

Instrukcja obsługi



Spis treści

Instrukcja bezpieczeństwa

1. Dane podstawowe

- 1.1. Typy przemiennika częstotliwości.
- 1.2. Instalacja
- 1.3. Wygląd zewnętrzny i części przemiennika
 - 1.3.1 Przemienniki do mocy 75kW
 - 1.3.2. Przemienniki powyżej mocy 75kW

2. Specyfikacja

- 2.1. Dane znamionowe dla zasilania 3x230V (moce 0,75kW - 22kW)
- 2.2. Dane znamionowe dla zasilania 3x400V (moce 0,75kW - 22kW)
- 2.3. Dane znamionowe dla zasilania 3x400V (moce 30kW - 160kW)
- 2.4. Sterowanie
 - 2.4.1 Kontrola
 - 2.4.2. Operowanie
 - 2.4.3. Funkcje zabezpieczeń
 - 2.4.4. Struktura i środowisko

3. Instalacja

- 3.1. Uwagi przy instalacji
- 3.2. Wymiary urządzeń (wersja IP21)
- 3.3. Wymiary przemienników dla wersji IP54
- 3.4. Tabela wymiarów głównych oraz wagi przemienników dla wykonania IP21
- 3.5. Tabela wymiarów głównych oraz wagi przemienników dla wykonania IP54
- 3.6. Sposób instalacji dla przemienników IP54

4. Instalowanie dla przemiennika o stopniu ochrony IP21

- 4.1. Zdejmowanie osłony przedniej
- 4.2. Zdejmowanie osłony przedniej dla przemienników od mocy 90kW
- 4.3. Wbudowany filtr EMC
- 4.4. Uwagi do przewodowania
- 4.5. Uziemienie
- 4.6. Listwa zaciskowa w przemienniku (część siłowa)
- 4.7. Specyfikacja przewodów i zabezpieczeń
- 4.8. Listwa zaciskowa sterownicza
- 4.9. Opis zacisków obwodu sterowniczego
- 4.10 Funkcja EASY START

5.1 Urządzenia zewnętrzne

- 5.1.1. Kolejność urządzeń
- 5.1.2. Specyfikacja dławika AC
- 5.1.3. Akcesoria (zabezpieczenia, filtry, rezystory)
- 5.1.4. Moduły hamujące
- 5.1.5. Rezystory hamujące

6.1. Jak używać klawiatury LCD

- 6.1.1. Widok klawiatury graficznej LCD
- 6.1.2. Kompozycja Menu przemiennika
- 6.1.3. Przycisk MODE
- 6.1.4. Poruszanie się pomiędzy parametrami w danej grupie
- 6.1.5. Przechodzenie pomiędzy funkcjami
- 6.1.6. Nastawianie i zmiana parametrów
- 6.1.7. Monitorowanie aktualnych parametrów pracy przemiennika

- 6.1.8. Monitorowanie błędów i awarii
- 6.1.9. Powrót do ustawień fabrycznych
- 7.1 Podstawowe funkcje
 - 7.1.1. Jak ustawić częstotliwość?
 - 7.1.2. Podtrzymanie wartości analogowej
 - 7.1.3. Zmiana wyświetlania częstotliwości z [Hz] na jednostkę [Obr/min]
 - 7.1.4. Praca z częstotliwościami krokowymi
 - 7.1.5. Wybór metody sterowania przemiennika (Start/Stop przemiennika)
 - 7.1.6. Wybór sterowania lokalnego/zdalnego poprzez przyciski wielofunkcyjne.
 - 7.1.7. Blokada kierunku pracy przemiennika (Run Prevent)
 - 7.1.8. Automatyczny start po podaniu zasilania
 - 7.1.9. Automatyczny start po skasowaniu awarii i zaniku awarii
 - 7.1.10. Nastawianie czasu przyspieszania/hamowania i ich charakterystyk.
 - 7.1.11. Charakterystyki przyspieszania/hamowania
 - 7.1.12. Zatrzymanie przyspieszania/hamowania
 - 7.1.13. Sterowanie wg. charakterystyk U/F
 - 7.1.14. ..Forsowanie (wzmocnienie) momentu
 - 7.1.15. Nastawa napięcia wyjściowego przemiennika
 - 7.1.16. Wybór metody startu przemiennika
 - 7.1.17. Wybór metody zatrzymania silnika przez przemiennik
 - 7.1.18. Zatrzymanie z hamowaniem DC
 - 7.1.19. Praca z granicami częstotliwości
 - 7.1.20. Drugie źródło sterowania przemiennika
 - 7.1.21. Kontrola wejść wielofunkcyjnych P1-P8
 - 7.1.22. Wejścia i wyjścia cyfrowe przy użyciu dodatkowej karty rozszerzeń I/O
- 8.1. Zaaplikowane funkcje
 - 8.1.1. Zmiana nastaw częstotliwości przy użyciu dodatkowych funkcji odnoszących się do częstotliwości
 - 8.1.2. Częstotliwość nadrzędna JOG
 - 8.1.3. Sterowanie Góra /Dół (tzw. motopotencjometr)
 - 8.1.4. Sterowanie 3-przewodowe (impulsowe)
 - 8.1.5. Funkcja „bezpiecznego działania”
 - 8.1.6. Funkcja przytrzymania częstotliwości
 - 8.1.7. Kompensacja poślizgu
 - 8.1.8. Regulacja PID (praca ze sprzężeniem zwrotnym)
 - 8.1.9. Autotuning silnika
 - 8.1.10. Sterowanie U/f z użyciem czujnika prędkości
 - 8.1.11. Sterowania bezczujnikowe wektorowe 1
 - 8.1.12. Sterowania bezczujnikowe wektorowe 2
 - 8.1.13. Sterowanie wektorowe czujnikowe
 - 8.1.14. Sterowanie momentowe
 - 8.1.15. Funkcja Droop „opadania”
 - 8.1.16. Zmiana sterowania prędkościowego / momentowego
 - 8.1.17. Kinetyczne buforowanie energii
 - 8.1.18. Funkcja oszczędzania energii
 - 8.1.19. Funkcja szukania prędkości
 - 8.1.20. Automatyczny restart po ustaniu awarii
 - 8.1.21. Częstotliwość nośna (głośna praca silnika)
 - 8.1.22. Funkcja 2-go silnika
 - 8.1.23. Praca z By-passem
 - 8.1.24. Kontrola wentylatora chłodzącego
 - 8.1.25. Wybór częstotliwości zasilania
 - 8.1.26. Wybór napięcia znamionowego sieci

- 8.1.27. Kopiowanie parametrów do klawiatury
- 8.1.28. Powrót do ustawień fabrycznych.
- 8.1.29. Zabezpieczanie przed zmianą i ukrywanie parametrów
- 8.1.30. Dodawanie parametrów do grupy użytkownika „User Group” USR
- 8.1.31. Dodawanie parametrów do grupy Macro
- 8.1.32. Funkcja Easy start
- 8.1.33. Pozostałe parametry w grupie konfiguracyjnej CNF
- 8.1.34. Funkcja zegara (opóźnienia)
- 8.1.35. Funkcja pracy sekwencyjnej
- 8.1.36. Aplikacja trawersowa
- 8.1.37. Kontrola hamulca
- 8.1.38. Kontrola On/Off wyjścia wielofunkcyjnego
- 8.1.39. Funkcja MMC- sterowanie wielosilnikowe
- 8.1.40. Unikanie pracy regeneratywnej dla tłoczenia
- 8.1.41. Tryb pożarowy

9.1. Funkcje monitorowania

- 9.1.1. Monitorowanie parametrów pracy na klawiaturze
- 9.1.2. Monitorowanie błędów i awarii
- 9.1.3. Wyjście analogowe
- 9.1.4. Wybór funkcji wyjść przekaźnikowych i wielofunkcyjnych
- 9.1.5. Funkcja błędu na wyjściu cyfrowym
- 9.1.6. Opóźnienie czasowe wyjść cyfrowych i wybór wyjść NO/NC
- 9.1.7. Monitorowanie czasu pracy

10.1. Funkcje zabezpieczeń

- 10.1.1. Ochrona silnika
- 10.1.2. Ochrona przez przeciążeniem
- 10.1.3. Ochrona przed utykem
- 10.1.4. Wejście czujnika temperaturowego silnika
- 10.1.5. Zabezpieczenia przemiennika przed zanikiem faz
- 10.1.6. Zewnętrzny sygnał awarii
- 10.1.7. Przeciążenia przemiennika
- 10.1.8. Utrata komunikacji klawiaturą
- 10.1.9. Nastawa parametrów rezystancji hamowania
- 10.1.10. Zabezpieczenie przed niedociążeniem
- 10.1.11. Błąd przekroczenia prędkości
- 10.1.12. Błąd wahania prędkości
- 10.1.13. Błąd enkodera
- 10.1.14. Błąd wentylatora chłodzącego przemiennik
- 10.1.15. Działanie przy błędzie zbyt niskiego napięcia zasilania
- 10.1.16. Blokowanie wyjścia poprzez wejście wielofunkcyjne
- 10.1.17. Kasowanie błędów i awarii
- 10.1.18. Działanie przemiennika w przypadku błędu karty opcyjnej
- 10.1.19. Detekcja braku silnika na wyjściu przemiennika
- 11.1 Opis błędów oraz awarii

11.2 Opis alarmów

12. Opis wszystkich parametrów

13. Rozwiązywanie problemów i lista czynności okresowych

Dziękujemy za zakup przemiennika częstotliwości LS!

W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem.

W przeciwnym razie może dojść do pożaru.

spowodować dalsze uszkodzenia.

W przeciwnym razie może to

W przeciwnym razie może dojść do poparzeń skóry.

W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem.

W przeciwnym razie może dojść do porażenia prądem.

Przenoszenie i instalacja

- Przy przenoszeniu zwróć uwagę na wagę produktu.
- Instaluj urządzenie zgodnie z instrukcją uruchomienia.
- Nie zdejmuj pokrywy falownika podczas transportu.
- Nie stawiaj ciężkich elementów na falownik.
- Sprawdź czy właściwa jest pozycja urządzenia przy transporcie.
- Nie rzucaj opakowaniem z urządzeniem lub samym urządzeniem.
- Impedancja doziemna powinna być mniejsza niż IOQ dla zasilania 1-fazowego lub mniej niż IOQ dla zasilania 3-fazowego.
- Użytkuj falownik przy zachowaniu następujących warunków środowiskowych:

Temp. zewnętrzna pracy	- 10 ~ 50 C (praca stało-momentowa) - 10 ~ 40 C (praca zmienne-momentowa)
Wilgotność	90% 0 lub mniej
Temp. przechowywania	- 20 ~ 65 C
Lokalizacja	Miejsca chronione przed korozją, oparami oleju i kurzem, niepalne
Wysokość i wibracje	Max. 1.000m nad poziomem morza, Max. 5.9m/sec ² (0.6G) lub mniej
Ciśnienie atmosferyczne	70 ~ 106 kPa

Przewodowanie

- Nie podłączaj kondensatorów do poprawy współczynnika mocy, dławików wejściowych oraz filtrów wejściowych na wyjście falownika.
- Kolejność podłączenia faz U, V, W na wyjściu falownika determinuje kierunek obrotów silnika.
- Podłączenie zasilania falownika na zaciski wyjściowe spowoduje uszkodzenie urządzenia.
- Przed rozpoczęciem podłączania przewodów należy dokładnie przeczytać instrukcję.
- Zawsze najpierw zamontuj przemiennik a dopiero później podłączaj przewody

Próbnny start

- Sprawdź wszystkie niezbędne parametry przed uruchamianiem. Zmiana niektórych parametrów może być wymagana z uwagi na charakter obciążenia.
- Zawsze podawaj właściwe napięcie zasilania na zaciski falownika. W przeciwnym razie dojdzie do uszkodzenia urządzenia.

Środki ostrożności przy uruchomieniu

- Przy wybraniu opcji autorestartu uważaj, aby nie dotykać części wirujących silnika, gdyż po ustąpieniu awarii zacznie on pracować.
- Przycisk stop na klawiaturze jest aktywny, gdy wybrana jest taka opcja sterowania.
- Po resecie awarii należy uważać, gdyż przy załączonym sygnale start oraz gdy mamy obecny sygnał zadający prędkości, silnik może nagle zacząć się obracać..
- Nie zmieniaj i nie modyfikuj żadnej części w falowniku.
- W razie potrzeby używaj filtrów przeciwzakłóceńowych do redukcji zakłóceń elektromagnetycznych, jeśli nie jest on w standardzie wyłącznika. W przeciwnym razie przemiennik może zakłócać urządzenia znajdujące się w pobliżu.
- W przypadku wahań napięcia wejściowego, użyj dławika sieciowego. Brak dławika może powodować wzrost temperatury kondensatorów do poprawy współczynnika mocy, zasilaczy, lub ich uszkodzenie
- Przed programowaniem falownika i uruchomieniem silnika zresetuj ustawienia falownika do ustawień fabrycznych
- Sprawdź ustawienia częstotliwości falownika przed uruchomieniem silnika. Dostosuj tą częstotliwość do możliwości znamionowych silnika.

Środki ostrożności przed awariami

- Przy ważnych maszynach zapewnij dodatkowe zabezpieczenia np. hamulec bezpieczeństwa, który będzie ochraniał inne urządzenia przed niebezpiecznymi skutkami awarii falownika.

Uwagi montażowe

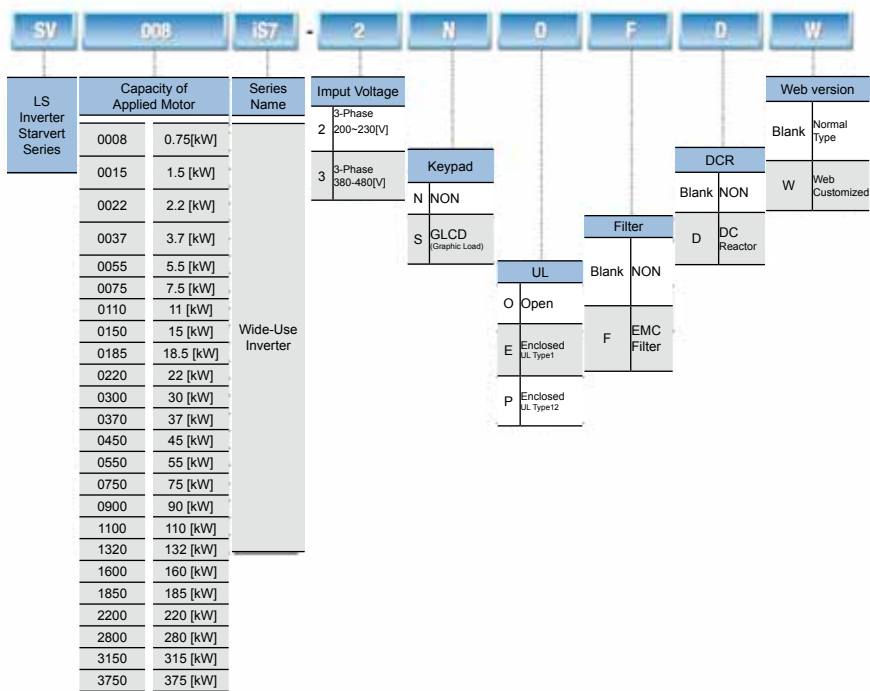
- Podłączając przewody zasilające i siłowe, używaj odpowiedniej siły przykręcania do zacisków Przemiennika. Zbyt słabe, bądź zbyt silne przykręcenie przewodów może powodować zwarcia, uszkodzenia zacisków lub zakłócenia

- Używaj przewodów miedzianych min. 600V, odpornych na temp 75°C
- Sugerujemy używanie ekranowanych kabli siłowych silnikowych. Brak kabli ekranowanych może skutkować generacją niepożądanych zakłóceń do otoczenia.
- Sprawdź przed podłączaniem przewodów wyjściowych, e zasilanie falownika jest wyłączone
- W przypadku, gdy do falownika jest podłączonych więcej niż jeden silnik, suma przewodów silnikowych nie powinna być większa niż 200m. Nie używaj przewodów 3-żyłowych dla dużych odległości. Z uwagi na pojemności pomiędzy przewodami, może wtedy zadziałać zabezpieczenie falownika lub mieć niewłaściwy wpływ na pracę silnika.
- Ponieważ długości przewodów do silnika mogą być różne, zależnie od długości przewodów powinna być ustawiona częstotliwości kluczowania (częstotliwość nośna) falownika.

Długość przewodu pomiędzy falownikiem a silnikiem	Do 50m	Do 100m	Powyżej 100m
Częstotliwość nośna	Mniejsza niż 15kHz	Mniejsza niż 5kHz	Mniejsza niż 2,5kHz

- Dla falowników do mocy 3,7kW długość przewodów nie powinna być dłuższa niż 100m.
- Długości przewodów mogą być dłuższe w przypadku stosowania filtrów wyjściowych lub dławików.
- Na wyjściu falownika nie stosuj urządzeń do poprawy współczynnika mocy, układy przepięciowe oraz wejściowe filtry RFI

Po wyjęciu przemiennika z opakowania sprawdź czy produkt jest dokładnie tym który był zamawiany. Poniżej sposób budowania typu przemiennika

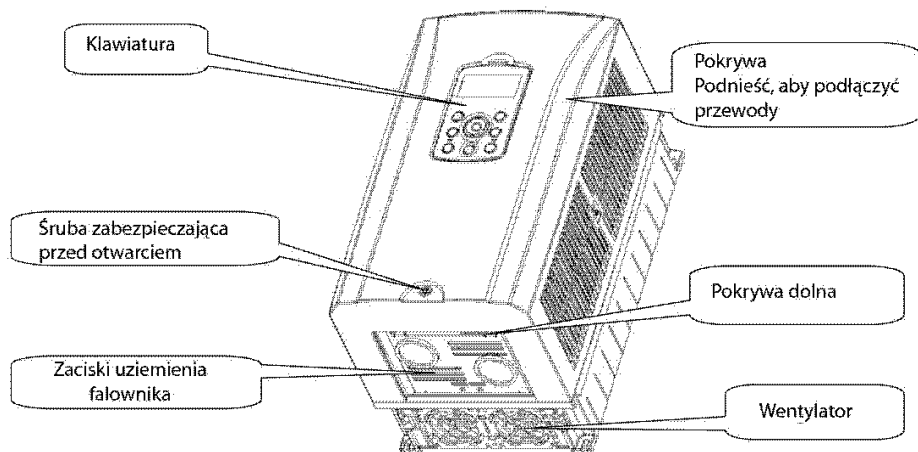


Jeżeli dostarczony produkt będzie nosił ślady uszkodzenia lub wzbudzi jakiegokolwiek wątpliwości, niezwłocznie skontaktuj się z dystrybutorem urządzenia w celu wyjaśnienia.

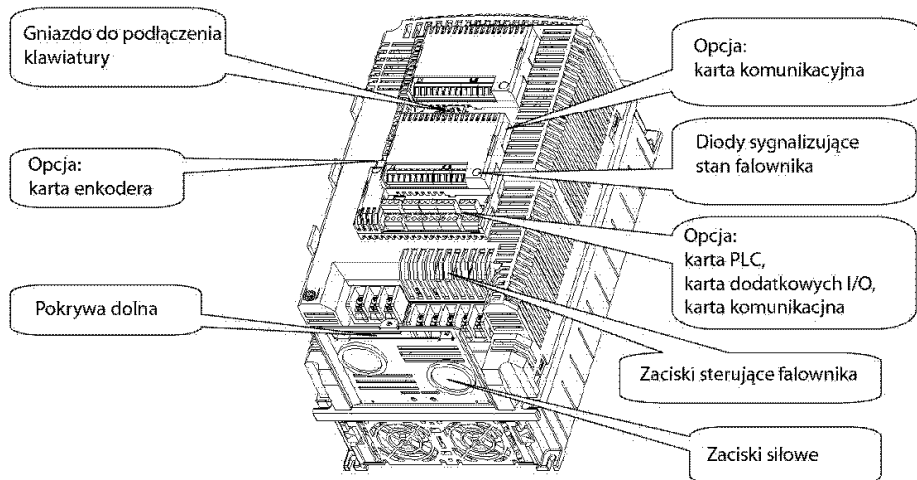
Upewnij się czy właściwie przygotowane zostało miejsce pracy urządzenia jeśli chodzi o miejsce instalacji, środowisko pracy w przeciwnym razie może to skrócić czas żywotności przemiennika oraz jego właściwości.

Podłącz przewody zasilając, silnikowe oraz sygnałów sterujących do zacisków siłowych i sterowniczych. W przypadku błędnego podłączenia, szczególnie przewodów siłowych może doprowadzić do uszkodzenia urządzenia lub urządzeń z nim współpracujących.

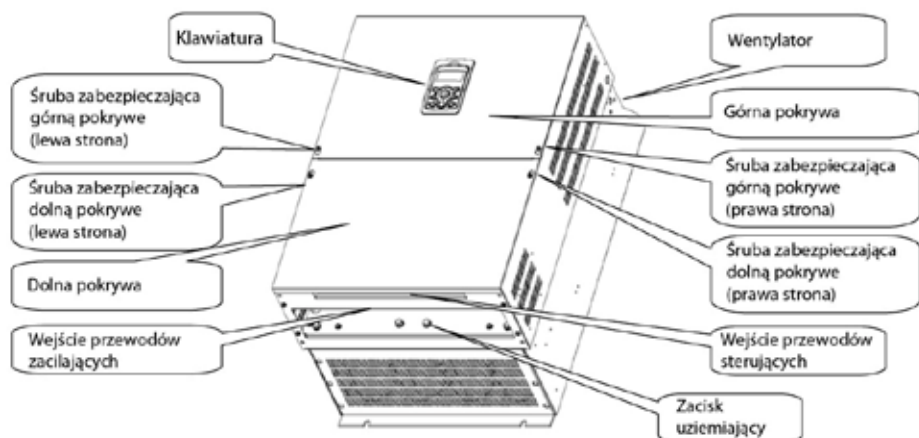
Wygląd urządzenia



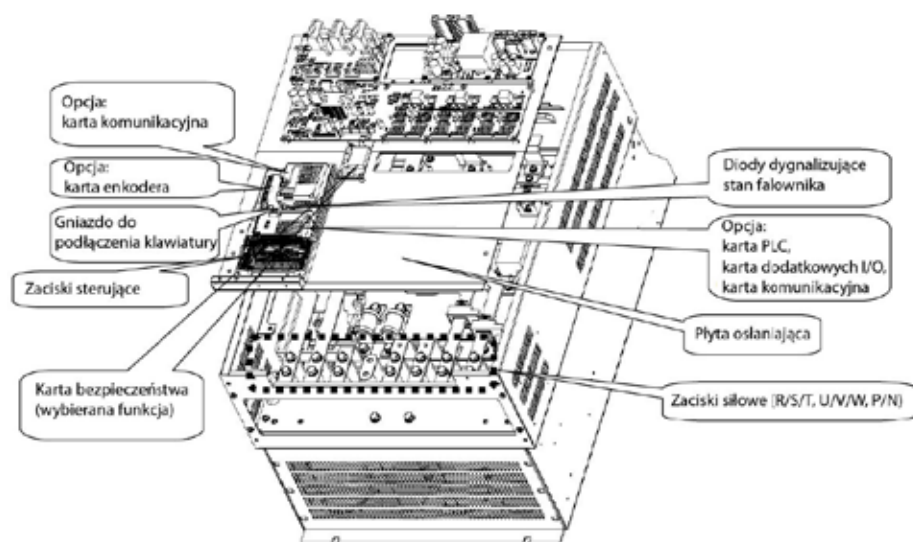
Wygląd bez pokrywy przedniej



Wygląd urządzenia



Wygląd bez pokrywy przedniej



Moc silnika	HP		1	2	3	5	7.5	10	15	20	25	30
	kW		0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22
Dane znam. wyjściowe	Moc [kVA]		1.9	3.0	4.5	6.1	9.1	12.2	17.5	22.9	28.2	33.5
	Prąd FLA [A]	CT	5	8	12	16	24	32	46	60	74	88
		VT	8	12	16	24	32	46	60	74	88	124
	Częstotliwość		0 ~ 400 Hz									
	Napięcie		3-fazowe 200 ~ 230 V									
Dane znam. wejściowe	Napięcie		3-fazowe 200 ~ 230 V (-15 % ~ + 10 %)									
	Częstotl iwość		50 ~ 60 Hz (±5 %)									
	Prąd FLA [A]	CT	8.3	12.9	18.6	24	32.9	41.4	58	69	88	96
		VT	7	10.6	14.8	21.5	28	42	52	60	75	107

							-	-	-	-	-
Moc silnika	HP	40	50	60	75	100	-	-	-	-	-
	kW	30	37	45	55	75	-	-	-	-	-
Dane znam. wyjściowe	Moc [kVA]		46	57	69	84	116	-	-	-	-
	Prąd FLA [A]	CT	116	146	180	220	288	-	-	-	-
		VT	146	180	220	288	345	-	-	-	-
	Częstotliwość		0 ~ 400 Hz								
	Napięcie		3-fazowe 200 ~ 230 V								
Dane znam. wejściowe	Napięcie		3-fazowe 200 ~ 230 V (-15 % ~ + 10 %)								
	Częstotliwość		50 ~ 60 Hz (±5 %)								
	Prąd FLA [A]	CT	121	154	191	233	305	-	-	-	-
		VT	152	190	231	302	362	-	-	-	-

Moc silnika	HP		1	2	3	5	7.5	10	15	20	25	30
	kW		0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22
Dane znam. wyjściowe	Moc [kVA]		1.9	3.0	4.5	6.1	9.1	12.2	17.5	22.9	28.2	33.5
	Prąd FLA [A]	CT	2.5	4	6	8	12	16	24	30	39	45
		VT	4	6	8	12	16	24	30	39	45	61
	Częstotliwość		0 ~ 400 Hz									
	Napięcie		3-fazowe 380 ~ 480 V									
Dane znam. wejściowe	Napięcie		3-fazowe 380 ~ 480 V (-15 % ~ + 10 %)									
	Częstotl iwość		50 ~ 60 Hz (±5 %)									
	Prąd FLA [A]	CT	4.3	7.5	10,6	15,4	21	25,8	39	44	57	57
		VT	3,5	5,3	7,3	10,8	13,8	22,5	26	33	40	52

											-
Moc silnika	HP	40	50	6	75	100	120	150	180	225	-
	kW	30	37	45	55	75	90	110	132	160	-
Dane znam. wyjściowe	Moc [kVA]	46	57	69	84	116	139	170	201	248	-
	Prąd FLA [A]	CT	61	75	91	110	152	183	223	264	325
			75	91	110	152	183	223	264	325	370
	Częstotliwość	0 ~ 400 Hz									
	Napięcie	3-fazowe 380 ~ 480 V									
Dane znam. wejściowe	Napięcie	3-fazowe 380 ~ 480 V (-15 % ~ + 10 %)									
	Częstotliwość	50 ~ 60 Hz (±5 %)									
	Prąd FLA [A]	CT	57	69	83	113	154	195	239	286	361
			90	109	123	162	195	237	282	350	403
	VT										-

							-	-	-	-	-
Moc silnika	HP	250	300	375	420	500	-	-	-	-	-
	kW	185	220	280	315	375	-	-	-	-	-
Dane znam. wyjściowe	Moc [kVA]	286	329	416	467	557	-	-	-	-	-
	Prąd FLA [A]	CT	370	432	547	613	731	-	-	-	-
			432	547	613	731	877	-	-	-	-
	Częstotl iwość	0 ~ 400 Hz									
Dane znam. wejściowe	Napięcie	3-fazowe 380 ~ 480 V									
	Napięcie	3-fazowe 380 ~ 480 V (-15 % ~ + 10 %)									
	Częstotl iwość	50 ~ 60 Hz (±5 %)									
	Prąd FLA [A]	CT	404	466	605	674	798	-	-	-	-
			463	590	673	786	948	-	-	-	-
	VT										-

Sposób sterowania	Sterowanie U/f, U/f PG, kompensacja poślizgu, Sterowanie wektorowe bezczujnikowe-1, bezczujnikowe-2, Sterowane wektorowe z czujnikiem
Rozdzielczość nastawy częstotliwości	Rozdzielczość nastawy cyfrowej: 0.01 Hz Rozdzielczość częstotli iwości nastawy analogowej: 0.06 Hz dla 60 Hz
Dokładność nastawy częstotliwości	Cyfrowo: 0.01 % max. częstotliwości wyjściowej Analogowo: 0.1 % max. częstotliwości wyjściowej
Charakterystyka U/f	liniowa, podwójna redukcja, użytkownika U/f
Możliwość przeciążenia	dla CT: 150 % prądu znamionowego przez 1 minutę, 200% prądu znamionowego przez 3 sekundy. dla VT: 110% prądu znamionowego przez 1minutę (charakterystyka odwrotnie proporcjonalna do czasu)
Forsowanie momentu	Ręczne forsowanie momentu (0 ~ 15 %), Automatyczne forsowanie momentu

Metoda sterowania	klawiatura / Listwa zaciskowa / protokoły komunikacji
Nastawa częstotliwości	Analogowo: 0 ~ 10V, -10 ~ +10V, 4 ~ 20mA Cyfrowo: Klawiatura
Funkcje	Sterowanie PIO, góra/dół, motopotencjometr, impulsowe 3-przewodowe, hamowanie OC, częstotliwości graniczne, omijanie częstotliwości, drugi zestaw parametrów, kompensacja poślizgu, blokada kierunku pracy, Autoreset, By-pass falownika, Autotuning, lotny start, Buforowanie energii, redukcja prądów upływnościowych, MMC, Easy start, KEB, Firemode, AHR
Zaciski wejściowe P1-P8	Wybór sterowania PNP(napięcie wewnętrzne) / NPN (napięcie zewnętrzne) Funkcje: praca do przodu, praca do tyłu, reset, błąd zewnętrzny, blokada pracy, prędkość nadrzędna, prędkości krokowe, przyspieszanie/hamowanie krokowe, wybór drugiego silnika, hamowanie OC, podnoszenie/obniżanie prędkości, sterowanie 3-przewodowe, wybór sterowania PID i pętli otwartej, wybór sterowanie komunikacja/manual
Sygnały wyjściowe	Błąd pracy lub stany falownika
	Wielofunkcyjny przekaźnik typu otwarty kolektor: napięcie max. 24VDC 50mA
	Wielofunkcyjny przekaźnik: napięcie max. 30VDC 1A, 250VAC 1A
	Wyjście analogowe: 0 -10V (poniżej 20mA) - wybór pomiędzy częstotliwością, prądem, napięciem wyjściowym

Wyłączenie	Zbyt dużej za niskie napięcie wejściowe, przeciążenie, zwarcie doziemnie, przegrzanie falownika i silnika, zwarcie, błąd komunikacji, utrata sygnały zadającego, błąd wewnętrzny urządzenia, błąd wentylatora chłodzącego, itd ..
Alarm	utyk, przeciążenie, zbyt niskie obciążenie, błąd enkodera, błąd wentylatora chłodzącego, utrata komunikacja z panelem, utrata sygnału prędkości
Chwilowa przerwa	poniżej 15msec dla CT (8msec dla VT): ciągła praca powyżej 15msec dla CT (8msec dla VT): automatyczny restart

Metoda chłodzenia	Chłodzenie wymuszone strumieniem powietrza 0.75kW - 15kW (3x230V); 0.75kW - 22kW (3x230V) Chłodzenie inhalacyjne 22kW (3x230V) 30-160kW (3x400V)
Stopień ochrony	do 7SkW: IP21 od 90kW: IP20 do 22kW również opcja przemiennika z IPS4
Temperatura otoczenia	Dla CT (ciężkie obciążenia): -10 ÷ 50°C (bez oblodzenia) Dla VT (normalne obciążenia): -10 ÷ 40°C (bez oblodzenia) rekomendowane jest obciążenie max 80% w przypadku pracy przy 50°C
Temperatura składowania	-20 ÷ 65°C
Wilgotność	poniżej 90%
Wysokość, Wibracje	parametry znamionowe poniżej 1000m, poniżej 5.9m/sec2
Środowisko	brak gazów korozyjnych, olejów i kurzu

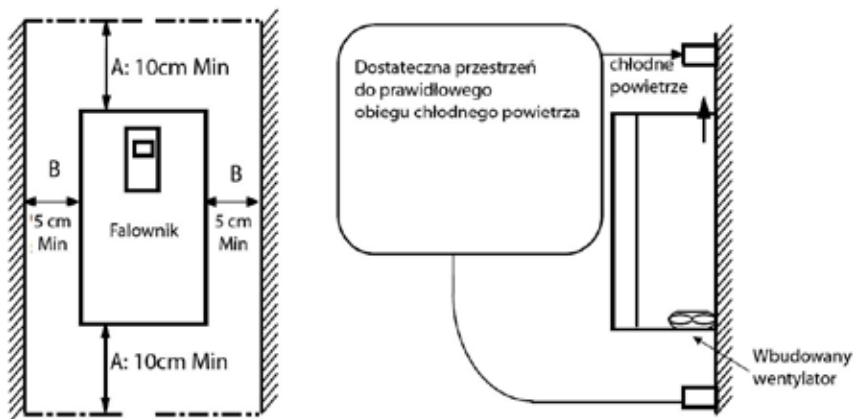
Sprawdź czy obudowa urządzenia nie jest uszkodzona. Nie przenoś urządzenia trzymając je za plastikową obudowę. Miejsce instalacji nie powinno podlegać wibracjom, ciśnieniu i naprężeniom. Prawidłowy montaż urządzenia wpływa na długość jego życia, sprawdź zatem temperaturę otoczenia czy nie wykracza poza zakres): -10 -;- 50°C



Miejsca pomiaru temperatury

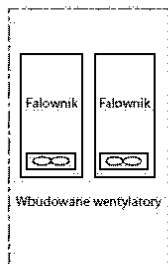
Zainstaluj czujnik na niepalnej powierzchni (w czasie pracy urządzenia jego temperatura wewnętrzna rośnie).

Należy zachować odstępy od urządzeń bądź powierzchni znajdujących się obok czujnika z uwagi na przepływ powietrza. Przybliżone odległości podano na rysunku.



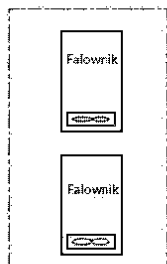
Dla czujników powyżej 30kW odległości powinny być minimum 2-krotnie większe.

W przypadku instalacji dwóch czujników w jednej obudowie należy zachować prawidłowe ułożenie ich względem siebie dla zachowania cyrkulacji powietrza.

