de la tension, la tension de pointe  $U_{PEAK}$  et le courant d'ondulation  $\Delta I$  du moteur de manière à ce que le courant et la tension soient pratiquement sinusoïdaux. Le bruit acoustique du moteur est ainsi réduit au strict minimum.

Cependant un certain bruit émane des selfs en raison du courant d'ondulation. Ce problème peut être résolu en intégrant le filtre à une armoire, par ex.

---

### ■ Exemples d'utilisation des filtres LC

#### Pompes immergées

Dans le cas de petits moteurs d'une puissance nominale inférieure ou égale à 5,5 kW, il convient d'utiliser un filtre LC si le moteur n'est pas équipé d'isolation des phases. Cela s'applique par exemple à tous les moteurs fonctionnant en milieu humide. Si l'on utilise ces moteurs sans filtre LC en relation avec un variateur de fréquence, les bobinages du moteur court-circuitent. En cas de doute, contacter le fabricant du moteur afin de savoir si le moteur est équipé d'isolation des phases.



#### **N.B. !**

Lorsqu'un variateur de fréquence entraîne plusieurs moteurs en parallèle, il faut ajouter la longueur de chaque câble moteur pour obtenir la longueur totale.

#### Pompes de puits

En cas d'utilisation de pompes immergées, par exemple de pompes de puits, il convient de contacter le fournisseur afin de clarifier les exigences. Il est conseillé d'utiliser un filtre LC en cas d'utilisation d'un variateur de vitesse pour une application de pompage de puits.

**■ Numéros de code, modules filtres LC**

Présentation du HVAC

**Alimentation secteur 3 x 200-240 V**

Filtre LC	Protection	Courant nominal	Fréquence de sortie	Perte de puissance	N° de code
pour type VLT	filtre LC	à 200 V	max.		
6002-6003	IP 20 au format livre	7,8 A	120 Hz		175Z0825
6004-6005	IP 20 au format livre	15,2 A	120 Hz		175Z0826
6002-6005	IP 20	15,2 A	120 Hz		175Z0832
6006-6008	IP 00	25,0 A	60 Hz	85 W	175Z4600
6011	IP 00	32 A	60 Hz	90 W	175Z4601
6016	IP 00	46 A	60 Hz	110 W	175Z4602
6022	IP 00	61 A	60 Hz	170 W	175Z4603
6027	IP 00	73 A	60 Hz	250 W	175Z4604
6032	IP 00	88 A	60 Hz	320 W	175Z4605
6042	IP 20	115 A	60 Hz	500 W	175Z4702
6052	IP 20	143 A	60 Hz	500 W	175Z4702
6062	IP 20	170 A	60 Hz	650 W	175Z4703

**Alimentation secteur 3 x 380-460 V**

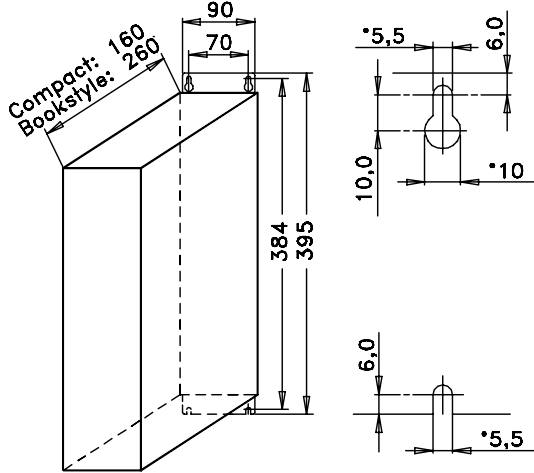
Filtre LC	Protection	Courant nominal	Fréquence de sortie	Perte de puissance	N° de code
pour type VLT	filtre LC	à 400/460 V	max.		
6002-6005	IP 20 au format livre	7,2 A/6,3 A	120 Hz		175Z0825
6006-6011	IP 20 au format livre	16 A/16 A	120 Hz		175Z0826
6002-6011	IP 20	16 A/16 A	120 Hz		175Z0832
6016	IP 00	24 A/21,7 A	60 Hz	125 W	175Z4606
6022	IP 00	32 A/27,9 A	60 Hz	130 W	175Z4607
6027	IP 00	37,5 A/32 A	60 Hz	140 W	175Z4608
6032	IP 00	44 A/41,4 A	60 Hz	170 W	175Z4609
6042	IP 00	61 A/54 A	60 Hz	250 W	175Z4610
6052	IP 00	73 A/65 A	60 Hz	360 W	175Z4611
6062	IP 00	90 A/78 A	60 Hz	450 W	175Z4612
6072	IP 20	106 A/106 A	60 Hz		175Z4701
6102	IP 20	147 A/130 A	60 Hz		175Z4702
6122	IP 20	177 A/160 A	60 Hz		175Z4703
6152	IP 20	212 A/190 A	60 Hz		175Z4704
6172	IP 20	260 A/240 A	60 Hz		175Z4705
6222	IP 20	315 A/302 A	60 Hz		175Z4706
6272	IP 20	395 A/361 A	60 Hz		175Z4707
6352	IP 20	480 A/443 A	60 Hz		175Z3139
6400	IP 20	600 A/540 A	60 Hz		175Z3140
6500	IP 20	658 A/590 A	60 Hz		175Z3141
6550	IP 20	745 A/678 A	60 Hz		175Z3142

Contactez Danfoss concernant les filtres LC pour 525-600 V.


**N.B. !**

En cas d'utilisation de filtres LC, la fréquence de commutation doit être de 4,5 kHz (voir paramètre 407).

### ■ Filtres LC pour VLT 6002-6005, 200 - 240 V / 6002-6011 380 - 460 V



175ZA106.11

Le schéma à gauche indique les dimensions des filtres LC IP 20 pour la plage de puissances

susmentionnée. Espace libre min. au-dessus et au-dessous du boîtier : 100 mm.

Les filtres LC IP 20 sont conçus pour un montage côte à côte sans espace entre les boîtiers.

Longueur maximale du câble moteur :

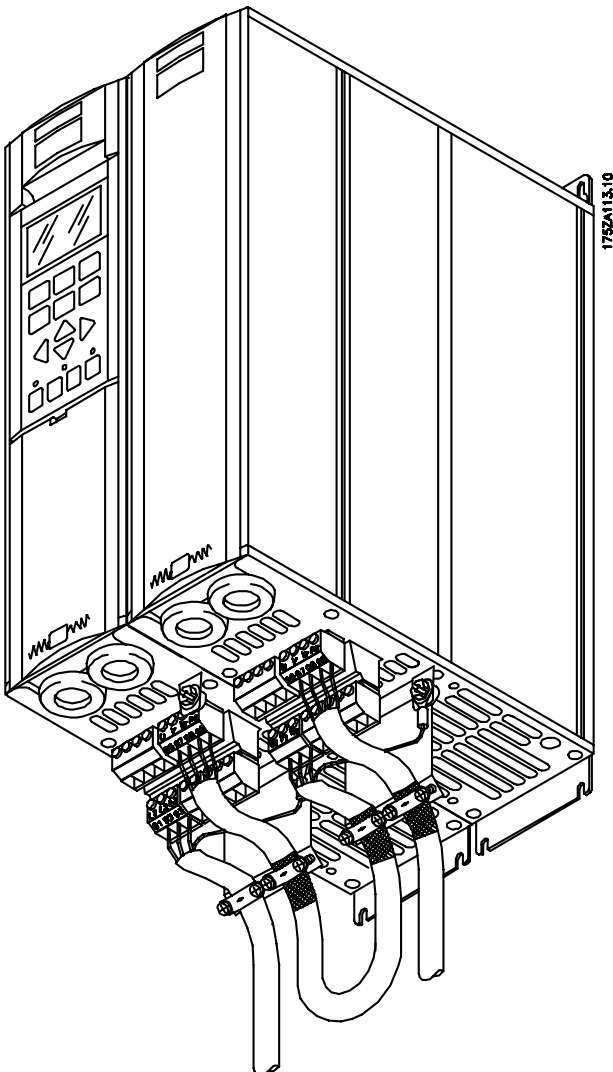
- Câble blindé 150 m
- Câble non blindé 300 m

Respect des normes CEM :

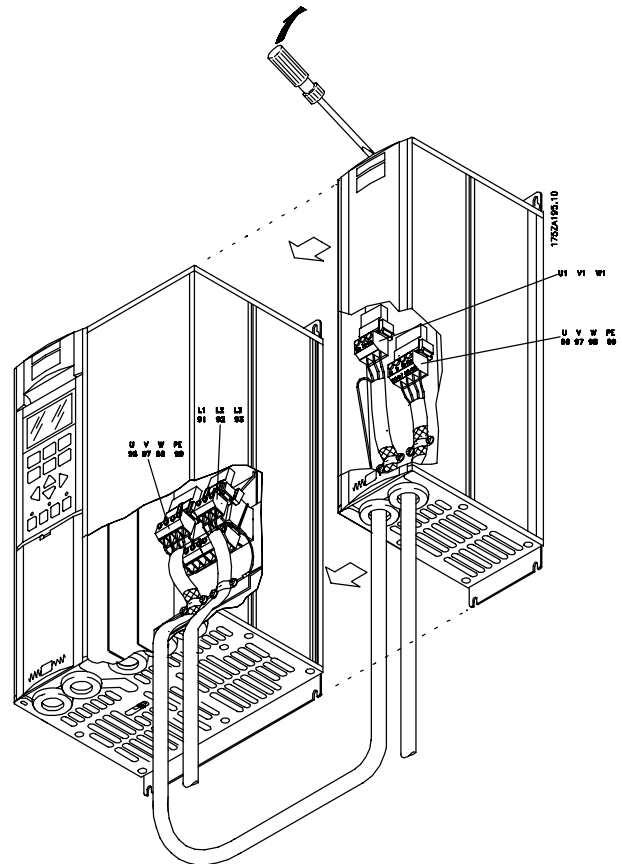
- EN 55011-1B : câble blindé max. 50 m
- Format livre : câble blindé max. 20 m
- EN 55011-1A : câble blindé max. 150 m

Poids :	175Z0825	7.5 kg
	175Z0826	9.5 kg
	175Z0832	9.5 kg

### ■ Installation du filtre LC IP 20 Format livre



### ■ Installation du filtre LC IP 20





### ■ Filtres LC VLT 6006-6032, 200-240 V/6016-6062 380-460 V

Le tableau et le schéma indiquent les dimensions des filtres LC IP 00 pour les unités Compact.

Les filtres LC IP 00 doivent être encastrés et protégés contre la poussière, l'eau et les gaz corrosifs.

Longueur maximale du câble moteur :

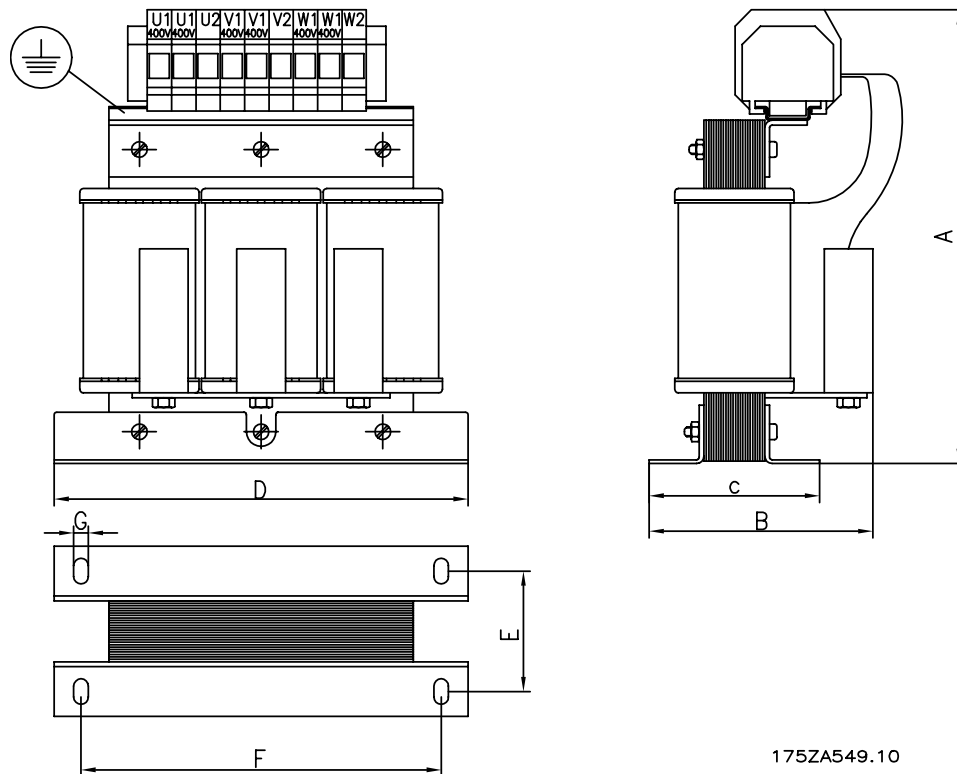
- Câble blindé/armé de 150 m
- Câble non blindé/non armé de 300 m

Respect des normes CEM :

- EN 55011-1B : câble blindé/armé max. 50 m
- Format livre : câble blindé/armé max. 20 m
- EN 55011-1A : câble blindé/armé max. 150 m

Filtre LC IP 00

Type LC	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	E [mm]	F [mm]	G [mm]	Poids [kg]
175Z4600	220	135	92	190	68	170	8	10
175Z4601	220	145	102	190	78	170	8	13
175Z4602	250	165	117	210	92	180	8	17
175Z4603	295	200	151	240	126	190	11	29
175Z4604	355	205	152	300	121	240	11	38
175Z4605	360	215	165	300	134	240	11	49
175Z4606	280	170	121	240	96	190	11	18
175Z4607	280	175	125	240	100	190	11	20
175Z4608	280	180	131	240	106	190	11	23
175Z4609	295	200	151	240	126	190	11	29
175Z4610	355	205	152	300	121	240	11	38
175Z4611	355	235	177	300	146	240	11	50
175Z4612	405	230	163	360	126	310	11	65



■ Filtre LC VLT 6042-6062 200-240 V/VLT  
6072-6500 380-460 V

Le tableau et le schéma indiquent les dimensions des filtres LC IP 20. Les filtres LC IP 20 doivent être encastrés et protégés contre la poussière, l'eau et les gaz corrosifs.

Longueur maximale du câble moteur :

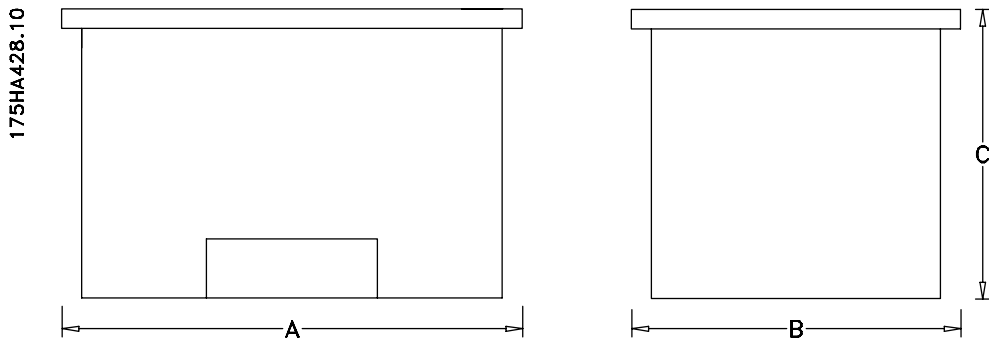
- Câble blindé/armé de 150 m
- Câble non blindé/non armé de 300 m

Respect des normes CEM :

- EN 55011-1B : câble blindé/armé max. 50 m
- Format livre : câble blindé/armé max. 20 m
- EN 55011-1A : câble blindé/armé max. 150 m

Filtre LC IP 20

Type LC	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	E [mm]	F [mm]	G [mm]	Poids [kg]
175Z4701	740	550	600					70
175Z4702	740	550	600					70
175Z4703	740	550	600					110
175Z4704	740	550	600					120
175Z4705	830	630	650					220
175Z4706	830	630	650					250
175Z4707	830	630 <td 650					250	
175Z3139	1350	800	1000					350
175Z3140	1350	800	1000					400
175Z3141	1350	800	1000					400
175Z3142	1350	800	1000					470



**■ Filtre harmonique**

Les courants harmoniques n'influencent pas directement sur la consommation d'électricité, mais ils ont un impact sur les paramètres suivants :

Courant total supérieur devant être géré par les installations

- Augmentation de charge sur le transformateur (il faudra parfois un transformateur plus puissant, en particulier pour modification en rattrapage)
- Augmentation de perte calorifique dans le transformateur et l'installation
- Dans certains cas, des câbles, commutateurs et fusibles plus puissants seront nécessaires.

Distorsion de tension supérieure en raison d'une intensité supérieure

- Risque accru de perturbation du matériel électronique branché sur le même réseau

Un haut pourcentage de charge redressée provenant des variateurs de vitesse augmentera le courant harmonique, qui doit être réduit pour éviter les conséquences ci-dessus. Par conséquent, le

variateur de vitesse a des selfs c.c. standard intégrés qui réduisent le courant total de 40 % environ (comparativement aux appareils non préparés à la suppression des harmoniques), pouvant aller jusqu'à 40-45% THD.

Dans certains cas, une suppression supplémentaire est nécessaire (par exemple, modification en rattrapage avec les variateurs de vitesse). C'est pourquoi Danfoss propose deux filtres harmoniques avancés - AHF05 et AHF10 - qui diminuent le courant harmonique à environ 5 % et 10 % respectivement. Pour des détails, voir l'instruction MG.80.BX.YY.

**■ Numéros de code, filtres harmoniques**

Les filtres harmoniques permettent de réduire les harmoniques du secteur

- AHF 010 : 10 % de distorsion de courant
- AHF 005 : 5 % de distorsion de courant

**380-415V , 50 Hz**

I <sub>AHF,N</sub>	Moteur typique utilisé [kW]	Numéro de code Danfoss		VLT 6000
		AHF 005	AHF 010	
10 A	4, 5.5	175G6600	175G6622	6006, 6008
19 A	7.5	175G6601	175G6623	6011, 6016
26 A	11	175G6602	175G6624	6022
35 A	15, 18.5	175G6603	175G6625	6027
43 A	22	175G6604	175G6626	6032
72 A	30, 37	175G6605	175G6627	6042, 6052
101 A	45, 55	175G6606	175G6628	6062, 6072
144 A	75	175G6607	175G6629	6102
180 A	90	175G6608	175G6630	6122
217 A	110	175G6609	175G6631	6152
289 A	132, 160	175G6610	175G6632	6172, 6222
324 A		175G6611	175G6633	
Des valeurs nominales supérieures peuvent être obtenues en branchant les filtres en parallèle				
360 A	200	Deux unités de 180 A		6272
434 A	250	Deux unités de 217 A		6352
578 A	315	Deux unités de 289 A		6400
613 A	355	Unités de 289 A et 324 A		6500

**440-480V , 60 Hz**

I <sub>AHF,N</sub>	Moteur typique utilisé [CV]	Numéro de code Danfoss		VLT 6000
		AHF 005	AHF 010	
19 A	10, 15	175G6612	175G6634	6011, 6016
26 A	20	175G6613	175G6635	6022
35 A	25, 30	175G6614	175G6636	6027, 6032
43 A	40	175G6615	175G6637	6042
72 A	50, 60	175G6616	175G6638	6052, 6062
101 A	75	175G6617	175G6639	6072
144 A	100, 125	175G6618	175G6640	6102, 6122
180 A	150	175G6619	175G6641	6152
217 A	200	175G6620	175G6642	6172
289 A	250	175G6621	175G6643	6222
Des valeurs nominales supérieures peuvent être obtenues en branchant les filtres en parallèle				
324 A	300	Unités de 144 A et 180 A		6272
397 A	350	Unités de 180 A et 217 A		6352
506 A	450	Unités de 217 A et 289 A		6400
578 A	500	Deux unités de 289 A		6500

Noter que la correspondance variateur de fréquence Danfoss/filtre est préalablement calculée d'après une tension de 400 V/480 V, une charge moteur typique (quadripolaire) et un couple de 110 %. Pour les autres combinaisons, consulter MG.80.BX.YY.

**■ Caractéristiques techniques**

## Alimentation secteur (L1, L2, L3) :

Tension d'alimentation unités 200-240 V .....	3 x 200/208/220/230/240 V ±10 %
Tension d'alimentation unités 380-460 V .....	3 x 380/400/415/440/460 V ±10 %
Tension d'alimentation unités 525-600 V .....	3 x 525/550/575/600 V ±10 %
Fréquence d'alimentation .....	48-62 Hz ± 1 %
Asymétrie max. de la tension d'alimentation .....	± 3 %
VLT 6002-6011, 380-460 V et 525-600 V et VLT 6002-6005, 200-240 V .....	±2,0 % de la tension nominale d'alimentation
VLT 6016-6072, 380-460 V et 525-600 V et VLT 6006-6032, 200-240 V .....	±1,5 % de la tension nominale d'alimentation
VLT 6102-6550, 380-460 V et VLT 6042-6062, 200-240 V .....	±3,0 % de la tension nominale d'alimentation
VLT 6100-6275, 525-600 V .....	±3 % de la tension nominale d'alimentation
Facteur de puissance réelle ( $\lambda$ ) .....	0,90 à charge nominale
Facteur de puissance de déphasage ( $\cos \phi$ ) .....	près de l'unité (> 0,98)
Nombre de commutations sur les entrées d'alimentation L1, L2, L3 .....	environ 1 activation/2 min.
Valeur max. de court-circuit .....	100 000 A

## Caractéristiques de sortie VLT (U, V, W) :

Tension de sortie .....	0-100% de la tension d'alimentation
Fréquence de sortie :	
Fréquence de sortie 6002-6032, 200-240 V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Fréquence de sortie 6042-6062, 200-240V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Fréquence de sortie 6002-6062, 380-460 V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Fréquence de sortie 6072-6550, 380-460 V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Fréquence de sortie 6002-6016, 525-600 V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Fréquence de sortie 6022-6062, 525-600 V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Fréquence de sortie 6072-6275, 525-600 V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Tension nominale du moteur, unités 200-240 V .....	200/208/220/230/240 V
Tension nominale du moteur, unités 380-460 V .....	380/400/415/440/460 V
Tension nominale du moteur, unités 525-600 V .....	525/550/575 V
Fréquence nominale moteur .....	50/60 Hz
Commutation sur la sortie .....	Illimitée
Temps de rampe .....	1 à 3600 s

## Caractéristiques de couple :

Couple de démarrage .....	130 % pendant 1 min
Couple de démarrage (paramètre 110 <i>Couple de démarrage élevé</i> ) .....	Couple max. : 160 % pendant 0,5 s
Couple d'accélération .....	100%
Surcouple .....	110%

## Carte de commande, entrées digitales :

Nombre d'entrées digitales programmables .....	8
Bornes, nos. ....	16, 17, 18, 19, 27, 29, 32, 33
Plage de tension .....	0- 24 V CC (logique positive PNP)
Plage de tension, 0 logique .....	< 5 V DC
Plage de tension, 1 logique .....	>10 V DC
Tension maximale sur entrée .....	28 V DC
Résistance à l'entrée, $R_i$ .....	2 k $\Omega$
Cycle de scrutation, par entrée .....	3 msec.

*Isolement galvanique sur : toutes les entrées digitales sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV). Il est également possible d'isoler les entrées digitales des autres bornes de la carte de commande en raccordant une alimentation externe 24 V CC et en ouvrant le commutateur 4. Voir Commutateurs 1-4.*

Carte de commande, entrées analogiques :

---

Nombre d'entrées de tension analogiques/entrées thermistance programmables .....	2
Bornes, nos. ....	53, 54
Plage de tension .....	0 - 10 V CC (mise à l'échelle possible)
Résistance à l'entrée, $R_i$ .....	approx. 10 k $\Omega$
Nb. d'entrées de courant analogiques programmables .....	1
0 V .....	55
Plage de courant .....	0/4 - 20 mA (mise à l'échelle possible)
Résistance à l'entrée, $R_i$ .....	200 $\Omega$
Résolution .....	10 bits + signe
Précision à l'entrée .....	Erreur max. 1% de l'échelle totale
Cycle de scrutation, par entrée .....	3 ms

*Isolement galvanique sur : toutes les entrées analogiques sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV) et d'autres bornes haute tension.*

Carte de commande, entrée impulsions

---

Nb d'entrées impulsions programmables .....	3
Bornes nos. ....	17, 29, 33
Fréquence max. à la borne 17 .....	5 kHz
Fréquence max. aux bornes 29, 33 .....	20 kHz (collecteur ouvert PNP)
Fréquence max. aux bornes 29, 33 .....	65 kHz (Push-pull)
Plage de tension .....	0-24 V CC (logique positive PNP)
Plage de tension, '0' logique .....	< 5 V DC
Plage de tension, '1' logique .....	>10 V DC
Tension maximale sur l'entrée .....	28 V DC
Résistance à l'entrée, $R_i$ .....	2 k $\Omega$
Cycle de scrutation, par entrée .....	3 ms
Resolution .....	10 bits + signe
Précision (100 - 1 kHz), bornes 17, 29, 33 .....	Erreur max.: 0,5% de l'échelle totale
Précision (1 - 5 kHz), borne 17 .....	Erreur max.: 0,1% de l'échelle totale
Précision (1 - 65 kHz), bornes 29, 33 .....	Erreur max.: 0,1% de l'échelle totale

*Isolement galvanique sur : toutes les entrées impulsions sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV). Il est également possible d'isoler les entrées impulsions des autres bornes de la carte de commande en raccordant une alimentation externe 24 V CC et en ouvrant le commutateur 4. Voir Commutateurs 1-4.*

Carte de commande, sorties digitales/impulsions et analogiques

---

Nb de sorties digitales et analogiques programmables .....	2
Bornes, nos. ....	42, 45
Plage de tension à la sortie digitale/impulsions .....	0 - 24 V DC
Résistance minimale à la masse (borne 39) à la sortie digitale/impulsions .....	600 $\Omega$
Gamme de fréquences (sortie digitale utilisée comme sortie impulsions) .....	0-32 kHz
Gamme de courant à la sortie analogique .....	0/4 - 20 mA
Résistance maximale à la masse (borne 39) à la sortie analogique .....	500 $\Omega$
Précision de la sortie analogique .....	Erreur max. : 1,5% de l'échelle totale
Résolution de la sortie analogique. ....	8 bits

*Isolement galvanique sur : toutes les sorties digitales et analogiques sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV) et des autres bornes haute tension.*

Carte de commande, alimentation 24 V CC :

---

Bornes, nos. ....	12, 13
-------------------	--------

---

Charge maximale ..... 200 mA  
 Borne n°, terre ..... 20, 39  
*Isolement galvanique sur : l'alimentation 24 V CC est isolée galvaniquement de la tension secteur (PELV) tout en ayant le même potentiel que les sorties analogiques.*

Carte de commande, RS 485 communication série

Bornes, nos. .... 68 (TX+, RX+), 69 (TX-, RX-)  
*Isolement galvanique sur : Isolement galvanique complet (PELV).*

Relais de sortie :

Nombre de relais de sortie programmables ..... 2  
 Bornes n°, carte de commande ..... 4-5 (fermer)  
 Charge max. (CA) sur les bornes 4-5, carte de commande ..... 50 V CA, 1 A, 60 VA  
 Charge max. (CC-1 (IEC 947)) sur les bornes 4-5, carte de commande ..... 75 V CC, 1 A, 30 W  
 Charge max. (CC-1) sur les bornes 4-5, carte de commande pour applications  
 UL/cUL ..... 30 V CA, 1 A/42,5 V CC, 1 A  
 Bornes n°, carte de puissance et carte de relais ..... 1-3 (ouvrir), 1-2 (fermer)  
 Charge max. (CA) sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance ..... 240 V CA, 2 A, 60 VA  
 Charge max. (CC-1 (IEC 947)) sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance et carte de relais ..... 50 V CC, 2 A  
 Charge min. sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance ..... 24 V CC, 10 mA, 24 V CA, 100 mA

Alimentation externe 24 V CC (disponible uniquement avec le VLT 6152-6550, 380-460 V) :

N° des bornes ..... 35, 36  
 Plage de tension ..... 24 V CC  $\pm$ 15 % (max. 37 V CC pendant 10 s)  
 Ondulation max. de la tension ..... 2 V CC  
 Puissance consommée ..... 15 W-50 W (50 W au démarrage pendant 20 ms)  
 Fusible d'entrée min. .... 6 A  
*Isolation galvanique fiable : isolation galvanique totale à condition que l'alimentation externe 24 V CC soit également de type PELV.*

Câbles, longueurs et sections :

Longueur max. du câble du moteur, câble blindé ..... 150 m  
 Longueur max. du câble du moteur, câble non blindé ..... 300 m  
 Longueur max. du câble du moteur, câble blindé VLT 6011 380-460 V ..... 100 m  
 Longueur max. du câble du moteur, câble blindé VLT 6011 525-600 V ..... 50 m  
 Longueur max. du câble réseau CC, câble blindé ..... 25 m du variateur de fréquence à la barre CC.  
*Section max. des câbles du moteur, voir le chapitre suivant*  
 Section max. du câble d'alimentation externe 24 V CC ..... 2,5 mm<sup>2</sup>/12 AWG  
 Section max. des câbles de commande ..... 1,5 mm<sup>2</sup>/16 AWG  
 Section max. du câble de communication série ..... 1,5 mm<sup>2</sup>/16 AWG  
*Si la conformité à UL/cUL s'avère nécessaire, utiliser des câbles de classe de température 60/75 °C (VLT 6002-6072 380-460 V, 525-600 V et VLT 6002-6032 200-240 V).*  
*Si la conformité à UL/cUL s'avère nécessaire, utiliser des câbles de classe de température 75 °C (VLT 6042-6062 200-240 V, VLT 6102-6550 380-460 V, VLT 6100-6275 525-600 V).*  
*Les connecteurs peuvent être utilisés avec des câbles en cuivre ou en aluminium, sauf indication contraire.*

Caractéristiques de contrôle:

Gamme de fréquences ..... 0 - 1000 Hz  
 Résolution sur fréquence de sortie .....  $\pm$ 0.003 Hz  
 Temps de réponse du système ..... 3 ms  
 Vitesse, gamme de régulation (boucle ouverte) ..... 1:100 de la vitesse synchrone  
 Vitesse, précision (boucle ouverte) ..... < 1500 tr/mn : max. erreur  $\pm$  7,5 tr/mn  
 >1500 tr/mn : erreur max. de 0,5% de la vitesse effective

Process, précision (boucle fermée) ..... < 1500 tr/mn : erreur max.  $\pm 1,5$  tr/mn  
 >1500 tr/mn : erreur max. de 0,1% de la vitesse effective

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

Précision de la sortie d'affichage (paramètres 009 à 012) :Sortie d'affichage):

Courant du moteur [5], charge 0 à 140% ..... Erreur max. :  $\pm 2,0\%$  du courant de sortie nominal  
 Puissance kW [6], Puissance CV [7], charge 0 à 90% ... Erreur max. :  $\pm 5,0\%$  de la puissance de sortie nominale

Environnement :

Protection ..... IP 00, IP 20, IP 21/NEMA 1, IP 54

Essai de vibration ..... Moyenne quadratique de 0,7 g pour 18-1000 Hz (aléatoires). 3 sens pendant 2 heures (IEC 68-2-34/35/36)

Humidité relative max. .... 93 % + 2 %, -3 % (IEC 68-2-3) pour le stockage/le transport

Humidité relative max. .... 95 % sans condensation (IEC 721-3-3 ; classe 3K3) pour le fonctionnement

Environnement agressif (IEC 721-3-3) ..... Non tropicalisé, classe 3C2

Environnement agressif (IEC 721-3-3) ..... Tropicalisé, classe 3C3

Température ambiante, VLT 6002-6005 200-240 V, 6002-6011 380-460 V, 6002-6011 525-600 V format livre, IP 20 ..... Max. 45 °C (moyenne sur 24 heures max. 40 °C)

Température ambiante, VLT 6006-6062 200-240 V, 6016-6550 380-460 V, 6016-6275 525-600 V IP 00, IP 20 ..... Max. 40 °C (moyenne sur 24 heures max. 35 °C)

Température ambiante, VLT 6002-6062 200-240 V, 6002-6550 380-460 V, IP 54 ..... Max. 40 °C (moyenne sur 24 heures max. 35 °C)

Température ambiante min. à pleine exploitation ..... 0 °C

Température ambiante min. en exploitation réduite ..... -10 °C

Température de stockage et transport ..... -25 - +65/70 °C

Altitude max. .... 1000 m

Normes CEM appliquées, Émission ..... EN 61000-6-3/4, EN 61800-3, EN 55011, EN 55014

Normes CEM appliquées, Immunité ..... EN 50082-2, EN 61000-4-2, IEC 1000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, ENV 50204, EN 61000-4-6, VDE 0160/1990.12



**N.B. !**

Les unités VLT 6002-6275, 525-600 V ne sont pas compatibles avec les directives CEM, basses tensions ou PELV.

Protection VLT 6000 HVAC

- Protection thermique électronique du moteur contre les surcharges.
- La surveillance de la température du radiateur assure la mise en sécurité du variateur de fréquence si la température atteint 90 °C pour IP00, IP20 et NEMA 1. Mise en sécurité à 80 °C pour IP54. La remise à zéro d'une surtempérature n'est possible que lorsque la température du radiateur est inférieure à 60 °C.

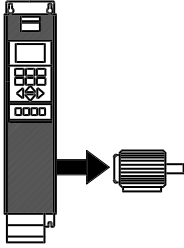
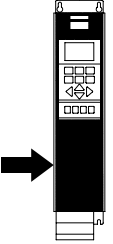
Pour les unités mentionnées ci-après, les limites sont les suivantes :

- VLT 6152, 380-460 V, mise en sécurité à 75 °C et remise à zéro lorsque la température est inférieure à 60 °C.
- VLT 6172, 380-460 V, mise en sécurité à 80 °C et remise à zéro lorsque la température est inférieure à 60 °C.
- VLT 6222, 380-460 V, mise en sécurité à 95 °C et remise à zéro lorsque la température est inférieure à 65 °C.
- VLT 6272, 380-460 V, mise en sécurité à 95 °C et remise à zéro lorsque la température est inférieure à 65 °C.
- VLT 6352, 380-460 V, mise en sécurité à 105 °C et remise à zéro lorsque la température est inférieure à 75 °C.



- Le variateur de fréquence est protégé contre les courts-circuits sur les bornes U, V, W du moteur.
- Le variateur de fréquence est protégé contre les défauts de mise à la terre sur les bornes U, V, W du moteur.
- La surveillance de la tension du circuit intermédiaire assure l'arrêt du variateur de fréquence VLT en cas de tension trop faible ou trop élevée du circuit intermédiaire.
- En cas d'absence d'une phase moteur, le variateur de fréquence s'arrête.
- En cas de défaut réseau, le variateur de fréquence peut générer une descente de rampe contrôlée.
- En cas d'absence d'une phase secteur, le variateur de fréquence s'arrête ou s'autodéclasse lorsque le moteur est en charge.

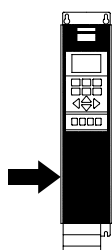
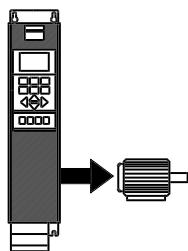
### ■ Caractéristiques techniques, alimentation secteur 3 x 200-240 V

Conforme aux exigences internationales		Type VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011	
	Courant de sortie <sup>4)</sup>	$I_{VLT,N}$ [A]	6.6	7.5	10.6	12.5	16.7	24.2	30.8	
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A]	7.3	8.3	11.7	13.8	18.4	26.6	33.9	
	Puissance de sortie (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]	2.7	3.1	4.4	5.2	6.9	10.1	12.8	
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [HP]	1.5	2	3	4	5	7.5	10	
	Section max. des câbles du moteur et du bus CC	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG]	4/10	4/10	4/10	4/10	10/8	16/6	16/6	
	Courant d'entrée max. (200 V) (RMS) <sub>L,N</sub>	[A]	6.0	7.0	10.0	12.0	16.0	23.0	30.0	
	Section max. des câbles d'alimentation	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6	
	Fusibles d'entrée, taille max.	[-]/[UL <sup>1)</sup> ] [A]	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30	50	60	
	Contacteur secteur	[Type Danfoss]	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 9	CI 16	
	Rendement <sup>3)</sup>		0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	
	Poids IP 20	[kg]	7	7	9	9	23	23	23	
	Poids IP 54	[kg]	11.5	11.5	13.5	13.5	35	35	38	
	Perte de puissance à charge max. [W]	Total	76	95	126	172	194	426	545	
	Protection	Type VLT	IP 20/IP 54							

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
2. American Wire Gauge.
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.
4. Les valeurs nominales actuelles répondent aux exigences pour 208-240 V.

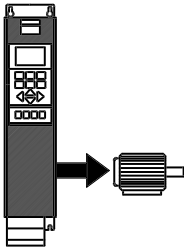
**■ Caractéristiques techniques, tension secteur 3 x 200-240 V**

Conforme aux exigences internationales		Type VLT	6016	6022	6027	6032	6042	6052	6062
Courant de sortie <sup>4)</sup>	$I_{VLT,N}$ [A] (200-230 V)		46.2	59.4	74.8	88.0	115	143	170
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (200-230 V)		50.6	65.3	82.3	96.8	127	158	187
	$I_{VLT,N}$ [A] (240 V)		46.0	59.4	74.8	88.0	104	130	154
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (240 V)		50.6	65.3	82.3	96.8	115	143	170
Puissance de sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (240 V)		19.1	24.7	31.1	36.6	41.0	52.0	61.0
Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [kW]		11	15	18.5	22	30	37	45
Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [HP]		15	20	25	30	40	50	60
Section max. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>	Cuivre		16/6	35/2	35/2	50/0	70/1/0	95/3/0	120/4/0
	Aluminium <sup>6)</sup>		16/6	35/2	35/2	50/0	95/3/0 <sup>5)</sup>	90/250 mcm <sup>5)</sup>	120/300 mcm <sup>5)</sup>
Section max. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>			10/8	10/8	10/8	16/6	10/8	10/8	10/8
Courant d'entrée max.(200 V) (RMS) $I_{L,N}$ [A]			46.0	59.2	74.8	88.0	101.3	126.6	149.9
Section max. d'alimentation [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>	Cuivre		16/6	35/2	35/2	50/0	70/1/0	95/3/0	120/4/0
	Aluminium <sup>6)</sup>		16/6	35/2	35/2	50/0	95/3/0 <sup>5)</sup>	90/250 mcm <sup>5)</sup>	120/300 mcm <sup>5)</sup>
Fusibles d'entrée, taille max.	[·]/[UL <sup>1)</sup> ] [A]		60	80	125	125	150	200	250
Contacteur secteur	[Type Danfoss] [Valeur CA]		CI 32 AC-1	CI 32 AC-1	CI 37 AC-1	CI 61 AC-1	CI 85 AC-1	CI 85	CI 141
Rendement <sup>3)</sup>			0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95
Poids IP 00	[kg]		-	-	-	-	90	90	90
Poids IP 20/NEMA 1	[kg]		23	30	30	48	101	101	101
Poids IP 54	[kg]		38	49	50	55	104	104	104
Perte de puissance à charge max.	[W]		545	783	1042	1243	1089	1361	1613
Protection			IP 00/IP 20/NEMA 1/IP 54						



1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
2. American Wire Gauge.
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.
4. Les valeurs nominales actuelles répondent aux exigences pour 208-240 V.
5. Tige de connexion 1 x M8/2 x M8.
6. Les câbles en aluminium dont la section est supérieure à 35 mm<sup>2</sup> doivent être raccordés au moyen d'un connecteur Al-Cu.

**■ Caractéristiques techniques, tension secteur 3 x 380-460 V**

Conforme aux exigences internationales		Type VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	3.0	4.1	5.6	7.2	10.0	13.0	16.0
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	3.3	4.5	6.2	7.9	11.0	14.3	17.6
		$I_{VLT, N}$ [A] (441-460 V)	3.0	3.4	4.8	6.3	8.2	11.0	14.0
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	3.3	3.7	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4
Puissance de sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	2.2	2.9	4.0	5.2	7.2	9.3	11.5	
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	2.4	2.7	3.8	5.0	6.5	8.8	11.2	
Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	
Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [HP]	1.5	2	3	-	5	7.5	10	
Section max. des câbles du moteur	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	
Courant d'entrée max. (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	2.8	3.8	5.3	7.0	9.1	12.2	15.0	
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)	2.5	3.4	4.8	6.0	8.3	10.6	14.0	
Section max. des câbles d'alimentation	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	
Fusibles d'entrée, taille max.	[-/UL <sup>1)</sup> ][A]	16/6	16/10	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30	
Contacteur secteur	[Type Danfoss]	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	
Rendement <sup>3)</sup>		0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	
Poids IP 20	[kg]	8	8	8.5	8.5	10.5	10.5	10.5	
Poids IP 54	[kg]	11.5	11.5	12	12	14	14	14	
Perte de puissance à charge max. [W]		Total	67	92	110	139	198	250	295
Protection	Type VLT	IP 20/IP 54							

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.

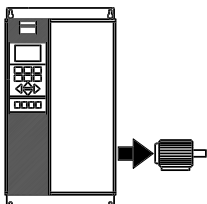
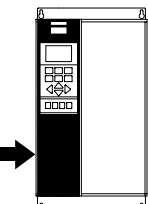
2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.

4. La section de câble max. correspond à la plus grosse section pouvant être raccordée aux bornes.

Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.

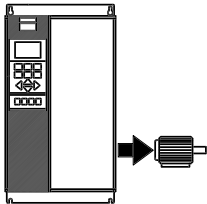
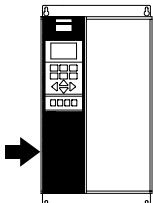
### ■ Caractéristiques techniques, tension secteur 3 x 380-460 V

Conforme aux exigences internationales		Type VLT	6016	6022	6027	6032	6042	
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	24.0	32.0	37.5	44.0	61.0	
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	26.4	35.2	41.3	48.4	67.1	
	Puissance de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	21.0	27.0	34.0	40.0	52.0	
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	23.1	29.7	37.4	44.0	57.2	
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	17.3	23.0	27.0	31.6	43.8	
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	16.7	21.5	27.1	31.9	41.4	
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [kW]	11	15	18.5	22	30	
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [HP]	15	20	25	30	40	
	Section max. du câble pour moteur et bus CC, IP 20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	16/6	16/6	16/6	35/2	35/2	
	Section max. du câble pour moteur et bus CC, IP 54		16/6	16/6	16/6	16/6	35/2	
	Section min. du câble pour moteur et bus CC	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	10/8	10/8	10/8	10/8	10/8	
	Courant d'entrée max. (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	24.0	32.0	37.5	44.0	60.0	
		$I_{L,N}$ [A] (460 V)	21.0	27.6	34.0	41.0	53.0	
		Section max. du câble pour moteur, IP 20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	16/6	16/6	16/6	35/2	35/2
		Section max. du câble pour moteur, IP 54		16/6	16/6	16/6	16/6	35/2
		Fusibles d'entrée, taille max.	[ ]/UL <sup>1)</sup> [A]	63/40	63/40	63/50	63/60	80/80
		Contacteur secteur	[Type Danfoss]	CI 9	CI 16	CI 16	CI 32	CI 32
		Rendement à fréquence nominale		0.96	0.96	0.96	0.96	0.96
		Poids IP 20	[kg]	21	21	22	27	28
		Poids IP 54	[kg]	41	41	42	42	54
		Perte de puissance à charge max.	[W]	419	559	655	768	1065
		Protection		IP 20/ IP 54				

Installation

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
  2. American Wire Gauge.
  3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.
  4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes. La section de câble max. correspond à la plus grosse section pouvant être raccordée aux bornes.
- Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.

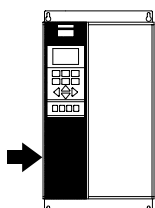
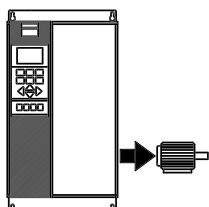
**■ Caractéristiques techniques, alimentation secteur 3 x 380-460 V**

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT	6052	6062	6072	6102	6122
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	73.0	90.0	106	147	177
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	80.3	99.0	117	162	195
	Puissance de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	65.0	77.0	106	130	160
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	71.5	84.7	117	143	176
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	52.5	64.7	73.4	102	123
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	51.8	61.3	84.5	104	127	
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [kW]	37	45	55	75	90
	Sortie d'arbre typique	$P_{VLT,N}$ [CV]	50	60	75	100	125
	Section max. du câble pour moteur et bus CC, IP20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4) 6)</sup>	35/2	50/0	50/0	120/250 mcm <sup>5)</sup>	120/250 mcm <sup>5)</sup>
	Section max. du câble pour moteur et bus CC, IP54		35/2	50/0	50/0	150/300 mcm <sup>5)</sup>	150/300 mcm <sup>5)</sup>
	Section min. du câble pour moteur et bus CC	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	10/8	16/6	16/6	25/4	25/4
	Courant d'entrée max. (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	72.0	89.0	104	145	174
		$I_{L,N}$ [A] (460 V)	64.0	77.0	104	128	158
	Section max. du câble pour moteur, IP20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4) 6)</sup>	35/2	50/0	50/0	120/250 mcm	120/250 mcm
	Section max. du câble pour moteur, IP54		35/2	50/0	50/0	150/300 mcm	150/300 mcm
	Fusibles d'entrée max.	[-]/UL <sup>1)</sup> [A]	100/100	125/125	150/150	225/225	250/250
	Contacteur secteur	[Type Danfoss]	CI 37	CI 61	CI 85	CI 85	CI 141
	Rendement à fréquence nominale		0.96	0.96	0.96	0.98	0.98
	Poids IP20	[kg]	41	42	43	54	54
	Poids IP54	[kg]	56	56	60	77	77
	Perte de puissance à charge max.	[W]	1275	1571	1322	1467	1766
Protection		IP20/IP54					

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
2. Calibre américain des fils.
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.
4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes. La section de câble max. correspond à la plus grosse section pouvant être raccordée aux bornes. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.
5. Connexion CC 95 mm<sup>2</sup>/AWG 3/0.
6. Les câbles en aluminium avec une section supérieure à 35 mm<sup>2</sup> doivent être raccordés au moyen d'un connecteur Al-Cu.

**■ Caractéristiques techniques, alimentation  
secteur 3 x 380-460 V**

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT	6152	6172	6222	6272	6352
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		212	260	315	395	480
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		233	286	347	435	528
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)		190	240	302	361	443
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)		209	264	332	397	487
Puissance de sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)		147	180	218	274	333
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)		151	191	241	288	353
Sortie d'arbre typique (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			110	132	160	200	250
Sortie d'arbre typique (441-460 V) $P_{VLT,N}$ [CV]			150	200	250	300	350
Section max. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> ] 2) 4) 5)			2x70	2x70	2x185	2x185	2x185
Section max. du câble pour moteur et bus CC [AWG] 2) 4) 5)			2x2/0	2x2/0	2x350	2x350	2x350
Section min. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> /AWG] 2) 4) 5)			35/2	35/2	35/2	35/2	35/2
Courant d'entrée max.	$I_{L,N}$ [A] (380 V) (RMS)		208	256	317	385	467
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)		185	236	304	356	431
Section max. du câble d'alimentation [mm <sup>2</sup> ] 2) 4) 5)			2x70	2x70	2x185	2x185	2x185
Section max. du câble d'alimentation [AWG] 2) 4) 5)			2x2/0	2x2/0	2x350	2x350	2x350
Fusibles d'entrée max. [-]/UL <sup>1)</sup> [A]			300/300	350/350	450/400	500/500	630/600
Contacteur secteur [Type Danfoss]			CI 141	CI 250EL	CI 250EL	CI 300 EL	CI 300 EL
Poids IP00 [kg]			82	91	112	123	138
Poids IP20 [kg]			96	104	125	136	151
Poids IP54 [kg]			96	104	125	136	151
Rendement à fréquence nominale			0,98				
Perte de puissance à charge max. [W]			2619	3309	4163	4977	6107
Protection			IP00/IP21/NEMA 1/IP54				



1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.

2. Calibre américain des fils.

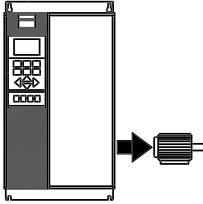
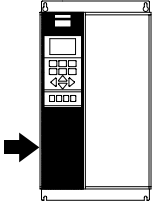
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.

4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes. La section de câble max. correspond à la plus grosse section pouvant être raccordée aux bornes.

Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.

5. Boulon de connexion 1 x M10/2 x M10 (secteur et moteur), boulon de connexion 1 x M8/2 x M8 (bus CC).

**■ Caractéristiques techniques, tension secteur 3 x 380-460 V**

Conforme aux exigences internationales		Type VLT 6400	6500	6550	
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V) 600	658	745	
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V) 660	724	820	
		$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V) 540	590	678	
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V) 594	649	746	
	Puissance de sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V) 416	456	516	
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V) 430	470	540	
	Sortie d'arbre typique (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]	315	355	400	
	Sortie d'arbre typique (441-460 V) $P_{VLT,N}$ [HP]	450	500	600	
	Section max. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		2 x 400	2 x 400	2 x 400
			3 x 150	3 x 150	3 x 150
	Section max. du câble pour moteur et bus CC [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		2 x 750 mcm	2 x 750 mcm	2 x 750 mcm
			3 x 350 mcm	3 x 350 mcm	3 x 350 mcm
	Section min. du câble pour moteur et bus CC [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		70	70	70
	Section min. du câble pour moteur et bus CC [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		3/0	3/0	3/0
Courant d'entrée	$I_{L,MAX}$ [A] (380 V) 584	648	734		
max. (RMS)	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V) 526	581	668		
Section max. du câble d'alimentation [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		2 x 400	2 x 400	2 x 400	
		3 x 150	3 x 150	3 x 150	
Section max. du câble d'alimentation [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		2 x 750	2 x 750	2 x 750	
		3 x 350	3 x 350	3 x 350	
Section min. du câble d'alimentation [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		70	70	70	
Section min. du câble d'alimentation [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		3/0	3/0	3/0	
Fusibles d'entrée, taille max. (secteur)	[-/]UL [A] <sup>1)</sup>	700/700	800/800	800/800	
Rendement <sup>3)</sup>		0.97	0.97	0.97	
Contacteur	[Type Danfoss] CI 300 EL	-	-	-	
Poids IP 00	[kg]	515	560	585	
Poids IP 20	[kg]	630	675	700	
Poids IP 54	[kg]	640	685	710	
Perte de puissance à charge max.	[W]	9450	10650	12000	
Protection		IP 00 / IP 20/NEMA 1 / IP 54			

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.

2. American Wire Gauge.

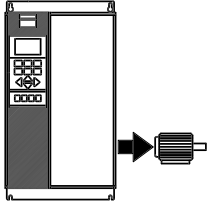
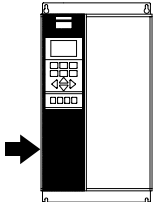
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge et à la fréquence nominales.

4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum. La section de câble max. correspond à la plus grosse section pouvant être raccordée aux bornes.

5. Tige de connexion 2 x M12/3 x M12.



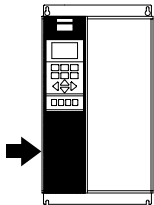
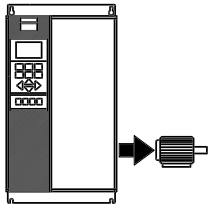
### ■ Caractéristiques techniques, alimentation secteur 3 x 525-600 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011	
	Courant de sortie $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		2.6	2.9	4.1	5.2	6.4	9.5	11.5	
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (550 V)		2.9	3.2	4.5	5.7	7.0	10.5	12.7	
	$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)		2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0	
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (575 V)		2.6	3.0	4.3	5.4	6.7	9.9	12.1	
	Sortie $S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)		2.5	2.8	3.9	5.0	6.1	9.0	11.0	
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)		2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0	
	Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [kW]		1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5	
	Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [CV]		1.5	2	3	4	5	7.5	10	
	Section max. des câbles en cuivre pour moteur et partage de la charge									
		[mm <sup>2</sup> ]	4	4	4	4	4	4	4	4
	[AWG] <sup>2)</sup>	10	10	10	10	10	10	10	10	
	Courant nominal d'entrée	$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)	2,5	2,8	4,0	5,1	6,2	9,2	11,2	
		$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)	2,2	2,5	3,6	4,6	5,7	8,4	10,3	
	Section max. du câble d'alimentation en cuivre									
		[mm <sup>2</sup> ]	4	4	4	4	4	4	4	
		[AWG] <sup>2)</sup>	10	10	10	10	10	10	10	
	Fusibles d'entrée (secteur) max. <sup>1)</sup> [-]/UL [A]		3	4	5	6	8	10	15	
	Rendement		0.96							
	Poids									
	IP20/NEMA 1	[kg]	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
		[lbs]	23	23	23	23	23	23	23	23
Perte de puissance estimée à charge max. (550 V)	[W]	65	73	103	131	161	238	288		
Perte de puissance estimée à charge max. (600 V)	[W]	63	71	102	129	160	236	288		
Protection		IP20/NEMA 1								

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
2. Calibre américain des fils (AWG).
3. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes pour remplir les conditions d'une protection IP20. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.

**■ Caractéristiques techniques, alimentation  
secteur 3 x 525-600 V**

Conforme aux exigences internationales		6016	6022	6027	6032	6042	6052	6062	6072
Courant de sortie $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		18	23	28	34	43	54	65	81
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (550 V)		20	25	31	37	47	59	72	89
$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)		17	22	27	32	41	52	62	77
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (575 V)		19	24	30	35	45	57	68	85
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)	17	22	27	32	41	51	62	77
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)	17	22	27	32	41	52	62	77
Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [kW]		11	15	18.5	22	30	37	45	55
Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [CV]		15	20	25	30	40	50	60	75
Section max. des câbles en cuivre pour moteur et partage de la charge <sup>4)</sup>									
	[mm <sup>2</sup> ]	16	16	16	35	35	50	50	50
	[AWG] <sup>2)</sup>	6	6	6	2	2	1/0	1/0	1/0
Section min. des câbles pour moteur et partage de la charge <sup>3)</sup>									
	[mm <sup>2</sup> ]	0.5	0.5	0.5	10	10	16	16	16
	[AWG] <sup>2)</sup>	20	20	20	8	8	6	6	6
Courant nominal d'entrée									
$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		18	22	27	33	42	53	63	79
$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)		16	21	25	30	38	49	58	72
Section max. du câble d'alimentation en cuivre <sup>4)</sup>									
	[mm <sup>2</sup> ]	16	16	16	35	35	50	50	50
	[AWG] <sup>2)</sup>	6	6	6	2	2	1/0	1/0	1/0
Fusibles d'entrée (secteur) max. <sup>1)</sup> [-]/UL [A]		20	30	35	45	60	75	90	100
Rendement		0.96							
Poids IP20/NEMA 1	[kg]	23	23	23	30	30	48	48	48
	[lbs]	51	51	51	66	66	106	106	106
Perte de puissance estimée à charge max. (550 V) [W]		451	576	702	852	1077	1353	1628	2029
Perte de puissance estimée à charge max. (600 V) [W]		446	576	707	838	1074	1362	1624	2016
Protection		NEMA 1							



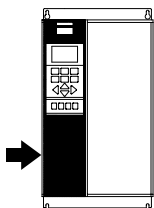
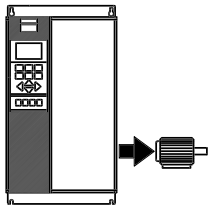
1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
2. Calibre américain des fils (AWG).
3. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes pour remplir les conditions d'une protection IP20.

Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.

4. Les câbles en aluminium avec une section supérieure à 35 mm<sup>2</sup> doivent être raccordés au moyen d'un connecteur Al-Cu.

**■ Caractéristiques techniques, alimentation  
secteur 3 x 525-600 V**

Conforme aux exigences internationales		6100	6125	6150	6175	6225	6275
Courant de sortie $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		104	131	151	201	253	289
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (550 V)		114	144	166	221	278	318
$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)		99	125	144	192	242	289
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (575 V)		109	138	158	211	266	318
Sortie $S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)		99	125	144	191	241	275
$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)		99	124	143	191	241	288
Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [kW]		75	90	110	132	160	200
Sortie d'arbre typique $P_{VLT,N}$ [CV]		100	125	150	200	250	300
Section max. des câbles en cuivre pour moteur et partage de la charge <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	120	120	120	2x120	2x120	2x120
	[AWG] <sup>2)</sup>	4/0	4/0	4/0	2x4/0	2x4/0	2x4/0
Section max. des câbles en aluminium pour moteur et partage de la charge <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	185	185	185	2x185	2x185	2x185
	[AWG] <sup>2)</sup>	300 mcm	300 mcm	300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm
Section min. des câbles pour moteur et partage de la charge <sup>3)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	6	6	6	2x6	2x6	2x6
	[AWG] <sup>2)</sup>	8	8	8	2x8	2x8	2x8
Courant nominal d'entrée	$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)	101	128	147	196	246	281
	$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)	92	117	134	179	226	270
Section max. du câble d'alimentation en cuivre <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	120	120	120	2x120	2x120	2x120
	[AWG] <sup>2)</sup>	4/0	4/0	4/0	2x4/0	2x4/0	2x4/0
Section max. des câbles d'alimentation en aluminium <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	185	185	185	2x185	2x185	2x185
	[AWG] <sup>2)</sup>	300 mcm	300 mcm	300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm
Fusibles d'entrée (secteur) max. <sup>1)</sup> [-]/UL [A]		125	175	200	250	350	400
Rendement		0.96-0.97					
Poids IP00	[kg]	109	109	109	146	146	146
	[lbs]	240	240	240	322	322	322
Poids IP20/NEMA 1	[kg]	121	121	121	161	161	161
	[lbs]	267	267	267	355	355	355
Perte de puissance estimée à charge max.	(550 V) [W] (600 V) [W]	2605	3285	3785	5035	6340	7240



Installation

1. Pour le type de fusible, voir le chapitre *Fusibles*.
  2. Calibre américain des fils (AWG).
  3. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes pour remplir les conditions d'une protection IP20. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble minimum.
  4. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.
- 

## ■ Fusibles

### Conformité UL

Pour la conformité aux approbations UL/cUL, des fusibles d'entrée doivent être utilisés en accord avec le tableau ci-dessous.

### 200-240 V

VLT	Bussmann	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTN-R10	5017906-010	KLN-R10	ATM-R10 ou A2K-10R
6003	KTN-R15	5017906-016	KLN-R15	ATM-R15 ou A2K-15R
6004	KTN-R20	5017906-020	KLN-R20	ATM-R20 ou A2K-20R
6005	KTN-R25	5017906-025	KLN-R25	ATM-R25 ou A2K-25R
6006	KTN-R30	5017906-032	KLN-R30	ATM-R30 ou A2K-30R
6008	KTN-R50	5012406-050	KLN-R50	A2K-50R
6011, 6016	KTN-R60	5014006-063	KLN-R60	A2K-60R
6022	KTN-R80	5014006-080	KLN-R80	A2K-80R
6027, 6032	KTN-R125	2028220-125	KLN-R125	A2K-125R
6042	FWX-150	2028220-150	L25S-150	A25X-150
6052	FWX-200	2028220-200	L25S-200	A25X-200
6062	FWX-250	2028220-250	L25S-250	A25X-250

**380-460 V**

	Bussmann	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTS-R6	5017906-006	KLS-R6	ATM-R6 ou A6K-6R
6003, 6004	KTS-R10	5017906-010	KLS-R10	ATM-R10 ou A6K-10R
6005	KTS-R15	5017906-016	KLS-R16	ATM-R16 ou A6K-16R
6006	KTS-R20	5017906-020	KLS-R20	ATM-R20 ou A6K-20R
6008	KTS-R25	5017906-025	KLS-R25	ATM-R25 ou A6K-25R
6011	KTS-R30	5012406-032	KLS-R30	ATM-R30 ou A6K-30R
6016, 6022	KTS-R40	5014006-040	KLS-R40	A6K-40R
6027	KTS-R50	5014006-050	KLS-R50	A6K-50R
6032	KTS-R60	5014006-063	KLS-R60	A6K-60R
6042	KTS-R80	2028220-100	KLS-R80	A6K-80R
6052	KTS-R100	2028220-125	KLS-R100	A6K-100R
6062	KTS-R125	2028220-125	KLS-R125	A6K-125R
6072	KTS-R150	2028220-160	KLS-R150	A6K-150R
6102	FWH-220	2028220-200	L50S-225	A50-P225
6122	FWH-250	2028220-250	L50S-250	A50-P250
6152*	FWH-300	2028220-315	L50S-300	A50-P300
6172*	FWH-350	2028220-315	L50S-350	A50-P350
6222*	FWH-400	206xx32-400	L50S-400	A50-P400
6272*	FWH-500	206xx32-500	L50S-500	A50-P500
6352*	FWH-600	206xx32-600	L50S-600	A50-P600
6400	FWH-700	206xx32-700	L50S-700	A50-P700
6500	FWH-800	206xx32-800	L50S-800	A50-P800
6550	FWH-800	206xx32-800	L50S-800	A50-P800

\* Les disjoncteurs fabriqués par General Electric, cat. n° SKHA36AT0800 dont le calibre est répertorié ci-après, peuvent être utilisés pour répondre à l'exigence UL.

6152	N° calibre	SRPK800 A 300
6172	N° calibre	SRPK800 A 400
6222	N° calibre	SRPK800 A 400
6272	N° calibre	SRPK800 A 500
6352	N° calibre	SRPK800 A 600

**525-600 V**

	Bussmann	SIBA	Littel fuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTS-R3	5017906-004	KLS-R003	A6K-3R
6003	KTS-R4	5017906-004	KLS-R004	A6K-4R
6004	KTS-R5	5017906-005	KLS-R005	A6K-5R
6005	KTS-R6	5017906-006	KLS-R006	A6K-6R
6006	KTS-R8	5017906-008	KLS-R008	A6K-8R
6008	KTS-R10	5017906-010	KLS-R010	A6K-10R
6011	KTS-R15	5017906-016	KLS-R015	A6K-15R
6016	KTS-R20	5017906-020	KLS-R020	A6K-20R
6022	KTS-R30	5017906-030	KLS-R030	A6K-30R
6027	KTS-R35	5014006-040	KLS-R035	A6K-35R
6032	KTS-R45	5014006-050	KLS-R045	A6K-45R
6042	KTS-R60	5014006-063	KLS-R060	A6K-60R
6052	KTS-R75	5014006-080	KLS-R075	A6K-80R
6062	KTS-R90	5014006-100	KLS-R090	A6K-90R
6072	KTS-R100	5014006-100	KLS-R100	A6K-100R
6100	FWP-125A	2018920-125	L70S-125	A70QS-125
6125	FWP-175A	2018920-180	L70S-175	A70QS-175
6150	FWP-200A	2018920-200	L70S-200	A70QS-200
6175	FWP-250A	2018920-250	L70S-250	A70QS-250
6225	FWP-350A	206XX32-350	L70S-350	A70QS-350
6275	FWP-400A	206xx32-400	L70S-400	A70QS-400

Les fusibles KTS de Bussmann peuvent remplacer les fusibles KTN pour les variateurs 240 V.

Les fusibles FWH de Bussmann peuvent remplacer les fusibles FWX pour les variateurs 240 V.

Les fusibles KLSR de LITTEL FUSE peuvent remplacer les fusibles KLNK pour les variateurs 240 V.

Les fusibles L50S de LITTEL FUSE peuvent remplacer les fusibles L25S pour les variateurs 240 V.

Les fusibles A6KR de FERRAZ SHAWMUT peuvent remplacer les fusibles A2KR pour les variateurs 240 V.

Les fusibles A50X de FERRAZ SHAWMUT peuvent remplacer les fusibles A25X pour les variateurs 240 V.

**Pas de conformité UL**

Si la conformité à UL/cUL n'est pas nécessaire, nous recommandons d'utiliser les fusibles mentionnés ci-dessus ou :

VLT 6002-6032	200-240 V	type gG
VLT 6042-6062	200-240 V	type gR
VLT 6002-6072	380-460 V	type gG
VLT 6102-6122	380-460 V	type gR
VLT 6152-6352	380-460 V	type gG
VLT 6400-6550	380-460 V	type gR
VLT 6002-6072	525-600 V	type gG
VLT 6100-6275	525-600 V	type gR

Le non-respect des présentes recommandations risque d'endommager le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de délivrer un maximum de 100 kA<sub>rms</sub> (symétriques), 500/600 V.

**■ Encombrement**

Toutes les dimensions ci-dessous sont en mm.

Type de VLT	A	B	C	a	b	aa/bb	Type	
<b>Format livre IP20 200-240 V</b>								
6002 - 6003	395	90	260	384	70	100	A	
6004 - 6005	395	130	260	384	70	100	A	
<b>Format livre IP20 380-460 V</b>								
6002 - 6005	395	90	260	384	70	100	A	
6006 - 6011	395	130	260	384	70	100	A	
<b>IP00 200-240 V</b>								
6042 - 6062	800	370	335	780	270	225	B	
<b>IP00 380-460 V</b>								
6152 - 6172	1046	408	373 <sup>1)</sup>	1001	304	225	J	
6222 - 6352	1327	408	373 <sup>1)</sup>	1282	304	225	J	
6400 - 6550	1896	1099	490	1847	1065	400 (aa)	I	
<b>IP20 200-240 V</b>								
6002 - 6003	395	220	160	384	200	100	C	
6004 - 6005	395	220	200	384	200	100	C	
6006 - 6011	560	242	260	540	200	200	D	
6016 - 6022	700	242	260	680	200	200	D	
6027 - 6032	800	308	296	780	270	200	D	
6042 - 6062	954	370	335	780	270	225	E	
<b>IP20 380-460 V</b>								
6002 - 6005	395	220	160	384	200	100	C	
6006 - 6011	395	220	200	384	200	100	C	
6016 - 6027	560	242	260	540	200	200	D	
6032 - 6042	700	242	260	680	200	200	D	
6052 - 6072	800	308	296	780	270	200	D	
6102 - 6122	800	370	335	780	330	225	D	
6400 - 6550	2010	1200	600	-	-	400 (aa)	H	
<b>IP21/NEMA 1 380-460 V</b>								
6152 - 6172	1208	420	373 <sup>1)</sup>	1154	304	225	J	
6222 - 6352	1588	420	373 <sup>1)</sup>	1535	304	225	J	
<b>IP54 200-240 V</b>								
6002 - 6003	460	282	195	85	260	258	100	F
6004 - 6005	530	282	195	85	330	258	100	F
6006 - 6011	810	350	280	70	560	326	200	F
6016 - 6032	940	400	280	70	690	375	200	F
6042 - 6062	937	495	421	-	830	374	225	G
<b>IP54 380-460 V</b>								
6002 - 6005	460	282	195	85	260	258	100	F
6006 - 6011	530	282	195	85	330	258	100	F
6016 - 6032	810	350	280	70	560	326	200	F
6042 - 6072	940	400	280	70	690	375	200	F
6102 - 6122	940	400	360	70	690	375	225	F
6152 - 6172	1208	420	373 <sup>1)</sup>	-	1154	304	225	J
6222 - 6352	1588	420	373 <sup>1)</sup>	-	1535	304	225	J
6400 - 6550	2010	1200	600	-	-	-	400 (aa)	H

Installation

1. Avec sectionneur, ajouter 44 mm.

aa : espace minimum au-dessus de la protection

bb : espace minimum en dessous de la protection

**■ Encombrement**

Toutes les dimensions ci-dessous sont en mm.

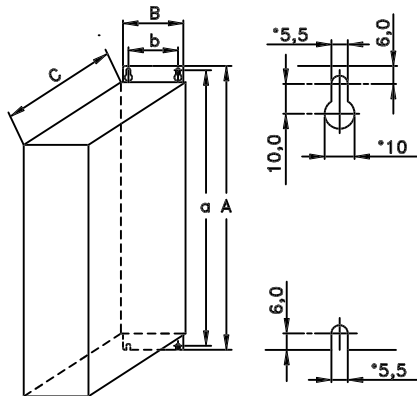
Type VLT	A	B	C	a	b	aa/bb	Type
<b>IP 00 550-600 V</b>							
6100 - 6150	800	370	335	780	270	250	B
6175 - 6275	1400	420	400	1380	350	300	B
<b>IP 20/NEMA 1 525-600 V</b>							
6002 - 6011	395	220	200	384	200	100	C
6016 - 6027	560	242	260	540	200	200	D
6032 - 6042	700	242	260	680	200	200	D
6052 - 6072	800	308	296	780	270	200	D
6100 - 6150	954	370	335	780	270	250	E
6175 - 6275	1554	420	400	1380	350	300	E
<b>Option pour IP 00 VLT 6100-6275</b>							
<b>Protection inférieure IP</b>	<b>A1</b>	<b>B1</b>	<b>C1</b>				
6100 - 6150	175	370	335				
6175 - 6275	175	420	400				

aa : espace minimal au-dessus de l'unité

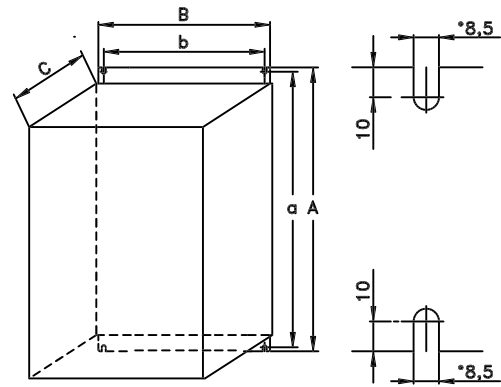
bb : espace minimal au-dessous de l'unité



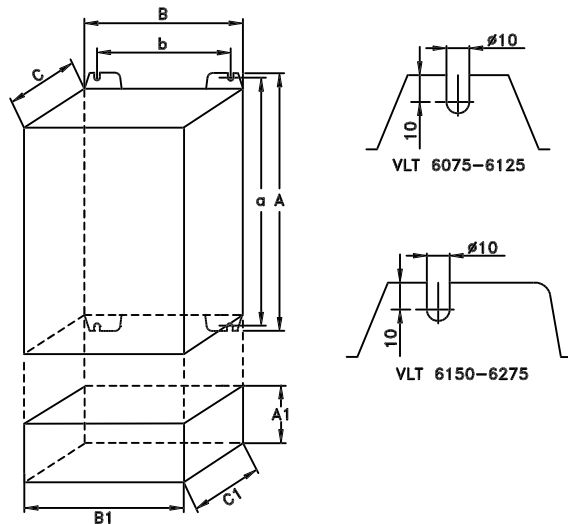
### ■ Dimensions mécaniques



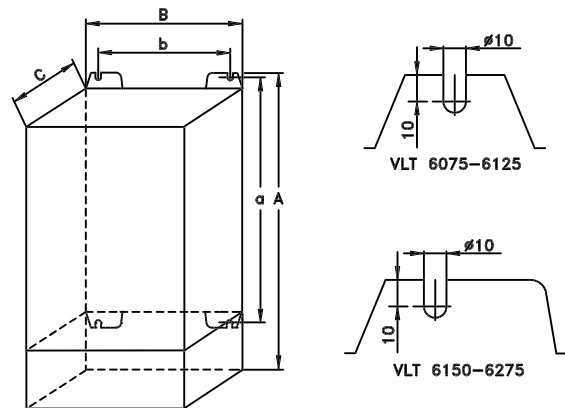
Type A, IP20



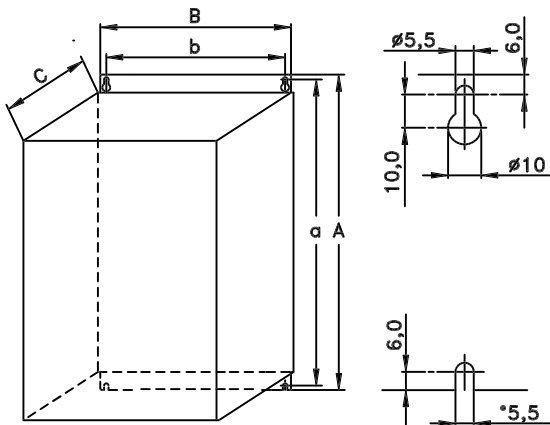
Type D, IP20



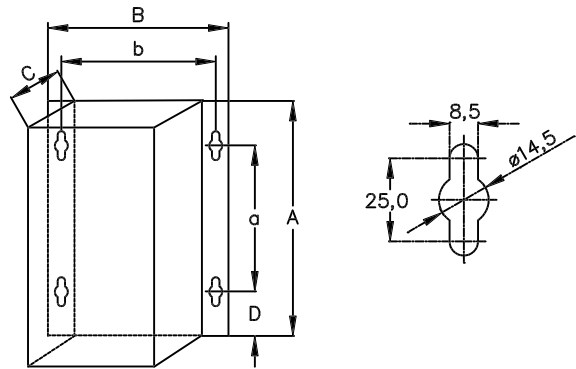
Type B, IP00  
Avec option et enceinte IP20



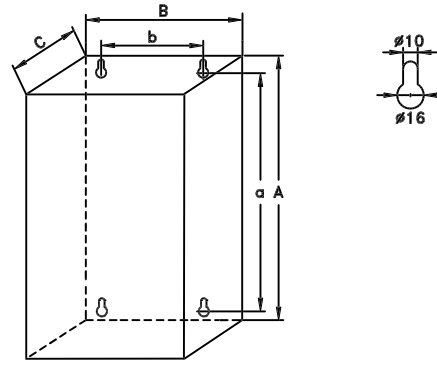
Type E, IP20



Type C, IP20



Type F, IP54

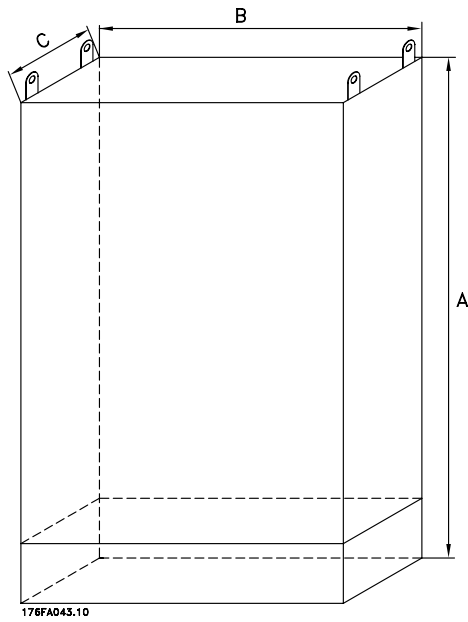


Type G, IP54

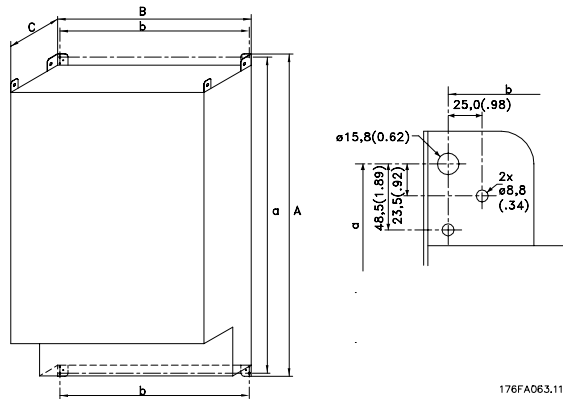
DANFOSS  
175HA402.11

Installation

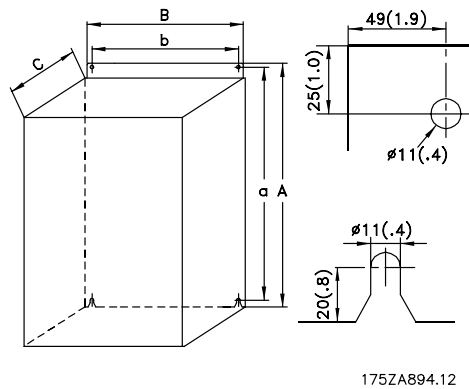
### ■ Encombrement (suite)



Type H, IP 20, IP 54



Type I, IP 00



Type J, IP 00, IP 21, IP 54

### ■ Installation mécanique



Veillez prendre note des exigences applicables au montage en armoire et au montage externe, voir la liste ci-dessous.

Ces règles doivent être impérativement respectées afin d'éviter des blessures graves, notamment dans le cas d'installation d'appareils de grande taille.

Le variateur de vitesse *doit* être installé verticalement.

Le variateur de vitesse est refroidi par circulation d'air. Pour permettre à l'appareil d'évacuer l'air de refroidissement, prévoyez au-dessus et au-dessous de l'appareil l'espace libre *minimal* indiqué dans l'illustration ci-dessous.

Afin d'éviter la surchauffe de l'appareil, assurez-vous que la température de l'air ambiant *ne dépasse pas la température max. indiquée pour le variateur de fréquence* et que la température moyenne sur 24 heures *n'est pas dépassée*. La température max. et la moyenne sur 24 heures sont indiquées dans la section *Caractéristiques techniques générales*.

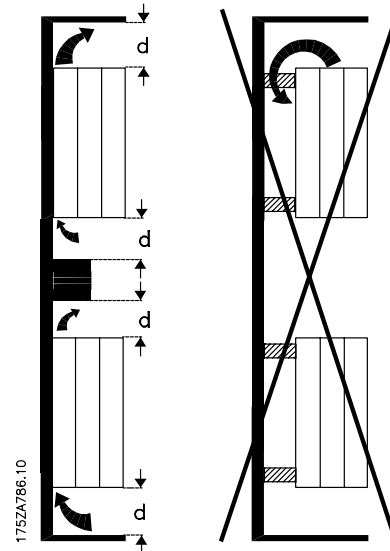
Si la température ambiante est comprise entre 45°C et 55°C, un déclassement du variateur de fréquence est opportun. Voir *Déclassement pour température ambiante*.

La durée de vie du variateur de fréquence sera réduite si vous ne tenez pas compte du déclassement pour température ambiante.

### ■ Installation du VLT 6002-6352

Tous les variateurs de fréquence doivent être installés de manière à assurer un refroidissement approprié.

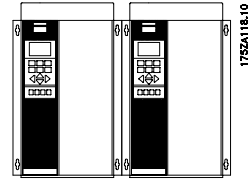
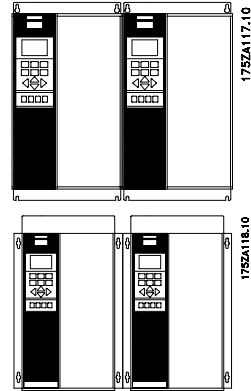
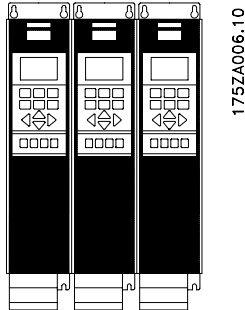
#### Refroidissement



Toutes les unités format livre et Compact nécessitent un espace minimum au-dessus et au-dessous du boîtier.

### Côte à côte/bride contre bride

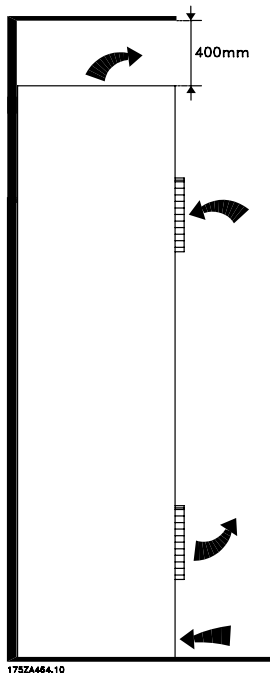
Tous les variateurs de fréquence peuvent être montés côte à côte/bride contre bride.



	d [mm]	Commentaires
Format livre		
VLT 6002-6005, 200-240 V	100	Installation sur une surface plane verticale (aucune entretoise)
VLT 6002-6011, 380-460 V	100	
Compact (tous les types de boîtier)		
VLT 6002-6005, 200-240 V	100	Installation sur une surface plane verticale (aucune entretoise)
VLT 6002-6011, 380-460 V	100	
VLT 6002-6011, 525-600 V	100	
VLT 6006-6032, 200-240 V	200	Installation sur une surface plane verticale (aucune entretoise)
VLT 6016-6072, 380-460 V	200	
VLT 6102-6122, 380-460 V	225	
VLT 6016-6072, 525-600 V	200	
VLT 6042-6062, 200-240 V	225	Installation sur une surface plane verticale (aucune entretoise) Les treillis de filtrage dans les unités IP 54 doivent être remplacés dès lors qu'ils s'encrassent.
VLT 6100-6275, 525-600 V	225	
VLT 6152-6352, 380-460 V	225	Installation sur une surface plane verticale (possibilité d'utiliser des entretoises). Les treillis de filtrage dans les unités IP 54 doivent être remplacés dès lors qu'ils s'encrassent.

■ Installation des VLT 6400-6550 380-460 V  
Compact IP 00, IP 20 et IP 54

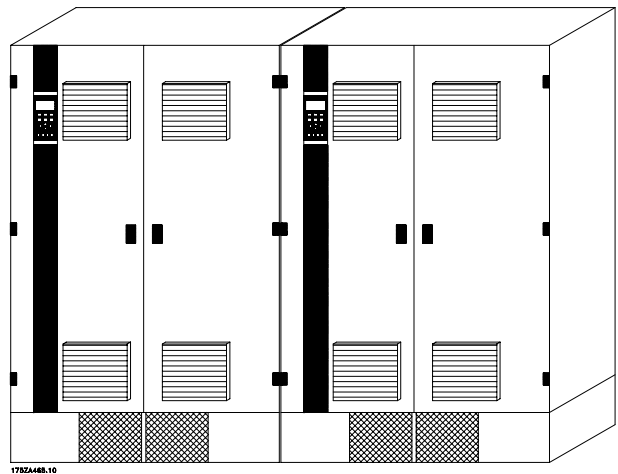
Refroidissement



Toutes les unités des séries mentionnées ci-dessus nécessitent un espace minimum de 400 mm au-dessus de l'appareil et doivent être installées sur une surface plane. Cela s'applique aux unités IP 00, IP 20 et IP 54.

L'accès au VLT 6400-6550 exige un espace minimum de 605 mm à l'avant du variateur de fréquence.

Côte à côte



Toutes les unités IP 00, IP 20 et IP 54 de la série susmentionnée peuvent être installées côte à côte sans espace entre elles, puisqu'elles ne nécessitent pas de refroidissement latéral.

Installation

■ IP 00 VLT 6400-6550 380-460 V

L'unité IP 00 est conçue pour une installation dans un boîtier métallique conforme aux instructions du

manuel d'installation MG.56.AX.YY du VLT 6400-6550. Noter que pour les NEMA 1/IP20 et IP54, les mêmes conditions doivent être remplies.

### ■ Généralités sur l'installation électrique

#### ■ Avertissement haute tension



La tension qui traverse le variateur de fréquence est dangereuse lorsque l'unité est reliée au secteur. Tout branchement incorrect du moteur ou du variateur de fréquence risque d'endommager l'unité et de provoquer des blessures graves ou mortelles. Il faut donc se conformer aux instructions de ce manuel de configuration et aux réglementations de sécurité locales et nationales. Tout contact avec les parties électriques, même après la mise hors tension de l'unité, peut provoquer des blessures mortelles

VLT 6006-6062, 200-240 V : attendre au moins 15 minutes

VLT 6002-6005, 380-460 V : attendre au moins 4 minutes

VLT 6006-6072, 380-460 V : attendre au moins 15 minutes

VLT 6102-6352, 380-460 V : attendre au moins 20 minutes

VLT 6400-6550, 380-460 V : attendre au moins 15 minutes

VLT 6002-6006, 525-600 V : attendre au moins 4 minutes

VLT 6008-6027, 525-600 V : attendre au moins 15 minutes

VLT 6032-6275, 525-600 V : attendre au moins 30 minutes



#### N.B. !

L'utilisateur ou l'installateur a la responsabilité de veiller à ce que la mise à la terre soit correcte et que la protection soit conforme aux normes locales et nationales en vigueur.

#### ■ Mise à la terre

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

- **Sécurité mise à la terre** : Noter que le variateur de vitesse a un courant de fuite élevé et qu'il doit être mis à la terre correctement pour des raisons de sécurité. Respectez la réglementation de sécurité locale.
- **Mise à la terre haute fréquence** : Utiliser des fiches aussi courtes que possible.

Connectez les différents systèmes de mise à la terre à l'impédance la plus basse possible. On obtient l'impédance minimum avec des fiches aussi courtes que possible et en utilisant la plus grande surface possible. Un conducteur plat, par exemple,

présente une impédance HF plus faible qu'un conducteur rond de même section  $C_{V\text{ESS}}$ .

Si plusieurs appareils sont installés dans les boîtiers, la plaque arrière du boîtier, qui doit être métallique, doit être utilisée comme plaque de référence de mise à la terre commune. Les boîtiers métalliques des différents dispositifs sont montés sur la plaque arrière du boîtier avec l'impédance HF la plus faible possible. Ainsi, on évite d'avoir une tension HF différente pour chaque dispositif et on élimine le risque de courants d'interférence radio dans les câbles de raccordement qui peuvent être utilisés entre les dispositifs. L'interférence radio sera réduite. Pour obtenir une faible impédance HF, utiliser les vis de fixation des appareils comme raccordement HF à la plaque arrière. Éliminer la peinture isolante ou équivalent des points d'attache.

#### ■ Câbles

Les câbles de commande et le câble secteur filtré doivent être installés à l'écart des câbles moteur pour éviter le rayonnement des interférences. Généralement, une di-stance de 20 cm sera suffisante, mais nous recommandons de conserver la distance maximale dans la mesure du possible, surtout lorsque les câbles sont installés en parallèle sur une longue distance.

En ce qui concerne les câbles de signaux sensibles, comme les câbles téléphoniques et les câbles de commande, nous recommandons la plus grande distance possible, avec un minimum de 1 m pour 5 m de câble de puissance (câble secteur et câble moteur). Il convient de noter que la distance nécessaire dépend de la sensibilité de l'installation et des câbles de signaux. Il est donc impossible d'indiquer des valeurs précises.

Si des pinces à câbles sont utilisées, ne jamais placer les câbles de signaux sensibles dans la même pince que le câble moteur ou le câble frein. Si les câbles de signaux doivent croiser les câbles de puissance, ils doivent former un angle de 90 degrés. N'oubliez pas que tous les câbles entrants ou sortants d'un boîtier doivent être blindés.

Voir également *installation électrique conforme à CEM*.

#### ■ Câbles blindés

Le blindage doit être un blindage à faible impédance HF. Les meilleurs blindages de ce type sont des tressages de cuivre, d'aluminium ou de fer. Le blindage prévu pour la protection mécanique, par exemple, ne convient pas pour une installation conforme à CEM.

Voir également *Utilisation de câbles conformes à CEM*.

### ■ Protection supplémentaire quant au contact indirect

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

En cas de défaut de mise à la terre, une composante continue peut s'introduire dans le courant de fuite.

Ne jamais utiliser de relais ELCB type A, car ces relais ne conviennent pas aux courants de fuite continus. Si des relais ELCB sont utilisés, les réglementations locales doivent être respectées.

Si des relais ELCB sont utilisés, ils doivent :

- Convaincre à la protection de matériels contenant une composante continue directe (CC) dans le courant de fuite (pont redresseur triphasé).
- Convaincre à la mise en marche avec décharge courte à la terre.
- Convaincre à un courant de fuite important.

### ■ Commutateur RFI

Alimentation secteur isolée de la terre :

si le variateur de fréquence est alimenté par une source électrique isolée de la terre (réseau IT) ou un réseau TT/TNS, il est recommandé de désactiver (OFF) le commutateur RFI. Pour référence, voir CEI 364-3. Si une performance CEM optimale est exigée, que des moteurs parallèles soient connectés ou que la longueur des câbles du moteur soit supérieure à 25 m, il est recommandé d'activer (ON) le commutateur.

En position OFF, les condensateurs internes du RFI (condensateurs de filtrage) entre le châssis et le circuit intermédiaire sont coupés pour éviter d'endommager le circuit intermédiaire et pour réduire les courants à effet de masse (selon la norme CEI 61800-3).

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



#### N.B. !

Le commutateur RFI ne doit pas être en service lorsque l'unité est sous tension. Vérifier que l'alimentation secteur a été débranchée avant de mettre le commutateur RFI en service.



#### N.B. !

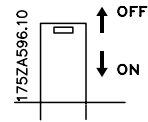
Un commutateur RFI ouvert n'est autorisé qu'aux fréquences de commutation réglées en usine.



#### N.B. !

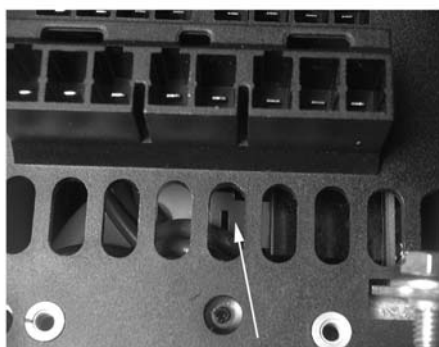
Le commutateur RFI déconnecte l'isolation galvanique des condensateurs par rapport à la terre.

Les commutateurs rouges sont activés à l'aide d'un tournevis par exemple. Il faut les tirer pour les désactiver (OFF) et les enfoncer pour les activer (ON). Le réglage d'usine est ON.



Alimentation secteur reliée à la terre :

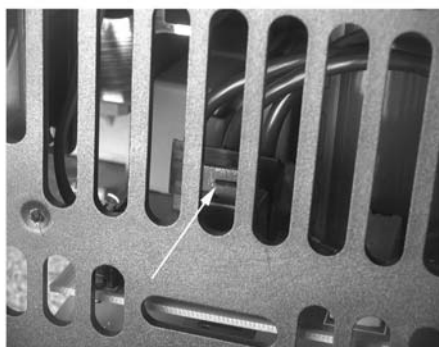
Le commutateur RFI doit être sur ON pour que le variateur de fréquence soit conforme à la norme CEM.



175ZA649.10

**Format livre IP20**

VLT 6002-6011 380-460 V  
VLT 6002-6005 200-240 V



175ZA650.10

**Compact IP20 et NEMA 1**

VLT 6002-6011 380-460 V  
VLT 6002-6005 200-240 V  
VLT 6002-6011 525-600 V



175ZA653.10

**Compact IP20 and NEMA 1**

VLT 6032-6042 380-460 V  
VLT 6016-6022 200-240 V  
VLT 6032-6042 525-600 V



175ZA648.10

**Compact IP20 and NEMA 1**

VLT 6052-6122 380-460 V  
VLT 6027-6032 200-240 V  
VLT 6052-6072 525-600 V



175ZA652.10

**Compact IP20 and NEMA 1**

VLT 6016-6027 380-460 V  
VLT 6006-6011 200-240 V  
VLT 6016-6027 525-600 V

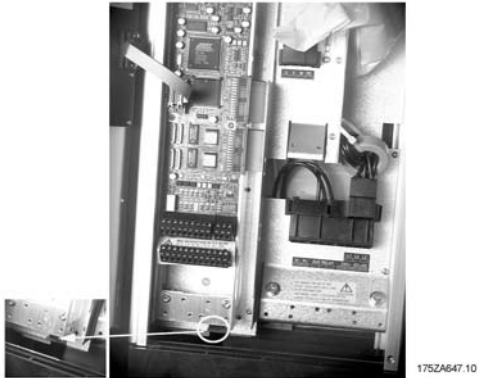


175ZA867.10

**Compact IP54**

VLT 6102-6122 380-460 V





**Compact IP54**

VLT 6002-6011 380-460 V

VLT 6002-6005 200-240 V



**Compact IP54**

VLT 6016-6032 380-460 V

VLT 6006-6011 200-240 V



**Compact IP54**

VLT 6042-6072 380-460 V

VLT 6016-6032 200-240 V

Installation

### ■ Essai de haute tension

Un essai de haute tension CC de 2,5 kV max. d'une seconde peut être effectué après avoir court-circuité les bornes U, V, W, L<sub>1</sub>, L<sub>2</sub> et L<sub>3</sub> entre ce court-circuit et le châssis.



#### N.B. !

Le commutateur RFI doit être fermé (position ON) pendant que l'essai de haute tension est effectué. En cas de tests de haute tension de l'ensemble de l'installation, interrompre le raccordement secteur et moteur si les courants de fuite sont trop élevés.

### ■ Émission de chaleur du VLT 6000 HVAC

Les tableaux des *Caractéristiques techniques générales* indiquent les pertes de puissance  $P_{\Phi}(W)$  du VLT 6000 HVAC. La température maximum de l'air de refroidissement  $t_{IN, MAX}$  est 40° à charge 100 % (de la valeur nominale).

### ■ Ventilation du VLT 6000 HVAC intégré

Le calcul de la quantité d'air nécessaire pour refroidir les variateurs de fréquence se calcule de la manière suivante :

1. Ajouter les valeurs de  $P_{\Phi}$  de tous les variateurs de fréquence qui seront intégrés sur le même panneau. La température de l'air de refroidissement la plus élevée ( $t_{IN}$ ) présente doit être inférieure à  $t_{IN, MAX}$  (40 °C). La moyenne jour/nuit doit être inférieure de 5 °C (VDE 160). La température de sortie de l'air de refroidissement ne doit pas dépasser :  $t_{OUT, MAX}$  (45 °C).
2. Calculer la différence autorisée entre la température de l'air de refroidissement ( $t_{IN}$ ) et sa température de sortie ( $t_{OUT}$ ) :  

$$\Delta t = 45 \text{ °C} - t_{IN}$$
3. Calculer la quantité d'air nécessaire =  $\frac{\sum P_{\Phi} \times 3.1}{\Delta t}$  m<sup>3</sup>/h  
insérer  $\Delta t$  en kelvin

Positionner les ouïes de ventilation situées au-dessus du variateur de fréquence le plus haut possible dans l'armoire. Tenir compte de la perte de pression dans les filtres et du fait que la pression diminue au fur et à mesure de l'obstruction des filtres.

### ■ Installation électrique selon les normes CEM

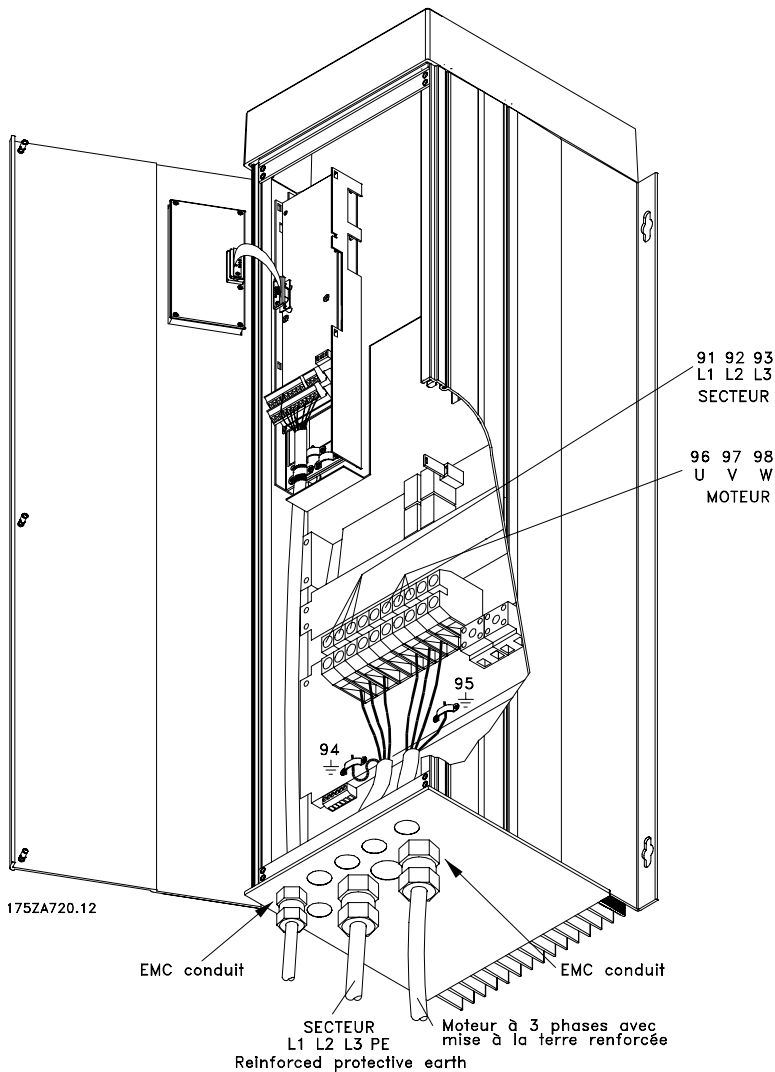
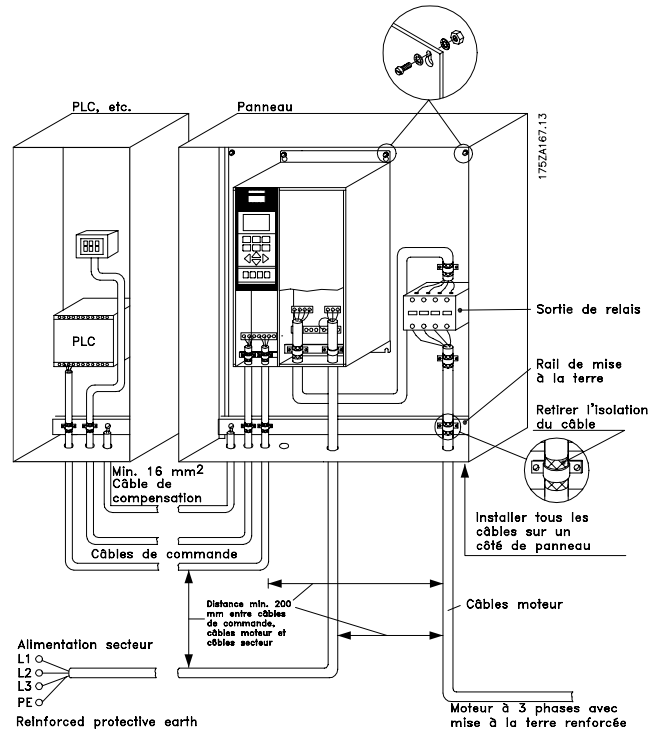
Il est conseillé de suivre ces directives là où une conformité aux normes EN 61000-6-3/4, EN 55011 ou EN 61800-3 *Premier environnement* est requise. Si l'installation est conforme aux normes EN 61800-3 *Deuxième environnement*, il est alors acceptable de dévier de ces directives. Cependant, ce n'est pas recommandé. Voir aussi *Marquage CE, Émission et Résultats des essais CEM* dans les conditions spéciales du manuel de configuration pour plus de détails.

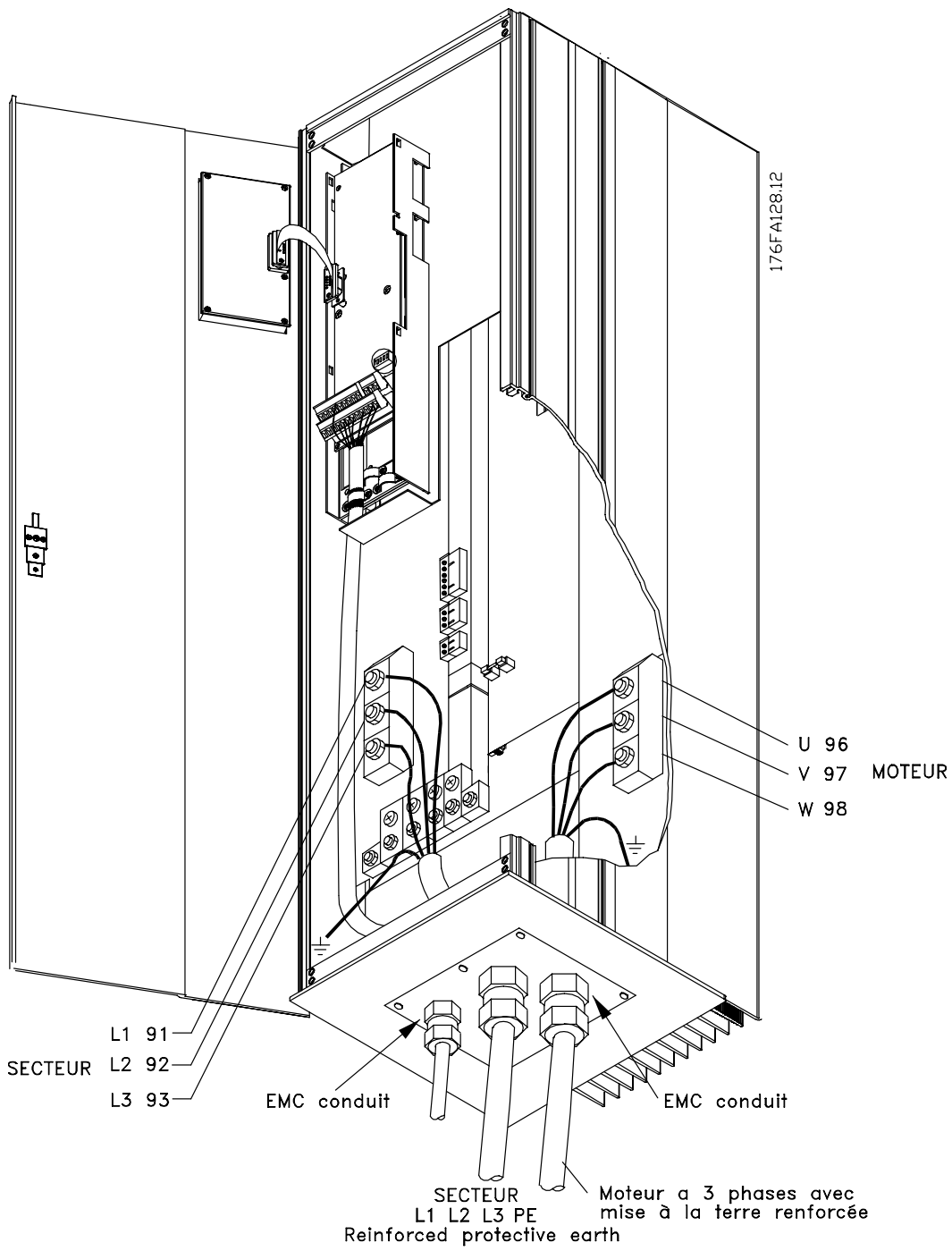
### Règles de construction mécanique afin de garantir une installation électrique conforme aux normes CEM :

- N'utiliser que des câbles moteur et de commande tressés et blindés.  
Le blindage doit assurer une couverture minimale de 80 %. Le matériau du blindage doit être métallique, généralement (sans s'y limiter) du cuivre, de l'aluminium, de l'acier ou du plomb. Les câbles ne sont sujets à aucune condition.
- Les installations utilisant des conduits métalliques rigides ne doivent pas nécessairement utiliser du câble blindé, mais le câble moteur doit être installé dans un conduit séparé des câbles de commande et secteur. La connexion complète du conduit entre l'unité et le moteur est requise. La performance des conduits souples au regard des normes CEM varie beaucoup, et des informations doivent être obtenues auprès du fabricant.
- Relier le blindage/le conduit à la terre aux deux extrémités pour les câbles moteur et de commande. Voir aussi *Mise à la terre de câbles de commande blindés tressés*.
- Éviter de terminer le blindage par des extrémités tressées. Une terminaison de ce type augmente l'impédance des hautes fréquences du blindage, qui réduit son efficacité dans les hautes fréquences. Utiliser des étriers de serrage basse impédance à la place.
- Assurer un bon contact électrique entre la plaque de montage et le châssis métallique du variateur de fréquence. Ceci ne s'applique pas aux unités IP54 car elles sont conçues pour un montage mural, ni aux VLT 6152-6550, 380-480 V et VLT 6042-6062, 200-240 V CA dans des boîtiers IP20/NEMA 1.
- Utiliser des rondelles éventail et des plaques de montage conductrices galvaniquement pour assurer de bonnes connexions électriques aux installations IP00, IP20, IP21 et NEMA 1.
- Éviter, dans la mesure du possible, d'utiliser du câble moteur ou de commande non blindé dans les armoires renfermant les unités.

- Une connexion haute fréquence ininterrompue entre le variateur de fréquence et les unités de moteur est nécessaire pour les unités IP54.

L'illustration ci-dessous montre un exemple d'installation électrique conforme aux normes CEM du variateur de fréquence IP20 ou NEMA 1. Le variateur de fréquence a été inséré dans une armoire d'installation avec un contacteur de sortie et connecté à un PLC qui, dans cet exemple, est installé dans une armoire séparée. Un autre mode d'installation peut assurer une performance conforme aux normes CEM, pourvu que les directives de construction mécanique ci-dessus soient suivies. Il est à noter que, lorsque l'installation n'est pas exécutée selon les directives et lorsque des câbles et fils de commande non blindés sont utilisés, certaines conditions d'émission ne sont pas remplies bien que celles d'immunité le soient. Voir le chapitre *Résultats des essais CEM* pour des détails supplémentaires.

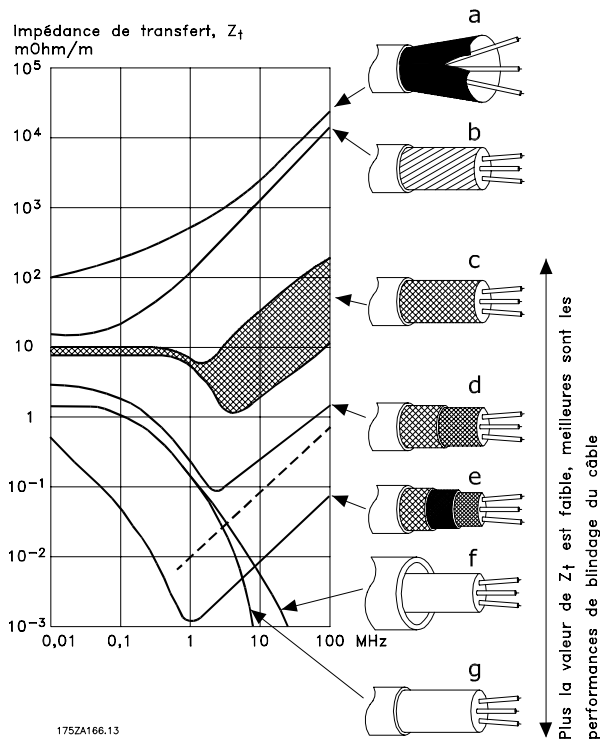




### ■ Utilisation de câbles conforme à critères CEM

Il est conseillé d'utiliser des câbles blindés tressés afin d'optimiser l'immunité CEM des câbles de commande et l'émission CEM des câbles du moteur. La capacité d'un câble de réduire le rayonnement de bruit électrique est déterminée par l'impédance de commutation ( $Z_T$ ). En règle générale, le blindage des câbles est conçu pour réduire le transfert de bruit électrique mais un blindage de valeur  $Z_T$  plutôt faible est plus efficace qu'un blindage de valeur  $Z_T$  plus importante. La valeur  $Z_T$  est rarement indiquée par les fabricants de câbles, mais il est possible de faire une estimation de  $Z_T$  en examinant le câble pour évaluer sa construction physique.

$Z_T$  peut être évalué sur la base des facteurs suivants :



- La résistance de contact entre les différents conducteurs du blindage.
- La couverture du blindage, c'est-à-dire la surface du câble couverte par le blindage - souvent exprimée en pourcentage. Doit être de 85% minimum.
- Le type de blindage, c'est-à-dire le dessin tressé ou torsadé. Nous recommandons un dessin tressé sur un tube fermé.

Revêtement en aluminium, conducteur en cuivre.

Câble torsadé avec conducteur en cuivre ou en acier lamé.

Câble tressé monocouche avec conducteur en cuivre et différents pourcentages de couverture de blindage.

Câble tressé double couche avec conducteur en cuivre.

Câble tressé double couche avec conducteur en cuivre et couche intermédiaire magnétique blindée.

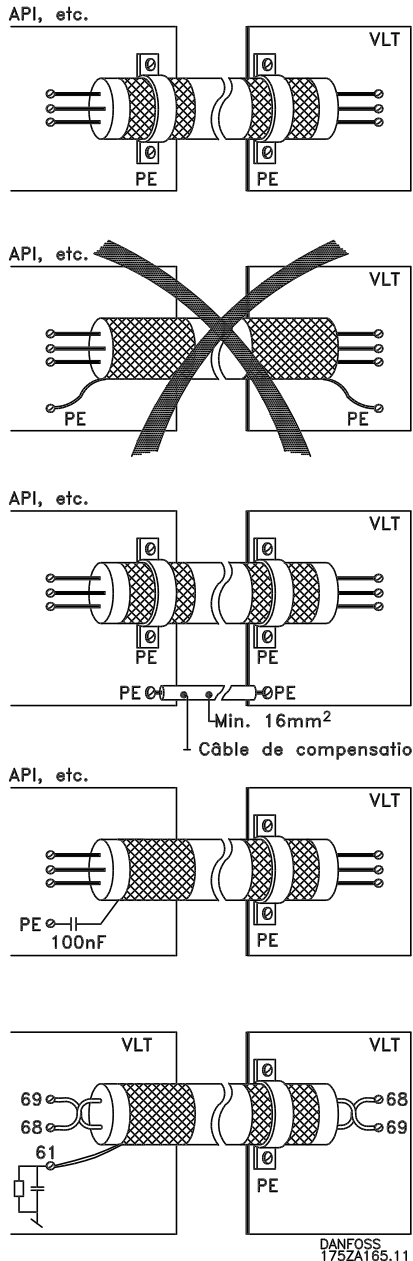
Câble acheminé dans un tube en cuivre ou en acier.

Câble en plomb, épaisseur de paroi de 1,1 mm, avec protection totale.

### ■ Installation électrique - mise à la terre de câbles de commande

En règle générale, les câbles de commande doivent être blindés tressés et le blindage doit être relié au châssis métallique de l'appareil à l'aide d'étriers aux deux extrémités.

Le schéma ci-dessous montre comment effectuer une mise à la terre correcte et ce qu'il faut faire en cas de doute.



### Mise à la terre correcte

Les câbles de commande et câbles de communication série doivent être installés à l'aide d'étriers aux deux extrémités afin d'assurer le meilleur de contact électrique possible.

### Mise à la terre erronée

Ne pas utiliser des extrémités de câbles tressés, car elles augmentent l'impédance du blindage aux fréquences élevées.

### Assurer le potentiel de terre entre PLC et VLT

En cas de différence de potentiel entre le variateur de vitesse et le PLC (etc.), il peut se produire un bruit électrique qui perturbe l'ensemble du système. Ce problème peut être résolu en installant un câble de compensation à côté du câble de commande. Section min. du câble : 16 mm<sup>2</sup>

### Boucles de mise à la terre de 50/60 Hz

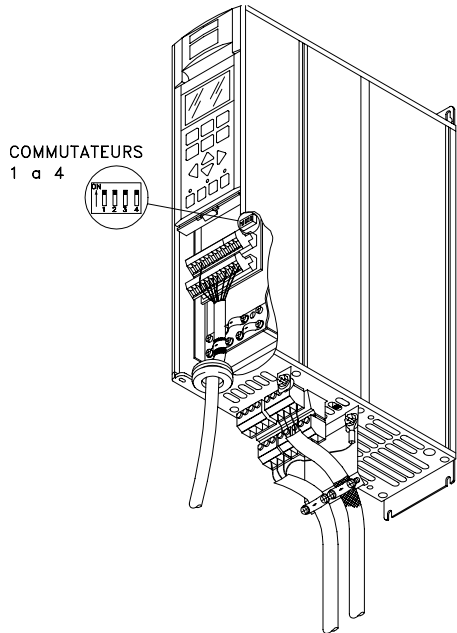
En présence de câbles de commande très longs, il peut apparaître des boucles de mise à la terre de 50/60 Hz. Il est possible de remédier à ce problème en reliant l'une des extrémités du blindage à la terre via un condensateur 100 nF (fiches courtes).

### Câbles de communication série

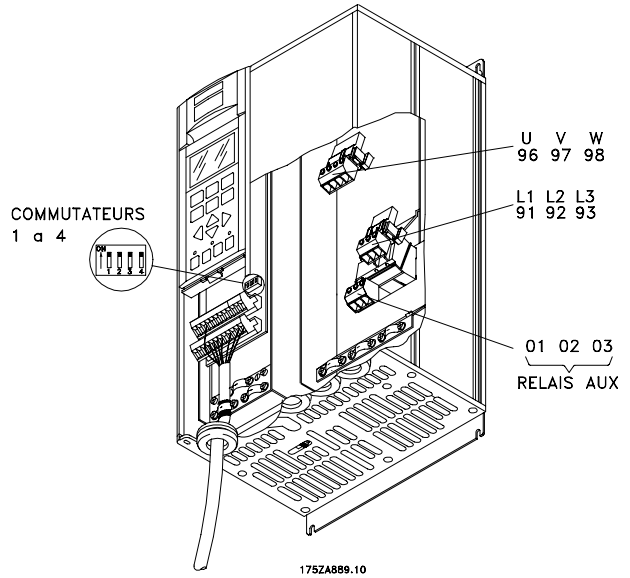
Des courants parasites basse fréquence entre deux variateurs de vitesse peuvent être éliminés en reliant l'une des extrémités du blindage à la borne 61. Cette borne est reliée à la terre via une liaison RC interne. Il est conseillé d'utiliser une paire torsadée afin de réduire l'interférence mode différentiel entre les conducteurs.

Installation

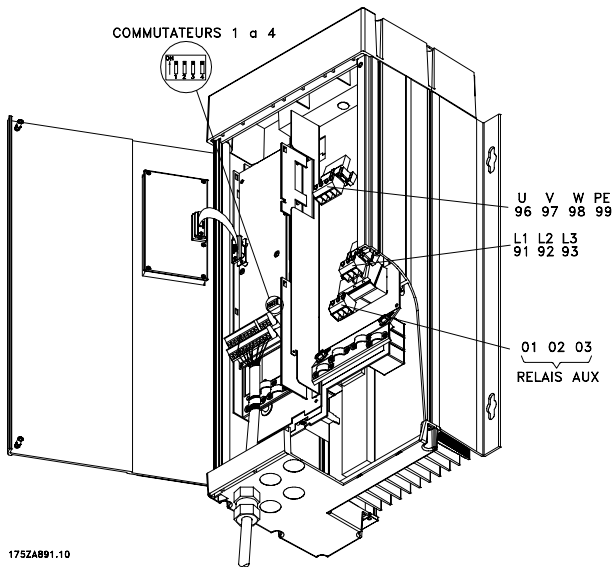
### ■ Installation électrique, protections



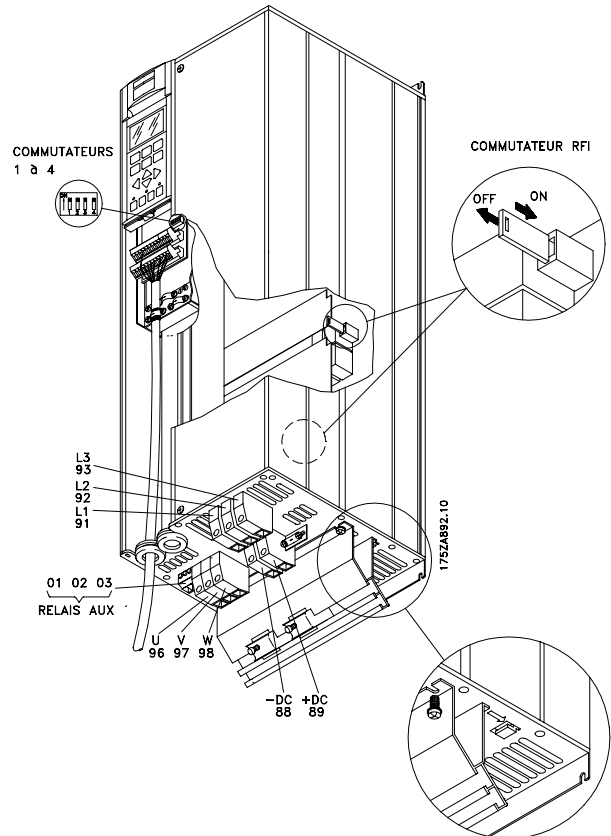
**Format livre IP 20**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**



**Compact IP 20 et NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**  
**VLT 6002-6011, 525-600 V**

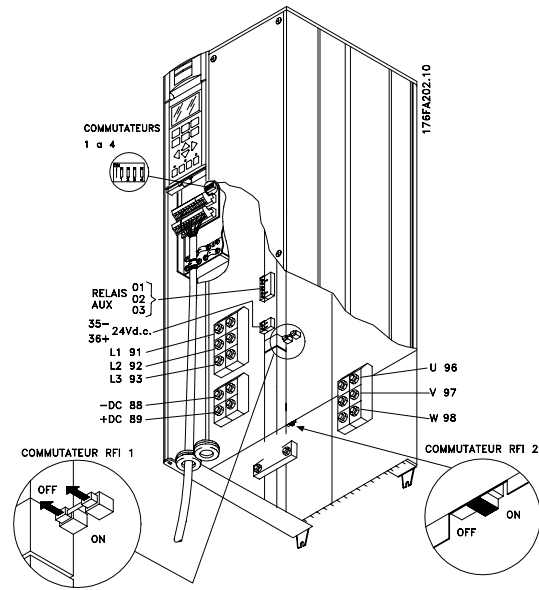
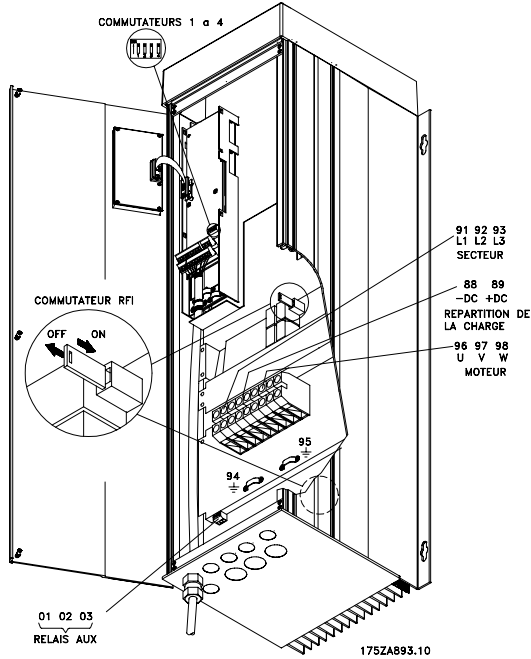


**Compact IP 54**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**



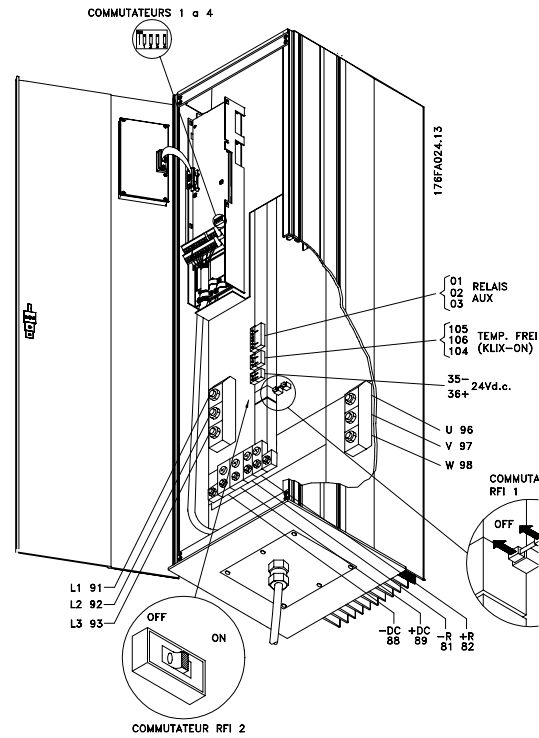
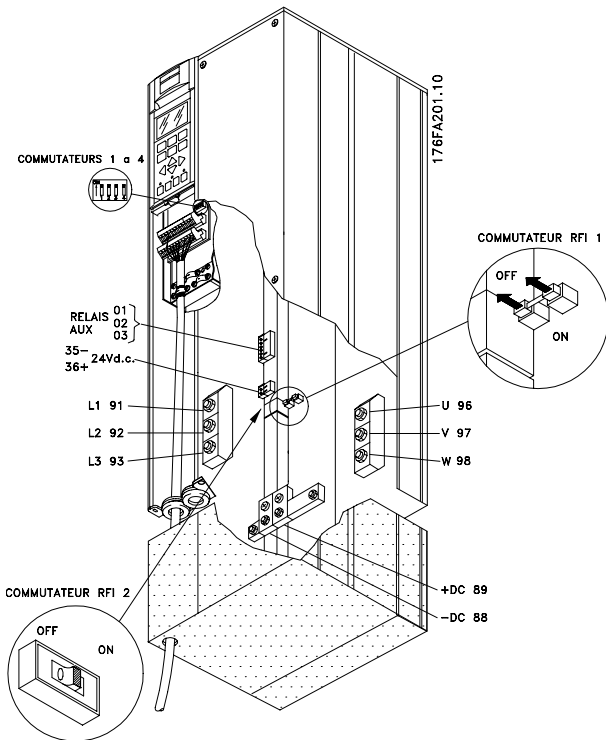
**Compact IP 20 et NEMA 1**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6072, 380-460 V**  
**VLT 6016-6072, 525-600 V**





**Compact IP 00**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**

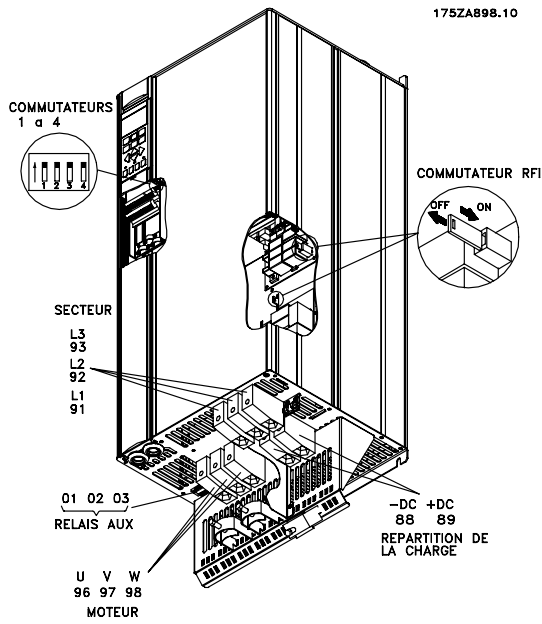
**Compact IP 54**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6072, 380-460 V**



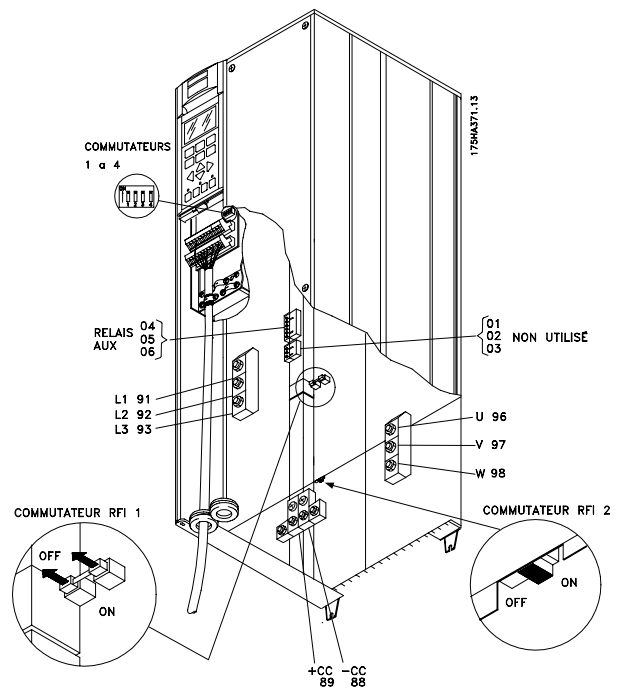
**Compact IP 54**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**

**Compact NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**

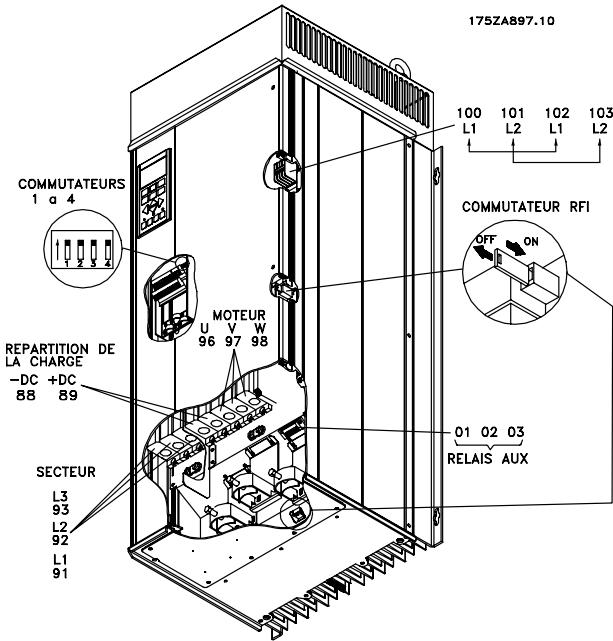
Installation



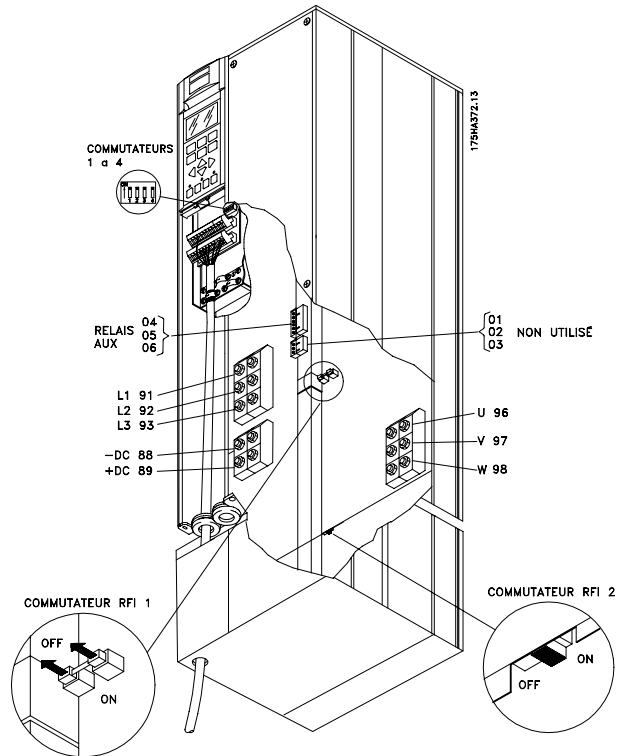
**Compact IP 20**  
VLT 6102-6122, 380-460 V



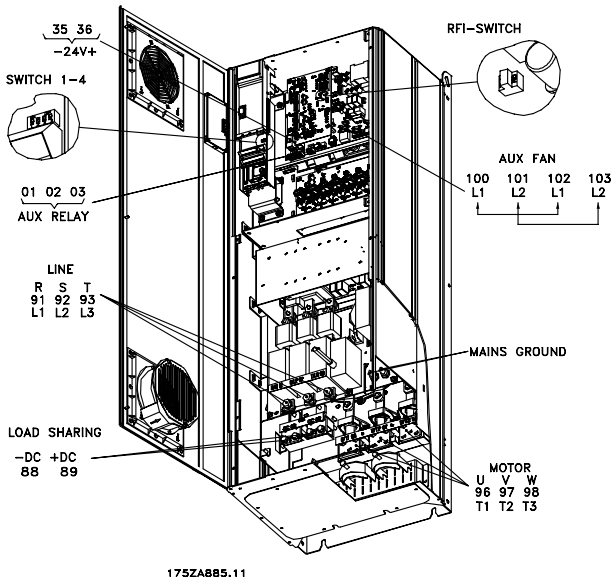
**IP 00**  
VLT 6175-6275, 525-600 V



**Compact IP 54**  
VLT 6102-6122, 380-460 V

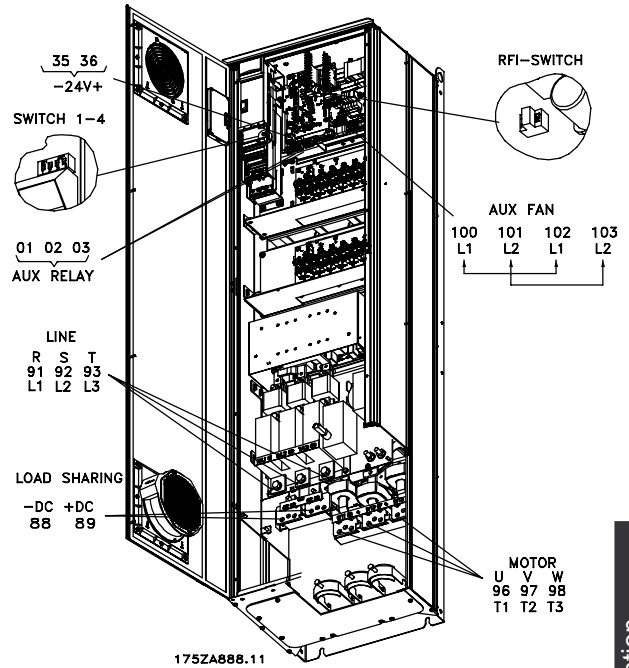


**Compact NEMA 1 (IP 20)**  
VLT 6175-6275, 525-600 V



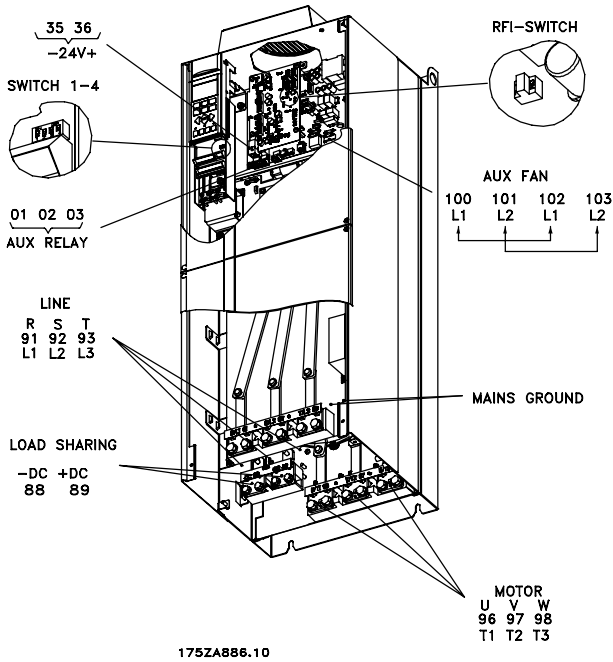
175ZA885.11

**IP 54, IP 21/NEMA 1  
VLT 6152-6352, 380-460 V**



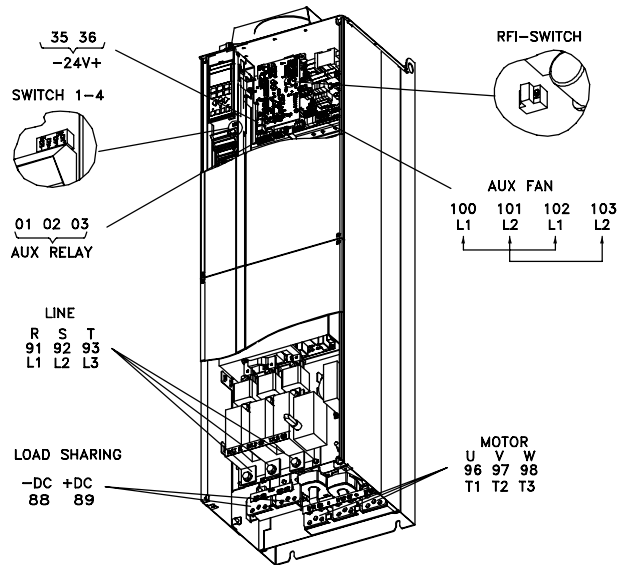
175ZA888.11

**IP 54, IP 21/NEMA 1 avec sectionneur  
et fusible secteur  
VLT 6152-6352, 380-460 V**



175ZA886.10

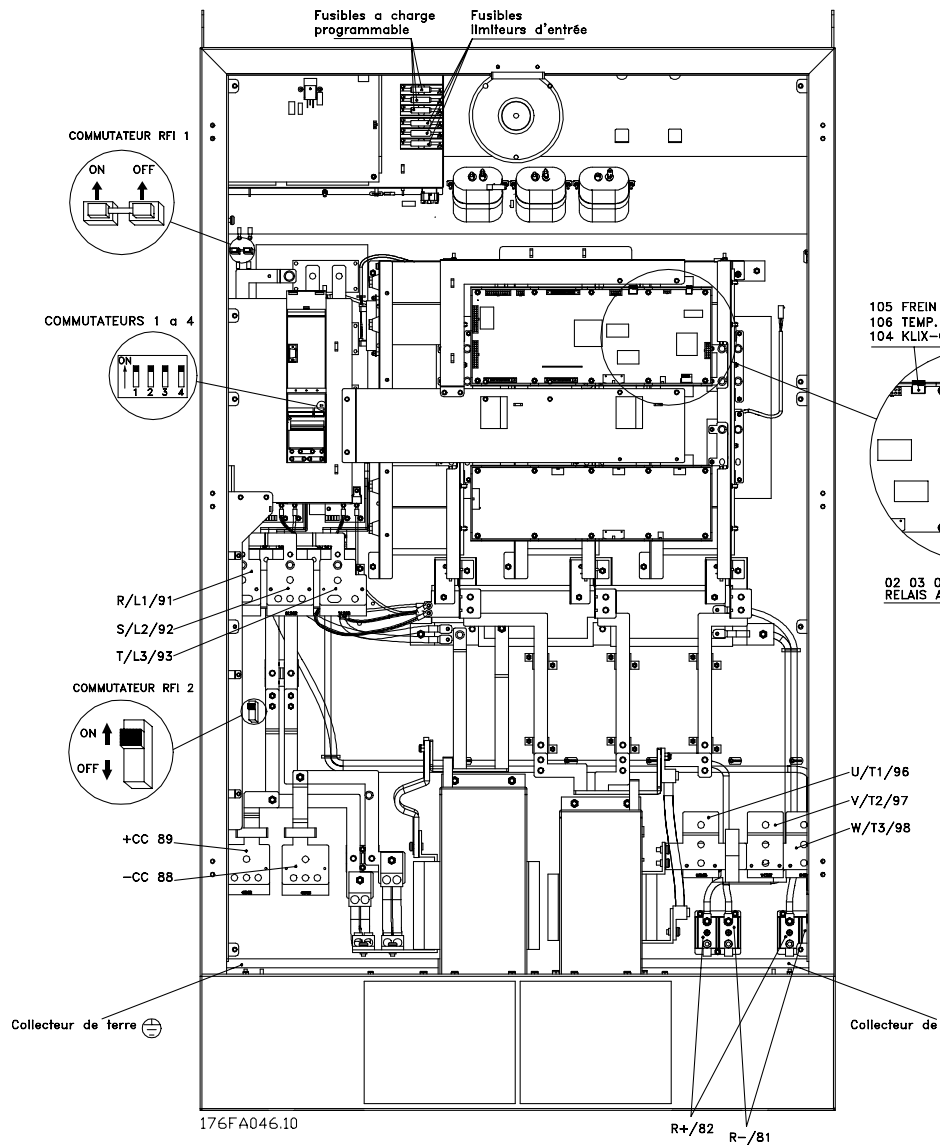
**IP 00  
VLT 6152-6352, 380-460 V**



175ZA887.11

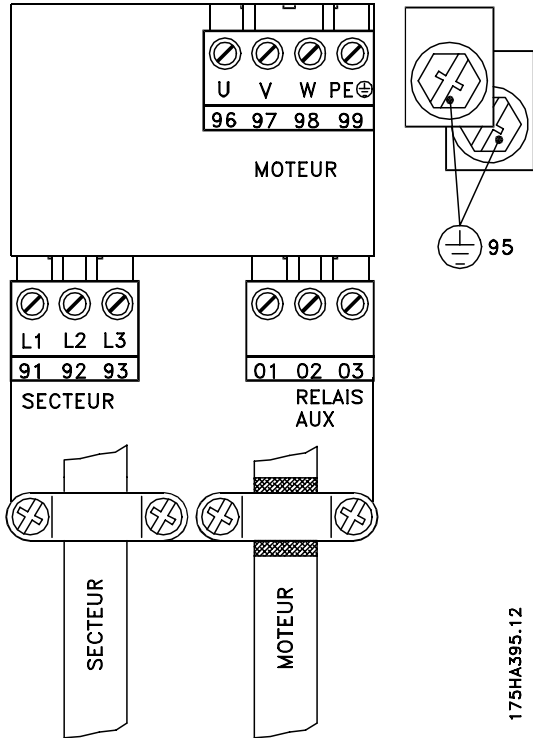
**IP 00 avec sectionneur et fusible secteur  
VLT 6152-6352, 380-460 V**

Installation

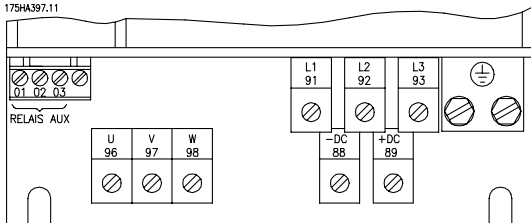


**Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20) et IP 54**  
**VLT 6400-6550, 380-460 V**

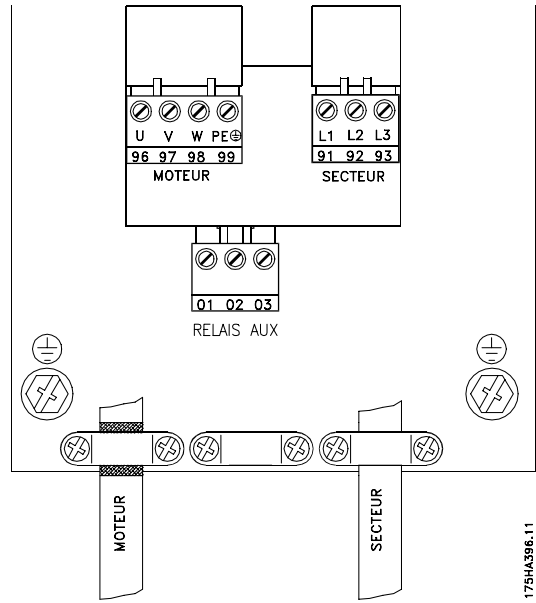
### ■ Installation électrique, câbles d'alimentation



**Format livre IP 20**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**

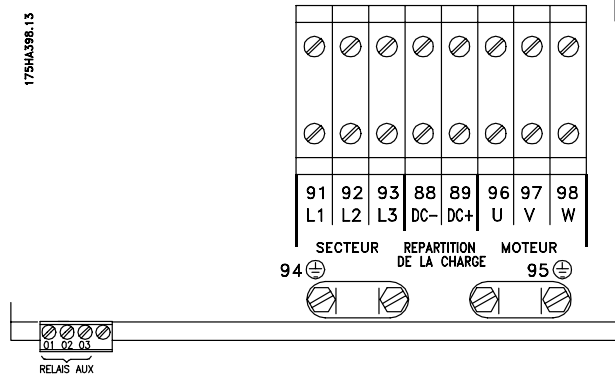


**IP 20 et NEMA 1**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6122, 380-460 V**  
**VLT 6016-6072, 525-600 V**



**Compact IP 20, NEMA 1 et IP 54**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**  
**VLT 6002-6011, 525-600 V**

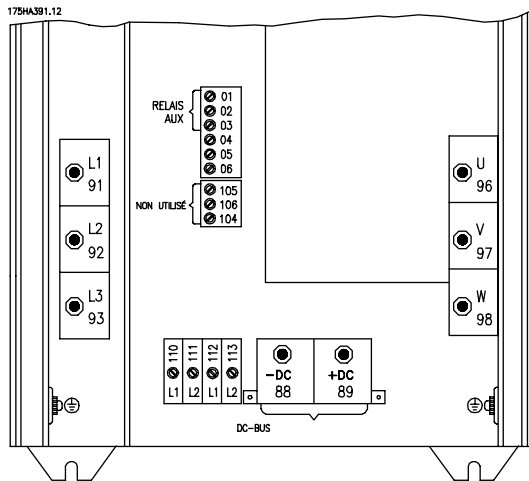
175HA396.13



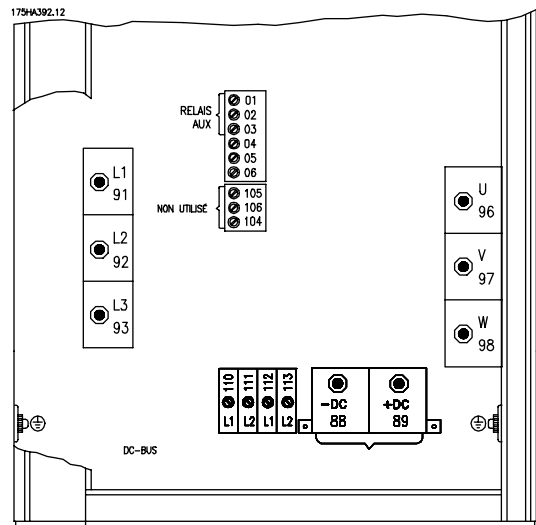
**IP 54**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6072, 380-460 V**

Installation

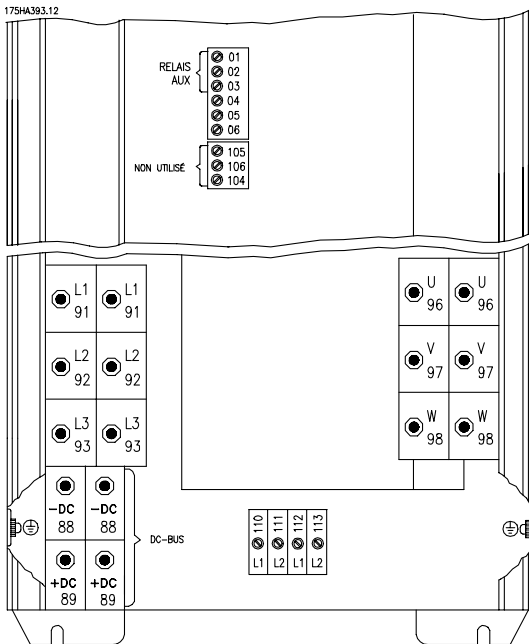
### ■ Installation électrique, câbles d'alimentation



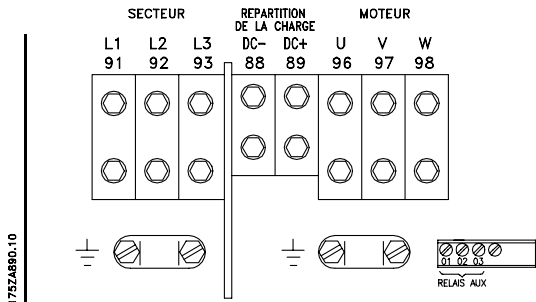
**IP 00 et NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**



**IP 54**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**

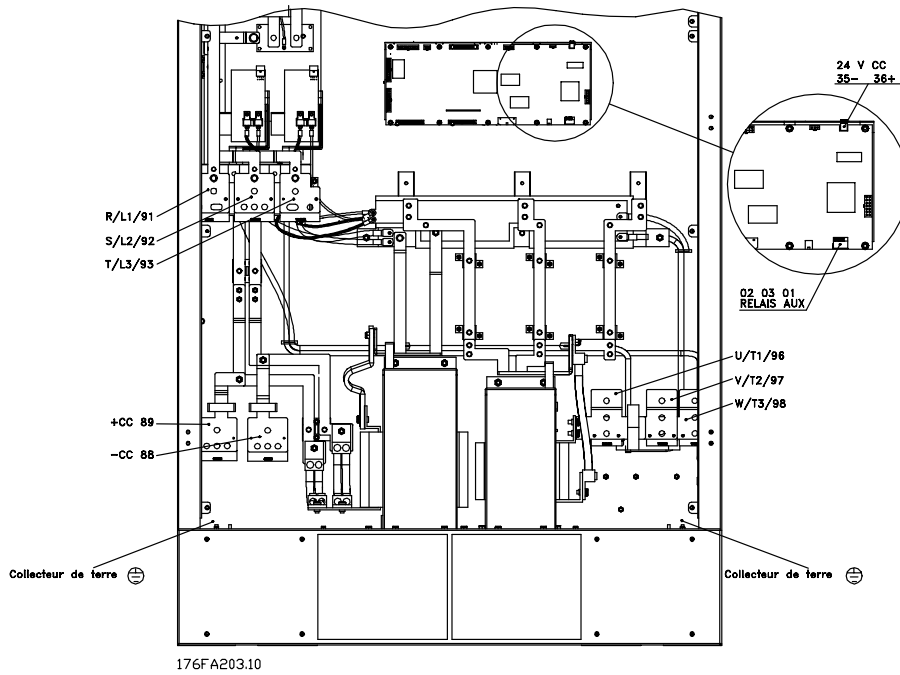


**IP 00 et NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6175-6275, 525-600 V**



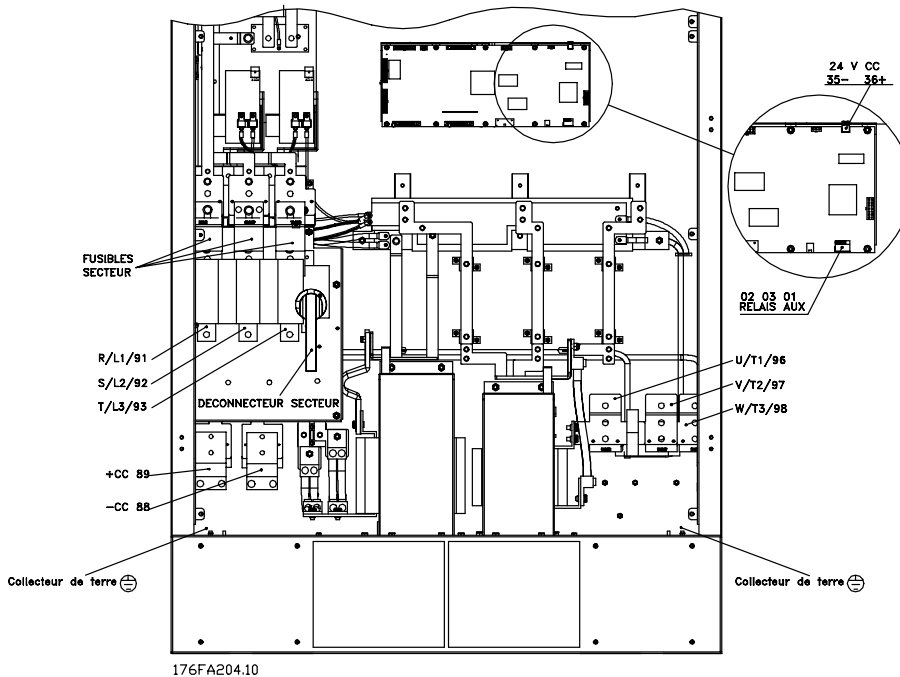
**Compact IP 54**  
**VLT 6102-6122, 380-460 V**

### ■ Installation électrique, câbles d'alimentation



Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20) et IP 54  
VLT 6400-6550 380-460 V

sans sectionneurs et fusibles secteur



Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20) et IP 54  
VLT 6400-6550 380-460 V  
avec sectionneurs et fusibles secteur

Installation

**■ Couple de serrage et dimensions des vis**

Ce tableau indique le couple requis pour le montage des bornes sur le variateur de fréquence. Pour les VLT 6002-6032, 200-240 V, VLT 6002-6122, 380-460 et 525-600 V, fixer les câbles à l'aide de vis. Pour les VLT 6042-6062, 200-240 V et pour les VLT 6152-6550, 380-460 V, fixer les câbles à l'aide de boulons.