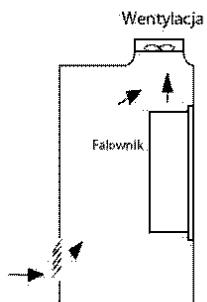


DOBRE

Umieszczenie kilku falowników w szafie

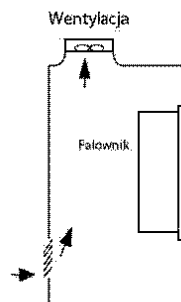


ZLE



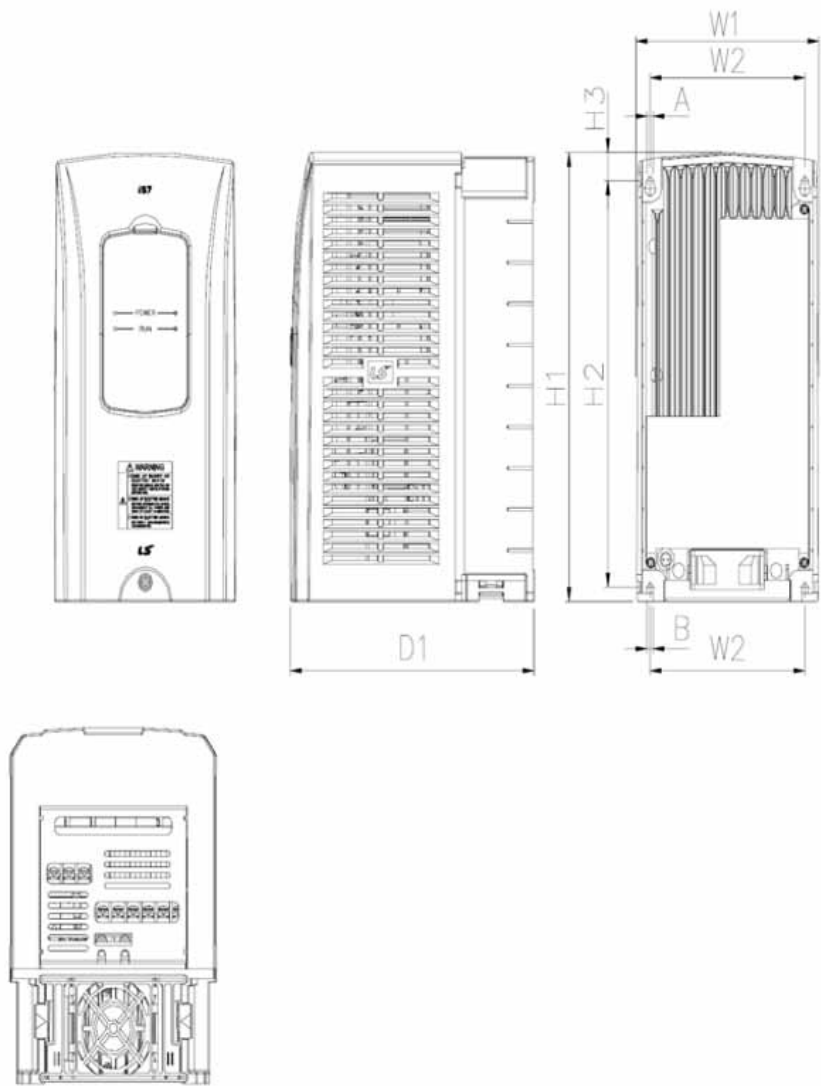
DOBRE

Instalacja wentylatora szafowego



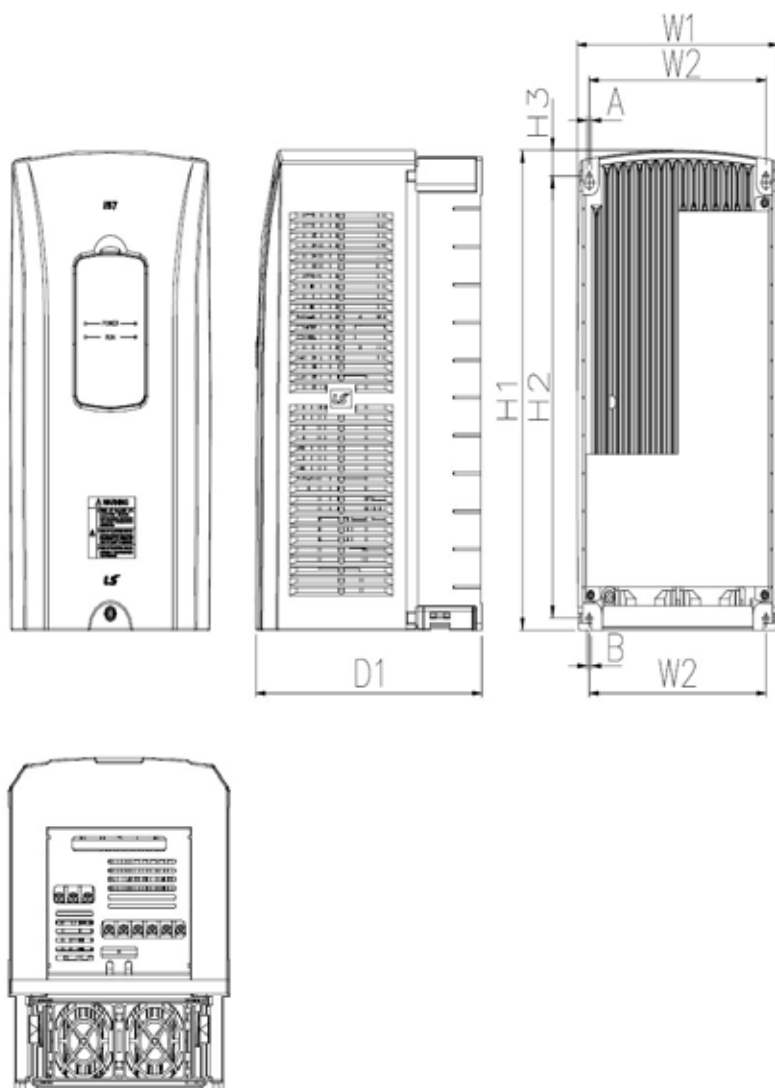
ZLE

1) SV0008 ~ 0037iS7- 2/4



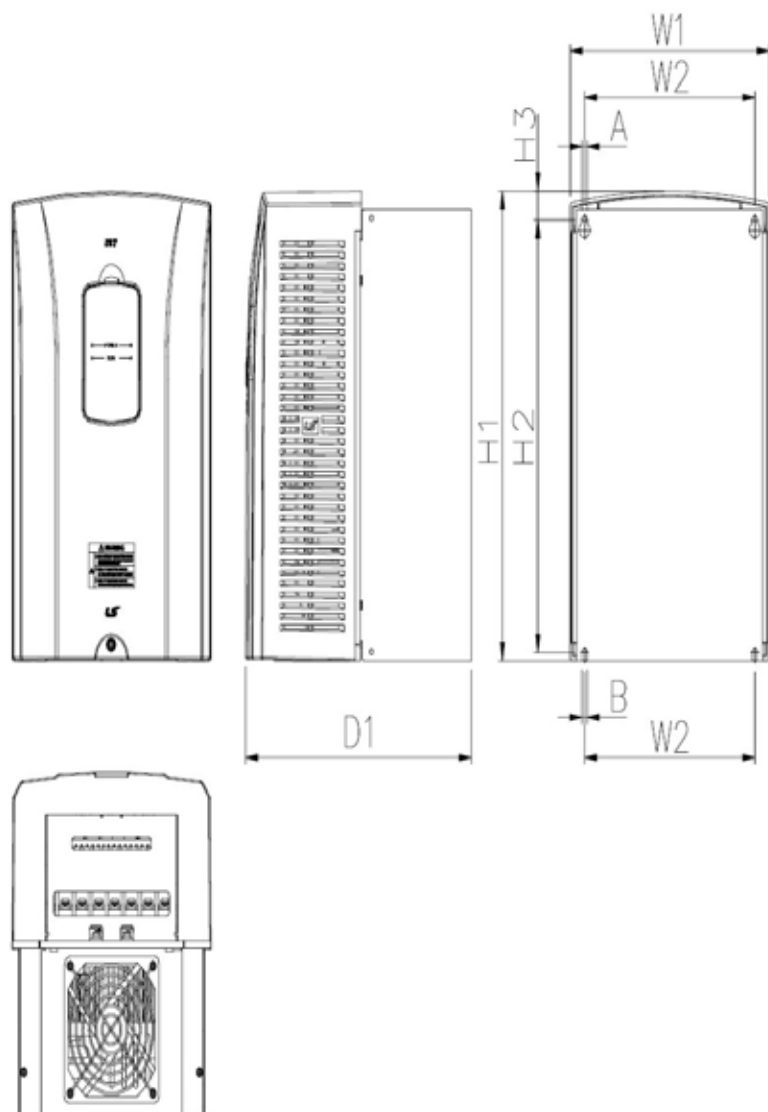
							A	B
	150	127	284	252	18	200	5	5

2) SV0055 ~ 0075iS7- 2/4



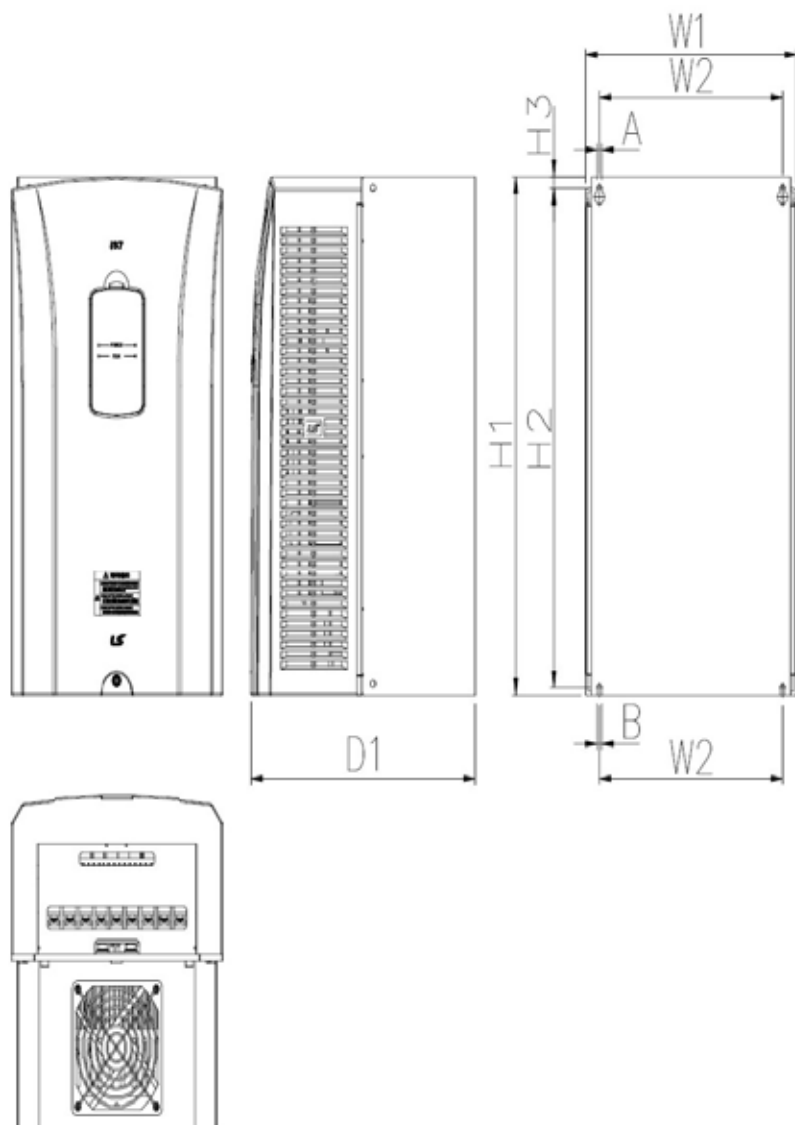
	200	176	335	322	19	225	A 5	B 5
--	-----	-----	-----	-----	----	-----	---------------	---------------

3) SV0110 ~ 0150iS7- 2/4



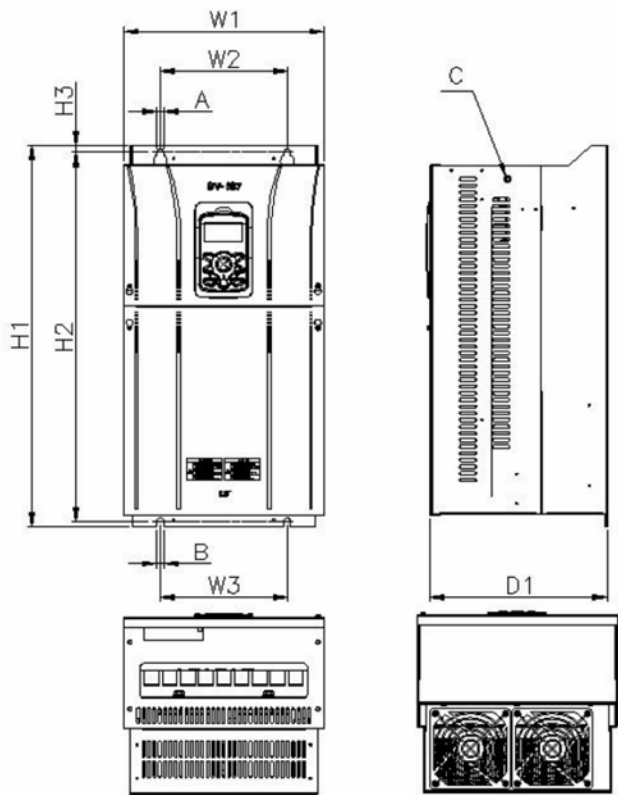
							A	B
	250	214,6	385	346	23,6	284	6,5	6,5

4) SV0185 ~ 0220iS7- 2/4



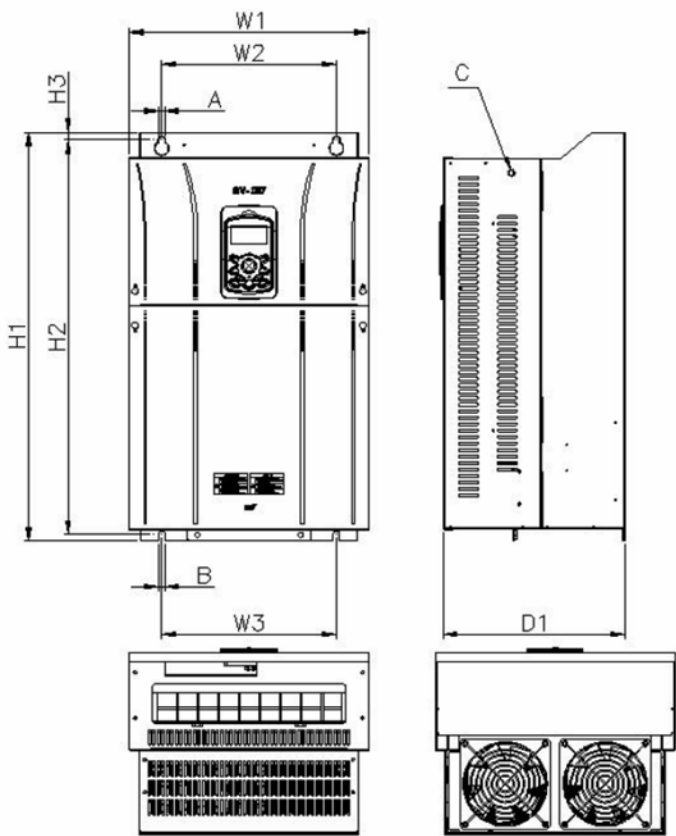
							A	B
	240	243,5	461,5	437	10,1	298	6,5	6,5

5) SV0300IS7-2



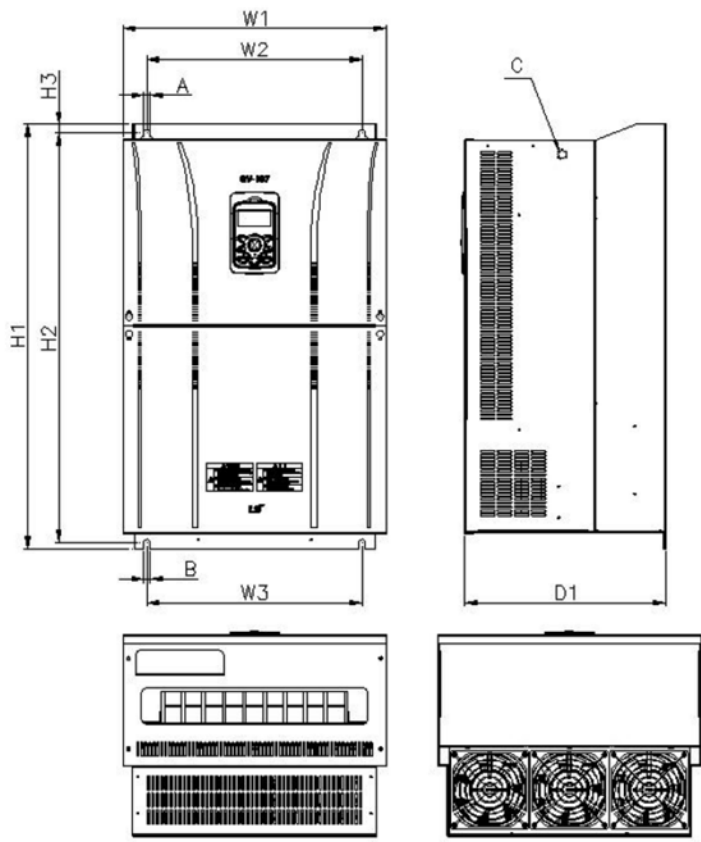
							A	B	C
	300	190	570	552	10	265.5	10	10	M8

6) SV0370-0450IS7-2



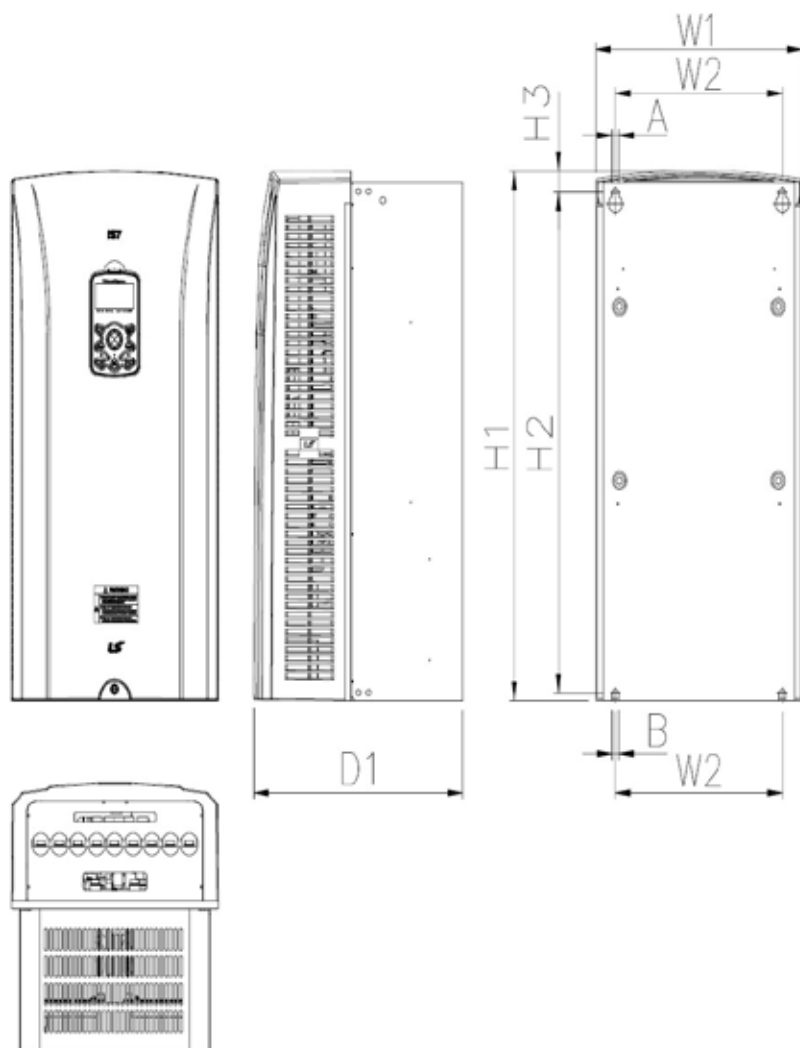
	A	B	C
370	270	630	609
	11	281.2	10
			10
			M10

7) SV0550-0750iS7-2



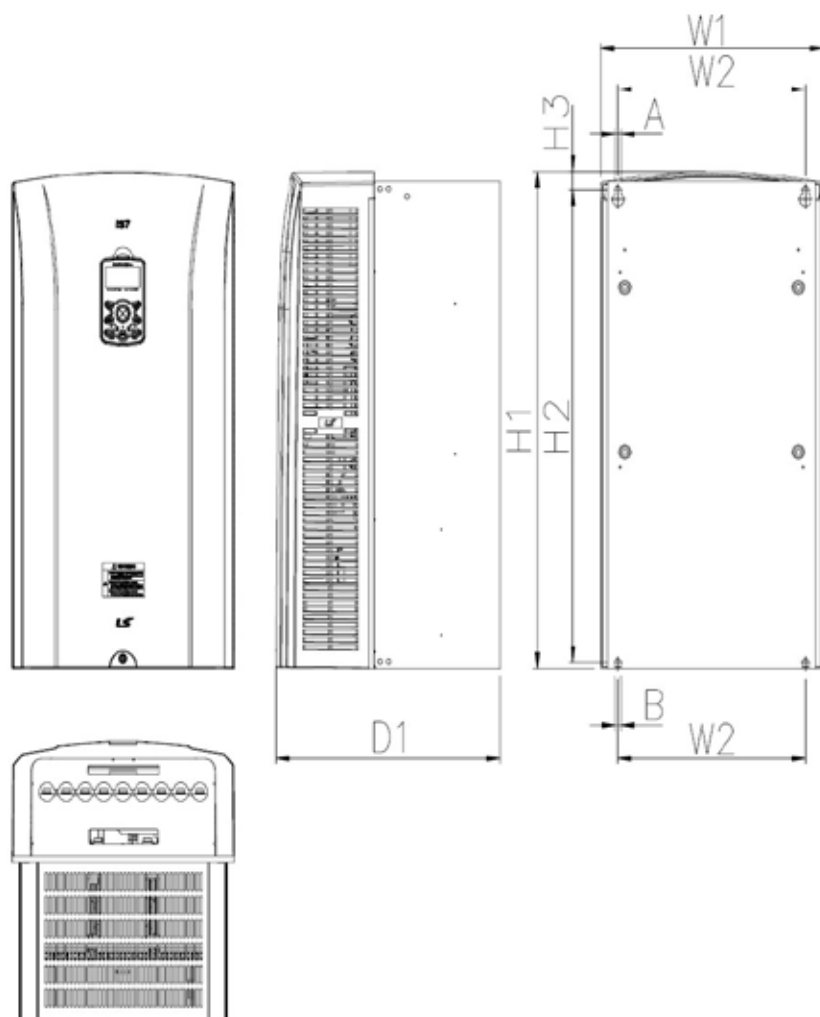
							A	B	C
	465	381	750	723.5	15.5	355.6	11	11	M16

8) SV0300 ~ 0450iS7- 4



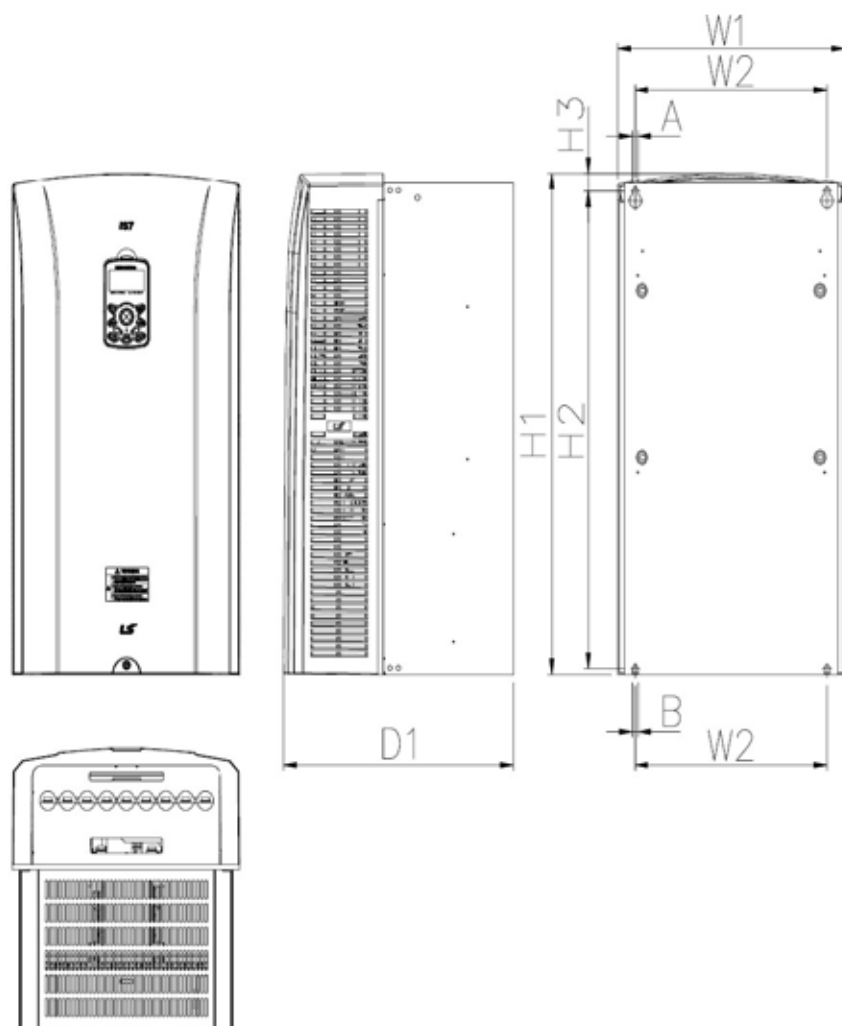
							A	B
	300,1	242,8	594,1	549,5	24,1	303,2	10	10

9) SV0550 ~ 0750iS7- 4



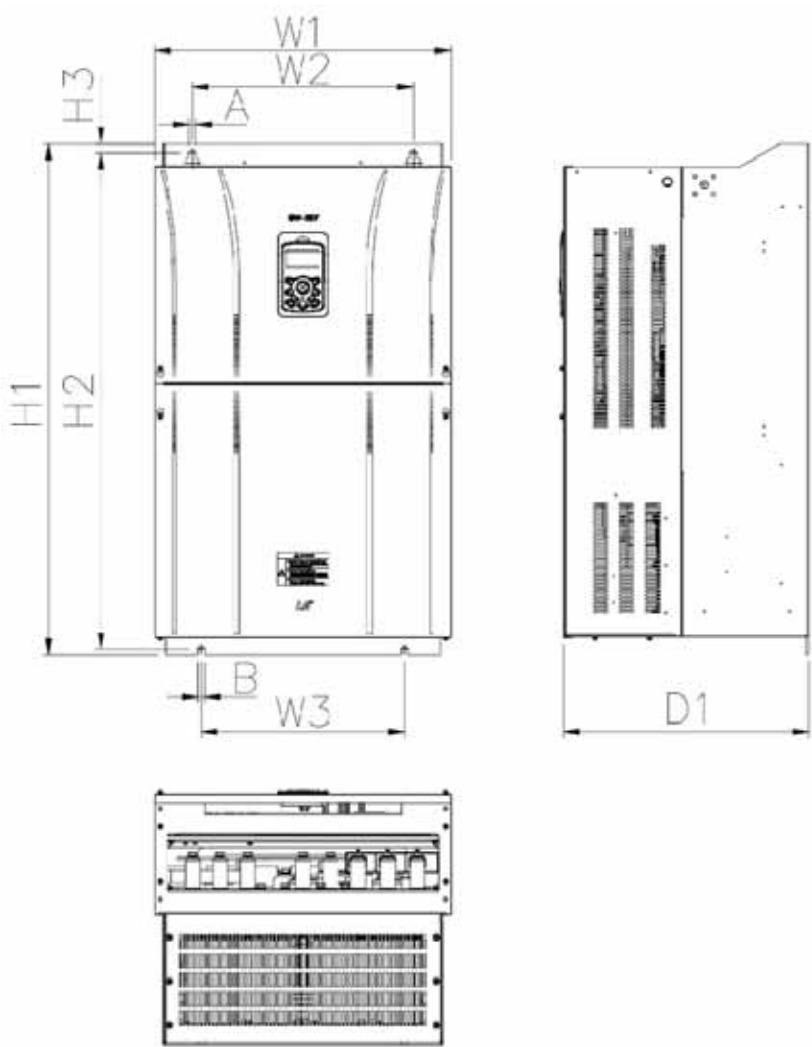
							A	B
	370,1	312,8	663,5	618,4	24,1	373,3	10	10

10) SV0900 ~ 1100iS7- 4



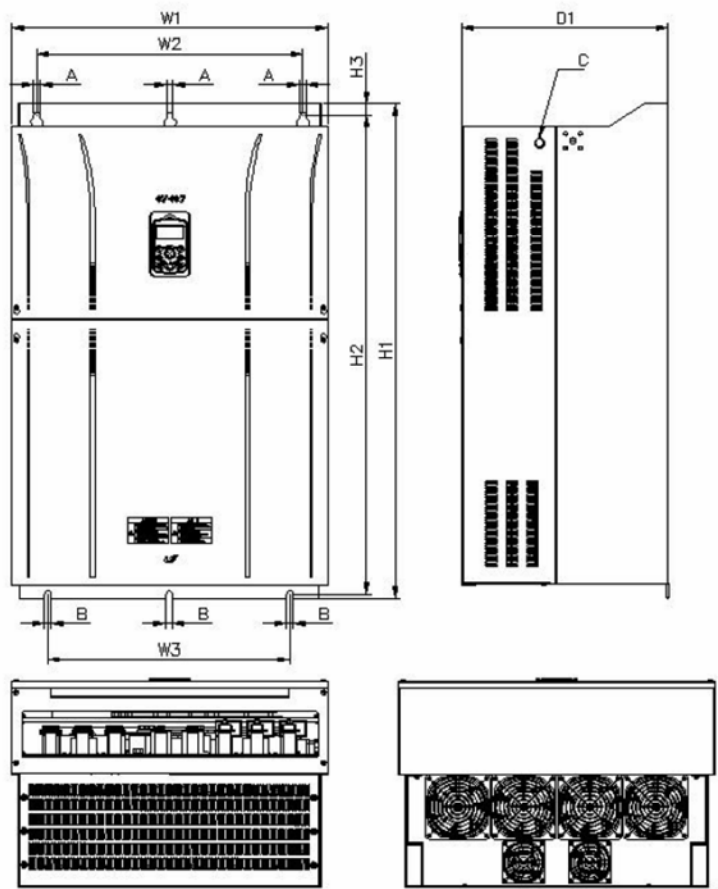
							A	B
	510	381	784	760	15.5	422.6	11	11

11) SV1320 ~ 1600iS7- 4



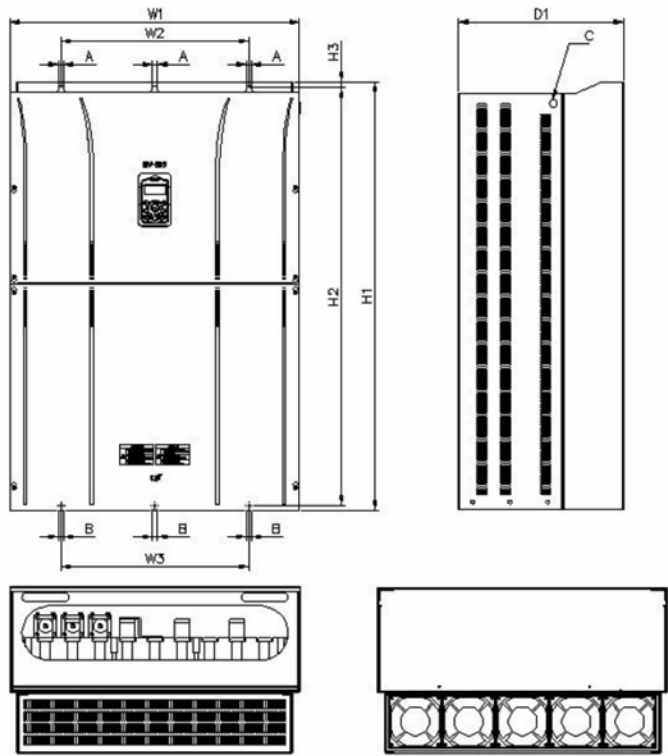
							A	B
	510	381	861	838	15.5	422.6	11	11

12) SV1850 ~ 2200iS7-4 (400V, IP00 Type)



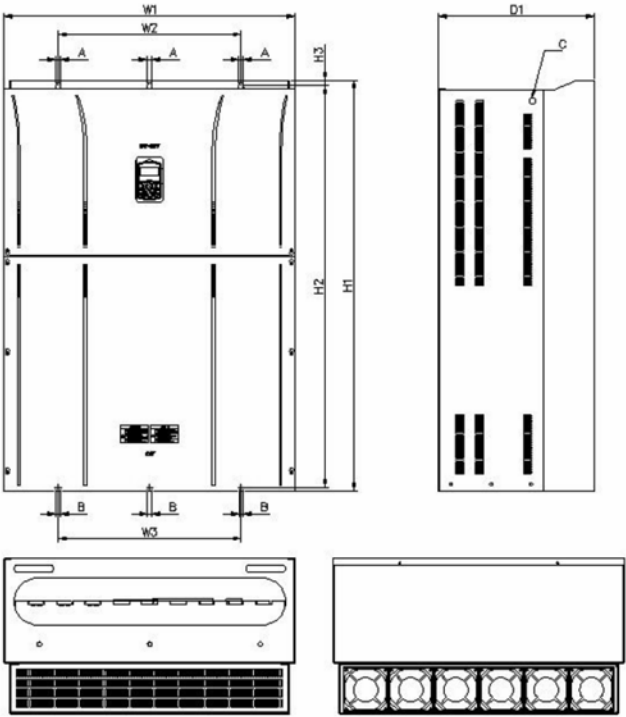
		A	B	C
	690	381	528	1078
	1043.5	25.5	450	14
				15
				M20

13) SV2800iS7 (400V, IP00 Type)



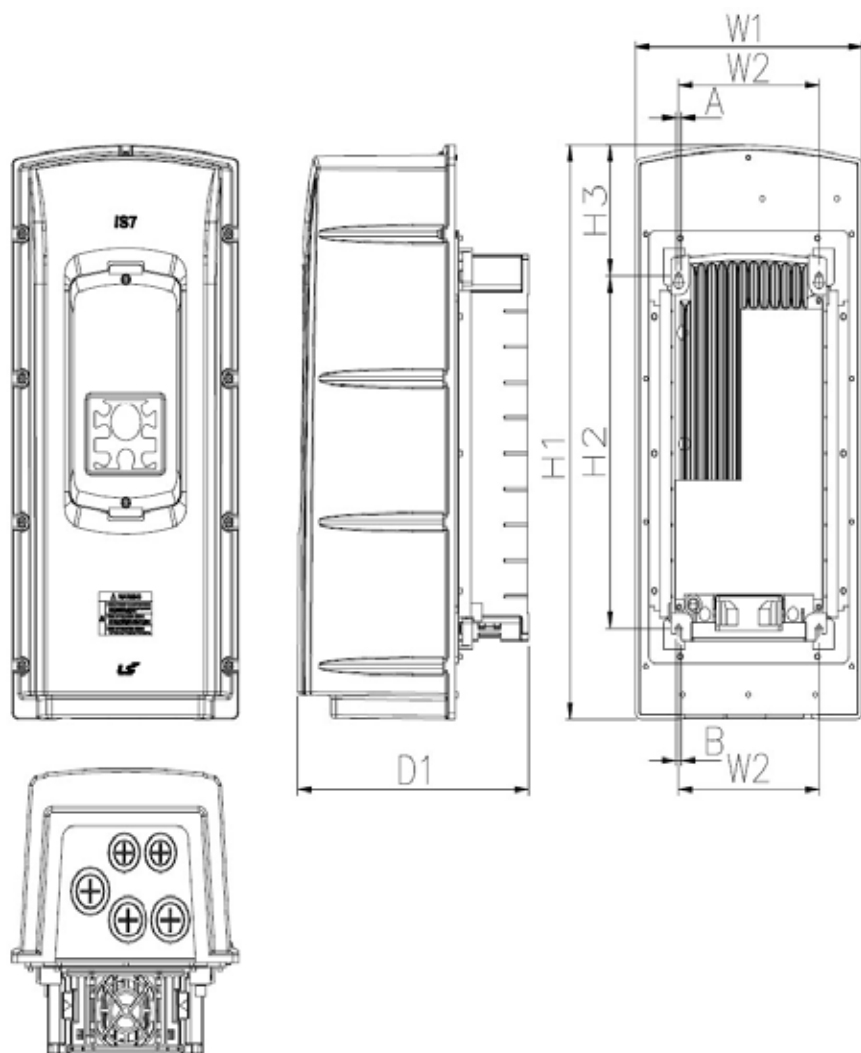
								A	B	C
	771	500	500	1138	1110	15	440	13	13	M16

14) SV3150/3750iS7



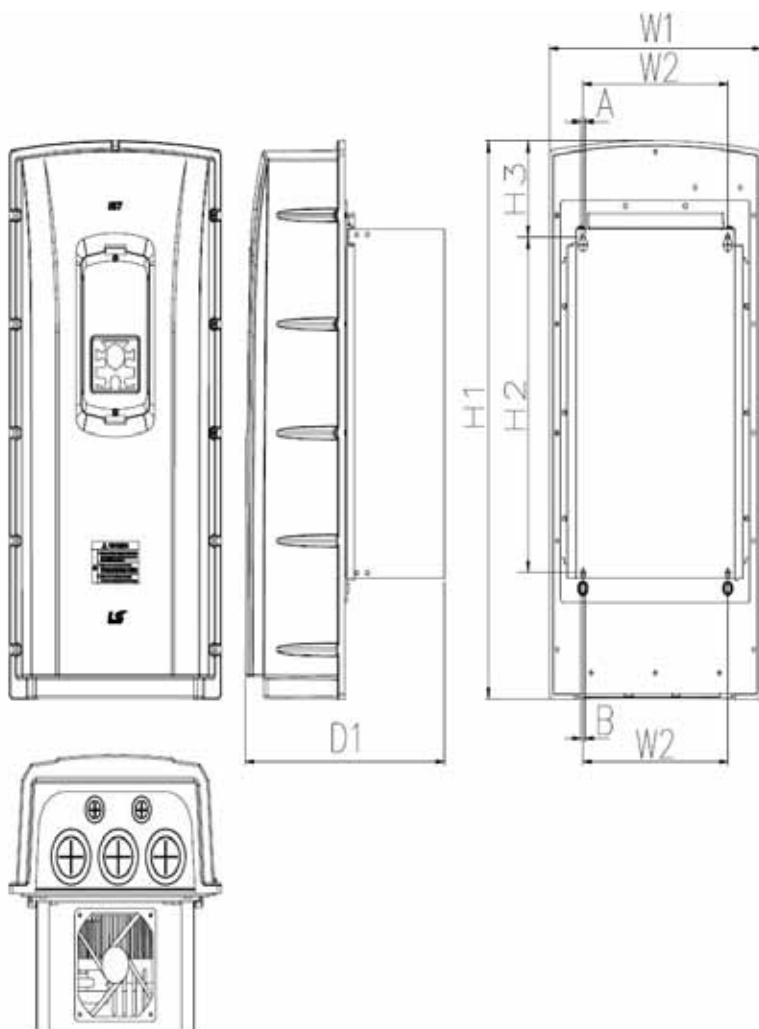
								A	B	C
	922	580	580	1305.5	1271.5	15	495	13	13	M16

1) SV0008 ~ 0037iS7- 2/4 (IP54)



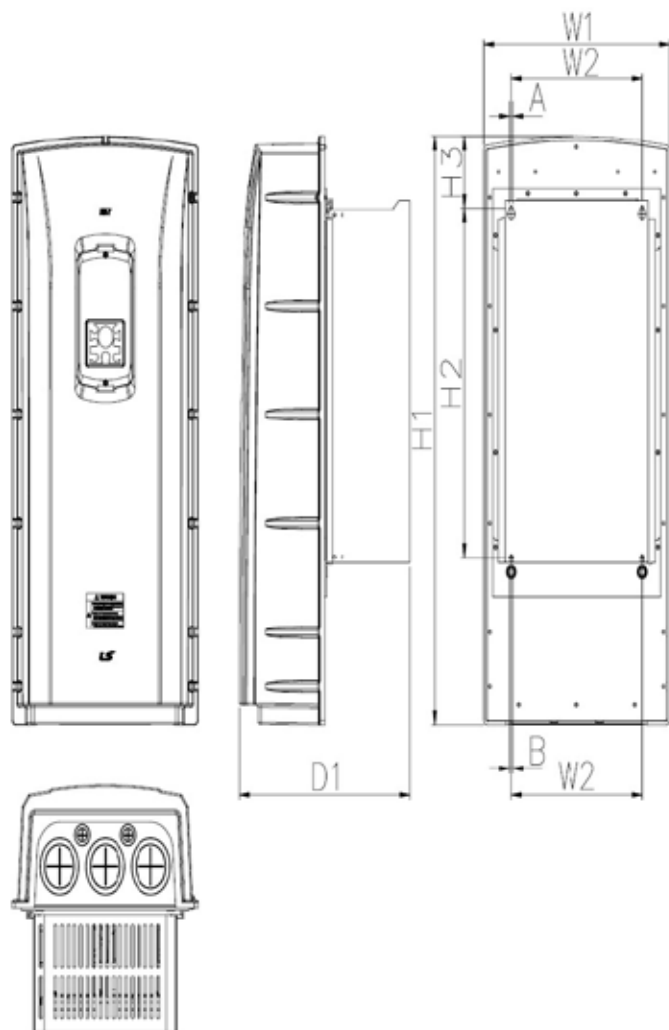
							A	B
	204.2	127	419	252	95.1	208	5	5

3) SV0110 ~ 0150-iS7- 2/4 (IP54)



							A	B
	313.1	214.6	590.8	347	101.1	294.4	6.5	6.5

4) SV0185 ~ 0220- iS7- 2/4 (IP54)



							A	B
	343.2	243.5	750.8	437	91.6	315.5	6.5	6.5

Typ	W (mm)	H (mm)	D (mm)	Waga (kg)			
				EMC+DCL	tylko EMC	tylko DCL	bez EMC i DCL
SV0008iS7-2/4	150	284	200	5.5	4.5	5	4.5
SV0015iS7-2/4	150	284	200	5.5	4.5	5	4.5
SV0022iS7-2/4	150	284	200	5.5	4.5	5	4.5
SV0037iS7-2/4	150	284	200	5.5	4.5	5	4.5
SV0055iS7-2/4	200	355	225	10	8.4	9.3	7.7
SV0075iS7-2/4	200	355	225	10	8.4	9.3	7.7
SV0110iS7-2/4	250	385	284	20	17.2	16.8	14
SV0150iS7-2/4	250	385	284	20	17.2	16.8	14
SV0185iS7-2	280	461.6	298	30	27	25.9	22.9
SV0220iS7-2	280	461.6	298	30	25.8	25.9	22.9
SV0185iS7-4	280	461.6	298	27.4	23.5	23.5	19.7
SV0220iS7-4	280	461.6	298	27.4	23.5	23.5	20.1
SV0300iS7-4	300	594.1	303.2	-	-	41	28
SV0370iS7-4	300	594.1	303.2	-	-	41	28
SV0450iS7-4	300	594.1	303.2	-	-	41	28
SV0550iS7-4	370	663.6	373.3	-	-	63	45
SV0750iS7-4	370	663.6	373.3	-	-	63	45
SV0900iS7-4	510	784	422.6	-	-	101	-
SV1100iS7-4	510	784	422.6	-	-	101	-
SV1320iS7-4	510	861	422.6	-	-	114	-
SV1600iS7-4	510	861	422.6	-	-	114	-
SV1850iS7-4	690	1078	450	-	-	-200	-
SV2200iS7-4	690	1078	450	-	-	-200	-
SV2800iS7-4	771	1138	440	-	-	-	252
SV3150iS7-4	922	1302.5	495	-	-	-	-352
SV3750iS7-4	922	1302.5	495	-	-	-	-352

EMC - wbudowany filtrprzeciwzakłócowiowyklasy A

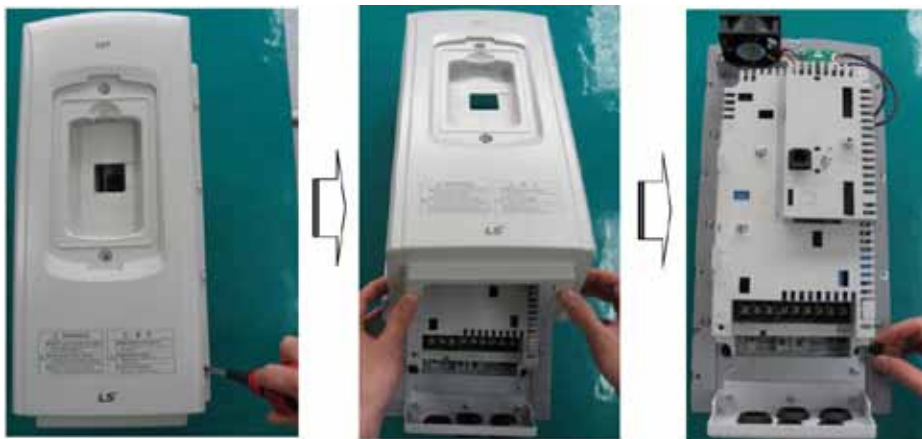
DCL - wbudowany dławik DC

Typ	W (mm)	H (mm)	D (mm)	Waga (kg)			
				EMC+DCL	tylko EMC	tylko DCL	bez EMC i DCL
SV008iS7-2/4	204.2	419	208	8.2	7.2	7.7	6.7
SV0015iS7-2/4	204.2	419	208	8.2	7.2	7.7	6.7
SV0022iS7-2/4	204.2	419	208	8.2	7.2	7.7	6.7
SV0037iS7-2/4	204.2	419	208	8.2	7.2	7.7	6.7
SV0055iS7-2/4	254	460.6	232.3	12.8	10.3	12.1	9.5
SV0075iS7-2/4	254	460.6	232.3	12.8	10.3	12.2	9.6
SV0110iS7-2/4	313.1	590.8	294.4	25.9	22.8	22.4	19.6
SV0150iS7-2/4	313.1	590.8	294.4	25.9	23.1	22.7	19.9
SV0185iS7-2	343.2	750.8	315.5	38.3	34.2	34.1	29.9
SV0220iS7-2	343.2	750.8	315.5	38.5	34.2	34.1	29.9
SV0185iS7-4	343.2	750.8	315.5	34.9	31	31	27.1
SV0220iS7-4	343.2	750.8	315.5	34.9	31	31	27.1

- 1) Sposób zdjęcia klawiatury i przedniej pokrywy
- odkręć górną i dolną śrubę osłony klawiatury i zdejmij ją
 - wyjmij klawiaturę z przemiennika



- poluzuj śruby na krawędzi osłony (9 lub 13 zależnie od wielkości urządzenia)
- zdejmij pokrywę przednią



2) Montaż przemiennika

- zdejmij cztery gumowe uszczelnienia na rogach urządzenia
- zamontuj na płycie montażowej na czterech śrubach i bardzo precyzyjnie dokręć do niej przemiennik
- włóż cztery gumowe podkładki na rogach urządzenia

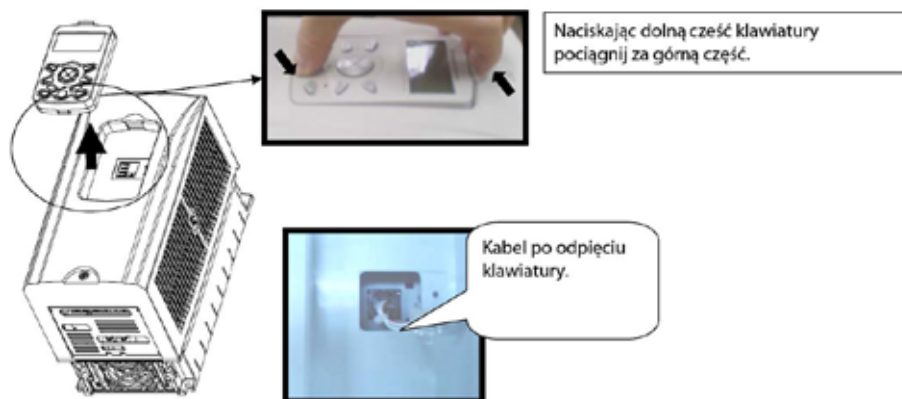


3) Podłączenie kabli zasilających i silnikowych



Założenie pokrywy i panela przeprowadzać w sposób odwrotny do demontażu.