Ces chiffres s'appliquent aux bornes suivantes :

Bornes de secteur (n°)	91, 92, 93 L1, L2, L3
Bornes de moteur (n°)	96, 97, 98 U, V, W
Borne de mise à la terre (n°)	94, 95, 99

Type VLT	Couple de serrage	Dimensions vis/ boulon	Taille clé Allen
3 x 200-240 V			
VLT 6002-6005	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6006-6011	1,8 Nm (IP 20)	M4	
VLT 6006-6016	1,8 Nm (IP 54)	M4	
VLT 6016-6027	3,0 Nm (IP 20)	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6022-6027	3,0 Nm (IP 54) <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6032	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6042-6062	11,3 Nm	M8 (boulon)	
Type VLT	Couple de serrage	Dimensions vis/ boulon	Taille clé Allen
3 x 380-460 V			
VLT 6002-6011	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6016-6027	1,8 Nm (IP 20)	M4	
VLT 6016-6032	1,8 Nm (IP 54)	M4	
VLT 6032-6052	3,0 Nm (IP 20)	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6042-6052	3,0 Nm (IP 54) <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6062-6072	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6102-6122	15 Nm (IP 20)	M8 <sup>3)</sup>	6 mm
	24 Nm (IP 54) <sup>1)</sup>	<sup>3)</sup>	8 mm
VLT 6152-6352	19 Nm <sup>4)</sup>	M10 (boulon)	
VLT 6400-6550	42 Nm	M12 (boulon)	
Type VLT	Couple de serrage	Dimensions vis/ boulon	Taille clé Allen
3 x 525-600 V			
VLT 6002-6011	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6016-6027	1,8 Nm	M4	
VLT 6032-6042	3,0 Nm <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6052-6072	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6100-6150	11,3 Nm	M8	
VLT 6175-6275	11,3 Nm	M8	

- Bornes de partage de la charge 14 Nm/M6, clé Allen 5 mm
- Bornes des modèles IP 54 avec filtre de ligne RFI, 6 Nm
- Vis Allen (6 pans)
- Bornes de partage de la charge 9,5 Nm/M8 (boulon)

**■ Raccordement secteur**

Le secteur doit être raccordé aux bornes 91, 92, 93.

	Tension secteur 3 x 200-240 V
91, 92, 93	Tension secteur 3 x 380-460 V
L1, L2, L3	Tension secteur 3 x 525-600 V





### N.B. !

Vérifier que la tension secteur correspond à la tension secteur du variateur de fréquence, qui est indiquée sur la plaque signalétique.

Voir *Caractéristiques techniques* pour le bon dimensionnement de la section de câbles.

### ■ Raccordement au moteur

Le moteur doit être relié aux bornes 96, 97, 98.  
La mise à la terre à la borne 94/95/99.

Nos.	Tension moteur 0 - 100% de la tension secteur.
96. 97. 98	
U, V, W	
No. 94/95/99	Mise à la terre.

Voir *Caractéristiques Techniques* pour la section correcte des câbles.

Tous les types de moteurs triphasés asynchrones standard peuvent être utilisés avec un VLT 6000 HVAC.

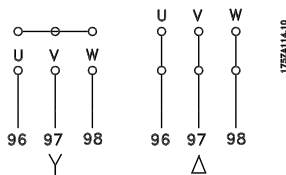
En règle générale, les moteurs de petite taille sont connectés en étoile.  
(220/380 V, D/Y). Les moteurs de grande taille sont connectés en triangle (380/660 V, D/Y). Le branchement et la tension correctes se trouvent sur la plaque signalétique du moteur.



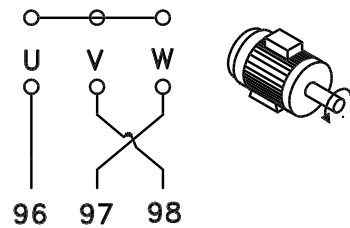
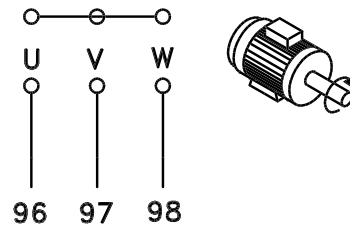
### N.B. !

Dans les moteurs plus anciens, qui ne sont pas équipés de l'isolement de phase, installer un filtre LC sur la sortie du variateur de vitesse.

Voir le Manuel de Configuration ou contacter Danfoss.



### ■ Sens de rotation du moteur

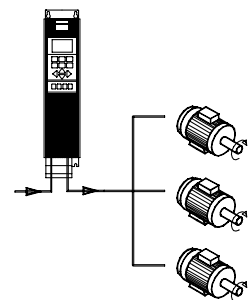


Le réglage effectué en usine correspond à une rotation dans le sens horlogique quand la sortie du variateur de fréquence est raccordée comme suit :

Borne 96 reliée à la phase U  
Borne 97 reliée à la phase V  
Borne 98 reliée à la phase W

Le sens de rotation du moteur peut être modifié par inversion de deux phases côté moteur.

### ■ Montage des moteurs en parallèle



Le VLT 6000 HVAC peut commander plusieurs moteurs montés en parallèle. Si les vitesses des moteurs doivent être différentes, il est nécessaire d'installer des moteurs de vitesse nominale différente. Les vitesses des moteurs varient simultanément et le rapport entre les vitesses nominales est maintenu sur toute la plage.  
La valeur du courant total consommé par les moteurs ne doit pas dépasser la valeur maximale du courant de sortie nominal  $I_{VLT,N}$  du variateur de vitesse.

Si les tailles des moteurs sont très différentes, le fonctionnement peut être perturbé au démarrage et à faible vitesse. Ceci est dû au fait que les moteurs de petite taille présentent une résistance ohmique relativement élevée et qu'ils exigent donc une tension plus élevée au démarrage et à faible vitesse. Dans les systèmes comportant des moteurs montés en parallèle, la protection thermique interne (ETR) du variateur de vitesse n'est pas utilisable pour protéger chaque moteur individuellement. Il est donc nécessaire d'équiper les moteurs d'un dispositif de protection supplémentaire, tel que des thermistances dans chaque moteur (ou des relais thermiques individuels).



### N.B. !

Le paramètre 107 *Adaptation Automatique du Moteur, AMA* et *Optimisation Automatique de l'Energie AEO* au paramètre 101

*Caractéristiques de couple* ne peuvent pas être utilisés si les moteurs sont montés en parallèle.

### ■ Câbles moteur

Voir *Caractéristiques Techniques* pour le dimensionnement correct de la section et de la longueur des câbles.

Toujours respecter la réglementation nationale et locale concernant la section des câbles.



### N.B. !

Si l'on utilise un câble non blindé, certaines exigences CEM ne seront pas respectées, voir *Résultats des essais CEM*.

Pour respecter les spécifications CEM concernant les émissions, le câble du moteur doit être blindé, sauf mention contraire concernant le filtre RFI en question. Il est important d'avoir un câble moteur aussi court que possible afin de réduire le niveau de bruit et les courants de fuite au minimum. Le blindage du câble du moteur doit être relié au boîtier métallique du variateur de vitesse et au boîtier métallique du moteur. Le blindage doit être connecté sur la plus grande surface possible (étriers). Ceci est réalisé grâce à différents dispositifs d'installation dans les différents variateurs de vitesse.

Ne pas utiliser des extrémités de câbles tressées, car elles annulent l'effet de blindage aux fréquences élevées.

S'il est nécessaire d'interrompre le blindage pour installer un isolateur de moteur ou un contacteur, le blindage doit se poursuivre à l'impédance HF la plus faible possible.

### ■ Protection thermique du moteur

Le relais thermique électronique des variateurs de vitesse VLT est homologué UL pour la protection de moteurs individuels lorsque le paramètre 117 *Protection thermique du moteur* est réglé sur Arrêt ETR et le paramètre 105 *Courant du moteur, I<sub>VLT,N</sub>* programmé sur le courant nominal du moteur (lu sur la plaque signalétique du moteur).

### ■ Mise à la terre

Comme les courants de fuite à la terre peuvent être supérieurs à 3,5 mA, le variateur de vitesse doit toujours être mis à la terre conformément à la réglementation nationale et locale. Pour assurer un bon raccordement mécanique du câble de mise à la terre, la section du câble doit être de 10 mm<sup>2</sup> au moins. Pour une sécurité renforcée, on peut installer un RCD (Appareil à courant résiduel (différentiel)). Ce dispositif permet d'assurer que le variateur de vitesse s'arrête lorsque les courants de fuite deviennent trop élevés. Voir les consignes RCD MI.66.AX.02. Nos. 88, 89

### ■ Installation d'une alimentation externe de 24 V CC

Couple : 0,5-0,6 Nm

Taille vis : M3

N°	Fonction
35(-), 36 (+)	Alimentation externe 24 V CC

(Disponible uniquement avec VLT 6152-6550 380-460 V)

Une alimentation externe 24 V CC peut servir d'alimentation basse tension pour la carte de commande et toute carte d'option installée. Ceci permet à une unité LCP (y compris les paramétrages) de fonctionner pleinement sans raccordement au secteur. Veuillez noter qu'un avertissement de basse tension sera émis lors de la connexion de l'alimentation 24 V CC ; cependant, aucune mise en arrêt ne se produira. Si l'alimentation externe 24 V CC est connectée ou mise en service en même temps que le secteur, un temps minimal de 200 ms doit être saisi au paramètre 111, *Retard du démarrage*. Un fusible d'entrée lent d'au moins 6 A peut être posé pour protéger l'alimentation externe de 24 V CC. La consommation de courant est de 15 à 50 W selon la charge de la carte de commande.



### N.B. !

Utiliser une alimentation 24 V CC du type PELV pour assurer une isolation galvanique correcte (type PELV) sur les bornes de commande du variateur de fréquence.

### ■ Raccordement du bus CC

La borne de bus CC est utilisée pour une alimentation CC de secours, le circuit intermédiaire étant fourni par une source CC externe.

N° des bornes 88, 89

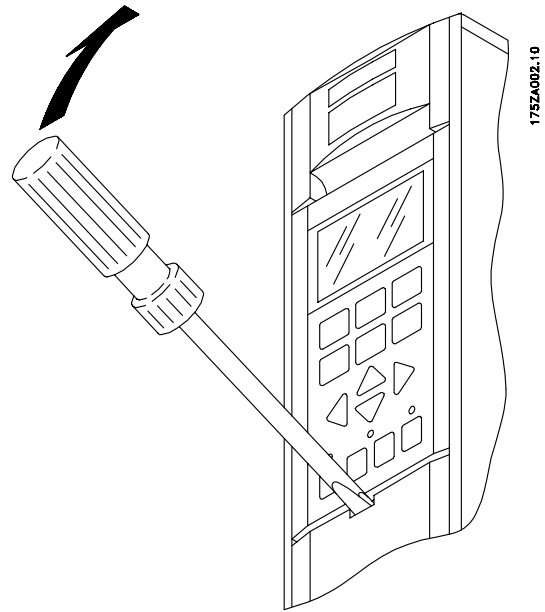
Pour de plus amples renseignements, contacter Danfoss.

### ■ Raccordement relais

Le câble du relais puissance doit être relié aux bornes 01, 02, 03. Le relais haute tension est programmé au paramètre 323, *Relais de sortie 1, sortie*.

No. 1	Relais de sortie 1 1 + 3 Normalement fermé, 1 + 2 Normalement ouvert Max. 240 V CA, 2 Ampères Min. 24 V CC, 10 mA ou 24 V CA, 100 mA
-------	---

Section max. :	4 mm <sup>2</sup> /10 AWG
Couple :	0.5-0.6 Nm
Dimension des vis :	M3



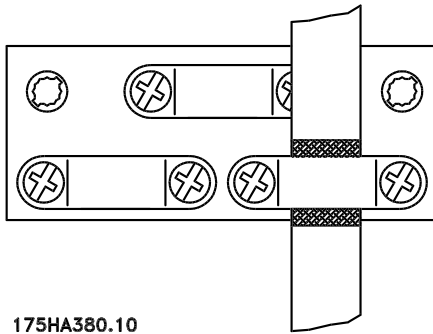
Installation

### ■ Carte de commande

Toutes les bornes des câbles de commande se trouvent sous la plaque de protection du variateur de vitesse.

Il est possible de retirer la plaque de protection (voir schéma ci-dessous) à l'aide d'un objet pointu (tournevis ou équivalent).

### ■ Installation électrique, câbles de commande



175HA380.10

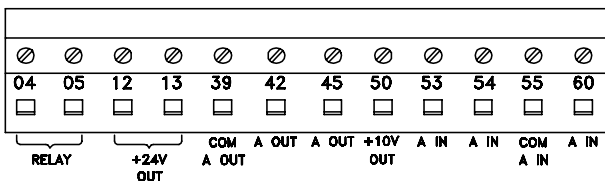
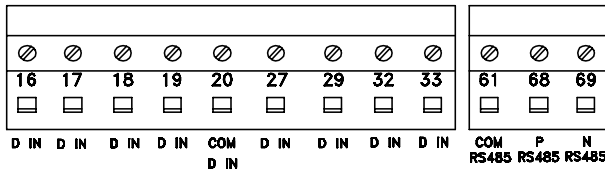
Couple : 0,5-0,6 Nm  
 Taille des vis : M3

En règle générale, les câbles de commande doivent être blindés et le blindage doit être connecté par un étrier aux deux extrémités au boîtier métallique de l'unité (voir *Mise à la terre de câbles de commande blindés*). Dans la plupart des cas, le blindage doit aussi être connecté au corps de l'unité de commande (suivre les instructions d'installation données pour l'unité en question).

Dans le cas de câbles très longs, il peut apparaître des boucles de mise à la terre de 50/60 Hz qui perturbent l'ensemble du système. Il est possible de remédier à ce problème en connectant l'une des extrémités du blindage à la terre via un condensateur 100nF (fiches courtes).

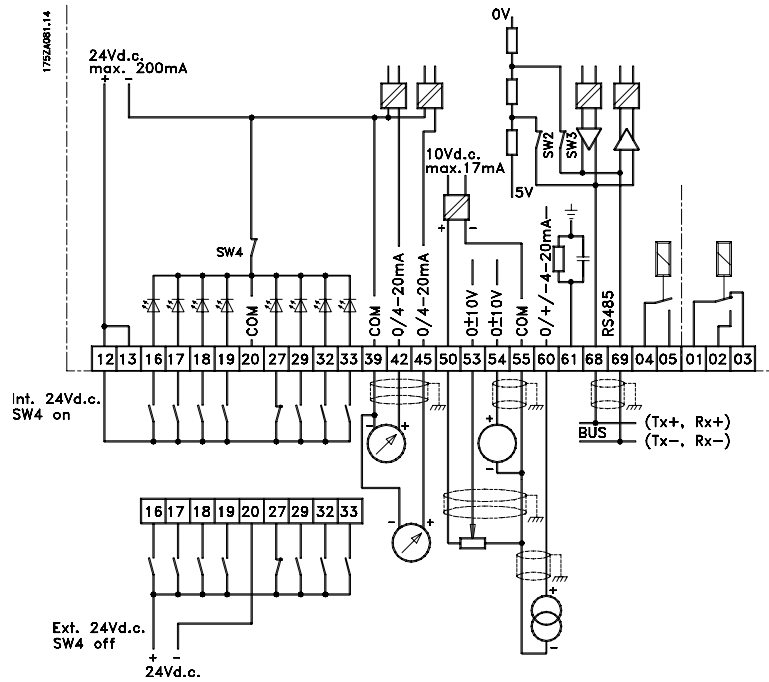
### ■ Installation électrique, câbles de commande

Section max. des câbles de commande : 1,5 mm<sup>2</sup> /16 AWG  
 Couple : 0,5-0,6 Nm  
 Taille vis : M3  
 Voir *Mise à la terre de câbles de commande blindés* pour la terminaison correcte des câbles de commande.



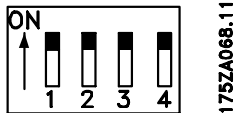
175HA379.10

N°	Fonction
04, 05	La sortie de relais 2 peut être utilisée pour indiquer un état et des avertissements.
12, 13	Tension d'alimentation des entrées digitales. Afin d'utiliser l'alimentation 24 V CC pour les entrées digitales, fermer le commutateur 4 de la carte de commande sur "ON".
16-33	Entrées digitales. Voir les paramètres 300-307 <i>Entrées digitales</i> .
20	Mise à la terre, entrées digitales.
39	Mise à la terre, sorties analogiques/digitales. Doit être connectée à la borne 55 par un transmetteur trifilaire. Voir <i>Exemples de raccordement</i> .
42, 45	Sorties analogiques/digitales pour indiquer fréquence, référence, courant et couple. Voir les paramètres 319 -322 <i>Sorties analogiques/digitales</i> .
50	Tension d'alimentation du potentiomètre et de la thermistance 10 V CC.
53, 54	Tension analogique d'entrée, 0-10 V CC.
55	Mise à la terre, sorties analogiques/digitales.
60	Entrée de courant analogique 0/4-20 mA. Voir les paramètres 314-316 <i>Borne 60</i> .
61	Terminaison de la communication série. Voir <i>Mise à la terre de câbles de commande blindés</i> . En règle générale, cette borne n'est pas utilisée.
68, 69	Interface RS 485, communication série. Lorsque le variateur de fréquence est connecté à un bus, les commutateurs 2 et 3 (commutateurs 1-4 - voir en page suivante) du premier et du dernier variateur de fréquence doivent être fermés. Sur le dernier variateur de fréquence, les commutateurs 2 et 3 doivent être ouverts. Le réglage d'usine est fermé (position ON).



### ■ Commutateurs 1-4

Le sélecteur se trouve sur la carte de commande. L'utiliser pour la communication série et l'alimentation CC. La position indiquée correspond au réglage d'usine. Le commutateur 1 n'a pas de fonction.



Le commutateur 1 n'a pas de fonction.

Les commutateurs 2 et 3 sont utilisés pour la terminaison d'une interface RS-485 de communication série.

#### 👉 N.B. !

Lorsque le VLT est le premier ou le dernier dispositif d'une communication série, les commutateurs 2 et 3 doivent être en position ON dans le VLT concerné. Sur tous les autres VLT de la communication série, les commutateurs 2 et 3 doivent être en position OFF.

#### 👉 N.B. !

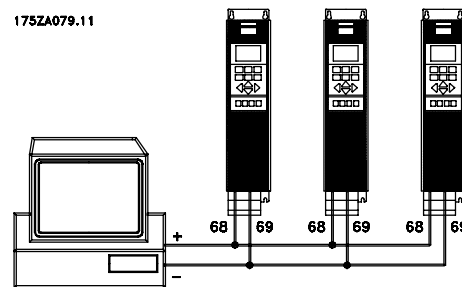
Notez que lorsque le commutateur 4 est en position "OFF", l'alimentation 24 V CC externe est isolée galvaniquement du variateur de vitesse VLT.

### ■ Raccordement du bus

La liaison série selon la norme RS 485 (2 conducteurs) est raccordée aux bornes 68/69 du variateur de vitesse (signaux P et N). Le signal P correspond

au potentiel positif (TX+, RX+). Le signal N au potentiel négatif (TX-, RX-).

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



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

Installation

### ■ Exemple de raccordement, VLT 6000 HVAC

Le diagramme ci-dessous donne un exemple d'une installation type d'un VLT 6000 HVAC.

L'alimentation secteur est connectée aux bornes 91 (L1), 92 (L2) et 93 (L3), alors que le moteur est connecté aux bornes 96 (U), 97 (V) et 98 (W). Ces numéros sont également visibles sur les bornes du variateur de vitesse VLT.

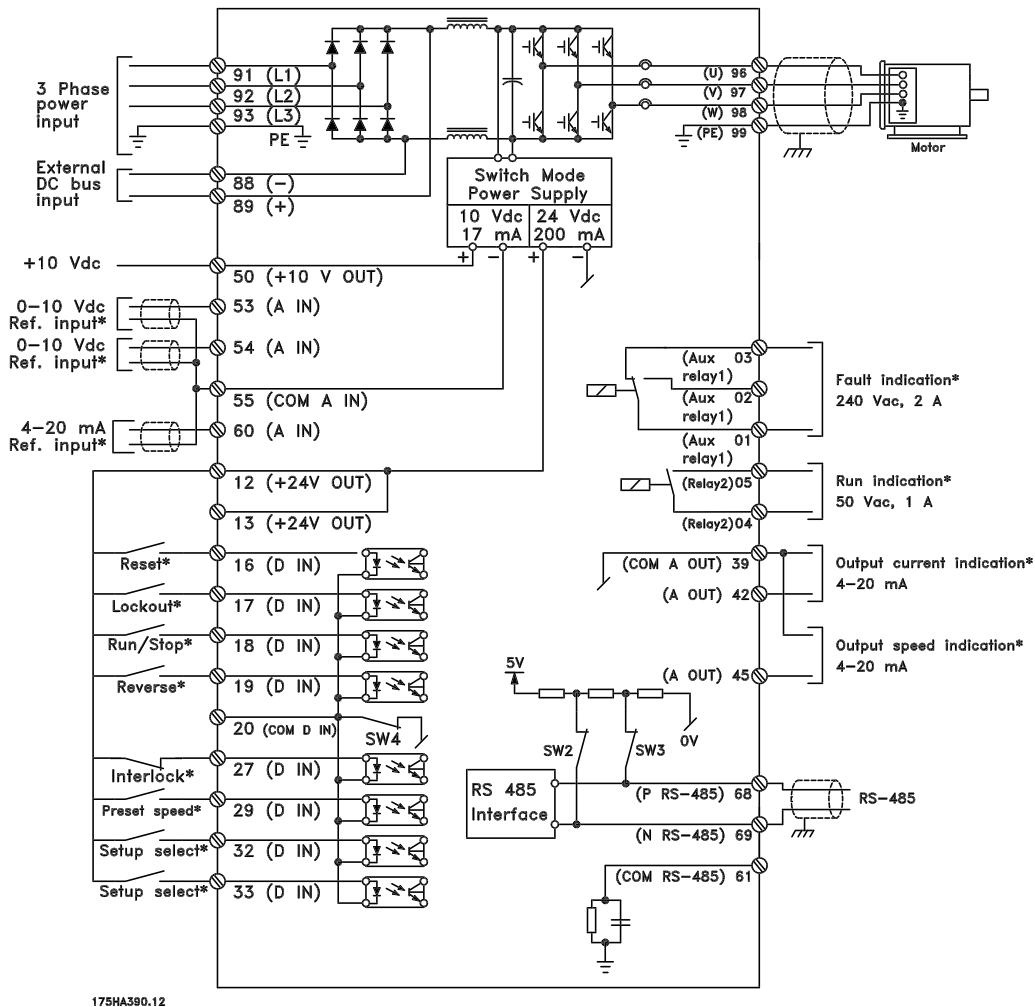
Une alimentation CC externe ou une option 12 impulsions peut être connectée aux bornes 88 et 89. Demander un Manuel de Configuration à Danfoss pour en savoir plus.

Les entrées analogiques peuvent être connectées aux bornes 53 [V], 54 [V] et 60 [mA]. Ces entrées peuvent être programmées pour référence, retour ou thermistance. Voir *Entrées analogiques* au groupe de paramètres 300.

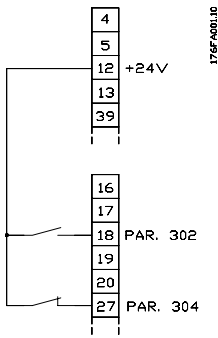
Il y a 8 entrées digitales qui peuvent être connectées aux bornes 16 - 19, 27, 29, 32, 33. Ces entrées peuvent être programmées conformément au tableau de la page 69.

Deux sorties analogiques/digitales (bornes 42 et 45) peuvent être programmées pour afficher le statut actuel ou une valeur de process, comme 0-f<sub>MAX</sub>. Les relais de sortie 1 et 2 peuvent être utilisés pour donner l'état actuel ou un avertissement.

Sur les bornes 68 (P+) et 69 (N-) de l'interface RS 485, le variateur de vitesse VLT peut être contrôlé et surveillé par une communication série.



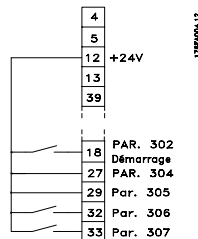
### ■ Démarrage/arrêt unipolaire



- Démarrage/arrêt avec la borne 18.  
Paramètre 302 = *Démarrage* [1]
- Arrêt rapide avec la borne 27.  
Paramètre 304 = *Lâchage moteur (contact NF)* [0]

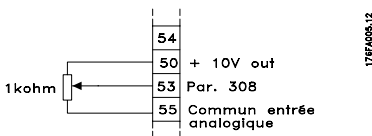
- Démarrage autorisé avec la borne 16.  
Paramètre 300 = *Autorisation marche* [8]
- Démarrage/arrêt avec la borne 18.  
Paramètre 302 = *Démarrage* [1]
- Arrêt avec la borne 27.  
Paramètre 304 = *Lâchage moteur (contact NF)* [0].
- Amortissement activé (moteur)  
Paramètre 323 = *Commande démarrage active* [13].

### ■ Accélération/décélération digitale



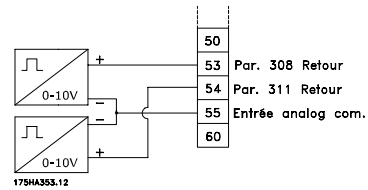
- Accélération/décélération avec les bornes 32 et 33.  
Paramètre 306 = *Accélération* [7]  
Paramètre 307 = *Décélération* [7]  
Paramètre 305 = *Gel référence* [2]

### ■ Référence potentiomètre



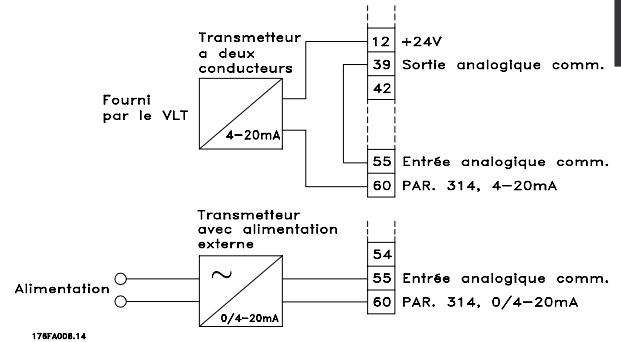
- Paramètre 308 = *Référence* [1]
- Paramètre 309 = *Échelle min.* 53
- Paramètre 310 = *Échelle max.* 53

### ■ Régulation à 2 zones



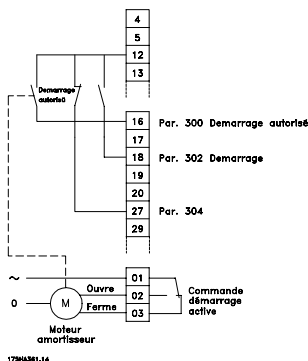
- Paramètre 308 = *Signal retour* [2].
- Paramètre 311 = *Signal retour* [2].

### ■ Branchement du transmetteur



- Paramètre 314 = *Référence* [1]
- Paramètre 315 = *Échelle min.* 60
- Paramètre 316 = *Échelle max.* 60

### ■ Autorisation marche



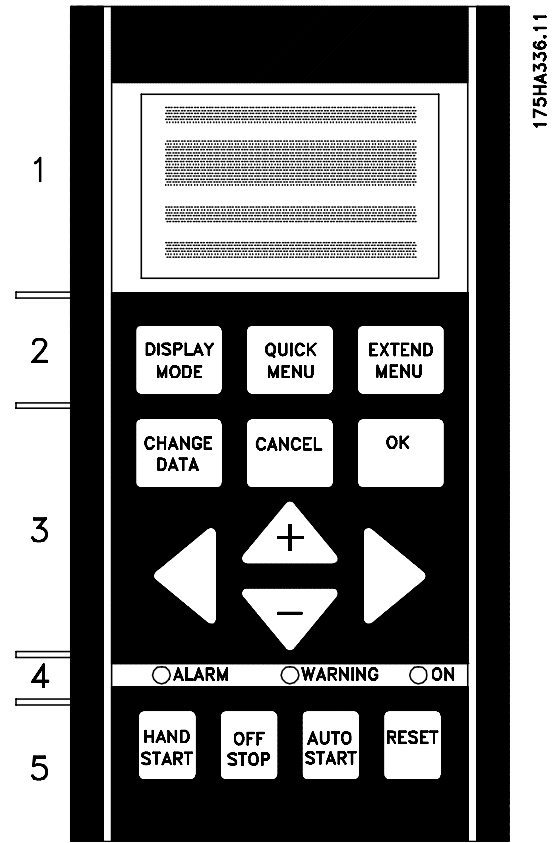
■ Unité de commande LCP

La façade du variateur de fréquence comporte un panneau de commande - LCP (panneau de commande locale). Il s'agit d'une interface complète de commande et de programmation du variateur. Le panneau de commande est amovible et peut être installé à une distance de 3 mètres du variateur de fréquence, par exemple sur la porte d'une armoire, à l'aide d'un kit de montage optionnel.

Les fonctions du panneau de commande sont réparties en cinq groupes :

1. Affichage
2. Touches de modification du mode affichage
3. Touches de programmation des paramètres
4. Voyants
5. Touches pour un fonctionnement en mode local

Toutes les données sont indiquées par le biais d'un affichage alphanumérique à 4 lignes qui, en mode de fonctionnement normal, peut continuellement montrer 4 données de fonctionnement et 3 conditions de fonctionnement. Pendant la programmation, toutes les informations nécessaires à la configuration rapide et efficace des paramètres du variateur de fréquence sont affichées. L'afficheur est complété par trois voyants indiquant respectivement la tension (ON), l'avertissement (WARNING) et l'alarme (ALARM). Tous les paramètres de configuration du variateur de fréquence peuvent être modifiés immédiatement par le panneau de commande, à moins que cette fonction n'ait été paramétrée sur *Verrouillé* [1] par l'intermédiaire du paramètre 016 *Verrouillage empêchant une modification des données* ou par une entrée digitale, paramètres 300-307 *Verrouillage empêchant une modification des données*.

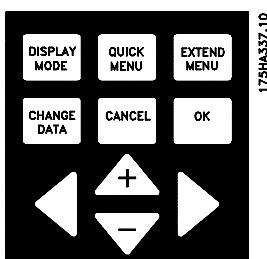


■ Touches de commande pour la configuration des paramètres

Les touches de commande sont réparties selon leurs fonctions. Les touches situées entre l'écran d'affichage et les témoins servent à la configuration des paramètres ainsi qu'à la sélection du mode affichage en fonctionnement normal.



La touche [DISPLAY MODE] sert à la sélection du mode affichage de l'écran ou à revenir au mode Affichage à partir du mode Menu rapide ou du mode Menu étendu.







La touche [QUICK MENU] permet d'accéder aux paramètres faisant partie du menu rapide. Il est possible de commuter entre les modes Menu rapide et Menu étendu.



La touche [EXTEND MENU] permet d'accéder à l'ensemble des paramètres. Il est possible de commuter entre les modes Menu étendu et Menu rapide.



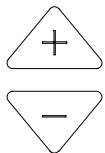
La touche [CHANGE DATA] sert à modifier un paramètre sélectionné en mode Menu étendu ou en mode Menu rapide.



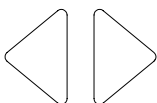
La touche [CANCEL] sert à annuler la modification du paramètre sélectionné.



La touche [OK] est utilisée pour valider la modification d'un paramètre sélectionné.



Les touches [+/-] servent à sélectionner des paramètres et à modifier un paramètre choisi. Elles servent également à modifier la référence locale.  
En outre, ces touches servent, en mode Affichage, à passer d'une lecture de variable de fonctionnement à une autre.



Les touches [<>] servent à choisir un groupe de paramètres et à déplacer le curseur en cas de modification d'une valeur numérique.

### ■ Voyants

En bas du panneau de commande se trouvent un voyant rouge (alarme), un voyant jaune (avertissement) et un voyant vert (tension).



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

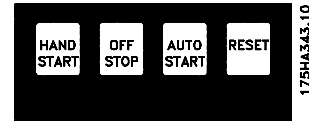


### N.B. !

Le voyant de tension est activé lorsque le variateur de fréquence est sous tension.

### ■ Commande locale

Sous les voyants se trouvent des touches de commande locale.



[HAND START] sert à contrôler le variateur de fréquence à partir de l'unité de commande. Le variateur de fréquence démarre le moteur, puisqu'un ordre de démarrage est donné par l'intermédiaire de [HAND START].  
Sur les bornes de commande, les signaux de commande suivants restent toujours actifs lorsque [HAND START] est activé :

- Démarrage manuel - Arrêt - Démarrage automatique
- Verrouillage de sécurité
- Reset
- Lâchage moteur (contact NF)
- Inversion
- Sélection process Isb - Sélection process msb
- Jogging
- Autorisation marche
- Verrouillage empêchant une modification des données
- Ordre d'arrêt de la communication série



### N.B. !

Si le paramètre 201 *Fréq limite bas*  $f_{MIN}$  est réglé sur une fréquence de sortie supérieure à 0 Hz, le moteur démarre et accélère jusqu'à cette fréquence lorsque [HAND START] est activé.



[OFF/STOP] permet de stopper le moteur connecté. Cette touche peut être activée [1] ou désactivée [0] via le paramètre 013. Si la fonction d'arrêt est activée, la ligne 2 clignote.



[AUTO START] sert à contrôler le variateur de fréquence à partir des bornes de commande et/ou de la communication série. Lorsqu'un signal de démarrage est activé sur les bornes de commande et/ou sur le bus, le variateur de fréquence démarre.



### N.B. !

Un signal HAND-OFF-AUTO actif au moyen des entrées digitales aura une priorité plus élevée que les touches de commande

[HAND START]-[AUTO START].



[RESET] sert à réinitialiser le variateur de fréquence après une alarme (arrêt). Cette touche peut être *activée* [1] ou *désactivée* [0] via le paramètre 015 *Reset sur LCP*.

Voir aussi *Liste des avertissements et alarmes*.

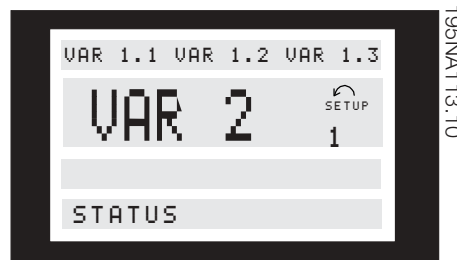
### ■ Mode d'affichage

En fonctionnement normal, il est possible d'indiquer en continu l'une des 4 variables d'exploitation, au choix : 1.1, 1.2, 1.3 et 2. L'état actuel d'exploitation ou les alarmes et les avertissements qui se sont produits sont indiqués sur la 2ème ligne par un numéro. En ce qui concerne les alarmes, l'alarme concernée sera indiquée sur la 3ème et la 4ème lignes par une note explicative. Les avertissements clignotent sur la 2ème ligne avec une note explicative sur la 1ère ligne. En outre, l'affichage indique le process actif.

La flèche indique le sens de rotation ; ici, le signal d'inversion de sens du variateur de fréquence est actif. Le corps de la flèche disparaît en cas d'ordre d'arrêt ou lorsque la fréquence de sortie devient inférieure à 0,01 Hz. La ligne du bas indique l'état du variateur de fréquence.

La liste déroulante de la page suivante donne les variables d'exploitation qui peuvent être affichées comme 2ème variable en mode d'affichage. Les modifications sont effectuées avec les touches [+/-].

1ère ligne  
2ème ligne  
3ème ligne  
4ème ligne



195NA113.10

### ■ Mode affichage, suite

Il est possible d'afficher trois variables d'exploitation à la première ligne de l'afficheur et une variable d'exploitation à la deuxième ligne. À programmer en utilisant les paramètres 007, 008, 009 et 010 *Afficheur*.

- Ligne d'état (4ème ligne) :



175ZAY01.10

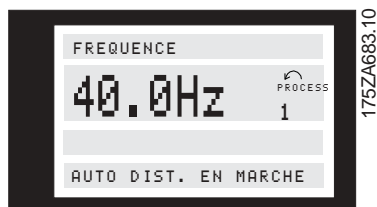
La partie gauche de la ligne d'état indique l'élément de commande actif du variateur de fréquence. AUTO signifie que le contrôle se fait par les bornes de commande, alors que HAND signifie que le contrôle se fait par les touches locales sur l'unité de commande. OFF signifie que le variateur de fréquence ignore les commandes de contrôle et met le moteur à l'arrêt. La partie centrale de la ligne d'état indique l'élément de référence actif. CONTRÔLE À DISTANCE (REMOTE) signifie que la référence des bornes de commande est active, alors que CONTRÔLE LOCAL (LOCAL) indique que la référence est déterminée par les touches [+/-] sur le panneau de commande.

La dernière partie de la ligne d'état indique l'état actuel, par exemple "en marche" (Running), "Arrêt" (Off) ou "Alarme".

### ■ Mode d'affichage I :

Le VLT 6000 HVAC offre divers modes d'affichage selon le mode sélectionné pour le variateur de vitesse. Les chiffres qui figurent sur la page suivante montrent comment commuter entre les différents modes

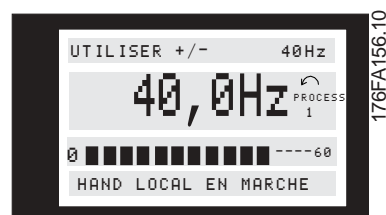
d'affichage. Dans le mode d'affichage ci-dessous, le variateur de vitesse est en mode Auto avec une référence à distance à une fréquence de sortie de 40 Hz. Dans ce mode d'affichage, la référence et le contrôle sont déterminés par les bornes de commande. Le texte de la ligne 1 donne la variable de fonctionnement indiquée en ligne 2.



La ligne 2 indique la fréquence de sortie du courant et la configuration active. La ligne 4 indique que le variateur de vitesse est en mode Auto avec une référence à distance, et que le moteur est en marche.

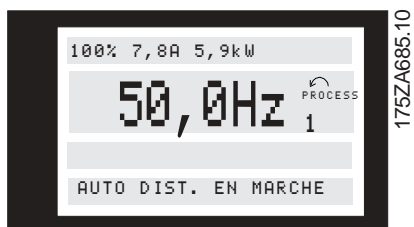
### ■ Mode d'affichage IV :

Ce mode d'affichage n'est actif qu'en relation avec la référence locale, voir également *Utilisation des références*. Dans ce mode d'affichage, la référence est définie avec les touches [+/-] et le contrôle est effectué au moyen des touches de commande au-dessous des voyants. La première ligne indique la référence exigée. La troisième ligne donne la valeur relative de la fréquence de sortie actuelle à un moment donné par rapport à la fréquence maximale. L'affichage est sous forme de graphique en barres.



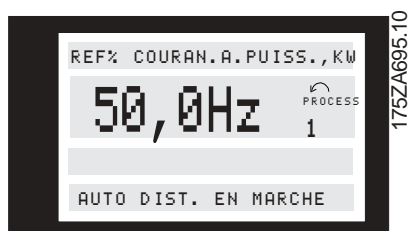
### ■ Mode d'affichage II :

Ce mode d'affichage permet d'afficher simultanément trois données de fonctionnement sur la ligne 1. Les données de fonctionnement sont déterminées par les paramètres 007-010 *Affichage*.

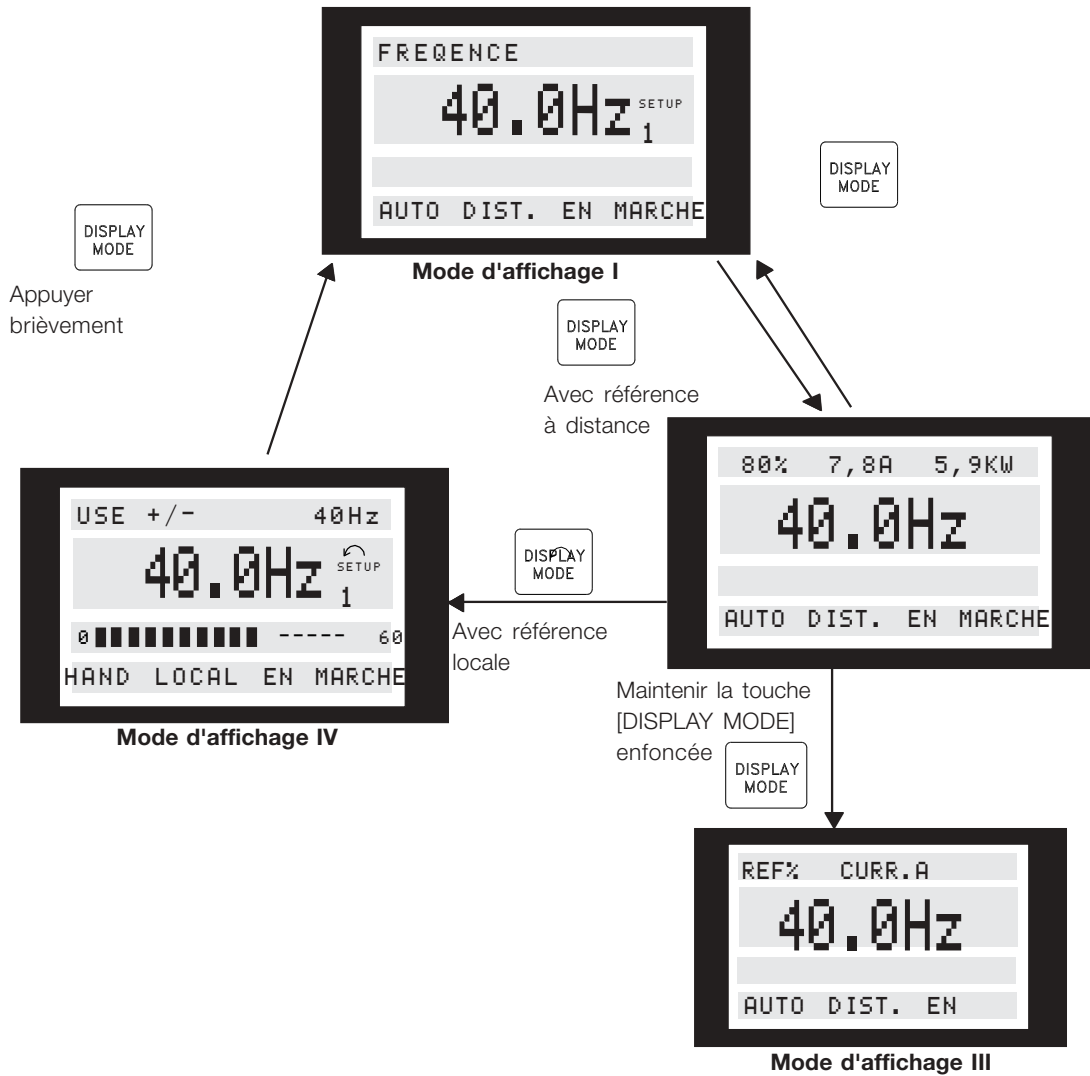


### ■ Mode d'affichage III :

Ce mode d'affichage est actif tant que la touche [DISPLAY MODE] est maintenue enfoncée. La première ligne affiche les noms et les unités des variables d'exploitation. Dans la deuxième ligne, les variables d'exploitation 2 restent inchangées. Lorsqu'on relâche la touche, les différentes valeurs des variables d'exploitation s'affichent.



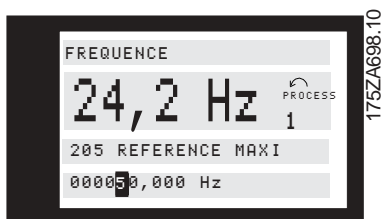
■ Modifier les données



175ZA697.10

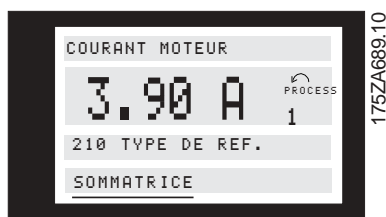
### ■ Modification de données

Qu'un paramètre soit sélectionné en mode Menu rapide ou en mode Menu étendu, la procédure de modification de sa valeur reste la même. Appuyer sur la touche [CHANGE DATA] pour modifier le paramètre sélectionné, après quoi le trait qui souligne la ligne 4 clignote. La procédure de modification de la valeur du paramètre sélectionné varie selon que celui-ci représente une valeur numérique ou fonctionnelle. Si la valeur du paramètre sélectionné est numérique, le premier chiffre peut être modifié à l'aide des touches [+/-]. Si le deuxième chiffre doit être modifié, positionner d'abord le curseur à l'aide des touches [<>], avant de modifier la valeur de données avec les touches [+/-].



Le chiffre sélectionné clignote. La ligne d'affichage inférieure indique la valeur qui sera mémorisée lors de la sortie effectuée en appuyant sur la touche [OK]. Utiliser [CANCEL] pour annuler la modification.

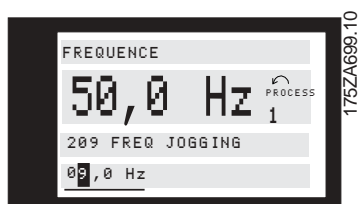
Si le paramètre sélectionné correspond à une valeur fonctionnelle, la modification de la valeur du texte sélectionné se fait à l'aide des touches [+/-].



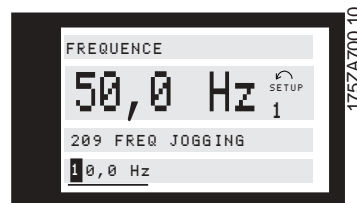
Les valeurs fonctionnelles clignent jusqu'à la sortie effectuée en appuyant sur la touche [OK]. La valeur fonctionnelle a maintenant été sélectionnée. Utiliser [CANCEL] pour annuler la modification.

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

Si la valeur du paramètre sélectionné est numérique, sélectionnez d'abord un chiffre à l'aide des touches [<>].



Le chiffre sélectionné peut alors être modifié à l'aide des touches [+/-] :



Le chiffre sélectionné clignote. La ligne inférieure de l'écran indique la valeur du paramètre qui sera mémorisée en confirmant par [OK].

### ■ Modification graduelle d'une valeur

Certains paramètres peuvent être modifiés à la fois par graduellement et à l'infini. C'est le cas de la *Puissance du moteur* (paramètre 102), de la *Tension du moteur* (paramètre 103) et de la *Fréquence du moteur* (paramètre 104). Ceci signifie que les paramètres sont modifiés soit en tant que groupe de valeurs numériques, soit en modifiant à l'infini les valeurs numériques.

### ■ Initialisation manuelle

Mettre hors tension puis maintenir les touches [DISPLAY MODE] + [CHANGE DATA] + [OK] enfoncées tout en remettant sous tension. Relâcher les touches : le variateur de fréquence est reprogrammé avec les réglages d'usine.

Les paramètres suivants ne sont pas remis à zéro par initialisation manuelle :

N° du	500, <i>Protocole</i>
	600, <i>Heures de fonctionnement</i>
	601, <i>Nombre d'heures de fonctionnement</i>
	602, <i>Compteur kWh</i>
	603, <i>Nombre de mises sous tension</i>
	604, <i>Nombre de surchauffes</i>
	605, <i>Nombre de surtensions</i>

Il est également possible d'effectuer une initialisation par l'intermédiaire du paramètre 620 *Mode d'exploitation*.

**■ Menu rapide**

La touche QUICK MENU (menu rapide) donne accès aux 12 principaux paramètres du variateur. Après la programmation, le variateur est prêt, dans la plupart des cas, à être utilisé.

Les 12 paramètres du menu rapide sont montrés dans le tableau ci-dessous. Une description complète de la fonction est donnée dans les chapitres de ce manuel consacrés aux paramètres.

N° dans le menu rapide	Nom du paramètre	Description
1	001 Langue	Sélectionne la langue utilisée pour tous les affichages.
2	102 Puissance moteur	Sélectionne les caractéristiques de sortie du variateur en fonction de la puissance en kW du moteur.
3	103 Tension moteur	Sélectionne les caractéristiques de sortie du variateur en fonction de la tension du moteur.
4	104 Fréquence du moteur	Sélectionne les caractéristiques de sortie du variateur en fonction de la fréquence nominale du moteur. Celle-ci est typiquement égale à la fréquence du secteur.
5	105 Courant moteur	Sélectionne les caractéristiques de sortie du variateur en fonction du courant nominal en Ampères du moteur.
6	106 Vitesse nominale du moteur	Sélectionne les caractéristiques de sortie du variateur en fonction de la vitesse nominale du moteur à pleine charge.
7	201 Fréquence min.	Sélectionne la fréquence minimale contrôlée à laquelle tournera le moteur.
8	202 Fréquence max.	Sélectionne la fréquence maximale contrôlée à laquelle tournera le moteur.
9	206 Temps de montée de la rampe	Sélectionne le temps d'accélération du moteur de 0 Hz jusqu'à la fréquence nominale du moteur réglée au point 4 du menu rapide.
10	207 Temps de descente de la rampe	Sélectionne le temps de décélération du moteur de la fréquence no-minale du moteur, réglée au point 4 du menu rapide, jusqu'à 0 Hz.
11	323 Sortie de relais 1	Sélectionne la fonction du relais haute tension Forme C.
12	326 Sortie de relais 2	Sélectionne la fonction du relais basse tension Forme A.

---

**■ Données paramètres**

La saisie ou le changement de données paramètres ou de réglages s'effectuent conformément à la procédure suivante.

1. Appuyer sur la touche QUICK MENU.
2. Utiliser les touches '+' et '-' pour trouver les paramètres que vous voulez éditer.
3. Appuyer sur la touche CHANGE DATA.
4. Utiliser les touches '+' et '-' pour sélectionner les réglages des paramètres. Utiliser les flèches < et > pour se déplacer vers un autre chiffre à l'intérieur d'un paramètre. Le curseur clignotant indique le chiffre sélectionné à modifier.

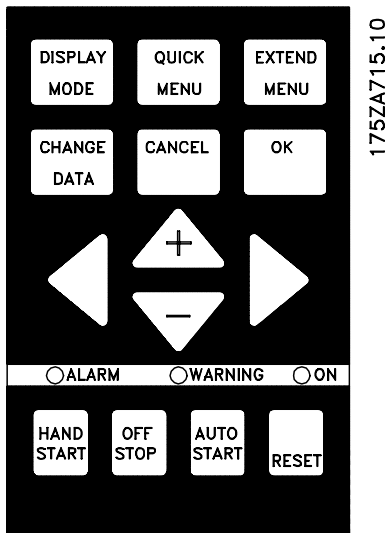
5. Appuyer sur la touche CANCEL pour ne pas effectuer le changement ou appuyer sur la touche OK pour accepter le changement et entrer un nouveau réglage.

**Exemple de modification de données paramètres**

Supposant que le paramètre 206 *Temps de montée de la rampe* est réglé sur 60 secondes. La modification du temps de montée de la rampe pour 100 secondes s'effectue conformément à la procédure suivante.

1. Appuyer sur la touche QUICK MENU.
2. Appuyer sur la touche '+' jusqu'à avoir atteint le paramètre 206 *Temps de montée de la rampe*.
3. Appuyer sur la touche CHANGE DATA.

4. Appuyer deux fois sur la touche < , le chiffre des centaines clignote.
5. Appuyer une fois sur la touche '+' pour modifier le chiffre des centaines en '1'.
6. Appuyer sur la touche pour > modifier le chiffre des dizaines.
7. Appuyer sur la touche '-' pour compter à rebours de '6' à '0', le réglage du *Temps de montée de la rampe* indique alors '100 s'.
8. Appuyer sur la touche OK afin d'entrer la nouvelle valeur dans le contrôleur du variateur.



**N.B. !**

La programmation de fonctions de paramètres étendus, accessible par l'intermédiaire de la touche EXTENDED MENU (menu étendu), se fait selon la même procédure que celle décrite pour les fonctions du menu rapide.

### ■ Programmation

EXTEND  
MENU

La touche [EXTEND MENU] permet d'accéder à tous paramètres les plus importants pour le variateur de fréquence.

### ■ Exploitation et Affichage 001 à 017

Ce groupe de paramètres permet de définir les paramètres tels que la langue, l'afficheur et la possibilité de désactiver les touches de fonction sur le panneau de commande.

#### 001 Langue

##### (SELEC. LANGAGE)

##### Valeur :

★Anglais (ENGLISH)	[0]
Allemand (DEUTSCH)	[1]
Français (FRANCAIS)	[2]
Danois (DANSK)	[3]
Espagnol (ESPAÑOL)	[4]
Italien (ITALIANO)	[5]
Suédois (SVENSKA)	[6]
Hollandais (NEDERLANDS)	[7]
Portugais (PORTUGUESA)	[8]
Finnois (SUOMI)	[9]

La commande peut ne pas être livrée avec le réglage usine.

##### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir la langue retenue pour les affichages sur l'écran.

##### Description du choix :

Il est possible de choisir entre les langues indiquées.

### ■ La configuration du process

Le variateur de vitesse a quatre process (configurations de paramètres) pouvant être programmés indépendamment. Le process actif peut être sélectionné au paramètre 002 *Process actif*. Le numéro du process actif est affiché au-dessous de "Process". Il est également possible de régler le variateur de vitesse sur Multiprocess pour permettre la commutation des process avec les entrées digitales ou la liaison série.

Les changements de process peuvent être utilisés dans les systèmes dans lesquels un process est utilisé pendant la journée et un autre la nuit.

Le paramètre 003 *Copie des process* permet la copie d'un process vers un autre.

Le paramètre 007 *Copie LCP* permet de transférer tous les process d'un variateur de vitesse à un autre en déplaçant le panneau de commande. Toutes les valeurs des paramètres sont d'abord copiées sur le panneau de commande. Il peut être ensuite déplacé vers un autre variateur de vitesse, où toutes les valeurs des paramètres sont copiées du panneau de commande vers le variateur de vitesse.

#### 002 Processactif

##### (PROCESS ACTIF)

##### Valeur :

Process d'usine (PROCESS USINE)	[0]
★Process 1 (PROCESS 1)	[1]
Process 2 (PROCESS 2)	[2]
Process 3 (PROCESS 3)	[3]
Process 4 (PROCESS 4)	[4]
Multiprocess (MULTIPROCESS)	[5]

##### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner le process désiré (fonctions demandées au variateur de fréquence°. Tous les paramètres peuvent être programmés en quatre configurations différentes : Process 1 à Process 4.

Il existe également un process d'usine préprogrammé. Il permet de ne modifier que des paramètres spécifiques.

##### Description du choix :

L'option *Process usine* [0] renferme les données pré-réglées en usine. Elle peut servir de référence pour ramener éventuellement les autres process à un état commun. Dans ce cas, Process d'usine est sélectionné en tant que process actif.

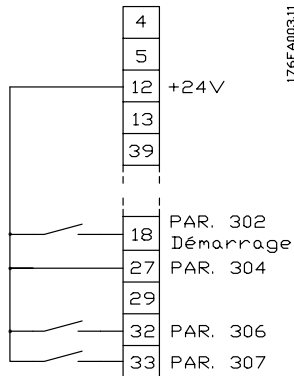
*Process 1-4* [1] à [4] sont quatre process individuels pouvant être sélectionnés à tout moment.

*Multiprocess* [5] sert à permuter à distance entre les différents process. Les bornes 16/17/29/32/33 et le port de communication série permettent de passer d'un process à un autre.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.



### Exemples de raccordement Changement de process



- Sélection du process à l'aide des bornes 32 et 33.  
Paramètre 306 = *Process*, lsb [4]  
Paramètre 307 = *Process*, msb [4]  
Paramètre 002 = *Multiprocess* [5].

### 003 Copie de process (COPIE PROCESS)

#### Valeur :

- ★Aucune copie (PAS DE COPIE) [0]
- Copie du process actif vers le process 1 (COPIE DANS PROCESS 1) [1]
- Copie du process actif vers le process 2 (COPIE DANS PROCESS 2) [2]
- Copie du process actif vers le process 3 (COPIE DANS PROCESS 3) [3]
- Copie du process actif vers le process 4 (COPIE DANS PROCESS 4) [4]
- Copie du process actif vers tous les process (COPIE DANS TOUS) [5]

#### Fonction :

Le process actif sélectionné au paramètre 002 *Process actif* est copié dans l'un ou l'ensemble des process sélectionnés au paramètre 003 *Copie process*.



#### N.B. !

La copie n'est possible qu'en mode arrêt (moteur arrêté par un ordre dédié).

#### Description du choix :

La copie commence après avoir sélectionné l'option souhaitée et après avoir appuyé sur la touche [OK]. L'afficheur indique que la copie est en cours.

### 004 Copie LCP

#### (COPIE PROGRAMME)

#### Valeur :

- ★Aucune copie (PAS DE COPIE) [0]  
Envoi de tous les paramètres (ACQUISITION PARAMETR.) [1]  
Réception de tous les paramètres (RESTITUTION PARAMETR.) [2]  
Réception des par. indépendants de la puissance (ECRIT PUISSANCE SANS.) [3]

#### Fonction :

Le paramètre 004 *Copie programme* est mis en œuvre si l'on souhaite utiliser la fonction de copie proposée par le panneau de commande. Cette fonction permet de transférer toutes les configurations des paramètres d'un variateur de fréquence à un autre en déplaçant le panneau de commande.

#### Description du choix :

Sélectionner *Acquisition paramètr.* [1] pour transférer l'ensemble des paramètres au panneau de commande. Sélectionner *Restitution paramètr.* [2] pour copier et transmettre tous les paramètres au variateur de fréquence doté du panneau de commande. Sélectionner *Écrit puissance sans* [3] si seuls les paramètres indépendants de la puissance doivent être écrits. C'est le cas en présence d'un variateur de fréquence dont la puissance nominale diffère de celle du variateur délivrant la configuration paramétrée.



#### N.B. !

L'envoi/la réception ne peuvent s'effectuer qu'en mode arrêt.

### ■ Configuration de la lecture définie par l'utilisateur

Le paramètre 005 *Valeur max. des lectures définies par l'utilisateur* et le paramètre 006 *Unité pour la lecture définie par l'utilisateur* permettent aux utilisateurs de concevoir leurs propres lectures qui peuvent être affichées si la lecture définie par l'utilisateur a été sélectionnée au-dessous de l'affichage. La plage est réglée au paramètre 005 *Valeur max des lectures définies par l'utilisateur* et l'unité est déterminée au paramètre 006 *Unité pour la lecture définie par l'utilisateur*. Le choix de l'unité détermine si le taux entre la fréquence de sortie et la lecture est un taux linéaire, carré ou cube.

### 005 Valeur max des lectures définies par l'utilisateur

(AFFICH. CLIENT)

#### Valeur :

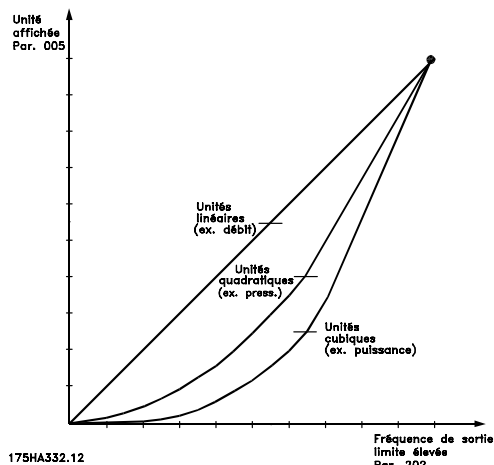
0.01 - 999,999.99 ★ 100.00

#### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir la valeur maximale de la lecture définie par l'utilisateur. La valeur est calculée sur la base de la fréquence actuelle du moteur et l'unité est sélectionnée au paramètre 006 *Unité pour la lecture définie par l'utilisateur*. La valeur programmée est atteinte lorsque la fréquence de sortie du paramètre 202 *Fréquence de sortie, limite haute*,  $f_{MAX}$  est atteinte. L'unité détermine également si le taux entre la fréquence de sortie et la lecture est linéaire, carré ou cube.

#### Description du choix :

Entrez la fréquence de sortie maximale souhaitée.



#### Fonction :

Sélectionnez une unité à afficher en relation avec le paramètre 005 *Valeur max des lectures définies par l'utilisateur*.

Si des unités telles que les unités de flux ou de vitesse sont sélectionnées, le taux entre la lecture et la fréquence de sortie est linéaire.

Si des unités de pression sont sélectionnées (bar, Pa, MWG, PSI, etc.), le taux est carré.

Si des unités de puissance (CV, kW) sont sélectionnées, le taux sera au cube.

La valeur et l'unité sont indiquées en mode d'affichage lorsque *Lecture définie par l'utilisateur* [10] a été sélectionnée dans un des paramètres 007 à 010 *Afficheur*.

#### Description du choix :

Sélectionnez l'unité requise pour *Lecture définie par l'utilisateur*.

### 006 Unité pour la lecture définie par l'utilisateur

(UNITE AFFICHEE)

★ Sans unité <sup>1</sup>	[0]	GPM <sup>1</sup>	[21]
% <sup>1</sup>	[1]	gal/s <sup>1</sup>	[22]
tr/mn <sup>1</sup>	[2]	gal/min <sup>1</sup>	[23]
ppm <sup>1</sup>	[3]	gal/h <sup>1</sup>	[24]
pulse/s <sup>1</sup>	[4]	lb/s <sup>1</sup>	[25]
l/s <sup>1</sup>	[5]	lb/min <sup>1</sup>	[26]
l/min <sup>1</sup>	[6]	lb/h <sup>1</sup>	[27]
l/h <sup>1</sup>	[7]	CFM <sup>1</sup>	[28]
kg/s <sup>1</sup>	[8]	ft <sup>3</sup> /s <sup>1</sup>	[29]
kg/min <sup>1</sup>	[9]	ft <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[30]
kg/h <sup>1</sup>	[10]	ft <sup>3</sup> /h <sup>1</sup>	[31]
m <sup>3</sup> /s <sup>1</sup>	[11]	ft <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[32]
m <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[12]	ft/s <sup>1</sup>	[33]
m <sup>3</sup> /h <sup>1</sup>	[13]	in wg <sup>2</sup>	[34]
m/s <sup>1</sup>	[14]	ft wg <sup>2</sup>	[35]
mbar <sup>2</sup>	[15]	PSI <sup>2</sup>	[36]
bar <sup>2</sup>	[16]	lb/in <sup>2</sup>	[37]
Pa <sup>2</sup>	[17]	CV <sup>3</sup>	[38]
kPa <sup>2</sup>	[18]		
MWG <sup>2</sup>	[19]		
kW <sup>3</sup>	[20]		

Les unités de flux et de vitesse sont marquées 1. Les unités de pression sont marquées 2 et les unités de puissance marquées 3. Voir la figure dans la colonne suivante.

### 007 Grand affichage

(AFFICHAGE GRAND)

#### Valeur :

Référence résultante [%] (REFERENCE [%])	[1]
Référence résultante [unité] (REFERENCE UNITE)	[2]
★ Fréquence moteur [Hz] (FREQUENCE [HZ])	[3]
% de la fréquence maximale de sortie [%] (FREQUENCE [%])	[4]
Courant moteur [A] (COURANT MOTEUR [A])	[5]
Puissance [kW] (PUISSANCE (KW))	[6]
Puissance [CV] (PUISSANCE (CV))	[7]
Énergie de sortie [kWh] (ENERGIE (KWH))	[8]
Nombre d'heures de fonctionnement [heures] (HEURES FONCTION.(H))	[9]
Lecture définie par l'utilisateur [-] (UNITE AFFICHEE)	[10]
Consigne 1 [unité] (CONSIGNE 1 (UNITE))	[11]
Consigne 2 [unité] (CONSIGNE 2 (UNITE))	[12]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

Signal de retour 1 (RETOUR 1 (UNITE))	[13]
Signal de retour 2 (RETOUR 2 (UNITE))	[14]
Signal de retour [unité] (RETOUR (UNITE))	[15]
Tension moteur [V] (TENSION MOTEUR (V))	[16]
Tension continue circuit intermédiaire [V] (TENSION CONTINUE (V))	[17]
Charge thermique du moteur [%] (THERMIQUE MOTEUR [%])	[18]
Charge thermique VLT [%] (THERMIQUE VAR. [%])	[19]
Entrées digitales [code binaire] (ENTREES DIGIT (BIN))	[20]
Entrée analogique 53 [V] (ENTREE ANALOG 53 (V))	[21]
Entrée analogique 54 [V] (ENTREE ANALOG 54 (V))	[22]
Entrée analogique 60 [mA] (ENTREE ANALOG 60(MA))	[23]
Lecture de l'état [code binaire] (ÉTAT.RELAIS)	[24]
Référence d'impulsions [Hz] (REF. PULSES [HZ])	[25]
Consigne externe [%] (REF. EXTERNE (%))	[26]
Température radiateur [°C] (TEMP. RADIATEUR (°C))	[27]
Avertissement carte option communication (MOT AVERT COMM[HEXA])	[28]
Texte d'affichage LCP (CHOIX CLIENT)	[29]
Mot d'état (MOT DETAT [HEXA])	[30]
Mot de contrôle (MOT CONTROLE [HEXA])	[31]
Mot d'alarme (MOT D'ALARME [HEXA])	[32]
Sortie PID [Hz] (PID OUTPUT [HZ])	[33]
Sortie PID [%] (PID OUTPUT [%])	[34]
Horloge en temps réel (HORLOGE TEMPS REEL)	[40]

### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir la valeur qui sera affichée en ligne 2 lorsque le variateur de fréquence VLT est mis en marche. Les valeurs figureront également sur la liste de défilement de l'état d'indication. Les paramètres 008-010 *Affich. petit* permettent le choix de trois autres valeurs, affichées sur la ligne 1. Voir description de l'unité de commande.

### Description du choix :

**Pas d'affichage** ne peut être sélectionné qu'aux paramètres 008-010 *Affich. petit*.

**Référence résultante [%]** indique un pourcentage pour la référence résultante dans la plage de *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub> à Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub>*. Voir aussi *utilisation des références*.

**Référence [unité]** indique la référence résultante en Hz en *Boucle ouverte*. En *Boucle fermée*, sélectionner l'unité de référence au paramètre 415 *Unités de process*.

**Fréquence moteur [Hz]** donne la fréquence de sortie du variateur.

**% de la fréquence maximale de sortie [%]** est la fréquence de sortie actuelle en pourcentage de la valeur du paramètre 202 *Freq limite haut f<sub>MAX</sub>*.

**Courant moteur [A]** indique le courant de phase du moteur (valeur efficace).

**Puissance [kW]** indique la puissance instantanée absorbée par le moteur (en kW).

**Puissance [CV]** indique la puissance instantanée absorbée par le moteur (en CV).

**Énergie de sortie [kWh]** indique l'énergie absorbée par le moteur depuis la dernière remise à zéro du paramètre 618 *Reset compteur kWh*.

**Nombre d'heures de fonctionnement [heures]** indique le nombre d'heures de fonctionnement du moteur depuis la dernière remise à zéro au paramètre 619 *Reset compteur heures de fonctionnement*.

**Lecture définie par l'utilisateur [-]** est une valeur définie par l'utilisateur, calculée sur la base de la fréquence de sortie et de l'unité actuelles, ainsi que par le paramètre 005 *Valeur maximum de l'affichage défini par l'utilisateur*. Sélectionner l'unité au paramètre 006 *Unité pour la lecture définie par l'utilisateur*.

**Consigne 1 [unité]** est la valeur de consigne programmée au paramètre 418 *Consigne 1*. L'unité est décidée au paramètre 415 *Unités de process*. Voir aussi *Traitement retour*.

**Consigne 2 [unité]** est la valeur de consigne programmée au paramètre 419 *Consigne 2*. L'unité est décidée au paramètre 415 *Unités de process*.

**Signal de retour 1 [unité]** indique la valeur résultante du signal de retour 1 (borne 53). L'unité est décidée au paramètre 415 *Unités de process*. Voir aussi *Traitement retour*.

**Signal de retour 2 [unité]** indique la valeur résultante du signal de retour 2 (borne 53). L'unité est décidée au paramètre 415 *Unités de process*.

**Signal de retour [unité]** indique la valeur résultante du signal avec l'unité et la mise à l'échelle sélectionnées aux paramètres 413 *Retour minimum, FB<sub>MIN</sub>*, 414 *Retour maximum, FB<sub>MAX</sub>* et 415 *Unités de process*.