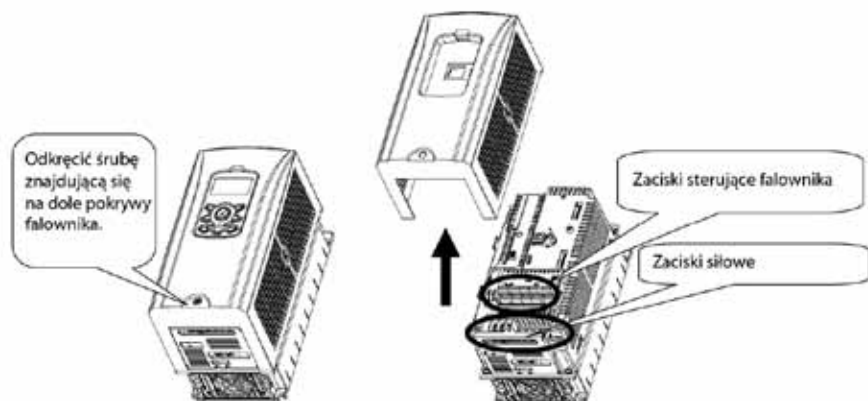
1) Zdejmowanie klawiatury



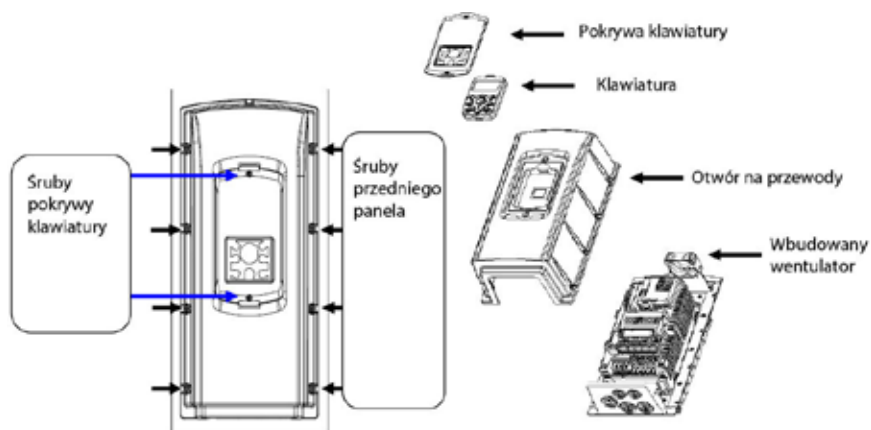
2) Przewód łączący klawiaturę z przemiennikiem

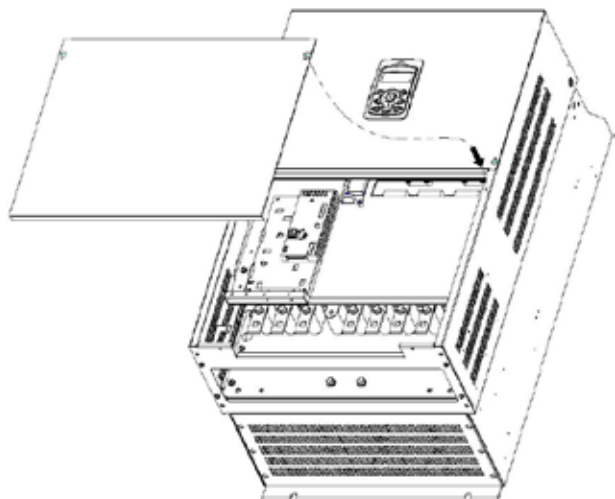


3) Zdejmowanie osłony dla wersji IP21



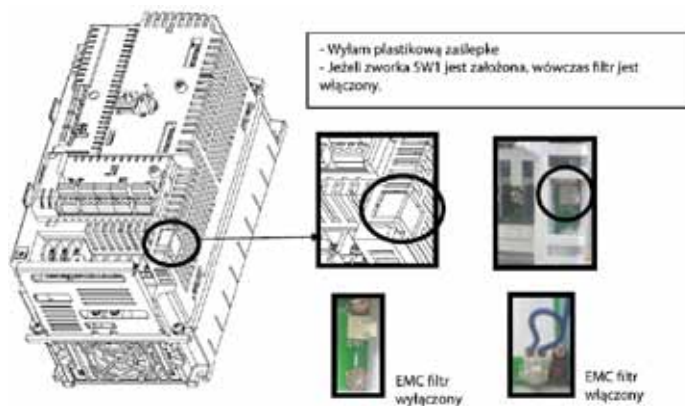
4) Zdejmowanie osłony dla wersji IP54



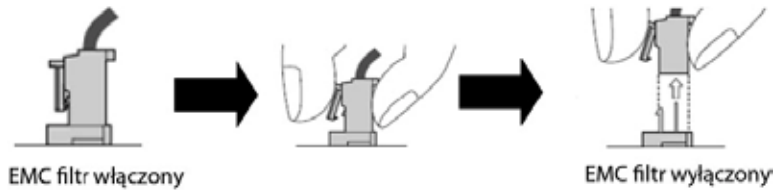


Przeмиenniki serii iS7 posiadają wbudowany filtr przeciwzakłóceńowy niwelujący zakłócenia elektromagnetyczne na wejściu przeмиennika częstotliwości. W wersji fabrycznej jest on włączony.

1) Dla przeмиenników o mocy mniejszej niż 7.5kW



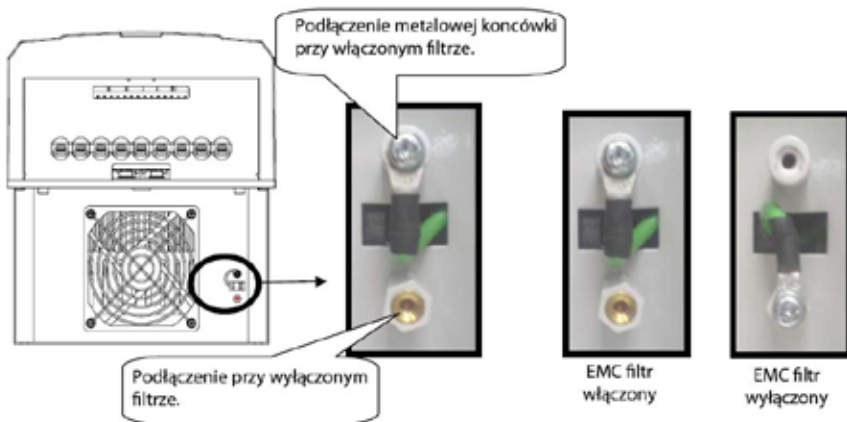
Zdejmowanie konektora ON/OFF dla filtra



Uwaga: Włączanie lub wyłączanie filtra należy wykonywać przy niezasilanym urządzeniu.

2) Włączanie filtra EMC dla przemienników o mocy 11kW - 22kW

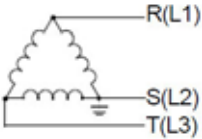
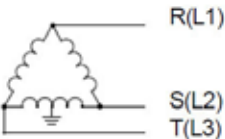
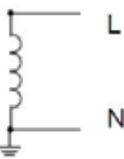
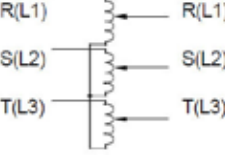
Zacisk ON/OFF filtra jest zainstalowany na dolnej części przemiennika. Zasada jego włączania jest podana na rysunku poniżej. Fabrycznie jest ustawiony na ON.



Filtr EMC redukuje zakłócenia elektromagnetyczne na wejściach układów przy symetrycznej metodzie uziemienia. Sprawdź czy używasz filtra EMC w układzie uziemienia symetrycznego jak np. układ gwiazdowy.

Uwaga: Prąd upływu rośnie w przypadku używania filtra EMC. Nie używaj filtra w przypadku gdy wyjście jest asymetryczne. Może to spowodować porażenie prądem.

UWAGA: W celu spełnienia dyrektywy CE, dla mocy powyżej 22kW, wymagane jest instalowanie zewnętrznego filtra EMC oraz pierścieni ferrytowych na wyjściu. Kable siłowe, silnikowe powinny być w ekranie.

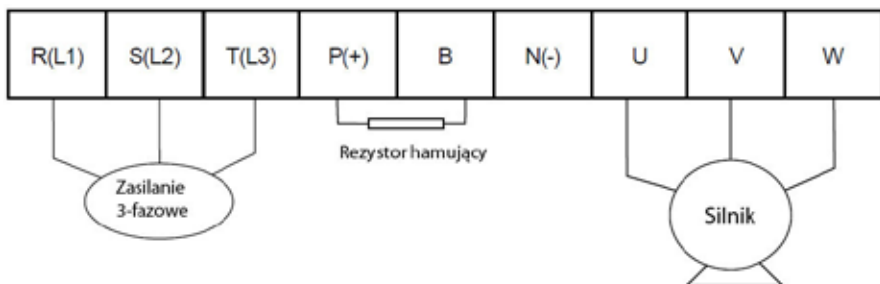
Struktura uziemienia asymetrycznego			
1-faza jest uziemiona w układzie trójkąta		Uziemiony środek jednej fazy w układzie trójkąta	
Uziemienie na końcu 1 fazy		Nieuziemione połączenie 3-fazowe	

- 1) Przemiennek zostanie uszkodzony w przypadku podłączenia przewodów zasilających na zaciśki wyjściowe (U,V,W) przemiennika i podaniu napięcia.
- 2) Najlepiej użyj końcówek oczkowych na przewodach siłowych
- 3) Nie zostawiaj fragmentów przewodów wewnątrz przemiennika. Może to spowodować uszkodzenia bądź niewłaściwą pracę
- 4) Dla kabli zasilających i silnikowych zapewnij właściwy przekrój przewodu zapewniający spadek napięcia nie większy niż 2%. Może to powodować niewłaściwą pracę przy niskich częstotliwościach i długi długościach przewodów pomiędzy przemiennikiem i silnikiem
- 5) Zaleca się aby przewód pomiędzy przemiennikiem a silnikiem nie powinna być dłuższa niż 200m. Z uwagi na wzrastające pojemności pomiędzy żyłami, może to powodować identyfikację tego jako zwarcie lub niewłaściwą pracę silnika.
- 6) Przemiennek częstotliwości pracuje na wysokich częstotliwościach nośnych i może to powodować zakłócanie urządzeń znajdujących się w pobliżu. W takim przypadku można je eliminować dodatkowymi filtrami.
- 7) Nie używaj elementów poprawiających współczynnik mocy, filtrów wejściowych itp. Na wyjściu falownika gdyż może to spowodować uszkodzenia.
- 8) Zawsze sprawdź po wyłączeniu urządzenia czy wyświetlacz LeD jest aktywny i czy świeci się dioda ładowania. Po wyłączeniu pozostaje przez jakiś czas wysokie napięcie z wagina naładowane kondensatory. W przypadku potrzeby odkręcenia przewodów siłowych, należy więc odczekać czas rozładowania aby nie ulec porażeniu prądem.
- 9) Nie używaj elementów rozłączających np. styczników w obwodzie wyjściowym falownika w czasie pracy urządzenia. Może to powodować wyłączenie przemiennika lub nawet jego uszkodzenie.

- 1) Przemiennek jest urządzeniem mogących powodować prądy upływu. Uziemij urządzenie aby nie doszło do porażenia.
- 2) Impedancja doziemna dla 200V powinna wynosić 100ohm lub mniej, dla 400V 10ohm lub mniej
- 3) Podłącz je do dedykowanego zacisku w urządzeniu
- 4) Minimalny przekrój przewodu uziemienia podaje tabela i powinien być możliwie najkrótszy i podłączony możliwie najbliżej urządzenia.

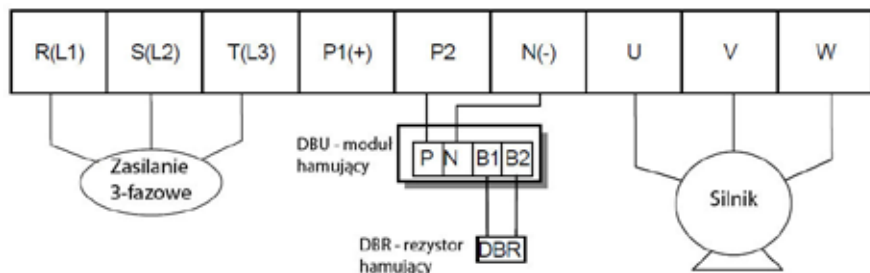
Moc przemiennika	Min. przekrój przewodu uziemienia (mm ²)	
	dla 200V	dla 400V
0.75kW -3.7kW	3.5	2
5.5kW -7.5kW	5.5	3.5
11kW -15kW	14	8
18.5kW -22kW	22	14
30kW -45kW	-	22
55kW -75kW	-	38
90kW -110kW	-	60
132kW -160kW	-	100
280kW -315kW	-	185
375 kW	-	240

1) Dla przemienników do mocy 0.75kW - 22kW



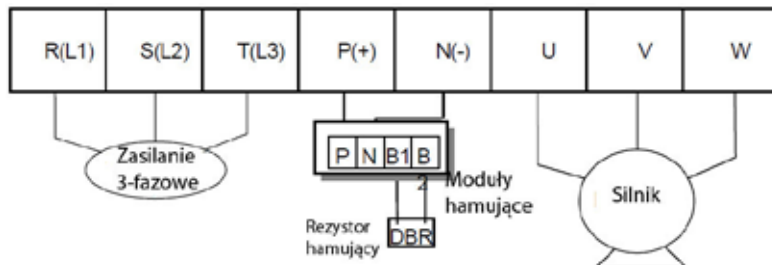
R(L1),S(L2),T(L3)	Zasilanie przemiennika
N(-)	Zacisk ujemny szyny DC
P(+), B	Podłączenie rezystora hamującego
U,V,W	Zaciski wyjściowe przemiennika

2) Dla przemienników do mocy 30kW - 75kW



R(L1),S(L2),T(L3)	Zasilanie przemiennika
P(+)	Zacisk dodatni szyny DC
P2, N(-)	Podłączenie modułu hamującego
N(-)	Zacisk ujemny szyny DC
U,V,W	Zaciski wyjściowe przemiennika

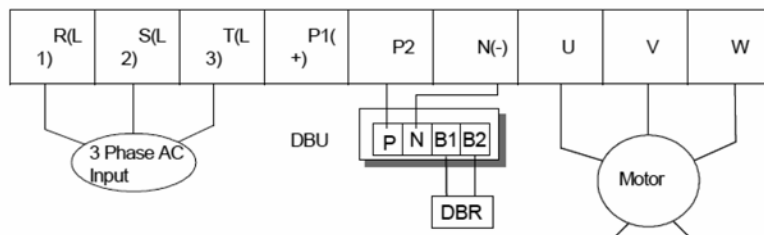
3) Dla przemienników do mocy 90kW - 160kW



R(L1),S(L2),T(L3)	Zasilanie przemiennika
P(+)	Zacisk dodatni szyny DC
N(-)	Zacisk ujemny szyny DC
P2, N(-)	Podłączenie modułu hamującego
U,V,W	Zaciski wyjściowe przemiennika

4. Dla przemienników do mocy 185-375KW

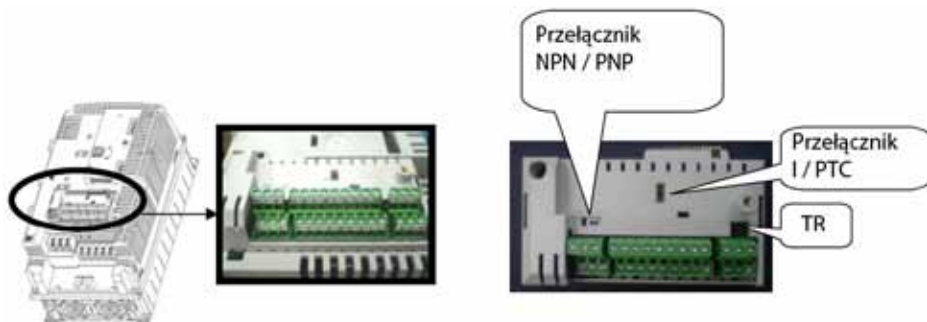
4) 280 ~ 375 kW (400V)



Inverter applied		Terminal screw size	Screw torque 1) (KGf-cm)	Cable 2)				Exterior Fuse	
				mm2		AWG			
				R,S,T	U,V,W	R,S,T	U,V,W	Current	Voltage
200V	0.75 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	10A	500V
	1.5 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	15A	500V
	2.2 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	20A	500V
	3.7 kW	M4	7.1~12	4	4	12	12	32A	500V
	5.5 kW	M5	24.5~31.8	6	6	10	10	50A	500V
	7.5 kW	M5	24.5~31.8	10	10	8	8	63A	500V
	11 kW	M6	30.6~38.2	16	16	6	6	80A	500V
	15 kW	M6	30.6~38.2	25	22	4	4	100A	500V
	18.5 kW	M8	61.2~91.8	35	30	2	2	125A	500V
	22 kW	M8	61.2~91.8	35	30	2	2	160	500V
400V	0.75 ~ 1.5 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	10A	500V
	2.2 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	15A	500V
	3.7 kW	M4	7.1~12	2.5	2.5	14	14	20A	500V
	5.5 kW	M5	24.5~31.8	4	2.5	12	14	32A	500V
	7.5 kW	M5	24.5~31.8	4	4	12	12	35A	500V
	11 kW	M5	24.5~31.8	6	6	10	10	50A	500V
	15 kW	M5	24.5~31.8	16	10	6	8	63A	500V
	18 kW	M6	30.6~38.2	16	10	6	8	70A	500V
	22 kW	M6	30.6~38.2	25	16	4	6	100A	500V
	30~37 kW	M8	61.2~91.8	25	25	4	4	125A	500V
	45 kW	M8	61.2~91.8	70	70	10	10	160A	500V
	55 kW	M8	61.2~91.8	70	70	10	10	200A	500V
	75 kW	M8	61.2~91.8	70	70	10	10	250A	500V
	90 kW	M12	182.4~215.0	100	100	40	40	350A	500V
	110 kW	M12	182.4~215.0	100	100	40	40	400A	500V
	132 kW	M12	182.4~215.0	150	150	300	300	450A	500V
	160 kW	M12	182.4~215.0	200	200	400	400	450A	500V
	185kW	M12	182.4~215.0	200	200	400	400	620A	500V
	220kW	M12	182.4~215.0	250	250	500	500	800A	500V
	280kW	M12	182.4~215.0	325	325	650	650	1000A	500V
	315kW	M12	182.4~215.0	2x200	2x200	2x400	2x400	1200A	500V
	375kW	M12	182.4~215.0	2x250	2x250	2x500	2x500	1400A	500V

Zależnie od długości przewodu pomiędzy przemiennikiem a silnikiem powinno się ustawiać częstotliwość nośną wg tabeli

Długość przewodu pomiędzy falownikiem a silnikiem	Do 50m	Do 100m	Powyżej 100m
Częstotliwość nośna	Mniejsza niż 15kHz	Mniejsza niż 5kHz	Mniejsza niż 2.5kHz

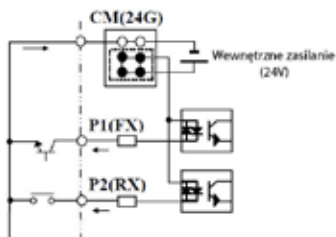


1) Wybór sterowania NPN / PNP

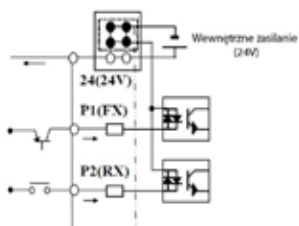
Seria iS7 ma możliwość wyboru sterowania przy użyciu napięcia wewnętrznego 24VDC prze-
miennika (NPN) jak również napięcia zewnętrznego podanego np. ze sterownika lub podać je z
zacisku +24V z przeziennika

PNP ☐ NPN

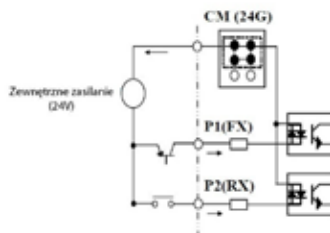
Tryb NPN



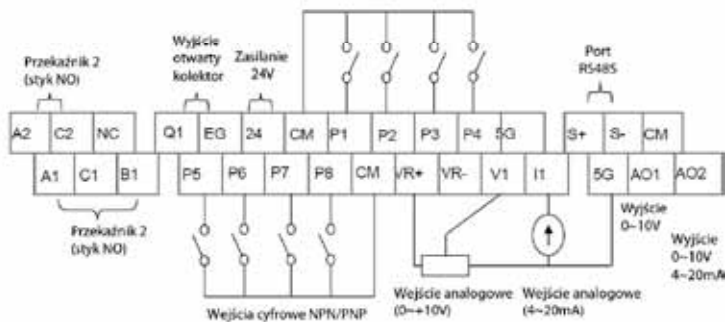
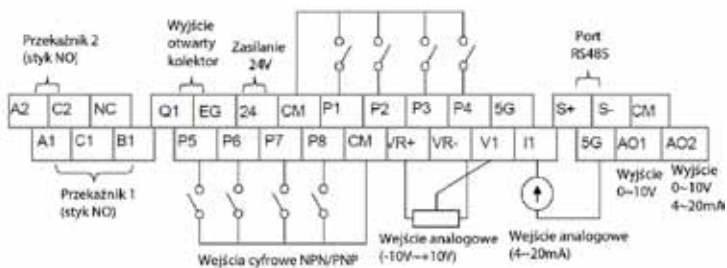
PNP NPN Tryb PNP - przy wykorzystaniu wewnętrznego zasilania



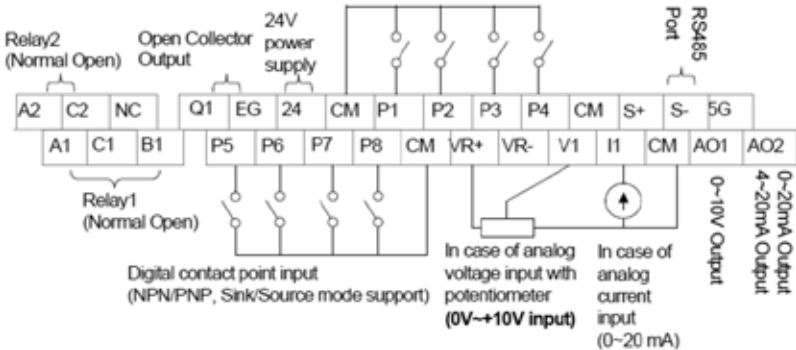
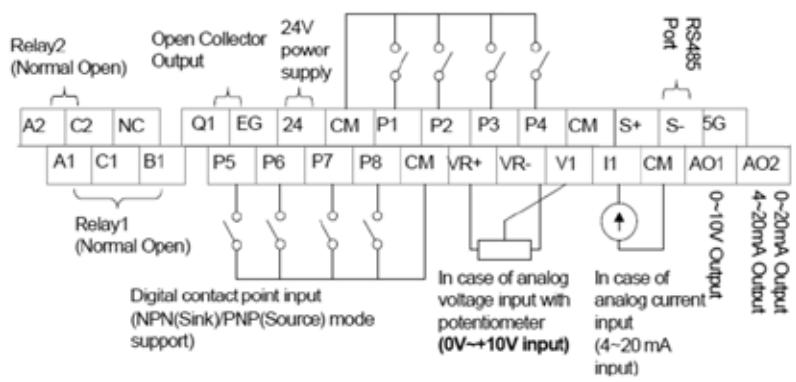
PNP NPN Tryb PNP - przy wykorzystaniu zewnętrznego zasilania



2) Listwa zaciskowa sterownicza (podstawowa wersja dla bloku I/O) dla mocy 0.75-22KW



Listwa zaciskowa dla mocy 30-375KW

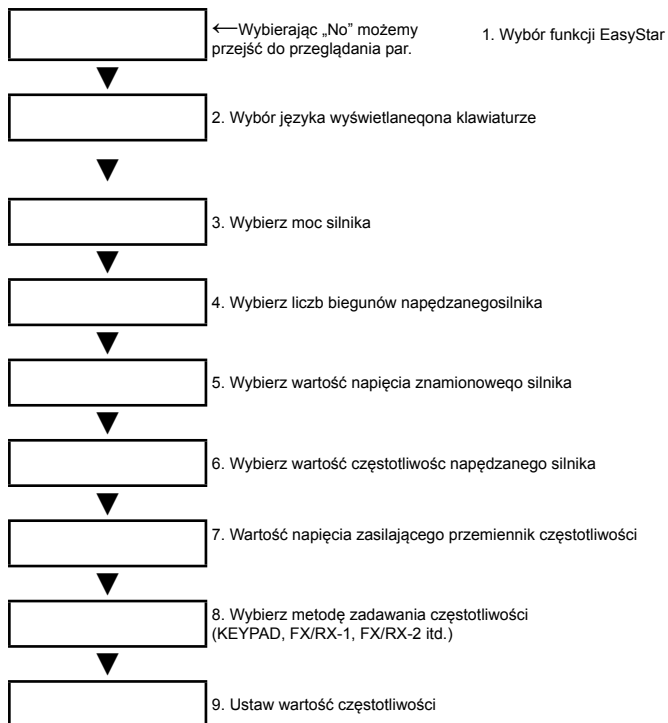


	Zacisk	Funkcja	Opis
Wejście	P1 -P8	Wejścia wielofunkcyjne	Używane dla wejścia wielofunkcyjnego. Każde z wejść ma fabrycznie przypisaną funkcję (definiowaną w par. IN 65-72)
	CM	Zacisk wspólny	Zacisk wspólny dla zacisków P1 ~ P8 opisanych powyżej
	VR(+)	Sygnal zasilania (+) nastawy częstotliwości	Stosuje się jako zasilanie dla analogowego nastawiania częstotliwości (np. potencjometru). Maksymalna wydajność wynosi + 12V, 100mA.
	VR(-)	Sygnal zasilania (-) nastawy częstotliwości	Stosuje się jako zasilanie dla analogowego nastawiania częstotliwości (np. potencjometru). Maksymalna wydajność wynosi -12V, 100mA.
	V1	Sygnal zadający częstotliwości (napięciowy)	Używany jako sygnał odniesienia częstotliwości. Jako sygnał wejściowy wykorzystywane jest napięcie unipolarne -10 ~ +10 DC lub bipolarne 0 ~+ 10V. Rezystancja wejścia 20kOhm
	I1	Sygnal zadający częstotliwości (prądowy)	Używany jako sygnał odniesienia częstotliwości. Jako sygnał wejściowy wykorzystywane jest prąd 0 ~ 20mA. Rezystancja wejścia 249Ohm
	5G	Zacisk wspólny	Zacisk wspólny dla analogowych sygnałów zadawania częstotliwości VR oraz I1
Wyjście	A01	Wielofunkcyjne wyjście analogowe napięciowe	Wyjście pomiarowe dla jednego z następujących sygnałów: częstotliwość wyjściową, prąd wyjściowy, napięcie szyny DC. Napięcie wyjściowe 0 ~ 10V, Max prąd wyjściowy 10mA
	A02	Wielofunkcyjne wyjście analogowe prądowe	Wyjście pomiarowe dla jednego z następujących sygnałów: częstotliwość wyjściową, prąd wyjściowy, napięcie wyjściowe, napięcie szyny DC. Prąd wyjściowy 4 ~ 20mA (0 ~ 20mA) Max prąd wyjściowy 20mA
	Q1	Wyjście wielofunkcyjne (otwarty kolektor)	DC 26V,max prąd poniżej 100mA
	EG	Zacisk wspólny dla wyjścia otwarty kolektor Q1	Zaciski masy dla wyjścia otwarty kolektor
	24	Zasilanie wewnętrzne 24VDC	Napięcie 24VDC,max prąd wyjściowy 150mA
	A1, B1, C1	Wyjście przekaźnika błędu	Jest aktywowane, gdy działa funkcja zabezpieczająca. Prąd zmienny: 250V IA , prąd stały: 30V 1A Sygnał błędu: A1-C1 zadziałany (B1-C1 niezadziałany) Sygnał normal: B1-C1 zadziałany (A1-C1 niezadziałany)
	A2,C2	Wyjście wielofunkcyjne	Wyjście ustawione fabrycznie na sygnał pracy. 250AC max 5A , 30VDC max 5A
	S+, S-, CM	Interfejs RS485	Zaciski sygnału komunikacji RS485

Przewody sterownicze dla sygnałów wejściowych to 1,25mm², dla wyjściowych 2mm²

Funkcja Easy Start daje możliwość skonfigurowania podstawowych parametrów przemiennika przy pierwszym uruchomieniu lub po powrocie do ustawień fabrycznych.

Postępuj wg pokazanej sekwencji:



Będąc w sekwencji Easy Start można w każdej chwili przejść do funkcji Monitor Mode poprzez przyciśnięcie przycisku ESC.



Zasilanie

Powinno być właściwe do typu falownika
 3x230VAC (-15% ~ +10V)
 3x400VAC (-15% ~ +10V)



Zabezpieczenie

Chroni wejście przemiennika przed zwarciami
 od strony zasilania. Powinno być dobrane
 właściwie do mocy przemiennika



Stycznik wejściowy

Stycznik przed przemiennikiem nie musi być
 stosowany. Należy też pamiętać, aby zbyt
 często nie używać stycznika do załączania
 falownika, gdyż może to skracać jego
 żywotność.



Dławik AC lub filtry wejściowy

Urządzenia te pomagają niwelować zakłócenia
 elektromagnetyczne, które mogą być
 powodowane pracą przemiennika. Pomagają
 też zapewnić lepszy przebieg napięcia
 zasilającego i chronią przemiennik przed
 przepięciami w sieci.



Przemiennik częstotliwości

Należy pamiętać o właściwym montażu i
 podłączeniu urządzenia i zapewnieniu
 właściwej temperatury otoczenia.
 Zacisk neutralny musi być uziemiony

Uziemienie



Uziemienie

Filtry i dławiki wyjściowe

Podobnie jak te na wejściu chronią urządzenie
 przed przepięciami, poprawiają parametry
 napięcia i niwelują rezonansy na linii
 przemiennik - silnik szczególnie przy
 dłuższych długościach przewodów

Silnik

Należy pamiętać że między przemiennikiem i
 silnikiem nie należy stosować urządzeń do
 poprawy współczynnika mocy itp. Nie należy
 również dokonywać rozłączeń w czasie pracy
 na wyjściu przemiennika np. stycznikiem.

Capacity of inverter	Specification of the AC Reactor			
	Heavy Duty		Normal Duty	
	mH	A	mH	A
0009iS7-2	2.13	5.7	1.20	10
0015iS7-2	1.20	10	0.88	14
0022iS7-2	0.88	14	0.56	20
0037iS7-2	0.56	20	0.39	30
0055iS7-2	0.39	30	0.28	40
0075iS7-2	0.28	40	0.20	59
0110iS7-2	0.20	59	0.15	75
0150iS7-2	0.15	75	0.12	96
0185iS7-2	0.12	96	0.10	112
0220iS7-2	0.10	112	0.07	160
0300iS7-2	0.07	160	0.05	200
0370iS7-2	0.05	200	0.044	010
0450iS7-2	0.044	240	0.038	280
0550iS7-2	0.038	280	0.026	360
0750iS7-2	0.026	360	0.02	500

Capacity of inverter	Specification of the AC Reactor			
	Heavy Duty		Normal Duty	
	mH	A	mH	A
0009iS7-4	8.63	2.8	4.81	4.8
0015iS7-4	4.81	4.8	3.23	7.5
0022iS7-4	2.23	7.5	2.34	10
0037iS7-4	2.34	10	1.22	15
0055iS7-4	1.22	15	1.14	20
0075iS7-4	1.14	20	0.81	30
0110iS7-4	0.81	30	0.61	38
0150iS7-4	0.61	38	0.45	50
0185iS7-4	0.45	50	0.39	58
0220iS7-4	0.39	58	0.287	80
0300iS7-4	0.287	80	0.232	98
0370iS7-4	0.232	98	0.195	118
0450iS7-4	0.195	118	0.157	142
0550iS7-4	0.157	142	0.122	196
0750iS7-4	0.122	196	0.096	237
0900iS7-4	0.096	237	0.081	289
1100iS7-4	0.081	289	0.069	341
1320iS7-4	0.069	341	0.057	420
1600iS7-4	0.057	420	0.042	558
1850iS7-4	0.042	558	0.042	558
2200iS7-4	0.042	558	0.029	799
2800iS7-4	0.029	799	0.029	799
3150iS7-4	0.029	799	0.024	952
3750iS7-4	0.024	952	0.024	952

Falownik	Moc [kW]	Filtr wejściowy klasy A	Filtr wejściowy klasy B	Dławik wejściowy	Filtr wyjściowy Du/Dt	Filtr wyjściowy sinusoidalny	Dławik silnikowy
SV0008iS7-4	0,75	Wbudowany C2	FLD3007	DLS3-9.8	FSC 3006	CNW 933/4	DLSIL10-1.7
SVO015iS7-4	1,5	Wbudowany C2	FLD3007	DLS6-4.8	FSC 3006	CNW 933/6	DLSIL10-1.7
SV0022iS7-4	2,2	Wbudowany C2	FLD3007	DLS6-4.8	FSC 3010	CNW 933/10	DLSIL10-1.7
SV0037iS7-4	3,7	Wbudowany C2	FLD3016	DLS10-2.9	FSC 3016	CNW 933/16	DLSIL10-1.7
SV0055iS7-4	5,5	Wbudowany C2	FLD3016	DLS16-1.8	FSC 3016	CNW 933/20	DLSIL16-0.9
SV0075iS7-4	7,5	Wbudowany C2	FLD3016	DLS16-1.8	FSC 3025	CNW 933/24	DLSIL16-0.9
SV0110iS7-4	11	Wbudowany C2	FLD3030	DLS25-1.4	FSC 3036	CNW 933/30	DLSIL24-0.75
SV0150iS7-4	15	Wbudowany C2	FLD3030	DLS36-0.8	FSC 3036	CNW 933/37	DLSIL30-0.5
SV0185iS7-4	18,5	Wbudowany C2	FLD3042	DLS50-0.58	FSC 3064	CNW 933/48	DLSIL48-0.38
SV0220iS7-4	22	Wbudowany C2	FLD3055	DLS50-0.58	FSC 3064	CNW 933/60	DLSIL60-0.28
SV0300iS7-4	30	FEE3080	FLD3055	DLS70-0.42	FSC 3085	CNW 933/75	DLSIL75-0.22
SV0370iS7-4	37	FEE3080	FLD3075	DLS90-0.32	FSC 3100	CNW 933/90	DLSIL90-0.19
SV0450iS7-4	45	FEE3120	FLD3100	DLS110-0.27	FSC 3130	CNW 933/115	DLSIL115-0.17
SV0550iS7-4	55	FEE3120	FLD3031	DLS125-0.23	-	CNW 933/200	DLSIL115-0.18
SV0750iS7-4	75	FEE3150	FLD3180	DLS160-0.18	-	CNW 933/200	DLSIL200-0.08
SV0900iS7-4	90	-	FLD3180	DLS220-0.13	-	CNW 933/200	DLSIL200-0.08
SV1100iS7-4	110	-	FEP3250	DLS260-0.11	-	CNW 933/250	DLSIL250-0.065
SV1320iS7-4	132	-	FEP3320	DLS320-0.092	-	CNW 933/350	DLSIL320-0.046
SV1600iS7-4	160	-	FEP3400	DLS400-0.074	-	CNW 933/350	DLSIL400-0.037
SV1850iS7-4	185	-	FEP3400	-	-	-	-
SV2200iS7-4	220	-	FEP3600	-	-	-	-
SV2850iS7-4	285	-	FEP3600	-	-	-	-
SV3150iS7-4	315	-	FEP31000	-	-	-	-
SV3750iS7-4	375	-	FEP31000	-	-	-	-

Falownik	Moc [kW]	Zabezpieczenie falownika	Moduł hamujący	Rezystor hamujący
SV0008iS7-4	0,75	BNK 3P B6A	Wbudow	600Ω,150W
SVOO15iS7-4	1,5	BNK 3P B10A	Wbudow	300Ω,300W
SV0022iS7-4	2,2	BNK 3P B10A	Wbudow	200Ω,400W
SV0037iS7-4	3,7	BNK 3P B16A	Wbudow	130Ω,600W
SV0055iS7-4	5,5	BNK 3P B20A	Wbudow	85Ω,1000W
SV0075iS7-4	7,5	BNK 3P B32A	Wbudow	60Ω,1200W
SV0110iS7-4	11	BNK 3P B32A	Wbudow	40Ω,2000W
SV0150iS7-4	15	BNK 3P B40A	Wbudow	30Ω,2400W
SV0185iS7-4	18,5	BNK 3P B63A	Wbudow	20Ω,3600W
SV0220iS7-4	22	TS100N FMU 80A 3P	Wbudow	20Ω,3600W
SV0300iS7-4	30	TS100N FMU 100A 3P	SV370DBU-4	12Ω,5000W
SV0370iS7-4	37	TS160N FMU 125A 3P	SV370DBU-4	12Ω,5000W
SV0450iS7-4	45	150A	SV550DBU-4	6Ω,10000W
SV0550iS7-4	55	180A	SV550DBU-4	6Ω,10000W
SV0750iS7-4	75	300A	SV750DBU-4	6Ω,10000W
SV0900iS7-4	90	400A	SV550DBU-4 x2	4,5Ω, 15000W
SV1100iS7-4	110	500A	SV750DBU-4 x2	3,5Ω, 17000W
SV1320iS7-4	132	600A	SV750DBU-4 x2	3Ω,20000W
SV1600iS7-4	160	600A	SV750DBU-4 x3	2,5Ω, 25000W
SV1850iS7-4	185	800A	SV2200DBU-4	2,Ω, 30000W
SV2200iS7-4	220	800A	SV2200DBU-4	2,Ω, 30000W
SV2850iS7-4	285	1000A	SV2200DBU-4 x2	1,5,Ω, 40000W
SV3150iS7-4	315	1200A	SV2200DBU-4 x2	1,Ω, 60000W
SV3750iS7-4	375	1400A	SV2200DBU-4 x2	1,Ω, 60000W

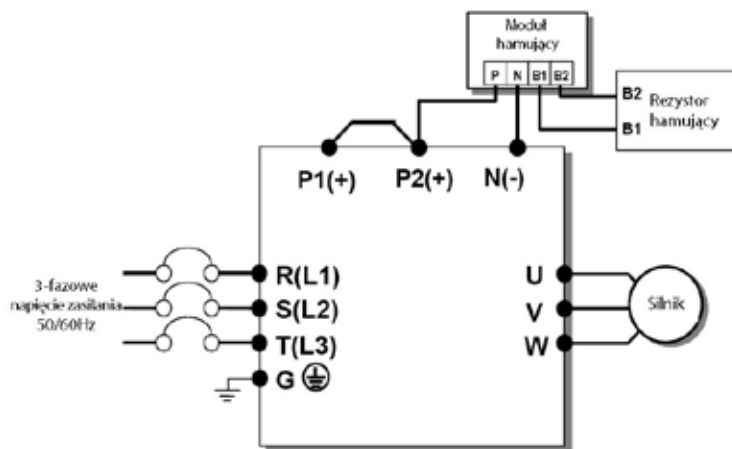
Typy modułów hamujących do konkretnych mocy przemiennika są wyszczególnione w tabeli powyżej w pkt. 5.1.3.

W zakresie mocy 0.75kW - 22kW moduł hamujący jest wbudowany w standardzie.

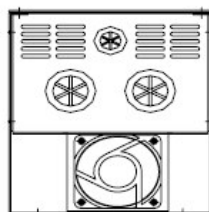
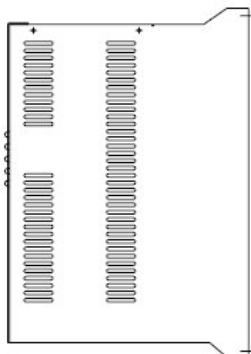
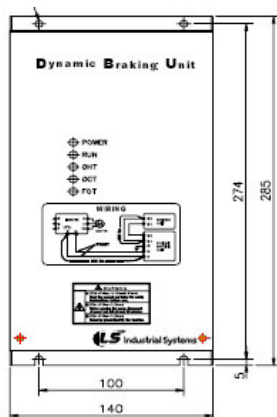
Listwa zaciskowa



Sposób podłączenia modułu hamującego i rezystora hamującego do przemiennika



Wymiary modułu hamującego (SV550BDU-4 i SV075DBU-4)



Moduł hamujący posiada 3 diody:

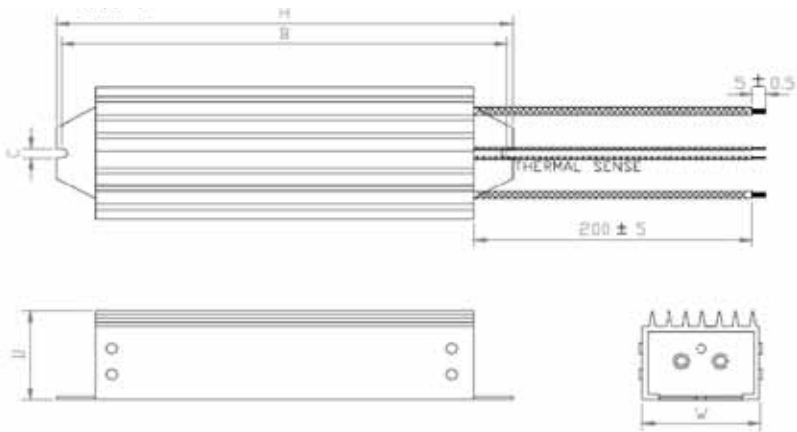
POWER (czerwona) - świeci się gdy moduł jest podłączony do przemiennika a ten jest zasilony
 RUN (zielona) - świeci się gdy moduł pracuje regeneracyjnie czyli przekazuje energię do rezystora
 DHT (zielona) - świeci się w przypadku przegrzania się modułu.

Typy rezystorów hamujących do konkretnych mocy przemiennika są wyszczególnione w tabeli powyżej w pkt. 5.1.3.

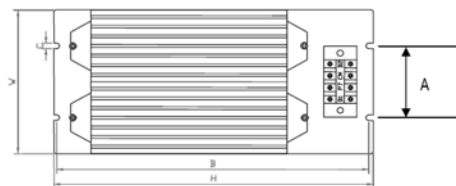
Wymiary rezystorów:

			H		A	B	C
0.8	1	64	412	40	-	400	6.3
1.5	1	64	412	40	-	400	6.3
2.2	1	64	412	40	-	400	6.3
3.7	2	128	390	43	64	370	5
5.5	3	220	345	93	140	330	7.8
7.5	3	220	345	93	140	330	7.8
11	3	220	445	93	140	430	7.8
15	3	220	445	93	140	430	7.8
18.5	3	220	445	165	140	430	7.8
22	3	220	445	165	140	430	7.8

Max400W (typ1)



600W (typ2)



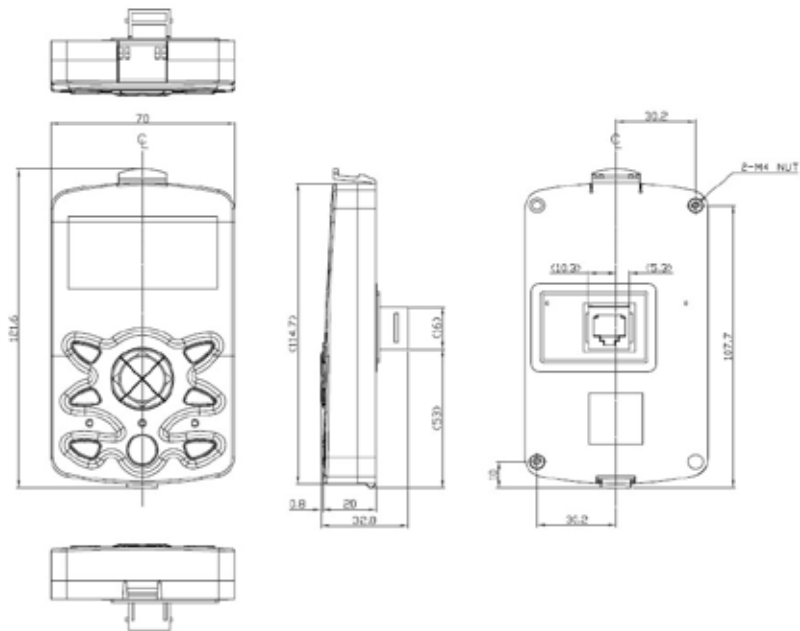
powyżej 600W (typ3)



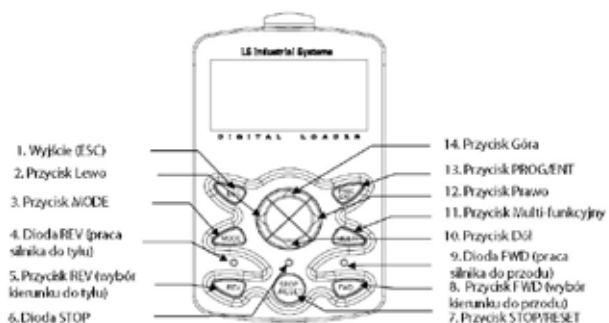
Klawiatura służy do nastawiania parametrów przemiennika, monitorowania parametrów oraz stanów urządzenia



Wymiary

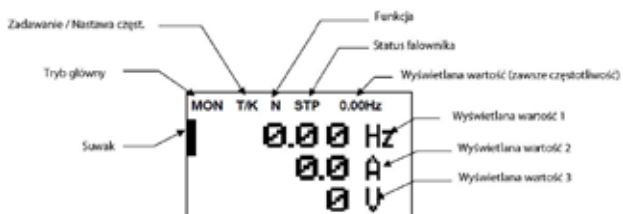


Funkcje przycisków

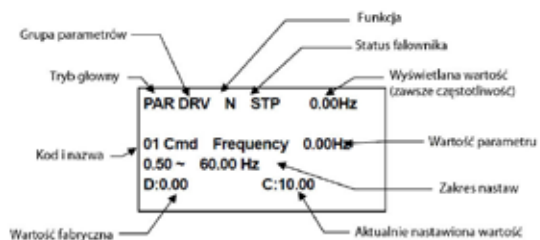


Widok wyświetlacza

Tryb Monitor



Tryb zmiany parametrów



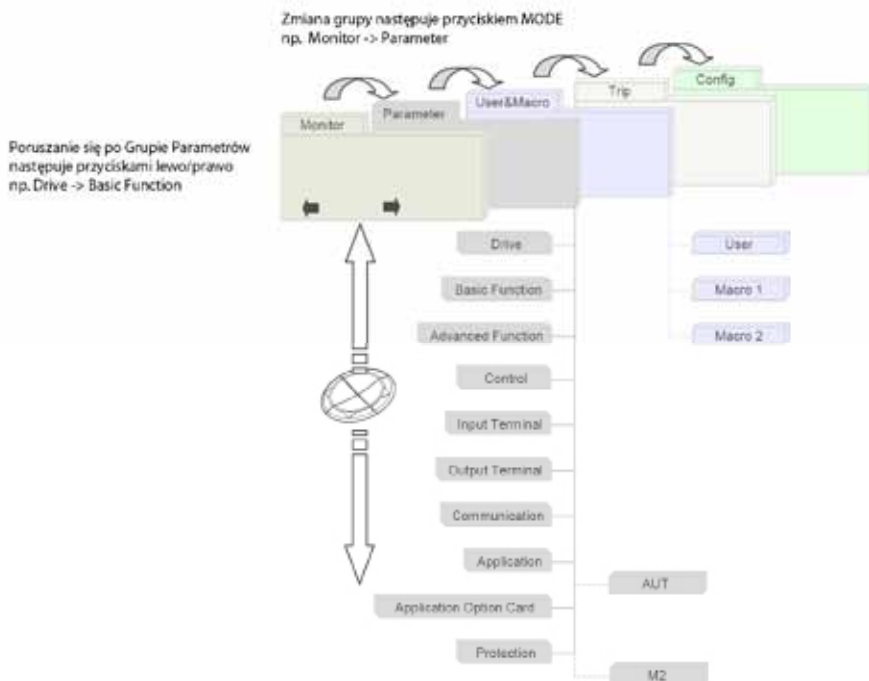
Nr	Funkcja	Wyświetlacz	Opis
1	Tryb główny	MON	Tryb monitorowania
		PAR	Tryb zmiany parametrów
		U&M	Tryb użytkownika
		TRP	Tryb błędu
		CNF	Tryb konfiguracyjny
2	Komenda Start	K	Zadawanie z klawiatury
		O	Zadawanie poprzez Fbus
		A	Zadawanie kartą dodatkową
		R	Zadawanie komunikacją poprzez RS485
		T	Zadawanie z listwy zaciskowej
3	Komenda zadawania częstotliwości	K	Zadawanie częstotliwości z klawiatury
		V	Zadawanie wejściem V1 (lub V1+I1)
		I	Zadawanie wejściem prądowym I1
		P	Zadawanie wejściem impulsowym
		U	Komenda UP (Góra) przy sterowaniu w aplikacji (Góra-Dół)
		D	Komenda DOWN (Dół) przy sterowaniu w aplikacji (Góra-Dół)
		S	Komenda STOP przy sterowaniu w aplikacji (Góra-Dół)
		O	Zadawanie poprzez Fbus
		X	Zadawanie poprzez wejścia V2 i I2 na karcie opcyjnej
		J	Komenda częstotliwości nadrzędnej JOG
		R	Zadawanie komunikacją poprzez RS485
4	Przycisk wielofunkcyjny	1~9 A~F	Zadawanie funkcją sekwencyjną
		JOG	Używane do przełączenia na funkcję JOG
		Lokalne/Zdalne	Używane do wyboru sterowania zdalnego i lokalnego
		UserGrp	Używane do wyboru parametrów w grupie użytkownika
5	Status operacyjny przemiennika	STP	Silnik zatrzymany
		FWD	Praca do przodu
		REV	Praca do tyłu
		DC	Wyjście DC
		WAN	Komunikat ostrzeżenia
		STL	Utyk
		SPS	Szukanie prędkości
		OSS	Kontrola softwaru
		OSH	Kontrola hardware
		TUN	Autotuning

Przełączniki częstotliwości serii iS7 posiada ją 5 trybów w menu: Monitor, Parameter, User&Macro, Trip, Config.

Każdy z 5 trybów posiada funkcje właściwe dla swoich celów.

Przechodzenie po grupach odbywa się przyciskiem MODE.

W grupie poruszamy się strzałkami prawo/lewo w danej grupie.



Tryb	Wyświetlacz	Opis
Tryb monitorowania	MON	Wyświetlanie informacji o bieżących parametrach przełącznika jak zadana częstotliwość, aktualna, prąd, napięcie itd..
Tryb parametryzowania	PAR	Nastawienie parametrów dla właściwej pracy przełącznika. Grupa podzielona jest na 12 podgrup.
Tryb użytkownika (User&Macro)	U&M	Można pogrupować najważniejsze parametry do grupy użytkownika i Macro.

Tryb błędu	TRP	Podczas błędu lub awarii ją tu informacje na temat zaistniałej sytuacji wraz z parametrami prądu/napięcia/ częstotliwości w czasie jej wystąpienia. Są tu również zapisana historia wcześniejszych awarii
Tryb konfiguracyjny	CNF	Konfigurowanie parametrów przemiennika niezwiązanych z pracą falownika i silnika np. język na klawiaturze, środowisko pracy, wyświetlanie kart opcyjnych, kopiowanie parametrów.

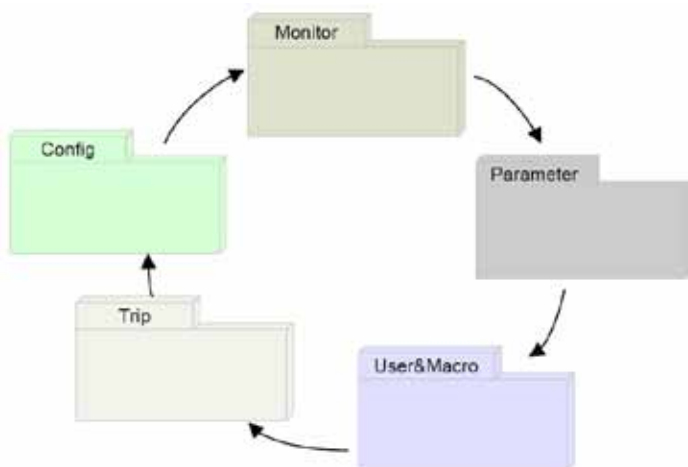
1) Grupa parametryzowania PAR

Tryb	Wyświetlacz	Opis
Grupa napędu (Drive Group)	DRV	Posiada funkcje niezbędne do pracy takie jak czasy przyspieszania/hamowania, nastawa częstotliwości, tryby pracy itd ..
Grupa podstawowa (Basic Group)	BAS	Nastawianie podstawowych parametrów np.. silnika, częstotliwości sekwencyjnych itd ..
Grupa dodatkowa	ADV	Nastawianie charakterystyk przyspieszań/hamowań, funkcje kontroli częstotliwości itd ..
Grupa kontroli	CON	Funkcje trypu pracy: sterowanie wektorowe
Grupa wejść	IN	Grupa w której są funkcje odnoszące się do wejść przemiennika znajdujących się na liście zaciskowej (cyfrowych i analogowych)
Grupa wyjść	OUT	Grupa w której są funkcje odnoszące się do wyjść przemiennika znajdujących się na liście zaciskowej (wyjść przekaźnikowych i analogowego)
Grupa komunikacyjna	COM	Parametry związane z wbudowanym interfejsem RS485 i kartami komunikacyjnymi
Grupa aplikacji	APP	Parametry związane z regulatorami PID i automatycznymi sekwencjami
Grupa pracy sekwencyjnej	AUT	Grupa widnieje gdy w grupie APP jest wybrana funkcja autosekwencji.
Grupa aplikacji zewnętrznych	APO	Parametry związane z zewnętrznymi kartami aplikacyjnymi: enkoderową i PLC
Grupa zabezpieczeń	PRT	Parametry związane z zabezpieczeniami przemiennika i silnika
Grupa funkcji 2-go silnika	M2	Grupa związana z funkcją 2-go silnika, gdy to funkcja jest aktywowana

2) Grupa użytkownika (User&Macro)

Tryb	Wyświetlacz	Opis
Grupa Użytkownika	USR	Grupa w której użytkownik może umiejscowić parametry najczęściej zmieniane lub najczęściej odczytywane. Parametry do tej grupy są rejestrowane za pomocą
Grupa Macro	MCx	Parametry związane z obciążeniem przemiennika częstotliwość, które są fabrycznymi dostarczonymi przez producenta. Zależnie od aplikacji która ma być używana MC1 lub MC2 parametry te są zapisywane w grupie CNF.

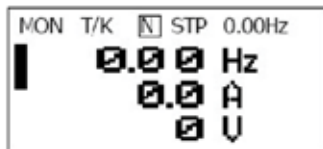
6.1.3. Przycisk MODE



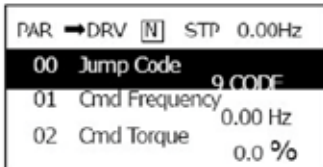
1) Działanie klawisza MODE przy pierwszym uruchomieniu

Przyciskając klawisz MODE przechodzimy pomiędzy 5-cio gromadami głównymi. Grupa User/Macro i Trip nie są widoczne przy pierwszym uruchomieniu przemiennika. Te dwie grupy będą omówione w dalszej części.

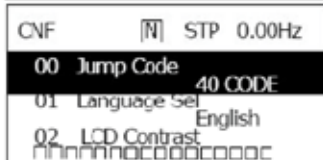
Przykład na ekranie wyświetlacza



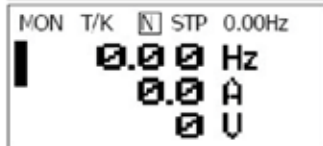
- Po podaniu zasilania pierwszy raz ekran wygląda jak po lewej (jest to grupa monitorowania MON). Są widoczne 3 parametry monitorowania: częstotliwość, prąd i napięcie oraz na górnej linii parametry pracy.



- po przyciśnięciu klawisza MODE przechodzimy do grupy PAR



- po przyciśnięciu kolejny raz klawisza MODE przechodzimy do grupy konfiguracyjnej CNF

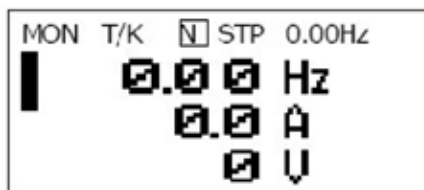


- po kolejnym przyciśnięciu wracamy do grupy monitorowania MON.
Przechodzenie po grupach działa na zasadzie pętli.

2) Działanie klawisza MODE z grupą User/Macro i Trip

Jeśli użytkownik zatwierdzi parametry dla grupy Użytkownika (przyciskiem wielofunkcyjnym) pojawi się grupa User/Macro. Podobnie w przypadku wystąpienia pierwszego błędu lub awarii pojawi się grupa Trip i w niej zostaną one zapisane jako historia.

Przykład na ekranie wyświetlacza



- Po podaniu zasilania pierwszy raz ekran wygląda jak po lewej (jest to grupa monitorowania MON). Są widoczne 3 parametry monitorowania: częstotliwość, prąd i napięcie oraz na górnej linii parametry pracy

- po przyciśnięciu klawisza MODE przechodzimy do grupy parametryzowania PAR

PAR → DRV [N] STP 0.00Hz	
00	Jump Code 9 CODE
01	Cmd Frequency 0.00 Hz
02	Cmd Torque 0.0 %

- po przyciśnięciu klawisza MODE
przechodzimy do grupy User/MacroU&M

U&M → USR [N] STP 0.00Hz	
00	Jump Code 9 CODE
01	Cmd Frequency 0.00 Hz
02	Cmd Torque 0.0 %

- po przyciśnięciu klawisza MODE
przechodzimy do grupy błędów TRP

IRP Last-1	
00	Trip Name (1) External Trip
01	Output Freq 0.00 Hz
02	Output Current 0.0 A

CNF [N] STP 0.00Hz	
00	Jump Code 40 CODE
01	Language Sel English
02	LCD Contrast

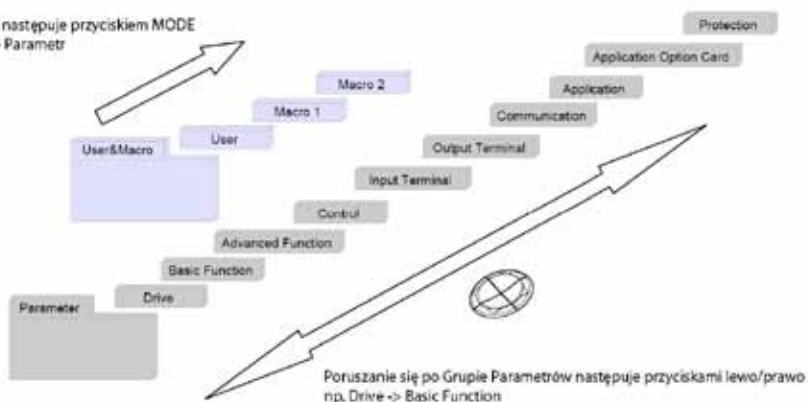
- po przyciśnięciu klawisza MODE
przechodzimy do grupy konfiguracyjnej CNF

MON T/K [N] STP 0.00Hz	
00	0.00 Hz
01	0.0 A
02	0 V

- po kolejnym przyciśnięciu wracamy do grupy
monitorowania MON.

6.1.4. Poruszanie się pomiędzy parametrami w danej grupie

Zmiana grupy następuje przyciskiem MODE
np. Monitor -> Parametr

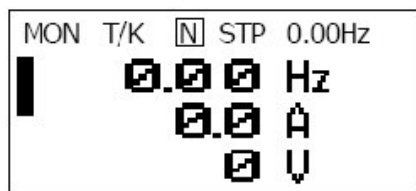


1) Poruszanie się w grupie parametryzowania (PAR)

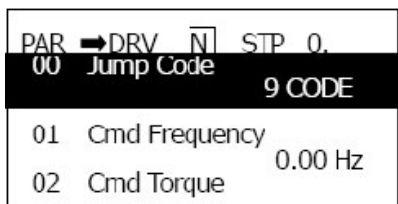
Przechodząc klawiszem MODE i będąc w grupie parametryzowania (PAR) lub grupie użytkownika (U&M) poruszamy się przyciskami Prawo/Lewo (Left/Right) pomiędzy podgrupami: Drive, Basic Functions, Advanced Functions.

Przechodzenie przyciskami w podgrupie strzałką w lewo lub prawo działa na zasadzie pętli. Nie ma więc znaczenia którego kierunku używamy. Poruszamy się wtedy w kierunku do przodu lub do tyłu w kolejności podgrup.

Przykład na ekranie wyświetlacza



- Po podaniu zasilania pierwszy raz ekran wygląda jak po lewej (jest to grupa monitorowania MON). Są widoczne 3 parametry monitorowania: częstotliwość, prąd i napięcie oraz na górnej linii parametry pracy.



- po przyciśnięciu klawisza MODE przechodzimy do grupy parametryzowania PAR
- jako pierwsza pokazana zostaje podgrupa napędu DRV (Drive)

PAR	→EAS	N	STP	0.00Hz
00	Jump Code			20 CDE
01	Aux Ref Src			None
02	Cmd 2nd Src			Ex/Rx-1

- po przyciśnięciu strzałki w prawo przechodzimy z podgrupy napędu(DRV) do następnej podgrupy parametrów podstawowych (BAS)

PAR	→ADV	N	STP	0.00Hz
00	Jump Code			24 CODE
01	Acc Pattern			Linear
02	Dec Pattern			Linear

- po przyciśnięciu strzałki w prawo przechodzimy z podgrupy BAS do następnej podgrupy parametrów dodatkowych (ADV)

PAR	→FRT	N	STP	0.00Hz
00	Jump Code			40 CODE
01	Load Duty			Heavy Duty
02	Phase Loss Chk			■■

- po przyciśnięciu strzałki w prawo 7 razy przejdziemy do podgrupy zabezpieczeń (PRT)

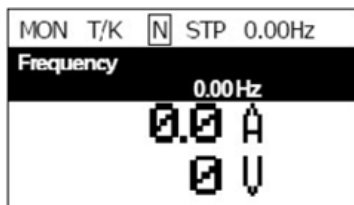
PAR	→DRV	N	STP	0.00Hz
00	Jump Code			9 CODE
01	Cmd Frequency			0.00 Hz
02	Cmd Torque			0.0 %

- po przyciśnięciu kolejny raz strzałki w prawo wrócimy do pierwszej podgrupy napędu (DRV)

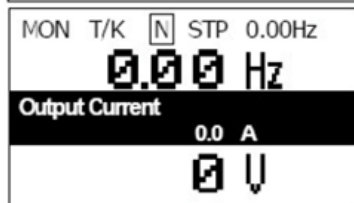
1) Przechodzenie w grupie monitorowania MON

Będąc w grupie monitorowania MON (pierwszy ekran po zasileniu przemiennika) przechodząc strzałkami Góra/Dół pojawi się podkreślenie parametru oraz jego opis słowny.

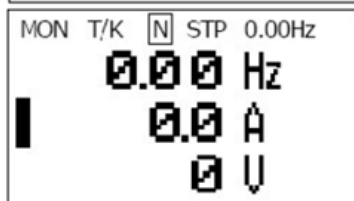
Przykład na ekranie wyświetlacza



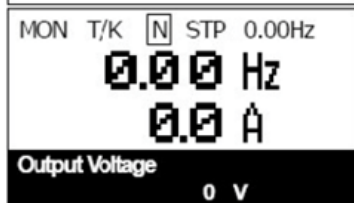
- po podaniu zasilania pojawi się ekran monitorowania MON
- kursor będzie przed wartością częstotliwości



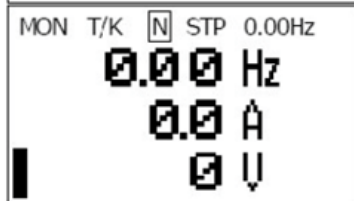
- po przyciśnięciu strzałki w dół, podkreślony zostanie parametr prądu



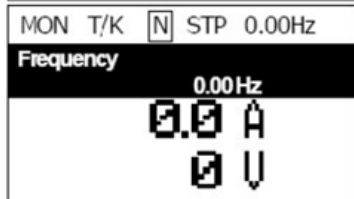
- po odczekaniu 2 sekund podkreślenie znika i pojawi się kursor przed wartością



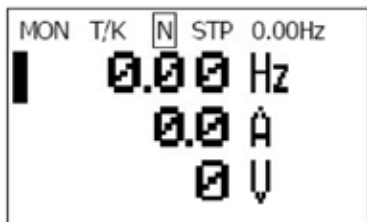
- po kolejnym przyciśnięciu strzałki w dół podkreślony zostanie parametr napięcia i pojawi się opis



- jeśli przez 2 sekundy nie będzie kolejnego przyciśnięcia klawisza podkreślenie zniknie i pojawi się kursor

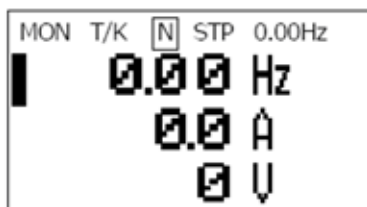


- po przyciśnięciu strzałki w dół 2 razy ponownie na ekranie będzie podświetlanie z opisem częstotliwości

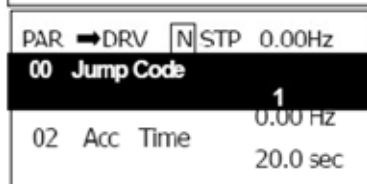


- po odczekaniu chwili pojawi się kursor przed wartością

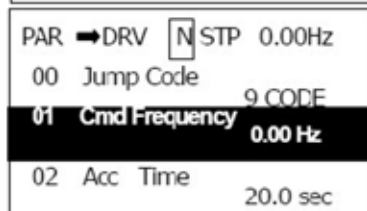
2) Przechodzenie po parametrach w innych grupach (np. parametryzowania PAR)



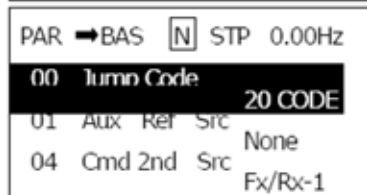
- ekran główny monitorowania



- po przyciśnięciu klawisza MODE przechodzimy do grupy parametryzowania PAR i pierwszej podgrupy napędu DRV



- po przyciśnięciu strzałki w dół podkreślony zostaje parametr 01 w podgrupie napędu DRV



- po przyciśnięciu strzałki w prawo przechodzimy do podgrupy bazowej BAS
- podobnie możemy przechodzić po parametrach w tej podgrupie strzałkami górał dół

3) Przechodzenie z użyciem parametru Jump Code

Parametr Jump Code pomaga w szybkim przechodzeniu do parametrów o wyższych numerach danej grupy. Zastępuje to przechodzenie po kolejnych parametrach strzałkami Góra/Dół

Przykład na ekranie wyświetlacza

```
PAR →DRV [N] STP 0.00Hz
00 Jump Code          9 CODE
01 Cmd Frequency      0.00 Hz
02 Acc Time           20.0 sec
```

- będąc w grupie parametryzowania i podgrupie DRV, widzicie parametr 00 Jump Code

```
PAR →DRV [N] STP 0.00Hz
00 Jump Code          9 CODE
01 Cmd Frequency      0.00 Hz
02 Acc Time           20.0 sec
```

- najeżdżając na niego zostanie on podkreślony
- przyciskając klawisz PROG parametr zacznie pulsować

```
PAR →DRV [N] STP 0.00Hz
00 Jump Code          9 CODE
                        1~99 CODE
D:9 C:9
```

- wpisujemy numer parametru do którego chcemy się dostać (za pomocą klawiszy strzałek). W przykładzie jest to nr 9
- przyciskamy klawisz ENTER

```
PAR →DRV [N] STP 0.00Hz
09 Control Mode       V/F
10 Torque Control     No
11 JOG Frequency      10.00 Hz
```

- automatycznie jesteśmy na parametrze nr 9 w podgrupie napędu DRV

```
PAR →DRV [N] STP 0.00Hz
00 Jump Code          9 CODE
01 Cmd Frequency      0.00 Hz
02 Acc Time           20.0 sec
```

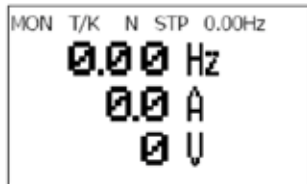
- po przyciśnięciu klawisza ESC wrócimy do parametru 00 w podgrupie

6.1.6. Nastawianie i zmiana parametrów

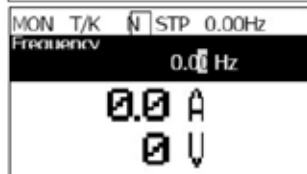
1) Zmiana parametrów w trybie monitorowania

W tej grupie (trybie) możemy zmienić częstotliwość zadaną. Pozostałe są parametrami odczytowymi

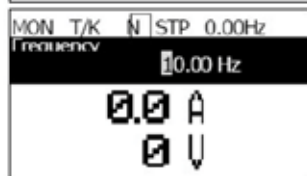
Przykład na ekranie wyświetlacza



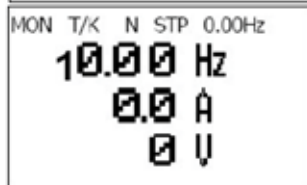
- po pierwsze aby zmieniać częstotliwość z klawiatury w par. DRV09 musi być ustawiony jako Keypad (jest to ustawienie fabryczne)
- sprawdź czy kursor jest na parametrze częstotliwości



- przyciśnij klawisz PROG
- pojawia się opis parametru (Frequency) i kursor pulsuje



- za pomocą klawiszy kierunkowych nastawiamy częstotliwość 10.00Hz
- przyciskamy klawisz PROG

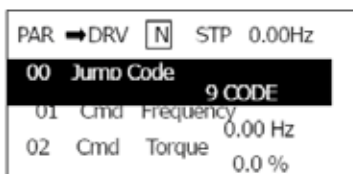


- nastawiona częstotliwość zmieni się z 0.00Hz na 10.00Hz

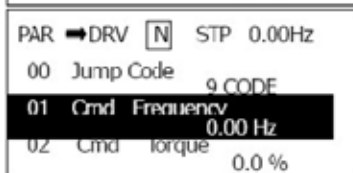
2) Zmiana parametrów w trybie parametryzowania (PAR)

Tak samo jak w punkcie powyżej możemy częstotliwość zadaną nastawić w grupie PAR.

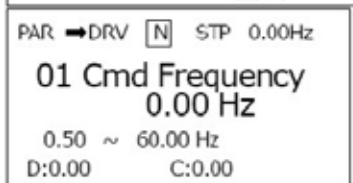
Przykład na ekranie wyświetlacza



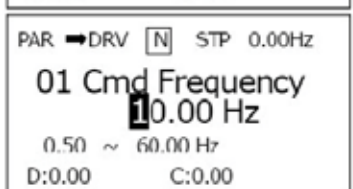
- będąc w grupie PAR pierwsza pojawia się podgrupa napędu DRV



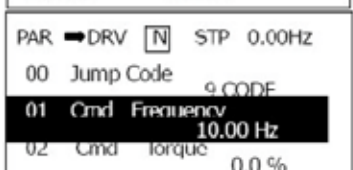
- strzałką w dół przechodzimy do parametru DRV 01 (Cmd Frequency) częstotliwość zadana
- przyciskamy klawisz PROG



- kursor pulsuje i nastawiamy żadaną częstotliwość klawiszami kierunkowymi



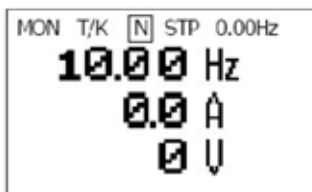
- po nastawieniu np. 10.00Hz przyciskamy klawisz PROG



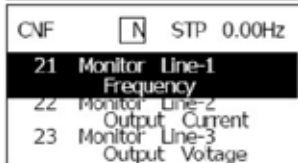
- widok powraca do listy parametrów w podgrupie i widzimy w par DRV 01 nową nastawę

Przemiennik serii iS7 pozwala na jednoczesne monitorowanie 3 parametrów. Wielkości ustawione fabrycznie (częstotliwość, prąd, napięcie) możemy zmienić w grupie konfiguracyjnej CFN.

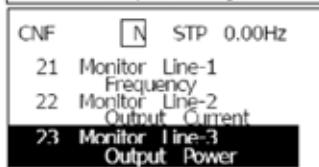
Przykład na ekranie wyświetlacza



- na ekranie wydać tryb monitorowania podstawowy po podaniu zasilania
- parametry częstotliwość, prąd, napięcie są ustawieniami fabrycznymi
- podczas zatrzymania przemiennika pokazywana jest częstotliwość zadana, natomiast w czasie pracy aktualna na wyjściu przemiennika



- zmiana parametrów w trybie monitorowania jest możliwa w par CNF 21 do 23.
- przechodzimy do niej klawiszami MODEi strzałkami kierunkowymi



- zmień w par. CNF 23 wielkość z napięcia wyjściowego na moc wyjściową (Output Power) Za pomocą przycisku PROG, dalej strzałkami kierunkowymi i zatwierdzić klawiszem PROG)



- po tych zmianach na ekranie trybu monitorowania pojawi się odczyt mocy wyjściowej

Wartości, które możemy na monitorować

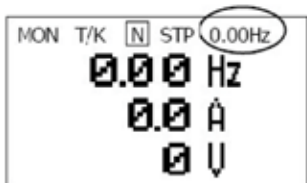
Tryb	Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		Nastawa fabryczna
CNF	20	ParamWysZawsze	Parametr w górnym rogu ekranu (zawsze widnieje)	0	Częstotliwość	0
	21	MonitorLinia-1	Parametr na ekranie w linii 1	1	Predkosc	0
	22	MonitorLinia-2	Parametr na ekranie w linii 2	2	PradWyjscioowy	2
	23	MonitorLinia-3	Parametr na ekranie w linii 3	3	NapieWyjscioowe	3
				4	Moc Wyjscioowa	
				5	LicznikPragodz	
				6	Napiecie DC	
				7	StatWejscCyfr	

				8	StatWyjscCyfr	Status wyjść cyfrowych	
				9	V1 Monitor [V]	Wartość wejścia napięciowego V1 w [V]	
				10	V1 Monitor [%]	Wartość wejścia napięciowego V1 w [%]	
				11	I1 Monitor [mA]	Wartość wejścia prądowego I1 w [mA]	
				12	I1 Monitor [%]	Wartość wejścia prądowego I1 w [%]	
				13	V2 Monitor [V]	Wartość wejścia napięciowego V2 w [V]	
				14	V2 Monitor [%]	Wartość wejścia napięciowego V2 w [%]	
				15	I2 Monitor [mA]	Wartość wejścia prądowego I2 w [mA]	
				16	I2 Monitor [%]	Wartość wejścia prądowego I2 w [%]	
				17	PID Wyjscie	Wyjście regulatora PIO	
				18	PID WartoscRef	Wartość referencyjna (zadana) regulacji PIO (ze sprzężeniem zwrotnym)	
				19	PID WarZwrotna	Wartość zwrotna regulacji PIO (ze sprzężeniem zwrotnym)	
				20	Moment	Moment	

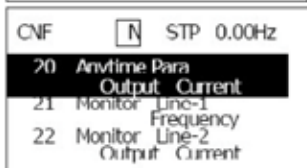
3) Wartość monitorowana, która zawsze widnieje na ekranie

W górnym rogu ekranu znajduje się wartość, która widnieje zawsze, niezależnie w której grupie parametrów aktualnie się znajdujemy i jaki jest status pracy.

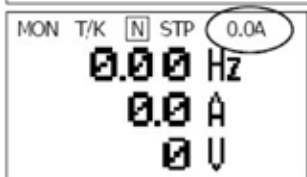
Przykład na ekranie wyświetlacza



- wygląd standardowy ekranu z wartościami fabrycznymi. Wartość wyświetlana wszystkich ekranach to częstotliwość.

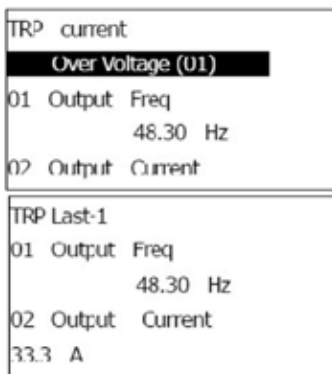


- zmiana tej nastawy jest w par CNF 20.
Przechodzimy do niego kursorami wg poprzednich przykładów
- wybierz prąd wyjściowy (Output Current) i zatwierdź PROG



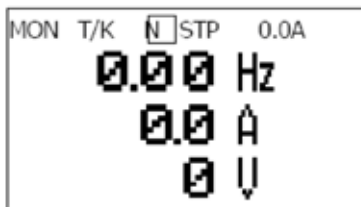
- na wyświetlaczu pojawi się w górnym prawym rogu wartość prądu

1) Błąd w czasie pracy przemiennika



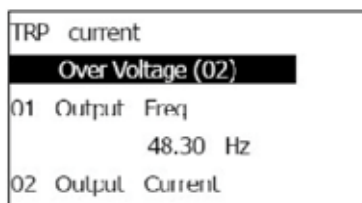
- w przypadku wystąpienia błędu lub awarii w czasie pracy automatycznie przechodzi do trybu błędów TRIP i wyświetlana jest przyczyna zatrzymania

- przy przyciśnięciu strzałki w dół przechodzimy do parametrów mówiących jakie były wartości częstotliwości wyjściowej, prądu i statusu pracy w chwili wystąpienia awarii

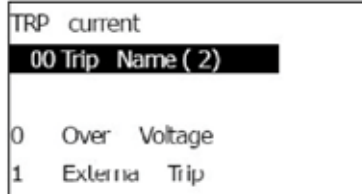


- w przypadku zresetowania awarii przyciskiem RESET ekran wróci do trybu monitorowania MON

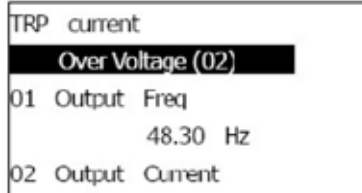
2) Przypadek kilku awarii jednocześnie



- w przypadku wystąpienia kilku awarii jednocześnie, liczba tych awarii jest podana w nawiasie



- po przyciśnięciu PROG podane są typy awarii



- po kolejnym przyciśnięciu klawisza PROG wracamy do ekranu po awarii

3) Zapisywanie i odczytywanie historii błędów i awarii

Historia awarii błędów są archiwizowane w grupie błędów TRP. Przemiennek zapamiętuje 5 ostatnich błędów. Dane zapisują się również w przypadku zaniku zasilania przed zresetowaniem. Gdy liczba zaistniałych awarii jest większa niż 5 to automatycznie zostaje usunięta najstarsza.