**Tension moteur [V]** indique la tension appliquée au moteur.

**Tension continue circuit intermédiaire [V]** indique la tension du circuit intermédiaire du variateur de fréquence.

**Charge thermique du moteur [%]** indique la charge thermique calculée ou estimée du moteur. 100 % est la limite de coupure. Voir également le paramètre 117 *Protection thermique du moteur*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

**Charge thermique VLT [%]** indique la charge thermique calculée ou estimée du variateur de fréquence. 100 % est la limite de coupure.

**Entrées digitales [code binaire]** indique l'état du signal délivré par les 8 bornes digitales (16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 et 33). La borne 16 correspond au bit le plus à gauche. 0 = absence de signal, 1 = signal connecté.

**Entrée analogique 53 [V]** indique la valeur de la tension à la borne 53.

**Entrée analogique 54 [V]** indique la valeur de la tension à la borne 54.

**Entrée analogique 60 [mA]** indique la valeur de la tension à la borne 60.

**Lecture de l'état [code binaire]** indique l'état de chaque relais. Le bit de gauche (plus important) indique le relais 1 suivi par le 2 et le 6 jusqu'au 9. Un "1" indique que le relais est actif, un "0" indique qu'il est inactif. Le paramètre 007 utilise un mot de 8 bits avec les deux dernières positions non utilisées. Les relais 6 à 9 sont fournis avec le contrôleur de cascade et quatre cartes d'option de relais.

**Référence d'impulsions [Hz]** indique une fréquence impulsionnelle (en Hz) appliquée à la borne 17 ou 29.

**Consigne externe [%]** indique la somme des consignes externes, en pourcentage (la somme des communications analogiques/impulsionnelles/série) sur la plage allant de *Référence minimum*,  $Réf_{MIN}$  à *Référence maximum*,  $Réf_{MAX}$ .

**Température radiateur [°C]** indique la température instantanée du radiateur du variateur de fréquence. La valeur limite de mise en défaut est de  $90 \pm 5$  °C, rétablissement à  $60 \pm 5$  °C.

**Avertissement carte option communication [Hex]** indique un mot d'avertissement en cas d'erreur du bus. Cette option n'est active qu'à condition d'avoir installé des options communication. Sans option communication, la valeur 0 Hex est affichée.

**Texte d'affichage LCP** montre le texte programmé au paramètre 533 *Texte ligne 1* et 534 *Texte ligne 2* via le LCP ou le port de communication série.

### Procédure LCP de saisie de texte

Après avoir sélectionné *Texte d'affichage* au paramètre 007, sélectionner le paramètre de ligne d'affichage (533 ou 534) et appuyer sur la touche **CHANGE DATA**. Saisir le texte directement sur la ligne sélectionnée en utilisant les touches flèches **HT, BS GAUCHE, DROITE** du LCP. Les touches flèches HT et BS permettent de faire défiler les caractères disponibles. Les touches flèches gauche et droite déplacent le curseur d'un bout à l'autre de la ligne. Pour verrouiller le texte, appuyer sur la touche **OK** une fois la ligne de texte remplie. La touche **CANCEL** annule le texte.

Les caractères disponibles sont :

A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z  
Æ Ø Å Ä Ö Ü È Ì Ù è . / - ( ) 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 'espace'  
'espace' est la valeur par défaut des paramètres 533 et 534. Pour effacer un caractère entré, il doit être remplacé par un 'espace'.

**Mot d'état** affiche le mot d'état réel du variateur (voir paramètre 608).

**Mot de contrôle** affiche le mot de contrôle réel (voir paramètre 607).

**Mot d'alarme** affiche le mot d'alarme réel.

**Sortie PID** affiche la sortie calculée du PID soit en Hz [33] soit en pourcentage de fréquence max. [34].

### Horloge en temps réel

L'horloge en temps réel indique l'heure, la date et le jour actuels. Les chiffres disponibles correspondent à l'importance de l'affichage. Par exemple, si seul l'affichage de l'horloge en temps réel est utilisé sur la première ligne (paramètre 008, 009 ou 010), ce qui suit s'affiche : WD YYYY/MM/DD/ HH.MM. Voir tableau ci-dessous pour référence :

Chiffres disponibles	Format	Ex.
6	hh.mm	11.29
8	WW hh.mm	WE 11.29
13	WW YYMMDD hh.mm	WE 040811 11.29
20	WW YYYY/MM/DD hh.mm	WE 2004/08/11 11.29

### 008 Petit affichage 1.1

#### (AFFICH. PETIT 1)

#### Valeur :

Voir paramètre 007 *Affichage plein écran*

★ Réf. [unité]

[2]

#### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir la première des trois valeurs affichées sur la ligne 1 de l'écran, position 1. C'est une fonction utile, pour régler le régulateur PID par exemple, afin de voir comment le process réagit à un changement de référence. Pour l'affichage, appuyer sur la touche [DISPLAY MODE]. L'option de données *Texte d'affichage du LCP* [29] ne peut pas être sélectionnée avec *Petit affichage*.

#### Description du choix :

Il est possible de choisir entre 33 valeurs de données différentes, voir le paramètre 007 *Affichage plein écran*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

### 009 Petit affichage 1.2

#### (AFFICH. PETIT 2)

##### Valeur :

Voir paramètre 007 *Affichage plein écran*

★Courant moteur [A] [5]

##### Fonction :

Voir la description de la fonction pour le paramètre 008 *Petit affichage*. L'option de données *Texte d'affichage du LCP* [29] ne peut pas être sélectionnée avec *Petit affichage*.

##### Description du choix :

Il est possible de choisir entre 33 valeurs de données différentes, voir le paramètre 007 *Affichage plein écran*.

### 010 Petit affichage 1.3

#### (AFFICH. PETIT 3)

##### Valeur :

Voir le paramètre 007 *Affichage plein écran*

★Puissance [kW] [6]

##### Fonction :

Voir la description de la fonction pour le paramètre 008 *Petit affichage*. L'option de données *Texte d'affichage du LCP* [29] ne peut pas être sélectionnée avec *Petit affichage*.

##### Description du choix :

Il est possible de choisir entre 33 valeurs de données différentes, voir le paramètre 007 *Affichage plein écran*.

### 011 Unité de référence locale

#### (UNITE REF LOCALE)

##### Valeur :

Hz (HZ) [0]

★% de la plage de fréquence de sortie (%)  
(% DE FREQUENCE MAXI) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre détermine l'unité de référence locale.

##### Description du choix :

Choisissez l'unité requise pour la référence locale.

### 012 Démarrage manuel sur LCP

#### (TOUCHE HANDSTART)

##### Valeur :

Inactif (INACTIF) [0]

★Actif (ACTIF) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre permet la sélection/désélection de la touche de démarrage manuel sur le panneau de commande.

##### Description du choix :

La touche [HAND START] est désactivée si l'option *Inactif* [0] est sélectionnée pour ce paramètre.

### 013 OFF/STOP sur LCP

#### (TOUCHE STOP)

##### Valeur :

Inactif (INACTIF) [0]

★Actif (ACTIF) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre permet la sélection/désélection de la touche d'arrêt local sur le panneau de commande.

##### Description du choix :

La touche [OFF/STOP] est désactivée si l'option *Inactif* [0] est sélectionnée pour ce paramètre.



##### N.B. !

Si l'option *Inactif* est sélectionnée, le moteur ne peut être arrêté à l'aide de la touche [OFF/STOP].

### 014 Démarrage automatique sur LCP

#### (TOUCHE AUTOSTART)

##### Valeur :

Inactif (INACTIF) [0]

★Actif (ACTIF) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre permet la sélection/désélection de la touche de démarrage automatique sur le panneau de commande.

##### Description du choix :

La touche [AUTO START] est désactivée si l'option *Inactif* [0] est sélectionnée pour ce paramètre.

**015 Reset sur LCP  
(TOUCHE RESET)**
**Valeur :**

Inactif (INACTIF)	[0]
★Actif (ACTIF)	[1]

**Fonction :**

Ce paramètre permet la sélection/désélection de la touche de remise à zéro sur le panneau de commande.

**Description du choix :**

La touche [RESET] est désactivée si l'option *Inactif* [0] est sélectionnée pour ce paramètre.


**N.B. !**

Ne choisir *Inactif* [0] qu'à condition d'avoir raccordé un signal externe de reset via les entrées digitales.

**016 Verrouillage empêchant une modification des données  
(MODIF. DONNEES)**
**Valeur :**

★Non verrouillée (NON VERROUILLE)	[0]
Verrouillée (VERROUILLE)	[1]

**Fonction :**

Ce paramètre permet le verrouillage du panneau de commande, ce qui signifie qu'il n'est pas possible d'effectuer de modifications des données par l'intermédiaire de l'unité de commande.

**Description du choix :**

Si l'option *Verrouillé* [1] est sélectionnée, les modifications des données ne peuvent pas être effectuées dans les paramètres, bien qu'il soit tout de même possible de le faire par l'intermédiaire du bus. Les paramètres 007 à 010 *Afficheur* peuvent être modifiés par l'intermédiaire du panneau de commande. Il est également possible de verrouiller les modifications des données dans ces paramètres à l'aide d'une entrée digitale, voir les paramètres 300 à 307 *Entrées digitales*.

**017 Mode d'exploitation à la mise sous tension, commande locale  
(ACT. LOC/SECTEUR)**
**Valeur :**

★Redémarrage auto (REDEMARRAGE AUTO)	[0]
Arrêt (ARRET)	[1]

**Fonction :**

Réglage du mode d'exploitation souhaité à la remise sous tension.

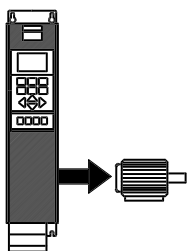
**Description du choix :**

*Redémarrage automatique* [0] est sélectionné si le variateur de vitesse doit démarrer dans le même état (démarrage/arrêt) qu'immédiatement avant l'interruption de l'alimentation du variateur. *Arrêt* [1] si est sélectionné si le variateur de vitesse doit rester arrêté lors de la mise sous tension, jusqu'à un ordre de démarrage. Pour redémarrer, activez la touche [HAND START] ou [AUTO START] en utilisant le panneau de commande.


**N.B. !**

Si [HAND START] ou [AUTO START] ne peut pas être activé par les touches du panneau de commande (voir le paramètre 012/014 *Démarrage manuel/automatique sur LCP*), le moteur ne peut pas redémarrer si *Arrêt* [1] est sélectionné. Si le démarrage manuel ou automatique a été programmé pour l'activation par l'intermédiaire des entrées digitales, le moteur ne peut pas redémarrer si *Arrêt* [1] est sélectionné.

### ■ Charge et moteur 100 - 117



Ce groupe de paramètres permet la configuration des paramètres de variation et le choix des caractéristiques de couple qui seront adoptées par le variateur de vitesse. Les données de la plaque signalétique

du moteur doivent être réglées de manière à permettre l'adaptation automatique du moteur. En outre, les paramètres de freinage CC peuvent être réglés et la protection thermique du moteur peut être activée.

### ■ Configuration

Le choix de la configuration et des caractéristiques de couple a une influence sur les paramètres visibles sur l'afficheur. En sélectionnant *Boucle ouverte* [0], tous les paramètres concernant la régulation PID seront cachés.

En conséquence, l'utilisateur ne verra que les paramètres qui sont significatifs pour une application donnée.

#### 100 Configuration

##### (CONFIGURATION)

##### Valeur :

- ★Boucle ouverte (BOUCLE.OUVERTE) [0]
- Boucle fermée (BOUCLE.FERMEE.) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la configuration à laquelle le variateur de vitesse doit s'adapter.

##### Description du choix :

En sélectionnant *Boucle ouverte* [0], on obtient un contrôle normal de la vitesse (sans signal de retour) : la vitesse du moteur change si la référence est changée. Sélectionnez *Boucle fermée* [1] pour activer le régulateur de process interne qui permet une régulation précise en fonction d'un signal de process donné. La référence (consigne) et le signal de process (retour) peuvent être réglés dans une unité de process comme dans le paramètre 415 *Unités de process*. Voir *Utilisation du retour*.

#### 101 Caractéristiques de couple

##### (SELECTION COUPLE)

##### Valeur :

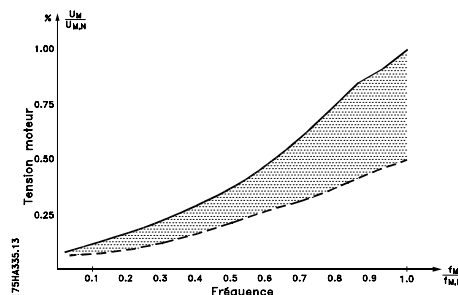
- ★Optimisation automatique de l'énergie (ENERGIE) [0]
- Moteurs parallèles (MOTEURS MULTIPLES) [1]

##### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir un ou plusieurs moteurs qui seront reliés au variateur de fréquence VLT.

##### Description du choix :

Si Optimisation automatique de l'énergie [0] a été sélectionné, un seul moteur peut être relié au variateur de fréquence VLT. La fonction AEO veille à ce que le moteur atteigne son rendement maximum et minimise les interférences du moteur. Le paramètre 118 sert à définir le facteur de puissance ( $\cos \phi$ ) utilisé par la fonction AEO. Sélectionner *Moteurs parallèles* [1] si plusieurs moteurs sont reliés à la sortie, en parallèle. Voir la description du paramètre 108 *Tension de démarrage des moteurs parallèles* pour le réglage des tensions de démarrage du moteur parallèle.



#### 102 Puissance moteur, P<sub>M,N</sub>

##### (PUISSANCE MOTEUR)

##### Valeur :

- 0.25 kW (0.25 KW) [25]
- 0.37 kW (0.37 KW) [37]
- 0.55 kW (0.55 KW) [55]
- 0.75 kW (0.75 KW) [75]
- 1.1 kW (1.10 KW) [110]
- 1.5 kW (1.50 KW) [150]
- 2.2 kW (2.20 KW) [220]
- 3 kW (3.00 KW) [300]
- 4 kW (4.00 KW) [400]
- 5,5 kW (5.50 KW) [550]
- 7,5 kW (7.50 KW) [750]
- 11 kW (11.00 KW) [1100]
- 15 kW (15.00 KW) [1500]
- 18.5 kW (18.50 KW) [1850]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

22 kW (22.00 KW)	[2200]
30 kW (30.00 KW)	[3000]
37 kW (37.00 KW)	[3700]
45 kW (45.00 KW)	[4500]
55 kW (55.00 KW)	[5500]
75 kW (75.00 KW)	[7500]
90 kW (90.00 KW)	[9000]
110 kW (110.00 KW)	[11000]
132 kW (132.00 KW)	[13200]
160 kW (160.00 KW)	[16000]
200 kW (200.00 KW)	[20000]
250 kW (250.00 KW)	[25000]
300 kW (300.00 KW)	[30000]
315 kW (315.00 KW)	[31500]
355 kW (355.00 KW)	[35500]
400 kW (400.00 KW)	[40000]
450 kW (450.00 KW)	[45000]
500 kW (500.00 KW)	[50000]

★Selon l'appareil

### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la valeur en kW  $P_{M,N}$  qui correspond à la puissance nominale du moteur. Une valeur nominale en kW  $P_{M,N}$  dépendant du type d'appareil est définie en usine.

### Description du choix :

Sélectionner une valeur correspondant aux données de la plaque signalétique du moteur. 4 valeurs inférieures et 1 valeur supérieure au réglage d'usine sont proposées. Il est également possible de régler la valeur pour la puissance du moteur sous la forme d'une valeur en continu, voir la procédure de *Changement en continu d'une valeur de donnée numérique*.

### 103 Tension du moteur, $U_{M,N}$

#### (TENSION MOTEUR)

#### Valeur :

200 V	[200]
208 V	[208]
220 V	[220]
230 V	[230]
240 V	[240]
380 V	[380]
400 V	[400]
415 V	[415]
440 V	[440]
460 V	[460]
480 V	[480]
500 V	[500]
550 V	[550]
575 V	[575]

★Dépend du moteur choisi

### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la tension nominale du moteur  $f_{M,N}$  correspondant au branchement en étoile Y ou en triangle  $\Delta$ .

### Description du choix :

Choisissez une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur, quelle que soit la tension secteur du variateur de vitesse. En outre, il est possible de régler en continu, la tension du moteur. Reportez-vous également à la procédure *modification à l'infini d'une valeur numérique*.



### N.B. !

La modification des paramètres 102, 103 ou 104 règle automatiquement les paramètres 105 et 106 sur les valeurs par défaut. En cas de modification des paramètres 102, 103 ou 104, il faut revenir sur les paramètres 105 et 106 pour les régler sur les valeurs correctes.

### 104 Fréquence du moteur, $f_{M,N}$

#### (FRÉQUENCE MOTEUR)

#### Valeur :

★50 Hz (50 HZ)	[50]
60 Hz (60 HZ)	[60]

### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la fréquence nominale du moteur  $f_{M,N}$ .

### Description du choix :

Sélectionner une valeur correspondant aux données de la plaque signalétique du moteur.

En outre, il est également possible de régler la valeur de la fréquence du moteur de manière en continu dans la gamme 24 - 1000 Hz.

### 105 Courant moteur, $I_{M,N}$ (COURANT MOTEUR)

#### (COURANT MOTEUR)

#### Valeur :

0.01 -  $I_{VLT,MAX}$  A      ★ Selon le moteur choisi.

### Fonction :

Le variateur de vitesse VLT reprend le courant nominal du moteur  $I_{M,N}$  pour calculer, entre autres, le couple et la protection thermique du moteur.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.



Régler le courant moteur  $I_{VLT,N}$ , en tenant compte du moteur monté en étoile ou en triangle.

### Description du choix :

Choisir une valeur correspondant aux données de la plaque signalétique du moteur.



#### N.B. !

Il est important de saisir une valeur correcte, car celle-ci est reprise dans la commande  $V V C^{PLUS}$ .

### 106 Rated Vitesse nominale du moteur, $n_{M,N}$

#### (VITESSE NOMINALE DU MOTEUR)

#### Valeur :

100 -  $f_{M,N} \times 60$  (max. 60000 tr/mn)

★Dépend du paramètre 102 *Puissance moteur*,  $P_{M,N}$ .

#### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la valeur correspondant à la vitesse nominale du moteur  $n_{M,N}$ ; elle est indiquée sur la plaque signalétique.

### Description du choix :

Choisir une valeur correspondant aux données de la plaque signalétique du moteur.



#### N.B. !

Il est important de saisir une valeur exacte, car celle-ci est reprise dans la commande  $V V C^{PLUS}$ . La valeur maximum est égale à  $f_{M,N} \times 60$ .  $f_{M,N}$  est réglé par le paramètre 104 *Fréquence moteur*,  $f_{M,N}$ .

### 107 Adaptation automatique au moteur, ACTIVE

#### (ADAPT MOTEUR AUTO)

#### Valeur :

★Optimisation inactive (INACTIVE)	[0]
Adaptation automatique (ACTIVE)	[1]
Adaptation automatique avec filtre LC (ACTIVE + FILTRE LC)	[2]

#### Fonction :

L'adaptation automatique du moteur est un algorithme d'essai qui mesure les paramètres électriques du moteur alors que le moteur est au re-pos. Ceci signifie que l'adaptation automatique elle-même ne fournit aucun couple.

L'adaptation automatique est utile lors de la mise en service de systèmes, lorsque l'utilisateur souhaite optimiser le réglage du variateur de vitesses au moteur. Cette fonction est utilisée en particulier lorsque la configuration d'usine ne couvre pas adéquatement le moteur en question.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

Pour obtenir le meilleur réglage possible du variateur de vitesses, il est recommandé d'effectuer l'adaptation automatique sur un moteur froid. A noter que des adaptations automatiques répétées peuvent entraîner un réchauffement du moteur qui augmentera la résistance du stator  $R_s$ . Cependant, ceci n'est normalement pas important.



#### N.B. !

Il est important d'exécuter une adaptation automatique au moteur avec tous les moteurs  $\geq 55$  kW/ 75 HP

Il est possible, par l'intermédiaire du paramètre 107 *Adaptation automatique du moteur* de décider d'effectuer une adaptation automatique complète du moteur *Active* [1], ou une adaptation automatique réduite du moteur *Active + filtre LC* [2].

Il est uniquement possible d'effectuer un test réduit si un fil-tre LC a été placé entre le variateur de vitesses et le moteur. Si une configuration totale est nécessaire, le filtre LC peut être retiré et, une fois l'adaptation automatique terminée, il peut être réinstallé. Dans *Optimisation automatique avec un filtre LC* [2] il n'existe aucun test de vérification de la symétrie du moteur et du branchement de toutes les phases du moteur. Les points suivants doivent être notés lors de l'utilisation de la fonction d'adaptation automatique :

- Pour que cette fonction puisse déterminer les paramètres optimaux du moteur, les données correctes de la plaque signalétique du moteur connecté au variateur de vitesses doivent être saisies dans les paramètres 102 à 106.
- La durée de l'adaptation automatique du moteur varie de quelques minutes à environ 10 minutes pour les petits moteurs, selon le moteur utilisé (la durée pour un moteur de 7,5 kW, par exemple, est d'environ 4 minutes).
- Les alarmes et les avertissements s'afficheront en cas de défaut pendant l'adaptation du moteur.
- Cette adaptation peut uniquement être effectuée si le courant nominal du moteur représente au moins 35 % du courant de sortie nominal du variateur de vitesse.
- Pour interrompre l'adaptation automatique du moteur, appuyer sur la touche [OFF/STOP].



#### N.B. !

L'adaptation automatique n'est pas permise sur les moteurs reliés en parallèle.

### Description du choix :

Sélectionner *Adaptation automatique* [1] si le variateur de vitesses devra effectuer une adaptation automatique complète du moteur.

Sélectionner *Adaptation automatique avec filtre LC* [2] si un filtre LC a été placé entre le variateur de vitesses et le moteur.

### Procédure pour l'adaptation automatique du moteur :

1. Régler les paramètres du moteur conformément aux données de la plaque signalétique du moteur indiquées en paramètres 102-106 *Données de la plaque signalétique*.
2. Alimenter la borne 27 de la platine de contrôle en 24 V CC (probablement de la borne 12).
3. Sélectionner l'adaptation automatique [1] ou l'adaptation automatique avec filtre LC [2] en paramètre 107 *Adaptation automatique du moteur, AAM*.
4. Mettre le variateur de vitesse en marche ou ali-menter la borne 18 (démarrage) en 24 V CC (probablement à partir de la borne 12).
5. Après une séquence normale, l'affichage est le suivant : AAM ARRÊT. Après une réinitialisation, le variateur de vitesse est prêt à fonctionner à nouveau.

### Pour interrompre l'adaptation automatique du moteur:

1. Appuyer sur la touche [OFF/STOP].

### En cas de défaut, l'affichage est le suivant : ALARME 22

1. Appuyer sur la touche [Reset].
2. Vérifier les causes possibles du défaut, selon le message d'alarme. Voir la *Liste des avertissements et alarmes*.

### En cas d'avertissement, l'affichage est le suivant : AVERTISSEMENT 39 - 42

1. Vérifier les causes possibles du défaut, en fonction de l'avertissement. Voir la *Liste des avertissements et alarmes*.
2. Appuyer sur la touche [CHANGE DATA] et sélectionner "Continue" pour poursuivre l'adaptation automatique en dépit de l'avertissement, ou appuyer sur la touche [OFF/STOP] pour interrompre l'adaptation automatique du moteur.

### 108 Tension de démarrage des moteurs parallèles

#### (TENSION DEM MULTIM.)

#### Valeur :

0.0 - paramètre 103 *Tension moteur, U<sub>M,N</sub>*

★ Dépend du paramètre 103 *Tension moteur, U<sub>M,N</sub>*

#### Fonction :

Ce paramètre spécifie la tension de démarrage des caractéristiques VT permanentes à 0 Hz pour les moteurs reliés en parallèle.

La tension de démarrage représente une entrée de tension supplémentaire au moteur. En augmentant la tension de démarrage, les moteurs reliés en parallèle reçoivent un couple de démarrage plus important. Ceci est particulièrement utilisé pour les petits moteurs (< 4,0 kW) reliés en parallèle, car ils ont une résistance de stator supérieure aux moteurs de plus de 5,5 kW. Cette fonction est uniquement active si *Moteurs parallèles* [1] a été sélectionné en paramètre 101 *Caractéristiques de couple*.

#### Description du choix :

Régler la tension de démarrage à 0 Hz. La tension maximum dépend du paramètre 103 *Tension moteur, U<sub>M,N</sub>*.

### 109 Atténuation des résonances (AMORT. RESONANCE)

#### Valeur :

0 - 500 %

★ 100 %

#### Fonction :

Les problèmes de résonance aux fréquences élevées entre le variateur de vitesse et le moteur peuvent être éliminés en ajustant l'atténuation des résonances.

#### Description du choix :

Ajustez le pourcentage d'atténuation jusqu'à la disparition de la résonance du moteur.

### 110 Couple de démarrage élevé (COUPLE DEM ELEVE)

#### Valeur :

0,0 (INACTIF) - 0,5 s

★ OFF

#### Fonction :

Afin d'assurer un couple de démarrage élevé, un couple maximum est autorisé pendant une période maximum de 0,5 s. Cependant, le courant est limité par la protection du variateur de vitesse (onduleur). 0 s correspond à une absence de couple de démarrage élevé.

#### Description du choix :

Régler la durée souhaitée applicable au couple de démarrage élevé.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### 111 Retard du démarrage

#### (DELAIS DEMARRAGE)

##### Valeur :

0,0 à 120,0 s ★ 0,0 s

##### Fonction :

Ce paramètre permet de temporiser le démarrage après avoir rempli les conditions de démarrage. Lorsque le temps s'est écoulé, la fréquence de sortie suit la rampe d'accélération jusqu'à la référence.

##### Description du choix :

Réglez la durée précédant le début de l'accélération.

### 112 Préchauffage moteur

#### (PRECHAUFF MOTEUR)

##### Valeur :

★ Inactif (INACTIF) [0]  
Actif (ACTIF) [1]

##### Fonction :

Le préchauffage du moteur assure l'absence de condensat dans le moteur à l'arrêt. Cette fonction peut également servir à faire évaporer l'eau condensée dans le moteur. Le préchauffage du moteur n'est actif que pendant l'arrêt.

##### Description du choix :

Sélectionnez *Inactif* [0] si cette fonction est superflue. Sélectionnez *Actif* [1] pour activer le préchauffage du moteur. Le courant continu est réglé au paramètre 113 *Préchauffage moteur, courant continu*.

### 113 Préchauffage moteur, courant continu

#### (PRECHAUFFAG DC A)

##### Valeur :

0 - 100 % ★ 50 %

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur, paramètre 105 *Courant du moteur, I<sub>M,N</sub>*.

##### Fonction :

Le moteur peut être préchauffé à l'arrêt à l'aide d'un courant continu pour éviter l'entrée d'humidité dans le moteur.

##### Description du choix :

Le moteur peut être préchauffé à l'aide d'un courant continu. À 0%, la fonction est inactive ; à une valeur supérieure à 0%, un courant continu est fourni au moteur à l'arrêt (0 Hz). Cette fonction peut également servir à générer un couple de maintien.



Si un courant continu trop élevé est fourni pendant trop longtemps, le moteur peut être endommagé.

### ■ Freinage par injection de CC

Avec le freinage CC, le moteur reçoit un courant continu qui arrête l'arbre. Le paramètre 114 *Courant continu de freinage* détermine le courant continu de freinage en pourcentage du courant nominal du moteur I<sub>M,N</sub>. Le paramètre 115 *Temps de freinage par injection de courant continu* permet de sélectionner la durée de freinage par injection de courant continu et le paramètre 116 *Fréquence d'application du freinage par injection de courant continu* la fréquence d'activation du freinage par injection de courant continu. Si la borne 19 ou 27 (paramètre 303/304 *Entrée digitale*) a été programmée sur *Inversion du freinage par injection de courant continu* et passe de 1 logique à 0 logique, le freinage par injection de courant continu est activé. Lorsque le signal de démarrage sur la borne 18 passe de 1 logique à 0 logique, le freinage par injection de courant continu est activé lorsque la fréquence de sortie est inférieure à la fréquence de couplage de frein.



#### N.B. !

Ne pas utiliser le frein par injection de courant continu si l'inertie de l'arbre du moteur est plus de 20 fois supérieure à l'inertie interne du moteur.

### 114 Courant continu de freinage

#### (FREINAGE DC A)

##### Valeur :

0 -  $\frac{I_{VLT,MAX}}{I_{M,N}} \times 100$  [%] ★ 50 %

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur. La fréquence de commutation du variateur de vitesse est de 4 kHz lorsqu'un courant continu de freinage est appliqué.

##### Fonction :

Ce paramètre permet de régler le courant continu de freinage mis en oeuvre lors d'un ordre d'arrêt lorsque la fréquence de freinage par injection de courant continu réglée au paramètre 116, *Fréquence d'application du freinage par injection de courant continu* est atteinte ou que l'inversion du freinage par injection de courant continu est activée via la borne 27 ou via la liaison série. Ce courant est appliqué durant le temps de freinage par injection de courant continu réglé au paramètre 115 *Temps de freinage par injection de courant continu*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### Description du choix :

Ce paramètre s'exprime en pourcentage du courant nominal du moteur  $I_{M,N}$  réglé au paramètre 105, Courant du moteur,  $I_{VLT,N}$ . 100% de courant continu de freinage correspondent à  $I_{M,N}$ .



Prenez soin de ne pas appliquer un courant de freinage trop élevé pendant trop longtemps. Le moteur sera endommagé du fait de surcharge mécanique ou de la chaleur générée par le moteur.

Alarme ETR 2 (ETR ALARM2)	[6]
Avertissement ETR 3 (ETR AVERTIS. 3)	[7]
Alarme ETR 3 (ETR ALARM3)	[8]
Avertissement ETR 4 (ETR AVERTIS. 4)	[9]
Alarme ETR 4 (ETR ALARM4)	[10]

### Fonction :

Le variateur de fréquence peut surveiller la température du moteur de deux manières :

- Par l'intermédiaire d'un capteur à thermistance raccordé au moteur. La thermistance est connectée à l'une des bornes d'entrée analogique 53 ou 54.
- En calculant la charge thermique (ETR - relais thermique électronique), en fonction de la charge de courant et du temps. Le résultat est comparé au courant nominal du moteur  $I_{M,N}$  et la fréquence nominale du moteur  $f_{M,N}$ . Les calculs tiennent compte d'une charge plus faible à vitesses plus faibles en raison du refroidissement réduit dans le moteur lui-même.

Les fonctions ETR 1 à 4 ne commencent à calculer la charge qu'à partir du moment où un process dans lequel elles sont sélectionnées a été choisi. Ceci permet d'utiliser la fonction ETR également en cas d'alternance entre deux ou plusieurs moteurs.

### 115 Temps de freinage par injection de courant continu (TEMPS. FREINAGE)

#### Valeur :

0,0 à 60,0 s ★ NON

#### Fonction :

Ce paramètre permet de régler la durée du freinage par injection de courant continu (paramètre 113).

#### Description du choix :

Réglez le temps souhaité.

### 116 Fréquence d'application du freinage par injection de courant continu (FREQ FREIN ACTIF)

#### Valeur :

0.0 (NON) - par. 202  
Fréquence de sortie, limite haute  $f_{MAX}$  ★ NON

#### Fonction :

Ce paramètre sert à régler la fréquence d'application du freinage par injection de courant continu dans le cadre d'un ordre d'arrêt.

#### Description du choix :

Réglez sur la fréquence souhaitée.

### Description du choix :

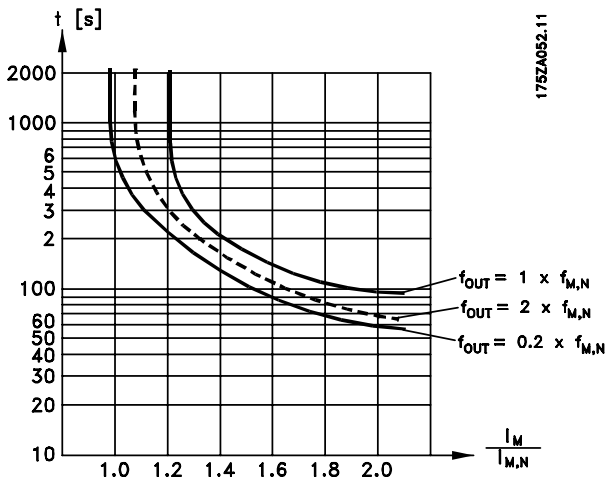
Sélectionner *Inactif* [0] si aucun avertissement ou arrêt n'est nécessaire en cas de surcharge du moteur. Sélectionner *Avertissement thermistance* [1] si un avertissement est souhaité en cas de surchauffe de la thermistance raccordée. Sélectionner *Arrêt thermistance* [2] si l'arrêt (alarme) est souhaité en cas de surchauffe de la thermistance raccordée. Sélectionner *ETR Avertis. 1-4* si le message correspondant doit s'afficher lorsque le moteur, selon les calculs, est en surcharge. Il est également possible de programmer le variateur de fréquence pour qu'il délivre un signal d'avertissement via une des sorties digitales. Sélectionner *ETR Alarm 1-4* pour obtenir un arrêt lorsque le moteur, selon les calculs, est en surcharge.

### 117 Protection thermique du moteur (THERMIQUE MOTEUR)

#### Valeur :

Absence protection (INACTIF)	[0]
Avertissement thermistance (AVERT. THERMISTANCE)	[1]
Arrêt thermistance (ARRET THERMISTANCE)	[2]
Avertissement ETR 1 (ETR AVERTIS. 1)	[3]
★ Alarme ETR 1 (ETR ALARM1)	[4]
Avertissement ETR 2 (ETR AVERTIS. 2)	[5]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.



**N.B. !**

Dans les applications UL/cUL, l'ETR procure une protection de classe 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec le National Electrical Code.

**118 Facteur de puissance moteur (Cos φ)  
(FACT PUISSANCE M)**

**Valeur :**  
0.50 - 0.99      ☆ 0.75

**Fonction :**  
Ce paramètre calibre et optimise la fonction AEO pour les moteurs de divers facteurs de puissance (Cos φ).

**Description du choix :**  
Les moteurs comprenant 4 pôles ou plus ont un facteur de puissance plus faible qui restreindrait ou empêcherait l'utilisation de la fonction AEO pour les économies d'énergie. Ce paramètre permet à l'utilisateur de calibrer la fonction AEO sur le facteur de puissance du moteur afin que la fonction AEO puisse être utilisée avec des moteurs de 6, 8 et 12 pôles ainsi que de 4 et 2 pôles.



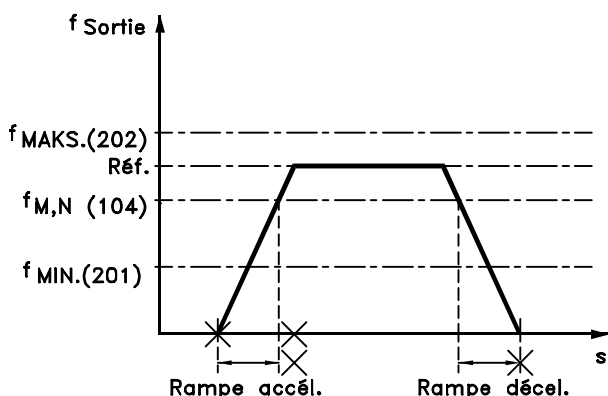
**N.B. !**

La valeur par défaut est 0,75 et ne doit **PAS être** modifiée à moins que le facteur de puissance du moteur concerné soit inférieur à 0,75. Cela est généralement le cas des moteurs ayant plus de 4 pôles ou à faible rendement.

Programmation

☆ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

### ■ Références et limites 200-228



175HA334.10

Ce groupe de paramètres définit la fréquence et la plage de référence du variateur de fréquence.

Il comprend également :

- Réglage des temps de rampe
- Choix de quatre références prédéfinies
- Possibilité de programmation de quatre fréquences de bipasse.
- Réglage du courant maximal du moteur.
- Réglage des limites d'avertissement pour le courant, la fréquence, la référence et le retour.

#### 200 Gamme de fréquence de sortie Gamme (GAMME DE FREQUENCE)

Valeur :

- ★ 0 - 120 Hz (0 - 120 HZ) [0]
- 0 - 1000 Hz (0 - 1000 HZ) [1]

Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la gamme de fréquence de sortie maximum à régler en paramètre 202 *Limite supérieure de la fréquence de sortie,  $f_{MAX}$* .

Description du choix :

Sélectionner la gamme de fréquence de sortie souhaitée.

#### 201 Fréquence de sortie, limite basse $f_{MIN}$ (FREQ LIMITE BAS)

Valeur :

- 0,0 à  $f_{MAX}$  ★ 0,0 HZ

Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la fréquence minimale de sortie.

Description du choix :

Il est possible de sélectionner une valeur de 0,0 Hz à la *Fréquence de sortie, limite haute,  $f_{MAX}$*  réglée au paramètre 202.

#### 202 Limite supérieure de fréquence de sortie $f_{MAX}$ (FREQUENCE MAX)

Valeur :

- $f_{MIN}$  - 120/1000 Hz (par. 200
- Gamme de la fréquence de sortie*) ★ 50 Hz

Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la fréquence de sortie maximale correspondant à la vitesse maximale de fonctionnement du moteur.



**N.B. !**

La fréquence de sortie du variateur de vitesse ne peut jamais accepter une valeur supérieure à 1/10 de la fréquence de commutation (paramètre 407 *Fréquence de commutation*).

Description du choix :

Il est possible de sélectionner une valeur entre  $f_{MIN}$  et le choix effectué en paramètre 200 *Gamme de fréquence de sortie*.

### ■ Utilisation des références

L'utilisation des références est illustrée dans le schéma fonctionnel ci-dessous.

Ce schéma montre comment une modification d'un paramètre peut affecter la référence résultante.

Les paramètres 203 à 205 *Utilisation des références, référence minimale et maximale* et le paramètre 210 *Type de référence* définissent la manière dont on peut utiliser les références. Les paramètres mentionnés sont actifs aussi bien en boucle fermée qu'en boucle ouverte.

Les références à distance sont définies comme suit :

- Consignes externes telles que les entrées analogiques 53, 54 et 60, consigne impulsionnelle via la borne 17/29 et référence de la communication série.
- Références prédéfinies.

La référence résultante peut être indiquée dans l'afficheur en sélectionnant *Référence [%]* dans les paramètres 007 à 010 *Afficheur* et sous la forme d'une unité en sélectionnant *Référence résultante [unité]*. Voir le chapitre *Utilisation du signal de retour* en relation avec une boucle fermée.

La somme des consignes externes peut être indiquée dans l'afficheur en pourcentage de la plage de *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub>* à *Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub>*. Sélectionner *Consigne externe, % [25]* dans les paramètres 007 à 010 *Afficheur* si un affichage est nécessaire.

Il est possible d'avoir des références prédéfinies et des consignes externes en même temps. Au paramètre 210 *Type de référence*, un choix est effectué pour ajouter des références prédéfinies aux consignes externes.

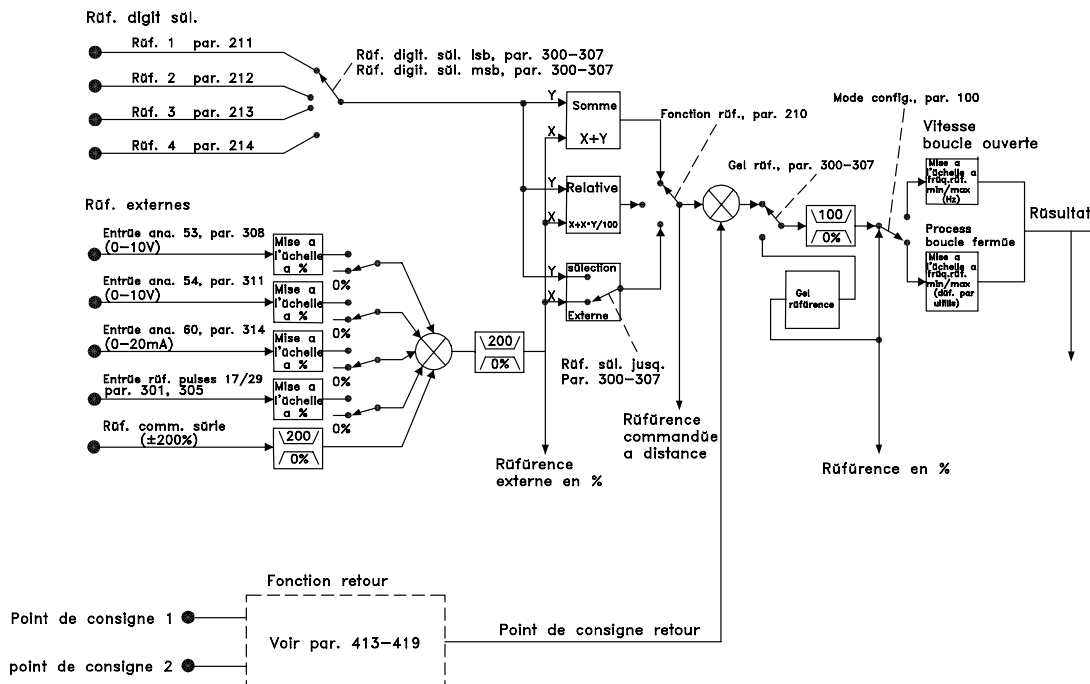
De plus, il existe une référence locale autonome, où la référence résultante se règle à l'aide des touches [+/-]. Si la référence locale a été sélectionnée, la plage de fréquence de sortie est limitée par le paramètre 201 *Fréquence de sortie, limite basse f<sub>MIN</sub>* et le paramètre 202 *Fréquence de sortie, limite haute f<sub>MAX</sub>*.



#### N.B. !

Si une référence locale est active, le variateur de fréquence est toujours *Boucle ouverte* [0], quelle que soit la sélection effectuée dans le paramètre 100 *Configuration*.

L'unité de la référence locale peut être définie soit en Hz, soit en pourcentage de la plage de la fréquence de sortie. L'unité est sélectionnée au paramètre 011 *Unité de référence locale*.



175HA3:

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### 203 Site de référence (MODE REFERENCE)

#### Valeur :

★Référence liée manuelle/automatique (MODE HAND/AUTO)	[0]
Référence distante (MODE DISTANCE)	[1]
Référence locale (MODE LOCAL)	[2]

#### Fonction :

Ce paramètre détermine l'emplacement de la référence active. Si l'option *Référence liée manuelle/automatique* [0] est sélectionnée, la référence résultante dépend du mode manuel ou automatique du variateur de vitesse. Le tableau indique les références qui sont actives lorsque l'option *Référence liée manuelle/automatique* [0], *Référence distante* [1] ou *Référence locale* [2] a été sélectionnée. Le mode manuel ou le mode automatique peut être sélectionné au moyen des touches de commande ou d'une entrée digitale aux paramètres 300 à 307 *Entrées digitales*.

Référence		
Utilisation	Mode manuel	Mode automatique
Manuel/automatique [0]	Réf. locale active	Réf. distante active
Distante [1]	Réf. distante active	Réf. distante active
Locale [2]	Réf. locale active	Réf. locale active

#### Description du choix :

Si l'option *Référence liée manuelle/automatique* [0] est choisie, la vitesse du moteur en mode manuel est décidée par la référence locale, alors qu'en mode automatique elle est décidée par les références distantes et les consignes éventuelles sélectionnées. Si l'option *Référence distante* [1] est sélectionnée, la vitesse du moteur dépend des références distantes, que le mode manuel ou le mode automatique ait été choisi. Si l'option *Référence locale* [2] est sélectionnée, la vitesse du moteur ne dépend que de la référence locale définie au moyen du panneau de commande, que le mode manuel ou le mode automatique ait été choisi.

### 204 Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub> (REFERENCE MINI)

#### Valeur :

Paramètre 100 *Configuration = Boucle ouverte* [0].  
0,000 à paramètre 205 Réf<sub>MAX</sub> ★ 0,000 Hz  
Paramètre 100 *Configuration = Boucle fermée* [1].  
-Par. 413 *Retour minimal*  
- par. 205 Réf<sub>MAX</sub> ★ 0.000

#### Fonction :

La *Référence minimale* est la valeur minimale que peut adopter la somme de toutes les références. Si

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

l'option *Boucle fermée* est sélectionnée au paramètre 100 *Configuration*, la référence minimale est limitée par le paramètre 413 *Retour minimal*.

La référence minimale est ignorée lorsque la référence locale est active (paramètre 203 *Site de référence*). L'unité de la référence peut être obtenue à l'aide du schéma ci-dessous :

	Unité
Par. 100 <i>Configuration = Boucle ouverte</i>	Hz
Par. 100 <i>Configuration = Boucle fermée</i>	Par. 415

#### Description du choix :

Réglez la référence minimale si le moteur doit fonctionner à une vitesse minimale indépendamment du fait que la référence résultante est 0.

### 205 Référence maximum, Réf<sub>MAX</sub> (REFERENCE MAX)

#### Valeur :

Paramètre 100 *Configuration = Boucle ouverte* [0]  
Paramètre 204 Réf<sub>MIN</sub>  
- 1000.000 Hz ★ 50.000 Hz  
Paramètre 100 *Configuration = Boucle fermée* [1]  
Par. 204 Réf<sub>MIN</sub>  
- par. 414 *Retour maximum* ★ 50.000 Hz

#### Fonction :

La *Référence maximum* donne la valeur maximum pouvant être adoptée par la somme de toutes les références. Si *Boucle fermée* [1] a été sélectionné en paramètre 100 *Configuration*, la référence maximum ne peut pas être réglée à une valeur supérieure au paramètre 414 *Retour maximum*. La *Référence maximum* est ignorée lorsque la référence locale est active (paramètre 203 *Site de référence*).

L'unité de référence peut être déterminée sur la base du tableau suivant :

	Unité
Par. 100 <i>Configuration = Boucle ouverte</i>	Hz
Par. 100 <i>Configuration = Boucle fermée</i>	Par. 415

#### Description du choix :

La *référence maximum* est réglée si la vitesse du moteur ne doit pas excéder la valeur réglée, que la référence obtenue soit supérieure à la *référence maximum* ou non.



### 206 Temps de montée de la rampe

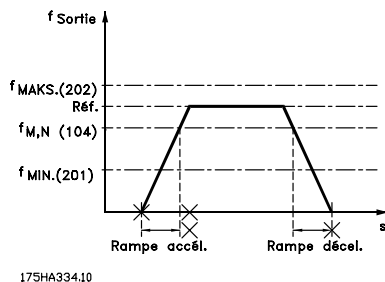
#### (RAMPE ACCELER)

##### Valeur :

1 à 3600 s ★ Dépend du moteur choisi

##### Fonction :

Le temps de montée de la rampe correspond à la durée de l'accélération nécessaire pour passer de 0 Hz à la fréquence nominale du moteur  $f_{M,N}$  (paramètre 104 *Fréquence du moteur,  $f_{M,N}$* ). Cette fonction suppose que le courant de sortie n'atteint pas la limite de courant (réglée au paramètre 215 *Limite de courant  $I_{LIM}$* ).



##### Description du choix :

Programmez le temps de montée de rampe souhaité.

### 207 Temps de descente de la rampe

#### (RAMPE DECELER)

##### Valeur :

1 à 3600 s ★ Dépend du moteur choisi

##### Fonction :

Le temps de descente de la rampe correspond à la durée de la décélération nécessaire pour passer de la fréquence nominale du moteur  $f_{M,N}$  (paramètre 104 *Fréquence du moteur,  $f_{M,N}$* ) à 0 Hz, sous réserve que le fonctionnement du moteur comme un générateur ne provoque pas de surtension dans l'onduleur.

##### Description du choix :

Programmez le temps de descente de rampe souhaité.

### 208 Descente de la rampe automatique

#### (ADAPT RAMPES)

##### Valeur :

Inactif (INACTIF) [0]  
★ Actif (ACTIF) [1]

##### Fonction :

Cette fonction assure que le variateur de vitesse ne s'arrête pas en cours de décélération si le temps de descente de rampe est réglé trop court. Si, en cours de décélération, le variateur de vitesse enregistre une

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

tension du circuit intermédiaire supérieure la valeur maximale (voir *Résumé des avertissements et alarmes*), le variateur de vitesse étend automatiquement le temps de descente de rampe.



##### N.B. !

Si la fonction est réglée sur *Active* [1], le temps de rampe peut être étendu considérablement par rapport au temps réglé au paramètre 207 *Temps de descente de la rampe*.

##### Description du choix :

Programmez cette fonction sur *Active* [1] si le variateur de vitesse s'arrête périodiquement en cours de descente de rampe. Si un temps de descente de rampe rapide a été programmé qui peut provoquer un arrêt dans des conditions particulières, la fonction peut être réglée sur *Active* [1] pour éviter les arrêts.

### 209 Fréquence de jogging

#### (FREQ JOGGING)

##### Valeur :

Par. 201 *Fréquence de sortie, limite basse* à Par. 202 *Fréquence de sortie, limite haute* ★ 10,0 HZ

##### Fonction :

La fréquence de jogging  $f_{JOG}$  correspond à la fréquence de sortie fixe du variateur de vitesse lorsque la fonction jogging est activée. La fonction jogging peut être activée au moyen des entrées digitales.

##### Description du choix :

Réglez la fréquence souhaitée.

#### ■ Type de référence

L'exemple montre comment calculer la référence résultante en utilisant Références prédéfinies avec Somme et Relative au paramètre 210 *Type de référence*. Voir *Calcul de la référence résultante*. Voir également le schéma dans *Utilisation des références*.

Les paramètres suivants ont été définis :

Par. 204 <i>Référence minimale</i> :	10 Hz
Par. 205 <i>Référence maximale</i> :	50 Hz
Par. 211 <i>Référence prédéfinie</i> :	15%
Par. 308 <i>Borne 53, entrée analogique</i> :	Référence [1]
Par. 309 <i>Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min.</i> :	0 V
Par. 310 <i>Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max.</i> :	10 V

Lorsque le paramètre 210 *Type de référence* est réglé sur Somme [0], une des *Références prédéfinies* ajustées (par. 211 à 214) est ajoutée aux références externes en tant que pourcentage de la plage de référence. En appliquant à la borne 53 une tension d'entrée analogique de 4 V, la référence résultante devient :

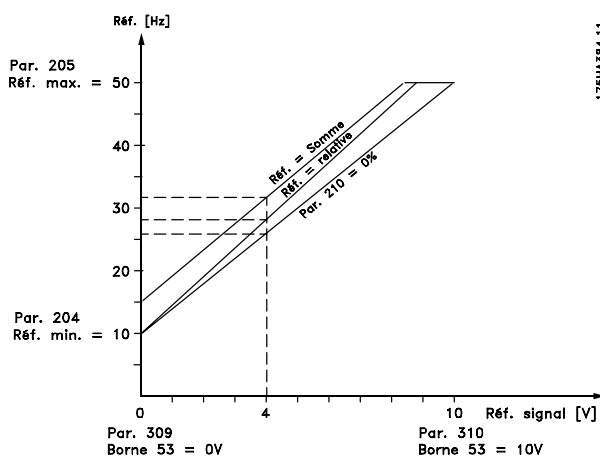
Par. 210 <i>Type de référence</i> = Somme [0]	
Par. 204 <i>Référence minimale</i>	= 10,0 Hz
Contribution à la référence à 4 V	= 16,0 Hz
Par. 211 <i>Référence prédéfinie</i>	= 6,0 Hz
Référence résultante	= 32,0 Hz

Si le paramètre 211 *Type de référence* est réglé sur *Relative* [1], une des *Références prédéfinies* ajustées (par. 211 à 214) est additionnée en tant que pourcentage des références externes actuelles. En appliquant à la borne 53 une tension d'entrée analogique de 4 V, la référence résultante devient :

Par. 210 <i>Type de référence</i> = Relative [1]	
Par. 204 <i>Référence minimale</i>	= 10,0 Hz
Contribution à la référence à 4 V	= 16,0 Hz
Par. 211 <i>Référence prédéfinie</i>	= 2,4 Hz
Référence résultante	= 28,4 Hz

La courbe de la colonne suivante montre la référence résultante par rapport à la référence externe variant de 0 à 10 V.

Le paramètre 210 *Type de référence* a été programmé pour *Somme* [0] et *Relative* [1] respectivement. De plus, la courbe correspondant au paramètre 211 *Référence prédéfinie* 1 est programmée pour 0%.



### 210 Type de référence

(TYPE REFERENCE)

#### Valeur :

★Somme (SOMME)	[0]
Relative (RELATIVE)	[1]
Externe/prédéfinie (EXTERNE DIGITALE)	[2]

#### Fonction :

Il est possible de définir le mode de sommation des références prédéfinies et des autres références. Utilisez à cet effet *Somme* ou *Relative*. La fonction *Externe/prédéfinie* permet de passer d'une référence externe à une référence prédéfinie. Voir *Utilisation des références*.

#### Description du choix :

Sélectionnez *Somme* [0] pour ajouter aux autres références externes une des références prédéfinies (paramètres 211 à 214 *Référence prédéfinie*) exprimée en pourcentage de la plage de référence (Réf<sub>MIN</sub> -Réf<sub>MAX</sub>). Sélectionnez *Relative* [1] pour totaliser une des références prédéfinies ajustées (paramètres 211 à 214 *Référence prédéfinie*) sous forme d'un pourcentage de la somme des références externes actuelles. Sélectionnez *Externe/prédéfinie* [2] pour passer d'une référence externe à une référence prédéfinie via une borne 16, 17, 29, 32 ou 33 (paramètre 300, 301, 305, 306 or 307 *Entrées digitales*). Les références prédéfinies représentent un pourcentage de la plage de références. Les références externes correspondent à la somme des références analogiques, impulsionnelles et éventuellement via la liaison série.



#### N.B. !

Si l'option *Somme* ou *Relative* est sélectionnée, l'une des références prédéfinies sera toujours active. Pour que les références prédéfinies n'aient pas d'influence, il faut les régler sur 0% (comme le réglage d'usine) via la liaison série.

### 211 Référence digitale 1

(REF. 1 DIGITALE)

### 212 Référence digitale 2

(REF. 2 DIGITALE)

### 213 Référence digitale 3

(REF. 3 DIGITALE)

### 214 Référence digitale 4

(REF. 4 DIGITALE)

#### Valeur :

-100.00 % - +100.00 %      ★ 0.00%  
de la gamme de références/référence externe

#### Fonction :

Les paramètres 211 à 214 *Référence digitale* permettent de programmer quatre références. La référence digitale est exprimée en pourcentage

de la gamme de références (Réf<sub>MIN</sub> - Réf<sub>MAX</sub>) ou en pourcentage des autres références externes, selon l'option retenue en paramètre 210 *Type de référence*. Le choix entre les références digitales peut être effectué en activant les bornes 16, 17, 29, 32 ou 33, cf. le tableau ci-dessous.

Borne 17/29/33 Référence digitale msb	Borne 16/29/32 Référence digitale lsb	
0	0	Référence digitale 1
0	1	Référence digitale 2
1	0	Référence digitale 3
1	1	Référence digitale 4

### Description du choix :

Régler la ou les références digitales choisies en op-tion.

### 215 Limite de courant, I<sub>LIM</sub> (COURANT LIMITE)

#### Valeur :

0,1-1,1 x I<sub>VLT,N</sub>                      ★ 1,1 x I<sub>VLT,N</sub> [A]

#### Fonction :

C'est ici que le courant de sortie maximum I<sub>LIM</sub> est défini. Le réglage d'usine correspond au courant nominal de sortie. La limite de courant sert à la protection du variateur de fréquence. Si la limite du courant est réglée dans la plage allant de 1,0 à 1,1 x I<sub>VLT,N</sub> (le courant de sortie nominal du variateur de fréquence), le variateur de fréquence pourra uniquement accepter une charge de manière intermittente, par exemple uniquement pendant de courtes périodes à la fois. Une fois que la charge a été supérieure à I<sub>VLT,N</sub>, il faut s'assurer que la charge est inférieure à I<sub>VLT,N</sub> pendant un certain temps. Noter que si la limite de courant définie est inférieure à I<sub>VLT,N</sub>, le couple d'accélération est proportionnellement plus faible. Si le variateur est en limite de courant et qu'un ordre d'arrêt est initié par le biais de la touche d'arrêt du clavier du LCP, la sortie du variateur est immédiatement fermée et le moteur se met en roue libre jusqu'à l'arrêt.



#### N.B. !

La limite de courant ne doit pas servir à la protection du moteur ; c'est le paramètre 117 qui s'en charge.

### Description du choix :

Régler le courant maximal de sortie I<sub>LIM</sub>.

### 216 Largeur de bande de bippasse de fréquence, bandwidth

#### (BANDE BIPASSE DE FREQ.)

#### Valeur :

0 (OFF) - 100 Hz                      ★ Inactif

#### Fonction :

Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance mécaniques. Les fréquences à éviter peuvent être programmées aux paramètres 217-220 *Bipasse de fréquence*. Ce paramètre (216 *Largeur de bande de bippasse de fréquence*), permet de définir la largeur de bande de chacune de ces fréquences.

### Description du choix :

La largeur de bande de bippasse correspond à la fréquence de largeur de bande programmée. Cette largeur de bande sera centrée autour de chaque fréquence de bippasse.

### 217 Bipasse de fréquence 1

#### (BIPASSE 1 FREQ.)

### 218 Bipasse de fréquence 2

#### (BIPASSE 2 FREQ.)

### 219 Bipasse de fréquence 3

#### (BIPASSE 3 FREQ.)

### 220 Bipasse de fréquence 4

#### (BIPASSE 4 FREQ.)

#### Valeur :

0 - 120/1000 HZ                      ★ 120.0 HZ

La gamme de fréquence dépend de l'option retenue pour le paramètre 200 *Gamme de fréquence de sortie*.

#### Fonction :

Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance mécaniques.

### Description du choix :

Saisir les fréquences à éviter. Voir également le paramètre 216 *Largeur de bande de bippasse de fréquence*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transstant par le port série.

### 221 Avertissement : courant bas, $I_{BAS}$

#### (AVERT I BAS)

##### Valeur :

0,0 à par. 222 Avertissement:  
courant haut,  $I_{HAUT}$ , ★ 0,0A

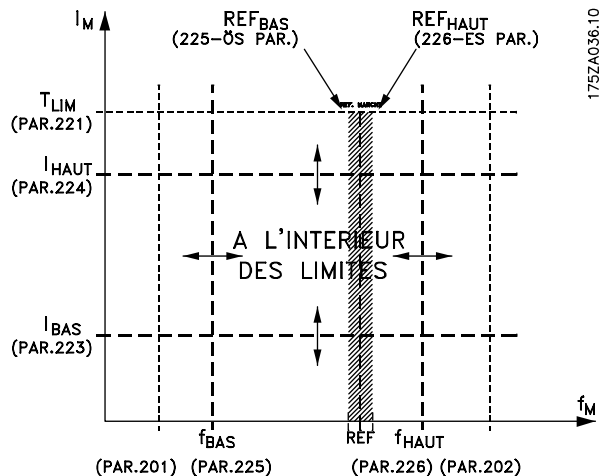
##### Fonction :

L'écran affiche COURANT BAS en clignotant si le courant du moteur est inférieur à la limite  $I_{BAS}$  programmée sous ce paramètre, à la condition que l'option Avertissement [1] ait été sélectionné au paramètre 409 Fonction en cas d'absence de charge. Le variateur de vitesse s'arrêtera si le paramètre 409 Fonction en cas d'absence de charge a été réglé sur Arrêt [0].

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence résultante. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

##### Description du choix :

Il faut programmer la limite inférieure  $I_{BAS}$  du signal dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse.



VLT6000

970808 175ZA036.10 /Fransk 40% =PRINT 0.4=1

### 222 Avertissement : courant haut, $I_{HAUT}$

#### (AVERT I HAUT)

##### Valeur :

Paramètre 221 à  $I_{VLT,MAX}$  ★  $I_{VLT,MAX}$

##### Fonction :

L'écran affiche COURANT HAUT en clignotant si le courant du moteur est supérieur à la limite  $I_{HAUT}$  programmée sous ce paramètre. Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence résultante. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

##### Description du choix :

Il faut programmer la limite supérieure  $f_{HAUT}$ , du signal (fréquence du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse. Voir la figure du paramètre 221 Avertissement : courant bas,  $I_{BAS}$ .

### 223 Avertissement : fréquence basse, $f_{BAS}$

#### (AVERT FREQ BAS)

##### Valeur :

0,0 à paramètre 224 ★ 0,0 Hz

##### Fonction :

Si la fréquence de sortie est au-dessous de la limite,  $f_{BAS}$ , programmée dans ce paramètre, l'écran affichera FREQUENCE BASSE en clignotant. Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence sélectionnée. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

##### Description du choix :

Il faut programmer la limite inférieure  $f_{BAS}$ , du signal (fréquence du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse. Voir la figure du paramètre 221 Avertissement : courant bas,  $I_{BAS}$ .

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### 224 Avertissement : Haute fréquence, $f_{HAUT}$ (AVERT. HAUTE FREQ.)

#### Valeur :

Par. 200 Gamme de fréquence de sortie  
= 0-120 Hz [0].  
paramètre 223 - 120 Hz ★ 120.0 Hz

Par. 200 Gamme de fréquence de sortie  
= 0-1000 Hz [1].  
paramètre 223 - 1000 Hz ★ 120.0 Hz

#### Fonction :

Si la fréquence de sortie est supérieure à la limite,  $f_{HIGH}$ , programmée dans ce paramètre, le message clignotant FREQUENCE HAUTE s'affichera.

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221- 228 ne sont pas active pendant la période d'accélération après un ordre de démarrage, pen-dant la période de décélération après un ordre d'arrêt ou à l'arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence obtenue.

Les sorties de signaux peuvent être programmées pour produire un signal d'avertissement par le biais de la borne 42 ou 45 ou et par le biais des sorties de relais.

#### Description du choix :

La limite de signal supérieure de la fréquence du moteur,  $f_{HIGH}$ , doit être programmée dans la gamme de service normale du variateur de vitesse. Voir le schéma du paramètre 221 *Avertissement : Courant bas,  $I_{LOW}$* .

### 225 Avertissement : référence basse, $REF_{BAS}$ (AVERT REF BAS)

#### Valeur :

-999 999,999 à  $REF_{HAUT}$  (par.226) ★ -999,999.999

#### Fonction :

Lorsque la référence distante est inférieure à la limite,  $REF_{BAS}$ , programmée sous ce paramètre, l'écran affiche REFERENCE BASSE en clignotant.

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence sélectionnée. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

Les limites de référence au paramètre 226 *Avertissement : Référence élevée,  $REF_{HAUT}$* , et

au paramètre 225 *Avertissement : Référence basse,  $REF_{BAS}$* , ne sont actives que lorsque la référence distante a été sélectionnée.

En *Boucle ouverte*, l'unité de référence est en Hz, alors qu'en *Boucle fermée*, l'unité de référence est programmée au paramètre 415, *Unités de process*.

#### Description du choix :

Il faut programmer la limite inférieure,  $REF_{BAS}$ , du signal de la référence dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse, à condition que le paramètre 100 *Configuration* ait été programmé pour la *Boucle ouverte* [0]. En *Boucle fermée* [1] (paramètre 100),  $REF_{BAS}$  doit être dans la plage de référence programmée aux paramètres 204 et 205.

### 226 Avertissement référence haute, $REF_{HAUT}$ (AVERT REF HAUT)

#### Valeur :

$REF_{BAS}$  (par. 225) - 999 999,999 ★ 999,999.999

#### Fonction :

Si la référence résultante est inférieure à la limite,  $REF_{HAUT}$ , programmée sous ce paramètre, l'écran affiche REFERENCE HAUTE en clignotant.

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence résultante. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

Les limites de référence au paramètre 226 *Avertissement : référence haute,  $REF_{HT}$*  et au paramètre 227 *Avertissement : référence basse,  $REF_{BAS}$* , ne sont actives que lorsque la référence distante a été sélectionnée.

En *Boucle ouverte*, l'unité de référence est Hz, alors qu'en *Boucle fermée*, elle est programmée au paramètre 415, *Unités de process*.

#### Description du choix :

La limite supérieure du signal,  $REF_{HAUT}$ , de la référence doit être programmée dans la plage de fonctionnement normal du variateur de fréquence, à condition que le paramètre 100 *Configuration* ait été programmé pour *Boucle ouverte* [0]. En *Boucle fermée* [1] (paramètre 100),  $REF_{HAUT}$  doit être dans la plage de référence programmée aux paramètres 204 et 205.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

**227 Avertissement : signal de retour  
bas, FB<sub>BAS</sub>.**
**(AVERT RET BAS)**
**Valeur :**

-999 999,999 - FB<sub>HAUT</sub>

(paramètre 228)

★ -999.999,999

**Fonction :**

Si le signal de retour est au-dessous de la limite, FB<sub>BAS</sub>, programmée dans ce paramètre, l'écran affichera RETOUR BAS en clignotant.

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence sélectionnée. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

En *Boucle fermée*, l'unité pour le retour est programmée au paramètre 415 *Unités de process*.

**Description du choix :**

Réglez la valeur souhaitée dans la plage de retour (paramètres 413 *Retour minimal*, FB<sub>MIN</sub> et 414 *Retour maximal*, FB<sub>MAX</sub>).

**228 Avertissement : signal de retour  
haut, FB<sub>HAUT</sub>**
**(AVERT RET HAUT)**
**Valeur :**

FB<sub>BAS</sub>

(paramètres 227) - 999 999,999 ★ 999.999,999

**Fonction :**

Si le signal de retour est au-dessus de la limite, FB<sub>HAUT</sub>, programmée dans ce paramètre, l'écran affichera RETOUR HAUT en clignotant.

Les fonctions d'avertissement des paramètres 221 à 228 sont inactives au cours d'une montée de rampe après un ordre de démarrage, d'une descente de rampe après un ordre d'arrêt ou lors d'un arrêt. Les fonctions d'avertissement sont activées lorsque la fréquence de sortie a atteint la référence sélectionnée. Les signaux de sortie peuvent être programmés afin de donner un signal d'avertissement via la borne 42 ou 45 et via les relais de sortie.

En *Boucle fermée*, l'unité pour le retour est programmée au paramètre 415 *Unités de process*.

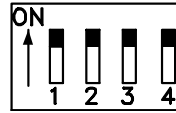
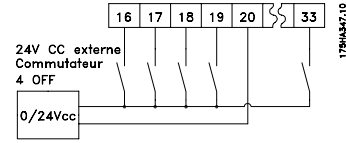
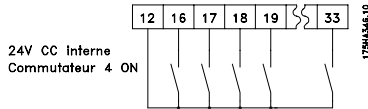
★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### ■ Entrées et sorties, 300-365

Dans ce groupe de paramètres, on définit les fonctions des bornes d'entrée et de sortie du variateur de fréquence.

Les entrées digitales (bornes 16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 et 33) sont programmées aux paramètres 300 à 307. Le tableau ci-dessous donne les options de programmation des entrées. Les entrées digitales nécessitent un signal de 0 ou 24 V CC. Un signal inférieur à 5 V CC est un 0 logique, alors qu'un signal supérieur à 10 V CC est un 1 logique.

Les bornes pour les entrées digitales peuvent être raccordées à l'alimentation 24 V CC interne, ou une alimentation 24 V CC externe peut être raccordée. Les schémas de la colonne suivante illustrent un process utilisant l'alimentation 24 V CC interne et un process utilisant l'alimentation 24 V CC externe.



Le commutateur 4, qui se trouve sur la carte de commande du commutateur DIP, sert à séparer le potentiel commun de l'alimentation interne 24 V CC

du potentiel commun de l'alimentation externe 24V CC.

Voir *Installation électrique*.

Noter que lorsque le commutateur 4 est sur OFF, l'alimentation externe 24 V CC est isolée galvaniquement du variateur de fréquence.

Entrées digitales	N° de borne	16	17	18	19	27	29	32	33
	Paramètre	300	301	302	303	304	305	306	307
Valeur :									
Pas de fonction	(INACTIVE)	[0]	[0]	[0]	[0]		[0]	[0]★	[0]★
Reset	(RESET)	[1]★	[1]				[1]	[1]	[1]
Arrêt en roue libre (contact NF)	(LACHAGE MOTEUR (NF))						[0]★		
Reset et lâchage moteur contact NF	(RAZ + LACH. MOT (NF))						[1]		
Démarrage	(DEMARRAGE)				[1]★				
Inversion	(INVERSION DU SENS)				[1]★				
Démarrage avec inversion	(DEMARRAGE INVERSION)				[2]				
Freinage par injection de CC logique négative	(FREIN DC/N FERME)				[3]	[2]			
Verrouillage de sécurité	(BLOCAGE SECURITE)						[3]		
Gel référence	(GEL REFERENCE)	[2]	[2]★				[2]	[2]	[2]
Gel sortie	(GEL SORTIE)	[3]	[3]				[3]	[3]	[3]
Choix du process, lsb	(SELECT PROCESS LSB)	[4]					[4]	[4]	
Choix du process, msb	(SELECT PROCESS MSB)		[4]				[5]		[4]
Sélection référence, on	(SELECT REF EXT/ DIGIT)	[5]	[5]				[6]	[5]	[5]
Référence prédéfinie, lsb	(SELECT REF DIGIT LSB)	[6]					[7]	[6]	
Référence prédéfinie, msb	(SELECT REF DIGIT MSB)		[6]				[8]		[6]
Décélération	(MOINS VITE)		[7]				[9]		[7]
Accélération	(PLUS VITE)	[7]					[10]	[7]	
Autorisation de marche	(DEM(MA) AUTORISE)	[8]	[8]				[11]	[8]	[8]
Jogging	(JOGGING)	[9]	[9]				[12]★	[9]	[9]
Verrouillage empêchant la modification de données	(BLOCAG PROGRAMMATION)	[10]	[10]				[13]	[10]	[10]
Référence d'impulsions	(PULSES REFERENCE)		[11]				[14]		
Retour impulsionnel	(PULSES RETOUR)								[11]
Démarrage mode local	(VALID TOUCHE HAND)	[11]	[12]				[15]	[11]	[12]
Démarrage automatique	(VALID TOUCHE AUTO)	[12]	[13]				[16]	[12]	[13]
Mode incendie	(MODE INCENDIE)	[13]	[14]						
Mode incendie inversé	(MODE INCENDIE INVERSE)	[14]	[15]						
Activer RTC	(ACTIVER RTC)	[25]	[25]						

### Fonction :

Les paramètres 300 à 307 *Entrées digitales* permettent de sélectionner les différentes fonctions affectées aux entrées digitales (bornes 16-33). Les options fonctionnelles sont indiquées dans le tableau de la page précédente.

### Description du choix :

**Pas de fonction** est sélectionné si le variateur de fréquence ne doit pas réagir aux signaux transmis à la borne.

**Reset** réinitialise le variateur de fréquence après une alarme ; cependant, les alarmes à déclenchement verrouillé ne peuvent être remises à zéro en coupant puis en remettant l'alimentation secteur. Voir le tableau dans *Liste des avertissements et alarmes*. L'option Reset est activée à la montée du signal.

**Arrêt en roue libre (contact NF)** sert à forcer le variateur de fréquence à "lâcher" immédiatement le moteur (les transistors de sortie sont "éteints") de manière à ce qu'il tourne en roue libre pour s'arrêter. Le 0 logique exécute l'arrêt en roue libre.

**Reset et lâchage moteur (contact NF)** est utilisé pour activer l'arrêt en roue libre en même temps que le reset. Le 0 logique exécute l'arrêt en roue libre et le reset. L'option Reset est activée en fin de signal.

**Freinage par injection de CC logique négative** sert à arrêter le moteur en lui appliquant une tension continue durant un laps de temps donné, voir les paramètres 114 à 116 *Freinage continu*. À noter que cette fonction n'est activée que si les paramètres 114 *Freinage DC A* et 115 *Temps*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.



*Freinage* adoptent une valeur différente de 0. Le 0 logique produit un freinage par injection de courant continu. Voir *Freinage par injection de courant continu*.

**Verrouillage de sécurité** a la même fonction que *Lâchage moteur (contact NF)* mais *Verrouillage de sécurité* génère le message d'alarme "panne externe" sur l'affichage lorsque la borne 27 est un 0 logique. Le message d'alarme est également actif via les sorties digitales 42/45 et les sorties relais 1/2, si elles sont programmées pour *Verrouillage de sécurité*. L'alarme peut être réinitialisée à l'aide d'une entrée digitale ou de la touche [OFF/STOP].