Przykład na ekranie wyświetlacza

```

TRP current
Over Voltage (02)
01 Output Freq      48.30 Hz
02 Output Current   33.3 A
  
```

- w przypadku wystąpienia błędu, ekran automatycznie przejdzie do trybu TRP

```

MON T/K [N] STP 0.0A
0.00 Hz
0.0 A
0 V
  
```

- w przypadku zresetowania błędu klawiszem RESET ekran powraca do trybu monitorowania a awaria zostaje zapisana w historii

```

TRP current
00 Trip Name (2)
Over Voltage
01 Output Freq      48.30 Hz
02 Output Current   33.3 A
  
```

- przejdź do grupy błędów TRP za pomocą przycisku MODE
- ostatnia zapisana awaria znajduje się w par Last-1

```

TRP current
00 Trip Name (1)
External Trip
01 Output Freq      48.30 Hz
02 Output Current   33.3 A
  
```

- przyciśnij strzałkę w prawo
- poprzednia awaria zapisana jest w par Last-2
- w przypadku nastąpienia kolejnego błędu ten z Last-2 zostaje przesunięty do Last-3

W przypadku potrzeby powrotu do ustawień fabrycznych i skasowania wszystkich ustawień zmienionych przez użytkownika, można w prosty sposób powrócić wszystkie parametry od razu lub tylko w poszczególnych grupach.

```

MON T/K [N] STP 0.0A
0.00 Hz
0.0 A
0 V
  
```

- ekran trybu monitorowania

CNF	N	STP	0.0A
00	Jump Code	9 CODE	
01	language	Sel	English
02	Inv S/W	Ver	1.00
	Version		

- przyciskiem MODE przechodzimy do trybu konfiguracyjnego CNF
- kursorami w dół lub w górę przejdź do par CNF40

CNF	N	STP	0.0A
31	Option-2	Type	None
32	Option-3	Type	None
40	Parameter	Init	----- No -----

- przyciśnij klawisz PROG

CNF	N	STP	0.0A
40	Parameter	Init	----- No -----
1	All	Groups	
2		DRV	

- aby wrócić wszystkie parametry do fabrycznych zaznacz 1 All Groups i przyciśnij PROG

CNF	N	STP	0.0A
31	Option 2	Type	None
32	Option-3	Type	None
40	Parameter	Init	----- No -----

- ekran powróci do ekranu po lewej

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-07	Freq Fef Src	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)
			1	Klawiatura-2	Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)
			2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1
			3	I1	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1
			4	V2	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V2
			5	I2	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I2
			6	Int RS485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485
			7	Enkoder	Sterowanie poprzez wejście pulsowe z karty enkoderowej
			8	Field Bus	Sterowanie poprzez komunikację FieldBus
			9	PLC	Sterowanie poprzez kartę PLC

Wybierz sposób sterowania częstotliwością spośród: nastawiania na klawiaturze, sterowaniem poprzez sygnały analogowe napięciowe (V) i prądowe (I), komunikacji lub poprzez karty opcyjne.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-01	Czest. Zadana	Częstotliwość zadana	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)		
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)

Przy takim ustawieniu częstotliwość można zmieniać poprzez klawisze kierunkowe oraz klawisz PROG. Wchodzimy do par. DRV-01 klawiszem PROG. Częstotliwość nastawioną w DRV-01 będzie zatwierdzona po przyciśnięciu ponownie klawisza PROG. Dopiero po drugim przyciśnięciu PROG częstotliwość jest zatwierdzona.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV 01	Czest. Zadana	Częstotliwość zadana	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)		
DRV 07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	1	Klawiatura-2	Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)

Przy takim ustawieniu po wejściu do par. DRV-01 (klawiszem PROG) przemiennik będzie od razu reagował na zmienianą przez użytkownika wartość. Nie trzeba potwierdzać jej klawiszem PROG aby częstotliwość zmieniała się na bieżąco. Po przyciśnięciu PROG nastawiona na nowo wartość będzie zachowana, po przyciśnięciu klawisza ESC, wartość wróci do poprzedniej (sprzed zmian).

3) Nastawa częstotliwości poprzez sygnał napięciowy V1

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV 07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1

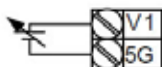
Sterowanie można realizować poprzez sygnał 0 ~ 10V i -10 ~ 10V. W przypadku tego drugiego sygnału można zmieniać kierunek obrotów zależnie od polaryzacji sygnału.

Przykład dla 0 ~ 10V

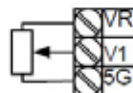
Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV 07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1	-
IN-01	Czest. 100%	Częstotliwość odpowiadająca maksymalnej wartości sygnału analogowego	0.00 ~ Często Max (DRV-20)			60[Hz]
IN-02	V1 Monitor [V]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogowego podanego na wejście V1	0 ~ 10[V]			0[V]
IN-03	V1 Polaryzacja	Polaryzacja sterowania sygnału napięciowego V1 0-10V lub -10 ~ 10V	0	Unipolarne		Unipolarne
			1	Bipolarne		
IN-07	V1 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego napięciowego V1	0 ~ 10000[ms]			10[ms]
IN-05	V1 Napięcie x1	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 10[V]			0[V]
IN-09	V1 Wart y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-08	0 ~ 100[%]			0[%]
IN-10	V1 Napięcie x2	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 10[V]			10[V]

IN-11	V1 Wart y2	Wartość procentowa częstotliwości max Odpowiadająca napięciu z par, IN-10	0 ~ 100[%]		100[%]
IN-16	V1 OdwroCha-ki	Odwroćenie charakterystyki sterowania sygnałem napięciowym V1 -10~10V	0	Nie	Nie
			1	Tak	
IN-17	V1 Kwantyzacja	Kwantyzowanie sygnału napięciowego V1 dla zredukowania jego wahań	0.04 ~ 10[%]		0.04 [%]

Nastaw par IN-06 na Unipolar. W przypadku użycia napięcia zewnętrznego podłączamy je to zacisków V1 i 5G lub w przypadku użycia napięcia wewnętrznego (np. potencjometr) używamy napięcia z zacisku VR jak na rysunkach poniżej.



Połączenie z wykorzystaniem zewnętrznego źródła



Połączenie z wykorzystaniem wewnętrznego źródła

(2) Jeśli używamy sygnał 0 ~ 10V ze źródła zewnętrznego

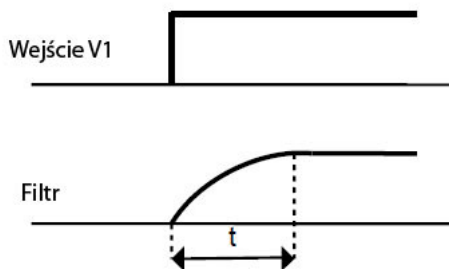
nastawa częstotliwości odpowiadającej maksymalnej wartości sygnału analogowego. Nastawiona wartość częstotliwości będzie odpowiadać wartości napięcia przy nastawie 100% w par. IN-11 i IN-15

Przykład 1) Jeśli IN-01 = „40Hz” i IN-16 = „No” i max wartość napięcia na zacisku V1 = 10V to dla max napięcia 10V częstotliwość wyjściowa będzie równa 40Hz

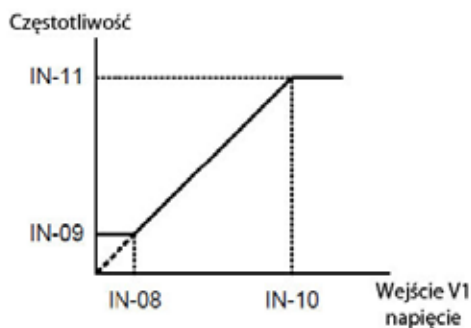
Przykład 2) Jeśli IN-11 = „50%” i pozostałe wartości są jako fabryczne, to przy napięciu podanym na zacisk V1 = 10V, częstotliwość na wyjściu przemiennika = 30Hz (50% często max 60Hz)

wyświetla aktualna wartość napięcia sygnału analogowego napięciowego podanego na wejście V1

parametr pomocny gdy sygnał napięcia wejściowego V1 jest niestabilny z uwagi na zakłócenia wynikające ze środowiska zewnętrznego. Jeśli czas filtrowania będzie ustawiony wysoko to zredukuje to wpływ wahań sygnału na częstotliwość wyjściową ale reakcja przemiennika na sygnał Vt będzie powolna. Wartość czasu ustawiona w tym parametrze odpowiada czasowi, którym przemiennik osiągnie wartość 63% nastawionej częstotliwości (gdy sygnał jest jak na rysunku)

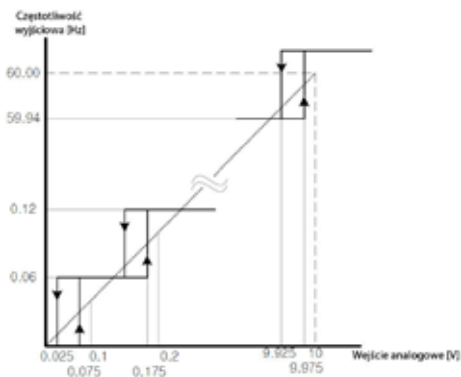


W tych parametrach nastawiamy nachylenie charakterystyki sterowania sygnałem napięciowym V1.



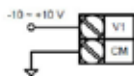
parametr pozwalający na szybkie odwrócenie charakterystyki, powyżej (gdy ustawimy parametr na "Yes")

parametr używany gdy występują zakłócenia sygnału napięciowego. Można oczywiście użyć par. IN-07 ale wtedy reakcja na zmianę sygnału może być zbyt wolna i może powodować efekt pulsacji częstotliwości. Nastawiona wartość "kwantyzacji" jest procentową wartością maksymalnej wartości sygnału analogowego wejściowego. Jeśli wartość max sygnału = 10V i wartość kwantyzacji = 1%, częstotliwość zmienia się o 0.06Hz (przy częstotliwości max = 60Hz) dla przedziału 0,1V. Częstotliwość wyjściowa, kiedy sygnał analogowy się zwiększa lub zmniejsza, jest stabilizowana przez kontrolowanie przez przemiennek wahań sygnału. Zasada działania tej funkcji zobrazowana jest na rysunku poniżej.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV 07	Zrodlo czest.	Wybor sposobu sterowania częstotliwością	2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1	-
IN-01	Czest. 100%	Częstotliwość odpowiadająca maksymalnej wartości sygnału analogowego	0.00 ~ Często Max (DRV-20)			60 [Hz]
IN-05	V1 Monitor [V]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogowego podanego na wejście V1	0 ~ 10[V]			0[V]
IN-06	V1 Polaryzacja	Polaryzacja sterowania sygnału napięciowego V1 0-10V lub -10 ~ 10V	0	Unipolarne		Bipolarne
			1	Bipolarne		
IN-07	V1 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego napięciowego V1	0 ~ 10000[ms]			10[ms]
IN-12	V1 -Wolt x1'	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla początku charakterystyki x1 (przy sterowaniu -10 ~ 10V)	0 ~ 10[V]			0[V]
IN-13	V1 -Wart y1'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par. IN-08 (przy sterowaniu -10 ~ 10V)	0 ~ 100[%]			0[%]
IN-14	V1 -Wolt x2'	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x12 (przy sterowaniu -10 ~ 10V)	0 ~ 10[V]			10[V]
IN-15	V1 -Wart y2'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par. IN-10 (przy sterowaniu -10 ~ 10V)	0 ~ 100[%]			100[%]

Przy ustawieniu IN-06 ="Bipolar" aktywne stają się parametry IN-12 do 15. Sterowanie to jest możliwe przy podłączeniu sygnału analogowego wg schematów:

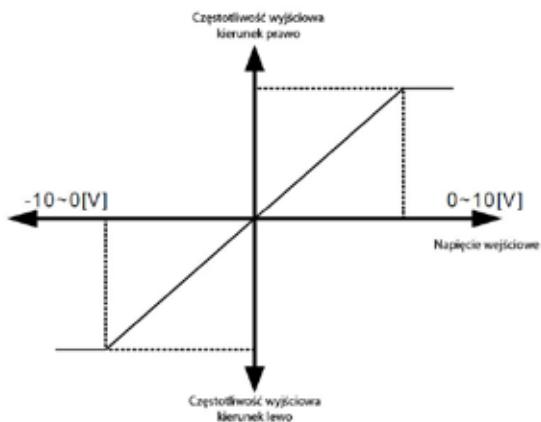


Połączenie z wykorzystaniem zewnętrznego źródła



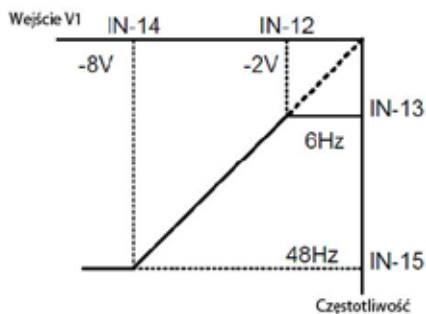
Połączenie z wykorzystaniem wewnętrznego źródła

Zależność częstotliwości od napięcia wygląda wówczas następująco:



w tych parametrach nastawiamy nachylenie charakterystyki sterowania sygnałem napięciowym V1 dla części ujemnej charakterystyki.

Przykład) Dla $F_{max} = 60\text{Hz}$. Jeśli minimalne napięcie wejściowe (-) V1 = -2V (IN -12) i wartości tej odpowiada 10% częstotl. max. (IN-13 Oraz -8V (IN-14) odpowiada 80%, częstotliwość wyjściowa będzie regulowana w zakresie 6Hz do 48Hz



4) Nastawa częstotliwości poprzez sygnał prądowy I1

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	3	I1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1	-
IN-01	Czest. 100%	Częstotliwość odpowiadająca maksymalnej wartości sygnału analogowego	0.00 ~ Częst. Max (DRV-20)			60[Hz]
IN-20	I1 Monitor [mA]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogowego prądowego podanego na wejście I1	4 ~ 20[mA]			0[mA]
IN-22	I1 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego prądowego I1	0 ~ 10000[ms]			10[ms]
IN-23	I1 Prad x1	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 20[mA]			4[mA]
IN-24	I1 Wart y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-23	0 ~ 100[%]			0[%]
IN-25	I1 Prad x2	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 20[mA]			20[mA]
IN-26	I1 Wart y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-25	0 ~ 100[%]			100[%]
IN-31	I1 OdwroCha-ki	Odwrocenie charakterystyki sterowania sygnałem prądowym I1 4 ~ 20mA	0	Nie		Nie
			1	Tak		
IN-32	I1 Kwantyzacja	Kwantyzowanie sygnału prądowego I1 dla zredukowania jego wahań	0.04 ~ 10[%]			0.04 [%]

Ustaw w par. DRV-07 wartość 3 ="I1" oraz podłącz sygnał prądowy 4-20mA do zacisku I na liście sterowniczej przemiennika

nastawa częstotliwości odpowiadającej maksymalnej wartości sygnału analogowego. Nastawiona wartość częstotliwości będzie odpowiadać wartości napięcia przy nastawie 100% w par. IN-26

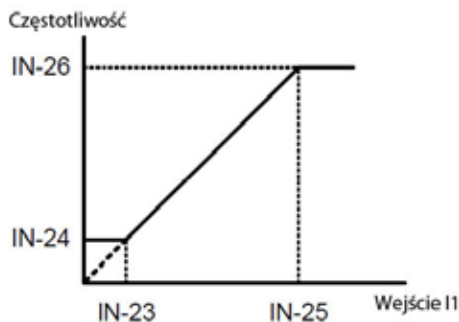
Przykład 1) Jeśli IN-01 ustawione jest na 40Hz i IN-23 ~26 ma wartości fabryczne. Jeśli podane jest 20mA na wejście I, częstotliwość wyjściowa =40Hz

Przykład 2) Jeśli IN-26 ustawione jest na 50% i IN-23 ~26 i IN-01 ma wartości fabryczne. Jeśli podane jest 20mA na wejście I, częstotliwość wyjściowa =30Hz

wyświetla aktualna wartość napięcia sygnału analogowego prądowego podanego na wejście I1

parametr pomocny gdy sygnał prądowy I1 jest niestabilny z uwagi na zakłócenia wynikające ze środowiska zewnętrznego. Jeśli czas filtrowania będzie ustawiony wysoko to zredukuje to wpływ wahań sygnału na częstotliwość wyjściową ale reakcja przemiennika na sygnał I1 będzie powolna. Wartość czasu ustawiona w tym parametrze odpowiada czasowi, którym przemiennik osiągnie wartość 63% nastawionej częstotliwości.

w tych parametrach nastawiamy nachylenie charakterystyki sterowania sygnałem prądowym.



parametr pozwalający na szybkie odwrócenie charakterystyki, powyżej (gdy ustawimy parametr na "Yes")

parametr działający na takiej samej zasadzie jak IN-17 (opis 3 strony wcześniej)

5) Sterowanie częstotliwością poprzez karty zewnętrzne do przemiennika

Można również sterować częstotliwością przemiennika poprzez sygnały -10V~10V (V2) i 4~20mA (12) na zewnętrznej karcie rozszerzeń I/O ,jeśli zamontujemy ją w falowniku.
Zasada działania jest dokładnie identyczna jak dla sygnałów V1 i I1 opisanych powyżej.

6) Sterowanie częstotliwością poprzez Enkoder (użyty jako wejście dla sygnału pulsowego)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	7	Enc	Sterowanie poprzez enkoder	-
IN-01	Czest. 100%	Częstotliwość odpowiadająca maksymalnej wartości sygnału analogowego	0 ~ Często Max (DRV-20)			60[Hz]
APO-01	TrybPracy-Enkod	Wybór trybu pracy enkodera	2	Referancja		
APO-04	RodzajEnkodera	Rodzaj zastosowanego enkodera	0	LineDriver		LineDriver
APO-05	RodSygEnkodera	Wybór użytych sygnałów z enkodera	2	A		A
APO-06	Liczba imp Enk	Liczba impulsów enkodera na obrót	10 ~ 4096			1024
APO-09	AktualCzestEnk	Odczyt aktualnej częstotliwości w wejściu pulsoweco	-			-
APO-10	Filtr.Enkodera	Stała filtrowania wejścia pulsowego	0 ~ 10000[ms]			3[ms]
APO-11	Rozdz.Enkod x1	Skalowanie sygnału enkoderowego wartość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 100[kHz]			0[kHz]
APO-12	ENK-Wartosc y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca impulsom z par. APO-11	0 ~ 100[%]			0.00[%]
APO-13	Rozdz.Enkod x2	Skalowanie sygnału enkoderowego wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 200[kHz]			100[kHz]
APO-14	ENK-Wartosc y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca impulsom z par. APO-13	0 ~ 100[%]			100[%]

W momencie zamontowania karty enkoderowej w przemienniku pojawiają się parametry od APO-01.

staw jako sygnał referencyjny i sygnał A, wtedy enkoder będzie źródłem zasilania.

ustaw odpowiednio do zastosowanego enkodera.

Parametry odpowiadają kształtowaniu nachylenia charakterystyki sterowania sygnałem pulsowym. Zasada jest taka sama jak dla sygnałów analogowych V1, I1, V2 i I2.

arametr pokazuje aktualną częstotliwość wejścia pulsowego

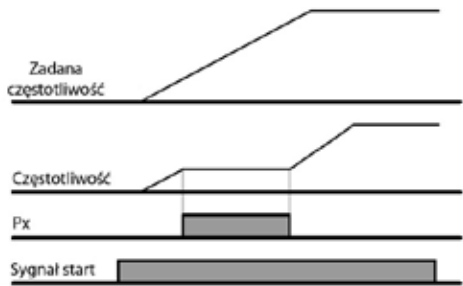
7) Sterowanie częstotliwością poprzez komunikację RS485

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	6	Int485	Sterowanie poprzez port RS485	-
COM-01	Int485 - Nr ID		0 ~ 250			1
COM-02	Int485Protokol		0	Modbus RTU		Modbus RTU
			1	Modbus ASCII		
			2	LS Inv 485		
COM-03	Int485 - Predk.		0	9600 bps		9600 bps
COM-04	Int485 - Ramka		0	D8/PN/S1		D8/PN/S1
			1	D8/PN/S2		
			2	D8/PE/S1		
			3	D8/PO/S1		

Jeśli nastawa DRV-07 ="Int 485" można sterować przemiennikiem z układu nadrzędnego (PLC lub PC) używając zacisków S+, S- w przemienniku. Więcej informacji w dziale opisu komunikacji.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	Klawiatura-1
			1	Klawiatura-2	Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)	
			2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1	
			3	I1	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1	
			4	V2	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V2	
			5	I2	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I2	
			6	Int RS485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485	
			7	Enkoder	Sterowanie poprzez wejście pulso- we z karty enkoderowej	
			8	Field Bus	Sterowanie poprzez komunika- cję FieldBus	
			9	PLC	Sterowanie poprzez kartę PLC	
IN-65 do 75	Px Defi- nicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1-P8 (P9-P11 w opcji)	21	Trzym.ana- log.	Trzymanie analogowe	

Funkcja "Trzym.analog." powoduje, że niezależnie od sposobu sterowania częstotliwością ustalony w par. DRV-07, jeśli jedno z wejść zdefiniowane jest jako Analog Hold to po aktywowaniu tego wejścia częstotliwość zostanie utrzymana na poziomie jaki był w chwili `aktywacji.



Standardową jednostką wyświetlania prędkości są [Hz]. Możemy za pomocą jednego parametru zmienić te wskazania na [Obr/min]

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-21	Wybor Hz/ Rpm	Wybór jednostki prędkości	0	Wyswietl HZ	Jednostka prędkości w hercach [Hz]	Hz
			1	Wyswietl rpm	Jednostka prędkości w obr/min	

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0..9	Keypad-1 PLC	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	Klawiatura-1
BAS-50 ~ 64	Czest.krok.-x	Częstotliwość krokowa	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)			[Hz]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	7	Predkosc-L	Prędkość krokowa 1	
			8	Predkosc-M	Prędkość krokowa 2	
			9	Predkosc-H	Prędkość krokowa 4	
			10	Predkosc-X	Prędkość krokowa 8	
IN-89	Filtracja DI	Czas trwania sygnału dla wejścia binarnego, po którym jest odczytane jako aktywne	0 ~ 5000[ms]			1[ms]

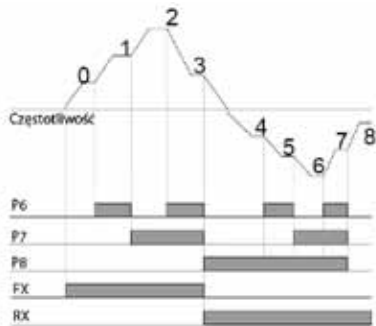
Funkcja Częstotliwości krokowych służy do zmian nastawionych progów częstotliwości za pomocą wejść cyfrowych w przemienniku. Mamy możliwość na standardowym przemienniku ustawić do 8-miu prędkości (sterowanych za pomocą: sygnał PX-start + 3 wejścia P1vp8 ustawione na funkcje prędkości krokowej Speed-L, Speed-M i Speed-H).

Gdy dodamy do przemiennika kartę rozszerzeń możemy tą ilość prędkości rozszerzyć do 16tu, używając czwartego wejścia (P9-P11 z karty opcyjnej) na Speed-X.

Parametr IN-89 jest czasem opóźnienia zadziałania wejścia binarnego. Po zadaniu sygnału dopiero po nastawionym czasie częstotliwość dąży do nastawionej odpowiednio do danego wejścia .

Prędkości działają na zasadzie bitowej co obrazują poniższe przykłady:

Przykład funkcji dla wykorzystania trzech wejść cyfrowych:



Speed	FX or RX	P3	P7	P6
0	✓	-	-	-
1	✓	-	-	✓
2	✓	-	✓	-
3	✓	-	✓	✓
4	✓	✓	-	-
5	✓	✓	-	✓
6	✓	✓	-	-
7	✓	✓	-	✓

Speed	FX or RX	P8	P7	P6	P5
0	✓	-	-	-	-
1	✓	-	-	-	✓
2	✓	-	-	✓	-
3	✓	-	-	✓	✓
4	✓	-	✓	-	-
5	✓	-	✓	-	✓
6	✓	-	✓	✓	-
7	✓	-	✓	✓	✓
8	✓	✓	-	-	-
9	✓	✓	-	-	✓
10	✓	✓	-	✓	-
11	✓	✓	-	✓	✓
12	✓	✓	✓	-	-
13	✓	✓	✓	-	✓
14	✓	✓	✓	✓	-
15	✓	✓	✓	✓	✓

Sygnał FX lub RX musi być ciągle w stanie wysokim. Wyzwalanie prędkości krokowych możliwe po podaniu sygnału na wejście z funkcją FX lub RX.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0	Klawiatura	Klawiatura	Fx/Rx-1
			1	Fx/Rx-1	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)	
			2	Fx/Rx-2	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX wybór kierunku)	
			3	Int 485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485	
			4	Field Bus	Sterowanie poprzez komunikację FieldBus	
			5	PLC	Sterowanie poprzez kartę PLC	

Ustawieniem fabrycznym przemiennika jest uruchamianie go poprzez listwę sterowniczą, poprzez zacisk PI. Za pomocą parametru DRV-06 wybieramy inne sposoby uruchamiania: klawiatura, komunikacja i karta PLC.

1) Sterowanie pracą (Start/Stop) poprzez klawiaturę

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0	Klawiatura	Klawiatura

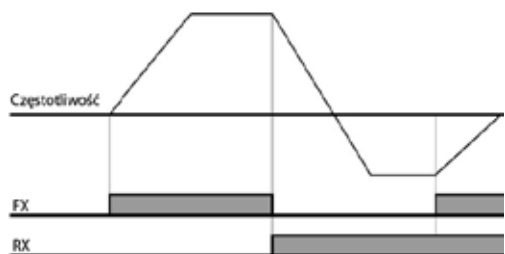
Przy ustawieniu sterowania na klawiaturę, przemiennik będzie reagował na przyciski na klawiaturze: FWD (praca do przodu) REV (praca do tyłu) i STOP (zatrzymanie przemiennika)

2) Sterowanie pracą (Start/Stop) poprzez listwę zaciskową -opcja 1 (Fx/Rx-1)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1	Fx/Rx-1	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)	
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	1	FX	Praca do przodu	
			2	RX	Praca do tyłu	
IN-88	OpozniStartuDI	Czas opóźnienia dla sygnału Start przy sterowaniu z listwy zaciskowej	0 ~ 100[s]			0[s]

Nastawa w parametrze DRV-06 na Fx/Rx-1 pozwala na startowanie/zatrzymywanie falownika poprzez wejścia cyfrowe P1 ~ P11, jeśli któreś z nich jest ustawione (odpowiednio do numeru wejścia w par IN-65 do 75) na FX (praca do przodu) i RX(praca do tyłu). Start to aktywacja wejścia. Zatrzymanie ma miejsce kiedy FX i RX nie są aktywne lub kiedy oba są zadane.

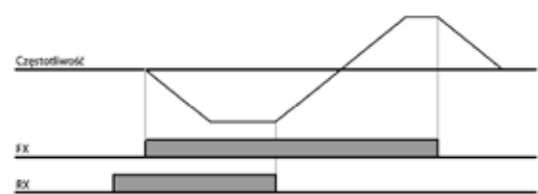
Czas opóźnienia startu. Przebieg sterowania silnikiem po odczekaniu nastawionego czasu. Funkcja bardzo pomocna przy synchronizacji przebiegu z innymi współpracującymi urządzeniami.



3) Sterowanie pracą (Start/Stop) poprzez listwę zaciskową -opcja 2 (Fx/Rx-2)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-06	Zródło sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	2	Fx/Rx-2	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX wybór kierunku)	
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	1	FX	Praca do przodu	
			2	RX	Praca do tyłu	
IN-88	OpóźniStartuDI	Czas opóźnienia dla sygnału Start przy sterowaniu z listwy zaciskowej	0 ~ 100[s]			0[s]

Różnica pomiędzy tą funkcją a Rx/Fx-1 polega na tym, że sygnał FX jest polecenie pracy przebiegu a sygnał RX jest wyborem kierunku pracy (to przodu lub do tyłu). IN-88 Czas opóźnienia startu. Przebieg sterowania silnikiem po odczekaniu nastawionego czasu. Funkcja bardzo pomocna przy synchronizacji przebiegu z innymi współpracującymi urządzeniami.



4) Sterowanie pracą (Start/Stop) poprzez interfejs RS485

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-06	Zródło sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	3	Int485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485
COM-01	Int485 - Nr ID	Numer ID przemiennika	0 ~ 250		1
COM-02	Int485Protokol	Wbudowany protokół komunikacji	0	Modbus RTU	Modbus RTU
COM-03	Int485 - Predk.	Prędkość komunikacji	3	9600 bps	
COM-04	Int485 - Ramka	Wbudowana ramka protokołu komunikacji	0	D8/PN/51	D8/PN/51

Sterowanie poprzez RS485 możemy realizować ustawiając par.DRV-06 na 3 - Int485. Na liście zaciskowej terminale S+, S-. Pozostałe parametry odnośnie komunikacji znajdują się w rozdziale 11.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-42	Przycisk Multi	Wybór pracy przycisku wielofunkcyjnego (Multi Function)	2	Lokalne/Zdalne	Wybór pracy: sterowanie lokalne/zdalne
DRV-06	Zródło sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1	Fx/Rx-1	Sterowanie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)

1) Definicja sterowania lokalnego: Sterowanie lokalne odnosi się do wszystkich parametrów trybu pracy, częstotliwości i momentu i jest realizowane poprzez klawiaturę. W takim przypadku np. funkcja JOG jest ignorowana (w przypadku, gdy aktywne jest wejście cyfrowe ustawione na RUN Enable tak funkcje jest możliwa do zrealizowania)

2) Definicja sterowania zdalnego: Odnosi się do wcześniej nastawionych funkcji przemiennika i realizowanych poprzez komunikację lub sekwencje, odpowiednio do nastawy.

3) CNF-42 Wybór przycisku wielofunkcyjnego: Jeśli wybrane zostanie 1 (LocaljRemote) sygnał R pojawi się jako status na wyświetlaczu panela i przycisk będzie działał jako lokalne/zdalne. Jeśli na wyświetlaczu jest litera R jesteś w trybie zdalnym. Po przyciśnięciu przycisku wielofunkcyjnego pojawi się litera L i wtedy sterowanie przechodzi na klawiaturę. Po kolejnym przyciśnięciu pojawia się R i wtedy sterowanie wraca do ustawienia z par DRV-06

W przypadku zmiany z trybu zdalnego na tryb lokalny na wyświetlaczy panela (w trybie monitorowania MON) pojawi się komunikat K/K, co oznacza że uruchomienie przemiennika do pracy i regulacja częstotliwości jest z klawiatury. Przemiennik zatrzyma się jeśli pracował na trybie zdalnym.

5) Zmiana trybu lokalnego na zdalny

Wtedy komunikat K/K jest zmieniony na właściwy dla poprzednich ustawień sterowania start/stop i regulacji częstotliwości.

Zmiana na tryb zdalny jest możliwa z trybu lokalnego ale mogą nastąpić po tym ruchy zależnie od źródła nastawionego w trybie zdalnym.

- kiedy źródłem zadawania jest listwa zaciskowa

Zmiana z trybu lokalnego na zdalny podczas pracy powoduje pracę wg komendy z listwy zaciskowej. Tzn. jeśli sygnał RX na listwie jest aktywny i silnik pracuje do przodu w trybie lokalnym, to po zmianie na tryb zdalny silnik zacznie pracować do tyłu (sygnał RX)

- kiedy źródłem jest zadawanie cyfrowe (klawiatura, komunikacja lub karta PLC)

W przypadku takiego źródła po przełączeniu trybu na zdalny, przemiennik zatrzyma się i kolejne uruchomienie nastąpi ponownym podaniu sygnału start. Częstotliwość zadana będzie wg aktualnego źródła zadawania.

6) Praca z funkcją automatycznego startu po podaniu zasilania (Power on run)

Kiedy parametr ADV-1D (funkcja Power on Run - Automatyczny start po podaniu zasilania) jest wyłączona oraz zaciski funkcji FX, RX, FWD_JOG, REV_JOG, PRE EXCITE są włączone, zmiana na tryb lokalny ciągle umożliwia sterowanie przemiennika poprzez klawiaturę.

Oznacza to, że jeśli jedna z 5 powyższych funkcji jest aktywna oraz aktywny jest automatyczny start, po przełączeniu silnik nie będzie pracował pomimo sygnału startu.

7) Zatrzymanie silnika podczas pracy w powodu awarii

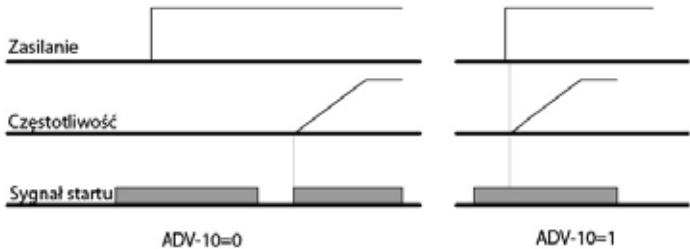
Kiedy silnik zostanie zatrzymany z powodu awarii bądź błędu i zostanie on zresetowany, w trybie lokalnym, przemiennik jest sterowany poprzez klawiaturę. W trybie zdalnym nie jest ważne ile i jakie sygnały są podane na listwę sterowniczą. Przemiennik uruchomi się ponownie po wyłączeniu wszystkich wejść na listwie i podany zostanie sygnał startu.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
ADV-09	Blokada kier.	Zabezpieczenie kierunku obrotów silnika	0	Puste	Pozwolenie na pracę w obu kierunkach obrotów	Puste
			1	Prac.do przodu	Praca tylko w kierunku do przodu	
			2	Prac.do tyłu	Praca tylko w kierunku do tyłu	

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1	Fx/Rx-1	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)	Fx/Rx-1
			2	Fx/Rx-2	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX wybór kierunku)	
ADV-10	Auto-START	Wybór Automatycznego startu po podaniu zasilania w przypadku podanego sygnału start przed zasilaniem	0	Nie	Brak automatycznego startu	Nie
			1	Tak	Automatyczny start po podaniu zasilania	

Funkcja pozwala na automatyczne uruchomienie przemiennika do pracy po zasileniu napięciem jeśli przed zasilaniem podany był sygnał Start poprzez listwę zaciskową (DRV-06 ustawione jako Fx/Rx-1 lub Fx/Rx-2).

Podczas pracy, szczególnie z obciążeniem wentylatorowym) i próbą uruchomienia przemiennika, kiedy silnik jeszcze się obraca po poprzednim wyłączeniu, może pojawić się błąd. Aby go uniknąć należy wtedy ustawić w par CON-71 (Speed Search - szukanie prędkości) bit nr 4 na =1 . Wtedy przemiennik będzie automatycznie przechwytywał silnik "w locie". Jeśli ta funkcja nie będzie uruchomiona rozpędzanie silnika będzie po charakterystyce U/f bez przechwytywania silnika.

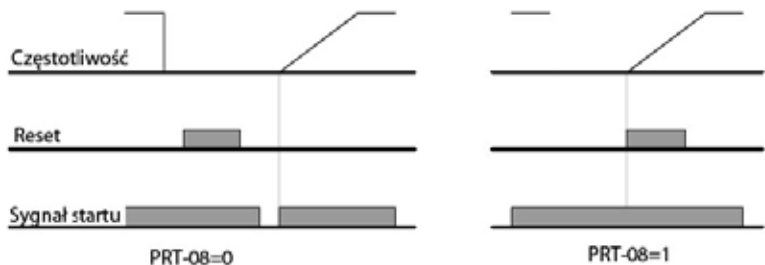


Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1	Fx/Rx-1	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)	Fx/Rx-1
			2	Fx/Rx-2	Sterownie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX wybór kierunku)	
PRT-08	Rest. po bled.	Automatyczny restart po skasowaniu awarii lub jej automatycznego zaniku	0	Nie		Nie
			1	Tak		
PRT-09	Liczba Prob	Liczba prób autorestartu	0 ~ 10			0
PRT-10	CzasPom. probam	Czas pomiędzy próbami restartu	0 ~ 60[s]			1.0[s]

Automatyczny restart po skasowaniu awarii następuje tylko w przypadku kiedy podany jest sygnał startu.

Przeziennik posiada możliwość automatycznej pracy po awariach zanikających. W tym celu w par. PRT-09 ustawiamy liczbę prób podejmowanych przez urządzenie, a w par. PRT-10 czas pomiędzy tymi próbami. Po zaniku awarii, kiedy przeziennik pracuje dłużej niż minutę bez problemów, liczba autorestartów zostaje liczona od początku.

Podczas pracy, szczególnie z obciążeniem wentylatorowym) i próbą uruchomienia przeziennika, kiedy silnik jeszcze się obraca po poprzednim wyłączeniu, może pojawić się błąd. Aby go uniknąć należy wtedy ustawić w par CON-71 (Speed Search - szukanie prędkości) bit nr 4 na =1 . Wtedy przeziennik będzie automatycznie przechwytywał silnik "w locie". Jeśli ta funkcja nie będzie uruchomiona rozpędzanie silnika będzie po charakterystyce U/f bez przechwytywania silnika.

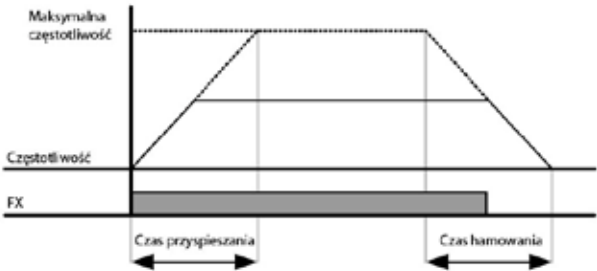


1) Nastawianie czasów na bazie częstotliwości maksymalnej

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-03	Czas Przyp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s	do 75kW	20[s]
				od 90kW	60[s]
DRV-04	Czas Hamowania	Czas hamowania	0 ~ 600s	do 75kW	30[s]
				od 90kW	90[s]
DRV-20	Czest. Max	Częstotliwość maksymalna przemiennika	40 ~ 400Hz		60[Hz]
BAS-09	Tryb Ramp	Oдноśnik rampy czasu przyspieszania/hamowania	0	Czest. Max	Czas nastawiony jest właściwy dla pracy od 0Hz do częstotliwości max
BAS-09	Skala Czasu	Wybór skali czasu dla nastaw czasowych	0.01/0.1/1		0.1[s]

Jeśli w par. BAS-08 ustawimy częstotliwość maksymalną, przyspieszanie i hamowanie będzie realizowane wg. nachylenia od 0 do częstotliwości max, niezależnie jaka będzie częstotliwość nastawiona bądź pracy. Czyli czas nastawiony w par. DRV-03 jest czasem który zajmie przemiennikowi osiągnąć częstotliwość od 0Hz do maksymalnej. Podobnie w druga stronę. Czas ustawiony w par. DRV-04 jest czasem osiągnięcia 0Hz od f max.

Przykład. Jeśli częstotliwość max wynosi 60Hz (DRV-20), czas przyspieszania i hamowania (DRV-03 i 04) wynosi 5s. natomiast częstotliwość nastawiona wynosi 30Hz, to zostanie ona osiągnięta po 2,5s.



BAS-09 jest rozdzielczością jednostki czasu. Używane jest jeśli chcemy bardziej precyzyjnie ustawiać czasy oraz gdy chcemy aby mieć możliwość ustawienia dłuższego czasu.