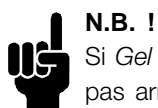
Sélectionner **Démarrage** pour obtenir un ordre de démarrage/arrêt. 1 logique = démarrage, 0 logique = arrêt.

Sélectionner **Inversion** pour modifier le sens de rotation de l'arbre moteur. Le 0 logique n'entraîne pas d'inversion. Le 1 logique entraîne l'inversion. Le signal d'inversion n'affecte que le sens de rotation, il n'active pas la fonction de démarrage. Ce signal n'est pas actif en même temps que *Boucle fermée*.

Sélectionner **Démarrage avec inversion** pour activer démarrage/arrêt et inversion avec le même signal. Un signal de démarrage simultané via la borne 18 n'est pas autorisé. Ce signal n'est pas actif en même temps que *Boucle fermée*.

**Gel référence** gèle la référence instantanée. Seule *Accélération* ou *Décélération* permet alors de modifier la fréquence gelée. La référence gelée est sauvegardée après un ordre d'arrêt et en cas de panne de secteur.

**Gel sortie** gèle la fréquence instantanée de sortie (en Hz). La fréquence de sortie gelée ne peut alors être modifiée qu'à l'aide de *Décélération* ou *Accélération*.



**N.B. !**

Si *Gel sortie* est actif, la borne 18 ne peut pas arrêter le variateur de fréquence. Le variateur de fréquence ne peut être arrêté que lorsque la borne 27 ou 19 a été programmée pour *Freinage par injection de CC logique négative*.

**Choix du process, Isb et Choix du process, msb** permettent de choisir un des quatre process. Cependant, cela suppose que le paramètre 002 *Process actif* ait été défini comme *Multiprocess* [5].

	Process, msb	Process, Isb
Proc 1	0	0
Proc 2	0	1
Proc 3	1	0
Proc 4	1	1

**Référence prédéfinie, on** sert à commuter entre la référence distante et la référence prédéfinie. Cela suppose que *A distance/défaut* [2] ait été sélectionné au paramètre 210 *Type de référence*. 0 logique = références distantes actives, 1 logique = l'une des quatre références prédéfinies est active conformément au tableau de la page suivante.

**Référence prédéfinie, Isb et Référence prédéfinie, msb** permettent de choisir l'une des quatre références prédéfinies, selon le tableau ci-dessous.

	Réf. prédéfinie, msb	Réf. prédéfinie, Isb
Réf. prédéfinie 1	0	0
Réf. prédéfinie 2	0	1
Réf. prédéfinie 3	1	0
Réf. prédéfinie 4	1	1

**Accélération et décélération** sont sélectionnés si l'on souhaite utiliser la commande digitale pour augmenter ou diminuer la vitesse. Cette fonction n'est active qu'à condition d'avoir sélectionné *Gel référence* ou *Gel sortie*.

Tant qu'il y a un niveau logique 1 sur la borne sélectionnée pour *Accélération*, la référence ou la fréquence de sortie augmente de la valeur de *Rampe acceler* définie au paramètre 206.

Tant qu'il y a un niveau logique 1 sur la borne sélectionnée pour *Décélération*, la référence ou la fréquence de sortie diminue de la valeur de *Rampe delec* définie au paramètre 207.

Une impulsion (niveau logique 1 au niveau haut durant au moins 3 ms et temps de repos d'au moins 3 ms) entraîne une variation de vitesse de 0,1 % (référence) ou de 0,1 Hz (fréquence de sortie).

Exemple :

	Borne (16)	Borne (17)	Gel réf./ Gel sortie
Aucune variation de vitesse	0	0	1
Décélération	0	1	1
Accélération	1	0	1
Décélération	1	1	1

Il est possible de modifier *Gel référence* même si le variateur de fréquence s'est arrêté. En outre, la référence gelée sera mémorisée en cas de panne de secteur.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

**Autorisation de marche.** Un signal de démarrage actif doit être effectué via la borne, avec laquelle *Autorisation de marche* a été programmé, avant qu'un ordre de démarrage ne puisse être accepté. *Autorisation de marche* a une fonction logique ET en rapport avec Démarrage (borne 18, paramètre 302 *Entrée digit 18*), ce qui signifie que les deux conditions doivent être remplies pour démarrer le moteur. Si *Autorisation de marche* est programmé sur plusieurs bornes, *Autorisation de marche* ne doit être de niveau logique 1 que sur l'une des bornes pour pouvoir exécuter la fonction. Voir *Exemple d'application - Commande de vitesse du ventilateur du système de ventilation*.

Sélectionner **Jogging** pour régler la fréquence de sortie à la fréquence définie au paramètre 209 *Fréq jogging* et émettre un ordre de démarrage. Si une référence locale est active, le variateur de fréquence est toujours en *Boucle ouverte* [0], quelle que soit la sélection effectuée au paramètre 100 *Configuration*. Jogging n'est pas actif si un ordre d'arrêt a été émis via la borne 27.

La sélection de **Verrouillage empêchant la modification de données** empêche toute modification des données des paramètres via l'unité de commande ; la modification peut cependant être effectuée par l'intermédiaire du bus.

Sélectionner **Référence d'impulsions** si une séquence d'impulsions (fréquence) est sélectionnée comme signal de référence.

0 Hz correspond à Réf<sub>MIN</sub>, paramètre 204 *Référence minimum, Réf<sub>MIN</sub>*.

La fréquence définie au paramètre 327 *Référence d'impulsions, fréquence max.* correspond au paramètre 205 *Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub>*.

Sélectionner **Retour impulsif** si une séquence d'impulsions (fréquence) est sélectionnée comme signal de retour. Le paramètre 328 *Retour impulsif, fréquence max.* permet de régler la fréquence maximale du retour impulsif.

**Démarrage mode local** est sélectionné si le variateur de fréquence doit être contrôlé au moyen d'un commutateur manuel/arrêt ou H-O-A externe. Un niveau logique 1 (touche Hand active) signifie que le variateur de fréquence démarre le moteur. Un niveau logique 0 signifie que le moteur connecté s'arrête. Le variateur de fréquence est alors en mode OFF/STOP, à moins qu'un *Signal démarrage automatique* ne soit actif. Voir également la description dans *Commandes locales*.


**N.B. !**

Un signal *manuel* et *automatique* actif au moyen des entrées digitales a une priorité plus élevée que les touches de commande [HAND START]-[AUTO START].

**Démarrage automatique** est sélectionné si le variateur de fréquence doit être contrôlé au moyen d'un commutateur auto/arrêt ou H-O-A externe. Un 1 logique met le variateur de fréquence en mode auto, laissant passer un signal de démarrage sur les bornes de commande ou le port de communication série. Si *Démarrage automatique* et *Démarrage mode local* sont actifs en même temps sur les bornes de commande, *Démarrage automatique* a la priorité la plus élevée. Si *Démarrage automatique* et *Démarrage mode local* sont inactifs, le moteur connecté s'arrête et le variateur de fréquence est alors en mode OFF/STOP.

**Mode incendie** est sélectionné si la fonction du mode incendie doit être activée via un niveau logique 1 sur les bornes 16 ou 17. Cela permet au variateur de fréquence de fonctionner sans alarme verrouillée en cas d'alarmes ou d'avertissements. Si une alarme provoque un déclenchement, un reset automatique est activé. À noter que le mode incendie doit être activé au paramètre 430 pour les bornes 16 ou 17. Le variateur de fréquence fonctionne à la vitesse sélectionnée au paramètre 431. Seuls le réglage des entrées 16 ou 17 sur un niveau bas ou l'ouverture de la borne 27 désactivent à nouveau le mode incendie.

**Mode incendie inversé** est sélectionné si la fonction mode incendie doit être activée via un niveau logique 0 sur les bornes 16 ou 17. Cela permet au variateur de fréquence de fonctionner sans alarme verrouillée en cas d'alarmes ou d'avertissements. Si une alarme provoque un déclenchement, un reset automatique est activé. À noter que le mode incendie doit être activé au paramètre 430 pour les bornes 16 ou 17. Le variateur de fréquence fonctionne à la vitesse sélectionnée au paramètre 431. Seuls le réglage des entrées 16 ou 17 sur un niveau haut ou l'ouverture de la borne 27 désactivent à nouveau le mode incendie.

**Activer RTC** sert à démarrer la fonction d'horloge en temps réel. Si ces fonctions sont activées, elles sont exécutées sur une base temporelle. Voir description de l'horloge en temps réel pour de plus amples renseignements.

---

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### ■ Entrées analogiques

Deux entrées analogiques pour les signaux de tension (bornes 53 et 54) sont données comme référence et signaux de retour. Une entrée analogique pour un signal de courant (borne 60) est également disponible. Une thermistance peut être connectée à l'entrée de tension 53 ou 54.

Les deux entrées de tension analogiques peuvent être échelonnées dans la gamme 0 à 10 V CC. L'entrée de courant se situe dans la gamme 0 à 20 mA.

Le tableau ci-dessous indique les possibilités de programmation des entrées analogiques.

Les paramètres 317 *Temporisation* et 318 *Action après temporisation* permettent d'activer une temporisation sur toutes les entrées analogiques. Si la valeur du signal de référence ou du signal de retour connecté à l'une des bornes d'entrée analogiques chute en dessous de 50% de l'échelle minimum, une action est lancée après le délai de temporisation déterminé dans le paramètre 318, *Action après temporisation*.

Entrées analogiques	borne No.	53 (tension)	54 (tension)	60 (courant)
	paramètre	308	311	314
Valeur :				
Inactif	(INACTIVE)	[0]	[0]★	[0]
Référence	(REFERENCE)	[1]★	[1]	[1]★
Retour	(RETOUR)	[2]	[2]	[2]
Thermistance	(THERMISTANCE)	[3]	[3]	

### 308 Borne 53, entrée analogique, tension (ENTREE ANA 53)

#### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la fonction que l'on souhaite associer à la borne 53.

#### Description du choix :

**Inactif.** Sélectionner cette option si le variateur de fréquence ne doit pas réagir aux signaux appliqués à la borne.

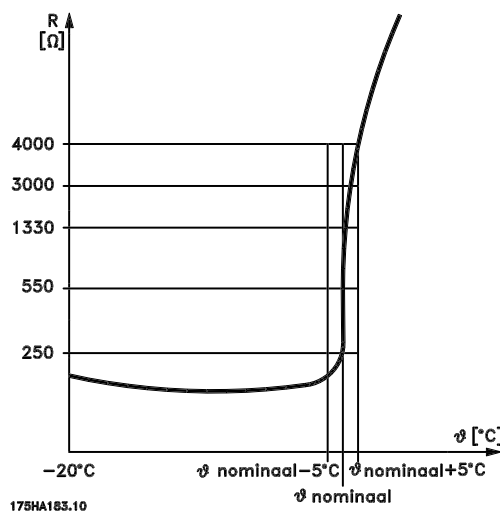
**Référence.** Sélectionner cette option pour permettre le changement de référence au moyen d'un signal de référence.

Si les signaux de référence sont reliés à plusieurs entrées, il convient d'ajouter ces signaux.

**Signal de retour.** Lorsqu'un signal de retour est connecté, le retour peut être une tension d'entrée (borne 53 ou 54) ou un courant d'entrée (borne 60). En cas de régulation de zone, les signaux de retour doivent être sélectionnés sous forme de tensions d'entrée (bornes 53 et 54). Voir *Traitement retour*.

**Thermistance.** Sélectionné si une thermistance intégrée au moteur (conforme à DIN 44080/81) doit être capable d'arrêter le variateur de fréquence en cas de surchauffe du moteur. La valeur limite est de 3 kohm. Si le moteur est équipé d'un thermocontact Klixon, celui-ci peut être raccordé à l'entrée. En cas de fonctionnement de moteurs montés en parallèle, il est possible de raccorder en série les thermistances/thermocontacts (résistance totale inférieure à 3 kohm). Le paramètre 117 *Protection*

*thermique du moteur* doit être programmé pour *Avert thermique* [1] ou *Arrêt/thermistance* [2], et la thermistance doit être insérée entre les bornes 53 ou 54 (entrée de tension analogique) et la borne 50 (alimentation +10 V).



Programmation

### 309 Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 53)

#### Valeur :

0,0 à 10,0 V

★ 0,0 V

#### Fonction :

Ce paramètre permet de régler la valeur du signal qui doit correspondre à la référence minimale ou au retour minimal au paramètre 204 *Référence minimale*,

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

*Réf<sub>MIN</sub>/413 Retour minimal, FB<sub>MIN</sub>. Voir Utilisation des références ou Utilisation du retour.*

**Description du choix :**

Réglez sur la tension souhaitée.

Pour la précision, les pertes de tension dans les lignes de signaux de grande longueur peuvent être compensées.

Si la fonction de temporisation doit être appliquée (paramètres 317 *Temporisation* et 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*), la valeur doit être réglée à plus de 1 V.

**310 Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLE MAX. 53)**
**Valeur :**

0,0 à 10,0 V ★ 10,0 V

**Fonction :**

Ce paramètre permet de régler la valeur du signal qui doit correspondre à la valeur référence maximale ou au retour maximal au paramètre 205 *Référence maximale, Réf<sub>MIN</sub>/414 Retour maximal, FB<sub>MAX</sub>*. Voir *Utilisation des références* ou *Utilisation du retour*.

**Description du choix :**

Réglez sur la tension souhaitée.

Pour la précision, les pertes de tension dans les lignes de signaux de grande longueur peuvent être compensées.

**311 Borne 54, tension d'entrée analogique (ENTREE ANA 54)**
**Valeur :**

Voir la description au paramètre 308. ★ Inactive

**Fonction :**

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions possibles pour l'entrée, borne 54. La mise à l'échelle du signal d'entrée est faite au paramètre 312 *Borne 54, mise à l'échelle de la valeur min.* et au paramètre 313 *Borne 54, mise à l'échelle de la valeur max.*

**Description du choix :**

Voir la description au paramètre 308.

Pour la précision, les pertes de tension dans les lignes de signaux de grande longueur doivent être compensées.

**312 Borne 54, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 54)**
**Valeur :**

0,0 à 10,0 V ★ 0,0 V

**Fonction :**

Ce paramètre permet de régler la valeur du signal correspondant à la référence minimale ou au retour minimal au paramètre 204 *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub>/413 Retour minimal, FB<sub>MIN</sub>*. Voir *Utilisation des références* ou *Utilisation du retour*.

**Description du choix :**

Réglez sur la tension souhaitée.

Pour la précision, les pertes de tension dans les lignes de signaux de grande longueur peuvent être compensées.

Si la fonction de temporisation doit être appliquée (paramètres 317 *Temporisation* et 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*), la valeur doit être réglée à plus de 1 V.

**313 Borne 54, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLE MAX 54)**
**Valeur :**

0.0 - 10.0 V ★ 10.0 V

**Fonction :**

Ce paramètre est utilisé pour établir la valeur du signal correspondant à la valeur de référence maximale ou de retour maximal, paramètres 205 *Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub> / 414 Retour maximal, FB<sub>MAX</sub>*. Voir *Utilisation des références* ou *Utilisation des retours*.

**Description du choix :**

Définir la valeur de tension requise.

Pour des raisons de précision, on peut compenser les pertes de tension dans les longues lignes de signaux.

**314 Borne 60, entrée analogique, courant (ENTREE ANA 60.)**
**Valeur :**

Voir la description du paramètre 308. ★ Référence

**Fonction :**

Ce paramètre permet de choisir entre les différentes fonctions disponibles pour l'entrée 60.

La mise à l'échelle du signal d'entrée s'effectue dans le paramètre 315 *Echelle min. 60* et dans le paramètre 316 *Echelle max. 60*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### Description du choix :

Voir la description du paramètre 308 *Borne 53, entrée analogique, tension*.

### 315 Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 60)

#### Valeur :

0,0 à 20,0 mA ★ 4,0 mA

#### Fonction :

Ce paramètre détermine la valeur du signal correspondant à la référence minimale ou au retour minimal au paramètre 204 *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub>/413 Retour minimal, FB<sub>MIN</sub>*. Voir *Utilisation des références* ou *Utilisation du retour*.

### Description du choix :

Réglez sur le courant souhaité. La fonction de temporisation doit être utilisée (paramètres 317 *Temporisation* et 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*), la valeur doit être réglée à plus de 2 mA.

### 316 Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLE MAX. 60)

#### Valeur :

0,0 à 20,0 mA ★ 20,0 mA

#### Fonction :

Ce paramètre détermine la valeur du signal correspondant à la valeur référence maximale, paramètre 205 *Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub>*. Voir *Utilisation des références* ou *Utilisation du retour*.

### Description du choix :

Réglez sur le courant souhaité.

### 317 Temporisation

#### (TEMPORISATION)

#### Valeur :

1-99 s ★ 10 s

#### Fonction :

Si la valeur du signal de référence ou de retour appliqué à l'une des bornes d'entrée 53, 54 ou 60 devient inférieure à 50 % de la mise à l'échelle minimale durant un laps de temps supérieur à celui pré-réglé, la fonction sélectionnée au paramètre 318 *Fonction à l'issue de la temporisation* est activée.

Cette fonction n'est active que si, au paramètre 309 ou 312, une valeur supérieure à 1 V a été sélectionnée pour les *Bornes 53 et 54, mise à l'échelle de la valeur min.* ou si, au paramètre 315 *Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min.*, une valeur supérieure à 2 mA a été sélectionnée.

### Description du choix :

Définir le temps souhaité.

### 318 Fonction à l'issue de la temporisation (FONCTION/TEMPO)

#### Valeur :

★Inactif (INACTIF)	[0]
Gel de la fréquence de sortie (GEL FREQUENCE SORTIE)	[1]
Arrêt (ARRET)	[2]
Jogging (FREQ. JOGGING)	[3]
Fréquence max. de sortie (VITESSE MAXIMALE)	[4]
Arrêt avec alarme (ARRET AVEC ALARME)	[5]

#### Fonction :

Sélectionnez ici la fonction à activer après la fin d'une période de temporisation (paramètre 317 *Temporisation*).

Si une fonction de temporisation se présente en même temps qu'une fonction de temporisation du temps du bus (paramètre 556 *Intervalle de temps, bus*), la fonction de temporisation du paramètre 318 est activée.

### Description du choix :

La fréquence de sortie du variateur de vitesse peut :

- être gelée sur la valeur actuelle [1]
- passer à l'arrêt [2]
- passer à la fréquence de jogging [3]
- passer à la fréquence maximale de sortie [4]
- passer à l'arrêt suivi d'une alarme [5].

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

**■ Sorties analogiques/digitales**

Deux sorties analogiques/digitales (bornes 42 et 45) peuvent être programmées pour afficher l'état actuel ou une valeur de process, comme  $0-f_{MAX}$ . Si le variateur de fréquence est utilisé comme sortie digitale, il indique l'état en cours, c'est-à-dire 0 ou 24 V CC. Si une sortie analogique est utilisée pour donner une valeur de process, on a le choix entre trois types de signaux de sortie :

0-20 mA, 4-20 mA ou 0-32000 impulsions (en fonction de la valeur définie au paramètre 322 *Echelle pulse 45*). Si la sortie est utilisée en tant que sortie de tension (0-10 V), une résistance pull-down de 500  $\Omega$  doit être raccordée à la borne 39 (commune aux entrées analogiques/digitales). Si la sortie est utilisée en tant que sortie de courant, l'impédance résultant de l'équipement raccordé ne doit pas dépasser 500  $\Omega$ .

Sorties analogiques/digitales	N° de borne	42	45
	Paramètre	319	321
Pas de fonction (INACTIVE)		[0]	[0]
Variateur prêt (VAR PRET)		[1]	[1]
Attente (ATTENTE)		[2]	[2]
Fonctionnement (MOTEUR TOURNE)		[3]	[3]
Fonctionnement à la valeur de référence (TOURNE/LA REFERENCE)		[4]	[4]
Fonctionnement, pas d'avertissement (TOURNE SANS AVERT)		[5]	[5]
Référence locale active (VAR EN MODE LOCAL)		[6]	[6]
Référence distante active (VAR EN MODE DISTANCE)		[7]	[7]
Alarme (ALARME)		[8]	[8]
Alarme ou avertissement (ALARME OU AVERT)		[9]	[9]
Pas d'alarme (PAS D'ALARME)		[10]	[10]
Limite de courant (COURANT LIMITE)		[11]	[11]
Verrouillage de sécurité (BLOCAGE SECURITE)		[12]	[12]
Ordre de démarrage actif (MARCHE OK/ATTENTE)		[13]	[13]
Inversion (INVERSION DU SENS)		[14]	[14]
Avertissement thermique (AVERT THERMIQUE)		[15]	[15]
Mode local actif (VAR EN MODE HAND)		[16]	[16]
Mode automatique actif (VAR EN MODE AUTO)		[17]	[17]
Mode veille (MODE VEILLE)		[18]	[18]
Fréquence de sortie inférieure à $f_{BAS}$ paramètre 223 (INF A FREQUENCE BAS)		[19]	[19]
Fréquence de sortie supérieure à $f_{HAUT}$ paramètre 223 (SUP.A.FREQUENCE HAUT)		[20]	[20]
Hors de la plage de fréquences (AVERT/ GAMME F)		[21]	[21]
Courant de sortie inférieur à $I_{BAS}$ paramètre 221 (INF.A.COURANT BAS)		[22]	[22]
Courant de sortie supérieur à $I_{HAUT}$ paramètre 222 (I SORTIE SUP I HAUT)		[23]	[23]
Hors de la plage de courant (AVERT/GAMME COURANT)		[24]	[24]
Hors de la plage de retour (AVERT/GAMME RETOUR)		[25]	[25]
Hors de la plage des références (AVERT/GAMME REF)		[26]	[26]
Relais 123 ( RELAY 123)		[27]	[27]
Déséquilibre du secteur (PANNE DE SECTEUR)		[28]	[28]
Fréquence de sortie, $0-f_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (FREQUENCE 0-20 mA)		[29]	[29]★
Fréquence de sortie, $0-f_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (FREQUENCE 4-20 mA)		[30]	[30]
Fréquence de sortie (séquence d'impulsions), $0-f_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (FREQUENCE 0- MAX PULSES)		[31]	[31]
Consigne externe, $Réf_{MIN}-Réf_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (REF. EXT 0-20 mA)		[32]	[32]
Consigne externe, $Réf_{MIN}-Réf_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (REF. EXTERNE 4-20 mA)		[33]	[33]
Consigne externe (séquence d'impulsions), $Réf_{MIN}-Réf_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (REF EXT 0-MAX PULSES)		[34]	[34]
Signal de retour, $FB_{MIN}-FB_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (RETOUR 0-20 mA)		[35]	[35]
Signal de retour, $FB_{MIN}-FB_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (RETOUR 4-20 mA)		[36]	[36]
Signal de retour (séquence d'impulsions), $FB_{MIN}-FB_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (RETOUR 0-MAX PULSES)		[37]	[37]
Courant de sortie, $0-I_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (COURANT MOT 0-20 mA)		[38]★	[38]
Courant de sortie, $0-I_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (COURANT MOT 4-20 mA)		[39]	[39]
Courant de sortie (séquence d'impulsions), $0-I_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (COURANT 0-MAX PULSES)		[40]	[40]
Puissance de sortie, $0-P_{NOM} \Rightarrow 0-20$ mA (P MOTEUR 0-20 mA)		[41]	[41]
Puissance moteur, $0-P_{NOM} \Rightarrow 4-20$ mA (P MOTEUR 4-20 mA)		[42]	[42]
Puissance de sortie (séquence d'impulsions), $0-P_{NOM} \Rightarrow 0-32000$ p (P MOTEUR 0-MAX PULSE)		[43]	[43]
Contrôle réseau, $0,0-100,0\% \Rightarrow 0-20$ mA (BUS CONTROL 0-20 MA)		[44]	[44]
Contrôle réseau, $0,0-100,0\% \Rightarrow 4-20$ mA (BUS CONTROL 4-20 MA)		[45]	[45]
Contrôle réseau (séquence d'impulsions), $0,0-100,0\% \Rightarrow 0-32000$ impulsions (BUS CONTROL PULSE)		[46]	[46]
Mode incendie actif (MODE INCENDIE ACTIF)		[47]	[47]
Contournement mode incendie (CONTOURNEMENT MODE INCENDIE)		[48]	[48]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transstant par le port série.

**319 Borne 42, sortie****(SORTIE SIGNAL 42)****Fonction :**

Cette sortie peut être aussi bien digitale qu'analogique. En mode digital (options [0] à [59]), elle délivre un signal de 0/24 V CC et en mode analogique, elle délivre un signal 0 à 20 mA, un signal 4 à 20 mA ou une séquence d'impulsions de 0 à 32000 impulsions.

**Description du choix :**

**Pas de fonction.** Sélectionné si le variateur de fréquence VLT ne doit pas réagir aux signaux.

**Variateur prêt.** La carte de commande reçoit une tension d'alimentation et le variateur de fréquence est prêt à fonctionner.

**Attente.** Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner mais il n'a reçu aucun ordre de démarrage. Absence d'avertissement.

**Fonctionnement** est actif en présence d'un ordre de démarrage ou si la fréquence de sortie est supérieure à 0,1 Hz.

**Fonctionnement à la valeur de référence.** Vitesse en rapport à la référence.

**Fonctionnement, pas d'avertissement.** Un ordre de démarrage a été donné. Absence d'avertissement.

**Référence locale active.** La sortie est active quand le moteur est contrôlé au moyen de la référence locale via l'unité de commande.

**Référence distante active.** Sortie active lorsque le variateur de fréquence est contrôlé par commande à distance.

**Alarme.** La sortie est activée par une alarme.

**Alarme ou avertissement.** La sortie est activée par une alarme ou un avertissement.

**Pas d'alarme.** La sortie est active en l'absence d'alarme.

**Limite de courant.** Le courant de sortie est supérieur à la valeur programmée au paramètre 215 *Limite de courant*  $I_{LIM}$ .

**Verrouillage de sécurité.** La sortie est active lorsque la borne 27 est un 1 logique et *Verrouillage de sécurité* a été sélectionné sur l'entrée.

**Ordre de démarrage actif.** Un ordre de démarrage a été donné.

**Inversion.** Une tension 24 V CC est appliquée sur la sortie lorsque le moteur tourne dans le sens antihoraire. Lorsque le moteur tourne dans le sens horaire, la valeur est 0 V CC.

**Avertissement thermique.** La limite de température du moteur, du variateur de fréquence ou d'une thermistance connectée à une entrée analogique a été dépassée.

**Mode local actif.** Sortie active lorsque le variateur de fréquence est en mode local.

**Mode automatique actif.** Sortie active lorsque le variateur de fréquence est en mode auto.

**Mode veille.** Actif lorsque le variateur de fréquence est en mode veille.

**Fréquence de sortie inférieure à  $f_{BAS}$ .** La fréquence de sortie est inférieure à la valeur réglée au paramètre 223 *Avert freq bas*  $f_{BAS}$ .

**Fréquence de sortie supérieure à  $f_{HAUT}$ .** La fréquence de sortie est supérieure à la valeur réglée au paramètre 224 *Avert freq haut*  $f_{HAUT}$ .

**Hors de la plage de fréquences.** La fréquence de sortie est en dehors de la gamme de fréquence programmée aux paramètres 223 *Avert freq bas*  $f_{BAS}$  et 224 *Avert freq haut*  $f_{HAUT}$ .

**Courant de sortie inférieur à  $I_{BAS}$ .** Le courant de sortie est inférieur à la valeur réglée au paramètre 221 *Avert I bas*  $I_{BAS}$ .

**Courant de sortie supérieur à  $I_{HAUT}$ .** Le courant de sortie est supérieur à la valeur réglée au paramètre 222 *Avert I haut*  $I_{HAUT}$ .

**Hors de la plage de courant.** Le courant de sortie est en-dehors de la plage programmée au paramètre 221 *Avert I bas*  $I_{BAS}$  et 222 *Avert I haut*  $I_{HAUT}$ .

**Hors de la plage de retour.** Le signal de retour est en dehors de la plage programmée au paramètre 227 *Avert retour bas*,  $FB_{BAS}$  et 228 *Avert retour haut*,  $FB_{HAUT}$ .

**Hors de la plage des références.** La référence se trouve hors de la plage réglée au paramètre 225 *Avert réf bas*,  $Réf_{BAS}$  et 226 *Avert réf haut*,  $Réf_{HAUT}$ .

**Relais 123.** Cette fonction n'est utilisée que lorsqu'une carte option Profibus est installée.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.



**Déséquilibre du secteur.** Cette sortie est activée en cas de trop grand déséquilibre du secteur ou en cas de défaut de phase de l'alimentation secteur. Vérifier la tension d'alimentation du variateur de fréquence VLT.

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA** et

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 4-20 mA** et

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 0-32000 p** qui génèrent un signal de sortie proportionnel à la fréquence de sortie dans l'intervalle 0-f<sub>MAX</sub> (paramètre 202 Freq limite haut f<sub>MAX</sub>).

**Consigne externe<sub>min</sub>-Réf<sub>max</sub> ⇒ 0-20 mA** et

**Consigne externe<sub>min</sub>-Réf<sub>max</sub> ⇒ 4-20 mA** et

**Consigne externe<sub>min</sub>-Réf<sub>MAX</sub> ⇒ 0-32000 p** qui génèrent un signal de sortie proportionnel à la valeur de référence résultante dans l'intervalle *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub>-Référence maximale, Réf<sub>MAX</sub>* (paramètres 204 et 205).

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA** et

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 4-20 mA** et

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 0-32000 p**, un signal de sortie proportionnel à la valeur de référence dans l'intervalle *Retour minimum, FB<sub>MIN</sub>-Retour maximum, FB<sub>MAX</sub>* (paramètres 413/414) est obtenu.

**0-I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 0-20 mA** et

**0-I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 4-20 mA** et

**0-I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 0-32000 p** permettent un signal de sortie proportionnel au courant de sortie dans l'intervalle 0-I<sub>VLT, MAX</sub>.

**0-P<sub>NOM</sub> ⇒ 0-20 mA** et

**0-P<sub>NOM</sub> ⇒ 4-20 mA** et

**0-P<sub>NOM</sub> ⇒ 0-32000p** qui génèrent un signal de sortie proportionnel à la puissance instantanée de sortie. 20 mA correspondent à la valeur définie au paramètre 102 *Puissance moteur, P<sub>M,N</sub>*.

**0,0-100,0% ⇒ 0-20 mA** et

**0,0-100,0% ⇒ 4-20 mA** et

**0,0-100,0% ⇒ 0-32000 impulsions** qui génèrent un signal de sortie proportionnel à la valeur (0,0-100,0%) reçue par communication série. L'écriture à partir de la communication série s'effectue via le paramètre 364 (borne 42) et 365 (borne 45). Cette fonction se limite aux protocoles suivants : FC bus, Profibus, LonWorks FTP, DeviceNet et Modbus RTU.

**Mode incendie actif** est indiqué sur la sortie lorsqu'il est activé via les entrées 16 ou 17.

**Contournement mode incendie** est indiqué sur la sortie lorsque ce mode a été activé et qu'un déclenchement a eu lieu (voir description du mode incendie). Un retard peut être programmé pour cette indication au paramètre 432. Sélectionner Contournement mode incendie au paramètre 430 pour activer cette fonction.

### 320 Borne 42, sortie, mise à l'échelle des impulsions

#### (ECHELLE PULSE 42)

##### Valeur :

1 à 32000 Hz

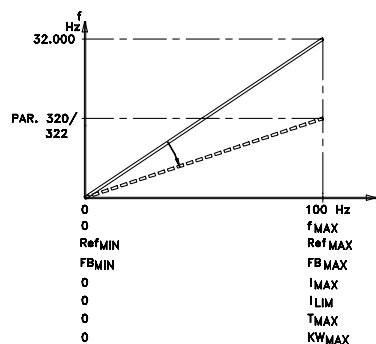
★ 5000 Hz

##### Fonction :

Ce paramètre permet de mettre à l'échelle le signal impulsionnel de sortie.

##### Description du choix :

Réglez sur la valeur souhaitée.



Programmation

### 321 Borne 45, sortie

#### (SORTIE SIGNAL 45)

##### Valeur :

Voir la description au paramètre 319 *Borne 42, sortie*.

##### Fonction :

Cette sortie peut être aussi bien digitale qu'analogique. En mode digital (options [0] à [26]) elle délivre un signal de 24 V (40 mA max.). En mode analogique (options [27] à [41]), elle délivre un signal de 0 à 20 mA, un signal de 4 à 20 mA ou une séquence d'impulsions.

##### Description du choix :

Voir la description au paramètre 319 *Borne 42, sortie*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

**322 Borne 45, sortie, mise à l'échelle  
des impulsions****(ECHELLE PULSE 45)****Valeur :**

1 à 32000 Hz

★ 5000 Hz

**Fonction :**

Ce paramètre permet de mettre à l'échelle le signal impulsionnel de sortie.

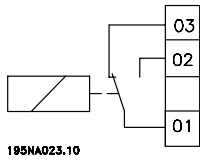
**Description du choix :**

Réglez sur la valeur souhaitée.

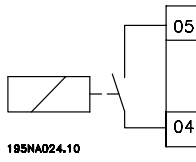
---

### ■ Relais de sortie

Les relais de sortie 1 et 2 peuvent être utilisés pour afficher l'état en cours ou un avertissement.



**Relais 1**  
1-3 coupure, 1-2  
établissement  
Max. 240 V CA, 2 A.  
Ce relais se trouve avec  
les bornes de secteur et  
du moteur.



**Relais 2**  
4-5 établissement  
Max. 50 V CA, 1 A, 60 VA.  
Max. 75 V CC, 1 A, 30 W.  
Le relais se trouve sur la carte de  
commande, voir *Installation électrique,*  
*câbles de commande.*

Relais de sortie	N° relais	1	2
	Paramètre	323	326
Valeur :			
Pas de fonction (INACTIVE)		[0]	[0]
Signal prêt (PRET)		[1]	[1]
Attente (ATTENTE)		[2]	[2]
Fonctionnement (MOTEUR TOURNE)		[3]	[3]★
Fonctionnement à la valeur de référence (TOURNE/LA REFERENCE)		[4]	[4]
Fonctionnement, pas d'avertissement (TOURNE SANS AVERT)		[5]	[5]
Référence locale active (VAR EN MODE LOCAL)		[6]	[6]
Référence distante active (VAR EN MODE DISTANCE)		[7]	[7]
Alarme (ALARME)		[8]★	[8]
Alarme ou avertissement (ALARME OU AVERT)		[9]	[9]
Pas d'alarme (PAS D'ALARME)		[10]	[10]
Limite de courant (COURANT LIMITE)		[11]	[11]
Verrouillage de sécurité (BLOCAGE SECURITE)		[12]	[12]
Ordre de démarrage actif (MARCHE OK/ATTENTE)		[13]	[13]
Inversion (INVERSION DU SENS)		[14]	[14]
Avertissement thermique (AVERT THERMIQUE)		[15]	[15]
Mode local actif (VAR EN MODE HAND)		[16]	[16]
Mode automatique actif (VAR EN MODE AUTO)		[17]	[17]
Mode veille (MODE VEILLE)		[18]	[18]
Fréquence de sortie inférieure à $f_{BAS}$ paramètre 223 (INF A FREQUENCE BAS)		[19]	[19]
Fréquence de sortie supérieure à $f_{HAUT}$ paramètre 224 (SUP.A.FREQUENCE HAUT)		[20]	[20]
Hors de la plage de fréquences (AVERT/GAMME F)		[21]	[21]
Courant de sortie inférieur à $I_{BAS}$ paramètre 221 (INF.A.COURANT BAS)		[22]	[22]
Courant de sortie supérieur à $I_{HAUT}$ paramètre 222 (I SORTIE SUP I HAUT)		[23]	[23]
Hors de la plage de courant (AVERT/GAMME COURANT)		[24]	[24]
Hors de la plage de retour (AVERT/GAMME RETOUR)		[25]	[25]
Hors de la plage des références (AVERT/GAMME REF)		[26]	[26]
Relais 123 (RELAY 123)		[27]	[27]
Déséquilibre du secteur (PANNE DE SECTEUR)		[28]	[28]
Mot de contrôle 11/12 (MOT CONTROL BIT11/12)		[29]	[29]
Mode incendie actif (MODE INCENDIE ACTIF)		[30]	[30]
Contournement mode incendie (CONTOURNEMENT MODE INCENDIE)		[31]	[31]

#### Fonction :

#### Description du choix :

Voir la description de [0]-[31] dans *Sorties analogiques/digitales.*

Le **Mot de contrôle bit 11/12** et les relais 1 et 2 peuvent être activés par la communication série. Le bit 11 active le relais 1 et le bit 12 active le relais 2.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

Si le paramètre 556 *Action après tps* devient actif, les relais 1 et 2 sont coupés s'ils sont activés via la *communication série*. Voir paragraphe *Communication série* dans le *manual de configuration*.

### 323 Relais 1, fonction de sortie

#### (SORTIE RELAIS 1)

##### Fonction :

Cette sortie active un contact de relais. Le contact de relais 01 peut servir à indiquer un état et des avertissements. Le relais est activé lorsque les conditions de valeurs appropriées ont été remplies. Il est possible de programmer l'activation/la désactivation au paramètre 324 *Temp. Relais 1/ON* et au paramètre 325 *Temp. Relais 1/OFF*. Voir *Caractéristiques techniques générales*.

##### Description du choix :

Voir le choix de données et les connexions dans *Relais de sortie*.

### 324 Temp. Relais 01/ON

#### (TEMP.RELAIS 1/ON)

##### Valeur :

0 à 600 s ★ 0 s

##### Fonction :

Ce paramètre permet de temporiser la fermeture du relais 1 (bornes 1 à 2).

##### Description du choix :

Entrez la valeur souhaitée.

### 325 Relais 1, temporisation de l'ouverture

#### (TEMP.RELAIS 1/OFF)

##### Valeur :

0 - 600 sec. ★ 0 sec.

##### Fonction :

Ce paramètre permet de temporiser l'ouverture du relais 1 (bornes 1 - 2).

##### Description du choix :

Entrer la valeur requise.

### 326 Relais 2, fonction de sortie

#### (SORTIE RELAIS 2)

##### Valeur :

Voir les fonctions du relais 2 à la page précédente.

##### Fonction :

Cette sortie active un contact de relais. Le contact de relais 2 peut servir à indiquer un état et des avertissements. Le relais est activé lorsque les conditions de valeurs appropriées ont été remplies. Voir *Caractéristiques techniques générales*.

##### Description du choix :

Voir le choix de données et les connexions dans *Relais de sortie*.

### 327 Référence impulsions, fréquence max.

#### (F MAX PULSE REF)

##### Valeur :

100 à 65 000 Hz à la borne 29 ★ 5000 Hz  
100 à 5000 Hz à la borne 17

##### Fonction :

Ce paramètre permet de régler la valeur d'impulsion correspondant à la référence maximale, paramètre 205 *Référence maximale*, *Réf<sub>MAX</sub>*.

Le signal de référence d'impulsion peut être branché via la borne 17 ou 29.

##### Description du choix :

Réglez la référence impulsionnelle maximale souhaitée.

### 328 Retour impulsions, fréquence max.

#### (F MAX PULSES RET)

##### Valeur :

100 à 65 000 Hz à la borne 33 ★ 25000 Hz

##### Fonction :

Ce paramètre permet de régler la valeur des impulsions qui doivent correspondre au signal de retour maximum. Le signal de retour des impulsions est relié via la borne 33.

##### Description du choix :

Réglez sur la valeur de retour souhaitée.

**364 Borne 42, contrôle de bus****(SORTIE COMMANDE 42)****365 Borne 45, contrôle de bus****(SORTIE COMMANDE 45)****Valeur :**

0.0 - 100 %

★ 0

**Fonction :**

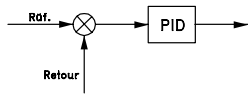
Par l'intermédiaire de la communication série, une valeur comprise entre 0,1 et 100,0 est écrite sur le paramètre.

Le paramètre est masqué et ne peut pas être visualisé à partir du LCP.

---

### ■ Fonctions d'application 400-427

175H407/10



Dans ce groupe de paramètres, sont définies les fonctions spéciales du variateur de fréquence, p. ex. la régulation PID,

l'établissement de la plage de retour et la configuration du mode veille.

De plus, ce groupe de paramètres comprend :

- Fonction Reset.
- Démarrage à la volée.
- Option de méthode de réduction des interférences.
- Configuration de n'importe quelle fonction en cas de perte de charge, p. ex. à cause d'une courroie trapézoïdale endommagée.
- Réglage de la fréquence de commutation.
- Sélection des unités de process.

#### 400 Mode Reset

##### (MODE RESET)

###### Valeur :

★Reset manuel (RESET MANUEL)	[0]
Reset automatique x 1 (AUTOMATIQUE X 1)	[1]
Reset automatique x 2 (AUTOMATIQUE X 2)	[2]
Reset automatique x 3 (AUTOMATIQUE X 3)	[3]
Reset automatique x 4 (AUTOMATIQUE X 4)	[4]
Reset automatique x 5 (AUTOMATIQUE X 5)	[5]
Reset automatique x 10 (AUTOMATIQUE X 10)	[6]
Reset automatique x 15 (AUTOMATIQUE X 15)	[7]
Reset automatique x 20 (AUTOMATIQUE X 20)	[8]
Reset automatique à l'infini (INFINITÉ AUTOMATIQUE)	[9]

###### Fonction :

Ce paramètre permet de choisir un reset et un redémarrage manuel, ou un reset et un redémarrage automatique du variateur de vitesse après un arrêt. On peut choisir en outre, le nombre de tentatives de redémarrage de l'appareil. L'intervalle entre chaque tentative est défini au paramètre 401 *Pause précédant le redémarrage automatique*.

###### Description du choix :

Si on choisit *Reset manuel* [0], le reset doit être effectué à l'aide de la touche "Reset" ou par une entrée digitale. Si le variateur de vitesse doit effectuer un reset et un redémarrage automatique après un arrêt, sélectionner la valeur [1]-[9].



Le moteur peut démarrer sans avertissement.

#### 401 Pause précédant le redémarrage automatique

##### (TEMPS RESET AUTO)

###### Valeur :

0 à 600 s ★ 10 s

###### Fonction :

Ce paramètre permet de régler le laps de temps séparant le déclenchement d'un arrêt et l'actionnement de la remise à zéro automatique. Cette fonction suppose que l'option reset automatique a été sélectionnée au paramètre 400 *Mode reset*.

###### Description du choix :

Réglez sur le temps souhaité.

#### 402 Démarrage à la volée

##### (DEMARRAGE/VOLEE)

###### Valeur :

★Inactif (INACTIF)	[0]
Actif (ACTIF)	[1]
Freinage CC et démarrage (FREIN DC ET DEMARRAG)	[3]

###### Fonction :

Cette fonction permet au variateur de fréquence de "rattraper" un moteur qui tourne et dont il a perdu le contrôle, p. ex. à cause d'une panne de secteur. Cette fonction est activée chaque fois qu'un ordre de démarrage est actif.

Pour permettre au variateur de fréquence de "rattraper" le moteur, la vitesse de ce dernier doit être inférieure à la fréquence correspondant à celle établie dans le paramètre 202 *Freq limite haut f<sub>MAX</sub>*.

###### Description du choix :

Sélectionner *Inactif* [0] si la fonction n'est pas souhaitée. Sélectionner *Actif* [1] si le variateur de fréquence doit pouvoir être capable de "rattraper" et de contrôler un moteur qui tourne à vide. Choisir *Frein DC et démarrag* [2] si le variateur de fréquence doit pouvoir être capable de freiner le moteur en utilisant d'abord le freinage CC, puis de démarrer. Cette fonction suppose que les paramètres 114 à 116 *Freinage par injection de courant continu*

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

sont actifs. En cas d'effet de "moulinage" substantiel (moteur en rotation à vide), le variateur de fréquence ne peut pas "rattraper" le moteur, à moins d'avoir sélectionné Freinage CC et démarrage.



Lorsque le paramètre 402, *Démarrage à la volée*, est actif, le moteur peut faire quelques tours en sens horaire ou antihoraire même sans vitesse appliquée.

### ■ Mode veille

Le mode veille permet d'arrêter le moteur lorsqu'il tourne à faible vitesse, comme dans une situation sans charge. Si la consommation du système augmente à nouveau, le variateur de vitesse démarre le moteur et fournit l'alimentation nécessaire.



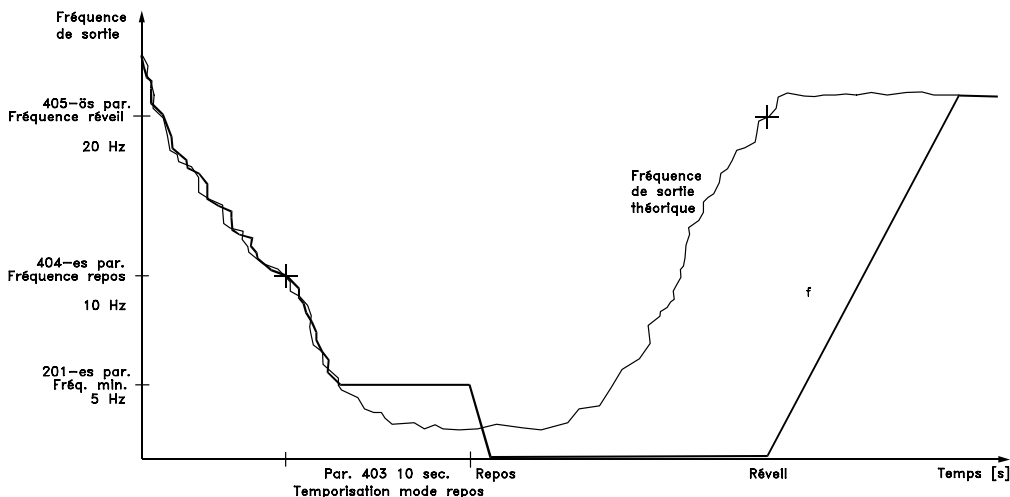
#### N.B. !

Cette fonction permet d'économiser de l'énergie, le moteur n'étant en fonctionnement que lorsque le système en a besoin.

Le mode veille n'est pas actif si l'option *Référence locale* ou *Jogging* a été sélectionnée.

La fonction est active aussi bien en *Boucle fermée* qu'en *Boucle ouverte*.

Au paramètre 403 *Temporisation mode veille*, le Mode veille est activé. Au paramètre 403 *Temporisation mode veille*, une temporisation est définie pour déterminer pendant combien de temps la fréquence de sortie peut être inférieure à la fréquence définie au paramètre 404 *Fréquence de veille*. À la fin de la temporisation, le variateur de vitesse descend le moteur en rampe jusqu'à l'arrêt via le paramètre 207 *Temps de descente de rampe*. Si la fréquence de sortie s'élève au-dessus de la fréquence définie au paramètre 404 *Fréquence de veille* la temporisation est remise à zéro.



Pendant l'arrêt du moteur en mode veille par le variateur de vitesse, une fréquence de sortie théorique est calculée sur la base du signal de référence. Lorsque la fréquence de sortie théorique s'élève au-dessus de la fréquence du paramètre 405 *Fréquence de réveil*, le variateur de vitesse redémarre le moteur et la fréquence de sortie monte la rampe jusqu'à la référence.

Dans les systèmes dont la régulation de pression est constante, il est avantageux de fournir une pression accrue au système avant que le variateur de vitesse arrête le moteur. Ceci augmente le temps d'arrêt du moteur par le variateur de vitesse et aide à éviter des démarrages et des arrêts fréquents du moteur, par ex. en cas de fuite du système.

S'il faut 25% de pression supplémentaire avant que le variateur de vitesse arrête le moteur, le paramètre 406 *Consigne plus élevée* est réglé à 125%. Le paramètre 406 *Consigne plus élevée* n'est actif qu'en *Boucle fermée*.



#### N.B. !

Dans des process de pompage fortement dynamiques, il est recommandé de désactiver la fonction *Démarrage à la volée* (paramètre 402).

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### 403 Horloge du mode veille

#### (SAUVE ENERGIE)

##### Valeur :

0 - 300 sec. (301 sec. = OFF) ★ OFF

##### Fonction :

Ce paramètre permet au variateur de vitesse d'arrêter le moteur en cas de charge minimale sur ce dernier. L'horloge réglée dans le paramètre 403 *Horloge du mode veille* se déclenche lorsque la fréquence de sortie chute en dessous de celle établie dans le paramètre 404 *Fréquence de veille*. Lorsque la période réglée dans l'horloge a expiré, le variateur de vitesse coupe le moteur. Le variateur de vitesse redémarre le moteur lorsque la fréquence de sortie théorique dépasse celle définie dans le paramètre 405 *Fréquence de réveil*.

##### Description du choix :

Sélectionner ARRET si cette fonction n'est pas requise. Etablir la valeur seuil destinée à activer le mode veille lorsque la fréquence de sortie a chuté en dessous de la valeur définie dans le paramètre 404 *Fréquence de veille*.

### 404 Fréquence de veille

#### (FREQ. VEILLE)

##### Valeur :

000,0 à par. 405 *Fréquence de réveil* ★ 0,0 Hz

##### Fonction :

Lorsque la fréquence de sortie est inférieure à la valeur prédéfinie, la temporisation commence le temps défini au paramètre 403 *Mode veille*. La fréquence de sortie instantanée suit la fréquence de sortie théorique jusqu'à ce que la valeur  $f_{MIN}$  soit atteinte.

##### Description du choix :

Réglez la fréquence souhaitée.

### 405 Fréquence de réveil

#### (FREQUENCE DE REVEIL)

##### Valeur :

Par 404 *Fréquence de veille*  
- par. 202  $f_{MAX}$  ★ 50 Hz

##### Fonction :

Lorsque la fréquence de sortie théorique dépasse la valeur définie, le variateur de vitesse redémarre le moteur.

##### Description du choix :

Définir la fréquence requise.

### 406 Consigne plus élevée

#### (CONSIGNE+ELEVE)

##### Valeur :

1 - 200 % ★ 100 % de la consigne

##### Fonction :

Cette fonction ne peut être utilisée que si l'option *Boucle fermée* a été sélectionnée au paramètre 100. Dans les systèmes dont la régulation de pression est constante, il est avantageux d'augmenter la pression du système avant que le variateur de vitesse arrête le moteur. Ceci augmente le temps d'arrêt du moteur par le variateur de vitesse et aide à éviter des démarrages et des arrêts fréquents du moteur, par ex. en cas de fuite dans l'alimentation en eau du système.

##### Description du choix :

Définissez la *Consigne plus élevée* nécessaire sous forme de pourcentage de la référence résultante en exploitation normale. 100% correspond à la référence sans suralimentation (addition).

### 407 Fréquence de commutation

#### (F. COMMUTATION)

##### Valeur :

Dépend de la taille de l'unité.

##### Fonction :

La valeur prédéfinie détermine la fréquence de commutation de l'onduleur, à condition que l'option *Fréquence de commutation fixe* [1] ait été sélectionnée au paramètre 408 *Méthode de réduction des interférences*. Il est possible de minimiser les bruits éventuels du moteur en réglant la fréquence de commutation.



##### N.B. !

La fréquence de sortie du variateur de vitesse ne peut jamais assumer une valeur supérieure à 1/10ème de la fréquence de commutation.

##### Description du choix :

Lorsque le moteur tourne, réglez la fréquence de commutation au paramètre 407 *Fréquence de commutation* pour obtenir la fréquence à laquelle le moteur est aussi silencieux que possible.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.





### N.B. !

Une fréquence de commutation supérieure à 4,5 kHz conduit à un déclassement automatique de la puissance maximale de sortie du variateur de vitesse. Voir *Déclassement de fréquence de commutation élevée*.

### 408 Méthode de réduction des interférences (FR.COMMUT/FR.MOT)

#### Valeur :

★ASFM (ASFM)	[0]
Fréquence de commutation fixe (F COMMUTATION FIXE)	[1]
Filtre LC installé (FILTRE LC RACCORDE)	[2]

#### Fonction :

Ce paramètre sert à sélectionner différentes méthodes de réduction des interférences acoustiques du moteur.

#### Description du choix :

ASFM [0] garantit que la fréquence de commutation maximum, déterminée par le paramètre 407, est utilisée à tout moment sans déclassement du variateur de fréquence. Pour ce faire, la charge est surveillée. L'option *Fréquence de commutation fixe* [1] permet de définir une fréquence de commutation fixe, élevée ou basse. Cela permet d'obtenir les meilleurs résultats, car la fréquence de commutation peut être définie en dehors des interférences du moteur ou dans un secteur moins irritant. La fréquence de commutation est ajustée au paramètre 407 *Fréquence de commutation*. *Filtre LC raccordé* [2] doit être utilisé lorsqu'un filtre LC est posé entre le variateur de fréquence et le moteur, sans quoi le variateur ne pourra pas protéger le filtre LC.

### 409 Action en cas d'absence de charge (ACTION SI I BAS.)

#### Valeur :

Arrêt (ARRET)	[0]
★Avertissement (AVERTISSEMENT)	[1]

#### Fonction :

Ce paramètre peut être utilisé pour contrôler la courroie trapézoïdale d'un ventilateur pour s'assurer qu'elle n'est pas cassée. Cette fonction est activée lorsque le courant de sortie chute en dessous de la valeur établie au paramètre 221 *Avertissement : courant bas*.

#### Description du choix :

En cas d'arrêt [1], le variateur de vitesse arrête le moteur.

Si on sélectionne *Avertissement* [2], le variateur de vitesse avertit que le courant de sortie a chuté en dessous de la valeur seuil établie au paramètre 221 *Avertissement : courant bas*,  $I_{Low}$ .

### 410 Fonction en cas de panne secteur (PANNE SECTEUR)

#### Valeur :

★Déclenchement (ARRET)	[0]
Déclassement automatique et avertissement (DECELERE ET AVERT)	[1]
Avertissement (AVERTISSEMENT)	[2]

#### Fonction :

Sélectionner la fonction à activer si l'asymétrie de la tension secteur devient trop élevée ou si une phase est absente.

#### Description du choix :

Sur *Déclenchement* [0], le variateur de fréquence arrête le moteur en quelques secondes (en fonction de la taille du variateur).

Si l'option *Déclassement automatique et avertissement* [1] est sélectionnée, le variateur exporte un avertissement et réduit le courant de sortie à 30 % de  $I_{VLT,N}$  pour maintenir l'exploitation.

Sur *Avertissement* [2], seul un avertissement est émis en cas de défaut secteur mais, dans des situations graves, d'autres conditions extrêmes peuvent entraîner un déclenchement.



### N.B. !

Si *Avertissement* a été sélectionné, la durée de vie du variateur diminue lorsque la panne secteur persiste.



### N.B. !

Lors d'un défaut de phase, les ventilateurs de refroidissement ne peuvent pas être mis sous tension et le variateur de fréquence peut s'arrêter pour cause de surchauffe. Ceci s'applique à :

#### IP20/NEMA 1

- VLT 6042-6062, 200-240 V
- VLT 6152-6550, 380-460 V
- VLT 6100-6275, 525-600 V

#### IP54

- VLT 6006-6062, 200-240 V
- VLT 6016-6550, 380-460 V
- VLT 6016-6275, 525-600 V

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### 411 Fonction en cas de surchauffe (ACT/SUR TEMPERAT.)

#### Valeur :

★Alarme (ALARME)	[0]
Déclassement automatique et avertissement (DECLASSEMENT ET AVERT)	[1]

#### Fonction :

Ce paramètre sélectionne la fonction qui doit être activée lorsque le variateur de fréquence est exposé à une condition de surchauffe.

#### Description du choix :

Sur *Alarme* [0], le variateur de fréquence arrête le moteur et exporte une alarme.  
Sur *Déclassement automatique et avertissement* [1], le variateur de fréquence réduit d'abord la fréquence de commutation pour minimiser les pertes internes. Si la condition de surchauffe continue, le variateur de fréquence réduit le courant de sortie jusqu'à la stabilisation de la température du radiateur. Lorsque la fonction est active, un avertissement est exporté.

### 412 Retard de disjonction en limite de courant, I<sub>LIM</sub> (TEMPS EN I LIMIT)

#### Valeur :

0-60 s (61=OFF) .	★ 60 s
-------------------	--------

#### Fonction :

Si le variateur de fréquence enregistre un courant de sortie ayant atteint la limite I<sub>LIM</sub> (paramètre 215 *Limite courant*) et se maintient à ce niveau pendant une période sélectionnée, il coupe.

#### Description du choix :

Sélectionner la durée pendant laquelle le variateur de fréquence doit être capable de maintenir le courant de sortie au niveau limite I<sub>LIM</sub> avant de couper.  
En mode OFF, le paramètre 412 *Retard de disjonction en limite de courant*, I<sub>LIM</sub> est inactif.

### ■ Signaux de retour en boucle ouverte

Normalement, les signaux de retour, et donc les paramètres de retour, ne sont utilisés qu'en mode *Boucle fermée* ; cependant, dans les appareils VLT 6000 HVAC, les paramètres de retour sont également actifs en mode *Boucle ouverte*.  
En mode *Boucle ouverte*, les paramètres de retour peuvent être utilisés pour afficher une valeur de process. Si la température en cours doit être

affichée, la gamme de température peut être échelonnée dans les paramètres 413/414 *Retour minimum/maximum*, et l'unité (°C, °F) dans le paramètre 415 *Unités de process*.

### 413 Retour minimal, FB<sub>MIN</sub> (RETOUR MIN.)

#### Valeur :

-999 999,999 - FB <sub>MAX</sub>	★ 0.000
----------------------------------	---------

#### Fonction :

Les paramètres 413, *Retour minimal*, FB<sub>MIN</sub> et 414, *Retour maximal*, FB<sub>MAX</sub> permettent de mettre l'indication d'affichage à l'échelle, assurant qu'elle indique le signal de retour dans une unité de process proportionnellement au signal à l'entrée.

#### Description du choix :

Réglez la valeur à indiquer sur l'affichage à la valeur minimale du signal de retour (par. 309, 312, 315 *Mise à l'échelle de la valeur min.* sur l'entrée de retour choisie (paramètres 308/311/314 *Entrées analogiques*).

### 414 Retour maximal, FB<sub>MAX</sub> (RETOUR MAX.)

#### Valeur :

FB <sub>MIN</sub> - 999 999,999	★ 100.000
---------------------------------	-----------

#### Fonction :

Voir la description du par. 413 *Retour minimal*, FB<sub>MIN</sub>.

#### Description du choix :

Réglez sur la valeur devant être affichée à l'écran lorsque le retour maximal (par. 310, 313, 316 *Mise à l'échelle de la valeur max.*) a été atteint sur l'entrée de retour choisie (paramètres 308/311/314 *Entrées analogiques*).

### 415 Unités relatives à la boucle fermée (TYPE DE RETOUR)

#### Valeur :

Sans unité	[0]
★%	[1]
tr/min	[2]
ppm	[3]
impulsions/s	[4]
l/s	[5]
l/min	[6]
l/h	[7]
kg/s	[8]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

kg/min	[9]
kg/h	[10]
m <sup>3</sup> /s	[11]
m <sup>3</sup> /min	[12]
m <sup>3</sup> /h	[13]
m/s	[14]
mbar	[15]
bar	[16]
Pa	[17]
kPa	[18]
mVS	[19]
kW	[20]
°C	[21]
GPM	[22]
gal/s	[23]
gal/min	[24]
gal/h	[25]
lb/s	[26]
lb/min	[27]
lb/h	[28]
CFM	[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]
PSI	[36]
lb/in <sup>2</sup>	[37]
HP	[38]
°F	[39]

### Fonction :

Sélection de l'unité qui doit être affichée.  
L'unité est utilisée si *Référence [unité]* [2] ou *Retour [unité]* [3] a été sélectionné dans l'un des paramètres 007 à 010 ainsi qu'au *mode affichage*.  
En *Boucle fermée*, l'unité sert également d'unité pour la *Référence minimale/maximale* et le *Retour minimum/maximum* ainsi que de *Consigne 1* et *Consigne 2*.

### Description du choix :

Sélectionner l'unité souhaitée pour le signal de référence/retour.

### ■ PID de régulation de process

Le contrôleur PID maintient des conditions de process constantes (pression, température, débit, etc.) et règle la vitesse du moteur sur la base d'une référence/point de consigne et d'un signal de retour. Un émetteur envoie un signal de retour au contrôleur PID depuis le process pour indiquer son état effectif. Le signal de retour varie selon la charge du process.

Cela signifie que des différences surviennent entre la référence/point de consigne et l'état de process effectif. Ces différences sont égalisées par le régulateur PID, qui augmente ou diminue la fréquence de sortie selon les différences existant entre la référence/point de consigne et le signal de retour.

Le régulateur PID intégré aux appareils VLT Série 6000 HVAC a été optimisé pour une utilisation dans les applications HVAC. Cela signifie qu'un certain nombre de fonctions spécialisées sont disponibles dans les appareils VLT Série 6000 HVAC. Il était auparavant nécessaire d'avoir une GTC (Système de gestion technique centralisée) pour pouvoir utiliser ces fonctions spéciales en installant des modules E/S supplémentaires et en programmant le système. Avec le VLT Série 6000 HVAC, aucun module supplémentaire ne doit être installé. Par exemple, seules une référence/point de consigne requise et l'utilisation du retour doivent être programmées. Il y a une option intégrée pour connecter deux signaux de retour au système, ce qui rend possible la régulation de zone. On peut corriger les pertes de tension sur les longs câbles de signaux en utilisant un émetteur avec une sortie de tension. Cela se fait dans le groupe de paramètres 300 *Mise à l'échelle Min./Max.*

#### Retour

Le signal de retour doit être connecté à une borne sur le variateur de vitesse VLT. Choisir la borne à utiliser et les paramètres à programmer dans la liste ci-dessous.

Type de retour	Borne	Paramètre
Impulsion	33	307
Tension	53, 54	308, 309, 310 or 311, 312, 313, 314
Courant	60	315, 316
Retour bus 1	68+69	535
Retour bus 2	68+69	536

Veillez noter que la valeur de retour dans les paramètres 535/536, Retour bus 1 et Retour bus 2, ne peut être définie que par la communication série (et non par le module de commande). En outre, les retours minimum et maximum (paramètres 413 et 414) doivent être établis à une valeur de l'unité de process correspondant aux valeurs de mise à l'échelle minimum et maximum des signaux connectés à la borne. L'unité de process est sélectionnée dans le paramètre 415 *Unités de process.*

#### Référence

Dans le paramètre 205, on peut établir une référence maximum qui met à l'échelle la somme de toutes les références, c'est-à-dire la référence résultante *Référence maximum, Réf<sub>MAX</sub>*.

La *Référence minimum* dans le paramètre 204 indique la plus petite valeur pouvant être assumée par la référence résultante.

La gamme de référence ne peut pas être supérieure à la gamme de retour.

Si des *Références digitales* sont requises, elles doivent être définies dans les paramètres 211 à 214 *Références digitales*. Voir *Type de référence*. Voir également *Utilisation des références*.

Si un signal de courant est utilisé comme signal de retour, la tension peut servir de référence analogique. Utiliser la liste ci-dessous pour choisir la borne à utiliser et les paramètres à programmer.

Type de référence	Borne	Paramètre
Impulsion	17 ou 29	301 ou 305
Tension	53 ou 54	308, 309, 310 ou 311, 312, 313
Courant	60	314, 315, 316
Référence digitale	214	211, 212, 213,
Points de consigne		418, 419
Référence bus	68+69	

Veillez noter que la référence du bus ne peut être établie que par la communication série.



#### **N.B. !**

Les bornes qui ne sont pas utilisées peuvent être mises de préférence sur *Inactive* [0].

### ■ PID de régulation de process (suite)

#### Régulation inverse

Une régulation normale signifie que la vitesse du moteur augmente lorsque la référence/point de consigne est supérieure au signal de retour. Si une régulation inverse s'avère nécessaire, pour laquelle la vitesse est réduite en présence d'une référence/point de consigne supérieure au signal de retour, programmer le paramètre 420 *PID norm inverse* sur Inverse.

#### Anti-saturation

Le régulateur de process est pré-réglé en usine sur une fonction anti-saturation active. Cette fonction garantit que lorsque une limite de fréquence, une limite de courant ou une limite de tension est atteinte, l'intégrateur est initialisé pour une fréquence qui correspond à la fréquence de sortie actuelle. This avoids integration on a deviation between the reference/setpoint and the actual state the process, the controller of which is not possible means of a speed change. Cette fonction peut être désactivée au paramètre 421 *Antisatur PID*.

#### Conditions de démarrage

Dans certaines applications, le réglage optimal du régulateur de process lui fait prendre un temps excessif pour atteindre l'état de process requis. Dans de telles applications, il peut être avantageux de délimiter une fréquence de sortie à laquelle le variateur de fréquence VLT doit amener le moteur avant d'activer le régulateur de process. Pour ce faire, programmer une *Fréq démarr PID* au paramètre 422.

#### Limite de gain différentiel

En cas de variations très rapides du signal de référence/point de consigne ou du signal de retour dans une application donnée, la différence entre la référence/point de consigne et l'état effectif du process change rapidement. Le différenciateur peut alors devenir trop dominant. Ceci est dû à sa réaction à l'écart entre la référence/consigne et l'état réel du process. Plus l'écart change rapidement, plus la contribution de fréquence résultante du différenciateur est importante. Il est donc possible de limiter la contribution de fréquence de manière à pouvoir régler un temps différentiel raisonnable en cas de modifications lentes et une contribution de fréquence appropriée en cas de modifications rapides. Ceci est effectué au paramètre 426, *Gain dérivée PID*.

#### Filtre passe-bas

En cas de courants/tensions d'ondulation sur le signal de retour, il est possible de les amortir au moyen d'un filtre passe-bas. Régler le filtre passe-bas sur une constante de temps adéquate. Cette constante de temps est l'expression d'une fréquence d'interruption des ondulations présentes sur le signal de retour. Si le filtre passe-bas a été réglé sur 0,1 s, la limite en fréquence est de 10 RAD/s, ce qui correspond à  $(10/2 \times \pi) = 1,6$  Hz. Cela signifie que tous les courants/tensions déviant de plus de 1,6 oscillation par seconde sont éliminés par le filtre. En d'autres termes, la régulation ne s'effectue que sur un signal de retour qui varie avec une fréquence inférieure à 1,6 Hz. Choisir une constante de temps appropriée au paramètre 427, *Filtre ret PID*.

#### Optimisation du régulateur de process

Les réglages de base sont désormais faits et il ne reste qu'à effectuer une optimisation du gain proportionnel, du temps intégral et du temps différentiel (paramètres 423, 424 et 425). Dans la plupart des process, il est possible d'effectuer cela en suivant les lignes directrices telles qu'indiquées ci-dessous.

1. Démarrer le moteur.
2. Régler le paramètre 423, *Gain PID* à 0,3 et l'augmenter jusqu'à ce le process indique l'instabilité du signal en retour. Diminuer ensuite la valeur jusqu'à ce que le signal de retour se soit stabilisé. Diminuer alors le gain proportionnel de 40-60%.
3. Régler le paramètre 424, *Intégral PID* à 20 et diminuer la valeur jusqu'à ce le process indique l'instabilité du signal en retour. Augmenter la durée d'intégration jusqu'à ce que le signal de retour se stabilise, suivi d'une augmentation de 15 à 50%.
4. N'utiliser le paramètre 425 *Dérivée PID* que pour les systèmes à action très rapide. La valeur caractéristique est le quart de la valeur réglée au paramètre 424 *Intégral PID*. Le différenciateur ne doit être utilisé que lorsque le réglage du gain proportionnel et celui de la durée d'intégration ont été entièrement optimisés.



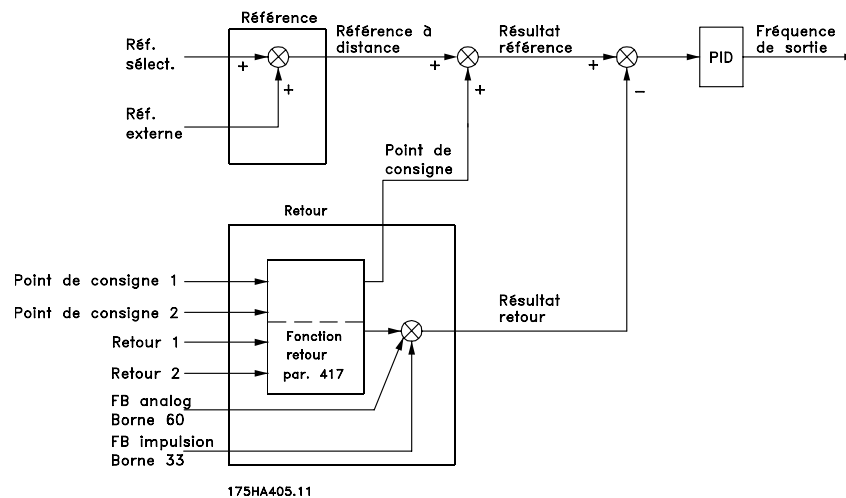
#### **N.B. !**

Si nécessaire, il est possible d'activer plusieurs fois démarrage/arrêt de manière à provoquer un signal de retour instable.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### ■ Présentation du PID

Le schéma fonctionnel ci-dessous montre la référence et la consigne en rapport au signal de retour.



On voit que la référence distante est additionnée avec la consigne 1 ou la consigne 2. Voir également *Utilisation des références*. La consigne qui doit être additionnée

avec la référence distante dépend de la sélection effectuée au paramètre 417 *Fonction de retour*.

### ■ Utilisation des retours

L'utilisation des retours est indiquée dans le schéma fonctionnel de la page suivante, qui indique la manière dont l'utilisation des retours peut être affectée, et par quels paramètres. Les signaux de retour peuvent être de plusieurs types : tension, courant, impulsion et signaux de retour du bus. En régulation de zone, les signaux de retour doivent être sélectionnés sous forme de tensions d'entrée (bornes 53 et 54). À noter que le *Signal de retour 1* se compose du retour du bus 1 (paramètre 535) ajouté à la valeur du signal de retour de la borne 53. Le *Signal de retour 2* se compose du retour du bus 2 (paramètre 536) ajouté à la valeur du signal de retour de la borne 54.

De plus, le variateur de fréquence comporte un calculateur intégré qui peut convertir un signal de pression en un signal de retour de "débit linéaire". Cette fonction est activée dans le paramètre 416 *Conversion des signaux de retour*.

Les paramètres pour l'utilisation des retours sont actifs aussi bien en boucle fermée qu'en boucle ouverte. En *boucle ouverte*, la température instantanée peut être affichée en reliant un transmetteur thermique à une entrée de retour.

En boucle fermée, il y a environ trois possibilités d'utilisation du régulateur PID intégré et du point de consigne/retour :

1. 1 consigne et 1 retour

2. 1 consigne et 2 retours
3. 2 consignes et 2 retours

#### 1 consigne et 1 retour

Si une seule consigne et un seul signal de retour sont utilisés, le paramètre 418 *Consigne 1* sera ajouté à la référence distante. La somme de la référence distante et de *Consigne 1* devient la référence résultante, qui est alors comparée au signal de retour.

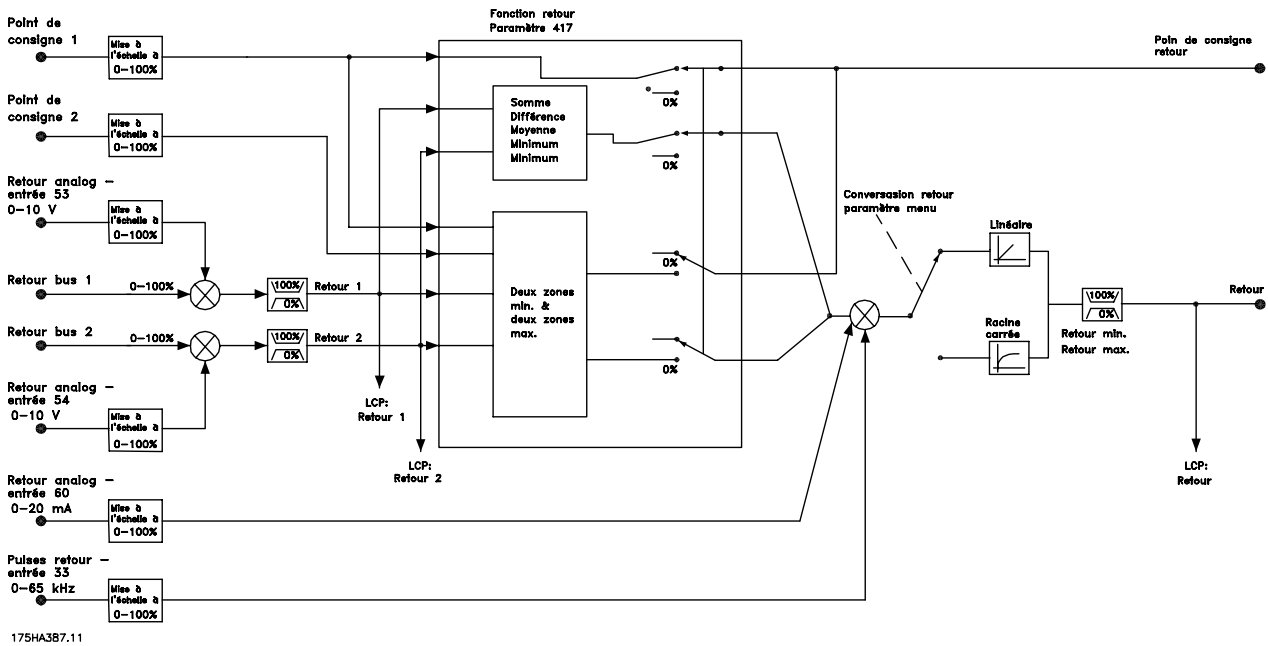
#### 1 consigne et 2 retours

Comme dans la situation ci-dessus, la référence distante est ajoutée à la *Consigne 1* au paramètre 418. Selon la fonction de retour sélectionnée au paramètre 417 *Fonction de retour*, le signal de retour est calculé puis comparé à la somme des références et à la consigne. Une description des différentes fonctions de retour est donnée au paramètre 417 *Fonction de retour*.

#### 2 consignes et 2 retours

En régulation à deux zones, où la fonction sélectionnée au paramètre 417 *Fonction de retour* calcule la consigne qui doit être ajoutée à la référence distante.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.



### 416 Conversion des signaux de retour (CONVERS RETOUR)

#### Valeur :

- ★ Linéaire (LINEAIRE) [0]
- Racine carrée (X PAR RACINE CARREE) [1]

#### Fonction :

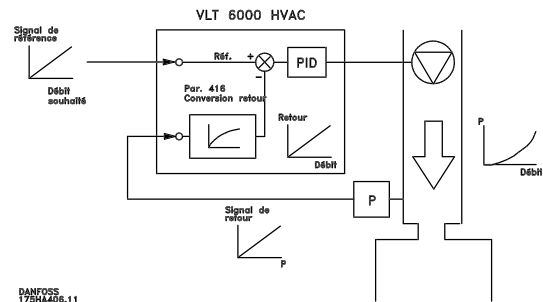
Une fonction est sélectionnée dans ce paramètre pour convertir un signal de retour connecté du process à une valeur de retour égale à la racine carrée du signal connecté.

Elle est utilisée par exemple lorsque la régulation d'un débit (volume) est nécessaire sur la base de la pression comme signal de retour (débit = constante x  $\sqrt{\text{pression}}$ ). Cette conversion permet de définir la référence de manière à obtenir un lien linéaire entre la référence et le débit nécessaire. Voir le schéma de la colonne suivante.

La conversion du retour ne doit pas être utilisée si la régulation à deux zones a été sélectionnée au paramètre 417 *Fonction de retour*.

#### Description du choix :

Si l'option *Linéaire* [0] est sélectionnée, le signal de retour et la valeur de retour seront proportionnels. Si l'on sélectionne *Racine carrée* [1], le variateur de fréquence traduit le signal de retour en valeur de retour à la racine carrée.



### 417 Fonction de retour (CALCUL 2 RETOURS)

#### Valeur :

- Minimum (MINIMUM) [0]
- ★ Maximum (MAXIMUM) [1]
- Somme (SOMME) [2]
- Différence (DIFFERENCE) [3]
- Moyenne (MOYENNE) [4]
- 2 zones min. (2 ZONES MINIMUM) [5]
- 2 zones max. (2 ZONES MAXIMUM) [6]
- Retour 1 uniquement (RETOUR 1 UNIQUEMENT) [7]
- Retour 2 uniquement (RETOUR 2 UNIQUEMENT) [8]

#### Fonction :

Ce paramètre permet un choix entre différentes méthodes de calcul lorsque deux signaux de retour sont utilisés.

#### Description du choix :

Si l'on sélectionne *Minimum* [0], le variateur de fréquence compare *Retour 1* à *Retour 2* et règle sur la base de la valeur de retour inférieure.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

*Signal de retour 1* = Somme du paramètre 535 *Retour du bus 1* et de la valeur du signal de retour de la borne 53. *Signal de retour 2* = Somme du paramètre 536 *Retour du bus 2* et de la valeur du signal de retour de la borne 54.

Si l'on choisit *Maximum* [1], le variateur de fréquence compare *Retour 1* à *Retour 2* et règle sur la base de la valeur de retour supérieure.

Si l'on choisit *Somme* [2], le variateur de fréquence totalise *Retour 1* et *Retour 2*. Noter que la référence distante est ajoutée à *Consigne 1*.

Si l'on choisit *Différence* [3], le variateur de fréquence soustrait *Retour 1* de *Retour 2*.

Si l'on choisit *Moyenne* [4], le variateur de fréquence calcule la moyenne de *Retour 1* et *Retour 2*. Noter que la référence distante est ajoutée à *Consigne 1*.

Si l'on choisit *2 zones minimum* [5], le variateur de fréquence calcule la différence entre *Consigne 1* et *Retour 1* et entre *Consigne 2* et *Retour 2*.

Une fois ce calcul effectué, le variateur de fréquence utilise la différence la plus grande. Une différence positive, c.-à-d. une consigne plus grande que le signal de retour, est toujours plus grande qu'une différence négative.

Si la différence entre *Consigne 1* et *Retour 1* est la plus grande des deux, le paramètre 418 *Consigne 1* est ajouté à la référence distante.

Si la différence entre *Consigne 2* et *Retour 2* est la plus grande des deux, le paramètre 419 *Consigne 1* est ajouté à la référence distante. Si l'on choisit *2 zones maximum* [6], le variateur de fréquence calcule la différence entre *Consigne 1* et *Retour 1* ainsi qu'entre *Consigne 2* et *Retour 2*.

Une fois le calcul effectué, le variateur de fréquence utilise la différence la plus petite. Une différence négative, c.-à-d. une différence où la consigne est plus petite que le signal de retour, est toujours plus petite qu'une différence positive.

Si la différence entre *Consigne 1* et le *Retour 1* est la plus petite des deux, la référence distante est ajoutée au paramètre 418 *Consigne 1*.

Si la différence entre *Consigne 2* et le *Retour 2* est la plus petite des deux, la référence distante est ajoutée au paramètre 419 *Consigne 2*.

Si l'on sélectionne *Retour 1 uniquement* [7], la borne 53 est lue comme signal de retour et la borne 54 est ignorée. *Retour 1* est comparé à *Consigne 1* pour la commande du variateur. Si l'on sélectionne *Retour 2 uniquement* [8], la borne 54 est lue comme signal

de retour et la borne 53 est ignorée. *Retour 2* est comparé à *Consigne 2* pour la commande du variateur.

### 418 Consigne 1

#### (CONSIGNE 1)

##### Valeur :

Réf<sub>MIN</sub> - Réf<sub>MAX</sub>

★ 0.000

##### Fonction :

*Consigne 1* est utilisé dans les boucles fermées comme référence de comparaison des valeurs de retour. Voir la description du paramètre 417 *Fonction de retour*. La consigne peut être compensée avec des références digitales, analogiques ou de bus, voir *Utilisation des références*. Utilisé en *Boucle fermée* [1] paramètre 100 *Configuration*.

##### Description du choix :

Régler sur la valeur exigée. L'unité de process est sélectionnée au paramètre 415 *Unités de process*.

### 419 Consigne 2

#### (CONSIGNE 2)

##### Valeur :

Réf<sub>MIN</sub> à Réf<sub>MAX</sub>

★ 0.000

##### Fonction :

*Consigne 2* est utilisé dans les boucles fermées comme référence de comparaison des valeurs de retour. Voir la description du paramètre 417 *Fonction de retour*.

La consigne peut être compensée avec des signaux digitaux, analogiques ou de bus, voir *Utilisation des références*.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] paramètre 100 *Configuration* et seulement si 2 zones minimum/maximum est sélectionné au paramètre 417 *Fonction de retour*.

##### Description du choix :

Réglez sur la valeur nécessaire. L'unité de process est sélectionnée au paramètre 415 *Unités de process*.

### 420 Contrôle normal/inversé du PID

#### (PID NORM INVERSE)

##### Valeur :

★Normal (NORMAL)

[0]

Inversé (INVERSE)

[1]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.



### Fonction :

Il est possible de choisir dans quelle mesure le régulateur de process doit augmenter/diminuer la fréquence de sortie en cas de différence entre la référence/consigne et l'état réel du process. Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

### Description du choix :

Sélectionnez *Normal* [0] si le variateur de vitesse doit diminuer la fréquence de sortie en cas de hausse du signal de retour.

Sélectionnez *Inversé* [1] si le variateur de vitesse doit augmenter la fréquence de sortie en cas de hausse du signal de retour.

### 421 Anti-saturation PID (ANTISATUR PID)

#### Valeur :

Inactif (INACTIF) [0]  
 ★Actif (ACTIF) [1]

### Fonction :

Il est possible de choisir dans quelle mesure le régulateur de process doit continuer à réguler un écart même s'il n'est pas possible d'augmenter/réduire la fréquence de sortie.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

### Description du choix :

Le paramètre est réglé en usine sur *Actif* [1], ce qui signifie un ajustement de la partie intégration par rapport à la fréquence de sortie actuelle si la limite de courant, la limite de tension ou la fréquence max./min. a été atteinte. Le régulateur de process ne redevient actif que lorsque l'écart est égal à zéro ou a changé de préfixe.

Sélectionnez *Inactif* [0] si l'intégrateur doit continuer à intégrer l'écart même s'il n'est pas possible de le faire disparaître en régulant.



#### N.B. !

En sélectionnant *Inactif* [0] l'intégrateur doit d'abord, lorsque l'écart change de préfixe, intégrer à partir du niveau atteint à la suite de l'erreur précédente avant de modifier la fréquence de sortie.

### 422 Fréquence de démarrage du PID (FREQ DEMARR PID)

#### Valeur :

f<sub>MIN</sub> à f<sub>MAX</sub> (paramètres 201 et 202) ★ 0 Hz

### Fonction :

Au signal de démarrage, le variateur de vitesse réagit en *Boucle ouverte* [0] en suivant la rampe. Il ne passera en *Boucle fermée* [1] que lorsque la fréquence de démarrage programmée est atteinte. Il est de plus possible de régler une fréquence correspondant à la vitesse à laquelle le process fonctionne normalement, d'où l'obtention plus rapide de l'état de process souhaité. Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

### Description du choix :

Réglez sur la fréquence de démarrage souhaitée.



#### N.B. !

Si le variateur de vitesse arrive à la limite de courant avant d'atteindre la fréquence de démarrage souhaitée, le régulateur de process n'est pas activé. Afin de l'activer quand même, il convient de diminuer la fréquence de démarrage à la fréquence de sortie actuelle. Cela peut être fait en cours de fonctionnement.



#### N.B. !

La fréquence de démarrage du PID est toujours appliquée dans une direction horaire.

### 423 Gain proportionnel PID (GAIN PID)

#### Valeur :

0.00 - 10.00 ★ 0.01

### Fonction :

Le gain proportionnel indique le nombre de fois où l'écart entre la référence/la consigne et le signal de retour doit être appliqué.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

### Description du choix :

Un gain élevé se traduit par une régulation rapide mais un gain trop important peut affecter la régularité du process.

### 424 Mode process, intégral PID

#### (INTEGRAL PID)

##### Valeur :

0.01 - 9999.00 sec. (INACTIF) ★ OFF

##### Fonction :

L'intégrateur procure une variation constante de la fréquence de sortie en condition d'erreur constante entre la référence/point de consigne et le signal de retour.

Plus l'erreur est importante, plus l'intégrateur augmente la fréquence rapidement. La durée d'intégration est le temps nécessaire à l'intégrateur pour atteindre le même gain que le gain proportionnel nécessaire pour une différence donnée.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).



#### N.B. !

Une valeur différente de Désactivé doit être définie pour que le PID fonctionne correctement.

##### Description du choix :

Une durée d'intégration courte se traduit par une régulation rapide. Toutefois cette durée peut être trop courte, ce qui signifie que le process peut être déstabilisé par des écarts trop importants.

Si la durée d'intégration est longue, des différences majeures par rapport au point de consigne requis peuvent survenir, car le régulateur de process mettra longtemps à effectuer un réglage correspondant à une erreur donnée.



#### N.B. !

Certaines valeurs autres que OFF doivent être définies, sinon le PID ne fonctionnera pas correctement.

### 425 Temps d'action dérivée du PID

#### (DERIVEE PID)

##### Valeur :

0,00 (INACTIF) à 10,00 sec. ★ NON

##### Fonction :

Le différenciateur ne réagit pas sur une erreur constante. Il n'apporte une contribution que lorsque l'erreur change. Plus l'erreur change rapidement, plus la contribution du différenciateur est importante. Cette influence est proportionnelle à la vitesse à laquelle l'écart change.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

##### Description du choix :

Une régulation rapide peut être obtenue par un temps d'action intégrale de longue durée. Une durée

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

trop longue peut cependant affecter la régularité du process en cas de dépassement.

### 426 Limite de gain de différenciation du PID

#### (GAIN DERIVEE PID)

##### Valeur :

5.0 - 50.0 ★ 5.0

##### Fonction :

Il est possible de fixer une limite au gain différentiel. Celui-ci augmente en cas de changements rapides d'où l'utilité de le limiter. Cela permet d'obtenir un gain différentiel réel aux changements lents et un gain différentiel constant aux changements rapides de la déviation.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

##### Description du choix :

Sélectionnez la limite souhaitée pour le gain différentiel.

### 427 Temps de filtre retour du PID

#### (FILTRE RET PID)

##### Valeur :

0.01 - 10.00 ★ 0.01

##### Fonction :

Des ondulations sur le signal de retour sont atténuées par un filtre retour, afin de réduire leur influence sur la régulation de process. Cela présente un avantage en cas de forte perturbation du signal.

Utilisé en *Boucle fermée* [1] (paramètre 100).

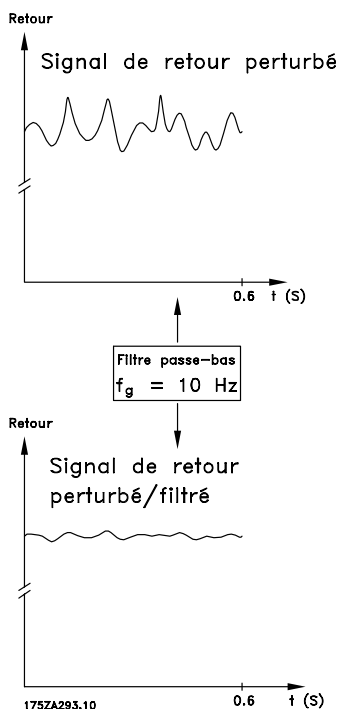
##### Description du choix :

Sélectionnez la constante de temps ( $\tau$ ) souhaitée.

En programmant une constante de temps ( $\tau$ ) de 0,1 s, la fréquence d'interruption du filtre retour sera égale à  $1/0,1 = 10 \text{ RAD/s}$ , correspondant à  $(10/(2 \times \pi)) = 1,6 \text{ Hz}$ .

Le régulateur de process règle donc uniquement un signal de retour qui varie avec une fréquence inférieure à 1,6 Hz.

Si la variation du signal de retour dépasse une fréquence de 1,6 Hz, le régulateur de process ne réagit pas.



### N.B. !

Il est important de noter que le variateur de fréquence n'est qu'un composant du système de chauffage, ventilation et climatisation. Le bon fonctionnement du mode incendie dépend de la conception et de la sélection appropriées des composants du système. Les systèmes de ventilation fonctionnant dans des applications liées à la sécurité des personnes doivent être homologués par les services de protection contre l'incendie locaux. **La non-interruption du variateur de fréquence en raison du fonctionnement du mode incendie risque de provoquer une surpression et, par conséquent, d'endommager le système de chauffage, ventilation et climatisation, à savoir registres et conduits d'air. Le variateur lui-même risque d'être endommagé et peut entraîner des dommages ou provoquer un incendie. Danfoss A/S n'assume aucune responsabilité concernant les erreurs, dysfonctionnements, blessures personnelles ou dommages causés au variateur de fréquence lui-même ou à ses composants de même qu'au système de chauffage, ventilation et climatisation ou à ses composants ou à tout autre élément du système lorsque le variateur de fréquence est programmé en mode incendie. En aucun cas Danfoss ne pourra être tenu pour responsable vis-à-vis de l'utilisateur final ou d'un tiers des dommages directs, indirects ou spéciaux ou des pertes subies par l'utilisateur ou un tiers, survenus en raison de la programmation et du fonctionnement du variateur de fréquence en mode incendie.**

### 430 Mode incendie

#### (MODE INCENDIE)

#### Valeur :

- ★ Inactif (INACTIF) [0]
- Boucle ouverte avant (BOUCLE OUVERTE AVT) [1]
- Boucle ouverte arrière (BOUCLE OUVERTE ARR.) [2]
- Contournement boucle ouverte avant (BYPASS BOUCLE OUVERTE AVT) [3]

#### Fonction :

Le mode incendie sert à garantir que le VLT 6000 peut fonctionner sans interruption. Cela signifie que la plupart des alarmes et avertissements n'entraîneront pas de déclenchement et que le verrouillage du déclenchement est désactivé. Cette fonction est utile en cas d'incendie ou d'urgences diverses. Tant que les fils du moteur ou le variateur de fréquence lui-même ne sont pas détruits, la priorité est donnée à la poursuite du fonctionnement.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

**Description du choix :**

Si *Inactif* [0] est sélectionné, le mode incendie est désactivé, quelle que soit la sélection aux paramètres 300 et 301.

Si *Boucle ouverte avant* [1] est sélectionné, le variateur de fréquence fonctionne en mode boucle ouverte, vers l'avant, à la vitesse sélectionnée au paramètre 431.

Si *Boucle ouverte arrière* [2] est sélectionné, le variateur fonctionne dans le sens opposé, à la vitesse sélectionnée au paramètre 431.

Si *Contournement boucle ouverte avant* [3] est sélectionné, le variateur fonctionne en mode boucle ouverte, vers l'avant, à la vitesse sélectionnée au paramètre 431. En cas d'alarme, le variateur de fréquence s'arrête après écoulement de la durée sélectionnée au paramètre 432.

---

**431 Fréquence de référence mode incendie, Hz  
(FREQ. MODE FEU)**
**Valeur :**

0,0-f<sub>max</sub> ★ 50,0 Hz

**Fonction :**

La fréquence du mode incendie est la fréquence de sortie fixe utilisée lorsque le mode est activé via la borne 16 ou 17.

**Description du choix :**

Définir la fréquence de sortie souhaitée à utiliser avec le mode incendie.

---

**432 Retard contournement mode incendie, s  
(RETARD BYP. MODE INCENDIE)**
**Valeur :**

0-600 s ★ 0 s

**Fonction :**

Ce retard est utilisé lorsque le variateur de fréquence s'arrête en raison d'une alarme. Après le déclenchement et une fois le retard écoulé, une sortie est définie. Pour plus d'informations, voir description du mode incendie et des paramètres 319, 321, 323 et 326.

**Description du choix :**

Définir le retard souhaité avant le déclenchement et le réglage de la sortie.

**483 Compensation CC dynamique**
**(COMP. CC)**
**Valeur :**

Inactif	[0]
★Actif	[1]

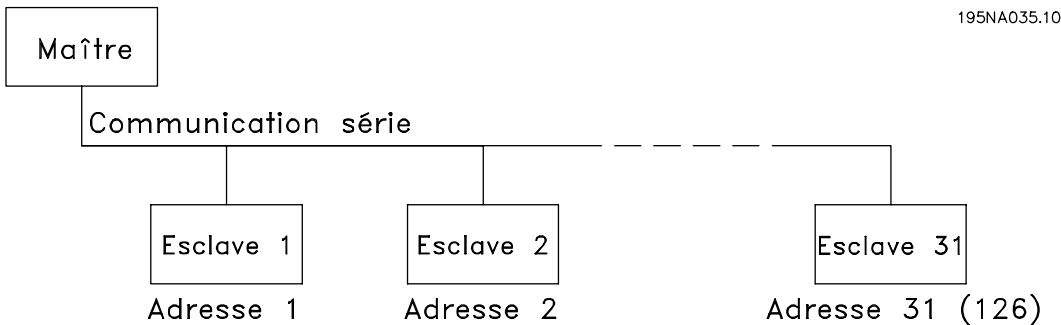
**Fonction :**

Le variateur de vitesse a une fonction qui garantit que la tension de sortie est indépendante de toute fluctuation de tension CC, causée par exemple par une fluctuation rapide de la tension secteur. L'avantage est un couple très stable sur l'arbre du moteur (faible ondulation du couple) dans la plupart des conditions secteur.

**Description du choix :**

Dans certains cas, cette compensation dynamique peut causer une résonance CC et doit être ensuite désactivée. Les cas typiques sont ceux où une bobine d'arrêt ou un filtre harmonique passif (filtres AHF005/010, par ex.) est intégré à l'alimentation secteur du variateur de vitesse pour supprimer les harmoniques. Egalement possible sur secteur à faible rapport de court-circuit.

### ■ Bus série pour protocole FC



### ■ Protocoles

Tous les VLT 6000 HVAC sont équipés en standard d'un port série RS 485 permettant de choisir entre trois protocoles. Les trois protocoles, qui peuvent être sélectionnés au paramètre 500 *Protocole*, sont :

- Protocole FC Danfoss
- Johnson Controls Metasys N2
- Landis & Staefa Apogee FLN

Régler le paramètre 500 *Protocole* sur *Protocole FC* [0] afin de sélectionner le protocole FC Danfoss.

La description de Johnson Control Metasys N2 et de Landis/Staefa Apogee FLN ne fait pas partie de ce manuel de configuration.

Pour de plus amples renseignements sur Metasys N2, commandez MG.60.GX.YY chez votre fournisseur Danfoss.

Pour de plus amples renseignements sur Apogee FLN, commandez MG.60.FX.YY chez votre fournisseur Danfoss.

#### Télégramme diffusé

Un maître peut envoyer un même télégramme simultanément à tous les esclaves raccordés au bus. Lors de cette communication *diffusée*, l'esclave n'envoie pas de télégramme de réponse au maître pour signaler si le télégramme a été correctement reçu. La communication *diffusée* est établie en format d'adresse (ADR), voir la page suivante.

### ■ Communication par télégramme

#### Télégrammes de commande et de réponse

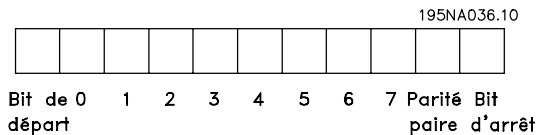
Le trafic télégramme dans un système maître-esclave est commandé par le maître. Au maximum 31 esclaves (VLT 6000 HVAC) peuvent être raccordés à un maître excepté si un répéteur est utilisé. Avec un répéteur, au maximum 126 esclaves peuvent être raccordés à un maître.

Le maître envoie en continu des télégrammes adressés aux esclaves et attend de leur part des télégrammes de réponse. Le délai de réponse de l'esclave est de 50 ms au maximum.

Seul l'esclave ayant reçu un télégramme sans erreur qui lui était adressé envoie un télégramme de réponse.

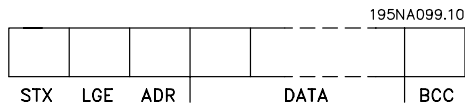
### Le contenu d'un caractère (octet)

Chaque caractère transmis commence par un bit de départ. Ensuite, 8 bits de données, correspondant à un octet, sont transmis. Chaque caractère est contrôlé par un bit de parité égal à "1" lorsque la parité est à nombre pair (c'est-à-dire que le total de "1" binaires dans les 8 bits de données et du bit de parité est un chiffre pair). Le caractère se termine par un bit d'arrêt et se compose donc au total de 11 bits.



### ■ Structure télégramme sous le protocole FC

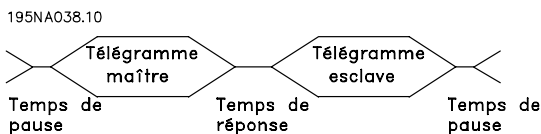
Chaque télégramme commence par un caractère de départ (STX) = 02 Hex suivi d'un octet qui indique la longueur du télégramme (LGE) et d'un octet indiquant l'adresse VLT (ADR). Ensuite arrive un certain nombre d'octets de données (variable, selon le type de télégramme). Le télégramme se termine par un octet de contrôle des données (BCC).



### Durées du télégramme

La vitesse de communication entre le maître et l'esclave dépend de la vitesse de transmission en bauds. La vitesse de transmission du variateur de vitesse doit être la même que celle du maître et elle est sélectionnée au paramètre 502 *Vitesse de transmission*.

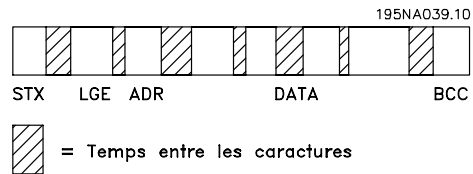
Un télégramme de réponse de l'esclave doit être suivi d'une pause d'au moins 2 caractères (22 bits) avant que le maître puisse envoyer un nouveau télégramme. Pour une vitesse de transmission de 9600 kbauds, la pause doit être de 2,3 ms au moins. Lorsque le maître a terminé le télégramme, la durée de réponse de l'esclave au maître est de 20 ms au plus et la pause est de 2 caractères au moins.



Durée de pause, min. : 2 caractères  
 Durée de réponse, min. : 2 caractères  
 Durée de réponse, max. : 20 ms

La durée entre chaque caractère d'un télégramme ne doit pas être supérieure à 2 caractères et le télégramme doit être terminé dans un délai de 1,5 fois la durée nominale du télégramme.

Si la vitesse de transmission est de 9600 kbauds et la longueur du télégramme est de 16 octets, le télégramme doit être terminé en 27,5 ms.



### Longueur du télégramme (LGE)

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

La longueur des télégrammes à 4 octets de données est égale à :

$$LGE = 4 + 1 + 1 = 6 \text{ octets.}$$

La longueur des télégrammes à 12 octets de données est égale à :

$$LGE = 12 + 1 + 1 = 14 \text{ octets.}$$

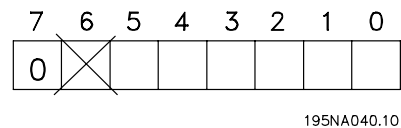
La longueur des télégrammes qui contiennent du texte est égale à 10+n octets. 10 correspond aux caractères fixes tandis que 'n' est variable, selon de la longueur du texte.

### Adresse du variateur de vitesse (ADR)

Deux formats d'adresse différents sont utilisés, dans lesquels la plage d'adresse du variateur de vitesse est soit de 1-31 soit de 1-126.

#### 1. Format d'adresse 1-31

L'octet pour cette plage d'adresse a le profil suivant :



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

Bit 6 non utilisé

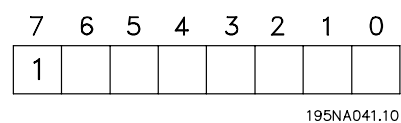
Bit 5 = 1 : diffusion, les bits d'adresse (0-4) ne sont pas utilisés

Bit 5 = 0 : pas de diffusion

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

#### 2. Format d'adresse 1-126

L'octet pour la plage d'adresse 1-126 a le profil suivant :



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

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

Bit 0-6 = 0 diffusion

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

Exemple :

un télégramme est envoyé à l'adresse du variateur de vitesse 22 en utilisant le format adresse 1-31 :

7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	1	0	1	1	0

176FA155.10

Octet de contrôle des données (BCC)

L'octet de contrôle des données peut être expliqué par un exemple : Avant de recevoir le premier caractère du télégramme, la somme de contrôle calculée (BCS) est égale à 0.

7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	0	0	0	0	0

195NA043.10

Après réception du premier octet (02H) :

$$\begin{aligned}
 \text{BCS} &= \text{BCC EXOR "premier octet"} \\
 &\quad (\text{EXOR} = \text{élément OU exclusif}) \\
 \text{BCS} &= 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ (00\text{H}) \\
 \text{"premier octet"} &= 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0\ (02\text{H}) \\
 \hline
 \text{BCC} &= 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0
 \end{aligned}$$

Chaque octet supplémentaire suivant est relié à BCS EXOR et donne un nouveau BCC, par ex. :

$$\begin{aligned}
 \text{BCS} &= 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0\ (02\text{H}) \\
 &\quad \text{EXOR} \\
 \text{"deuxième octet"} &= 1\ 1\ 0\ 1\ 0\ 1\ 1\ 0\ (D6\text{H}) \\
 \hline
 \text{BCC} &= 1\ 1\ 0\ 1\ 0\ 1\ 0\ 0
 \end{aligned}$$

**■ Caractère de données (octet)**

La structure de blocs de données dépend du type de télégramme. Il existe trois types de télégrammes et le type de télégramme est valable aussi bien pour le télégramme de commande (maître → esclave) que le télégramme de réponse (esclave → maître). Les trois types de télégrammes sont :

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

195NA044.10

PKE	IND	PWE <sub>haut</sub>	PWE <sub>bas</sub>	PCD1	PCD2
Bloc de paramètres				Bloc de process	

2. Le bloc process composé d'un bloc de données de 4 octets (2 mots) et qui comprend :
  - le mot de contrôle et la valeur de référence (du maître à l'esclave)
  - le mot d'état et la fréquence actuelle de sortie (de l'esclave au maître)

195NA066.10

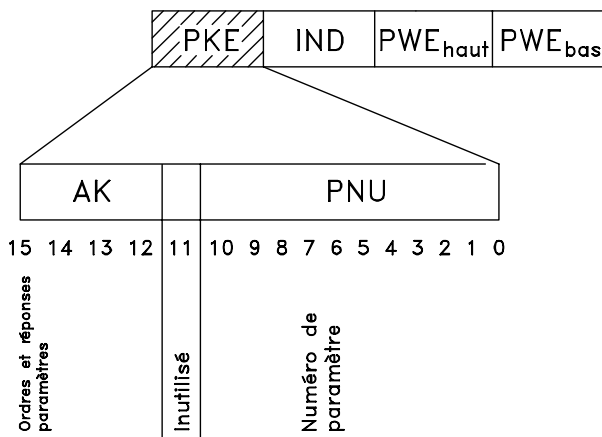
PCD1	PCD2
------	------

3. Le bloc texte utilisé pour lire ou écrire des textes via le bloc de données.

PKE	IND	Ch 1	Ch 2	...	Ch n	PCD1	PCD2
Bloc de texte						Bloc de process	

### 1. Octets de paramètres

195NA046.10



Ordres et réponses de paramètres (AK) Les bits n° 12 à 15 sont utilisés pour le transfert d'ordres de paramètres du maître à l'esclave ainsi qu'à la réponse traitée par l'esclave et renvoyée au maître.

Ordres de paramètres maître → esclave :

Bit no.	15	14	13	12	Ordre de paramètre
	0	0	0	0	Pas d'ordre
	0	0	0	1	Lire valeur du paramètre
	0	0	1	0	Ecrire valeur du paramètre en RAM (mot)
	0	0	1	1	Ecrire valeur du paramètre en RAM (mot double)
	1	1	0	1	Ecrire valeur du paramètre en RAM et EEPROM (mot double)
	1	1	1	0	Ecrire valeur du paramètre en RAM et EEPROM (mot)
	1	1	1	1	Lire/écrire texte

Réponse esclave → maître :

Bit no.	15	14	13	12	Réponse
	0	0	0	0	Pas de réponse
	0	0	0	1	Valeur du paramètre transmise (mot)
	0	0	1	0	Valeur du paramètre transmise (mot double)
	0	1	1	1	Ordre impossible à exécuter
	1	1	1	1	Texte transmis

S'il est impossible d'exécuter l'ordre, l'esclave envoie cette réponse (0111) *Ordre impossible à exécuter* et indique le message d'erreur suivant dans la valeur du paramètre (PWE) :

(réponse 0111)	Message d'erreur
0	Le numéro de paramètre utilisé n'existe pas
1	Aucun accès en écriture pour le paramètre appelé
2	La valeur des données dépasse les limites du paramètre
3	L'indice utilisé n'existe pas
4	Le paramètre n'est pas du type zone (array)
5	Le type de données ne correspond pas au paramètre appelé
17	La modification des données dans le paramètre appelé n'est pas possible dans l'état actuel du variateur de vitesse VLT. Certains paramètres ne peuvent être modifiés qu'avec le moteur à l'arrêt
130	Aucun accès du bus au paramètre appelé
131	La modification des données est impossible du fait que le réglage d'usine a été sélectionné

Numéro de paramètre (PNU)

Les bits 0 à 10 sont utilisés pour le transfert du numéro de paramètre. La fonction du paramètre concerné ressort de la description des paramètres dans le chapitre *Programmation*.

Indice



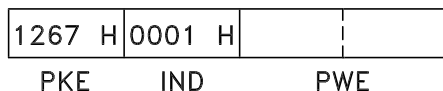
L'indice est utilisé avec le numéro de paramètre pour l'accès lecture/écriture aux paramètres ayant un indice, par ex. paramètre 615 *Code d'erreur*. L'indice comprend 2 octets, un octet bas et un octet haut mais seul l'octet bas est utilisé. Voir l'exemple à la page suivante.



### Exemple – Indice :

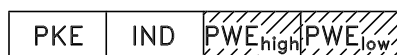
Il faut lire le premier code d'erreur (indice [1]) au paramètre 615 *Code d'erreur*.

PKE = 1267 Hex (lire paramètre 615 *Code d'erreur*.)  
IND = 0001 Hex – Indice n° 1.



Le variateur de vitesse VLT répondra dans le bloc valeur du paramètre (PWE) avec une valeur de code d'erreur entre 1 et 99. Voir le Résumé des avertissements et alarmes afin d'identifier le code d'erreur.

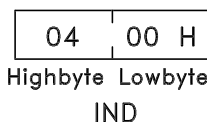
### Valeur du paramètre (PWE)



Le bloc valeur du paramètre se compose de 2 mots (4 octets) et la valeur dépend de l'ordre donné (AK). Si le maître demande une valeur de paramètre, le bloc PWE ne contient aucune valeur. Si le maître souhaite modifier un paramètre (écrire), la nouvelle valeur est écrite au bloc PWE et envoyée à l'esclave. Si l'esclave répond à une demande de paramètre (ordre de lecture), la valeur actuelle du paramètre est transmise au bloc PWE et renvoyée au maître. Lorsqu'un paramètre ne contient pas de valeur numérique mais plusieurs choix de données, par ex. paramètre 001 *Langue* où [0] correspond à l'*anglais*, [1] au *danois*, le choix de données est sélectionné en écrivant la valeur dans le bloc PWE. Voir l'exemple à la page suivante.

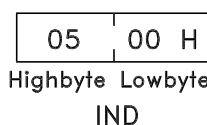
Le port série permet uniquement de lire des paramètres de type de données 9 (séquence de texte). Les paramètres 621 à 631 *Données sur la plaque signalétique* sont de type de données 9 pour le VLT 6000 HVAC. Le paramètre 621 *Type d'appareil*, par ex., permet de lire la taille de l'appareil et la plage de tension secteur. Lorsqu'une séquence de texte est transmise (lue), la longueur du télégramme est variable du fait que les textes présentent des longueurs variables. La longueur du télégramme est indiquée dans le deuxième octet du télégramme appelé LGE. Afin de pouvoir lire un texte via le bloc PWE, l'ordre de paramètre (AK) doit être réglé sur 'F' Hex.

Le caractère de l'indice est utilisé pour indiquer s'il s'agit d'un ordre de lecture ou d'écriture. Dans le cas d'un ordre de lecture, l'indice doit avoir le format suivant :



Le VLT 6000 HVAC a deux paramètres auxquels il est possible d'écrire un texte. Il s'agit des paramètres 533 et 534 *Texte affiché*, voir la description des paramètres. Afin de pouvoir écrire un texte via le bloc PWE, l'ordre de paramètre (AK) doit être réglé sur 'F' Hex.

Dans le cas d'un ordre d'écriture, l'indice doit avoir le format suivant :



Types de données soutenus par le variateur de vitesse VLT

Type de données	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Sans signe 8 bits
6	Sans signe 16 bits
7	Sans signe 32 bits
9	Séquence de texte

Sans signe signifie que le télégramme ne comporte pas de signe.

### Exemple – Ecrire une valeur de paramètre :

On souhaite modifier le paramètre 202 *Fréquence maximale*,  $f_{MAX}$  à 100 Hz. La valeur devant être mémorisée après une panne de secteur, on écrit dans EEPROM.

PKE = E0CA Hex – Ecrire au paramètre 202  
*Fréquence maximale, f<sub>MAX</sub>*  
 IND = 0000 Hex  
 PWE<sub>HAUT</sub> = 0000 Hex  
 =  
 PWE<sub>BAS</sub> = 03E8 Hex – Valeur de donnée  
 1000 correspondant à 100 Hz, voir  
 conversion.

E0CA H	0000 H	0000 H	03E8 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

La réponse de l'esclave au maître sera :

10CA H	0000 H	0000 H	03E8 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Exemple – Sélection d'une valeur de donnée :

On souhaite sélectionner kW [20] au paramètre 415 *Unités de process*. La valeur devant être mémorisée après une panne de secteur, on écrit dans EEPROM.

PKE = E19F Hex – Ecrire au paramètre 415  
*Unités de process*  
 IND = 0000 Hex  
 PWE<sub>HAUT</sub> = 0000 Hex  
 PWE<sub>BAS</sub> = 0014 Hex – Sélectionner l'option kW  
 [20]

175ZA706.10			
E19F H	0000 H	0000 H	0014 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

La réponse de l'esclave au maître sera :

175ZA707.10			
119F H	0000 H	0000 H	0014 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Exemple – Lire une valeur de paramètre :

On souhaite la valeur du paramètre 206 *Temps de montée de la rampe*. Le maître envoie les demandes suivantes :

PKE = 10CE Hex – Lire le paramètre 206  
*Temps de montée de la rampe*  
 IND = 0000 Hex  
 PWE<sub>HAUT</sub> = 0000 Hex  
 =  
 PWE<sub>BAS</sub> = 0000 Hex

175ZA708.10			
10CE H	0000 H	0000 H	0000 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Si la valeur du paramètre 206 *Temps de montée de la rampe* est 10 s, la réponse de l'esclave au maître sera :

175ZA709.10			
10CE H	0000 H	0000 H	000A H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

### Conversion:

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

### Exemple:

Paramètre 201 : *fréquence minimale*, facteur de conversion 0,1. Si le paramètre 201 doit être réglé sur 10 Hz, il faut transmettre la valeur 100, car un facteur de conversion de 0,1 signifie que la valeur transmise est multipliée par 0,1. La valeur 100 sera donc interprétée comme 10,0.

Tableau de conversion :

Indice de conversion	Facteur de conversion
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

### ■ Mot de process

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

195NA066.10

PCD1	PCD2
------	------

	PCD1	PCD 2
Télégramme de commande (maître → esclave)	Mot de contrôle	Valeur de référence
Télégramme de réponse (esclave → maître)	Mot d'état	Fréquence de sortie donnée

### ■ Mot de commande, conforme au protocole FC

Le mot de commande est utilisé pour envoyer des ordres d'un maître (par ex. un PC) à un esclave.

Maître → Esclave	Mot de commande	Réf. communication série														
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Bit n°
Bit	Bit = 0							Bit = 1								
00								Sélect ref digit.lsb								
01								Digit.msb								
02	Freinage par injection de CC															
03	Arrêt roue libre															
04	Arrêt rapide															
05	Gel de la fréquence de sortie															
06	Rampe arrêt							Démarrage								
07								Réinitialisation								
08								Jogging								
09	Pas d'activité							Pas d'activité								
10	Données non valides							Données valides								
11								Activer relais 1								
12								Activer relais 2								
13								Sélection du process (lsb)								
14								Sélection du process (msb)								
15								Inversion								

#### Bit 00/01 :

Les Bits 00 et 01 sont utilisés pour choisir entre les quatre références prédéfinies (paramètres 211 à 214 *Référence prédéfinie*) selon le tableau ci-après :

Référence prédéfinie	Paramètre	Bit 01	Bit 00
1	211	0	0
2	212	0	1
3	213	1	0
4	214	1	1



#### N.B. !

Le paramètre 508 *Choix de la référence prédéfinie* permet de sélectionner comment établir la liaison entre les Bits 00/01 et la fonction correspondante des entrées digitales.

#### Bit 02, Freinage par injection de CC :

Bit 02 = 0 entraîne le freinage par injection de courant continu et l'arrêt. La tension de freinage et la durée se règlent dans les paramètres 114 *Tension de freinage par injection de courant continu* et 115 *Temps de freinage par injection de courant continu*. Remarque : Le paramètre 504 *Freinage par injection de courant continu* permet de sélectionner comment établir la liaison entre le bit 02 et la fonction correspondante de la borne 27.

#### Bit 03, Roue libre :

Bit 03 = "0" signifie que le variateur de vitesse "lâche" immédiatement le moteur (les transistors de sortie sont éteints), de manière à ce qu'il s'arrête en roue libre. Bit 03 = "1" signifie que le variateur de vitesse peut démarrer le moteur si les autres conditions de démarrage sont remplies. Remarque : Le paramètre 503 *Roue libre* permet de sélectionner comment établir la liaison entre le bit 03 et la fonction correspondante de la borne 27.

#### Bit 04, Arrêt rapide :

Bit 04 = "0" entraîne l'arrêt, la vitesse du moteur suivant la rampe de décélération jusqu'à l'arrêt via le paramètre 207 *Temps de descente de la rampe*.

#### Bit 05, Gel fréquence de sortie :

Bit 05 = "0" signifie que la fréquence de sortie (en Hz) est gelée. Il est possible de modifier la fréquence de sortie gelée uniquement à l'aide des entrées digitales programmées sur *Accélération* et *Décélération*.



#### N.B. !

Si *Gel fréquence de sortie* est actif, il n'est pas possible d'arrêter le variateur de vitesse via le bit 06 *Marche* ou via la borne 18. Le variateur de vitesse ne peut être arrêté qu'avec les méthodes suivantes :

- Bit 03 *Roue libre*
- Borne 27
- Bit 02 *Freinage par injection de CC*
- Borne 19 programmée pour *Freinage par injection de CC*

#### Bit 06, Arrêt rampe / marche :

Bit 04 = "0" entraîne l'arrêt, la vitesse du moteur suivant la rampe de décélération jusqu'à l'arrêt via le paramètre 207 *Temps de descente de la rampe*. Bit 06 = "1" signifie que le variateur de vitesse peut démarrer le moteur si les autres conditions de démarrage sont remplies. Remarque : Le paramètre 505 *Lancer un choix* permet de sélectionner comment établir la liaison entre le bit 06 *Arrêt rampe/Marche* et la fonction correspondante de la borne 18.

#### Bit 07, réinitialisation :

Bit 07 = "0" ne mène à aucune réinitialisation. Bit 07 = "1" signifie qu'un arrêt est réinitialisé. La remise à zéro est activée au début du signal, c'est-à-dire au changement de "0" logique pour "1" logique.

### Bit 08, Jogging :

Bit 08 = "1" signifie que la fréquence de sortie est déterminée par le paramètre 209 *Fréquence de jogging* .

la liaison entre les bits 13/14 et la fonction correspondante des entrées digitales.

### Bit 09, Pas d'activité :

Le bit 09 n'a pas de fonction.

### Bit 10, Données non valides/Données valides :

S'utilise pour indiquer au le variateur de vitesse dans quelle mesure le contrôle doit être utilisé ou ignoré. Bit 10 = "0" implique que le mot de commande est ignoré. Bit 10 = "1" implique que le mot de commande est utilisé. Cette fonction est "pertinente" du fait que le mot de commande est toujours contenu dans le télégramme, quel que soit le type utilisé, c'est-à-dire qu'il est possible de déconnecter le mot de commande si l'on ne souhaite pas l'utiliser en relation avec une mise à jour ou la lecture de paramètres.

### Bit 11, Relais 1 :

Bit 11 = "0" : Le relais 1 n'est pas activé.  
 Bit 11 = "1" : Le relais 1 est activé à condition d'avoir sélectionné *Mot de contrôle bits 11 et 12* dans le paramètre 323 *Relais de sortie*.

### Bit 12, Relais 2 :

Bit 12 = "0" : Le relais 2 n'est pas activé.  
 Bit 12 = "1" : Le relais 2 est activé à condition d'avoir sélectionné *Mot de contrôle bits 11 et 12* dans le paramètre 326 *Relais de sortie*.



### **N.B. !**

Si la période de temporisation définie au paramètre 556 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus* est dépassée, les relais 1 et 2 perdront leur tension s'ils ont été activés à l'aide de la communication série.

### Bits 13/14, Sélection de process :

Les Bits 13 et 14 sont utilisés pour choisir entre les quatre process selon le tableau suivant :

Process	Bit 14	Bit 13
1	0	0
2	0	1
3	1	0
4	1	1

Cette fonction n'est possible qu'en choisissant *Multi-process* au paramètre 004.

Remarque : Le paramètre 507 *Sélection de process* permet de sélectionner comment établir

Bit 15, Pas d'activité / inversion :

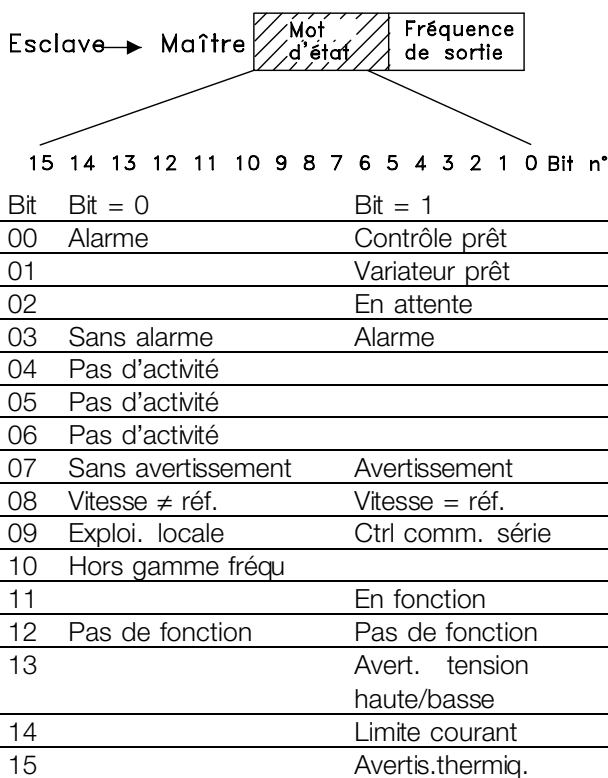
Bit 15 = "0" ne mène à aucune inversion.

Bit 15 = "1" mène à une inversion.

Noter que la valeur digitale est sélectionnée pour l'inversion, en tant que réglage d'usine, dans le paramètre 506 *Inversion*, ce qui implique que le bit 15 n'entraîne l'inversion qu'en sélectionnant *liaison digitale ou série* ou *digitale et série* (toutefois, *digitale et série* ne fonctionne qu'avec la borne 19).

### ■ Mot d'état, conforme au protocole FC

Le mot d'état est utilisé pour informer le maître (p. ex. un PC) de l'état de l'esclave (VLT 6000 HVAC).



Bit 00, Contrôle prêt :

Bit 00 = "1". Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner.

Bit 00 = "0". Le variateur de fréquence s'est arrêté.

Bit 01, Variateur prêt :

Bit 01 = "1". Le variateur de fréquence est prêt à fonctionner, toutefois la borne 27 est un '0' logique et/ou une *commande de roue libre* a été reçue par le biais de la communication série.

Bit 02, En attente :

Bit 02 = "1". Le variateur de fréquence peut démarrer le moteur lorsqu'un ordre de démarrage est donné.

Bit 03, Sans alarme/alarme :

Bit 03 = "0" signifie que le VLT 6000 HVAC n'est pas en état de défaut. Bit 03 = "1" signifie que le VLT 6000 HVAC s'est arrêté et qu'il a besoin d'un signal de reset afin de pouvoir rétablir le fonctionnement.

Bit 04, Pas d'activité :

Le bit 04 du mot d'état n'est pas utilisé.

Bit 05, Pas d'activité :

Le bit 05 du mot d'état n'est pas utilisé.

Bit 06, Alarme verr. :

Bit 06 : "1" signifie qu'une alarme est verrouillée.

Bit 07, Sans avertissement/avertissement :

Bit 07 = "0" indique une absence d'avertissement.

Bit 07 = "1" signifie l'apparition d'un avertissement.



### N.B. !

Tous les avertissements sont décrits dans le manuel d'utilisation.

Bit 08, Vitesse ≠ réf./vitesse = réf. :

Bit 08 = "0" signifie que le moteur tourne mais que la vitesse actuelle est différente de la référence de vitesse réglée. Ceci peut par exemple être le cas au moment des accélérations et décélérations de rampe au démarrage et à l'arrêt.

Bit 08 = "1" signifie que la vitesse actuelle du moteur est égale à la référence de vitesse réglée.

Bit 09, Exploi. locale/ctrl comm. série :

Bit 09 = "0" signifie que la commande OFF/STOP a été activée sur l'unité de commande ou que le VLT 6000 HVAC est en mode manuel. Il n'est pas possible de commander le variateur de fréquence VLT via la communication série.

Bit 09 = "1" signifie qu'il est possible de commander le variateur de fréquence via la communication série.

Bit 10, Hors gamme fréquence :

Bit 10 = "0" si la fréquence de sortie a atteint la valeur du paramètre 201 *FREQ LIMITE BAS* ou du paramètre 202 *FREQ LIMITE HAUT*. Bit 10 = "1" signifie que la fréquence de sortie se trouve dans les limites mentionnées.

Bit 11, Non lancé/en fonction :

Bit 11 = "0" signifie que le moteur n'est pas en marche. Bit 11 = "1" signifie que le VLT 6000 HVAC a un signal de départ ou que la fréquence de sortie est supérieure à 0 Hz.

Bit 12, Pas de fonction :

Le bit 12 n'est pas activé.

### Bit 13, Avert. tension haute/basse :

Bit 13 = "0" indique une absence d'avertissement de tension.

Bit 13 = "1" signifie que la tension CC du circuit intermédiaire du VLT 6000 HVAC est trop faible ou trop élevée.

Voir les limites de tension à la page 160.

### Bit 14, Limite courant :

Bit 14 = "0" signifie que le courant de sortie est inférieur à la valeur du paramètre 215 *Limite courant I<sub>LIM</sub>*.

Bit 14 = "1" signifie que le courant de sortie est supérieur à la valeur du paramètre 215 *Limite courant I<sub>LIM</sub>* et que le variateur de fréquence s'arrête après que la durée fixée au paramètre 412 *Temps en I<sub>LIM</sub>* est écoulée.

### Bit 15, Avertissement thermique :

Bit 15 = "0" indique une absence d'avertissement thermique.

Bit 15 = "1" signifie que la limite de température a été dépassée dans le moteur, le variateur de fréquence ou une thermistance reliée à une entrée analogique.

Mot de contrôle = 047F Hex. Ordre de démarrage

Référence = 2000 Hex. Référence 50%

047F H	2000 H
--------	--------

**Mot de Référence contrôle**

Le variateur de vitesse VLT doit recevoir un ordre de commande et l'on souhaite régler la référence sur -50% (-2000 Hex) de la plage de référence. La valeur de la référence est d'abord convertie en complément 1, puis on ajoute 1 binaire afin d'obtenir complément 2 :

2000 Hex = 0010 0000 0000 0000 binaire

Complément 1 = 1101 1111 1111 1111 binaire  
+ 1 binaire

Complément 2 = 1110 0000 0000 0000 binaire

Mot de contrôle = 047F Hex. Ordre de démarrage

Référence = E000 Hex. Référence -50%

047F H	E000 H
--------	--------

**Mot de Référence contrôle**

### ■ Valeur référence bus



15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 Bit n°

La valeur de référence bus est transmise au variateur de vitesse sous forme d'un mot de 16 bits. La valeur est transmise en tant que nombre entier 0 à ±32767 (±200%). Le nombre 16384 (4000 Hex) correspond à 100%.

La référence bus a le format suivant :

0-16384 (4000 Hex)  $\cong$  0-100% (Par. 204 *Référence min.* - Par 205 *Référence max.*).

Il est possible de modifier le sens de rotation via la référence bus en convertissant la valeur de la référence binaire en complément 2.

Voir l'exemple.

#### Exemple – Mot de contrôle et référence bus :

Le variateur de vitesse VLT doit recevoir un ordre de commande et l'on souhaite régler la référence sur 50% (2000 Hex) de la plage de référence.

### ■ Fréquence de sortie actuelle



15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 Bit n°

La valeur de la fréquence de sortie actuelle du variateur de vitesse est transmise sous forme d'un mot de 16 bits. La valeur est transmise en tant que nombre entier 0 à ±32767 (±200%). Le nombre 16384 (4000 Hex) correspond à 100%.

La fréquence de sortie a le format suivant :

0-16384 (4000 Hex)  $\cong$  0-100% (Par. 201 *Fréquence de sortie minimale* - Par. 202 *Fréquence de sortie maximale*).

#### Exemple – Mot d'état et fréquence de sortie actuelle :

Le maître reçoit un message d'état du variateur de vitesse VLT indiquant que la fréquence de sortie actuelle est de 50% de la plage de fréquence de sortie.

Par. 201 *Fréquence* 0 Hz

*de sortie minimale =*

Par. 202 *Fréquence* 50 Hz

*de sortie maximale =*

Mot d'état = 0F03 Hex. Message d'état

Fréquence de sortie = 2000 Hex. 50% de la  
plage de fréquence de  
sortie correspondant à 25  
Hz.

0F03 H	2000 H
--------	--------

Mot  
d'état

Fréquence  
de sortie



### ■ SLiaison série 500 à 536

Ce groupe de paramètres permet de configurer la liaison série du variateur de vitesse VLT.

Il est possible de choisir entre trois protocoles : Protocole FC, Metasys N2 ou Landis/Staefa. Il faut toujours régler l'adresse et la vitesse de transmission en bauds afin de pouvoir utiliser la liaison série. D'autre part, la liaison série permet d'afficher des données d'exploitation actuelles telles que référence, retour et température du moteur.

#### 500 Protocole (PROTOCOLE)

##### Valeur :

★Protocole FC (PROTOCOLE FC)	[0]
Metasys N2 (METASYS N2)	[1]
Landis/Staefa Apogee FLN (LS FLN)	[2]
Modbus RTU (MODBUS RTU)	[3]

##### Fonction :

Ce paramètre propose quatre protocoles différents.

##### Description du choix :

Sélectionner le protocole de mot de contrôle requis.

#### 501 Adresse (ADRESSE)

##### Valeur :

Paramètre 500 Protocole = protocole FC [0]	
0 - 126	★ 1
Paramètre 500 Protocole = Metasys N2 [1]	
1 - 255	★ 1
Paramètre 500 Protocole = LS FLN [2]	
0 - 98	★ 1
Paramètre 500 Protocole = MODBUS RTU [3]	
1 - 247	★ 1

##### Fonction :

Avec ce paramètre, il est possible d'attribuer une adresse à chaque variateur de fréquence d'un réseau de communication série.

##### Description du choix :

Une adresse spécifique doit être attribuée à chaque variateur.

Si le nombre d'unités connectées (variateurs + maître) est supérieur à 31, il faut utiliser un amplificateur (répéteur). Le paramètre 501 Adresse ne peut pas être choisi via la communication série mais doit être réglé au moyen de l'unité de commande LCP.

#### 502 Baudrate

##### (BAUDRATE)

##### Valeur :

300 Baud (300 BAUD)	[0]
600 Baud (600 BAUD)	[1]
1200 Baud (1200 BAUD)	[2]
2400 Baud (2400 BAUD)	[3]
4800 Baud (4800 BAUD)	[4]
★9600 Baud (9600 BAUD)	[5]

##### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la vitesse de transmission des données sur la liaison série. La vitesse exprimée en bauds correspond au nombre de bits transmis par seconde.

##### Description du choix :

Il convient de régler la vitesse de transmission du variateur de vitesse VLT sur une valeur correspondant à celle du maître. Le paramètre 502 *Vitesse de transmission* ne peut être sélectionné via la liaison série mais doit être réglé via l'unité de commande LCP. La durée de transmission des données définie par la vitesse réglée en bauds ne représente qu'une partie du temps total de communication.

Les sélections possibles sont :

300 à 9600 bauds pour Protocole FC  
Uniquement 9600 bauds pour Metasys N2  
4800 à 9600 bauds pour Apogee FLN

#### 503 Arrêt roue libre

##### (ROUE LIBRE)

##### Valeur :

Entrée digitale (ENTREE DIGITALE)	[0]
Liaison série (LIAISON SERIE)	[1]
Digitale et série (DIGITALE ET SERIE)	[2]
★Digitale ou série (DIGITALE OU SERIE)	[3]

##### Fonction :

Un choix peut être fait dans les paramètres 503 à 508 pour contrôler le variateur de vitesse par les entrées digitales et/ou la liaison série.

Si l'option *Liaison série* [1] est sélectionnée, l'ordre en question ne peut être activé que s'il transite par la liaison série.

Si l'option *Digitale et série* [2] est sélectionnée, la fonction doit de plus être activée via une entrée digitale.

##### Description du choix :

Le schéma ci-dessous montre à quel moment le moteur tourne et à quel moment il est en roue libre quand l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3] a été sélectionnée.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.



### N.B. !

Veillez noter que la borne 27 et le bit 03 du mot de contrôle sont actifs en cas de '0' logique.

Entrée digitale [0]			Liaison série [1]		
Série			Série		
Borne	com.	Fonction	Borne	com.	Fonction
19/27			27		
0	0	Roue libre	0	0	Roue libre
0	1	Roue libre	0	1	Moteur tourne.
1	0	Moteur tourne.	1	0	Roue libre
1	1	Moteur tourne.	1	1	Moteur tourne.

Digitale et série [2]			Digitale ou série [3]		
Série			Série		
Borne	com.	Fonction	Borne	com.	Fonction
19/27			27		
0	0	Roue libre	0	0	Roue libre
0	1	Moteur tourne.	0	1	Roue libre
1	0	Moteur tourne.	1	0	Roue libre
1	1	Moteur tourne.	1	1	Moteur tourne.

### 504 Freinage CC

#### (FREINAGE CONTINU)

#### Valeur :

Entrée digitale (ENTREE DIGITALE)	[0]
Liaison série (LIAISON SERIE)	[1]
Digitale et série (DIGITALE ET SERIE)	[2]
★Digitale ou série (DIGITALE OU SERIE)	[3]

#### Fonction :

Voir la description fonctionnelle au paramètre 503 *Roue libre*.

#### Description du choix :

Le schéma ci-dessous montre à quel moment le moteur tourne et à quel moment il est en freinage CC quand l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3] a été sélectionnée.



### N.B. !

Veillez noter que *Freinage par injection de CC (contact NF)* [3] via la borne 19, la borne 27 et le bit 03 du mot de contrôle est actif en cas de '0' logique.

Entrée digitale [0]			Liaison série [1]		
Série			Série		
Borne	com.	Fonction	Borne	com.	Fonction
19/27			19/27		
0	0	Freinage CC	0	0	Freinage CC
0	1	Freinage CC	0	1	Moteur tourne
1	0	Moteur tourne	1	0	Freinage CC
1	1	Moteur tourne	1	1	Moteur tourne

Digitale et série [2]			Digitale ou série [3]		
Série			Série		
Borne	com.	Fonction	Borne	com.	Fonction
19/27			19/27		
0	0	Freinage CC	0	0	Freinage CC
0	1	Moteur tourne	0	1	Freinage CC
1	0	Moteur tourne	1	0	Freinage CC
1	1	Moteur tourne	1	1	Moteur tourne

### 505 Démarrage

#### (DEMARRAGE)

#### Valeur :

Entrée digitale (ENTREE DIGITALE)	[0]
Liaison série (LIAISON SERIE)	[1]
Digitale et série (DIGITALE ET SERIE)	[2]
★Digitale ou série (DIGITALE OU SERIE)	[3]

#### Fonction :

Voir la description fonctionnelle au paramètre 503 *Roue libre*.

#### Description du choix :

Le schéma ci-dessous montre à quel moment le moteur est arrêté et donne les situations dans lesquelles le variateur de vitesse a une commande de démarrage quand l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3] a été sélectionnée.

Entrée digitale [0]			Liaison série [1]		
Série			Série		
Kl.18	com.	Fonction	Kl.18	com.	Fonction
0	0	Arrêt	0	0	Arrêt
0	1	Arrêt	0	1	Démarrage
1	0	Démarrage	1	0	Arrêt
1	1	Démarrage	1	1	Démarrage

Digitale et série [2]			Digitale ou série [3]		
Série			Série		
Kl.18	com.	Fonction	Kl.18	com.	Fonction
0	0	Arrêt	0	0	Arrêt
0	1	Arrêt	0	1	Démarrage
1	0	Arrêt	1	0	Démarrage
1	1	Démarrage	1	1	Démarrage

### 506 Inversion (INVERSION)

#### Valeur :

- ★ Entrée digitale (ENTREE DIGITALE) [0]
- Liaison série (LIAISON SERIE) [1]
- Digitale et série (DIGITALE ET SERIE) [2]
- Digitale ou série (DIGITALE OU SERIE) [3]

#### Fonction :

Voir la description fonctionnelle au paramètre 503 *Roue libre*.

#### Description du choix :

Le schéma ci-dessous montre à quel moment le moteur tourne en sens horaire et en sens antihoraire quand l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3] a été sélectionnée.

Entrée digitale [0]			Liaison série [1]		
Série			Série		
Kl.19	com.	Fonction	Kl.19	com.	Fonction
0	0	Sens horaire	0	0	Sens horaire
0	1	Sens horaire	0	1	Sens antihoraire
1	0	Sens antihoraire	1	0	Sens horaire
1	1	Sens antihoraire	1	1	Sens antihoraire

Digitale et série [2]			Digitale ou série [3]		
Série			Série		
Kl.19	com.	Fonction	Kl.19	com.	Fonction
0	0	Sens horaire	0	0	Sens horaire
0	1	Sens horaire	0	1	Sens antihoraire
1	0	Sens horaire	1	0	Sens antihoraire
1	1	Sens antihoraire	1	1	Sens antihoraire

### 507 Sélection du process

#### (PROCESS)

### 508 Sélection de la référence prédéfinie

#### (SELECTION VITESSE)

#### Valeur :

- Entrée digitale (ENTREE DIGITALE) [0]
- Liaison série (LIAISON SERIE) [1]
- Digitale et série (DIGITALE ET SERIE) [2]
- ★ Digitale ou série (DIGITALE OU SERIE) [3]

#### Fonction :

Voir la description fonctionnelle au paramètre 503 *Roue libre*.

#### Description du choix :

Le schéma ci-dessous montre le process (paramètre 0042 *Process actif*) qui a été sélectionné via l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3].

Le schéma montre également la référence prédéfinie (paramètre 211 à 214 *Référence prédéfinie*) qui a été sélectionné via l'option *Entrée digitale* [0], *Liaison série* [1], *Digitale et série* [2] ou *Digitale ou série* [3].

Entrée digitale [0]				
Bus msb	Bus lsb	Process/Prédéfini msb	Process/Prédéfini lsb	No. process No. réf. digitale
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
0	0	1	0	3
0	0	1	1	4
0	1	0	0	1
0	1	0	1	2
0	1	1	0	3
0	1	1	1	4
1	0	0	0	1
1	0	0	1	2
1	0	1	0	3
1	0	1	1	4
1	1	0	0	1
1	1	0	1	2
1	1	1	0	3
1	1	1	1	4

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

<i>Liaison série [1]</i>				
Bus msb	Bus lsb	Process/ Prédéfini msb	Process/ Prédéfini lsb	No. process No. réf. digitale
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	1
0	1	0	0	2
0	1	0	1	2
0	1	1	0	2
0	1	1	1	2
1	0	0	0	3
1	0	0	1	3
1	0	1	0	3
1	0	1	1	3
1	1	0	0	4
1	1	0	1	4
1	1	1	0	4
1	1	1	1	4

<i>Digitale et série [2]</i>				
Bus msb	Bus lsb	Process/ Prédéfini msb	Process/ Prédéfini lsb	No. process No. réf. digitale
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	1
0	1	0	0	1
0	1	0	1	2
0	1	1	0	1
0	1	1	1	2
1	0	0	0	1
1	0	0	1	1
1	0	1	0	3
1	0	1	1	3
1	1	0	0	1
1	1	0	1	2
1	1	1	0	3
1	1	1	1	4

<i>Digitale ou série [3]</i>				
Bus msb	Bus lsb	Process/ Prédéfini msb	Process/ Prédéfini lsb	No. process No. réf. digitale
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
0	0	1	0	3
0	0	1	1	4
0	1	0	0	2
0	1	0	1	2
0	1	1	0	4
0	1	1	1	4
1	0	0	0	3
1	0	0	1	4
1	0	1	0	3
1	0	1	1	4
1	1	0	0	4
1	1	0	1	4
1	1	1	0	4
1	1	1	1	4

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transstant par le port série.

**509 - 532 Lecture des données**

Valeur :

N° de paramètre	Description	Texte affiché	Unité	Intervalle de mise à jour
509	Référence résultante	(REFERENCE %)	%	80 ms
510	Référence résultante [unité]	(REFERENCE [UNITE])	Hz, tr/min	80 ms
511	Signal de retour [unité]	(SIGNAL RETOUR)	Par. 415	80 ms
512	Fréquence moteur [Hz]	(FREQUENCE)	Hz	80 ms
513	Lecture définie par l'utilisateur	(CHOIX CLIENT)	Hz x mise à l'échelle	80 ms
514	Courant moteur [A]	(COURANT)	Ampère	80 ms
515	Puissance moteur [kW]	(PUISSANCE (kW))	kW	80 ms
516	Puissance [CV]	(PUISSANCE (CV))	CV	80 ms
517	Tension moteur [V]	(TENSION MOTEUR)	V <sub>CA</sub>	80 ms
518	Tension circuit intermédiaire [V]	(TENSION CC)	V <sub>CC</sub>	80 ms
519	Charge thermique du moteur [%]	(TEMP. MOTEUR)	%	80 ms
520	État thermique VLT [%]	(TEMP. VLT)	%	80 ms
521	Entrée digitale	(ENTREE DIGITALE)	Binaire	80 ms
522	Borne 53, entrée analogique [V]	(ENTREE ANALOG 53)	Volt	20 ms
523	Borne 54, entrée analogique [V]	(ENTREE ANALOG 54)	Volt	20 ms
524	Borne 60, entrée analogique [mA]	(ENTREE ANALOG 60)	mA	20 ms
525	Référence d'impulsions [Hz]	(REF.IMPULSIONS)	Hz	20 ms
526	Consigne externe [%]	(REF.EXTERNE %)	%	20 ms
527	Mot d'état	(MOT DETAT [HEX])	Hex	20 ms
528	Température radiateur [°C]	(TEMP. RADIATEUR)	°C	1,2 ms
529	Mot d'alarme	(MOT ALARME, HEX)	Hex	20 ms
530	Mot de contrôle	(MOT CONTROL VLT, HEX)	Hex	2 ms
531	Mot d'avertissement	(MOT AVERTIS.)	Hex	20 ms
532	Mot d'état élargi	(MOT D'ETAT FMS)	Hex	20 ms
537	État des relais	(ÉTAT.RELAIS)	Binaire	80 ms
538	Mot d'avertissement 2	(MOT AVERTIS. 2)	Hex	20 ms

**Fonction :**

Ces paramètres peuvent être lus via la communication série et à l'écran. Voir également les paramètres 007 à 010 *Lecture afficheur*.

Description du choix :

**Référence résultante, paramètre 509 :**

indique un pourcentage pour la référence résultante dans la plage de *Référence minimum*,  $Réf_{MIN}$  à *Référence maximale*,  $Réf_{MAX}$ . Voir également l'utilisation des références en page 98.

**Référence résultante [unité], paramètre 510 :**

indique la référence résultante en Hz en *Boucle ouverte* (paramètre 100). En *Boucle fermée*, l'unité de référence est sélectionnée au paramètre 415 *Unités avec boucle fermée*.

**Signal de retour [unité], paramètre 511 :**

indique la valeur résultante du signal de retour au moyen de l'unité/du coefficient sélectionné aux

paramètres 413, 414 et 415. Voir également le traitement retour en page 124.

**Fréquence [Hz], paramètre 512 :**

indique la fréquence de sortie du variateur de fréquence.

**Description du choix :**
**Lecture définie par l'utilisateur, paramètre 513 :**

indique une valeur définie par l'utilisateur, calculée sur la base de la fréquence de sortie et de l'unité actuelles, ainsi que la mise à l'échelle sélectionnée au paramètre 005 *Valeur max. des lectures définies par l'utilisateur*. L'unité est sélectionnée au paramètre 006 *Unité pour affichage défini par l'utilisateur*.

**Courant moteur [A], paramètre 514 :**

indique l'intensité du moteur exprimée en valeur efficace.

**Puissance moteur [kW], paramètre 515 :**

indique en kW la puissance instantanée absorbée par le moteur.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

**Puissance [CV], paramètre 516 :**

indique en CV la puissance instantanée absorbée par le moteur.

**Tension moteur, paramètre 517 :**

indique la tension appliquée au moteur.

**Tension circuit intermédiaire, paramètre 518 :**

indique la tension du circuit intermédiaire du variateur de fréquence.

**Charge thermique du moteur [%], paramètre 519 :**

indique la charge thermique calculée/estimée du moteur. 100% est la limite d'interruption. Voir également paramètre 117 *Protection thermique du moteur*.

**Protection thermique, VLT [%], paramètre 520 :**

indique la charge thermique calculée/estimée du variateur de fréquence. 100% est la limite d'interruption.

**Entrée digitale, paramètre 521 :**

indique l'état des signaux des 8 entrées (16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 et 33). L'entrée 16 correspond au bit le plus à gauche. 0 = aucun signal, 1 = signal connecté.

**Borne 53, entrée analogique [V], paramètre 522 :**

indique la tension du signal à la borne 53.

**Borne 54, entrée analogique [V], paramètre 523 :**

indique la tension du signal à la borne 54.

**Borne 60, entrée analogique [mA], paramètre 524 :**

indique l'intensité du signal à la borne 60.

**Référence d'impulsions [Hz], paramètre 525 :**

indique une fréquence d'impulsions en Hz raccordée à une des bornes 17 et 29.

**Consigne externe, paramètre 526 :**

indique la somme des consignes externes, en pourcentage (somme des communications analogiques/impulsionnelles/série) sur la plage allant de *Référence minimum*,  $Réf_{MIN}$  à *Référence maximum*,  $Réf_{MAX}$ .

**Mot d'état, paramètre 527 :**

indique en code hexadécimal le mot d'état actuel du variateur de fréquence.

**Température radiateur, paramètre 528 :**

indique la température instantanée du radiateur du variateur de fréquence. La valeur limite d'arrêt est de  $90 \pm 5$  °C, le rétablissement se produit à  $60 \pm 5$  °C.

**Mot d'alarme, paramètre 529 :**

indique en code hexadécimal une alarme dans le variateur de fréquence.

**Mot de contrôle, paramètre 530:**

indique en code hexadécimal le mot de contrôle actuel du variateur de fréquence.