BAS-09	Skala Czasu	Wybór skali czasu dla nastaw czasowych	0	0.01s (nastawa 0 ~60s)
			1	0.1s (nastawa 0 ~600s)
			2	1s (nastawa 0 ~ 6000s)

W przypadku kiedy nastawę w par. BAS-09 zmienimy na 0.01s a wcześniej np. czas przyspieszania wynosił 1000s, to automatycznie ten czas zostanie zmieniony na wartość 600s.

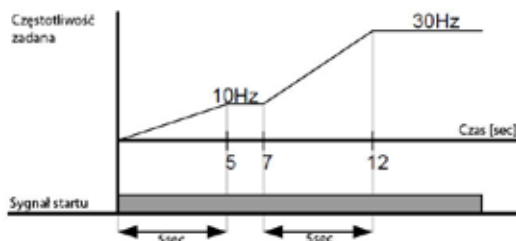
2) Nastawianie czasów na bazie częstotliwości maksymalnej

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-03	Czas Przysp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s		do 75kW	20[s]
					od 90kW	60[s]
DRV-04	Czas Hamowania	Czas hamowania	0 ~ 600s		do 75kW	30[s]
					od 90kW	90[s]
BAS-08	Tryb Ramp	Odnosnik rampy czasu przyspieszania/hamowania	1	Roznica częst.	Czas nastawiony jest osiągnięty dla różnicy wartości nastawionej i nowo żądanej	Roznica częst.

Jesli par. BAS-08 ustawimy na "Delta Freq" to czas przyspieszania/hamowania będzie czasem jaki upłynie na zmianę od aktualnie ustawionej częstotliwości (przy pracy stabilnej) do nowo ustawionej jako następny krok.

Przykład: Jeśli czasy Acc/Dec wynoszą 5s, charakterystyka pracy przy zmianie częstotliwości

z 10Hz na 30Hz będzie wyglądać następująco:

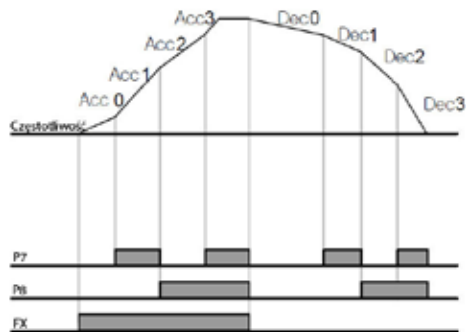


3) Nastawianie czasów przyspieszania/hamowania przy użyciu wejść wielofunkcyjnych.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-03	Czas Przysp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s		do 75kW	20[s]
					od 90kW	60[s]
DRV-04	Czas Hamowania	Czas hamowania	0 ~ 600s		do 75kW	30[s]
					od 90kW	90[s]
BAS-70 ~ 74	Czas Przysp-x	Czas przyspieszania krokowego x	0 ~ 600s			20[s]
BAS-71 ~ 75	Czas Hamow-x	Czas hamowania krokowego x	0 ~ 600s			20[s]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	11	Przys/Ham-L	Przyspieszanie/hamowanie krokowe 1	-
			12	Przys/Ham-M	Przyspieszanie/hamowanie krokowe 2	-
IN-89	Filtracja DI	Czas trwania sygnału dla wejścia binarnego, po którym jest odczytane jako aktywne	0 ~ 5000[ms]			1[ms]

Czasy przyspieszania i hamowania możemy zmieniać za pomocą wejść P1 - P8 (P1 z kartą opcyjną) przemiennika.

Czasy podstawowe ustawiane są w par DRV-03 i 04. Natomiast czas krokowe w par BAS-70 do 75. Następnie dedykujemy funkcję wejścia cyfrowego przemiennika jako XCEL-L i XCELM. Jeśli np. wybierzemy wejścia P7 i P8 to funkcja będzie wyglądać następująco:



0	-	-
1	-	✓
2	✓	-
3	✓	✓

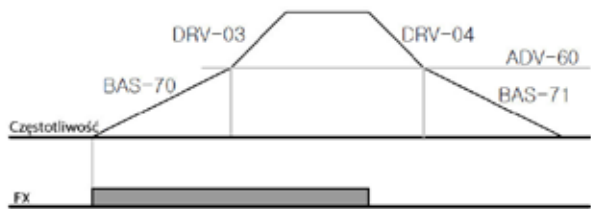
Parametr IN-89 jest czasem opóźnienia zadziałania wejścia binarnego. Po zadaniu sygnału dopiero po nastawionym czasie wejście jest uznane za aktywne.

3) Zmiana czasu przyspieszania/hamowania przy użyciu funkcji zmiany czasu wg częstotliwości

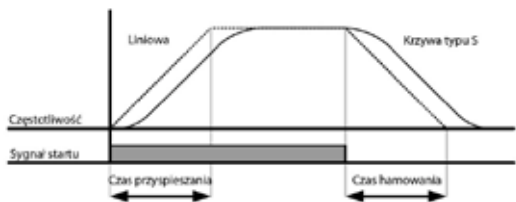
DRV-03	Czas Przyp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s	do 75kW	20[s]
				od 90kW	60[s]
DRV-04	Czas Hamowania	Czas hamowania	0 ~ 600s	do 75kW	30[s]
				od 90kW	90[s]
BAS-70	Czas Przyp.-1	Czas przyspieszania krokowego 1	0 ~ 600s		20[s]
BAS-71	Czas Hamow-x	Czas hamowania krokowego 1	0 ~ 600s		20[s]
ADV-60	Zmi.ramp.czyst	Częstotliwość, po osiągnięciu której czasy przyspieszania i hamowania zmieniają się z par. BAS70,71 na DRV-03,04	0 ~ Częst. Max (DRV-20)		0.00[Hz]

Zmianę czasu przyspieszania/hamowania można realizować automatycznie bez użycia wejść przemiennika. Przemiennik pracuje wg czasów z par . BAS-70 i 71 tylko poniżej częstotliwości nastawionej w par. ADV-60. Po przekroczeniu tej częstotliwości przemiennik działa wg czasów z par . DRV-03 i 04.

Jeśli w między czasie uaktywnimy funkcję czasów krokowych (XCEL-L lub XCEL-M) to automatyczna zmiana czasów nie jest aktywna.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
	Tryb Ramp	Odnośnik rampy czasu przyspieszania/hamowania	0/1	Czest. Max / Roznica czest.		Roznica czest.
BAS-08	Tryb Ramp	Odnośnik rampy czasu przyspieszania/hamowania	0/1	Czest. Max / Roznica czest.		Roznica czest.
ADV-01	Krzywa Przyp.	Krzywa przyspieszania	0	Liniowa	Krzywa liniowa	Liniowa
ADV-02	Krzywa Hamow.	Krzywa hamowania	1	Krzywa-S	Krzywa w kształcie S	
ADV-03	Przyp.S.-pocz.	Pochylenie krzywej S (dla char. U/f) dla początku przyspieszania	0 ~ 100[%]			40[%]
ADV-04	Przyp.S.-kon.	Pochylenie krzywej S (dla char. U/f) dla końca przyspieszania	0 ~ 100[%]			40[%]
ADV-05	Hamow.S.-pocz.	Pochylenie krzywej S (dla char. U/f) dla początku hamowania	0 ~ 100[%]			40[%]
ADV-06	Hamow.S.-koniec	Pochylenie krzywej S (dla char. U/f) dla końca hamowania	0 ~ 100[%]			40[%]



Charakterystyka liniowa - częstotliwość narasta liniowo w zależności od czasu

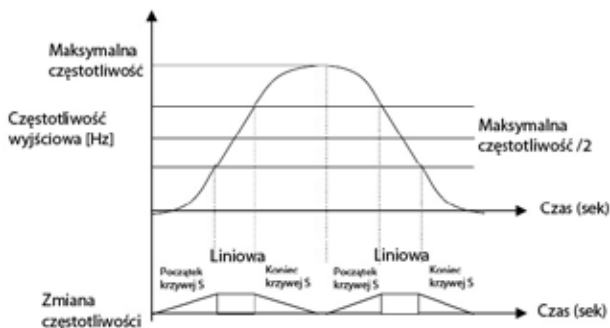
Charakterystyka typu S- używana jest do aplikacji gdzie potrzebny jest łagodny rozruch i hamowanie (np. dźwigi, windy, otwieranie drzwi). Czas przyspieszania i hamowania przy char. typu S jest dłuższy niż przy char. liniowej.

Zasada tworzenia charakterystyki typu S:

(Przyp.S-pocz.) Wartość procentowa charakterystyki, która nie będzie liniowa. Punktem odniesienia jest $\frac{1}{2}$ wartość częstotliwości maksymalnej (dla przykładu $f_{max} = 60\text{Hz}$). Jeśli ADV-04 ustawimy na 50% oznacza to, że nieliniowość będzie w zakresie od 0Hz do 15Hz, natomiast w pozostałych 50% (15Hz-30Hz) narastanie będzie liniowe. Przy nastawie 100% na całej wartości od 0Hz do 30Hz wartość narastanie częstotliwości będzie nieliniowa

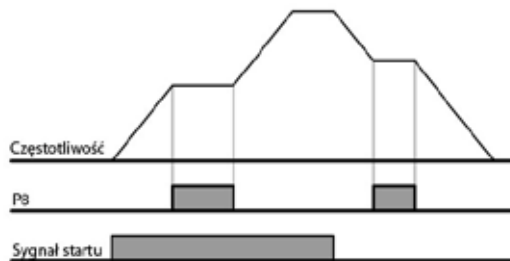
(Przyp.S-kon.) Zasada identyczna jak w parametrze powyżej, z różnicą że zakres nieliniowy jest na końcu krzywej. Czyli przy nastawie 50% krzywe będzie się zaginała w zakresie 45Hz-60Hz

Parametry odnośnie hamowania: ADV-05 (Dec SStart) i ADV-06 (DecS End) działają na zasadzie identycznej jak przyspieszanie.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	25	Przys/Ham-STOP	Zatrzymanie procesu przyspieszania /hamowania

Za pomocą wejścia wielofunkcyjnego (P1 -P8 ustawionego na 25 -XCEL Stop) można zatrzymać przyspieszanie i hamowanie w dowolnym punkcie. Poniższy przykład pokazuje tą funkcję (dla wejścia P8)



Jest to charakterystyka zależność napięcia wyjściowego i częstotliwości wyjściowej.

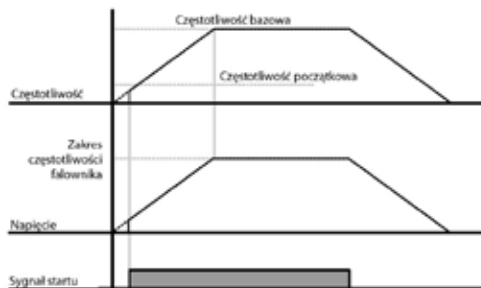
1) Charakterystyka U/f liniowa

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania prze- miennika	0	IV/f	Sterowanie skalarne U/f
DRV-18	Czest. Bazowa	Częstotliwość znamionowa silnika	30 ~ 400Hz		
			60[Hz]		
DRV-19	Czest.Startowa	Częstotliwość początkowa	0.01 ~ 10Hz		
			0.5[Hz]		
BAS-07	Rodzaj charak.	wybór rodzaju charakterystyki U/f	0	Liniowa	Liniowa

Napięcie wyjściowe wzrasta i maleje w stałej proporcji napięcie/częstotliwość wyjściowa. Czyli również stałej proporcji wzrasta i maleje częstotliwość wyjściowa. Taki tryb jest najczęściej używany dla obciążeń stało momentowych (CT - constant torque) niezależnie od częstotliwości.

częstotliwość znamionowa (inaczej bazowa) silnika. Standardowa ustawiona wartość to 60Hz. Należy tu wpisać wartość znamionową odczytaną z tabliczki znamionowej silnika.

częstotliwość startowa. Jest to częstotliwość od której przemiennik rozpoczyna podawanie napięcia na wyjściu. Na wyjściu przemiennika nie pojawi się napięcie jeżeli aktualna wartość częstotliwości (lub częstotliwość zadana) będzie mniejsza niż częstotliwość startowa. W przypadku hamowania napięcie jest kontrolowane aż do zatrzymania.



2) Charakterystyka U/f podwójnie redukowana

Charakterystyka ta jest dobrym rozwiązaniem dla obciążeń zmiennie momentowych (wentylatory, pompy). Możliwe są dwa rozwiązania takiej charakterystyki:

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
BAS-07	Rodzaj charakterak.	wybór rodzaju charakterystyki U/f	1	Kwardarowa 1	Kwadratowa (proporcja 1.5)
			3	Kwardarowa 2	Kwadratowa (proporcja 2)

Square 1 - napięcie jest proporcjonalne do $1,5 \times$ częstotliwości wyjściowej

Square 2 - napięcie jest proporcjonalne do $2 \times$ częstotliwości wyjściowej

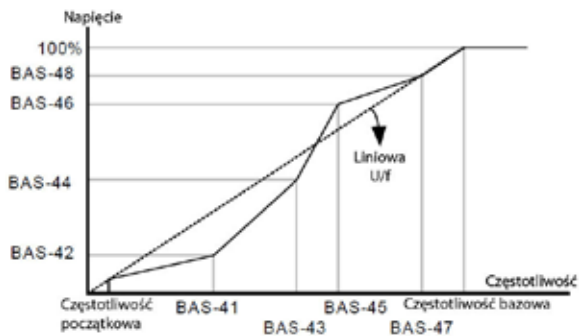


3) Charakterystyka U/f użytkownika

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
BAS-07	Rodzaj charakterak.	wybór rodzaju charakterystyki U/f	2	User U/f	Użytkownika
BAS-41	Częst Uzytk. 1	Charakterystyka U/f użytkownika -częstotliwość punkt łamania 1	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)		15.00[Hz]

BAS-42	Nap. Uzytk. 1	Charakterystyka U/f użytkownika - napięcie dla częstotliwości z par BAS 41	0 ~ 100[%]	25[%]
BAS-43	Czest. Uzytk. 2	Charakterystyka U/f użytkownika - częstotliwość punkt łamania 2	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	30.00[Hz]
BAS-44	Nap. Uzytk. 2	Charakterystyka U/f użytkownika - napięcie dla częstotliwości z par BAS 43	0 ~ 100[%]	50[%]
BAS-45	Czest. Uzytk. 3	Charakterystyka U/f użytkownika - częstotliwość punkt łamania 3	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	45.00[Hz]
BAS-46	Nap. Uzytk. 3	Charakterystyka U/f użytkownika - napięcie dla częstotliwości z par BAS 45	0 ~ 100[%]	75[%]
BAS-47	Czest. Uzytk. 4	Charakterystyka U/f użytkownika - częstotliwość punkt łamania 3	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	60.00[Hz]
BAS-48	Nap. Uzytk. 4	Charakterystyka U/f użytkownika - napięcie dla częstotliwości z par BAS 45	0 ~ 100[%]	100[%]

Charakterystyka użytkownika pozwala na sporządzenie krzywej dopasowanej do niestandardowej aplikacji lub silnika. Tworzymy ją dzięki czterem punktom łamania charakterystyki i dzięki temu charakterystyka może mieć w ustalonych zakresach różne nachylenia. Pokazuje to poniższy wykres.

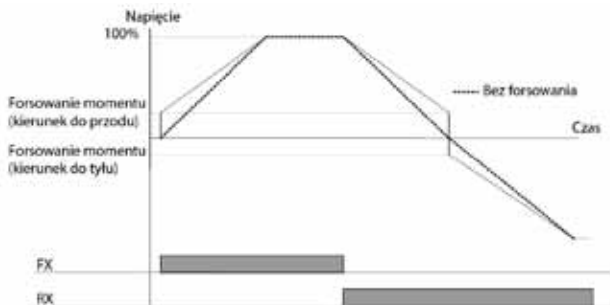


1) Manualne forsowanie momentu (kiedy potrzebne jest duży moment na starcie dla np. dźwigów)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
			0	Reczny	Manualne wg nastawionych parametrów DRV 16 i 17	Reczny
DRV-15	Fors. Mo- mentu	Metoda forsowania momentu	0	Reczny	Manualne wg nastawionych parametrów DRV 16 i 17	Reczny
DRV-16	Fors. W Prawo	Forsowanie manualne momen- tu w kier. Do przodu	0 ~ 15%		do 75kW	2.0[%]
					od 90kW	1.0[%]
DRV-17	Fors. W Lewo	Forsowanie manualne momen- tu w kier. do tyłu	0 ~ 15%		do 75kW	2.0[%]
					od 90kW	1.0[%]

Wzmocnienie polega na podniesieniu napięcia na wyjściu przemiennika przy niskich wartościach częstotliwości. Co za tym idzie wzmacniamy moment i charakterystykę startową.

Forsowanie momentu nie działa przy ustawieniu charakterystyki na użytkownika.



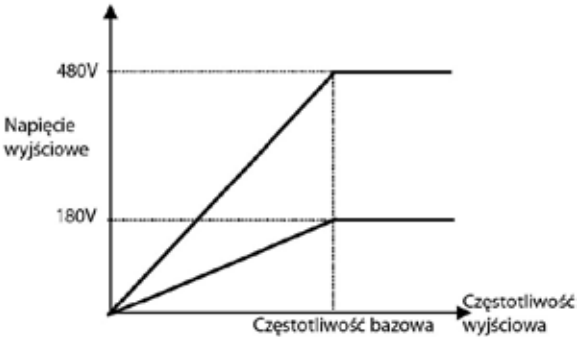
2) Automatyczne forsowanie momentu

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-15	Fors. Mo- mentu	Metoda forsowania momentu	1	Auto	Automatyczne forsowanie
BAS-20	Auto tuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	3	Rs+Lsigma	Autotuning silnika bez rotacji silnika niepełny

Przebieg automatycznie wzmacnia moment dopasowując napięcie wyjściowe zależnie od potrzeby na podstawie parametrów silnika. Dlatego też niezbędne jest wykonanie autotuningu parametrów indukcyjności i rezystancji silnika.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa
BAS-15	Napiecie znam.	Napięcie znamionowe silnika	180 ~ 480[V]

Napięcie znamionowe silnika i zarazem napięcie odpowiadające częstotliwości znamionowej dla charakterystyki sterowania (V/f, wektorowej itd.) Powyżej tej częstotliwości jeśli napięcie wejściowe będzie wyższe niż nastawione w par. BAS-15 to na wyjściu będzie ono stałe, natomiast jeśli na wejściu będzie niższe, przebieg wygeneruje napięcie do poziomu nastawionego.



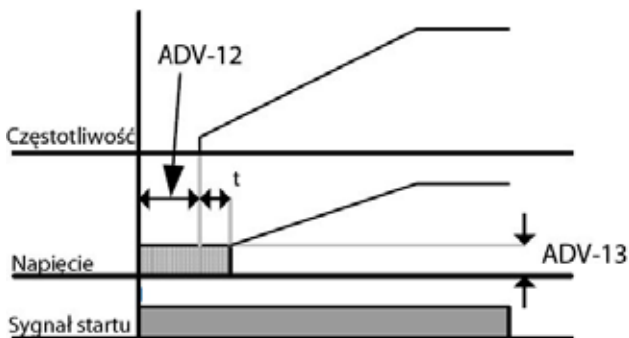
Przebieg posiada dwie metody przyspieszania: po rampie i z użyciem napięcia DC

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
ADV-07	Metoda Startu	Metoda startu prze-miennika	0	Acc	Przyspieszanie normalne od 0 do częstotliwości zadanej	Acc
			1	Start DC	Przyspieszanie z użyciem wstep-nego podania napięcia DC	
ADV-12	Czas DC	Czas podawania napięcia DC przy przyspieszaniu z użyciem napięcia DC	0 ~ 60[s]			0.00[s]
ADV-13	Poz.DC -Przys.	Poziom napięcia DC podawanego przy przyspieszania z użyciem napięcia DC	0 ~ 200[%]			50[%]

1) Przyspieszanie po rampie czasowej (ADV-07 ="Acc"). Przekształtnik przyspiesza od 0 do częstotliwości zadanej wg. rampy czasowej ustawionej w par. DRV-03 (Acc Time)

2) Przyspieszanie z użyciem napięcia DC przed przyspieszaniem

Jeśli ustawimy ADV-07 na "DC start" przed przyspieszaniem na silnik zostanie podane napięcie DC przez czas ustawiony w par. ADV-12 i na poziomie napięcia z par. ADV-13. Funkcja pomocna przy maszynach, w których na początku wymagany jest duży moment przed startem.

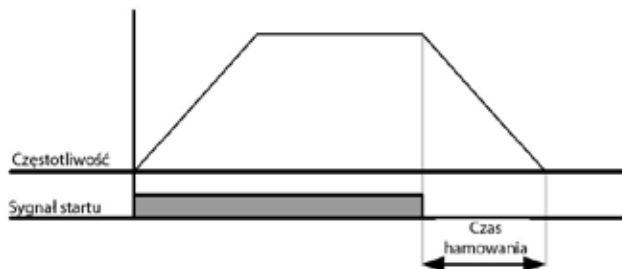


UWAGA: Napięcie DC podawane do silnika może spowodować jego przegrzanie lub uszkodzenia

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-08	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przekształtnika	0	Dec	Hamowanie normalne do 0 od częstotliwości zadanej

1) Hamowanie po rampie czasowej.

Hamowanie po rampie czasowej (ADV-08 ="Dec"), Przekształtnik przyspiesza od 0 do częstotliwości zadanej wg. rampy czasowej ustawionej w par. DRV-04 (Dec Time)



Hamowanie polegające na wstrzykiwaniu impulsów prądu stałego w momencie hamowania zależnie od ustawionych wartości częstotliwości, czasu i wartości.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przemiennika	1	Hamowanie DC	Hamowanie przy użyciu napięcia DC	
ADV-14	Czas blok. DC	Czas blokowania wyjścia przemiennika przed hamowaniem z użyciem napiecia DC	0 ~ 60[s]			0.1[s]
ADV-15	Czas pracy DC	Czas podawania napięcia DC do silnika	0 ~ 60[s]			1.0[s]
ADV-16	Poz.DC-Hamow.	Poziom napięcia DC podawanego na silnik w czasie hamowania	0 ~ 200[%]			50[%]
ADV-17	Czest.Hamow.DC	Częstotliwość po przekroczeniu której następuje hamowanie DC	Często Startowa (DRV-19) ~ 60[Hz]			5.0[Hz]

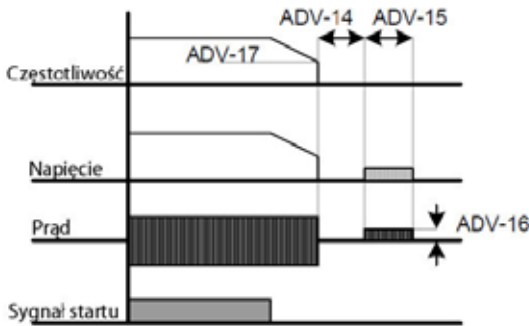
Kiedy podczas hamowania częstotliwość ustawioną w par. ADV-17 silnik jest hamowany z użyciem napięcia DC.

ADV-14 - Czas blokowania wyjścia przemiennika przed hamowaniem z użyciem napięcia De. Kiedy inercja obciążenia jest duża lub częstotliwość w par. ADV-17 jest ustawiona wysoko,może wystąpić błąd przeciążenia szyny prądu stałego z uwagi na energię zwrotną z silnika. Możemy ten proces złagodzić poprzez czasy:

ADV-15 - Czas podawania napięcia DC do silnika

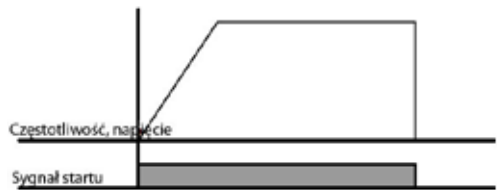
ADV-16 - Poziom napięcia DC podawanego w czasie hamowania

ADV-17 -Częstotliwośćpo osiągnięciu której przemiennik rozpoczyna hamowanie DC



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-08	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przemiennika	2	Wolny wybieg	Brak kontroli hamowania (wolny wybieg silnika)

W momencie zdjęcia sygnału start przemiennik odcina napięcie na wyjściu (wyjście jest blokowane). Należy pamiętać, że czas dalszego rotowania się silnika zależy od inercji silnika i obciążenia.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-08	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przemiennika	3	StrumHamowania	Hamowanie regeneratywne

W przypadku zbyt krótkiego czasu hamowania może wystąpić błąd przeciążenia szyny De z uwagi na prądnicowe działanie silnika. W przypadku zastosowania tego typu hamowania, czas jest skracany, gdyż energia ta jest konsumowana przez silnik. Należy zwrócić uwagę, że hamowanie to może powodować przegrzanie silnika lub uszkodzenie szczególnie przy pracy z częstymi zatrzymaniami silnika.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-08	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przemiennika	4	Moc Hamowania	Hamowanie na granicy błędu przeciążenia szyny DC

W przypadku zbyt krótkiego czasu hamowania lub dużej energii zwrotnej z silnika przemiennik kontroluje wartość napięcia szyny prądu stałego i w przypadku osiągnięcia wartości granicznej następuje przerwa w hamowaniu i po obniżeniu się napięcia ponownie następuje hamowanie po rampie czasowej. Należy pamiętać ze w tym przypadku czas hamowania będzie dłuższy niż nastawiony w par. DRV-04 (Dec Time)

Mamy dwie możliwości ograniczenia częstotliwości pracy przemiennika:

1) Przy użyciu częstotliwości startowej i maksymalnej

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
DRV-19	Czest.Startowa	CzęstotliwoSC początkowa	0.01 ~ 10Hz	0.5[Hz]
DRV-20	Czest. Max	CzęstotliwoSC maksymalna prze-miennika	40 ~ 400Hz	60[Hz]

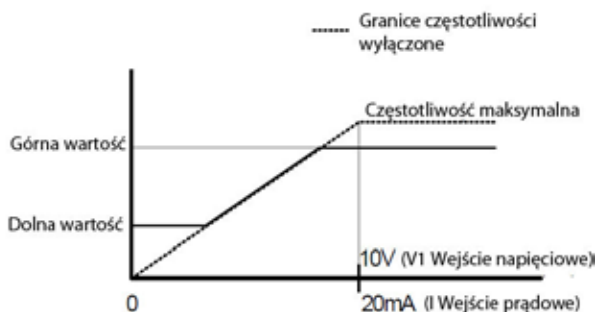
DRV-19 - dolna wartość częstotliwości pracy

DRV-20 - górna wartość częstotliwości, powyżej której nie ustawimy żadnego parametru odniesionego do częstotliwości.

Przy tych parametrach mamy możliwość z dolną granicą co najwyżej 10Hz

2) Przy użyciu granic częstotliwości

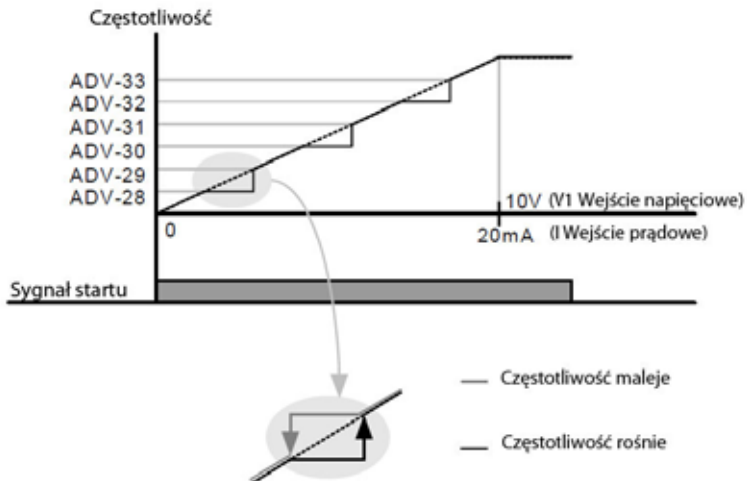
Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
			0	Nie	Brak ograniczeń
ADV-24	Limit Czest.	Wybór pracy przemiennika z granicami częstotliwości	1	Tak	Praca w granicach częstotliwości pomiędzy nastawionymi w par ADV-25 i 26
ADV 25	DolnyLim. Czest	Dolna wartość przy pracy z granicami częstotliwości	0 ~ DRV 26[Hz]		
ADV-26	GornyLim. Czest	Górna wartość przy pracy z granicami częstotliwości	0.5 ~ Czest. Max (DRV-20)		
					0.50[Hz]
					60.00[Hz]



3) Omijanie częstotliwości

Funkcja pozwalająca na ominięcie pewnych zakresów częstotliwości, w których przemiennik nie będzie pracował. Funkcja używana w przypadku występowania rezonansów mogących wystąpić przy współpracy z silnikiem lub innymi urządzeniami.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
			0	Nie	Brak ograniczeń
ADV-27	Omijanie Czyst	Wybór pracy przemiennika omijaniem częstotliwości	1	Tak	Praca z omijaniem częstotliwości
ADV-28	Dolna Gran. 1	Obszar omijania częstotliwości 1 -początek obszaru	0 ~ DRV-29		
ADV-29	Gorna Gran. 1	Obszar omijania częstotliwości 1 -koniec obszaru	DRV-28 ~ Często Max (DRV-20)		
ADV-30	Dolna Gran. 2	Obszar omijania częstotliwości 2 -początek obszaru	0 ~ DRV-31		
ADV-31	Gorna Gran. 2	Obszar omijania częstotliwości 2 -koniec obszaru	DRV-30 ~ Często. Max (DRV-20)		
ADV-32	Dolna Gran. 3	Obszar omijania częstotliwości 3 -początek obszaru	0 ~ DRV-33		
ADV-33	Gorna Gran. 3	Obszar omijania częstotliwości 3 -koniec obszaru	DRV-32 ~ Często. Max (DRV-20)		



W przypadku kiedy chcemy mieć możliwość sterowania przemiennikiem z dwóch źródeł np. klawiatura i komunikacja, funkcja ta pozwala na proste przejście na inny sposób sterowania.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-06	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1	Fx/Rx-1	Sterown ie poprzez listwę zaciskową (FX prawo RX lewo)
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napiciowe V1
DRV-08	Zrodlo Momentu	Wybór sposobu sterowania momentem	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem
BAS-04	DrugieZrod-Ster	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop dla funkcji 2-go źródła zadawania (funkcja 2nd Motor aktywowana jest przez wejście cyfrowe)	0	Klawiatura	Klawiatura
BAS-05	DrugZrZad-Czest	Wybór sposobu sterowania częstotliwością dla funkcji 2-go silnika (2nd Motor)	0	Klawiatura-1	Klawiatura
BAS-06	DrugZrZad-Mome	Wybór sposobu sterowania momentem dla funkcji 2-go silnika (2nd Motor)	0	Klawiatura-1	Klawiatura
IN-6S ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	15	2-gie zrodlo	Wybór drugiego źródła zadawania

Jedno z wejść wielofunkcyjnych przemiennika (P1-P8) ustawiamy na funkcję 2nd Source Drugie źródło zadawania. Przed aktywacją tej funkcji za pomocą wejścia przemiennik jest sterowany wg par DRV-06 DRV-07. Po aktywacji sterowanie przechodzi na sposób ustawiony w par. BAS-04 i BAS-05. Podobnie przy sterowaniu momentowym, zamiast sterowania wg par. DRV-08, aktywne jest sterowanie z par. BAS-06

7.1.21. Kontrola wejść wielofunkcyjnych P1-P8

Możliwe jest ustawienie reakcji przemiennika na zadanie wejścia oraz status wejścia.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
IN-85	OpozniendI-Zal	Czas opóźnienia reakcji przemiennika na zmianę statusu wejścia przy załączeniu wejścia	0 ~ 10000[ms]	10[ms]
IN-86	OpozniendI-Wyl	Czas opóźnienia reakcji przemiennika na zmianę statusu wejścia przy wyłączeniu wejścia	0 ~ 10000[ms]	3[ms]
IN-87	ZmianaDI-NC/NO	Wybór statusu wejścia w stanie pierwotnym -normalnie otwarte lub normalnie zamknięte	0000 0000	-
IN-90	StatWejscCyfr	Aktualny status wejść przemiennika	0000 0000	-

Czas opóźnienia reakcji przemiennika w momencie aktywacji wejścia (IN-85) i deaktywacji wejścia (IN-86). Przez ten czas status wejścia się nie zmienia.

Wybór statusu wejścia w stanie „beznapięciowym”. Możemy tu wybrać czy dane wejście jest normalnie otwarte NO czy zamknięte NC. Wejścia czytamy od prawej P1,P2,P3.... do P8 lub w przypadku zastosowania dodatkowej karty rozszerzeń do P11 (wtedy cyfr jest jedenaście). Cyfra 1 oznacza wejście normalnie zamknięte NC, Onormalnie otwarte NO.

Parametr wyświetla aktualny status wejścia (od prawej P1,P2,P3.... Do P8 lub do P11 przy zastosowaniu karty rozszerzeń). Ooznacza wejście niezadziałane, 1-wejście ma podany sygnał)

Przy użyciu karty rozszerzeń I/O mamy dodatkowe 3 wejścia i wyjścia wielofunkcyjne. Poniżej parametry w których możemy ustawić funkcję tych wejść wyjść.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-73	P9 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P9	0	Brak funkcji	
IN-74	P10 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego PIO	0	Brak funkcji	
IN-75	P11 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P11	0	Brak funkcji	
OUT-34	Q2 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego Q2	2	FDT-2	
OUT-35	Q3 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego Q3	3	FDT-3	
OUT-36	Q4 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego Q4	4	FDT-4	

Nastawa częstotliwości poprzez różne przeliczenia częstotliwości przy użyciu prędkości głównej i dodatkowej przy dedykowanych aplikacjach np. aplikacji naciągu (Draw operation)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-07	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem	
BAS-01	Drugie Sterow.	Wybór drugiego dodatkowego sposobu sterowania częstotliwością (precyzyjne sterowanie dodatkowym sygnałem)	1	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1	0 ~ 4
BAS-02	Wzor zadawania	Wybór wzoru zadawania sterowania dokładnego przy drugim sposobie regulacji częstotliwości	0	M+(G*A)	Zależność matematyczna	0 ~ 7
BAS-03	WzmoDodatkSter	Wzmocnienie dla dodatkowego sygnału regulacji częstotliwości	-200% ~ 200%			100%
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	40	Referencja AUX	Deaktywacja dodatkowego źródła zadawania częstotliwości	

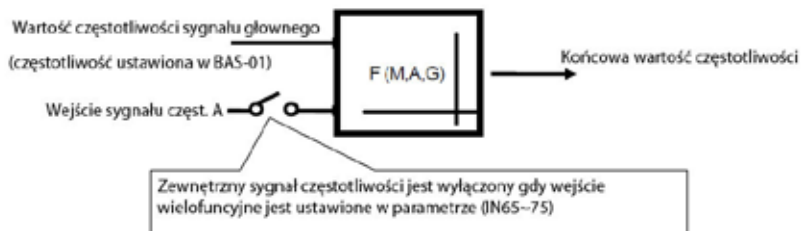
Możemy zadawać częstotliwość równocześnie używając dwóch metod zadawania. Główne źródło używamy jako zadawanie częstotliwości (tzw. zgrubne) oraz dodatkowe jako precyzyjne i dokładne ustawienie częstotliwości w zakresie bliskim ustawieniu zgrubnemu.

Przykład z tabeli powyżej: Klawiatura jest ustawieniem częstotliwości głównym (DRV-07=0), ustawieniem dodatkowym jest sygnał napięciowy V1 -10 ~ 10V (BAS-01) i zakres jego regulacji to 50 % (w par BAS-03). Jeśli na klawiaturze ustawimy 30Hz to wtedy regulacja dodatkowa "precyzyjna" sygnałem napięciowym będzie w zakresie 27Hz-33Hz.

zależność matematyczna wg której przemiennek oblicza sposób "precyzyjnego" sterowania częstotliwością (używając zadawania głównego i dodatkowego). M oznacza sygnał zadawania główny. G- wzmocnienie z par. BAS-02. A - wartość sygnału dodatkowego z par. BAS-1.

BAS-02	0	M+(G*A)
	1	M*(G*A)
	2	M/G*A)
	3	M+(M*(G*A))
	4	M+G*(A-50%)
	5	M*(G*(A-50%))
	6	Mj(G*(A-50%))
	7	M+M*G*(A-50%)

IN-65 ~ 75 (Px Define) - Funkcja nr 40 (Dis Aux Ref) powoduje wyłączenie drugiego źródła sterowania częstotliwością jeśli takowa funkcja jest ustawiona. Przy włączeniu tego wejścia ustawionego na 40 to tylko sygnał główny zadawania jest aktywny.



1) Sposób 1 użycia funkcji JOG

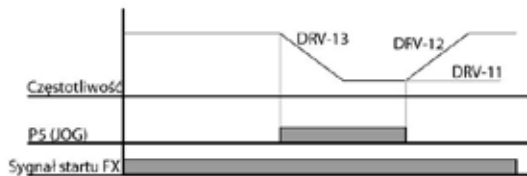
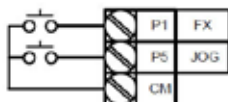
Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
DRV 11	Czest. JOG	Częstotliwość nadrzędna JOG	0.5 ~ częstotliwość max [Hz]	10.00[Hz]
DRV 12	JOGCzasPrzysp	Czas przyspieszania dla częstotliwości nadrzędnej JOG	0 ~ 600s	20[s]
DRV 13	JOGCzasHamow	Czas hamowania dla częstotliwości nadrzędnej JOG	0 ~ 600s	30(s)
IN - 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	6	JOG Prędkość nadrzędna

Jeśli jedno z wejść wielofunkcyjnych P1-PS ustawimy na funkcję JOG to niezależnie od sposobu zadawania częstotliwości przy załączeniu tego wejścia przemiennik będzie pracował na częstotliwości JOG ustawionej w par. DRV-11.

Ten sposób działania jest możliwy tylko gdy mamy podany sygnał pracy FX na jednym z wejść przemiennika

nastawa częstotliwości nadrzędnej JOG. Funkcja ta ma najwyższy priorytet przy sterowaniu częstotliwością (oprócz funkcji przytrzymania częstotliwości - Dwell operation). Czyli niezależnie czy sterowanie częstotliwością będzie z klawiatury, sygnałów analogowych, komunikacji, funkcji motopotencjometru itd., jeśli aktywujemy funkcję JOG, będzie ona nadrzędna nad innymi.

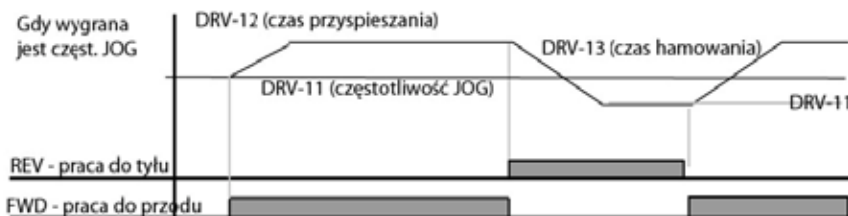
DRV-12 (JOGCzasPrzysp) DRV-13 (JOGCzasHamow) - czasy przyspieszania i hamowania które są aktualnymi przy użyciu częstotliwości nadrzędnej JOG.



2) Sposób 2 użycia funkcji JOG

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-11	Częst. JOG	Częstotliwość: nadrzędna JOG	0.5 ~ częstotliwość max [Hz]		10.00[Hz]
DRV-12	JOGCzasPrzysp	Czas przyspieszania dla częstotliwości nadrzędnej JOG			20[s]
DRV-13	JOGCzasHamow	Czas hamowania dla częstotliwości nadrzędnej JOG	0 ~ 600s		30[s]
IN 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	46	Przod JOG	Prędkość nadrzędna do przodu (bez sygnału pracy FX)
IN 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	47	Tyl JOG	Prędkość nadrzędna do tyłu (bez sygnału pracy FX)

Ten sposób pracy funkcji nadrzędnej JOG polega na użyciu u wejścia ustawionego jako FWD JOG (praca do przodu) i REV JOG (praca do tyłu) bez konieczności używania sygnału pracy przemiennika FX.

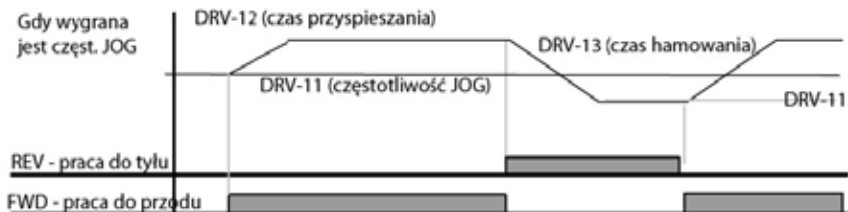


3) Funkcja JOG przy użyciu klawiatury

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-42	Przycisk Multi	Wybór pracy przycisku wielofunkcyjnego I(Multi Function)	1	Przycisk JOG	Prędkość nadrzędna JOG
DRV-06	Zródło sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0	Klawiatura	Klawiatura

Ustaw w par DRV-06 sterowania z Klawiatury oraz w par CNF-42 (wybór pracy przycisku funkcyjnego) ustaw Przycisk JOG.

Po przyciśnięciu przycisku funkcyjnego na wyświetlaczu symbol  zmieni się na  wtedy funkcja JOG staje się aktywna. W przypadku kiedy teraz będzie przyciśnięty klawisz FWD (do przodu) lub REV (do tyłu) przemiennik będzie dążył i następnie pracował na częstotliwości nadrzędnej JOG (z par. DRV-11), w przeciwnym razie przemiennik się zatrzyma.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-65	Zapam. Czyst.	Zapamiętywanie częstotliwości przy której przemiennik ostatnio pracował (przed wyłączeniem lub awarią)	0	Tak	Zapamiętywanie włączone
IN 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	17	Góra	Sygnał pracy „do góry”
IN 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	18	Dół	Sygnał pracy „w dół”
IN 65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	20	G/D Kasowanie	Usuwanie zapamiętanej częstotliwości pracy z pamięci przemiennika

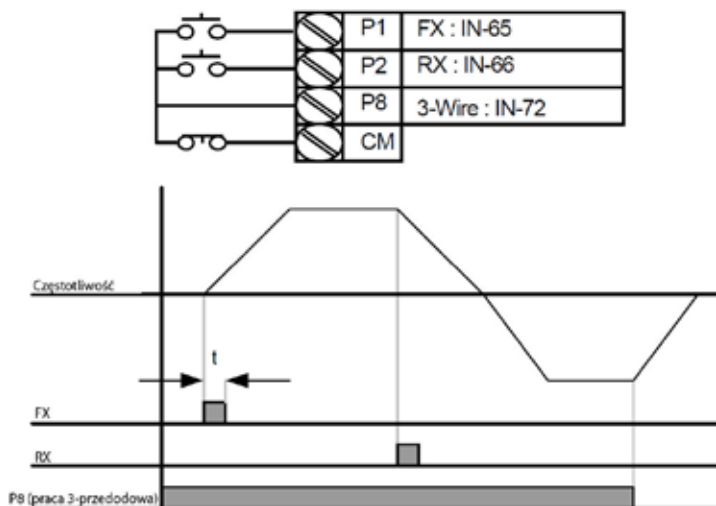
Sterowanie góra/dół polega na podnoszeniu i obniżaniu częstotliwości podczas przytrzymania przycisku Góra bądź Dół. Należy wtedy zaprogramować dwa wejścia wielofunkcyjne P1 -P8 na 17 i 18 (Up i Down). Dodatkowo mamy możliwość zapamiętania częstotliwości pracy w przypadku zdjęcia sygnału pracy lub awarii (np. zaniku zasilania). Należy wtedy w par. ADV-65 aktywować funkcję zapamiętywania. Wtedy po ponownym podaniu sygnału u startu lub skasowaniu awarii możliwa jest praca od częstotliwości zapamiętanej. Jeśli chcemy tą zapamiętaną częstotliwość skasować wtedy jedno z wejść (w par. IN-65 ~ 75) ustawiamy na 20 (U/D Clear). Skasowanie z pamięci nastąpi po przyciśnięciu wejścia przy zatrzymanym przemienniku lub przy pracy na ustalonej częstotliwości.



Sterowanie używane w przypadku przycisków niestabilnych (bez potrzymania)

Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa
DRV-06	Zródło sterow. Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	1 Fx/Rx-x Sterownie poprzez listwę zaciSkową
IN-65 ~ 75	Px Definicja Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	14 3-wire Funkcja sterowania 3-przewodowego

Sygnal start przemiennik otrzymuje w postaci impulsu (chwilowego podania sygnału) na wejście przemiennika na listwie sterowniczej. Sygnal jest aktywny gdy czas trwania impulsu jest co najmniej 1msec. Schemat podłączenia ilustruje poniższy rysunek. Jeśli jednocześnie podamy impuls na pracę do przodu i do tyłu przemiennik zatrzyma silnik.



Funkcja pomocna, gdy chcemy ograniczyć operacje poprzez wejścia wielofunkcyjne

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-70	Funkcja E-STOP	Wybór funkcji "bezpiecznego działania" przemiennika (przy aktywacji funkcji RunEnable IN-65 do 75 ~ 13)	1	01 Dependent	Funkcja jest aktywna na wejściach cyfrowych
ADV-71	ZatrzymE-ESTOP	Rodzaj zatrzymania przy funkcji "bezpiecznego działania"	0	Wolny wybieg	Wolny wybieg
ADV-72	CzasHamoE-STOP	Czas hamowania w trakcie działania funkcji "bezpiecznego działania"	0 ~ 600[s]		5.0[s]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	13	Odblokow-STARTU	Funkcja pozwolenia na pracę

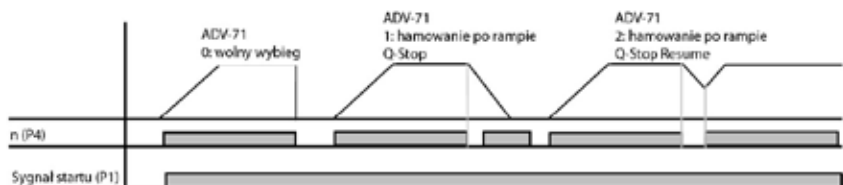
Funkcja jest aktywna w przypadku kiedy jedno z wejść P1-P8 ustawimy jako pozwolenie na pracę (OdblokowSTARTU) oraz gdy ADV-70 ustawimy jako "01 Dependent" i wtedy wejścia na liście zaciskowej są identyfikowane przy tej funkcji.

wybór trybu hamowania w przypadku gdy wejście wielofunkcyjne ustawione jako Run Enable jest wyłączone.

Free Run - wolny wybieg silnika, odcięcie napięcie na wyjściu przemiennika

Q-Stop - Hamowanie w czasie ustawiony w par. ADV-72 (CzasHamoE-STOP) w przypadku funkcji "bezpiecznego działania". Przemiennik uruchomi się ponownie w przypadku ponownego podania sygnału pracy FX (na wejściu P1)

Q-Stop Restart - Hamowanie w czasie ADV-72 z tą różnicą, że przemiennik wraca do pracy po ponownym podaniu sygnału pracy na wejściu Run Enable (nie potrzeba ponownie podawać sygnału pracy na P1).



Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa
ADV-20	Częst.Trz. Przy	Częst. Startowa (DRV 19) ~ Częst. Max (DRV-20) 5.0[Hz]
ADV-21	CzasTrz. Przyp	Czas przytrzymywania częstotliwości przy przyspieszaniu 0 ~ 60[s] 0.0[s]
ADV-22	Częst.Trz. Ham.	Częst. Startowa (DRV-19) ~ Częst. Max (DRV-20) 5.0[Hz]
ADV-23	CzasTrz. Hamow.	Czas przytrzymywania częstotliwości przy hamowaniu 0.0[Hz]

Funkcja przytrzymania częstotliwości jest pomocna przy aplikacjach windowych oraz gdy przemiennik współpracuje z hamulcem mechanicznym.

Przemiennik przyspiesza do częstotliwości zadanej i przy osiągnięciu częstotliwości przytrzymania (z par. ADV-20) przemiennik przytrzymuje tą wartość częstotliwości przez czas ustawiony w par. ADV-21. Po tym czasie przyspieszanie następuje dalej. Podobnie w przypadku hamowania przemiennik w czasie hamowania przy częstotliwości ADV-22 następuje przytrzymanie pracy na tej częstotliwości i przez czas ADV-23. Po tym czasie przemiennik zwalnia do 0Hz wg ustawionej rampy czasowej.

Funkcja przytrzymania jest nieaktywna, gdy czasy w par. ADV21 i ADV-22 ustawione są na 0sec.

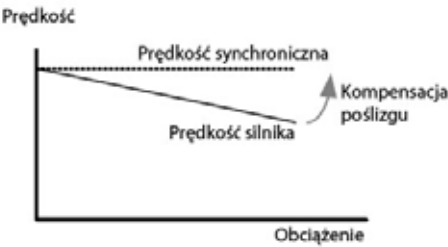
Przy przyspieszaniu funkcja przytrzymania działa jeden tylko jeden raz, aż do momentu kiedy częstotliwość osiągnie 0Hz po zatrzymaniu.

Funkcja przytrzymania nie działa gdy aktywna jest funkcja kontroli zewnętrznego hamulca.

Wykres pracy przy hamowaniu



Każdy silnik indukcyjny (niesynchroniczny) posiada poślizg czyli różnicę pomiędzy częstotliwością synchroniczną a znamionową. Przemienник może skompensować tę różnicę. W przypadku sterowania bezczujnikowego wektorowego lub U/f PG ta różnica jest kompensowana automatycznie



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa				
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	0	Komp. Poślizgu		Kompensacja poślizgu	
DRV-14	Moc Silnika	Moc znamionowa silnika podłączonego do przemiennika	0	0.2kW	11	22kW	
			1	0.4kW	12	30kW	
			2	0.75kW	13	37kW	
			3	1.5kW	14	45kW	
			4	2.2kW	15	55kW	
			5	3.7kW	16	75kW	
			6	5.5kW	17	90kW	
			7	7.5kW	18	110kW	
			8	11kW	19	132kW	
			9	15kW	20	160kW	
		10	18.5kW	21	185kW		
BAS-11	Liczba biegun.	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48				zależnie od mocy przemiennika
BAS-12	Poślizg znam.	Znamionowy poślizg silnika	0 ~ 3000[rpm]				
BAS-13	Prad znam.	Prąd znamionowy silnika	1 ~ 500[A]				
BAS-14	Prad jał.znam.	Prąd jałowy znamionowy silnika nieobciążonego	0.5 ~ 200[A]				
BAS-15	Napięcie znam.	Napięcie znamionowe silnika	180 ~ 480[V]				
BAS-16	Sprawnosc	Sprawność silnika	70 ~ 100[%]				
BAS-17	Inercja	Stopień inercyjności obciążenia	0 ~ 3				

Aby przemiennik właściwie kompensował poślizg powinny być prawidłowo wpisane parametry silnika podłączonego do przemiennika (par BAS-10 do 17)

Parametr BAS-14 (Prąd jal.znam.) jest to prąd biegu ja łowego i standardowo jest wartość to ok. 30-50% wartość prądu znamionowego.

Inercję układu obciążenia (par BAS-17) wyliczana jest na podstawie inercji si lnika. 0 - jeśli inercja obciążenia jest mniejsza niż 10x inercja silnika, 1- jeśli i = 10 oraz 2~8 jeśli jest większa niż x10.

$$f_s = f_r - \left(\frac{rpm \times P}{120} \right)$$

Poślizg w Hz możemy wyliczyć wg wzoru:

Gdzie: fr - częstotliwość znamionowa
Rpm - obroty znamionowe silnika
P - liczba pól silnika

1) Podstawowa praca regulatora

Jest to praca automatyczna przemiennika z użyciem regulatora PID (czyli użyciem człony regulatora proporcjonalnego, różnicowego i całkującego)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
	WyborAplikacji	Wybór aplikacji przemiennika	2	Proc PID	Aplikacja z regu latorem PIO (praca ze sprzężeniem zwrotnym)	
APP-01						
APP-16	PID Wyjście	Aktualna wartość wyjścia dla reQulacji PID	-			0.00
APP-17	PID Warto-scRef	Aktualna wartość zadana dla requal'ci PID	-			50.00
APP 18	PID WarZw-rotna	Aktualna wartość sygnału sprzężenia zwrotnego dla re-gulacji PID	-			0.00
APP 19	PIDNasta-waRef	Nastawa referencji przy sygna-le zadającym z klawiatury	-100 ~ 100[%]			50[%]
APP 20	PIDZrodlo Ref	Wybór sygnału zadającego dla sterowania PID	0	Klawiatu-ra-1	Klawiatura	Klawiatura
APP-21	PIDSyg.Zwrotny	Wybór sygnału zwrotnego dla sterowania PID	0	V1	Wejście analogowe napię-ciowe V1	V1
APP 22	PID Wzmoc. P	Wzmocnienie proporcjonalne P dla reaulatora PID	0 ~ 1000[%]			50[%]
APP-23	PID Wzmoc. I	Wzmocnienie całkUjące I dla reauJatora PID	0 ~200[s]			10[%]
APP 24	PID Wzmoc. D	Wzmocnienie różniczkujące O dla reaulatora PID	0 ~ 1000[ms]			0[%]

APP-25	PID Wzmoc. F	Wzmocnienie dodatkowe regulatora PID	0 ~ 1000[%]			0[%]
APP-26	SkalaW-zmoc. P	Skala wzmocnienia proporcjonalnego	0 ~ 100[%]			100[%]
APP-27	PIDDopasow-Reg	Dopasowanie regulatora w przypadku niestabilności regulacji	0 ~ 10000[ms]			0[ms]
APP-29	PIDCzestGor-Lim	Górna wartość graniczna częstotliwości dla regulacji PID	APP-30 ~ 300[Hz]			60[Hz]
APP-30	PIDCzestDol-Limit	Dolna wartość graniczna częstotliwości dla regulacji PID	-300 ~ APP-29 [Hz]			-60[Hz]
APP-31	PID Inwersja	Inwersja wyjścia regulatora PID	0	Nie		Nie
APP-32	PID Skala Wyj	Skala wyjścia regulatora	0.1 ~ 1000[%]			100[%]
APP-34	Pre-PID Często	Częstotliwość funkcji Pre-PID do której przemiennik nie używa regulatora PID	0 ~ częst. Max [Hz]			0[Hz]
APP-35	Pre-PIDZwrotna	Wartość sygnału zwrotnego, po przekroczeniu którego włącza się regulator PID (funkcja Pre-PID)	0 ~ 100[%]			0[%]
APP-36	Pre-PID Czas	Czas oczekiwania na przekroczenie sygnału zwrotnego dla funkcji Pre-PID	0 ~ 9999[s]			600[s]
APP-37	PIDUspienie DT	Czas oczekiwania na uspienie w przypadku obniżenia wartości zwrotnej poniżej ustawionej	0 ~ 999.9[s]			60[s]
APP-38	PID CzestUspie	Częstotliwość uspienia przemiennika	0 ~ częst. Max [Hz]			0[Hz]
APP-39	PID PoziWybudz	Poziom "budzenia" przemiennika z funkcji uspienia	0 ~ 100[%]			35[%]
APP-40	PIDSposWybudze	Sposób "budzenia" przemiennika ze stanu uspienia	0	PonizejPoziomu		PonizejPoziomu
APP-42	PID Jednostka	Wybór jednostki dla sterowania z regulatorem PID	5	Hz		
APP-43	PIDWzmoc. JednGain	Wzmocnienie dla wskazywania wartości	0 ~ 300[%]			100[%]
APP-44	PID Mnoznik	Skala mnożnika dla wskazywania wartości	2	x1		
APP-45	PID P2-Wzmoc.	Wartość 2-giego wzmocnienia aktywowanego przez wejście falownika	0 ~ 1000[%]			100[%]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	22	Kasow. czlonu I		Czyszczenie rejestru czlonu całkowitego w regulatorze PID
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	23	PID OtwarPetla		Wyłączenie regulatora PID i praca w otwartej pętli
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	24	Wzmocnienie P		Wzmocnienie regulatora PID aktywowane przez wejście wielofunkcyjne

Częstotliwość wyjściowa jest regulowana za pomocą regulatora PID w celu prawidłowej i dokładnej regulacji procesów takich jak utrzymywanie stałego ciśnienia, przepływu, temperatury itp.

APP-01 (WyborAplikacji) - wybór aplikacji przemiennika (Proc PID - regulacja ze sprzężeniem zwrotnym)

Sygnał zadający dla sterowania PID (w par. APP-20) nie może być taki sam jak sygnał zwrotny (APP-21). Dla sygnału zadającego w fazie rozwoju są sygnały V2, 12, FieldBus, PLC, Synchro, Binary Type

APP-22 (PID Wzmoc. P) APP-26 (SkalaWzmoc. P) - Nastawa współczynnika różnicy (błędu) pomiędzy wartością zadaną i zwrotną. Jeśli P ustawione jest na 50% oznacza to, że różnica będzie wynosiła max 50%. W przypadku kiedy konieczne jest ustawienie wartości współczynnika poniżej 0,1% wtedy używamy wzmocnienie APP-26.

APP-23 (PID Wzmoc. I) - nastawa czasu w którym wyjście osiąga 100% kiedy błąd też osiąga 100% wartości. W przypadku zaprogramowania wejścia wielofunkcyjnego na 21 (Kasow. członu I) możemy ten człon skasować.

APP-24 (PID Wzmoc. D) - nastawa wskaźnika zmiany błędu. Jeśli czas w tym parametrze ustawimy na 1msec , 1% wyjścia zmieni się przez 10msec kiedy 100% błędu występuje przez 1 sec.

APP-25 (PID Wzmoc. F) - wzmocnienie dodatkowe regulatora, może być użyte w celu szybszej reakcji na zmianę sygnału.

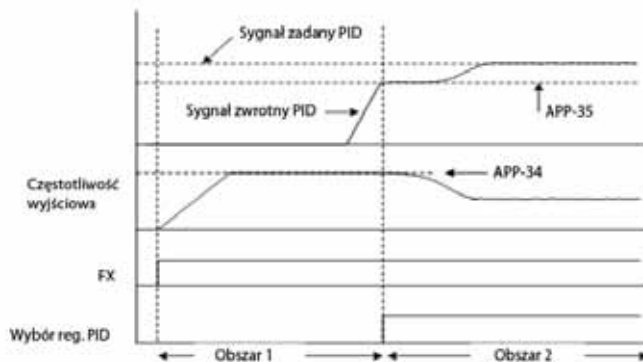
APP-27 (PIDDopasowReg) - Parametr używany gdy system jest niestabilny lub reakcja przemiennika na zmianę sygnału jest za szybka lub występują oscylacje. Normalnie odpowiedź jest poprawiana przy niższych wartościach parametru (standardowe ustawienie to 0). Przy wyższych wartościach kontrola jest bardziej stabilna ale za reakcja może być powolna.

APP-32 (PID Skala Wyj) - nastawa rozmiaru wyjścia regulatora

APP-42(PID Jednostka) - nastawa jednostki wyświetlanej dla regulacji PID

APP-42	PID Jednostka	0	%
		1	bar
		2	mBar
		3	Pa
		4	kPA
		5	Hz
		6	rpm
		7	V
		8	I
		9	kW
		10	HP
		11	°C
		12	°F

APP-35 (Pre-PIDZwrotna) ; APP 36 (Pre-PID Czas) - Regulator PID uruchamia się kiedy wartość sygnału zwrotnego wzrośnie powyżej APP-35 . Jeśli wartość ta nie zostanie osiągnięta przez czas ustawiony w par APP-36 wtedy pojawi się błąd "Pre-PID Fail" i przemiennik zatrzyma silnik.



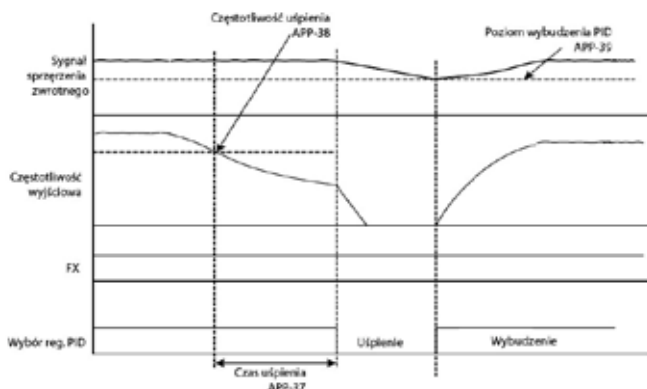
jeśli przemiennik przy regulacji w układzie ze sprzężeniem zwrotnym, pracuje przez czas dłuższy niż nastawiony w par APP- 37 poniżej częstotliwości z par APP-38, przemiennik zatrzymuje silnik i wchodzi w stan „uśpienia”

- przemiennik będzie w stanie uśpienia dopóki wartość zwrotna nie osiągnie właściwej wartości. W zależności od wybranej opcji w par. APP-40 obudzenie się przemiennika nastąpi:

PonizejPoziomu- jeśli wartość zwrotna spadnie poniżej wartości z par. APP-39

PowyzejPoziomu - wartość zwrotna wzrośnie powyżej wartości z par. APP-39

Poza Poziom - jeśli wartość różnicy pomiędzy wartością zadaną i zwrotną będzie większa niż wartość z par. APP-39



5) Praca regulatora PID z Bypasssem (otwarta pętla)

Jeśli jedno z wejść przemiennika Pq-P8 ustawimy jako "Open Loop" (otwarta pętla) i aktywujemy je, to praca z regulatorem PID zostanie zastąpiona pracą w tzw. Otwartej pętli czyli bez użycia regulatora PID.

Autotuning to automatyczny pomiar parametrów silnika. Dodatkowo, jeśli używamy enkodera, możemy wykonać jego test. Parametry pomierzone z silnika są niezbędne do prawidłowej pracy przy automatycznym forsowaniu momentu, sterowaniu wektorowym itd.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-14	Moc Silnika	Moc znamionowa silnika podłączonego do przemiennika	0	0.2kW	11	22kW
			1	0.4kW	12	30kW
			2	0.75kW	13	37kW
			3	1.5kW	14	45kW
			4	2.2kW	15	55kW
			5	3.7kW	16	75kW
			6	5.5kW	17	90kW
			7	7.5kW	18	110kW
			8	11kW	19	132kW
			9	15kW	20	160kW
		10	18.5kW	21	185kW	
BAS-11	Liczba biegun.	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48			zależnie od mocy przemiennika
BAS-12	Poslizg znam.	Znamionowy poślizg silnika	0 ~3000[rpm]			

BAS-13	Prąd znam.	Prąd znamionowy silnika	1 ~ 500[A]			
BAS-14	Prąd jal. znam.	Prąd jałowy znamionowy silnika nieobciążonego	0.5 ~ 200[A]			
BAS-15	Napięcie znam.	Napięcie znamionowe silnika	180 ~ 480[V]			
BAS-16	Sprawność	Sprawność silnika	70 ~ 100[%]			
BAS-17	Inercja	Stopień inercyjności obciążenia	0 ~ 8			
BAS-18	Dostrojen-Mocy	Dostrojenie parametru mocy wyjściowej w przypadku niedokładnego odczytu mocy	70 ~ 130[%]			100[%]
BAS-19	NapieZasilania	Napięcie wejściowe przemiennika	200 ~ 230V lub 380 ~ 440V			zależnie od mocy przemiennika
BAS-20	AutoTuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	0	Puste	ekran przed wykonaniem autotuningu	None
			1	Wszystko	Pełny autotuning silnika (uwaga!!!) z pełną rotacją silnika	
			2	Wszyst(Std-stl)	Autotuning silnika bez rotacji silnika	
			3	Rs+Lsigma	Autotuning silnika bez rotacji silnika niepełny	
			4	Encoder Test	Test enkodera przy pracy z kartą en koderową	
			5	Tr	Odczyt stałej czasowej rotora silnika.	
BAS-21	Rs	Rezystancja uzwojeń statora silnika	zależnie od silnika			-
BAS-22	Lsigma	Indukcyjność upływu	zależnie od silnika			-
BAS-23	Ls	Indukcyjność uzwojeń statora silnika	zależnie od silnika			-
BAS-24	Tr	Stała czasowa rotora silnika	25 ~ 500[ms]			-
APO-04	RodzajEnkodera	Rodzaj zastosowanego enkodera	0	Line Driver	Liniowy	
			1	PUSH-Pull	PUSH-Pull	
			2	Otwar.Kolekt.	Otwarty kolektor	

W przypadku braku autotuningu przemiennik posiada wprowadzone parametry fabryczne wg poniższej tabeli:

Input Voltage	Motor Capacity [kW]	Rating current [A]	No load current [A]	Rating slip frequency [Hz]	Stator resistance [Ω]	Leakage inductance [mH]
200	0.2	1.1	0.8	3.33	14.0	40.4
	0.4	2.4	1.4	3.33	6.70	26.9
	0.75	3.4	1.7	3.00	2.600	17.94
	1.5	6.4	2.5	2.67	1.170	9.29
	2.2	8.6	3.3	2.33	0.840	6.63
	3.7	13.8	5.0	2.33	0.500	4.48
	5.5	21	7.1	1.50	0.314	3.19
	7.5	28.2	9.3	1.33	0.169	2.844
	11	40.0	12.4	1.00	0.120	1.488
	15	53.6	15.5	1.00	0.084	1.118
	18.50	65.6	19.0	1.00	0.068	0.819
	22	76.8	21.5	1.00	0.056	0.948
	30	104.6	29.3	1.00	0.042	0.711
400	0.2	0.7	0.5	3.33	28.00	121.2
	0.4	1.4	0.8	3.33	14.0	80.8
	0.75	2.0	1.0	3.00	7.81	53.9
	1.5	3.7	1.5	2.67	3.52	27.9
	2.2	5.0	1.9	2.33	2.520	19.95
	3.7	8.0	2.9	2.33	1.500	13.45
	5.5	12.1	4.1	1.50	0.940	9.62
	7.5	16.3	5.4	1.33	0.520	8.53
	11	23.2	7.2	1	0.360	4.48
	15	31.0	9.0	1	0.250	3.38
	18.5	38.0	11.0	1	0.168	2.457
	22	44.5	12.5	1	0.168	2.844
	30	60.5	16.9	1	0.126	2.133
	37	74.4	20.1	1	0.101	1.704
	45	90.3	24.4	1	0.084	1.422
	55	106.6	28.8	1	0.069	1.167
	75	141.6	35.4	1	0.050	0.852
	90	167.6	41.9	1	0.039	0.715
	110	203.5	48.8	1	0.042	0.585
	132	242.3	58.1	1	0.027	0.488
	160	290.5	69.7	1	0.022	0.403
	185	335.0	77.0	1	0.021	0.380

1) Pomiar parametrów silnika

BAS-20 (Autotuning) - wybierz jeden z rodzajów autotuningu i przyciśnij przycisk PROG. Autotuning rozpocznie się wówczas automatycznie.

0: Puste - Wyświetlane jest przed wykonaniem autotuningu oraz po jego wykonaniu

1: Wszystko - Parametry są czytywane przy obracającym się silnikiem. Mierzone są rezystancja statora (Rs) indukcyjność upływu (Lsigma), indukcyjność statora (Ls), prąd biegu bez obciążenia (No-load Cur), stałą czasową rotora (Tr). Kiedy podłączony jest enkoder również robiony jest autotuning enkodera. Test powinien być wykonywany bez obciążenia, w przeciwnym razie pomiar będzie niewłaściwy z uwagi na jego wykonanie z rotacją.

2: Wszystko (Std) - Pomiar jest wykonywany przy zatrzymanym silniku (bez rotacji). Tryb ten jest możliwy przy sterowaniu Sensorless-2 w par. DRV-09

3: Rs+Lsigma - Pomiar wykonany bez rotacji silnika. Zmierzone parametry są używane dla automatycznego forsowania momentu i bezczujnikowego sterowania wektorowego.

4: EncTest - Po podłączeniu karty enkoderowej i podłączeniu do niej enkodera zamontowanego na wale silnika, przemiennik wykonuje test właściwego odczytu sygnałów A i B. Należy pamiętać aby najpierw właściwie wprowadzić parametry enkodera do przemiennika.

5: Tr - Jeśli w par. DRV-09 wybrane jest sterowanie wektorowe (Vector) przemiennik mierzy wartość stałej czasowej rotora (Tr) przy rotacji silnika. Jeśli wybrany jest tryb Sensorless-2 stałą jest badana przy silniku zatrzymanym.

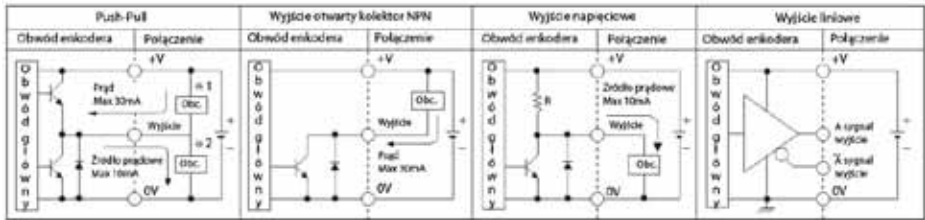
BAS-21 rv BAS-24, BAS-14 - Wartości wyświetlane w tych parametrach po autotuningu są automatycznie wprowadzane. Jeśli na skutek jakiegoś błędu nie zostanie dokonany pomiar którejś z wartości, pozostaje w nim wartość fabryczna.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
BAS-20	AutoTuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	4	Encoder Test	Test enkodera przy pracy z kartą enkoderową	
APO-01	Enc Option Mode	Wybór trybu pracy enkodera	1	Sprzez. Zwrotne	Enkoder jako wartość zwrotna	
APO-04	Rodzaj Enkodera	Rodzaj zastosowanego enkodera	0	Line Driver	Liniowy	Line Driver
			1	Totem or Com	PUSH-Pull	
			2	Open Collector	Otwarty kolektor	
APO-06	RodSygEnkodera	Wybór użytych sygnałów z enkodera	0	(A+B)		(A+B)
			1	-(A+B)		
			2	A		
APO-06	Liczba imp Enk	Liczba impulsów enkodera na obrót	10 ~ 4096			1024
APO-08	MonitoEnkodera	Wartość wejścia pulsowego odzwierciedlona na obroty lub Hz	-			-

APO-01 (Enc Opt Mode) - tryb pracy enkodera. W przypadku regulacji w zamkniętej pętli, gdzie enkoder jest sygnałem zwrotnym ustawienie powinno być „Feed-back”

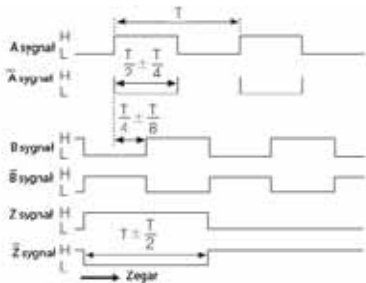
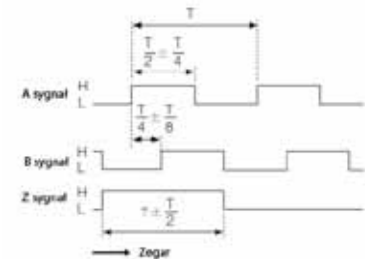
W parametrach APO- 04 do APO-08 powinny być wprowadzone wartości właściwe do zastosowanego enkodera.

Schematy pracy wyjścia



Push-pull/wyjście otwarty kolektor/ Wyjście napięciowe

Wyjście liniowe



8.1.10. Sterowanie U/f z użyciem czujnika prędkości

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	1	IV/f PG	Sterowanie skalarnie U/f z enkoderem
CON-45	Wzmoc. P-PG	Wzmocnienie proporcjonalne dla sterowania U/f PG (skalarnie z enkoderem)	0 ~ 9999		3000
CON-46	Wzmoc. I-PG	Wzmocnienie całkowite dla sterowania U/f PG (skalarnie z enkoderem)	0 ~ 9999		50
CON-47	PosłPGSlip-Max%	Wartość maksymalnej kompensacji poślizgu dla sterowania U/f z enkoderem	0 ~ 200		100
APO-01	Enc Option	Wybór trybu pracy Mode enkodera	1	Sprzez.Zwrotne	Enkoder jako wartość zwrotna

Przy sterowaniu skalarnym U/f przemiennik serii iS7 daje możliwość dużo bardziej precyzyjnego sterowania prędkością poprzez użycie dla tego rodzaju sterowania enkodera jako wartości informacyjnej prędkości dla przemiennika.

wybierając tryb V/f PG sterowanie będzie skalarne z użyciem enkodera jako wartości zwrotnej dla przemiennika

Nastawa wzmocnienia proporcjonalnego i całkującego dla sygnału zwrotnego z enkodera. Im wyższa wartość członu proporcjonalnego tym szybsza reakcja wyjścia, ale może się to wiązać z dużymi oscylacjami i niestabilnością układu. Odwrotnie dla członu całkującego. Im mniejsza wartość tym szybsza reakcja, ale większa niestabilność.

procentowa wartość znamionowego poślizgu silnika (z par.BAS-12). Wartość używana dla całkowitego skompensowania poślizgu .

Dla przykładu: Jeśli CON-47 ustawimy na 90% a poślizg znamionowy z par BAS-12 wynosi 30obr/min to maksymalna wartość kompensowania poślizgu wynosi $0.9 \times 30 = 27 \text{obr/min}$

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	3	Sensorless-1	Sterowanie wektorowe bezczujnikowe 1	
DRV-10	Sterow. Mo- men.	Wybór sterowania momentem	0	No	Nie	
DRV-14	Moc Silnika	Moc znamionowa silnika pod- łączonego do przemiennika	X	X.XX		
BAS-111	Liczba bie- gun.	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48			
BAS-12	Poślizg znam.	Znamionowy poślizg silnika	0 ~ 3000[rpm]			
BAS-13	Prad znam.	Prąd znamionowy silnika	1 ~ 500[A]			
BAS-14	Prad jal. znam.	Prąd jałowy znamionowy silnika nieobciążonego	0.5 ~ 200[A]			
BAS-15	Napiecie znam.	Napięcie znamionowe silnika	180 ~ 480[V]			
BAS-16	Sprawnosć	Sprawność silnika	70 ~ 100[%]			
BAS-20	Auto Tuning	Automatyczny autotuning pa- rametrów silnika przez prze- miennik	2	Rs+ Lsigma	Autotuning silnika bez rotacji silnika niepełny	
CON-21	ASR-SL PWzmoc1	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 1	0 ~ 5000[%]			zależnie od silnika
CON-22	ASR-SL IW- zmoc1	Wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 1	10 ~ 9999[ms]			zależnie od silnika

Parametry silnika podłączonego do przemiennika powinny być zmierzone przy jak najbardziej sprzyjających parametrach pracy. Autotuning powinien być przeprowadzony przed włączeniem funkcji sterowania wektorowego. Podobnie najpierw powinny być wprowadzone parametry silnika z tabliczki znamionowej.

Dla prawidłowego sterowania silnikiem przy trybie wektorowym silnik powinien mieć taką samą moc jak przemiennik. W przypadku gdy silnik jest 2-krotnie mniejszy niż moc przemiennika może wystąpić problem z charakterystyką sterowania. Wtedy sterowanie powinno być przełączone na tryb skalarny U/f. Sterowanie wektorowe jest sterowaniem jednego silnika. Jeśli do falownika podłączone są równoległe dwa lub więcej silników, powinno być użyte sterowanie skalarnie U/f.

Autotuning z zatrzymanym silnikiem - w przypadku kiedy trudne jest odłączenie obciążenia od wału silnika należy wybrać autotuning "Rs+Lsigma". Nie będzie wtedy zmierzony prąd silnika bez obciążenia, w parametrze będzie istniała wartość fabryczna. Po przeprowadzeniu autotuning, wartości Rs i Lsigma zostaną automatycznie wpisane do parametrów BAS-21 i BAS-22.

Autotuning z rotacją silnika - w przypadku kiedy silnik jest bez obciążenia na wale należy wybrać autotuning „1 - ALL” . Wtedy też zostanie pomierzony prąd biegu jałowego.

wzmocnienia regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 1. Wzmocnienia są ustawiane względem fabrycznych ustawień parametrów silnika i czasów przyspieszania/hamowania. Parametry wzmocnienia regulatora prędkości powinno być dostosowane do charakterystyki obciążenia. W przypadku niewłaściwego ustawienia wzmocnień może się pojawiać nadmierne grzanie się silnika i niestabilna praca silnika.

DRV-10 (Sterow. Momen.) - W przypadku ustawienia parametru na "Yes" zamiast sterowania prędkościowego, przemiennik steruje w trybie momentowym.

Sterowania momentowe przy sterowaniu bezczujnikowym nie jest możliwe w przypadku sterowania z bardzo niskimi częstotliwościami pracy. Należy wtedy używać sterowania wektorowego z czujnikiem.

Używając sterowania momentowego nie powinno się przełączać kierunku pracy do przodu i do tyłu. Może to powodować przeciążenia oraz błędy hamowania przy pracy w kierunku przeciwnym. Pomocnym parametrem przy sterowaniu wektorowym jest funkcja szukania prędkości przy przyspieszaniu (CON-71 = 0001)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	3	Sensorless-1	Sterowanie wektorowe bezczujnikowe 1
DRV-10	Sterow. Momen.	Wybór sterowania momentem	0	Nie	Nie
DRV-14	Moc Silnika	Moc znamionowa silnika podłączonego do przemiennika	X	X.XX	
BAS-11	Liczba biegun.	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48		
BAS-12	Poslizg znam.	Znamionowy poślizg silnika	0 ~ 3000[rpm]		
BAS-13	Prad znam.	Prąd znamionowy silnika	1 ~ 500[A]		
BAS-14	Prad jal.znam.	Prąd jałowy znamionowy silnika nieobciążonego	0.5 ~ 200[A]		
BAS-15	Napiecie znam.	Napięcie znamionowe silnika	180 ~ 480[V]		
BAS-16	Sprawnosc	Sprawność silnika	70 ~ 100[%]		
BAS-20	Auto Tuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	2	Rs+ Lsigma	Autotuning silnika bez rotacji silnika niepełny
CON-20	Podglad SL2 G	Wybór wzmocnień dodatkowych przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	1	Tak	
CON-21	ASR-SL PWzmoc1	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 1	0 ~ 5000[%]		zależnie od silnika
CON-22	ASR-SL IW-zmoc1	Wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 1	10 ~ 9999[ms]		zależnie od silnika
CON-23	ASR-SL PWzmoc2	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	0 ~ 1000[%]		zależnie od silnika
CON-24	ASR-SL IW-zmoc2	Wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	10 ~ 9999[ms]		zależnie od silnika
CON-26	ObserWzmoc1	Wzmocnienie kontroli strumienia magnetycznego 1 dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~ 30000		10500
CON-27	ObserWzmoc2	Wzmocnienie kontroli strumienia magnetycznego 2 dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~ 1000[%]		100[%]

CON-28	ObserWzmoc3	Wzmocnienie kontroli strumienia magnetycznego 3 dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~ 30000	13000
CON-29	S-Est PWzmoc1	Nastawa wzmocnienia P wskazania prędkości dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~30000	zależnie od silnika
CON-30	S-Est IWzmoc1	Nastawa wzmocnienia I wskazania prędkości dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~30000	zależnie od silnika
CON-31	S-Est PWzmoc2	Doregulowanie wzmocnienia P wskazania prędkości dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~1000[%]	zależnie od silnika
CON-32	S-Est IWzmoc2	Doregulowanie wzmocnienia I wskazania prędkości dla sterowania bezczujnikowego wektorowego 2	0 ~1000[%]	zależnie od silnika
CON-48	ACR P-wzmoc.	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora prądu przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	0 ~ 10000	1200
CON-49	ACR I-wzmoc.	Wzmocnienie całkowite regulatora prądu przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	0 ~ 10000	120

Proces poprzedzający autotuning (wprowadzenie parametrów silnika, wybór rodzaju autotuningu) jest identyczny jak w punkcie 8.1.11. (sterowanie bezczujnikowe wektorowe 1).

po wybraniu opcji 1, użytkownik ma do wyboru cały szereg wzmocnień (par. CON-23 do 32) aplikowane dla rotacji silnika w przedziale prędkości wyższych niż połowa obrotów znamionowych. W przypadku wybrania cyfry 0 - parametry te nie są wyświetlane.

Wzmocnienie regulatora prędkości PI przy sterowaniu wektorowym bezczujnikowym 2 może być zmieniana. W regulatorze tym wzmocnienie jest proporcjonalne do błędu prędkości i posiada charakterystykę wzmacniającą moment wyjściowy przy zwrocie tego błędu. Wynikiem tego jest szybsze działanie regulatora na zmiany błędu prędkości. Jeśli praca regulatora jest niezadawalająca, powinno się podnosić poziome wzmocnienia P i obniżać wzmocnienie całkowite I. W przypadku zbyt dużego podniesienia i obniżenia I, mogą pojawić się oscylacje.