**Mot d'avertissement, paramètre 531 :**

indique en code hexadécimal la présence éventuelle d'un avertissement dans le variateur de fréquence.

**Mot d'état élargi, paramètre 532 :**

indique en code hexadécimal la présence éventuelle d'un avertissement dans le variateur de fréquence.

**État des relais, paramètre 537 :**

indique en code binaire si les relais de sortie du variateur de fréquence sont déclenchés ou non.

**Mot d'avertissement 2, paramètre 538 :**

lorsque le code hexadécimal 80000000 est présent dans le mot d'avertissement du paramètre 531, un avertissement est écrit dans le mot d'avertissement 2, paramètre 538. L'avertissement est en code hexadécimal.

---

**535 Retour bus 1**
**(RETOUR BUS 1)**
**Valeur :**

0 à 16384 decimal (0 - 4000 Hex) ★ 0

**Fonction :**

Via la liaison série, ce paramètre permet d'écrire une valeur de retour bus qui fera ensuite partie du traitement des retours (voir page 115).

La valeur du retour bus 1 sera ajoutée à une éventuelle valeur de retour sur la borne 53.

**Description du choix :**

Ecrire la valeur de retour bus souhaitée via la liaison série.

---

**536 Retour bus 2**
**(BUSFEEDBACK 2)**
**Valeur :**

0 à 16384 decimal (0 - 4000 Hex) ★ 0

**Fonction :**

Via la liaison série, ce paramètre permet d'écrire une valeur de retour bus qui fera ensuite partie du traitement des retours.

La valeur du retour bus 2 sera ajoutée à une éventuelle valeur de retour sur la borne 54.

---

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### Description du choix :

Ecrire la valeur de retour bus souhaitée via la liaison série.

### 555 Intervalle de temps du bus (TPS ENTRE 2 MESS)

#### Valeur :

1 à 65534 s ★ 60 s

#### Fonction :

Dans ce paramètre est réglé le temps séparant théoriquement au maximum la réception de deux messages consécutifs. La liaison série est supposée finie si ce temps est dépassé et la réaction nécessaire est réglée au paramètre 556 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus.*

### Description du choix :

Régler sur la durée souhaitée.

### 556 Fonction de l'intervalle de temps du bus (ACTION APRES TPS)

#### Valeur :

★Inactif (NON)	[0]
Sortie Gel. (GEL SORTIE)	[1]
Arrêt (ARRET)	[2]
Jogging (JOG FREQUENCE)	[3]
Fréquence max. de sortie (VITESSE MAXIMUM)	[4]
Arrêt avec alarme (ARRET AVEC ALARME)	[5]

#### Fonction :

Dans ce paramètre, la réaction nécessaire du variateur de vitesse est sélectionnée en cas de dépassement du temps réglé au paramètre 555 *Intervalle de temps du bus.*

### Description du choix :

Il est possible de geler la fréquence de sortie du variateur de vitesse sur la valeur instantanée à tout moment, de geler au paramètre 211 *Référence prédéfinie*, de geler au paramètre 202 *Fréquence max. de sortie*, d'arrêter et d'initier un débrayage.

### 560 Dépassement du temps de déclenchement N2 (N2 OVER.REL. TIME)

#### Valeur :

1 à 65534 (INACTIF) s ★ INACTIF

#### Fonction :

Ce paramètre permet de régler le temps maximal théorique séparant la réception de deux télégrammes N2 consécutifs. Si ce temps est dépassé, la communication série est supposée finie et tous les points de la carte de points N2 qui sont dépassés sont déclenchés dans l'ordre ci-dessous:

1. Déclencher les sorties analogiques de l'adresse de point (NPA) 0 à 255.
2. Déclencher les sorties binaires de l'adresse de point (NPA) 0 à 255.
3. Déclencher les points flottants internes de l'adresse de point (NPA) 0 à 255.
4. Déclencher les points entiers internes de l'adresse de point (NPA) 0 à 255.
5. Déclencher les points d'octet internes de l'adresse de point (NPA) 0 à 255.

### Description du choix :

Régler sur le temps souhaité.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

### 565 Intervalle de temps, bus FLN (TPS ENTRE 2 MESS.)

#### Valeur :

1 à 65534 s ★ 60 s

#### Fonction :

Ce paramètre permet de régler le temps maximal théorique séparant la réception de deux télégrammes Apogee FLN consécutifs. Si ce temps est dépassé, la communication série est supposée finie et la fonction alors souhaitée se règle au paramètre 566 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus FLN*.

#### Description du choix :

Régler sur le temps souhaité.

### 566 Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus FLN (ACTION APRES TPS)

#### Valeur :

- ★ Désactivé (INACTIF) [0]
- Gel sortie (GEL SORTIE) [1]
- Stop (ARRET) [2]
- Jogging (JOGGING) [3]
- Vitesse max. (VITESSE MAXIMALE) [4]
- Stop et défaut (ARRET AVEC ALARME) [5]

#### Fonction :

Ce paramètre permet de sélectionner la fonction adoptée par le variateur de vitesse en cas de dépassement du temps réglé au paramètre 565 *Intervalle de temps, bus FLN*.

#### Description du choix :

Il est possible de geler la fréquence de sortie du variateur de vitesse sur la valeur instantanée à tout moment, de geler sur la valeur du paramètre 211 *Référence prédéfinie 1*, de geler sur la valeur du paramètre 202 *Fréquence maximale de sortie* ou d'arrêter et d'initier un défaut.

### 570 Parité Modbus et constitution des messages (M.BUS PAR./FRAME)

#### Valeur :

- (EVEN/1 STOPBIT) [0]
- (ODD/1 STOPBIT) [1]
- ★ (NO PARITY/1 STOPBIT) [2]
- (NO PARITY/2 STOPBIT) [3]

#### Fonction :

Ce paramètre configure l'interface Modbus RTU du variateur de manière à ce qu'elle communique correctement avec le contrôleur maître. La parité (PAIR, IMPAIR ou PAS DE PARITE) doit être réglée de manière à correspondre au réglage du contrôleur maître.

#### Description du choix :

Sélectionner la parité qui correspond au réglage du contrôleur maître Modbus. La parité paire ou impaire est parfois utilisée pour permettre de détecter les erreurs d'un mot transmis. Étant donné que Modbus RTU fait appel à la méthode de détection d'erreurs CRC (contrôle de redondance cyclique), plus efficace, la vérification de la parité est rarement utilisée dans les réseaux Modbus RTU.

### 571 Dépassement de temps des communications Modbus (M.BUS COM.TIME.)

#### Valeur :

10 ms - 2000 ms ★ 100 ms

#### Fonction :

Ce paramètre détermine la durée maximale d'attente du Modbus RTU du variateur entre les caractères envoyés par le contrôleur maître. À l'expiration de cette durée, l'interface Modbus RTU suppose qu'elle a reçu l'intégralité du message.

#### Description du choix :

Une valeur de 100 ms est généralement suffisante pour les réseaux Modbus RTU bien que certains puissent fonctionner sur une valeur de dépassement de temps de 35 ms. Si cette valeur est trop courte, l'interface Modbus RTU risque de perdre une partie du message. Puisque la vérification CRC ne sera pas valable, le variateur ignorera le message. Les retransmissions de messages qui en résultent ralentiront les communications sur le réseau. Si cette valeur est trop longue, le variateur attendra plus longtemps que nécessaire afin de déterminer que le message est complet. Cela retardera la réponse du variateur au message et entraînera probablement une temporisation du contrôleur maître. Les retransmissions de messages qui en résultent ralentiront les communications sur le réseau.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.



### ■ Mot d'état élargi, mot d'avertissement et mot d'alarme

Le mot d'état élargi, le mot d'avertissement et le mot d'alarme sont affichés au format hexadécimal. En présence de plusieurs avertissements ou alarmes, le total de tous les avertissements ou alarmes est affiché. Les descriptions concernant le mot d'état élargi se trouvent dans Mot d'état selon le protocole FC et peuvent être également lues via le bus série dans les paramètres 531 *Mot d'avertissement*, 532 *Mot d'état élargi* et 529 *Mot d'alarme*.

Code hexadécimal	Mot d'état élargi
00000001	Contrôle de surtension actif
00000002	Retard du démarrage
00000004	Augmentation de veille active
00000008	Mode veille actif
00000010	Adaptation automatique au moteur terminée
00000020	Adaptation automatique au moteur lancée
00000040	Démarrage avec inversion
00000080	Fonctionnement de la rampe
00000100	Inversion
00000200	Vitesse = référence
00000400	En fonctionnement
00000800	Réf. locale = 0, Réf. distante contrôlée = 1
00001000	Mode INACTIF = 1
00002000	Mode automatique = 0, Mode manuel = 1
00004000	Démarrage bloqué
00008000	Démarrage bloqué signal manquant
00010000	Gel sortie
00020000	Gel sortie bloqué
00040000	Jogging
00080000	Jogging bloqué
00100000	Veille
00200000	Arrêt
00400000	Arrêt CC
00800000	Variateur prêt
01000000	Relais 123 actif
02000000	Variateur prêt
04000000	Commande prête
08000000	Démarrage empêché
10000000	Profibus OFF3 actif
20000000	Profibus OFF2 actif
40000000	Profibus OFF1 actif
80000000	Réservé

Code hexadécimal	Mot d'avertissement
00000001	Référence élevée
00000002	Défaut dans l'EEPROM de la carte de commande
00000004	Défaut dans l'EEPROM de la carte de puissance
00000008	Temporisation du temps du bus HPFB
00000010	Temporisation communication série
00000020	Surcourant
00000040	Limite de courant
00000080	Thermistance moteur
00000100	Surtempérature moteur
00000200	Surtempérature onduleur
00000400	Sous-tension
00000800	Surtension
00001000	Surtension
00002000	Avertissement tension élevée
00004000	Panne de secteur
00008000	Défaut zéro signal
00010000	Au-dessous de 10 V (borne 50)
00020000	Référence basse
00040000	Signal de retour haut
00080000	Signal de retour bas
00100000	Courant de sortie haut
00200000	Réservé
00400000	Erreur de communication Profibus
00800000	Courant de sortie bas
01000000	Fréquence de sortie élevée
02000000	Fréquence de sortie basse
04000000	AMA - moteur trop petit
08000000	AMA - moteur trop gros
10000000	AMA - vérifier par. 102, 103, 105
20000000	AMA - vérifier par. 102, 104, 106
40000000	Réservé
80000000	Mot d'avertissement défini dans mot avert. 2.

Code hexadécimal	Mot d'avertissement 2
00000001	Limites mode incendie dépassées
00000002	Mode incendie actif
00000004	Contournement mode incendie
00000008	RTC non prêt

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

Bit (hex)	Numéro de panne	Mot d'alarme	Texte LCP
0000 0001	99	Alarme inconnue	(ALARME INCONNUE)
0000 0002	----	Déclenchement verrouillé	(DEFAULT BLOQUE[SECT])
0000 0004	22	Panne adaptation automatique au moteur	(DEFAULT AUTOADAPT)
0000 0008	18	Temporisation communication série HPFB	(HPFB/DEPASSEMENT TPS)
0000 0010	17	Temporisation communication série de base	(STD/DEPASS.TPS/BUS)
0000 0020	16	Court-circuit	(COURT-CIRCUIT)
0000 0040	15	Défaut mode de commutation	(DEFAULT MODE COMM.)
0000 0080	14	Défaut de mise à la terre	(DEFAULT TERRE)
0000 0100	13	Surcourant	(SURCOURANT)
0000 0200	12	Limite de courant	(COURANT LIMITE)
0000 0400	11	Thermistance moteur	(THERMISTANCE MOTEUR)
0000 0800	10	Surcharge moteur	(TEMPS/MOTEUR)
0000 1000	9	Surcharge onduleur	(TEMPS/ONDULEUR)
0000 2000	8	Sous-tension	(SOUSTENSION DC BUS)
0000 4000	7	Surtension	(SURTENSION DC BUS)
0000 8000	4	Panne de secteur	(PANNE DE SECTEUR)
0001 0000	2	Défaut zéro signal	(TEMPS/ZERO SIGNAL HS)
0002 0000	29	Surtempérature du radiateur	(SURTEMP. RADIATEUR)
0004 0000	30	Phase W moteur	(MANQUE PHASE MOT W)
0008 0000	31	Phase V moteur	(MANQUE PHASE MOT V)
0010 0000	32	Phase U moteur	(MANQUE PHASE MOT U)
0020 0000	34	Panne de communication série HPFP	(DEFAULT COM PROFIBUS)
0040 0000	37	Panne commande de grille	(DEFAULT IGBT)
0080 0000	63	Courant de sortie bas	(PAS DE CHARGE)
0100 0000	60	Verrouillage de sécurité	(BLOCAGE SECURITE)
0200 0000	80	Le mode incendie était actif	(MODE INCENDIE ACTIF)

(Bits restants réservés à un usage ultérieur)

### ■ Fonctions de service 600-631

Ce groupe de paramètres contient des fonctions comme les données d'exploitation, le journal des données et le journal des erreurs.

Il contient également des informations sur les données de la plaque signalétique du variateur de vitesse.

Ces fonctions de service sont très utiles en relation avec l'analyse d'exploitation et des défauts dans une installation.

### 600-605 Données d'exploitation

Valeur :

N° du paramètre	Description données d'exploitation	Texte d'affichage	Unité	Plage
600	Heures de fonctionnement	(HEURES EXPLOITAT)	Heures	0 - 130,000.0
601	Nombre d'heures de fonctionnement	(HEURES FONCTION)	Heures	0 - 130,000.0
602	Compteur kWh	(COMPTEUR kWh)	kWh	-
603	Nbre de démarrages	(NBRE DEMARRAGES)	Nbre	0 - 9999
604	Nbre de surtempératures	(NBRE SURCHAUFFES)	Nbre	0 - 9999
605	Nbre de surtensions	(NBRE SURTENSIONS)	Nbre	0 - 9999

#### Fonction :

Ces paramètres peuvent être lus via la communication série ainsi que sur l'afficheur dans les paramètres.

#### Description du choix :

##### Paramètre 600 Heures de fonctionnement :

Indique le nombre d'heures d'exploitation du variateur de fréquence. La valeur est mémorisée toutes les heures et à la mise hors tension de l'unité. Cette valeur ne peut pas être remise à zéro.

##### Paramètre 601 Nombre d'heures de fonctionnement :

indique le nombre d'heures de fonctionnement du moteur depuis la remise à zéro au paramètre 619 *Reset compteur heures de fonctionnement*. La valeur est mémorisée toutes les heures et à la mise hors tension de l'unité.

##### Paramètre 602 Compteur kWh :

Indique la puissance de sortie du variateur de fréquence. Le calcul est basé sur la valeur moyenne en kW sur une heure. Cette valeur peut être remise à zéro à l'aide du paramètre 618 *Reset compteur kWh*.

##### Paramètre 603 Nbre de démarrages :

indique le nombre de démarrages de tension d'alimentation du variateur de fréquence.

##### Paramètre 604 Nbre de surtempératures :

Indique le nombre d'erreurs dues à la surchauffe du radiateur du variateur de fréquence.

##### Paramètre 605 Nbre de surtensions :

Indique le nombre de surtensions du circuit intermédiaire du variateur de fréquence. Le compte n'est effectué que lorsque l'alarme 7 *Surtension* est active.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transiant par le port série.

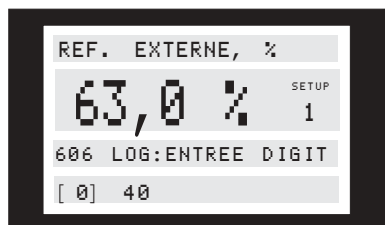
### 606 - 614 Journal des données

#### Valeur :

Paramètre n°	Description	Texte affiché	Unité	Plage
<b>Journal des données :</b>				
606	Entrée digitale	(ENREG: ENTREE DIGIT)	Décimal	0 - 255
607	Mot de contrôle	(ENREG: COMMANDE BUS)	Décimal	0 - 65535
608	Mot d'état	(ENREG: MOT ETAT BUS)	Décimal	0 - 65535
609	Référence	(ENREG: REFERENCE)	%	0 - 100
610	Signal de retour	(ENREG: RETOUR)	Par. 414	-999,999.999 - 999,999.999
611	Fréquence de sortie	(ENREG: FREQ. MOTEUR)	Hz	0.0 - 999.9
612	Tension de sortie	(ENREG: TENS.MOTEUR)	V	50 - 1000
613	Courant de sortie	(ENREG: COUR.MOTEUR)	A	0.0 - 999.9
614	Tension continue	(ENREG: TENSION CC)	V	0.0 - 999.9

#### Fonction :

Avec ces paramètres, il est possible de visualiser jusqu'à 20 valeurs enregistrées (enregistrements de données), [1] étant l'enregistrement le plus récent et [20] le plus ancien. Lorsqu'un ordre de démarrage est donné, une nouvelle entrée au journal des données est effectuée toutes les 160 ms. En cas d'arrêt ou si le moteur s'est arrêté, les 20 dernières entrées du journal seront enregistrées et les valeurs seront visibles à l'affichage. Cela est utile, dans le cas de réparation après un arrêt. Le numéro de l'enregistrement de données est indiqué entre crochets ; [1]



Les enregistrements de données [1] à [20] peuvent être lus en appuyant d'abord sur [CHANGE DATA], suivi des touches [+/-] pour modifier les numéros du journal de données. Les paramètres 606-614 *Data log* peuvent être également lus via la liaison série.

#### Description du choix :

##### Paramètre 606 Journal de données : Entrée digitale :

ce paramètre affiche les dernières données du journal en code décimal, représentant l'état des entrées digitales. Traduit en code binaire, la borne 16 correspond au bit le plus à gauche et au code décimal 128. La borne 33 correspond au bit le plus à droite et au code décimal 1. Le tableau peut être utilisé, par ex., pour convertir un nombre décimal en code binaire. Par exemple, 40 en digital correspond à 00101000 en binaire.

Le nombre décimal le plus proche est 32, correspondant à un signal sur la borne 18. 40-32 = 8, correspondant au signal sur la borne 27.

Borne	16	17	18	19	27	29	32	33
Nombre décimal	128	64	32	16	8	4	2	1

##### Paramètre 607 Journal de données :

###### Mot de contrôle :

ce paramètre donne les dernières données du journal en code décimal pour le mot de contrôle du variateur de vitesse. Le mot de contrôle peut uniquement être modifié via la liaison série. La tâche de contrôle est lue sous forme de nombre décimal qui est converti en hexadécimal.

##### Paramètre 608 Journal de données : Mot d'état :

ceci donne les dernières données du journal en code décimal pour le mot d'état. Le mot d'état est lu sous forme de nombre décimal qui est converti en hexadécimal.

##### Paramètre 609 Journal de données : Référence :

ceci donne les dernières données du journal pour la référence résultante.

##### Paramètre 610 Journal de données :

###### Signal de retour :

ceci donne les dernières données du journal pour le signal de retour.

##### Paramètre 611 Journal de données :

###### Fréquence de sortie :

ceci donne les dernières données du journal pour la fréquence de sortie.

##### Paramètre 612 Journal de données :

###### Tension de sortie :

ceci donne les dernières données du journal pour la tension de sortie.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

### Paramètre 613 *Journal de données :*

#### **Courant de sortie :**

ceci donne les dernières données du journal pour le courant de sortie.

### Paramètre 614 *Journal de données : Tension CC :*

ceci donne les dernières données du journal pour la tension du circuit intermédiaire.

### 615 Journal des défauts : Code d'erreur (DEF: CODE ERREUR)

#### Valeur :

[Indice 1 à 10] Code d'erreur : 0 - 99

#### Fonction :

Ce paramètre permet de voir la cause d'un arrêt (débrayage du variateur de vitesse). Dix [de 1 à 10] valeurs de défauts sont enregistrées. Le numéro de défaut le plus bas [1] contient la valeur de donnée la plus récente/mémorisée en dernier ; le numéro de défaut le plus haut [10] contient la valeur de donnée la plus ancienne. En cas d'arrêt sur le variateur de vitesse, il est possible de voir la cause, la durée et une valeur éventuelle du courant de sortie ou de la tension de sortie.

#### Description du choix :

Indiqué sous forme d'un code d'erreur dans lequel le nombre fait référence à un tableau dans le *Résumé des avertissements et alarmes*. Le journal des défauts est uniquement remis à zéro après une initialisation manuelle. (Voir *Initialisation manuelle*).

### 616 Journal des défauts : Heure (DEF: TEMPS)

#### Valeur :

[Indice 1 à 10] Heures : 0 - 130,000.0

#### Fonction :

Ce paramètre permet de voir le nombre total d'heures d'exploitation en relation avec les 10 derniers arrêts. Dix [de 1 à 10] valeurs de défauts sont enregistrées. Le numéro du journal le plus bas [1] contient la valeur de donnée la plus récente/mémorisée en dernier et le numéro du journal le plus haut [10] contient la valeur de donnée la plus ancienne.

#### Description du choix :

Le journal des défauts est uniquement remis à zéro après une initialisation manuelle. (Voir *Initialisation manuelle*).

### 617 Journal des défauts : Valeur (DEF: VALEUR)

#### Valeur :

[Indice 1 à 10] : Valeur : 0 - 9999

#### Fonction :

Ce paramètre permet de voir à la valeur à laquelle un arrêt s'est produit. L'unité de la valeur dépend de l'alarme activée au paramètre 615 *Journal des défauts : Code d'erreur*.

#### Description du choix :

Le journal des défauts est uniquement remis à zéro après une initialisation manuelle. (Voir *Initialisation manuelle*).

### 618 Reset du compteur de kWh (RESET: COMPT.KWH)

#### Valeur :

★Pas de reset (PAS DE RESET) [0]  
Réinitialisation (RESET COMPTEUR) [1]

#### Fonction :

Remise à zéro du paramètre 602 *Compteur de kWh*.

#### Description du choix :

Si Reset [1] est sélectionné puis la touche [OK] est appuyée, le compteur de kWh du variateur de vitesse est remis à zéro. Ce paramètre ne peut pas être sélectionné via le port série, RS 485.



#### N.B. !

Lorsque la touche [OK] est activée, la remise à zéro est effectuée.

### 619 Reset compteur heures de fonctionnement (RESET:NBRE HEURE)

#### Valeur :

★Pas de reset (PAS DE RESET) [0]  
Réinitialisation (RESET COMPTEUR) [1]

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transant par le port série.

### Fonction :

Remise à zéro du paramètre 601 *Heures de fonctionnement*.

### Description du choix :

Si Reset [1] est sélectionné et que vous appuyez sur la touche [OK], le paramètre 601 *Heures de fonctionnement* est remis à zéro. Ce paramètre ne peut pas être sélectionné via le port série, RS 485.



### N.B. !

Lorsque la touche [OK] est activée, la remise à zéro est effectuée.

## 620 Mode d'exploitation

### (MOD. EXPLOITATION)

#### Valeur :

★Fonction normale (FONCTION NORMALE)	[0]
Fonction avec onduleur désactivé (FONCTION SANS ONDUL.)	[1]
Essai de la carte de contrôle (TEST CARTE CONTROLE)	[2]
Initialisation (REINITIALISATION)	[3]

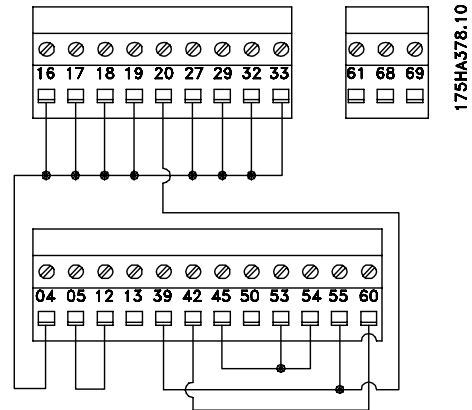
### Fonction :

En plus de sa fonction normale, ce paramètre peut être utilisé pour effectuer deux tests différents. Il est également possible de remettre à zéro les réglages en usine par défaut pour toutes les configurations sauf les paramètres 500 *Adresse*, 501 *Vitesse de transmission*, 600-605 *Données d'exploitation* et 615-617 *Mémoire des défauts*.

### Description du choix :

*Fonction normale* [0] est utilisé pour l'exploitation normale du moteur.  
*Fonction avec onduleur désactivé* [1] est sélectionné si on souhaite contrôler l'influence du signal de commande sur la carte de contrôle et ses fonctions, sans que l'arbre du moteur ne tourne. *Carte de contrôle* [2] est sélectionné si on souhaite contrôler les entrées analogiques et digitales, les sorties de relais et la tension d'exploitation de +10 V. Un connecteur d'essai avec connexions internes est nécessaire pour effectuer ce test. Le connecteur d'essai de la *Carte de contrôle* [2] est configuré comme suit :

connecter 4-16-17-18-19-27-29-32-33;  
 connecter 5-12;  
 connecter 39-20-55;  
 connecter 42 - 60;  
 connecter 45-53-54.



Utiliser la procédure suivante pour effectuer le test de la carte de contrôle :

1. Sélectionner *Test carte de contrôle*.
2. Couper l'alimentation de secteur et attendre que l'affichage s'éteigne.
3. Insérer le connecteur d'essai (voir colonne précédente).
4. Mettre sous tension.
5. Le variateur de vitesse attend qu'on appuie sur la touche [OK] (le test ne peut pas être effectué sans LCP).
6. Le variateur de vitesse teste automatiquement la carte de contrôle.
7. Retirer le connecteur d'essai et appuyer sur la touche [OK] lorsque le variateur de vitesse affiche "TEST TERMINE".
8. Le paramètre 620 *Mode d'exploitation* est automatiquement établi sur *Fonction normale*.

Si le test de la carte de contrôle échoue, le variateur de vitesse affiche "TEST ECHOUÉ". Remplacer la carte de contrôle.

On sélectionne *Initialisation* [3] si la configuration en usine de l'appareil doit être générée sans redéfinir les paramètres 500 *Adresse*, 501 *Vitesse de transmission*, 600-605 *Données d'exploitation* et 615-617 *Mémoire des défauts*.

Procédure d'initialisation :

1. Sélectionner *Initialisation*.
2. Appuyer sur la touche [OK].
3. Couper l'alimentation de secteur et attendre que l'affichage s'éteigne.
4. Mettre sous tension.
5. Tous les paramètres sont réinitialisés, à l'exception des paramètres 500 *Adresse*, 501 *Vitesse de transmission*, 600-605 *Données d'exploitation* et 615-617 *Mémoire des défauts*.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transistant par le port série.

Une initialisation manuelle est également possible.  
Voir *Initialisation manuelle*.

sur l'horloge en temps réel et non sur les heures de fonctionnement à partir de zéro. Cela signifie qu'une date et une heure apparaissent.

### 655 Mémoire des défauts : Temps réel

#### (MEM. DEFAUT TEMPS REEL)

#### Valeur :

[Index 1-10] Valeur : 000000,0000-991231,2359

#### Fonction :

Ce paramètre a la même fonction que le paramètre 616. Seule cette mémoire des défauts repose

Valeur :

Paramètre	Description de la	Texte affichage
No.	plaque d'identification	
621	Type variateur	(TYPE VARIATEUR)
622	Puissance variateur	(PUISSANCE VARIAT.)
623	Code variateur	(CODE VARIATEUR)
624	Version logiciel	(VERSION LOGICIEL)
625	Version LCP	(VERSION LCP)
626	Données variateur	(DONNEES VARIATEUR)
627	Identité de l'unité	(IDENTITE UNITE)
628	Type d'application	(TYPE APPLICATION)
629	N°	(NUM. APPLICATION)
630	Type d'option de communication	(TYPE OPTION)
631	N° d'option de communication	(N: OPTION)

#### Fonction :

On peut lire les données principales de l'appareil en affichant les paramètres 621 à 631 *Plaque d'identification* ou par l'intermédiaire du port de communication série.

#### Description du choix :

**Paramètre 621 Plaque d'identification : Type de variateur :** Le type de variateur indique la taille de l'appareil et la tension d'alimentation de secteur. Exemple : VLT 6008 380 - 460 V.

**Paramètre 622 Plaque d'identification : Puissance du variateur :** Indique le type de carte d'alimentation qui équipe le variateur de vitesse VLT. Exemple : STANDARD.

**Paramètre 623 Plaque d'identification : Code variateur :** Indique le numéro de code du type de VLT en question. Exemple : 175Z7805.

**Paramètre 624 Plaque d'identification : Version logiciel :** Indique le numéro de la version de logiciel installée dans l'appareil. Exemple : V 1.00.

**Paramètre 625 Plaque d'identification : Version LCP :** Indique le numéro d'identification du LCP de l'appareil. Exemple : ID 1.42 2 kB.

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

### 621 - 631 Plaque d'identification

**Paramètre 626 Plaque d'identification : Données variateur :** Indique le numéro d'identification de la base de données du logiciel. Exemple : ID 1.14.

**Paramètre 627 Plaque d'identification : Identité unité :** Indique le numéro d'identification de la base de données de l'appareil. Exemple : ID 1.15.

**Paramètre 628 Plaque d'identification : Type d'application :** Indique le type des options d'application installées dans le variateur de vitesse VLT.

**Paramètre 629 Plaque d'identification : Numéro d'application :** Indique le numéro de commande de l'option d'application.

**Paramètre 630 Plaque d'identification : Type d'option de communication :** Indique le type d'option de communication installée dans le variateur de vitesse VLT.

**Paramètre 631 Plaque d'identification : Numéro d'option de communication :** Indique le numéro de commande de l'option de communication.



### N.B. !

Les paramètres 700-711, concernant la carte de relais, ne sont activés que si une carte d'options de relais est installée dans le VLT 6000 HVAC.

**700 Sortie relais 6**  
(SORTIE RELAIS6)

**703 Sortie relais 7**  
(SORTIE RELAIS7)

**706 Sortie relais 8**  
(SORTIE RELAIS8)

**709 Sortie relais 9**  
(SORTIE RELAIS9)

#### Fonction :

Cette sortie active un contact de relais.  
Les sorties de relais 6/7/8/9 peuvent être utilisées pour indiquer l'état et afficher des messages d'avertissement. Le relais est activé lorsque les conditions de valeurs concernées ont été remplies. On peut programmer l'activation/la désactivation dans les paramètres 701/704/707/710 *Temp. relais 6/7/8/9 ON* et les paramètres 702/705/708/711 *Temp. relais 6/ 7/8/9/OFF*.

#### Description du choix :

Voir le choix de données et de connexions en *Sorties de relais*.

**701 Temp. Relais 6/ON**  
(TEMP. RELAIS 6/ON)

**704 Temp. Relais 7/ON**  
(TEMP. RELAIS 7/ON)

**707 Temp. Relais 8/ON**  
(TEMP. RELAIS 8/ON)

**710 Temp. Relais 9/ON**  
(TEMP. RELAIS 9/ON)

#### Valeur :

0 à 600 s ★ 0 s

#### Fonction :

Ce paramètre permet de temporiser l'activation des relais 6/7/8/9 (bornes 1-2).

#### Description du choix :

Entrez la valeur requise.

**702 Temp. Relais 6/OFF**

(TEMP. RELAIS6/OFF)

**705 Temp. Relais 7/OFF**

(TEMP. RELAIS7/OFF)

**708 Temp. Relais 8/OFF**

(TEMP. RELAIS8/OFF)

**711 Temp. Relais 9/OFF**

(TEMP. RELAIS9/OFF)

#### Valeur :

0 à 600 s ★ 0 s

#### Fonction :

Ce paramètre permet de temporiser l'activation des relais 6/7/8/9 (bornes 1-2).

#### Description du choix :

Entrez la valeur requise.

### ■ Installation électrique de la carte de relais

Les relais sont connectés comme suit.

Relais 6-9 :

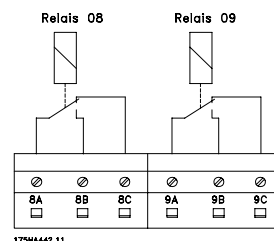
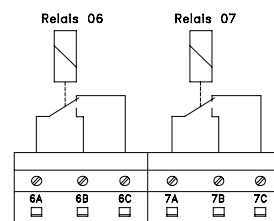
A-B fermer, A-C ouvrir

Max. 240 V CA, 2 A.

Section max. : 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 28-16).

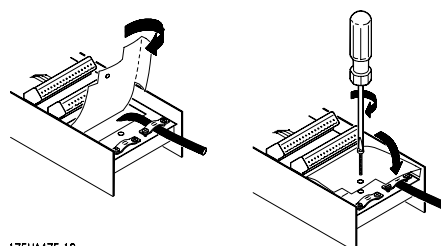
Couple : 0,22-0,25 Nm.

Taille vis : M2.



175HA442.11

Afin d'obtenir une double isolation, le film plastique doit être installé comme le montre le dessin ci-dessous.



175HA475.10



### ■ Description de l'horloge en temps réel



#### N.B. !

À noter que les paramètres suivants ne sont affichés que si l'option horloge en temps réel est installée ! Cette horloge indique l'heure, la date et le jour de la semaine. Les chiffres disponibles correspondent à l'importance de l'affichage.

En outre, la RTC sert à exécuter des événements en fonction de l'heure. L'on peut programmer jusqu'à 20 événements. Il faut d'abord programmer l'heure et la date actuelles aux paramètres 780 et 781, voir description de ces paramètres. Il est important que les deux paramètres doivent être définis. Les paramètres 782 à 786 et 789 servent à programmer les événements. Définir d'abord au paramètre 782 le ou les jours de la semaine où l'action doit avoir lieu. Régler ensuite au paramètre 783 l'heure spécifique de l'action puis, au paramètre 784, l'action elle-même. Au paramètre 785, définir l'heure de la fin de l'action et, au paramètre 786, l'action INACTIVE. À noter que les actions active et inactive doivent être liées. Par exemple, il n'est pas possible de modifier le processus via l'action active au paramètre 784 et d'arrêter le variateur au paramètre 786. La sélection suivante fait référence aux choix effectués aux paramètres 784 et 786. Par conséquent, les sélections [1] à [4], [5] à [8], [9] à [12], [13] à [16] sont liées, de même que les sélections [17] et [18].

* AUCUNE ACTION DEFINIE	[0]
PROCESS 1	[1]
PROCESS 2	[2]
PROCESS 3	[3]
PROCESS 4	[4]
REF. DIGITALE 1	[5]
REF. DIGITALE 2	[6]
REF. DIGITALE 3	[7]
REF. DIGITALE 4	[8]
AO42 OFF	[9]
OA42 ON	[10]
AO45 OFF	[11]
AO45 ON	[12]
RELAIS 1 ON	[13]
RELAIS 1 OFF	[14]
RELAIS 2 ON	[15]
RELAIS 2 OFF	[16]
DEMARR. VAR.	[17]
ARRET VAR.	[18]

L'on peut indiquer si une action, après le démarrage, doit être exécutée même si la durée ACTIF est écoulée depuis un certain temps. L'on peut par ailleurs choisir d'attendre l'écoulement du délai de l'action ACTIVE suivante avant d'exécuter cette action. La

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

programmation s'effectue au paramètre 789. Il est donc possible d'avoir plusieurs actions RTC dans une même période. Par exemple, Relais 1 ON est exécuté dans le premier événement à 10:00 et Relais 2 ON est exécuté dans le deuxième événement à 10:02, avant que le premier ne soit terminé. Le paramètre 655, directement lié au paramètre 616, affiche la mémoire des défauts avec la RTC. Seule cette mémoire des défauts repose sur l'horloge en temps réel et non sur les heures de fonctionnement à partir de zéro. Cela signifie qu'une date et une heure apparaissent.

### 780 Réglage de l'horloge

#### (RÉGLER HORLOGE)

#### Valeur :

000000.0000 - 00.01.991231.2359 ★ 000000.0000

#### Fonction :

L'heure et la date sont réglés et affichés dans ce paramètre.

#### Description du choix :

Saisir la date et l'heure actuelles pour lancer l'horloge, comme suit : AAMMJJ.

Ne pas oublier de régler le paramètre 781.

### 781 Réglage du jour de la semaine

#### (RÉGLER JOUR)

#### Valeur :

★LUNDI	[1]
MARDI	[1]
MERCREDI	[3]
JEUDI	[4]
VENDREDI	[5]
SAMEDI	[6]
DIMANCHE	[7]

#### Fonction :

Le jour de la semaine est réglé et affiché dans ce paramètre.

#### Description du choix :

Saisir le jour de la semaine pour lancer l'horloge en même temps que le paramètre 780.

### 782 Jours de la semaine

#### (JOURS SEMAINE)

#### Valeur :

★Inactif	[0]
LUNDI	[1]
MARDI	[1]

MERCREDI	[3]
JEUDI	[4]
VENDREDI	[5]
SAMEDI	[6]
DIMANCHE	[7]
JOUR QUELCONQUE	[8]
LUNDI A VENDREDI	[9]
SAMEDI ET DIMANCHE	[10]
LUNDI A JEUDI	[11]
VENDREDI A DIMANCHE	[12]
DIMANCHE A VENDREDI	[13]

### Fonction :

Indiquer le jour où des actions spécifiques doivent être exécutées.

### Description du choix :

La sélection du jour de la semaine sert à déterminer le jour où une action doit être exécutée.

### 783 ACTIF horloge

#### (ACTIF HORLOGE)

### Valeur :

[Indice 00-20] 00.00-23.59 ★ 00.00

### Fonction :

L'entrée ACTIF horloge définit l'heure à laquelle l'action ACTIF doit avoir lieu.

### Description du choix :

Saisir l'heure à laquelle l'action ACTIF doit avoir lieu.

### 784 ACTIF action

#### (ACTIF ACTION)

### Valeur :

★AUCUNE ACTION DEFINIE	[0]
PROCESS 1	[1]
PROCESS 2	[2]
PROCESS 3	[3]
PROCESS 4	[4]
REF. DIGITALE 1	[5]
REF. DIGITALE 2	[6]
REF. DIGITALE 3	[7]
REF. DIGITALE 4	[8]
AO42 OFF	[9]
AO42 ON	[10]
AO45 OFF	[11]
AO45 ON	[12]
RELAIS 1 ON	[13]
RELAIS 1 OFF	[14]
RELAIS 2 ON	[15]

RELAIS 2 OFF	[16]
DEMARR. VAR.	[17]
ARRET VAR.	[18]

### Fonction :

Sélectionner ici une action à exécuter.

### Description du choix :

Une fois la durée sélectionnée au paramètre 782 écoulee, l'action de l'index correspondant est exécutée. Process 1 à 4 [1] - [4] consiste simplement à choisir les process. La RTC annule le choix du process via les entrées digitales et l'entrée du bus. Réf. prédéfinie [5] - [8] sert à sélectionner les références prédéfinies. La RTC annule la sélection des références prédéfinies via les entrées digitales et l'entrée du bus. AO42 et AO45 et Relais 1 et 2 [9] - [16] activent ou désactivent simplement les sorties. Démarr. var. [17] démarre le variateur de fréquence, l'ordre ayant une logique ET ou OU avec les ordres des entrées digitales et du bus. Cela dépend néanmoins du choix fait au paramètre 505. Arrêt var. [18] arrête simplement à nouveau le variateur.

### 785 INACTIF horloge

#### (INACTIF HORLOGE)

### Valeur :

[Indice 00-20] 00.00-23.59 ★ 00.00

### Fonction :

L'entrée INACTIF horloge définit l'heure à laquelle l'action INACTIF correspondante doit avoir lieu.

### Description du choix :

Saisir l'heure à laquelle l'action INACTIF doit avoir lieu.

### 786 INACTIF action

#### (INACTIF ACTION)

### Valeur :

★AUCUNE ACTION DEFINIE	[0]
PROCESS 1	[1]
PROCESS 2	[2]
PROCESS 3	[3]
PROCESS 4	[4]
REF. DIGITALE 1	[5]
REF. DIGITALE 2	[6]
REF. DIGITALE 3	[7]
REF. DIGITALE 4	[8]
AO42 OFF	[9]
AO42 ON	[10]
AO45 OFF	[11]

AO45 ON	[12]
RELAIS 1 ON	[13]
RELAIS 1 OFF	[14]
RELAIS 2 ON	[15]
RELAIS 2 OFF	[16]
DEMARR. VAR.	[17]
ARRET VAR.	[18]

**Fonction :**

Sélectionner ici une action à exécuter.

**Description du choix :**

Une fois la durée sélectionnée au paramètre 784 écoulée, l'action de l'index correspondant est exécutée. Pour des raisons de sécurité, l'on ne peut qu'exécuter un ordre lié au paramètre 783.

**789 Démarrage RTC**

**(DÉMARRAGE RTC)**

**Valeur :**

Exécution des actions actives (EXEC. ACTIONS ACTIVES)	[0]
★Attente d'une nouvelle action active (ATTENTE ACTION ACTIVE)	[1]

**Fonction :**

Décider de la façon dont le variateur de fréquence doit réagir aux actions après le démarrage.

**Description du choix :**

L'on peut indiquer si une action, après le démarrage, doit être exécutée même si la durée ACTIF est écoulée depuis un certain temps. L'on peut par ailleurs choisir d'attendre l'action ACTIVE suivante avant toute exécution [1]. Lorsque la RTC est activée, il faut définir la manière de procéder.

Programmation

★ = Réglage d'usine. Texte entre () = texte affiché. L'option [] = est celle utilisée lors des communications transitant par le port série.

### ■ Messages d'état

Les messages d'état apparaissent dans la 4ème ligne de l'affichage, voir l'exemple ci-dessous.

La partie gauche de la ligne d'état indique le type actif de commande du variateur de vitesse.

La partie centrale de la ligne d'état indique la référence active.

La dernière partie de la ligne d'état donne l'état actuel : "Fonctionnement", "Arrêt" ou "Attente".



#### Mode automatique (AUTO)

Le variateur de vitesse est en mode automatique : le contrôle est effectué via les bornes de commande ou la liaison série. Voir également *Démarrage automatique*.

#### Mode manuel (HAND)

Le variateur de vitesse est en mode manuel : le contrôle est effectué via les touches de commande. Voir également *Démarrage manuel*.

#### Inactif (OFF)

L'option Inactif/Actif est activée soit au moyen de la touche de contrôle ou par les entrées digitales *Démarrage manuel* et *Démarrage automatique* les deux étant un "0" logique. Voir également *Inactif/Actif*.

#### Référence locale (LOCAL)

Si l'option LOCAL a été sélectionnée, la référence est définie par les touches [+/-] du panneau de commande. Voir également *Modes d'affichage*.

#### Référence distante (DIST.)

Si l'option DISTANTE a été sélectionnée, la référence est définie via les bornes de commande ou la liaison série. Voir également *Modes d'affichage*.

#### Fonctionnement (EN MARCHE)

La vitesse du moteur correspond maintenant à la référence résultante.

#### Fonctionnement en rampe (EN RAMPE)

La fréquence de sortie est maintenant modifiée selon les rampes prédéfinies.

#### Rampe automatique (RAMP AUTO)

Le paramètre 208 *Montée/Descente de la rampe automatique* est activé : le variateur de vitesse essaie d'éviter un arrêt de survoltage en augmentant sa fréquence de sortie.

#### Augmentation de veille (VEIL CONS)

La fonction d'augmentation au paramètre 406 *Consigne plus élevée* est activée. Cette fonction n'est possible qu'en fonctionnement en *Boucle fermée*.

#### Mode veille (VEIL MODE)

La fonction d'économie d'énergie au paramètre 403 *Temporisation mode veille* est activée. Ceci signifie que le moteur est actuellement arrêté, mais qu'il redémarrera automatiquement lorsque nécessaire.

#### Retard du démarrage (DELAJ DEM)

Un délai de démarrage a été programmé au paramètre 111 *Retard du démarrage*. Lorsque le délai s'est écoulé, la fréquence de sortie suit la rampe d'accélération jusqu'à la référence.

#### Demande de fonctionnement (MA DEMAND)

Une commande de démarrage a été donnée, mais le moteur sera arrêté jusqu'à la réception d'un signal d'autorisation de fonctionnement via une entrée digitale.

#### Jogging (JOGGING)

Le jogging a été activé via une entrée digitale ou via la liaison série.

#### Demande de jogging (JOG DEMAN)

Une commande de jogging a été donnée, mais le moteur restera arrêté jusqu'à la réception d'un signal d'autorisation de fonctionnement via une entrée digitale.

#### Sortie Gel. (GEL.SORTI)

La sortie gelée a été activée via une entrée digitale.

#### Demande de sortie Gel. (GEL DEMAN)

Une commande de sortie gelée a été donnée, mais le moteur restera arrêté jusqu'à la réception d'un signal d'autorisation de fonctionnement via une entrée digitale.

#### Démarrage avec inversion (START F/R)

Les options *Démarrage avec inversion* [2] sur la borne 19 (paramètre 303 *Entrées numériques*) et *Démarrage* [1] sur la borne 18 (paramètre 302

*Entrées numériques*) sont activées en même temps. Le moteur restera arrêté jusqu'à ce que l'un des signaux devienne un '0' logique.

#### **Adaptation automatique au moteur en fonctionnement, (ADAP ACTE)**

L'adaptation automatique au moteur a été activée au paramètre 107 *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

#### **Adaptation automatique au moteur terminée, (ADAP STOP)**

L'adaptation automatique au moteur est terminée. Le variateur de vitesse est maintenant prête à fonctionner après l'activation du signal de *Reset*. Veuillez noter que le moteur redémarrera après la réception du signal de *Reset* par le variateur de vitesse.

#### **Attente (ATTENTE)**

Le variateur de vitesse peut démarrer le moteur lorsqu'un ordre de démarrage est reçu.

#### **Arrêt (STOP)**

Le moteur a été arrêté via un signal d'arrêt depuis une entrée digitale, le bouton [OFF/STOP] ou la liaison série.

#### **Stop DC (DC STOP)**

Le freinage CC au paramètre 114-116 a été activé.

#### **Variateur prêt (VAR PRET)**

Le variateur de vitesse est prêt à fonctionner, mais la borne 27 est un "0" logique et/ou un *Ordre de roue libre* a été reçu via la liaison série.

#### **Non prêt (PAS PRET)**

Le variateur de vitesse n'est pas prêt à fonctionner, du fait d'un arrêt ou parce que OFF1, OFF2 ou OFF3 est un '0' logique.

#### **Démarrage désactivé (MARCHE IN)**

Cet état n'est affiché que si, au paramètre 599 *Statemachine, Profidrive* [1] a été sélectionné et OFF2 ou OFF3 est un '0' logique.

#### **Exceptions XXXX (EXCEPTIONS XXXX)**

Le microprocesseur de la carte de commande a été arrêté et le variateur de vitesse est hors service. Il est possible que cela soit dû à un bruit sur la ligne, dans les câbles de moteur ou de commande, ce qui entraîne l'arrêt du microprocesseur de la carte de commande. Vérifier si la compatibilité électromagnétique est correcte au niveau de la connexion de ces câbles.

**■ Liste des avertissements et alarmes**

Le tableau reproduit les différents avertissements et alarmes et indique si le défaut provoque le verrouillage du variateur de fréquence. Après un déclenchement verrouillé, couper l'alimentation secteur et corriger la panne. Reconnecter l'alimentation secteur et réinitialiser le variateur de fréquence avant la mise en état. Une alarme peut être réinitialisée de trois façons

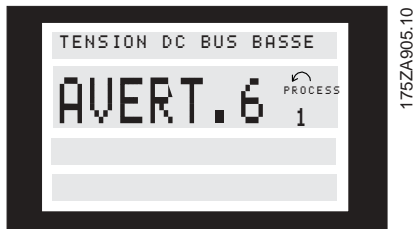
1. Via la touche de commande [RESET]
2. Via une entrée digitale
3. Via la communication série. En outre, un reset automatique peut être choisi au paramètre 400 *Mode reset*.

Lorsque les deux colonnes avertissement et alarme sont cochées, cela peut signifier l'apparition d'un avertissement avant une alarme. Cela peut également signifier qu'il est possible de programmer un avertissement ou une alarme dans le cas d'une erreur donnée. Cela est possible, par exemple au paramètre 117 *Thermique moteur*. Après un arrêt, le moteur est en roue libre et les alarmes et avertissements clignotent sur le variateur de fréquence VLT. Si le défaut est supprimé, seule l'alarme clignote. Après une réinitialisation, le variateur de fréquence est à nouveau prêt à l'exploitation.

N°	Description	Avertissement	Alarme	Déclenchement verrouillé
1	10 volts bas (10 VOLT BAS)	x		
2	Défaut zéro signal (TEMPS/ZERO SIGNAL HS)	x	x	
4	Déséquilibre du secteur (PANNE DE SECTEUR)	x	x	x
5	Avertissement tension haute (TENSION DC BUS HAUTE)	x		
6	Avertissement tension basse (TENSION DC BUS BASSE)	x		
7	Surtension (SURTENSION DC BUS)	x	x	
8	Sous-tension (SOUSTENSION DC BUS)	x	x	
9	Surcharge onduleur (TEMPS ONDULEUR)	x	x	
10	Surcharge moteur (TEMPS MOTEUR)	x	x	
11	Thermistance du moteur (THERMISTANCE MOTEUR)	x	x	
12	Limite de courant (COURANT LIMITE)	x	x	
13	Surcourant (SURCOURANT)	x	x	x
14	Défaut de mise à la terre (DEFAUT TERRE)		x	x
15	Défaut mode de commutation (DEFAUT MODE COMM.)		x	x
16	Court-circuit (COURT-CIRCUIT)		x	x
17	Temporisation communication série (STD/DEPASS.TPS/BUS)	x	x	
18	Temporisation du temps du bus (HPFP/DEPASSEMENT TPS)	x	x	
19	Défaut dans l'EEprom sur la carte de puissance (EE.ERREUR CARTE PUIS)	x		
20	défaut dans l'EEprom sur la carte de commande (EE.ERREUR CARTE COMD)	x		
22	Auto-optimisation incorrecte (DEFAUT AUTOADAPT)		x	
29	Surchauffe radiateur (SURTEMP. RADIATEUR.)		x	
30	Phase moteur U manquante (MANQUE PHASE MOT. U)		x	
31	Phase moteur V manquante (MANQUE PHASE MOT. V)		x	
32	Phase moteur W manquante (MANQUE PHASE MOT. W)		x	
34	Erreur de communication HPFB (DEFAUT COM PROFIBUS)	x	x	
37	Défaut onduleur (DEFAUT IGTB)		x	x
39	Vérifier paramètres 104 et 106 (VERIF.PAR 104,106)	x		
40	Vérifier paramètres 103 et 105 (VERIF.PAR 103,105)	x		
41	Moteur trop grand (MOTEUR TROP GROS)	x		
42	Moteur trop petit (MOTEUR TROP PETIT)	x		
60	Arrêt de sécurité (BLOCAGE SECURITE)		x	
61	Fréquence de sortie basse (F INFERIEUR A F BAS)	x		
62	Fréquence de sortie haute (F SUPERIEUR A F HAUT)	x		
63	Courant de sortie bas (I INFERIEUR A I BAS)	x	x	
64	Courant de sortie haut (I SUPERIEUR A I HAUT)	x		
65	Signal de retour bas (RETOUR INF A RET BAS)	x		
66	Signal de retour haut (RETOUR SUP A RET HAUT)	x		
67	Référence basse (REF. INF A REF BAS)	x		
68	Référence élevée (REF. SUP A REF HAUT)	x		
69	Déclassement auto de la température (TEMP.DECELERE)	x		
80	Le mode incendie était actif (MODE INCENDIE ACTIF)	x	x	
81	RTC non prête (RTC PAS PRETE)	x		
99	Erreur inconnue (ALARME INCONNUE)		x	x

■ **Avertissements**

Un avertissement clignote dans la ligne 2 et une explication est donnée dans la ligne 1.



■ **Alertes**

En cas d'alarme, le numéro de l'alarme actuelle est affiché dans la ligne 2. Les lignes 3 et 4 de l'affichage offrent une explication.



**AVERTISSEMENT 1**

**Inférieur à 10 V (10 VOLT BAS)**

La tension de 10 V à la borne 50 de la carte de commande est inférieure à 10 V.

Retirer une partie de la charge de la borne 50, puisque l'alimentation de 10 V est en surcharge. Max. 17 mA/min. 590 .

**AVERTISSEMENT/ALARME 2**

**Défaut zéro signal (TEMPS/ZERO SIGNAL HS)**

Le signal de tension ou de courant des bornes 53, 54 ou 60 est inférieur à 50 % de la valeur préreglée aux paramètres 309, 312 et 315 *Echelle min.*

**AVERTISSEMENT/ALARME 4**

**Déséquilibre du secteur (PANNE DE SECTEUR)**

Déséquilibre important ou phase manquante du côté alimentation. Vérifier la tension d'alimentation du variateur de fréquence.

**AVERTISSEMENT 5**

**Avertissement tension haute (TENSION DC BUS HAUTE)**

La tension du circuit intermédiaire (CC) est supérieure à *Avertissement tension haute*, voir le tableau ci-dessous. Les commandes du variateur de fréquence sont toujours activées.

**AVERTISSEMENT 6**

**Avertissement tension basse (TENSION DC BUS BASSE)**

La tension du circuit intermédiaire (CC) est inférieure à *Avertissement tension basse*, voir le tableau ci-dessous. Les commandes du variateur de fréquence sont toujours activées.

**AVERTISSEMENT/ALARME 7**

**Surtension (SURTENSION DC BUS)**

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) est supérieure à la limite *Surtension de l'onduleur* (voir le tableau ci-dessous), le variateur de fréquence s'arrête après un délai déterminé. La durée de ce délai dépend de l'unité.

Limites

d'alarme/d'avertissement:

VLT 6000 HVAC	3 x 200-240 V [VCC]	3 x 380-460 V [VCC]	3 x 525-600 V [VCC]
Sous-tension	211	402	557
Avertissement de tension basse	222	423	585
Avertissement tension haute	384	769	943
Surtension	425	855	975

Les tensions indiquées correspondent à la tension du circuit intermédiaire du variateur de fréquence avec une tolérance de  $\pm 5\%$ . La tension secteur correspondante est égale à la tension du circuit intermédiaire divisée par 1,35.



**Avertissements et alarmes, suite.**

vitesse s'arrête après l'expiration du délai sélectionné au paramètre 412 *Temps en I limit*,  $I_{LIM}$ .

**AVERTISSEMENT/ALARME 8****Sous-tension (SOUSTENSION DC BUS)**

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) devient inférieure à la *limite de sous-tension* de l'onduleur, le variateur de fréquence s'arrête après un délai déterminé, la durée de ce délai dépendant de l'unité. Par ailleurs, la tension est affichée. Vérifier si la tension d'alimentation correspond au variateur de fréquence, voir *Caractéristiques techniques*.

**AVERTISSEMENT/ALARME 9****Surcharge onduleur (TEMPS ONDULEUR)**

La protection électronique de l'onduleur signale que le variateur de fréquence est proche de la mise en sécurité en raison d'une surcharge (courant trop élevé pendant trop longtemps). Le compteur de la protection thermique émet un avertissement à 98 % et s'arrête à 100 % avec une alarme. Le variateur de fréquence ne peut pas être remis à zéro tant que le compteur n'est pas inférieur à 90 %. L'erreur vient du fait que la surcharge du variateur est supérieure à 100 % pendant une durée trop longue.

**AVERTISSEMENT/ALARME 10****Surtempérature moteur (TEMPS MOTEUR)**

Selon la protection thermique électronique (ETR), le moteur est trop chaud. Le paramètre 117 *Thermique moteur* permet de choisir si le variateur de fréquence doit émettre un avertissement ou une alarme lorsque la *Protection thermique du moteur* a atteint 100 %. L'erreur vient du fait que le moteur est surchargé pendant trop longtemps de plus de 100 % de l'intensité nominale du moteur pré-réglée. Vérifier que les paramètres du moteur 102-106 ont été correctement définis.

**AVERTISSEMENT/ALARME 11****Thermistance du moteur (THERMISTANCE MOTEUR)**

La thermistance ou la connexion de thermistance a été déconnectée. Le paramètre 117 *Thermique Moteur* permet de choisir si le variateur de fréquence doit émettre un avertissement ou une alarme. Vérifier que la thermistance est correctement branchée entre la borne 53 ou 54 (entrée de tension analogique) et la borne 50 (alimentation +10 V).

**AVERTISSEMENT/ALARME 12****Limite de courant (COURANT LIMITE)**

Le courant de sortie est supérieur à la valeur du paramètre 215 *Limite de courant*  $I_{LIM}$  et le variateur de

**AVERTISSEMENT/ALARME 13****Surcourant (SURCOURANT)**

Le courant de pointe de l'onduleur (env. 200 % du courant nominal) est dépassé. L'avertissement dure env. 1 à 2 secondes après quoi le variateur de fréquence s'arrête avec une alarme. Mettre hors tension le variateur de fréquence VLT, vérifier que l'arbre du moteur peut tourner et que la taille du moteur correspond au variateur de fréquence VLT.

**ALARME 14****Défaut de mise à la terre (DEFAUT TERRE)**

Présence d'une fuite à la masse d'une phase de sortie, soit dans le câble entre le variateur de fréquence et le moteur soit dans le moteur lui-même. Mettre le variateur de fréquence hors tension et éliminer le défaut de mise à la terre.

**ALARME 15****Défaut mode de commutation (DEFAUT MODE COMM.)**

Défaut d'alimentation en mode commutation (alimentation interne  $\pm 15$  V).  
Contacter le fournisseur Danfoss.

**ALARME 16****Court-circuit (COURT- CIRCUIT)**

Il y a un court-circuit dans le moteur ou aux bornes du moteur. Couper l'alimentation de secteur au variateur de fréquence et éliminer le court-circuit.

**AVERTISSEMENT/ALARME 17****Temporisation communication série (STD/DEPASS.TPS/BUS)**

Absence de communication avec le variateur de fréquence VLT.

Cet avertissement est uniquement activé si le paramètre 556 *Action après tps* est réglé sur une autre valeur que OFF.

Si le paramètre 556 *Action après tps* du bus a été défini sur *Arrêt et alarme* [5], le variateur de fréquence déclenche d'abord une alarme, puis décélère et s'arrête finalement tout en donnant une alarme. Il est possible d'augmenter le paramètre 555 *Tps entre 2 mess*.

**Avertissements et alarmes, suite.****AVERTISSEMENT/ALARME 18****Temporisation du temps du bus (HPFP/DEPASSEMENT TPS)**

Absence de communication avec le variateur de fréquence VLT. L'avertissement est uniquement activé si le paramètre 804 *Action après tps* est réglé sur une valeur autre que OFF. Si le paramètre 804 *Action après tps* a été réglé sur *Arrêt et alarme*, le variateur

de fréquence déclenche d'abord une alarme, puis décélère et s'arrête finalement en émettant une alarme. Le paramètre 803 *Tps entre 2 mess* peut éventuellement être augmenté.

**AVERTISSEMENT 19****Défaut dans l'EEPROM sur la carte de puissance**

**(EE.ERREUR CARTE PUIS)** Erreur de l'EEPROM de la carte de puissance. Le variateur de fréquence continue de fonctionner mais est susceptible de tomber en panne lors de la prochaine mise sous tension. Contacter le fournisseur Danfoss.

**AVERTISSEMENT 20****Défaut dans l'EEPROM de la carte de commande**

**(EE.ERREUR CARTE COM)** Erreur de l'EEPROM de la carte de commande. Le variateur de fréquence continue de fonctionner mais est susceptible de tomber en panne lors de la prochaine mise sous tension. Contacter le fournisseur Danfoss.

**ALARME 22****Auto-optimisation incorrecte**

**(DEFAUT AUTOADAPT)** Un défaut a été détecté lors de l'adaptation automatique du moteur. Le texte de l'afficheur indique un message d'erreur.

**N.B. !**

L'AMA ne peut être réalisée qu'en l'absence d'alarmes au cours de l'adaptation.

**VERIF.PAR 103,105 [0]**

Le paramètre 103 ou 105 a une valeur erronée. Corriger le réglage et recommencer l'AMA depuis le début.

**P.105 TROP BAS [1]**

Le moteur raccordé est trop petit pour pouvoir exécuter l'AMA. Si l'on doit activer une AMA, le courant nominal du moteur (paramètre 105) doit être supérieur à 35 % du courant d'entrée nominal du variateur de fréquence.

**IMPEDANCE ASSYMETRIQ [2]**

L'AMA a détecté une impédance asymétrique dans le moteur raccordé au système. Le moteur peut être défectueux.

**MOTEUR TROP GROS [3]**

Le moteur raccordé est trop gros pour pouvoir exécuter l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond pas au moteur utilisé.

**MOTEUR TROP PETIT [4]**

Le moteur raccordé est trop petit pour pouvoir exécuter l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond pas au moteur utilisé.

**TEMPS MAXI ECOULE [5]**

L'AMA échoue en raison de signaux de mesure bruyants. Essayer de recommencer plusieurs fois l'AMA jusqu'à ce qu'elle s'exécute. À noter que plusieurs AMA risquent de faire chauffer le moteur à un niveau qui élève la résistance du stator,  $R_s$ . Cela n'est cependant pas critique dans la plupart des cas.

**INTERRUPTION USAGE [6]**

L'AMA a été interrompue par l'utilisateur.

**ERREUR INTERNE [7]**

Une erreur interne s'est produite dans le variateur de fréquence. Contacter le fournisseur Danfoss.

**HORS GAMME [8]**

Les valeurs des paramètres détectées pour le moteur sont hors de la plage admissible de fonctionnement du variateur de fréquence.

**MOTEUR TOURNE [9]**

L'arbre du moteur tourne. S'assurer que la charge n'est pas capable de faire tourner l'arbre du moteur. Puis recommencer l'AMA.

**Avertissements et alarmes, suite.**
**ALARME 29**
**Surchauffe radiateur (SURTEMP. RADIATEUR.)**

En cas de protection IP00, IP20 ou NEMA 1, la température de déclenchement du radiateur est 90 °C. Si une protection IP54 est utilisée, la température d'arrêt est de 80 °C, avec une tolérance de  $\pm 5$  °C. L'erreur de température ne peut pas être réinitialisée tant que la température du radiateur n'est pas inférieure à 60 °C. : L'erreur peut être la suivante :

- Température ambiante trop élevée,
- Câble moteur trop long,
- Fréquence de commutation trop élevée.

**ALARME 30**
**Phase moteur U manquante (MANQUE PHASE MOT. U)**

La phase U moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente. :  
Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase U moteur.

**ALARME 31**
**Phase moteur V manquante (MANQUE PHASE MOT. V)**

La phase V moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente. :

Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase V moteur.

**ALARME 32**
**Phase moteur W manquante (MANQUE PHASE MOT. W)**

La phase W moteur entre le variateur de fréquence et le moteur est absente. :  
Mettre le variateur de fréquence hors tension et vérifier la phase W moteur.

**AVERTISSEMENT/ALARME 34**
**Erreur de communication HPFB (DEFAULT COM PROFIBUS):**

La communication série sur la carte d'option communication ne fonctionne pas.

**ALARME 37**
**Défaut onduleur (DEFAULT IGTB)**

L'IGBT ou la carte de puissance est défectueux. Contacter le fournisseur Danfoss.

**Avertissements liés à l'auto-optimisation 39-42**

L'adaptation automatique au moteur s'est arrêtée du fait qu'il y a probablement des paramètres mal réglés ou bien que le moteur raccordé est trop grand/petit pour pouvoir réaliser l'AMA. Il faut ensuite faire un choix en appuyant sur [CHANGE DATA] et sélectionner Continuer + [OK] ou 'Stop' + [OK]. S'il est nécessaire d'effectuer des changements au niveau des paramètres, choisir 'Stop' après quoi il faut redémarrer l'AMA.

**AVERTISSEMENT 39**
**VERIF.PAR 104,106**

Les paramètres 104 *Fréquence moteur*  $f_{M,N}$  ou 106 *Vitesse moteur*  $n_{M,N}$  n'ont probablement pas été réglés correctement. Vérifier le réglage et sélectionner Continuer ou [STOP].

**AVERTISSEMENT 40**
**VERIF.PAR 103,105**

Les paramètres 103 *Tension moteur*,  $U_{M,N}$  ou 105 *Courant moteur*  $I_{M,N}$  n'ont pas été réglés correctement. Corriger la valeur et redémarrer l'AMA.

**AVERTISSEMENT 41**
**MOTEUR TROP GRAND (MOTEUR TROP GROS)**

Le moteur utilisé est probablement trop gros pour poursuivre l'AMA. Il se peut que le réglage du paramètre 102 *Puissance moteur*,  $P_{M,N}$  ne corresponde pas au moteur. Vérifier le moteur et sélectionner Continuer ou [STOP].

**AVERTISSEMENT 42**
**MOTEUR TROP PETIT (MOTEUR TROP PETIT)**

Le moteur utilisé est probablement trop petit pour poursuivre l'AMA. Il se peut que le réglage du paramètre 102 *Puissance moteur*,  $P_{M,N}$  ne corresponde pas au moteur. Vérifier le moteur et sélectionner Continuer ou [STOP].

**ALARME 60****Arrêt de sécurité (BLOCAGE SECURITE)**

La borne 27 (paramètre 304 *Entrées digitales*) a été programmée pour *Verrouillage de sécurité* [3] et est un 0 logique.

**AVERTISSEMENT 61****Fréquence de sortie basse (F INFERIEUR A F BAS)**

La fréquence de sortie est inférieure au paramètre 223 *Avert freq bas*  $f_{BAS}$ .

**AVERTISSEMENT 62****Fréquence de sortie haute (F SUPERIEUR A F HAUT)**

La fréquence de sortie est supérieure au paramètre 224 *Avert freq haut*  $f_{HAUT}$ .

**AVERTISSEMENT/ALARME 63****Courant de sortie bas (I INFERIEUR A I BAS)**

Le courant de sortie est inférieur au paramètre 221 *Avert I bas*  $I_{BAS}$ . Sélectionner la fonction souhaitée au paramètre 409 *Fonction en cas d'absence de charge*.

**AVERTISSEMENT 64****Courant de sortie haut (I SUPERIEUR A I HAUT)**

Le courant de sortie est supérieur au paramètre 222 *Avert I haut*  $I_{HAUT}$ .

**AVERTISSEMENT 65****Signal de retour bas (RETOUR INF A RET BAS)**

La valeur résultante du signal de retour est inférieure au paramètre 227 *Avert retour bas*,  $FB_{BAS}$ .

**AVERTISSEMENT 66****Signal de retour haut (RETOUR SUP A RET HAUT)**

La valeur résultante du signal de retour est supérieure au paramètre 228 *Avert retour haut*  $FB_{HAUT}$ .

**AVERTISSEMENT 67****Référence basse (REF. INF A REF BAS)**

La référence résultante est inférieure au paramètre 225 *Avert réf bas*,  $Réf_{BAS}$ .

**AVERTISSEMENT 68****Référence élevée (REF. SUP A REF HAUT)**

La référence résultante est supérieure au paramètre 226 *Avert réf haut*,  $Réf_{HAUT}$ .

**AVERTISSEMENT 69****Déclassement auto de la température  
(TEMP.DECELERE)**

La température du radiateur a dépassé la valeur maximale et la fonction de déclassement (par. 411) est active. *Temp. décélère.*

**AVERTISSEMENT/ALARME 80****Le mode incendie était actif (MODE  
INCENDIE ACTIF)**

Le mode incendie a été activé via la borne 16 ou 17. Si l'avertissement apparaît après un cycle de puissance, contacter le fournisseur Danfoss.

**AVERTISSEMENT 81****RTC non prête (RTC PAS PRETE)**

Le variateur de fréquence est hors tension depuis plus de 4 jours environ ou il n'a pas été mis sous tension pendant 24 heures lors de sa première utilisation de manière à charger le système de secours. Cet avertissement disparaît dès lors que l'heure et le jour sont reprogrammés.

**AVERTISSEMENT 99****Erreur inconnue (ALARME INCONNUE)**

Il s'est produit une erreur inconnue que le logiciel est incapable de gérer.  
Contacter le fournisseur Danfoss.

### ■ Environnements agressifs

Tout comme d'autres équipements électroniques, un variateur de fréquence renferme un grand nombre de composants mécaniques et électroniques qui sont tous, dans une certaine mesure, sensibles aux effets de l'environnement.



Pour cette raison, le variateur de fréquence ne doit pas être installé dans des environnements où les liquides, les particules ou les gaz en suspension dans l'air risquent d'attaquer et d'endommager les composants électroniques. Les risques de pannes augmentent si les mesures de protection nécessaires ne sont pas prises, ce qui réduit la vie du variateur de fréquence.

Des liquides à l'état gazeux peuvent se condenser dans le variateur. Ils peuvent alors également provoquer la corrosion des composants et pièces métalliques. La vapeur, l'huile et l'eau de mer peuvent aussi provoquer la corrosion des composants et pièces métalliques. L'usage d'équipements dotés d'une protection IP 54 est préconisé dans ce type d'environnement.

Les particules en suspension dans l'air, comme les particules de poussière, peuvent entraîner des défaillances mécaniques, électriques ou thermiques dans le variateur de fréquence. La présence de particules de poussière autour du ventilateur du variateur est un indicateur typique de niveaux excessifs de particules en suspension. Dans des environnements très poussiéreux, il est recommandé d'utiliser un équipement doté de la protection IP 54 ou une armoire pour l'équipement IP.

Dans des environnements à températures et humidité élevées, des gaz corrosifs tels que mélanges de sulfure, d'azote et de chlore engendrent des processus chimiques sur les composants du variateur de fréquence. De telles réactions chimiques affecteront et endommageront rapidement les composants électroniques.

Dans de tels environnements, il est recommandé d'installer l'équipement dans une armoire bien ventilée en tenant à distance du variateur de fréquence tout gaz agressif.



#### N.B. !

L'installation de variateurs de fréquence dans des environnements agressifs augmente les risques d'arrêt et réduit considérablement la vie de l'unité.

Avant l'installation du variateur, il faut contrôler la présence de liquides, de particules et de gaz dans l'air ambiant. Cela peut être fait en observant les installations existantes dans l'environnement. La présence d'eau ou d'huile

sur les pièces métalliques ou la corrosion de pièces métalliques sont des indicateurs typiques de liquides nuisibles en suspension dans l'air. Des niveaux excessifs de poussière sont souvent présents dans les armoires d'installation et installations électriques existantes. Le noircissement des rails en cuivre et des extrémités de câble des installations existantes est un indicateur de présence de gaz agressifs en suspension dans l'air.

### ■ Calcul de la référence résultante

Le calcul ci-dessous donne la référence résultante quand le paramètre 210 *Type référence* est programmé pour *Somme* [0] et *Relative* [1], respectivement.

External reference can be calculated as follows:

$$\text{Réf. ext.} = \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Signal ana. Borne 53 [V]} + (\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Signal ana. Borne 54 [V]}}{\text{Par. 310 Borne 53 Echelle max.} - \text{Par. 309 Borne 53 Echelle min.} + \text{Par. 313 Borne 54 Echelle max.} - \text{Par. 312 Borne 54 Echelle min.}} + \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Par. 314 Borne. 60 [mA]} + \text{serial com. reference} \times (\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.})}{\text{Par. 316 Borne 60 Echelle max.} - \text{Par. 315 Borne 60 Echelle min.} + 16384 (4000 \text{ Hex})}$$

Par. 210 La référence type est programmée = *Somme* [0].

$$\text{Réf. res.} = \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Par. 211-214 prédéf. ref.}}{100} + \text{Réf externe} + \text{Par. 204 Min. ref.} + \text{Point de consigne (uniquement en boucle fermée)}$$

Par. 210 La référence type est programmée = relative [1].

$$\text{Ref. res.} = \frac{\text{External reference} \times \text{Par. 211-214 Réf. prédéf.}}{100} +$$

Par. 204 Min. ref. + Par. 418/419 Point de consigne (uniquement en boucle fermée)

### ■ Isolation galvanique (PELV)

PELV signifie protection garantissant des tensions extrêmement basses. La protection contre l'électrocution est normalement assurée lorsque l'alimentation électrique est de type PELV et que l'installation est réalisée selon les dispositions des réglementations locales et nationales concernant les alimentations PELV.

Dans le variateur de fréquence VLT série 6000 HVAC, toutes les bornes de commande, ainsi que les bornes 1-3 (relais AUX), sont alimentées à partir de ou reliées à une tension extrêmement basse (PELV).

L'isolation galvanique est obtenu en respectant les exigences en matière d'isolation renforcée avec les lignes de fuite et les distances correspondantes. Ces exigences sont décrites dans la norme EN 50178.

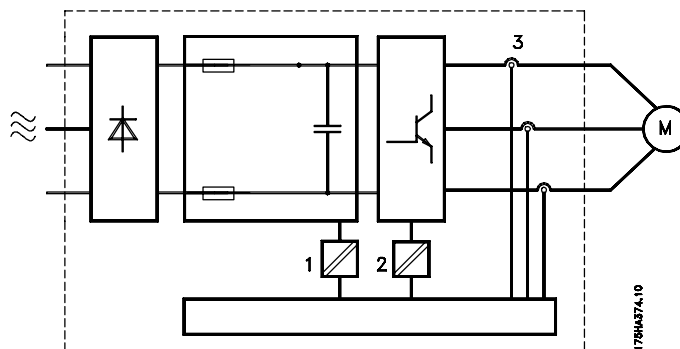
Pour plus de renseignements sur l'isolation PELV, se reporter à *Switch RFI*.

Isolation galvanique

Les composants qui forment l'isolation électrique décrite ci-dessous, répondent également aux exigences en matière d'isolation renforcée avec les tests correspondants décrits dans la norme EN 50178. L'isolation galvanique existe à cinq endroits (voir le schéma ci-dessous) :

- Le bloc d'alimentation (SMPS) isole le circuit intermédiaire de la tension de mesure  $U_{CC}$ .
- Le pilotage des IGBT par transformateurs d'impulsions/coupleurs optoélectroniques.
- Les transducteurs de courant (transformateurs de courant à effet Hall).

REMARQUE : les unités 525-600 V ne répondent pas aux exigences PELV 50178.



### ■ Courant de fuite

Le courant de fuite à la terre est principalement provoqué par la capacité créée entre les phases du moteur et le blindage du câble moteur. L'usage d'un filtre RFI augmente encore le courant de fuite car le circuit de filtrage est relié à la terre par l'intermédiaire de condensateurs. Voir le dessin sur la page suivante. L'intensité du courant de fuite à la terre est fonction des paramètres suivants par ordre de priorité :

1. Longueur du câble du moteur
2. Câble du moteur blindé ou non
3. Fréquence de commutation
4. Présence/absence d'un filtre RFI
5. Mise à la masse ou non du moteur.

Le courant de fuite est un élément important en ce qui concerne la sécurité de manipulation ou d'exploitation du variateur de fréquence quand ce dernier (par erreur) n'est pas relié à la terre.

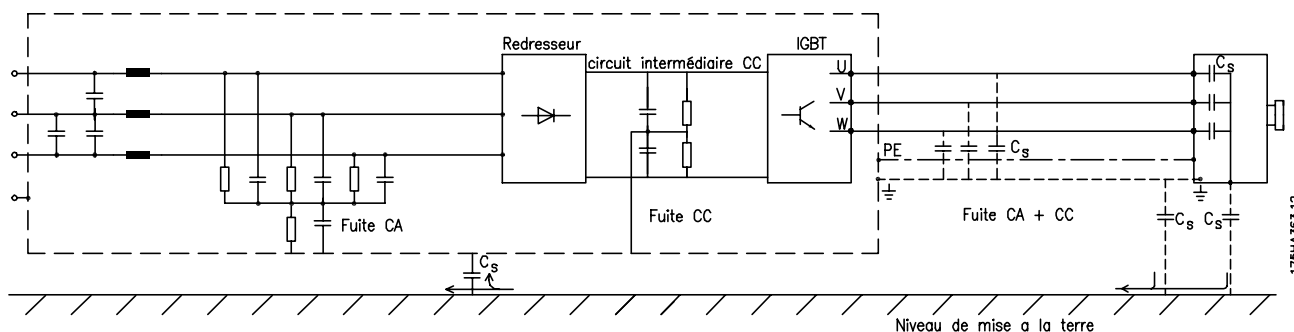


### N.B. !

Le courant de fuite étant  $> 3,5$  mA, une mise à la terre renforcée est indispensable, ce qui constitue une exigence pour la conformité à EN 50178. Ne jamais utiliser de relais ELCB (type A) qui ne conviennent pas à un courant de fuite continu fourni par des redresseurs à courant triphasé.

Tous les relais ELCB utilisés doivent :

- Convaincre à la protection d'équipements avec du courant continu (CC) dans le courant de fuite de décharge (redresseur à pont triphasé)
- Convaincre à une pointe de courant impulsif lors de la mise sous tension
- Convaincre à un courant de fuite élevé (300 mA).



### ■ Conditions d'exploitation extrêmes

#### Court-circuit

Une mesure de courant effectuée sur chaque phase du moteur protège les variateurs de vitesse VLT Série 6000 HVAC contre les courts-circuits. Un court-circuit entre deux phases de sortie se traduira par une surintensité dans l'onduleur. Cependant, chaque transistor de l'onduleur sera désactivé séparément si le courant de court-circuit dépasse la valeur limite. Après quelques microsecondes, la carte de commande met l'onduleur hors tension en fonction de l'impédance et de la fréquence du moteur, et le variateur de vitesse affiche un code de défaut.

#### Défaut de mise à la terre

En cas de défaut de mise à la terre sur une phase du moteur, l'onduleur sera mis hors tension dans un délai de quelques microsecondes, délai qui est fonction de l'impédance et de la fréquence du moteur.

#### Commutation sur la sortie

Les commutations sur la sortie entre le moteur et le variateur de vitesse sont possibles sans limitation. Il est absolument impossible d'endommager le variateur de vitesse VLT Série 6000 HVAC au cours de cette opération. Des messages d'erreur peuvent cependant apparaître.

#### Surtension générée par le moteur

La tension présente sur le circuit intermédiaire peut augmenter quand le moteur se comporte comme une génératrice. Cela se produit dans deux cas :

1. La charge entraîne le moteur (à fréquence de sortie constante générée par le variateur de vitesse), c'est-à-dire que l'énergie est fournie par la charge.
2. En cours de décélération ("rampe descendante"), si le moment d'inertie est élevé, la charge de frottement est faible et le temps de rampe descendante est trop court pour

permettre de dégager l'inertie sous forme de perte dans le variateur de vitesse, le moteur et l'installation. Le système de régulation tente de corriger la rampe dans la mesure du possible. L'onduleur s'arrête afin de protéger les transistors et les condensateurs du circuit intermédiaire quand un certain seuil de tension CC est atteint.

#### Panne de secteur

En cas de panne de secteur, le VLT 6000 HVAC continue de fonctionner jusqu'à ce que la tension présente sur le circuit intermédiaire chute au-dessous du seuil d'arrêt minimum, qui est généralement inférieur de 15 % à la tension nominale d'alimentation secteur du variateur de vitesse. Le temps qui s'écoule avant l'arrêt de l'onduleur dépend de la tension secteur présente avant la panne et de la charge du moteur.

#### Surcharge statique

Quand le variateur de vitesse VLT Série 6000 HVAC est en surcharge (limite de courant atteinte par le paramètre 215 *Limite de courant*,  $I_{LIM}$ ), le régulateur réduit la fréquence de sortie dans le but de réduire la charge.



Si la surcharge est extrême, un courant peut apparaître qui fait disjoncter le variateur de vitesse VLT après env. 1,5 seconde.

Le fonctionnement en limite de courant peut être limité dans le temps (0 - 60 s) dans le paramètre 412 *Temps en I limite, I<sub>LIM</sub>*.

### ■ Pic de tension sur le moteur

Quand un transistor est ouvert dans l'onduleur, la tension appliquée au moteur augmente selon un rapport dV/dt dépendant :

- du câble moteur (type, section, longueur, blindé ou non)
- et des inductions.

L'auto-induction provoque une pointe de tension moteur  $U_{\text{POINTE}}$  avant de se stabiliser à un niveau déterminé par la tension présente dans le circuit intermédiaire. Le temps de montée et le pic de tension  $U_{\text{POINTE}}$  influencent tous deux la durée de vie du moteur. Un pic de tension trop élevé affecte principalement les moteurs dépourvus de bobine d'isolation de phase. Sur les câbles de moteur de faible longueur (quelques mètres), le temps de montée et le pic de tension sont plutôt faibles ; ils augmentent si le câble est long (100 m). Lorsqu'on utilise des petits moteurs dépourvus de papier d'isolation de phase, il est conseillé de monter un filtre LC en série avec le variateur de fréquence. Les valeurs typiques du temps de montée et du pic de tension  $U_{\text{POINTE}}$  mesurées aux bornes du moteur entre deux phases sont :

VLT 6002-6006 200 V, VLT 6002-6011 400 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
50 mètres	380 V	0,3 $\mu$ s	850 V
50 mètres	460 V	0,4 $\mu$ s	950 V
150 mètres	380 V	1,2 $\mu$ s	1000 V
150 mètres	460 V	1,3 $\mu$ s	1300 V

VLT 6008-6027 200 V, VLT 6016-6122 400 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
50 mètres	380 V	0,1 $\mu$ s	900 V
150 mètres	380 V	0,2 $\mu$ s	1000 V

VLT 6152-6352 380-460 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
30 m	460 V	0,20 $\mu$ s	1148 V

VLT 6042-6062 200-240 V			
Longueur du câble	Tension secteur	du/dt	Pic de tension
13 mètres	460 V	670 V/ $\mu$ s	815 V
20 mètres	460 V	620 V/ $\mu$ s	915 V

VLT 6400-6550 380-460 V			
Longueur du câble	Tension secteur	du/dt	Pic de tension
20 mètres	460 V	1,41 $\mu$ s	730 V

VLT 6002-6011 525-600 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
35 m	600 V	0,36 $\mu$ s	1360 V

VLT 6016-6072 525-600 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
35 m	575 V	0,38 $\mu$ s	1430 V

VLT 6100-6275 525-600 V			
Longueur du câble	Tension secteur	Temps de montée	Pic de tension
13 m	600 V	0,80 $\mu$ s	1122 V

### ■ Commutation sur l'entrée

La commutation sur l'entrée dépend de la tension secteur en question.

Le tableau ci-dessous indique le temps d'attente entre les commutations sur l'entrée.

Tension secteur	380 V	415 V	460 V
Temps d'attente	48 s	65 s	89 s

### ■ Bruit acoustique

Le bruit acoustique du variateur de fréquence a deux sources :

1. Bobines du circuit intermédiaire CC
2. Ventilateur intégré.

Le tableau suivant donne les valeurs de base mesurées à une distance de 1 m de l'équipement, à pleine charge et sont des valeurs maximales nominales :

#### VLT 6002-6006 200-240 V, VLT 6002-6011 380-460 V

Unités IP 20 : 50 dB(A)  
Unités IP 54 : 62 dB(A)

#### VLT 6008-6027 200-240 V, VLT 6016-6122 380-460 V

Unités IP 20 : 61 dB(A)  
Unités IP 54 : 66 dB(A)

#### VLT 6042-6062 200-240 V

Unités IP 00/20 : 70 dB(A)  
Unités IP 54 : 65 dB(A)

#### VLT 6152-6352 380-460 V

IP 00/21/NEMA 1/IP 54 : 74 dB(A)

#### VLT 6400-6550 380-460 V

Unités IP 00 : 71 dB(A)  
Unités IP 20/54 : 82 dB(A)

#### VLT 6002-6011 525-600 V

Unités IP 20/NEMA 1 : 62 dB

#### VLT 6016-6072 525-600 V

Unités IP 20/NEMA 1 : 66 dB

#### VLT 6100-6275 525-600 V

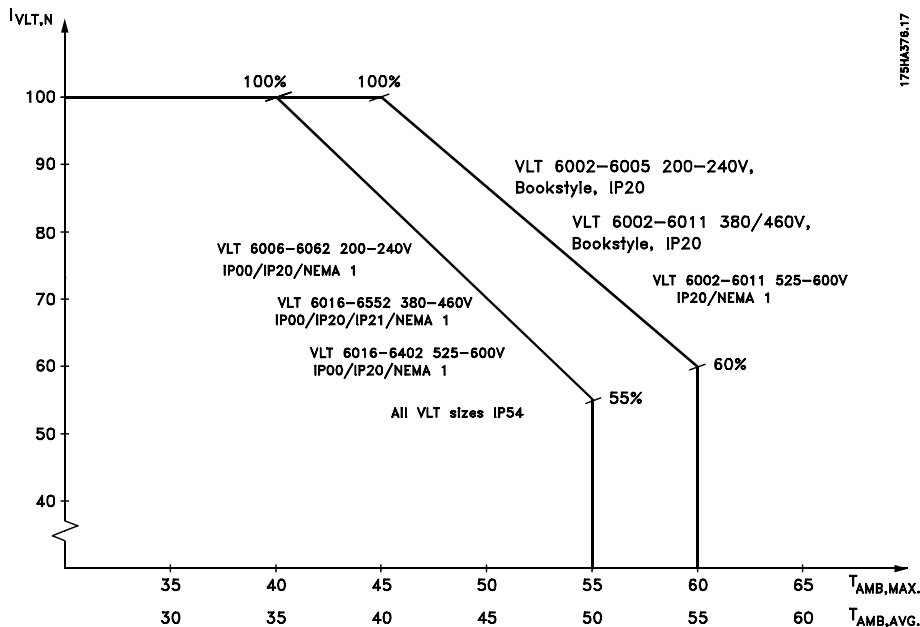
Unités IP 20/NEMA 1: 75 dB

\* Mesure prise à 1 mètre de l'unité à pleine charge.

### ■ Déclassement pour température ambiante

La température ambiante est la température maximale admissible ( $T_{AMB,MAX}$ ). La moyenne sur 24 heures ( $T_{AMB,MOY}$ ) doit être inférieure d'au moins 5 °C.

Si le VLT 6000 HVAC est en service à des températures dépassant 45 °C, il est nécessaire de réduire le courant de sortie en continu.



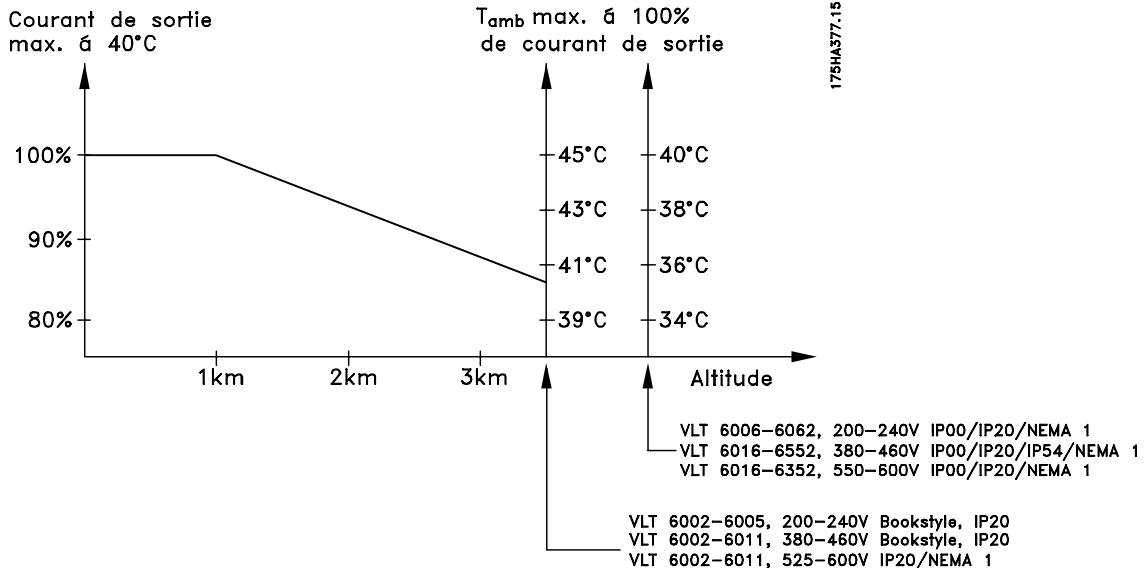
Le courant du VLT 6152-6352, 380-460 V doit être déclassé de 1 %/°C au-dessus de 40 °C maximum.

### ■ Déclassement pour pression atmosphérique

Au-dessous d'une altitude de 1000 m, aucun déclassement n'est nécessaire.

Au-dessus de 1000 m, la température ambiante ( $T_{AMB}$ ) ou le courant de sortie maximal ( $I_{VLT,MAX}$ ) doit être déclassé en conformité avec la courbe ci-dessous :

1. Déclassement du courant de sortie en fonction de l'altitude à  $T_{AMB} = \text{max. } 45^{\circ}\text{C}$
2. Déclassement de la température.  $T_{AMB}$  maximale en fonction de l'altitude pour un courant de sortie de 100 %.



### ■ Déclassement pour fonctionnement à faible vitesse

Lorsqu'une pompe centrifuge ou un ventilateur est commandé par un VLT Série 6000 HVAC, il n'est pas nécessaire de réduire le courant de sortie à faible vitesse étant donné que les caractéristiques de charge des pompes centrifuges/des ventilateurs assurent automatiquement la réduction nécessaire.

### ■ Déclassement pour fréquence de commutation élevée

Une fréquence de commutation plus élevée (à définir au paramètre 407, *Fréquence de commutation*) entraîne des pertes plus grandes dans l'électronique du variateur de fréquence.

Le variateur de fréquence VLT série 6000 HVAC a un modèle d'impulsion dans lequel il est possible de régler la fréquence de commutation de 3,0 à 10,0/14,0 kHz.

Le variateur déclassé automatiquement le courant de sortie nominal  $I_{VLT,N}$  lorsque la fréquence de commutation dépasse 4,5 kHz.

Dans les deux cas, la réduction est linéaire jusqu'à 60 % de  $I_{VLT,N}$ .

Le tableau ci-dessous indique les fréquences de commutation minimum et maximum ainsi que le réglage d'usine pour les unités VLT série 6000 HVAC.

### ■ Déclassement pour installation de câbles moteurs longs ou à section augmentée

Les variateurs VLT Série 6000 HVAC sont testés avec des câbles non blindés de 300 m et des câbles blindés de 150 m.

Le VLT Série 6000 HVAC a été conçu pour travailler avec un câble de moteur de section nominale. S'il faut utiliser un câble d'une section plus grande, il est recommandé de réduire le courant de sortie de 5% pour chaque étape d'augmentation de la section du câble.

(La capacité à la terre et donc le courant à la terre augmentent avec l'accroissement de la section du câble).

Fréquence de commutation [kHz]	Min.	Max.	Usine
VLT 6002-6005, 200 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6006-6032, 200 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6042-6062, 200 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6002-6011, 460 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6016-6062, 460 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6072-6122, 460 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6152-6352, 460 V	4.5	4.5	4.5
VLT 6400-6550, 460 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6002-6011, 600 V	4.5	7.0	4.5
VLT 6016-6032, 600 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6042-6062, 600 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6072-6275 600 V	3.0	4.5	4.5

murs des locaux industriels, ainsi qu'aux armoires et panneaux boulonnés au sol et murs.

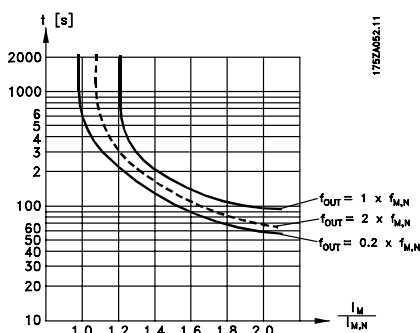
### ■ Humidité ambiante

Le variateur de vitesse VLT Série 6000 HVAC a été conçu en conformité avec les normes IEC 68-2-3, EN 50178. 9.4.2.2/DIN 40040, classe E, à 40°C.

Voir les caractéristiques sous *Caractéristiques techniques générales*.

### ■ Protection thermique du moteur

La température du moteur est calculée sur la base du courant du moteur, de la fréquence de sortie et du temps. Voir le paramètre 117 *Protection thermique du moteur*.



### ■ Vibrations et chocs

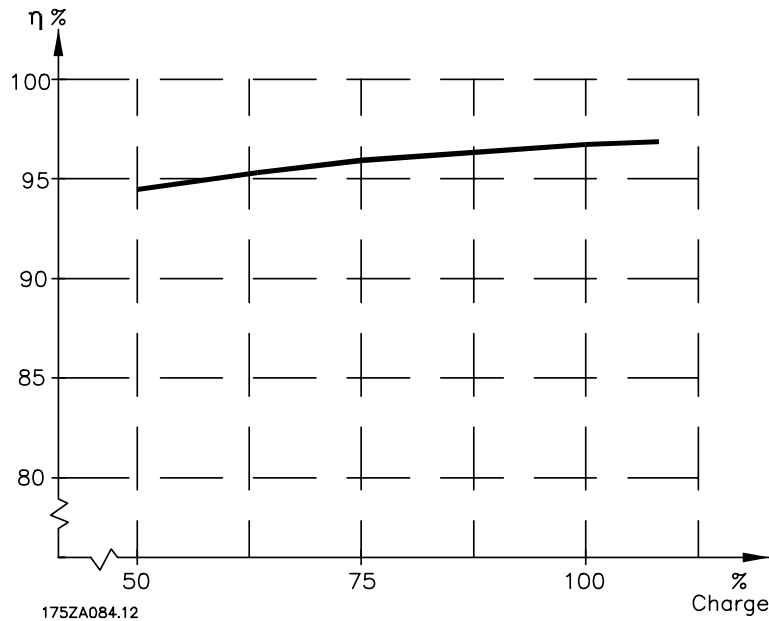
Les variateurs de vitesse VLT Série 6000 HVAC sont testés selon des procédures basées sur les normes suivantes :

- IEC 68-2-6: Vibrations (sinusoïdales) - 1970
- IEC 68-2-34: Spécifications générales sur les - vibrations aléatoires à bande large
- IEC 68-2-35: Vibrations aléatoires à bande large - hautement reproductibles
- IEC 68-2-36: Vibrations aléatoires à bande large - moyennement reproductibles

Les variateurs de vitesse VLT Série 6000 HVAC répondent aux spécifications équivalant à des conditions de montage de l'appareil au sol et aux

### ■ Rendement

Pour réduire la consommation d'énergie, il est très important d'optimiser le rendement des systèmes. Le rendement de chaque composant du système doit être aussi élevé que possible.



#### Rendement des variateurs de vitesse VLT Série 6000 HVAC ( $\eta_{VLT}$ )

La charge du variateur de vitesse a peu d'influence sur son rendement. En général, le rendement résultant de la fréquence moteur  $f_{M,N}$  est identique, que le moteur développe un couple nominal sur l'arbre de 100 % ou qu'il ne développe que 75 %, c'est-à-dire dans le cas d'une charge partielle.

Le rendement baisse un peu lorsque la fréquence de commutation est réglée sur une valeur supérieure à 4 kHz (paramètre 407 *Fréquence de commutation*). Le rendement baisse également un peu en présence d'une tension secteur de 460 V ou d'un câble moteur dont la longueur dépasse 30 m.

#### Rendement du moteur ( $\eta_{MOTUR}$ )

Le rendement d'un moteur raccordé à un variateur de vitesse est lié à la forme sinusoïdale du courant. De façon générale, on peut dire que le rendement est comparable à celui qui résulte d'une exploitation alimentée par secteur. Le rendement du moteur dépend de son type.

Dans la plage de 75 à 100 % du couple nominal, le rendement du moteur sera pratiquement constant dans les deux cas d'exploitation avec le variateur de vitesse et avec l'alimentation directe par le secteur.

Lorsque l'on utilise de petits moteurs, l'influence de la caractéristique tension/fréquence sur le rendement est marginale mais, avec les moteurs de 11 kW et plus, les avantages sont significatifs.

En général, la fréquence de commutation n'affecte pas le rendement des petits moteurs. Les moteurs de 11 kW et au-delà ont un meilleur rendement (1 à 2 %). Cela est dû au fait que la sinusoïde du courant du moteur est presque parfaite à fréquence de commutation élevée.

#### Rendement du système ( $\eta_{SYSTEM}$ )

Pour calculer le rendement du système, multiplier le rendement des équipements des VLT Série 6000 HVAC ( $\eta_{VLT}$ ) par le rendement du moteur ( $\eta_{MOTUR}$ ) :

$$\eta_{SYSTEM} = \eta_{VLT} \times \eta_{MOTUR}$$

En se basant sur la courbe ci-dessus, il est possible de calculer le rendement du système à différentes charges.

### ■ Interférences sur l'alimentation secteur (harmoniques)

Un variateur de fréquence consomme un courant non sinusoïdal qui accroît le courant d'entrée  $I_{RMS}$ . Un courant non sinusoïdal est transformable à l'aide d'une analyse de Fourier en une somme de courants sinusoïdaux de fréquences différentes, c'est-à-dire en courants harmoniques  $I_N$  différents dont la fréquence de base est égale à 50 Hz :

Courants harmoniques	$I_1$	$I_5$	$I_7$
Hz	50 Hz	250 Hz	350 Hz

Les courants harmoniques ne contribuent pas directement à la consommation de puissance mais ils augmentent les pertes thermiques de l'installation (transformateurs, câbles). De ce fait, dans les installations caractérisées par un pourcentage relativement élevé de charge redressée, il est important que les courants harmoniques soient maintenus à un faible niveau afin d'éviter la surcharge du transformateur et la surchauffe des câbles.

Comparaison entre les courants harmoniques et le courant d'entrée RMS :

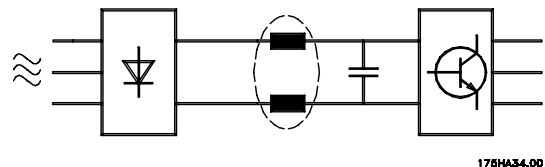
	Courant d'entrée
$I_{RMS}$	1.0
$I_1$	0.9
$I_5$	0.4
$I_7$	0.3
$I_{11-49}$	< 0,1

Afin d'assurer un niveau bas de courants harmoniques, le VLT série 6000 HVAC est équipé en standard de bobines dans le circuit intermédiaire. Cela permet généralement de réduire le courant d'entrée  $I_{RMS}$  de 40 %, jusqu'à 40-45 % THiD.

Dans certains cas, une suppression supplémentaire est nécessaire (par exemple, modification en rattrapage avec les variateurs de fréquence). C'est pourquoi Danfoss propose deux filtres harmoniques avancés (AHF05 et AHF10) qui diminuent le courant harmonique à environ 5 % et 10 % respectivement. Pour de plus amples détails, voir les instructions MG.80.BX.YY. Pour le calcul des harmoniques, Danfoss propose le logiciel MCT31.

Certains courants harmoniques sont susceptibles de perturber les équipements de communication reliés au même transformateur ou de provoquer des résonances dans les connexions avec les batteries de correction du facteur de puissance. Le variateur de vitesse VLT série 6000 HVAC a été conçu conformément aux normes suivantes :

- IEC 1000-3-2
- IEEE 519-1992
- IEC 22G/WG4
- EN 50178
- VDE 160, 5.3.1.1.2



178HA34.00

La distorsion de la tension de l'alimentation secteur dépend des courants harmoniques multipliés par l'impédance secteur à la fréquence concernée. La distorsion de la tension totale THD est calculée à partir de chacun des courants harmoniques selon la formule suivante :

$$THD\% = \frac{\sqrt{U_5^2 + U_7^2 + \dots + U_N^2}}{U_1} \quad (U_N\% \text{ de } U)$$

### ■ Facteur de puissance

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

Facteur de puissance pour alimentation triphasée

$$= \frac{\sqrt{3} \times U \times I_1 \times \cos\varphi_1}{\sqrt{3} \times U \times I_{RMS}}$$

$$\text{Power factor} = \frac{I_1 \times \cos\varphi_1}{I_{RMS}} = \frac{I_1}{I_{RMS}} \quad \text{since } \cos\varphi = 1$$

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

Le facteur de puissance indique dans quelle proportion un variateur de vitesse charge le secteur. Plus le facteur de puissance est faible, plus le courant d'entrée  $I_{RMS}$  est élevé à rendement égal (kW).

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

**Résultats des essais CEM (Émission, Immunité)**

Les résultats des essais suivants ont été obtenus sur un système regroupant un variateur de fréquence VLT (avec des options, le cas échéant), un câble de commande blindé, un boîtier de commande doté d'un potentiomètre et un câble relié au moteur.

VLT 6002- 6011/380-460V VLT 6002-6005/200-240V	Émission					
	Environnement	Environnement industriel		Habitat, commerce et industrie légère		
	Norme de base	EN 55011 classe A1		EN 55011 classe B		EN 61800-3
Configuration	Câble moteur	Transm. par câble 150 kHz-30 MHz	Rayonné 30 MHz-1 GHz	Transm. par câble 150 kHz-30 MHz	Rayonné 30 MHz-1 GHz	Transm. par câble/rayonné 150 kHz-30 MHz
VLT 6000 avec filtre RFI intégré	300 m non blindé	Oui <sup>2)</sup>	Non	Non	Non	Oui/Non
	50 m blindé tressé (format livre 20 m)	Oui	Oui	Oui	Non	Oui/Oui
	150 m blindé tressé	Oui	Oui	Non	Non	Oui/Oui
VLT 6000 avec filtre RFI intégré (+ module LC)	300 m non blindé	Oui	Non	Non	Non	Oui/Non
	50 m blindé tressé	Oui	Oui	Oui	Non	Oui/Oui
	150 m blindé tressé	Oui	Oui	Non	Non	Oui/Oui

VLT 6016-6550/380-460 V VLT 6006-6062/200-240 V	Émission				
	Environnement	Environnement industriel		Habitat, commerce et industrie légère	
	Norme de base	EN 55011 classe A1		EN 55011 classe B	
Configuration	Câble moteur	Transm. par câble 150 kHz-30 MHz	Rayonné 30 MHz-1 GHz	Transm. par câble 150 kHz-30 MHz	Rayonné 30 MHz-1 GHz
VLT 6000 sans option filtre RFI <sup>4)</sup>	300 m non blindé	Non	Non	Non	Non
	150 m blindé tressé	Non	Oui	Non	Non
VLT 6000 avec module RFI (intégré)	300 m non blindé	Oui <sup>1,2)</sup>	Non	Non	Non
	50 m blindé tressé	Oui	Oui	Oui <sup>1, 3)</sup>	Non
	150 m blindé tressé	Oui	Oui	Non	Non

1) Ne s'applique pas aux VLT 6400-6550.

2) En fonction des conditions d'installation.

3) VLT 6042-6062, 200-240 V et VLT 6152-6272 avec filtre externe.

4) VLT 6152-6352, 380-460 V, conforme à classe A2 avec 50 m de câble blindé sans filtre RFI (code type R0).

Afin de minimiser l'interférence transmise par le câble de l'alimentation secteur et l'interférence rayonnante provenant du système avec variateur de fréquence, les câbles du moteur doivent être aussi courts que possible et les raccords des extrémités de câble doivent être réalisés selon le chapitre relatif à l'installation électrique.



VLT® Série 6000 HVAC



**■ Immunité CEM**

Afin de pouvoir qualifier l'immunité à l'égard de perturbations provenant de phénomènes de commutation électrique, les essais suivants d'immunité ont été réalisés sur un système comprenant : variateur de vitesse (avec options, le cas échéant), câble de commande blindé et boîtier de commande avec potentiomètre, câble de moteur et moteur.

Les essais ont été effectués conformément aux normes de base suivantes :

**EN 61000-4-2 (IEC 1000-4-2): Décharges électrostatiques (DES)**

Simulation de l'influence des décharges électrostatiques générées par le corps humain.

**EN 61000-4-3 (IEC 1000-4-3): Champ électromagnétique rayonné à modulation d'amplitude**

Simulation de l'influence des radars, matériels de radiodiffusion et appareils de communications mobiles.

**EN 61000-4-4 (IEC 1000-4-4): Rafales**

Simulation de perturbations provoquées par un contacteur en ouverture, des relais ou un appareil analogue.

**EN 61000-4-5 (IEC 1000-4-5): Transitoires**

Simulation de transitoires provoquées, par exemple, par la foudre dans des installations à proximité.

**ENV 50204: Champ électromagnétique à modulation d'impulsion**

Simulation de l'influence des téléphones GSM.

**ENV 61000-4-6: Interférence HF transitant par câble à fréquences élevées**

Simulation de l'influence de matériels de radiodiffusion commutés sur les câbles de raccordement.

**VDE 0160 impulsions d'essai classe W2: Transitoires du réseau**

Simulation de transitoires d'énergie élevée générées par la fusion des fusibles et les commutations avec des condensateurs de correction de phase, etc.

**■ Immunité, suite**

VLT 6002-6550 380-460 V, VLT 6002-6027 200-240 V

Norme de base	Rafale	Surtension		Décharge			Champ élec.	
	IEC 1000-4-4	IEC 1000-4-5		électro- statique	Champ électro- magnétique rayonné	Distorsion secteur	Tension mode RF commun	radio fréq. rayonné
				1000-4-2	IEC 1000-4-3	VDE 0160	ENV 50141	ENV 50140
Critère d'acceptation	B	B		B	A		A	A
Connexion port	CM	DM	CM	-	-	CM	CM	
Ligne	OK	OK	-	-	-	OK	OK	-
Moteur	OK	-	-	-	-	-	OK	-
Lignes de commande	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
Option PROFIBUS	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
Interface signal < 3 m	OK	-	-	-	-	-	-	-
Protection	-	-	-	OK	OK	-	-	OK
Partage de la charge	OK	-	-	-	-	-	OK	-
Bus standard	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
<b>Spécifications de base</b>				-	-	-		-
Ligne	4 kV/5 kHz/DCN	2 kV/2 Ω	4 kV/12 Ω	-	-	2,3 x U <sub>N</sub> <sup>2)</sup>	10 V <sub>RMS</sub>	-
Moteur	4 kV/5 kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Lignes de commande	2 kV/5 kHz/CCC	-	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Option PROFIBUS	2 kV/5 kHz/CCC	-	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Interface signal < 3 m	1 kV/5 kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Protection	-	-	-	8 kV AD 6 kV CD	10 V/m	-	-	-
Partage de la charge	4 kV/5 kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Bus standard	2 kV/5 kHz/CCC	-	4 kV/2 <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-

DM : Mode différentiel

CM : Mode commun

CCC : Couplage capacitif par étriers

DCN : Réseau de couplage direct

<sup>1)</sup> Injection sur blindage du câble

 2,3 x U<sub>N</sub> : impulsion de test max. 380 V<sub>CA</sub> : classe 2/1250 V<sub>POINTE</sub>, 415 V<sub>CA</sub> : classe 1/1350

<sup>2)</sup> V<sub>POINTE</sub>

## ■ Définitions

Les définitions sont classées en ordre alphabétique.

### Adaptation automatique au moteur, AAM :

Algorithme d'adaptation automatique au moteur qui détermine à l'arrêt les paramètres électriques du moteur raccordé.

### Arrêt :

Un état qui apparaît dans différentes situations, par exemple, en cas de surcharge du variateur de vitesse VLT. Un arrêt s'annule en appuyant sur Reset ou, dans certains cas, automatiquement.

### Arrêt verrouillé :

Un état qui apparaît dans différentes situations, par exemple, en cas de surcharge du variateur de vitesse VLT. Un arrêt verrouillé s'annule en mettant le secteur hors tension et en redémarrant le variateur de vitesse VLT.

### AWG :

Signifie American Wire Gauge, c'est-à-dire unité de mesure américaine de la section de câble.

### Caractéristiques VT :

Couple variable, s'utilise pour les pompes et ventilateurs.

### Entrées analogiques :

Les entrées analogiques permettent de programmer diverses fonctions du variateur de vitesse VLT. Il existe deux types d'entrées analogiques :

Entrée de courant,	0 - 20 mA
Entrée de tension,	0 - 10 V CC

### Entrées digitales :

Les entrées digitales permettent de programmer/commander diverses fonctions du variateur de vitesse VLT.

### f<sub>JOG</sub>

La fréquence appliquée au moteur lorsque la fonction jogging est activée (via les bornes digitales ou une communication en série).

### f<sub>M</sub>

La fréquence appliquée au moteur.

### f<sub>M,N</sub>

La fréquence nominale du moteur (plaque signalétique).

### f<sub>MAX</sub>

La fréquence maximale appliquée au moteur.

### f<sub>MIN</sub>

La fréquence minimale appliquée au moteur.

### h<sub>VLT</sub>

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

### I<sub>M</sub>

Le courant appliqué au moteur.

### I<sub>M,N</sub>

Le courant nominal du moteur (plaque signalétique).

### Initialisation :

En effectuant l'initialisation (voir paramètre 620 *mode d'exploitation*), le variateur de vitesse VLT est ramené au réglage d'usine.

### I<sub>VLT,MAX</sub>

Le courant maximal de sortie.

### I<sub>VLT,N</sub>

Le courant nominal de sortie pouvant être fourni par le variateur de vitesse VLT.

### LCP:

Le panneau de commande constituant une inter-face complète d'utilisation et de programmation des VLT Série 6000 HVAC.

Le panneau de commande est débrochable et peut être installé, à l'aide d'un kit de montage, à une di-stance maximale de 3 mètres du variateur de vitesse VLT, par exemple, sur la porte d'une armoire.

### LSB :

Bit de poids faible.

S'utilise en communications série.

### MCM:

Signifie Mille Circular Mil, unité de mesure américaine de la section de câble.

### MSB:

Bit de poids fort.

S'utilise en communications série.

### n<sub>M,N</sub>

La vitesse nominale du moteur (plaque signalétique).

### Ordre d'arrêt :

Voir Ordres de commande.

### Ordre de commande :

Le panneau de commande locale et les entrées digitales permettent de démarrer et d'arrêter le moteur raccordé.

Les fonctions sont divisées en deux groupes aux priorités suivantes :

Groupe 1 RAZ, Arrêt en roue libre, RAZ et Arrêt en roue libre, Arrêt rapide, Freinage par injection de courant continu, Arrêt et la touche [OFF/STOP]

Groupe 2 Démarrage, Impulsion de démarrage, In-version, Démarrage avec inversion, Jog-ging et Gel sortie

Le groupe 1 est appelé ordre de démarrage désactivé. Le groupe 1 diffère du groupe 2 en cela qu'il nécessite l'annulation de tous les signaux d'arrêt pour que le moteur puisse démarrer. Ensuite, le moteur est démarré par un simple signal de démarrage du groupe 2. Un ordre d'arrêt donné selon le groupe 1 entraîne l'affichage de STOP (arrêt). L'absence d'un ordre d'arrêt selon le groupe 2 entraîne l'affichage de STANDBY (veille).

Ordre de démarrage désactivé :

Un ordre d'arrêt faisant partie du groupe 1 d'ordres de commande, voir ce dernier.

Paramètres en ligne/hors ligne :

Les paramètres en ligne sont activés directement après la modification de la valeur de données. Les paramètres hors ligne sont seulement activés après avoir appuyé sur la touche OK de l'unité de commande.

PID :

Le régulateur PID maintient la sortie souhaitée pour le process (pression, température, etc.) en adaptant la fréquence de sortie en fonction de la variation de charge.

P<sub>M,N</sub>

La puissance nominale du moteur (plaque signalétique).

Process :

Il existe quatre process qui permettent de sauvegarder des paramétrages. Il est possible de changer entre les quatre paramétrages et d'éditer dans un process pendant qu'un autre est actif.

Réf. analogique

Signal appliqué aux entrées 53, 54 ou 60.  
Tension ou courant.

Réf. prédéfinie :

Une référence définie fixe pouvant être réglée de -100% à +100% de la plage de référence. Quatre références prédéfinies peuvent être sélectionnées par l'intermédiaire des bornes digitales.

Réf.<sub>MAX</sub>

La valeur maximale pouvant être adoptée par le signal de référence. Se règle au paramètre 205 *Référence maximale, Ref<sub>MAX</sub>*.

Réf.<sub>MIN</sub>

La valeur minimale pouvant être adoptée par le signal de référence. Se règle au paramètre 204 *Référence minimale, Réf<sub>MIN</sub>*.

Sorties analogiques :

Il existe deux sorties analogiques pouvant fournir un signal 0 - 20 mA, 4 - 20 mA ou un signal numérique.

Sorties digitales :

Il existe quatre sorties digitales, dont deux qui peuvent activer un relais. Les sorties peuvent fournir un signal 24 V CC (max. 40 mA).

Thermistance :

Une résistance dépendant de la température, placée à l'endroit où l'on souhaite surveiller la température (VLT ou moteur).

U<sub>M</sub>

La tension appliquée au moteur.

U<sub>M,N</sub>

La tension nominale du moteur (plaque signalétique).

U<sub>VLT, MAX</sub>

La tension de sortie maximale.

**■ Vue d'ensemble des paramètres et réglages d'usine**

No. #	Description du paramètre	Réglage d'usine	Gamme	Modif. en exploitation	4 process	Indice de conv.	Type de données
001	Langue	Anglais		Oui	Non	0	5
002	Process actif	Process 1		Oui	Non	0	5
003	Copie du process	Aucune copie		Non	Non	0	5
004	Copie LCP	Aucune copie		Non	Non	0	5
005	Valeur max. de lecture définie par l'utilisateur	100.00	0-999.999,99	Oui	Oui	-2	4
006	Unité de lecture définie par l'utilisateur	Aucune unité		Oui	Oui	0	5
007	Lecture gros afficheur	Fréquence, Hz		Oui	Oui	0	5
008	Afficheur ligne 1.1	Référence , Unité		Oui	Oui	0	5
009	Afficheur ligne 1.2 Lecture petit afficheur 1.2	Courant du moteur, A		Oui	Oui	0	5
010	Afficheur ligne 1.3	Puissance, kW		Oui	Oui	0	5
011	Unité de référence locale	Hz		Oui	Oui	0	5
012	Démarrage manuel sur LCP	Possible		Oui	Oui	0	5
013	Arrêt local LCP	Possible		Oui	Oui	0	5
014	Démarrage auto sur LCP	Possible		Oui	Oui	0	5
015	RAZ sur LCP	Possible		Oui	Oui	0	5
016	Verrouillage empêchant modification des données	Non verrouillé		Oui	Oui	0	5
017	Mode d'exploitation à la mise sous tension, commande locale	Redémarrage automatique		Oui	Oui	0	5

N° #	Description de paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modifica-		Indice de conversion	Type de don- nées
				tions au cours du fonctionnement	4-process		
100	<b>Configuration</b>	Boucle ouverte		Non	Oui	0	5
101	<b>Caractéristiques de couple</b>	Optimisation automatique de l'énergie		Non	Oui	0	5
102	<b>Puissance moteur, P<sub>M,N</sub></b>	Dépend de l'unité	0,25-500 kW	Non	Oui	1	6
103	<b>Tension moteur, U<sub>M,N</sub></b>	Dépend de l'unité	200-575 V	Non	Oui	0	6
104	<b>Fréquence moteur, f<sub>M,N</sub></b>	50 Hz	24-1000 Hz	Non	Oui	0	6
105	<b>Courant moteur, I<sub>M,N</sub></b>	Dépend de l'unité	0,01- <i>I</i> <sub>VLT,MAX</sub>	Non	Oui	-2	7
106	<b>Vitesse nominale moteur, n<sub>M,N</sub></b>	Dépend du par. 102 Puissance moteur	100-60000 tr/min	Non	Oui	0	6
107	<b>Adaptation automatique du moteur, AMA</b>	Optimisation désactivée		Non	Non	0	5
108	<b>Tension de démarrage des moteurs parallèles</b>	Dépend du par. 103	0,0-par. 103	Oui	Oui	-1	6
109	<b>Amort. résonance</b>	100 %	0 - 500 %	Oui	Oui	0	6
110	<b>Couple de démarrage élevé</b>	Inactif	0,0-0,5 s	Oui	Oui	-1	5
111	<b>Retard de démarrage</b>	0,0 s	0,0-120,0 s	Oui	Oui	-1	6
112	<b>Préchauffage moteur</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
113	<b>Préchauffage moteur, courant continu</b>	50 %	0 - 100 %	Oui	Oui	0	6
114	<b>Courant continu de freinage</b>	50 %	0 - 100 %	Oui	Oui	0	6
115	<b>Temps frein CC</b>	Inactif	0,0-60,0 s	Oui	Oui	-1	6
116	<b>Fréquence d'application du freinage par injection de courant continu</b>	Inactif	0,0-par. 202	Oui	Oui	-1	6
117	<b>Protection thermique du moteur</b>	Alarme ETR 1		Oui	Oui	0	5
118	<b>Facteur de puissance moteur</b>	0.75	0.50 - 0.99	Non	Oui	-2	6

No. #	Description du paramètre	Réglage d'usine	Gamme	Modif. en exploitation	4 process	Indice de conv.	Type de données
200	Gamme de fréquences de sortie	0 - 120 Hz	0 - 1000 Hz	Non	Oui	0	5
201	Fréquence de sortie, limite basse, $f_{MIN}$	0.0 Hz	0.0 - $f_{MAX}$	Oui	Oui	-1	6
202	Fréquence de sortie, limite haute, $f_{MAX}$	50 Hz	$f_{MIN}$ - par. 200	Oui	Oui	-1	6
203	Site référence	Liaison référence manuelle/auto		Oui	Oui	0	5
204	Référence minimale, Ref <sub>MIN</sub>	0.000	0.000-par. 100	Oui	Oui	-3	4
205	Référence maximale, Ref <sub>MAX</sub>	50.000	par. 100-999.999,999	Oui	Oui	-3	4
206	Temps de montée de la rampe	Selon l'appareil	1 - 3600	Oui	Oui	0	7
207	Temps de descente de la rampe	Selon l'appareil	1 - 3600	Oui	Oui	0	7
208	Montée/descente automatique de la rampe	Possible		Oui	Oui	0	5
209	Fréquence de jogging	10.0 Hz	0.0 - par. 100	Oui	Oui	-1	6
210	Type de référence	Sum		Oui	Oui	0	5
211	Référence prédéfinie 1	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
212	Référence prédéfinie 2	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
213	Référence prédéfinie 3	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
214	Référence prédéfinie 4	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
215	Limite de courant, $I_{LIM}$	1.0 x $I_{VLT,N/AI}$	0,1-1,1 x $I_{VLT,N/AI}$	Oui	Oui	-1	6
216	Largeur de bande de bipasse de fréquence	0 Hz	0 - 100 Hz	Oui	Oui	0	6
217	Bipasse de fréquence 1	120 Hz	0.0 - par.200	Oui	Oui	-1	6
218	Bipasse de fréquence 2	120 Hz	0.0 - par.200	Oui	Oui	-1	6
219	Bipasse de fréquence 3	120 Hz	0.0 - par.200	Oui	Oui	-1	6
220	Bipasse de fréquence 4	120 Hz	0.0 - par.200	Oui	Oui	-1	6
221	Avertissement : Courant bas, $I_{LOW}$	0.0 A	0.0 - par.222	Oui	Oui	-1	6
222	Avertissement : Courant haut, $I_{HIGH}$	$I_{VLT,MAX}$	Par.221 - $I_{VLT,MAX}$	Oui	Oui	-1	6
223	Avertissement : Fréquence basse, $f_{LOW}$	0.0 Hz	0.0 - par.224	Oui	Oui	-1	6
224	Avertissement : Fréquence haute, $f_{HIGH}$	120.0 Hz	Par.223 - par.200/202	Oui	Oui	-1	6
225	Avertissement : Référence basse, Ref <sub>LOW</sub>	-999,999.999	-999,999.999 - par.226	Oui	Oui	-3	4
226	Avertissement : Référence haute, Ref <sub>HIGH</sub>	999,999.999	Par.225 - 999,999.999	Oui	Oui	-3	4
227	Avertissement : Signal de retour bas, FB <sub>LOW</sub>	-999,999.999	-999,999.999 - par.228	Oui	Oui	-3	4
228	Avertissement : Signal de retour haut, FB <sub>HIGH</sub>	999,999.999	Par. 227 - 999,999.999	Oui	Oui	-3	4

Tout savoir sur le VLT 6000 HVAC

Modifications en cours d'exploitation :

Un "oui" signifie qu'il est possible de modifier le paramètre au cours de l'exploitation du variateur de vitesse VLT. En cas de "non", le variateur de vitesse VLT doit être arrêté avant d'effectuer une modification.

4 process :

Un "oui" signifie qu'il est possible de programmer le paramètre individuellement dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que chaque paramètre peut avoir quatre valeurs de données différentes. En cas de "non", la valeur de données sera la même dans les quatre process.

Indice de conversion :

Cet indice renvoie à un facteur de conversion à utiliser en cas d'écriture ou de lecture de données d'un variateur de vitesse VLT par un moyen de communications série.

Indice de conversion	Facteur de conversion
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

Type de données :

Le type de données indique le type et la longueur du télégramme.

Type de données :	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Sans signe 8 bits
6	Sans signe 16 bits
7	Sans signe 32 bits
9	Séquence de texte



N° #	N° du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modifi-			Type de don- nées
				cautions au cours du fonctionnement	4-process	Indice de conversion	
300	<b>Borne 16, Entrée digitale</b>	Reset		Oui	Oui	0	5
301	<b>Borne 17, Entrée digitale</b>	Gel sortie		Oui	Oui	0	5
302	<b>Borne 18, Entrée digitale</b>	Démarrage		Oui	Oui	0	5
303	<b>Borne 19, Entrée digitale</b>	Inversion		Oui	Oui	0	5
304	<b>Borne 27, Entrée digitale</b>	Lâchage moteur (contact NF)		Oui	Oui	0	5
305	<b>Borne 29, Entrée digitale</b>	Jogging		Oui	Oui	0	5
306	<b>Borne 32, Entrée digitale</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
307	<b>Borne 33, Entrée digitale</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
308	<b>Borne 53, tension entrée analogique</b>	Référence		Oui	Oui	0	5
309	<b>Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min.</b>	0,0 V	0,0-10,0 V	Oui	Oui	-1	5
310	<b>Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max.</b>	10,0 V	0,0-10,0 V	Oui	Oui	-1	5
311	<b>Borne 54, tension entrée analogique</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
312	<b>Borne 54, mise à l'échelle de la valeur min.</b>	0,0 V	0,0-10,0 V	Oui	Oui	-1	5
313	<b>Borne 54, mise à l'échelle de la valeur max.</b>	10,0 V	0,0-10,0 V	Oui	Oui	-1	5
314	<b>Borne 60, courant entrée analogique</b>	Référence		Oui	Oui	0	5
315	<b>Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min.</b>	4,0 mA	0,0-20,0 mA	Oui	Oui	-4	5
316	<b>Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max.</b>	20,0 mA	0,0-20,0 mA	Oui	Oui	-4	5
317	<b>Temporisation</b>	10 s	1-99 s	Oui	Oui	0	5
318	<b>Fonction à l'issue de la temporisation</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
319	<b>Borne 42, sortie</b>	0-I <sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA		Oui	Oui	0	5
320	<b>Borne 42, sortie, mise à l'échelle des impulsions</b>	5000 Hz	1-32000 Hz	Oui	Oui	0	6
321	<b>Borne 45, sortie</b>	0-f <sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA		Oui	Oui	0	5
322	<b>Borne 45, sortie, mise à l'échelle des impulsions</b>	5000 Hz	1-32000 Hz	Oui	Oui	0	6
323	<b>Relais 1, fonction de sortie</b>	Alarme		Oui	Oui	0	5
324	<b>Temp. relais 01/ON</b>	0,00 s	0-600 s	Oui	Oui	0	6
325	<b>Temp. relais 01/OFF</b>	0,00 s	0-600 s	Oui	Oui	0	6
326	<b>Relais 2, fonction de sortie</b>	En fonction		Oui	Oui	0	5
327	<b>Consigne impulsionnelle, fréquence max.</b>	5000 Hz	Dépend de la borne d'entrée	Oui	Oui	0	6
328	<b>Retour impulsionnel, fréquence max.</b>	25000 Hz	0-65000 Hz	Oui	Oui	0	6
364	<b>Borne 42, contrôle de bus</b>	0	0.0 - 100 %	Oui	Oui	-1	6
365	<b>Borne 45, contrôle de bus</b>	0	0.0 - 100 %	Oui	Oui	-1	6

Modifications au cours du fonctionnement :

Un Oui signifie que le paramètre peut être modifié, alors que le variateur de fréquence fonctionne. Un Non signifie que le variateur de fréquence doit être arrêté avant l'apport d'une modification.

4-setup :

Un Oui signifie qu'il est possible de programmer le paramètre individuellement dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que le même paramètre

peut avoir quatre valeurs de données différentes.  
En cas de Non, la valeur de donnée sera la même pour les quatre process.

Indice de conversion :

Cet indice renvoie à un facteur de conversion à utiliser en cas d'écriture ou de lecture de données au moyen d'un variateur de fréquence.

Indice de conversion	Facteur de conversion
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

Type de données :

Le type de données indique le type et la longueur du télégramme.

Type de données	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Sans signe 8 bits
6	Sans signe 16 bits
7	Sans signe 32 bits
9	Séquence de texte

N° de par. #	Description des paramètres	Réglage d'usine	Plage	Modifications au cours du fonctionnement	4-setup	Indice de conversion	Type de données
400	<b>Mode de reset</b>	Reset manuel		Oui	Oui	0	5
401	<b>Temporisation avant redémarrage automatique</b>	10 s	0-600 s	Oui	Oui	0	6
402	<b>Démarrage à la volée</b>	Inactif		Oui	Oui	-1	5
403	<b>Temporisation mode veille</b>	Inactif	0-300 s	Oui	Oui	0	6
404	<b>Fréquence de veille</b>	0 Hz	f <sub>MIN</sub> -Par.405	Oui	Oui	-1	6
405	<b>Fréquence de réveil</b>	50 Hz	Par.404-f <sub>MAX</sub>	Oui	Oui	-1	6
406	<b>Point de consigne surpression</b>	100 %	1 - 200 %	Oui	Oui	0	6
407	<b>Fréquence de commutation</b>	Selon l'appareil	3,0-14,0 kHz	Oui	Oui	2	5
408	<b>Méthode de réduction d'interférences</b>	ASFM		Oui	Oui	0	5
409	<b>Fonction en cas charge nulle</b>	Avertissement		Oui	Oui	0	5
410	<b>Fonction en cas de panne secteur</b>	Déclenchement		Oui	Oui	0	5
411	<b>Fonction en cas de surchauffe</b>	Déclenchement		Oui	Oui	0	5
412	<b>Retard de disjonction en limite de courant, I<sub>LM</sub></b>	60 s	0-60 s	Oui	Oui	0	5
413	<b>Retour minimum, FB<sub>MIN</sub></b>	0.000	-999 999,999- FB <sub>MIN</sub>	Oui	Oui	-3	4
414	<b>Retour maximum, FB<sub>MAX</sub></b>	100.000	FB <sub>MIN</sub> - 999 999,999	Oui	Oui	-3	4
415	<b>Unité en rapport avec la fonction boucle fermée</b>	%		Oui	Oui	-1	5
416	<b>Conversion du signal de retour</b>	Linéaire		Oui	Oui	0	5
417	<b>Calcul des signaux de retour</b>	Maximum		Oui	Oui	0	5
418	<b>Consigne 1</b>	0.000	FB <sub>MIN</sub> -FB <sub>MAX</sub>	Oui	Oui	-3	4
419	<b>Consigne 2</b>	0.000	FB <sub>MIN</sub> -FB <sub>MAX</sub>	Oui	Oui	-3	4
420	<b>Contrôle normal/inversé du PID</b>	Normal		Oui	Oui	0	5
421	<b>Anti-saturation PID</b>	Actif		Oui	Oui	0	5
422	<b>Fréquence de démarrage du PID</b>	0 Hz	F <sub>MIN</sub> -F <sub>MAX</sub>			-1	6
423	<b>Gain proportionnel PID</b>	0.01	0.0-10.00	Oui	Oui	-2	6
424	<b>Temps d'action intégrale du PID</b>	Inactif	0,01-9999,00 s (inactif)	Oui	Oui	-2	7
425	<b>Temps de dérivée du PID</b>	Inactif	0,0 (inactif)- 10,00 s	Oui	Oui	-2	6
426	<b>Limite de gain de dérivée du PID</b>	5.0	5.0 - 50.0	Oui	Oui	-1	6
427	<b>Temps de filtre retour du PID</b>	0.01	0.01 - 10.00	Oui	Oui	-2	6
430	<b>Mode incendie</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
431	<b>Fréquence de référence mode incendie, Hz</b>	50 Hz 60 Hz (É.-U.)	Fréq. min. (par. 201) à fréq. max. (par. 202)	Oui	Oui	-1	3
432	<b>Retard contournement mode incendie, s</b>	0 s	0-600 s	Oui	Oui	0	3
483	<b>Compensation CC dynamique</b>	Actif		Non	Non	0	5

N° de par. #	Description des paramètres	Réglage d'usine	Plage	Modifica-			
				tions au cours du fonctionnement	4-setup du	Indice de conversion	Type de données
500	<b>Protocole</b>	Protocole FC		Oui	Oui	0	5
501	<b>Adresse bus</b>	1	Dépend du par. 500	Oui	Non	0	6
502	<b>Vitesse transmis</b>	9600 bauds		Oui	Non	0	5
503	<b>Roue libre</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
504	<b>Freinage continu</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
505	<b>Démarrage</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
506	<b>Sens de rotation</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
507	<b>Choix du process</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
508	<b>Sélection de la référence prédéfinie</b>	Digitale ou série		Oui	Oui	0	5
509	<b>Lecture des données : Référence %</b>			Non	Non	-1	3
510	<b>Lecture des données : Référence unité</b>			Non	Non	-3	4
511	<b>Lecture des données : Signal retour</b>			Non	Non	-3	4
512	<b>Lecture des données : Fréquence</b>			Non	Non	-1	6
513	<b>Choix client</b>			Non	Non	-2	7
514	<b>Lecture des données : Courant</b>			Non	Non	-2	7
515	<b>Lecture des données : Puissance, kW</b>			Non	Non	1	7
516	<b>Lecture des données : Puissance, CV</b>			Non	Non	-2	7
517	<b>Lecture des données : Tension moteur</b>			Non	Non	-1	6
518	<b>Lecture des données : Tension CC</b>			Non	Non	0	6
519	<b>Lecture des données : Temp. moteur</b>			Non	Non	0	5
520	<b>Lecture des données : Temp variateur</b>			Non	Non	0	5
521	<b>Lecture des données : Entrée digitale</b>			Non	Non	0	5
522	<b>Lecture des données : Entrée analog 53</b>			Non	Non	-1	3
523	<b>Lecture des données : Entrée analog 54</b>			Non	Non	-1	3
524	<b>Lecture des données : Entrée analog 60</b>			Non	Non	-4	3
525	<b>Lecture des données : Réf. impulsions</b>			Non	Non	-1	7
526	<b>Lecture des données : Réf. externe %</b>			Non	Non	-1	3
527	<b>Lecture des données : Mot d'état, hexa</b>			Non	Non	0	6
528	<b>Lecture des données : Temp. radiateur</b>			Non	Non	0	5
529	<b>Lecture des données : Mot d'alarme, hexa</b>			Non	Non	0	7
530	<b>Lecture des données : Mot contrôle, hexa</b>			Non	Non	0	6
531	<b>Lecture des données : Mot avertis., hexa</b>			Non	Non	0	7
532	<b>Lecture des données : Mot d'état élargi, hexa</b>			Non	Non	0	7
533	<b>Text ligne 1</b>			Non	Non	0	9
534	<b>Text ligne 2</b>			Non	Non	0	9
535	<b>Retour 1/bus</b>			Non	Non	0	3
536	<b>Retour 2/bus</b>			Non	Non	0	3
537	<b>Lecture des données : État.relais</b>			Non	Non	0	5
538	<b>Lecture des données : Mot avertis. 2</b>			Non	Non	0	7
555	<b>Tps entre 2 mess</b>	1 s	1-99 s	Oui	Oui	0	5
556	<b>Action après tps</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
560	<b>Durée contournement N2</b>	Inactif	1-65534 s	Oui	Non	0	6
565	<b>Bus FLN, intervalle de temps</b>	60 s	1-65534 s	Oui	Oui	0	6
566	<b>Bus FLN, fonction à l'expiration de l'intervalle de temps</b>	Inactif		Oui	Oui	0	5
570	<b>Parité Modbus et constitution des messages</b>	Pas de parité	1 bit d'arrêt	Oui	Oui	0	5
571	<b>Dépassement de temps des communications Modbus</b>	100 ms	10-2000 ms	Oui	Oui	-3	6

N° de par. #	Description des paramètres	Réglage d'usine	Plage	Modifica-		Indice de conversion	Type de données
				tions au cours du fonctionnement	4-setup		
600	<b>Variables d'exploitation : Heures d'exploitation</b>			Non	Non	74	7
601	<b>Variables d'exploitation : Nombre d'heures de fonctionnement</b>			Non	Non	74	7
602	<b>Variables d'exploitation : Compteur kWh</b>			Non	Non	3	7
603	<b>Variables d'exploitation : Nombre de démarrages</b>			Non	Non	0	6
604	<b>Variables d'exploitation : Nombre de surchauffes</b>			Non	Non	0	6
605	<b>Variables d'exploitation : Nombre de surtensions</b>			Non	Non	0	6
606	<b>Enregistrement de données : Entrée digitale</b>			Non	Non	0	5
607	<b>Enregistrement de données : Mot de contrôle</b>			Non	Non	0	6
608	<b>Enregistrement de données : Mot d'état</b>			Non	Non	0	6
609	<b>Enregistrement de données : Référence</b>			Non	Non	-1	3
610	<b>Enregistrement de données : Signal de retour</b>			Non	Non	-3	4
611	<b>Enregistrement de données : Fréquence sortie</b>			Non	Non	-1	3
612	<b>Enregistrement de données : Tension de sortie</b>			Non	Non	-1	6
613	<b>Enregistrement de données : Courant de sortie</b>			Non	Non	-2	3
614	<b>Enregistrement de données : Tension continue</b>			Non	Non	0	6
615	<b>Mémoire des défauts : Code de défaut</b>			Non	Non	0	5
616	<b>Mémoire des défauts : Heure</b>			Non	Non	0	7
617	<b>Mémoire des défauts : Valeur</b>			Non	Non	0	3
618	<b>Reset du compteur kWh</b>	Pas de reset		Oui	Non	0	5
619	<b>Reset compteur heures de fonctionnement</b>	Pas de reset		Oui	Non	0	5
620	<b>Mode d'exploitation</b>	Fonction normale		Oui	Non	0	5
621	<b>Plaque signalétique : Type d'unité</b>			Non	Non	0	9
622	<b>Plaque signalétique : Composant de puissance</b>			Non	Non	0	9
623	<b>Plaque signalétique : N° de code VLT</b>			Non	Non	0	9
624	<b>Plaque signalétique : Version logiciel</b>			Non	Non	0	9
625	<b>Plaque signalétique : N° identification LCP</b>			Non	Non	0	9
626	<b>Plaque signalétique : N° identification base de données</b>			Non	Non	-2	9
627	<b>Plaque signalétique : N° d'identification composant puissance</b>			Non	Non	0	9
628	<b>Plaque signalétique : Type d'option application</b>			Non	Non	0	9
629	<b>Plaque signalétique : N° de code option application</b>			Non	Non	0	9
630	<b>Plaque signalétique : Type d'option de communication</b>			Non	Non	0	9
631	<b>Plaque signalétique : N° de code, option de communication</b>			Non	Non	0	9
655	<b>Mémoire des défauts : Temps réel</b>			Non	Non	-4	7

Tout savoir sur le VLT  
 6000  
 HVAC

Modifications en cours de fonctionnement :

"Oui" signifie que le paramètre peut être modifié alors que le variateur de fréquence fonctionne.

"Non" signifie que le variateur de fréquence doit être arrêté avant l'apport d'une modification.

4-setup :

"Oui " signifie qu'il est possible de programmer le paramètre individuellement dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que le même paramètre peut avoir quatre valeurs de données différentes.

En cas de "non", la valeur de données sera la même pour les quatre process.

Indice de conversion :

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

Indice de conversion	Facteur de conversion
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

Type de données :

Le type de données indique le type et la longueur du télégramme.

Type de données	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Sans signe 8 bits
6	Sans signe 16 bits
7	Sans signe 32 bits
9	Séquence de texte

**■ Indice**
**A**

Avertissement général .....	5
Accélération et décélération .....	129
Accélération/décélération digitale.....	95
Action en cas d'absence de charge.....	145
Activer RTC .....	130
Adaptation automatique au moteur, ACTIVE.....	113
Affichage .....	96, 108
Alimentation externe 24 V CC.....	47
Alimentation secteur (L1, L2, L3) : .....	45
Anti-saturation.....	153
Arrêt en roue libre (contact NF).....	128
Autorisation de marche .....	130
Autorisation marche.....	95
Avertissement : .....	5
Avertissement : Haute fréquence, .....	125
Avertissement démarrages imprévus .....	5
Avertissement haute tension.....	70
Avertissement référence haute .....	125
Avertissements et alarmes .....	190

**B**

Boucle fermée .....	146
Branchement du transmetteur .....	95
Bruit acoustique.....	202

**C**

communication série .....	79
courant bas, .....	124
Câble de compensation .....	79
Câbles .....	70
Câbles blindés .....	70
Câbles moteur .....	90
Câbles, longueurs et sections : .....	47
Caractéristiques de contrôle: .....	47
Caractéristiques de couple .....	45, 111
Caractéristiques de sortie VLT (U, V, W) : .....	45
Caractéristiques techniques .....	45, 50
Carte de commande .....	91
Carte de commande, alimentation 24 V CC : .....	46
Carte de commande, entrées analogiques : .....	46
Carte de commande, entrées digitales : .....	45
Carte de commande, RS 485 communication série .....	47
Carte de commande, sorties digitales/impulsions et analogiques .....	46
Carte de relais.....	184
Charge et moteur 100 - 117 .....	111
Choix du process .....	129
Commande locale.....	97

Commutateur RFI .....	71
Commutateurs 1-4.....	93
Commutation sur l'entrée .....	201
Conditions d'exploitation extrêmes.....	200
Configuration de la lecture définie par l'utilisateur .....	105
Configuration du process .....	104
Consigne .....	152
Copie de process .....	105
Copie LCP .....	105
Couple de serrage .....	88
Courant de fuite .....	199
Courant moteur.....	112

**D**

Déclassement pour fréquence de commutation élevée.....	203
Déclassement pour température ambiante .....	202
dimensions des vis.....	88
Déclassement pour fonctionnement à faible vitesse .....	203
Déclassement pour installation de câbles moteurs longs ou à section augmentée.....	203
Déclassement pour pression atmosphérique .....	203
Déclenchement verrouillé.....	190
Défaut de mise à la terre .....	200
Définitions .....	211
Démarrage .....	129
Démarrage à la volée .....	142
Démarrage automatique .....	130
Démarrage automatique sur LCP.....	109
Démarrage avec inversion .....	129
Démarrage manuel sur LCP .....	109
Démarrage mode local.....	130
Démarrage/arrêt unipolaire.....	95
Documentation disponible.....	8
Données paramètres .....	102

**E**

Encombrement .....	63
Entrées analogiques.....	131
Entrées digitales .....	127
Entrées et sorties, 300-365.....	127
Environnement .....	48
Environnements agressifs .....	198
Essai de haute tension .....	74
Exemple de raccordement.....	94

**F**

Filtre harmonique .....	43, 156
Fonction en cas de panne secteur .....	145
Fonction en cas de surchauffe .....	145
Fonctions d'application 400-427 .....	142
Fonctions de service .....	179

Formulaire de commande.....	32	Méthode de réduction des interférences .....	145
Fréquence de commutation .....	144	Marquage CE.....	16
Fréquence de référence mode incendie, Hz.....	156	MCT 10.....	33
Fréquence du moteur, .....	112	Menu rapide.....	102
FR.COMMUT/FR.MOT.....	145	Messages d'état .....	188
Freinage par injection de CC.....	115	Mise à l'échelle des impulsions .....	137
Freinage par injection de CC logique négative .....	128	Mise à la terre .....	70, 79, 90
Fusibles .....	60	Mode d'affichage.....	183
<b>G</b>		Mode d'exploitation .....	182
Gamme de fréquence de sortie.....	118	Mode incendie .....	11, 130, 155
Gel référence .....	129	Mode incendie inversé .....	130
Gel sortie .....	129	Mode process, intégral PID.....	154
<b>H</b>		Mode Reset.....	142
Humidité ambiante .....	204	Mode veille.....	143
<b>I</b>		Modification de données .....	101
Installation mécanique .....	67	Montage des moteurs en parallèle.....	89
Immunité CEM .....	209	<b>N</b>	
Inactive .....	131	Normes de sécurité.....	5
Indice de conversion : .....	215	<b>O</b>	
Initialisation .....	101	Octet de contrôle des données .....	159
Installation électrique - mise à la terre de câbles de commande	79	OFF/STOP sur LCP.....	109
Installation électrique selon les normes CEM .....	75	Outils informatiques .....	33
Installation électrique, .....	121	<b>P</b>	
Installation électrique, câbles de commande .....	92	PLC.....	79
Installation électrique, protections .....	120	Panneau de commande - LCP .....	96
Installation d'une alimentation externe de 24 V CC.....	90	Panneau de commande locale .....	96
Inversion .....	129	Pas de fonction.....	128
Isolation galvanique .....	199	PELV .....	199
<b>J</b>		Pic de tension sur le moteur .....	201
Jogging .....	130	PID de régulation de process .....	148
Journal des défauts.....	181	Plaque d'identification .....	183, 183
Journal des données.....	180	Précision de la sortie d'affichage (paramètres 009 à 012 ) :Sortie d'affichage): .....	48
<b>L</b>		Process .....	104
Langue.....	104	Profibus DP-V1 .....	33
Largeur de bande de bipasse de fréquence.....	123	Programmation .....	104
Les cartes de communication optionnelles pouvant être connectées sont les suivantes : LonWorks, DeviceNet, Modbus RTU et Profibus.....	15	Protection .....	48
Les filtres harmoniques.....	43	Protection supplémentaire quant au contact indirect.....	71
Limite de courant.....	123	Protection thermique du moteur.....	90, 116
Logiciel PC.....	33	Protections.....	81
Longueur du télégramme .....	158	Puissance moteur .....	111
<b>M</b>		<b>R</b>	
		Référence .....	131
		Référence d'impulsions .....	130
		Référence digitale .....	122
		Référence liée manuelle/automatique.....	120



Référence maximum,.....	120
Référence potentiomètre .....	95
Référence prédéfinie.....	129
Références et limites .....	118
Réglages d'usine .....	213
Régulation à 2 zones.....	95
Réseau IT .....	71
Résultat des essais CEM .....	208
Raccordement au moteur.....	89
Raccordement du bus .....	93
Raccordement du bus CC.....	90
Raccordement relais.....	146
Raccordement secteur.....	124
Refroidissement .....	67
Relais 1 .....	139
Relais 2 .....	139
Relais de sortie.....	47
Relais de sortie .....	139
Relais01 .....	140
Rendement .....	205
Reset .....	128
Reset et lâchage moteur (contact NF) .....	128
Reset sur LCP .....	109
Retard contournement mode incendie, s .....	156
Retard de disjonction en limite de courant, I <sub>LIM</sub> .....	146
Retour.....	146, 154
Retour impulsional.....	130

### S

Sens de rotation du moteur .....	89
Séquence de numéros de code .....	28
Sens de rotation du moteur .....	89
Signal de retour.....	131
Sortie analogique .....	134
Structure télégramme .....	158

### T

Temporisation .....	133
Temps de descente de la rampe .....	121
Temps demontée de la rampe .....	120
Tension du moteur.....	112
Thermistance .....	131
Touches de commande .....	96
Type de référence.....	121

### U

Unité de commande LCP .....	96
Unités .....	146
Utilisation de câbles conforme à critères CEM.....	78
Utilisation des références.....	119
Utilisation des retours .....	150

### V

Ventilation du VLT 6000 HVAC intégré.....	74
Verrouillage de sécurité .....	129
Verrouillage empêchant la modification de données .....	130
Verrouillage empêchant une modification des données .....	110
Vibrations et chocs .....	204
Vitesse de transmission en bauds.....	158
Vitesse nominale du moteur .....	113
Voyants .....	96, 97

### É

Émission de chaleur du VLT 6000 HVAC .....	74
--	----