Parametry te są widziane kiedyeON-20 = 1. Parametr służy do lepszej regulacji w zakresie prędkości wyższych niż połowa częstotliwości znamionowej. Parametr ten jest procentową wartością par. eON-21 (ASR-SL P Gain 1). Im mniejsza wartość parametru od 100%, tym szybsza jest odpowiedź. Dla przykładu jeśli CON-21 = 50% i CON-23 = 50% to finalnie wzmocnienie P regulatora

prędkości do zakresu 1/2 i wyżej wyniesie 25%. Podobnie jest dla par. CON-24, gdzie jest on procentową wartością par. CON-22. czyli jeśli CON-22 wynosi 100ms, CON-24 = 50% to finalnie wartość wzmocnienia I wyniesie 200ms.

2) Wzmocnienie regulatora dla sterowania strumienia magnetycznego

Dla sterowania bezczujnikowego wektorowego I, regulator kontroluje jakie wartości prądu statora i strumienia magnetycznego są niezbędne. Wzmocnienie CON-23 jest dla niskich prędkości, CON-24 dla średnich w wysokich częstotliwości, natomiast CON-25 dla sterowania momentowego. Zalecane jest nie zmienianie tych parametrów od wartości fabrycznych.

3) Wzmocnienie szacowania prędkości

Parametry te służą do delikatnego nastawiania wskazania prędkości, jeśli wyświetlana wartość nie jest zgodna z rzeczywistością. Pomocny też jest w przypadku wibracji lub silnych wahań prądu przy starcie przemiennika.

Doregulowanie wskazania prędkości dla regulatora przy pracy w zakresie powyżej połowy niż częstotliwość znamionowa. Jest to procentowa wartość par CON-29 i CON-30.

Zazwyczaj napięcie wejściowe jest liniowe w stosunku do napięcia wyjściowego w zakresie niższym niż 100%. W parametrze tym nastawiamy wartość napięcia przy sterowaniu wektorowym bezczujnikowym 2, która jest ograniczeniem modulowania przemiennika. Dla obciążeń, w których na starcie jest duże uderzenie obciążenia, może się pojawić błąd napięcia zasilającego, aby tego uniknąć (fabrycznie wartość wynosi 120%) można podnieść tę wartość.

Przykład zastosowania. Sterowanie bezczujnikowe wektorowe 2 jest ściśle uzależnione od charakterystyki silnika i obciążenia, koniecznym jest czasami zmiana wzmocnień.

Najpierw jeśli zauważalnym jest niestabilna praca przy częstotliwościach 2-3Hz lub utyki przy starcie należy podnieść par CON-22 dwukrotnie od wartości fabrycznych. Po drugie jeśli obciążenie jest silnie generatorowe i duża energia wraca do przemiennika należy zmienić par.

CON-21 do wartości 50%. Jeśli to nie daje rezultatów należy wrócić par. CON-22 do wartości fabrycznej i nastawić par CON-30 na 50%.

Sterowanie wektorowe z użyciem czujnika w postaci enkodera jest najbardziej precyzyjnym sterowaniem silnika.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	4	Wektorowe	Sterowanie wektorowe z enkoderem	
DRV-21	Hz / Rpm	Wybór jednostki prędkości	0	Wyswietl HZ	Jednostka prędkości w hercach [Hz]	Hz/rp m
			1	Wyswietl rpm	Jednostka prędkości w obr/min	
BAS-20	AutoTuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	0	Wszystko	Pełny autotuning silnika (uwaga!!!) z pełną rotacją silnika	
CON-09	Czas Wzbudz.	Czas wzbudzania wstępnego przed startem	0 ~ 60[s]			1[s]
CON-10	Poziom strum.	Poziom dodatkowego strumienia przy wzbudzaniu silnika	100 ~ 500[%]			100[%]
CON-11	Czas Trzymania	Czas trzymania napięcia na wyjściu przemiennika po zatrzymaniu	0 ~ 60[s]			1[s]
CON-12	ASR P-wzmoc. 1	Wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu wektorowym z enkoderem	10 ~ 500[%]			50[%]
CON-13	ASR I-wzmoc. 1	Wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu wektorowym z enkoderem	10 ~ 9999[ms]			300[ms]
CON-15	ASR P-wzmoc. 2	Dodatkowe wzmocnienie proporcjonalne regulatora prędkości przy sterowaniu wektorowym z enkoderem	10 ~ 500[%]			50[%]
CON-16	ASR I-wzmoc. 2	Dodatkowe wzmocnienie całkujące regulatora prędkości przy sterowaniu wektorowym z enkoderem	10 ~ 9999[ms]			300[ms]
CON-18	Wzmoc.SwCzest.		0 ~ 120[Hz]			1[Hz]
CON-19	Opozni.Wzm.Sw		0 ~ 100[s]			0.1[s]
CON-51	Filtr ASR Rev	Czas filtrowania wejścia regulatora prędkości dla sterowania wektorowego z enkoderem	0 ~ 20000[ms]			0[ms]
CON-52	Filtr Wyj. LPF	Czas filtrowania wyjścia regulatora prędkości dla sterowania wektorowego z enkoderem	0 ~ 2000[ms]			0[ms]
CON-53	Spos.Ogran.Mom	Wybór sposobu ograniczania momentu	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	
CON-54	FWD + Trq Lmt Note 19)	Ograniczenie momentu w kier. Do przodu dla pracy silnikowej	0 ~ 200[%]			180[%]
CON-55	FWD - Trq Lmt	Ograniczenie momentu w kier. Do przodu dla pracy regeneratywnej	0 ~ 200[%]			180[%]

CON-56	REV + Trq Lmt	Ograniczenie momentu w kier. Do tyłu dla pracy silnikowej	0 ~ 200[%]			180[%]
CON-57	REV - Trq Lmt	Ograniczenie momentu w kier. Do przodu dla pracy regeratywnej	0 ~ 200[%]			180[%]
CON-58	Torque Bias Src	Wybór źródła jakim będzie dodawana wartość offsetu	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	
CON-59	Offset momentu	Wartość offsetu dodawanego do wartości zadanej	-120 ~ 120[%]			0[%]
CON-60	Torque Bias FF	Wartość dodawana do offsetu na skompensowanie rotacji	0 ~ 100[%]			0[%]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	36	Asr Wzmocni 2	Zmiana sposobu wzmocnienia przy sterowaniu wektorowym	
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	37	Wylacz. P/Pi	Wyłączenie członu całkującego regulatora PID	

1) Przygotowanie przed uruchomieniem:

Należy odłączyć obciążenie od wału silnika oraz wprowadzić następujące parametry z tabliczki znamionowej silnika.

DRV-14 : Moc znamionowa silnika

BAS-11: Liczba biegunów silnika

BAS-12: Poślizg znamionowy silnika

BAS-13 : Prąd znamionowy silnika

BAS-15: Napięcie znamionowe silnika

BAS-16:Sprawność silnika

2) Należy podłączyć kartę 60n koderem60 do przemiennika

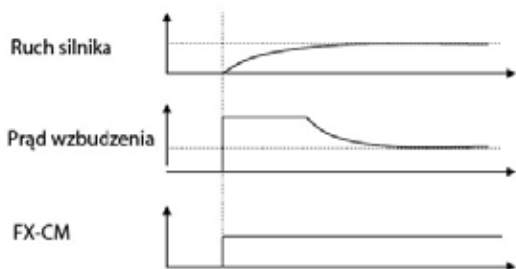
Ustaw parametr APO-01 (Wybór pracy enkodera) jako "Feedback" i wprowadź następujące parametry odnośnie enkodera:

APO-01	Enc Option Mode	Wybór trybu pracy enkodera	0	Sprzez.Zwrotne	Enkoder jako zwrotna
APO-04	RodzajEnkodera	Rodzaj zastosowanego enkodera	0	Line Driver	Liniowy
			1	Totem 60n Com	PUSH-Pull
			2	Otwar.Kolekt.	Otwarty kolektor
APO-05	RodSygEnkodera	Wybór użytych sygnałów z enkodera	0	(A+B)	
			1	-(A+B)	
			2	A	
APO-06	Liczba imp Enk	Liczba impulsów 60n kodere na obrót	10 ~ 4096		
APO-08	MonitoEnkodera	Wartość wejścia pulsowego odzwierciedlona na obroty lub Hz	-		

BAS-20	AutoTuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	4	Encoder Test	Test enkodera przy pracy z kartą enkoderową
--------	------------	--	---	--------------	---

czas wstępnego wzbudzenia silnika przez startem
przemiennika

czas wstępnego wzbudzenia można skrócić poprzez ustawie-
nie siły
strumienia w silniku. Charakterystyka wzrastania strumienia w silniku do wartości
znamionowej pokazana jest poniżej. Do ograniczenia czasu wzbudzenia do wartości
znamionowej przemiennik dodaje skierowany strumień dodatkowy większy niż znamionowy i
przy dalszym wzbudzaniu silnika strumień pozostaje w przybliżeniu na poziomie
znamionowego, powoli zmniejszając strumień dodatkowy.



nastawa członu proporcjonalnego i
całującego regulatora prędkości. Im większe P tym reakcja za zmiany szybsza. Im większe I
tym reakcja wolniejsza. Niewłaściwy dobór wzmocnień może powodować oscylacje.

Osobne wzmocnienie regulatora
prędkości może być użyta zależnie od rotacji silnika i obciążenia. Wzmocnienia te są zależ-
ne
od parametrów CON-18 i CON-19

Czas filtrowania wejścia regulatora prędkości dla sterowania
wektorowego z 61n koderem

Czas filtrowania wyjścia regulatora prędkości dla sterowania
wektorowego z enkoderem. Dostępne zarówno przy sterowaniu momentowym i
prędkościowym

Wzmocnienia działające zarówno dla sterowania bezczujnikowego prędkościowego i momentowego. Nastawa wzmocnienia prądowego dla regulatora PI.

z par CON-19 po aktywacji wejścia z tą funkcją wzmocnienie będzie zmienione po czasie

nieaktywny po aktywacji wejścia z tą funkcją człon całkujący regulatora będzie

6) Ograniczenie momentu

Rozmiar referencji momentu jest nastawiany poprzez ograniczenie wyjścia regulatora prędkości.

(Spos.Ogran.Mom) - Wybór sposobu ograniczania momentu, Wybór jest spośród klawiatury, wejść analogowych i komunikacji. Nastawa jest procentową wartością momentu znamionowego.

- Nastawa poprzez klawiaturę

silnikowej ograniczenie momentu w kierunku pracy do przodu przy pracy

regeneratywnej ograniczenie momentu w kierunku pracy do przodu przy pracy

silnikowej ograniczenie momentu w kierunku pracy do tyłu przy pracy

regeneratywnej ograniczenie momentu w kierunku pracy do tyłu przy pracy

- Nastawa poprzez wejścia analogowe prądowe I1 i napięciowe V1

Maksymalna wartość momentu dla tego sposobu ograniczenia jest ustawiana w par IN-02 (Torque at 100%). Jeśli ustawimy tam 200% i używamy sygnały napięciowego V1, oznacza to, że 200% uzyskamy przy 10V na wejściu. Dla nastawy momentu innej niż klawiatura, nastawiona wartość jest pokazywana w trybie monitorowania MON-20 (Torque Limit) wybierane w par. CNF-06 ~ 08.

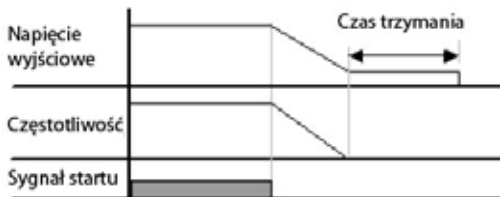
Nastawa offsetu momentu

Wybór źródła jakim dodawana będzie wartość offsetu dodana do wartości nastawionej.

po aktywacji wejścia z tą funkcją wartość momentu offsetowego jest dodawana do wartości zadanej poprzez klawiaturę. Analog lub komunikacja są ignorowane.

wartość dodawana do offsetu na skompensowanie strat z kierunku rotacji silnika. Jeśli wpiszę wartość ujemną~ wartość będzie odejmowana.

czas w którym po zatrzymaniu silnika przemiennik utrzymuje napięcie na wyjściu przemiennika



Obroty silnika są stałe podczas gdy regulowana jest wartość momentu wyjściowego. Wartość prędkości jest determinowana przez obciążenie.

1) Nastawy trybu momentowego

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-02	Moment Zadany	Moment zadany -	180% ~ 180%			0.00 [%]
DRV-08	Zrodlo Momentu	Wybór sposobu sterowania	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z momentem potwierdzenia)	
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika	0	V / f	Sterowanie skalarnie U/f Mode	
DRV-10	Sterow. Mo- men.	Wybór sterowania momentem	0	Nie	Nie	Nie
			1	Tak	Tak	
BAS-20	Auto Tuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przemiennik	0	Wszystko	Pełny autotuning silnika (uwaga!!!) z pełną rotacją silnika	
CON-62	Ogra. predk._SL	Wybór sposobu ograniczania prędkości przy sterowaniu momentowym	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	
CON-63	LimitFWD dla SL	Ograniczenie prędkości w kier. do przodu dla sterowania momentowego	0 ~ Częst. Max (DRV-20)			60[Hz]
CON64	LimitRE- Vdla SL	Ograniczenie prędkości w kier. do tyłu dla sterowania momentowego	0 ~ Częst. Max (DRV 20)			60[Hz]

CON-65	Wzm.Lim. Predk.	Nastawa współczynnika zwalniania przy osiągnięciu limitu prędkości	100 ~ 5000[%]			500[%]
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	35	Predk./Moment	Wybór pomiędzy sterowaniem prędkościowym i momentowym	

wybierz tryb sterowania jako Bezczylnikowe wektorowe 1, 2 lub

wektorowe

Wybór sterowania momentowego. Nastawa "Yes" aktywuje funkcję,

2) Nastawa momentu

Nastawa momentu jest podobna jak nastawiane częstotliwości.

Nastawa sposobu zadawania momentu spośród klawiatury, wejść analogowych i komunikacji

3) Ograniczenie prędkości

Podczas sterowania momentowego prędkość jest zależna od obciążenia i może rosnać do niepożądanie wysokich częstotliwości. Możemy ograniczać tą prędkość przy pracy

Wybór sposobu ograniczenia prędkości.

Dla ograniczenia prędkości poprzez klawiaturę mamy możliwość ograniczenia w kierunku pracy do przodu (CON-63) i do tyłu (CON-64)

Nastawa współczynnika zwalniania przy osiągnięciu limitu prędkości

Wybór pomiędzy sterowaniem prędkościowym i momentowym

Funkcja służy zapobieganiu nasycania regulatora prędkości przy sterowaniu wektorowym lub gdy występuje balans obciążenia kiedy jedno obciążenie jest sterowane przez kilka regulatorów.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
CON-66	Wsp.prop.V/ TRQ	Nastawa współczynnika prędkości do momentu	0 ~ 100[%]	0[%]
CON-67	TRQ Opa- dania	Wartość momentu od którego działa funkcja „opadania”	0 ~ 100[%]	100[%]

mentu
znamionowego silnika

nastawa współczynnika odnośn ie nastawy prędkości do mo-

Wartość momentu ,od którego funkcja zaczyna działać

Funkcja możliwa tylko przy sterowaniu wektorowym czujnikowym. Poprzez wejście przemiennika możemy wybrać rodzaj sterowania prędkościowego czy momentowego

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 ~ 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego Px	35	Speed Torque	Wybór pomiędzy sterowaniem prędkościowym i momentowym
CON-68	SPD/TRQ Aoc T	Czas przyspieszania po przełączeniu trybu sterowania wejściem rzemiennika	0 ~ 600[s]		20[s]
CON-69	SPD/TRQ Dec T	Czas hamowania po przełączeniu trybu sterowania wejściem rzemiennika	0 ~ 600[s]		30[s]

Jeśli wejście (ustawione na 35) aktywujemy przy sterowaniu wektorowym momentowym (DRV-09: Vector; DRV-10: Yes) to praca zmieni się na tryb prędkościowy z czasami przyspieszania/hamowania wg par CON-68/69.

Jeśli wejście (ustawione na 35) aktywujemy przy sterowaniu wektorowym prędkościowym, natychmiast sterowanie przechodzi w tryb momentowy.

W przypadku występowaniu zbyt niskiego zasilania, napięcie na szynie OC spada i pojawia się błąd zbyt niskiego napięcia zasilania. Funkcja ta kontroluje wyjście przemiennika podczas takiej sytuacji i stara się utrzymać jak najdłuższą wartość napięcia na poziomie właściwym dla pracy.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CON-77	KEB	Wybór pracy z kinetycznym byfiriwaniem energii	0	Nie	Nie
			1	Tak	
CON-78	PoziomZal.KEB	Poziom początkowy działania kinetycznego buforowania energii	110 ~ 140[%]		125[%]
CON-79	PoziomWyl.KEB	Poziom końcowy działania kinetycznego buforowania energii	130 ~ 145[%]		130[%]
CON-80	Wzmocnienie-KEB	Wzmocnienie kinetycznego buforowania energii	0 ~ 2000		1000

Wybór pracy z kinetycznym buforowaniem energii w przemienniku.

Przy ustawieniu Oprzeźmiennik działa wg standardowych ustawień hamowanie jest do momentu obniżenia napięcia na szynie DC poniżej wartości fabrycznych. Przy ustawieniu 1, moduł DC działa na zasadzie regeneratywnej przy pracy z oddawaniem energii przez silnik.

Punkty startu i końca buforowania energii na podstawie poziomu niskiego napięcia (100%). Poziom stop musi być większy niż start

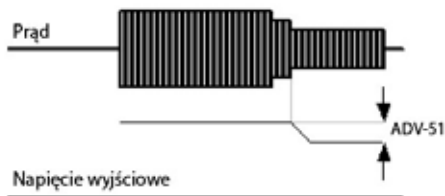
Wzmocnienie używane do kontroli kinetycznego buforowania energii używający moment bezwładności obciążenia. Jeśli inercja jest duża, wzmocnienie powinno być niskie. Jeśli w czasie używania tej funkcji silnik wibruje należy ustawić ten parametr na połowę poprzedniej wartości. Należy też zwrócić uwagę, aby nie ustawiać tego wzmocnienia zbyt nisko gdyż wtedy może występować błąd zbyt niskiego napięcia.

Manualne oszczędzanie energii

Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa		
		0	Reczny	Ręczne ustawienie parametrów oszczędzania energii
ADV-50	Funkcja E-Save			
ADV-51	Oszcz. Energii	0 ~ 30[%]		
		Poziom obniżenia napięcia przy manualnym ustawieniu oszczędzania energii) przy prądzie obciążenia niższym niż biegu jałowego		
				30[%]

W przypadku kiedy prąd wyjściowy przemiennika jest niższy niż prąd ustawiony w par. BA-S-14 (prąd pracy bez obciążenia), napięcie wyjściowe jest redukowane do poziomu z par. ADV-51.

Funkcja nie działa przy przyspieszaniu i hamowaniu.



Automatyczne oszczędzanie energii

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-50	Funkcja E-Save	Wybór funkcji oszczędzania energii	0	Auto	Automatyczny tryb oszczędzania energii przez przemiennik na podstawie parametrów prądowych silnika

Przemiennik sam kalkuluje poziom oszczędzania energii na podstawie prądów znamionowych, pracy bez obciążenia i aktualnego na wyjściu przemiennika.

Przy funkcji oszczędzania energii, czas przyspieszania i hamowania w trakcie zmian częstotliwości może być dłuższy niż ustawiony w parametrach.

8.1.19. Funkcja szukania prędkości

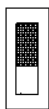
Funkcja służąca do uniknięcia błędu, który może wystąpić w czasie, kiedy napięcie jest na wyjściu przemiennika podczas kiedy silnik jest zatrzymany lub rotuje wybiegiem.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CON-71	Szukanie Predk	Funkcja szukania prędkości	0000 ~ 1111		0000
			1	szukanie prędkości podczas przyspieszania	
			2	ponowny start po awarii	
			3	restart po zaniku napięcia	
			4	automatyczny restart przy błędzie zbyt niskiego napięcia	
CON-72	PradSzuk. Predk	Kontrola prądu podczas szukania prędkości	80 ~ 200[%]		do 75kW 150[%] powyżej 100%
CON-73	Wzm. PSzuk- Predk	Wzmocnienie P dla regulatora przy szukaniu prędkości	0 ~ 9999		100
CON-74	Wzm.I- SzukPredk	Wzmocnienie I dla regulatora przy szukaniu prędkości	0 ~ 9999		200
CON-75	BlokWyj- SzuPred	Czas blokowania wyjścia przed szukaniem prędkości	0 ~60[s]		1[s]
OUT-31 ~ 32	Przekaznik 1,2	Definiowanie funkcji wyjścia przekąźnikowego 1/2	19	Szukanie Predk	Szukanie prędkości
OUT-33	Q1 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekąźnikowego Q1			

Wybór czterech rodzajów funkcji szukania prędkości.

Ustawienia jest na zasadzie bitów. Funkcja aktywna (czyli bit aktywny) to kreska ustawiona na poziomie górnym.

Bit ustawiony (ON)



Bit nie ustawiony (OFF)



Bit 1 (pierwszy z prawej) -szukanie prędkości podczas przyspieszania

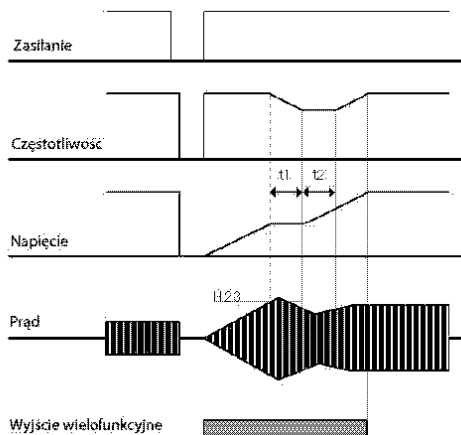
Podczas kiedy załączymy przełącznik i zostanie na wyjście podane napięcie, a silnik podłączony do przełącznika obraca się z uwagi na obciążenie, przełącznik przechwyci rotujący silnik przez zatrzymanie go oraz bez wskazana błędu

Bit 2 - ponowny start po awarii

Kiedy bit 2 jest aktywny i par PRT-08 (reset po awarii) ustawiony jest na "Yes" ,przyspieszanie jest wykonywane do częstotliwości jaka była przed wystąpieniem awarii

Bit 3 - Restart po zaniku napięcia

W momencie kiedy następuje momentalne odcięcie napięcia na wejściu przełącznika, pojawia się błąd zbyt niskiego napięcia. Przyspieszanie z funkcją szukania prędkości występuje przed zaistnieniem błędu



Bit 4 - automatyczny restart przy błędzie zbyt niskiego napięcia

Przy zaniku zasilania przełącznik kontroluje silnik do momentu kiedy napięcie na szynie De osiągnie wartość minimalną i wtedy pojawi się błąd zbyt niskiego napięcia zasilania. Jeśli sygnał pracy urządzenia będzie na stałe i ustawimy parametr ADV-10 (autorestart po

podaniu zasilania) ustawimy na "Yes" autorestart będzie tylko w przypadku gdy przemiennik całkowicie się wyłączy. Jeśli chcemy aby autorestart był też w przypadku krótkotrwałego zaniku zasilania (w momencie kiedy przemiennik pokazuje błąd) należy ustawić bit 3 na ON.

Kontrola prądu podczas szukania prędkości na podstawie prądu znamionowego. Wzmocnienia regulatora ustawiane są w par. ADV-62 i ADV-63

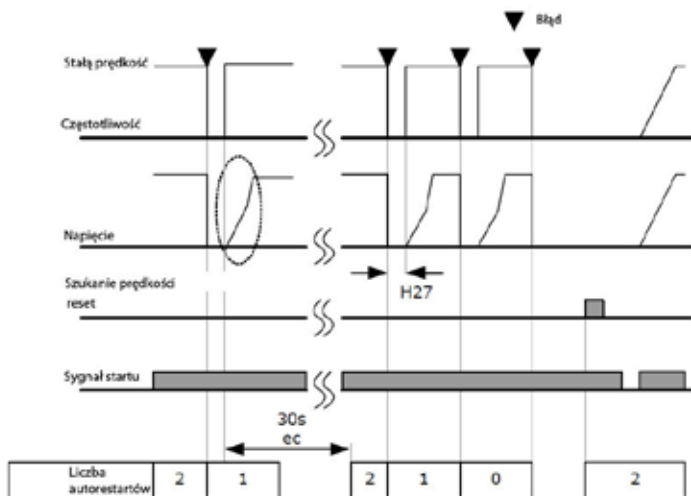
Czas blokowania wyjścia przed funkcją szukania prędkości. Szukanie prędkości jest głównie pomocne przy obciążeniach z dużą inercją. W przypadku obciążeń z dużym tarciem, należy używać restartu po zatrzymaniu.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
PRT-08	Rest. po błęd.	Automatyczny restart po skasowaniu awarii lub jej automatycznego zaniku	1	Yes
PRT-09	Liczba Prob	Liczba prób autorestartu	0 ~ 10	0
PRT-10	CzasPom.probam	Czas pomiędzy próbami restartu	0 ~ 60[s]	1.0[s]

Przemiennik posiada funkcję automatycznej pracy bezobsługowej w przypadku kiedy awarią bądź błąd był przemijający. Jeśli ustawimy par PRT-09 jako aktywny w par. PRT-09 możemy ustawić liczbę prób automatycznego powrotu do pracy oraz w PRT-10 czas jaki ma upłynąć pomiędzy próbami. Jeśli po zadanej liczbie autorestartów awaria nie ustąpiła przemiennik zatrzyma się i będzie czekał na potwierdzenie awarii przez obsługę.

W przypadku gdy po kolejnym autorestarcie przemiennik będzie pracował przez 60sek to liczba autorestartów zostanie skasowana do 0.

Automatyczny restart po wystąpieniu awarii nie jest realizowany jeśli wystąpił błąd zbyt niskiego napięcia, zatrzymanie bezpieczeństwa BX, przegrzania przemiennika i błędu wewnętrznego (HW Diag)

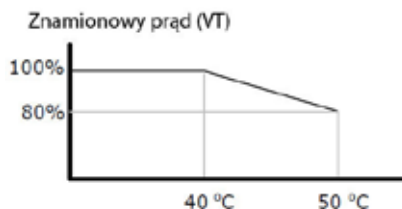


Kod	Nazwa na ekranie			Nastawa		
CON-04	Czest. Nosna	Częstotliwość nośna taktowania przemiennika	poniżej 22kW	0.7 ~ 15[kHz]	5 [kHz]	
			30-45kW	0.7 ~ 10[kHz]	5 [kHz]	
			55-75kW	0.7 ~ 7[kHz]	5 [kHz]	
			90-110kW	0.7 ~ 6[kHz]	3 [kHz]	
			132-160kW	0.7 ~ 5[kHz]	3 [kHz]	
CON-05	Tryb mod. PWM	Trym Modulacji PWM	0	Normalny PWM	Normal	
			1	Leakage PWM		

CON-04 (Czest. Nosna) - Moduł IGBT w przemienniku pracuje przełączając się na bardzo wysokich częstotliwościach dając napięcie na wyjściu silnika. Częstotliwość pracy nazywana jest częstotliwością nośną. Zdarza się, że częstotliwość ta może wprowadzać rezonans w silniku i powodować głośną pracę. Należy wtedy zwiększyć częstotliwość nośną pracy,

CON-05 (Tryb mod. PWM) - Starty mocy i upływ prądu można zredukować zależnie od obciążenia. Przy wybraniu "Normal PWM" obniżamy straty mocy i upływ niż przy pracy "Leakage PWM" ale przez to możemy zauważyć głośniejszą pracę silnika.

1) zależność temperatury otoczenia na prąd znamionowy przemiennika dla obciążenia zmiennie momentowego (VT)



2) zależność prądu znamionowego gwarantowanego zależnie od obciążenia i częstotliwości nośnej

Inverter Capacity		0.75-7.5kW	11 -22kW	30-75kW
CTLoad	Normal Temperature(25°C)	10kHz	10kHz	5kHz
	Hgh Temperature(40°C)	7kHz	7kHz	4kHz
	Hgh Temperature(50°C)	5kHz	5kHz	4kHz
VTLoad	Normal Temperature(25°C)	7kHz	7kHz	3kHz
	Hgh Temperature(40°C)	2KHz	2KHz	2kHz

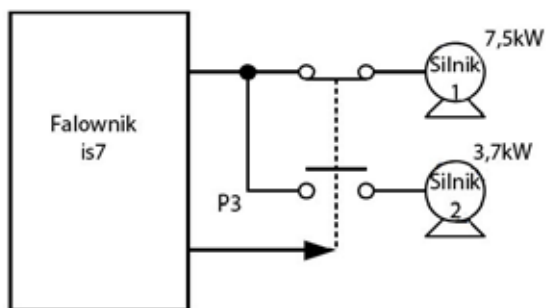
Funkcja niezbędna przypadku sterowania jednym przemiennikiem na przemian dwóch różnych silników.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia cyfrowego P1 - P8 (P9-P11 w opcji)	26	2-gi Silnik	Funkcja 2-go silnika
M2-04	M2-CzasPrzysp	Czas przyspieszenia 2-go silnika	0 ~ 600s		do 75kW 20[s] od 90kW 60[s]

Jeśli jedno z wejść wielofunkcyjnych ustawimy na funkcję 2-go silnika (IN-65 ~ 75 = 26) pojawi się grupa M2.

W przypadku aktywacji wejścia z tą funkcją przemiennik steruje silnikiem wg parametrów w grupy M2. W par. M2-08 nie ma możliwości wyboru sterowania skalarnego zenkoderem.

Przykład dla silników 3.7kW i 7,5kW i użycia wejścia P3.

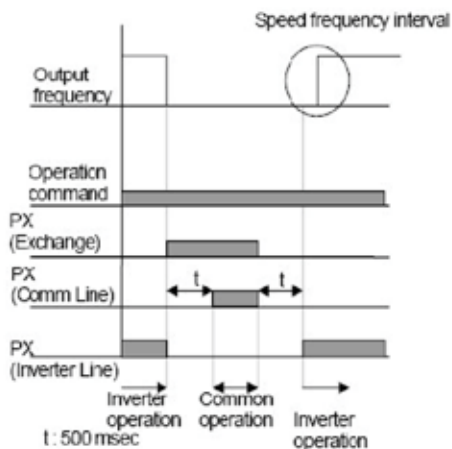


Przy takiej pracy należy dobierać moc przemiennika na silnik o większej mocy.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 - P8 (P9-P11 w opcji)	16	Wymiana	Zmiana sposobu zasilania na By-pass
OUT-31 ~32	Przekaznik 1,2	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego 1/2	17	Praca fal.Byp.	Szukanie prędkości
OUT-33	Q1 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego Q1	18	Praca siec Byp.	

Praca przemiennika z obciążeniem może być zmieniona na zasilanie bezpośrednie lub odwrotnie.

Po aktywacji wejścia ustawionego na funkcję 16 oraz ustawieniu wyjść wielofunkcyjnych na 17 i 18, przemiennik będzie działał z Bypassem.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
ADV-64	Kont. Wentyl.	Wybór pracy wentylatora chłodzącego przem. iennik	0	Podczas Pracy	Praca wentylatora w czasie kiedy przemiennik ma podany sygnał Start lub kiedy wymaga tego temperatura wewnętrzna	Podczas Pracy
			1	Zawsze Włacz.	Wentylator pracuje zawsze kiedy przemiennik ma podane zasilanie	
			2	Kontr. Temp.	Praca wentylatora tylko w czasie kiedy temperatura wewnętrzna jest zbyt wysoka	

Wentylator chłodzący jest ważną częścią przemiennika i od jego właściwej pracy zależy jakość pracy urządzenia. Mamy kilka możliwości pracy wentylatora

0 - wentylator chłodzący pracuje kiedy przemiennik ma podany sygnał start lub kiedy przemiennik jest przegrzany i wymaga chłodzenia

1 - wentylator pracuje zawsze gdy podane jest zasilanie na jego wejście.

2 - praca wentylatora tylko w przypadku zagrożenia przegrzaniem się przemiennika

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
BAS-10	Wybor 60/50 Hz	Częstotliwość znamionowa sieci zasilającej	0	60Hz	60[Hz]
			1	50Hz	

Fabryczne ustawienie przemiennika to 60Hz. Należy zmienić tę częstotliwość na 50Hz, gdyż ma ona duży wpływ na prawidłowe starowanie silnika przez przemiennik

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa
BAS-19	NapieZasilania	Napięcie wejściowe przemiennika	200 ~ 230V lub 380 ~ 440V

Falownik pozwala na skopiowanie parametrów z przemiennika do klawiatury i odwrotnie.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-46	KopioPARdoKlaw	Kopiowanie parametrów z przemiennika do klawiatury	0	Nie	Nie
			1	Tak	
CNF-47	CzytanPARzKlaw	Kopiowanie parametrów z klawiatury do przemiennika	0	Nie	Nie
			1	Tak	
CNF-48	ZapisParametrow	Zapisywanie parametrów z pamięci RAM na stałe	0	Nie	Nie
			1	Tak	

CNF-46 (KopioPARdoKlaw) - kopiowanie parametrów w przemiennika do klawiatury. Parametry, które były przed kopiowaniem w pamięci klawiatury kasują się.

CNF-47 (CzytanPARzKlaw) - kopiowanie parametrów z klawiatury do falownika. W przypadku błędu w czasie kopiowania, aktualnymi parametrami są istniejące przed kopiowaniem. Jeśli w klawiaturze nie ma parametrów, to na wyświetlaczu pojawi się komunikat :EEP Rom Empty

CNF-48 (ZapisParametrow) - Ponieważ skopiowane parametry są w pamięci RAM, zostaną one usunięte po wyłączeniu zasilania. Aby zachowały się na stałe należy je zapamiętać parametrem CNF-48

Po zmianie parametrów można powrócić do parametrów fabrycznych jakie istniały przy dostarczeniu przemiennika i pierwszym uruchomieniu. Można automatycznie powrócić wszystkie parametry jak również tylko poszczególne grupy.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-40	NastawFabryczn	Powrót do ustawień fabrycznych	0	Nie	
			1	Wszystk grupy	Wszystkie
			2	DRV Grp	Grupa DRV
			3	BAS Grp	Grupa BAS
			4	ADV Grp	Grupa ADV
			5	CON Grp	Grupa CON
			6	IN Grp	Grupa IN
			7	OUT Grp	Grupa OUT
			8	COM Grp	Grupa COM
			9	APP Grp	Grupa APP
			10	AUT Grp	Grupa AUT
			11	APO Grp	Grupa APO
			12	PRT Grp	Grupa PRT
			13	M2 Grp	Grupa M2

1) Ukrywanie parametrów hasłem

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
CNF -50	HasloUkryParam	Aktywacja ukrywania parametrów	0 ~ 9999	Odblokowane
CNF-51	UkrywanieParam	Hasło do ukrywania parametrów	0 ~ 9999	Hasło

Użytkownikpo wprowadzeniu parametrów w grupie PAR może ukryć je jako niewidoczne używając klawiatury.

(hasło ukrywania parametrów) - wprowadzenia hasła dla ukrycia parametrów. Poniżej pokazano procedurę wprowadzania:

1. Po przyciśnięciu przycisku PROG w parametrze CNF-51. Fabrycznie wprowadzoną wartością jest 0. Jeśli hasło wprowadzane jest pierwszy raz, wprowadź cyfrę 0.

- Jeśli wcześniej wprowadzone było hasło, należy je wprowadzić.

- Jeśli wprowadzisz hasło takie jak było zaje sterowane wcześniej, wyświetlacz zacznie pulsować i wtedy należy wprowadzić nowe hasło

- Jeśli wprowadzone hasło nie jest takie jak poprzednie, ciągle będzie aktywne to poprzednie

2. Po wprowadzeniu nowego hasła, wyświetli się par. CNF-51

(ukrywanie parametrów). Po wprowadzeniu hasła, wyświetla się .Locked: - zabezpieczony i grupa parametrów nie jest wyświetlana na klawiaturze. Po wprowadzeniu ponownie hasła pojawia się .Unlocked" - niezabezpieczony, i ponownie parametry są widoczne.

2) Zabezpieczenie przed zmianą parametrów

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
CNF-52	BlokoZmia- nyPar	Aktywacja zabezpieczenia przed zmianą parametrów	0 ~ 9999	Odblokowane
CNF-53	HasloZmia- Param	Hasło do zabezpieczenia przed zmianą parametrów	0 ~ 9999	Hasło

Poprzez zabezpieczenie hasłem można zablokować zmianę parametrów w przemienniku.

Wprowadzanie hasła dla zabezpieczenie przed zmianą parametrów w przemiennika

Procedura jest identyczna jak w par. CNF-51 opisanym powyżej

Aktywacja zabezpieczenia przed zmianą parametrów. Jeśli wyświetlone jest .locked" nie można zmienić parametrów. Po wprowadzeniu hasła pojawia się .Unlocked" i wtedy mamy pełny dostęp do parametrów.

3) Wyświetlanie tylko zmienionych parametrów

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-41	ZmienPara- metry	Wybór wyświetlania tylko zmienionych parametrów w przemienniku	0	PodgladWszyst	Wyświetlane są wszystkie parametry
			1	Tylko Ukryte	Wyświetlane są tylko zmienione od fabrycznych parametry przemiennika

Funkcja pozwala za wyświetlanie na klawiaturze tylko parametrów, które zostały zmienione od wartości fabrycznych. Domyślnie można przeglądać wszystkie parametry, po wpisaniu do parametru CNF-41 wartości 1-"Tylko Ukryte" tylko parametry zmienione wcześniej przez użytkownika są dostępne.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-42	Przycisk Multi	Wybór pracy przycisku wielofunkcyjnego (Multi Function)	3	Przycisk User	Przejdźcie do grupy parametrów użytkownika
CNF-45	KasowanGru-User	Kasowanie wszystkich parametrów z grupy użytkownika USR	0	Nie	

Użytkownik może zgrupować parametry ważniejsze dla niego parametry do grupy użytkownika. Możliwe jest wybranie do 64 parametrów.

CNF-42: Przycisk Multi- Parametr służy do dedykowania funkcji przycisku wielofunkcyjnego MultiL. Jeśli ustawimy go na 3 - „Przycisk User” wtedy przyciskiem tym przechodzimy do grupy użytkownika.

Jeśli użytkownik nie utworzył tej grupy to mimo dedykacji przycisku, nie przejdziemy nim do tej grupy.

1. Jeśli w par. CNF-42 wprowadzone zostanie "Przycisk User" wyświetli się znak  na górze wyświetlacza klawiatury

2. Przejdź do parametru w grupie, który chcesz wprowadzić do grupy użytkownika USR i naciśnij przycisk wielofunkcyjny MULTI. Dla przykładu jeśli naciśniesz przycisk MULTI w par DRV-01 "Cmd Frequency" pojawi się następujący ekran:



Opis ekranu:

1: Grupa i numer parametru w grupie

2: Nazwa parametru

3: Numer parametru w grupie użytkownika USR pod którym chcesz zapamiętać ten parametr. Jeśli naciśniesz przycisk PROG na numerze 40 to będzie on wprowadzony pod parametrem USR-40

4: Nazwa parametru, który aktualnie jest wprowadzony w par USR-40

5: Wybór wśród jakich wartości użytkownik ma wybór

2) Jak skasować parametr z grupy użytkownika USR

1. Jeśli w par. CNF-42 wprowadzone zostanie "Przycisk User" wyświetli się znak  na górze wyświetlacza klawiatury

2. Przejdź kursorem do kodu który chcesz usunąć z grupy użytkownika U&M USR

3. Przyciśnij przycisk wielofunkcyjny MULTI

4. Pojawia się komunikat z pytaniem czy skasować

5. Wybierz Yes i przyciśnij przycisk PROG/ENT. Parametr zostanie skasowany

Kasowanie wszystkich parametrów z grupy użytkownika

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
			0	Puste	Brak
43	AplikaMACRO	Wybór aplikacji której parametry są widoczne w grupie Macro	1	AplikNaciagu	Aplikacja naciagu
			2	Traverse	Aplikacja trawersowania

Jeśli wybierzesz rodzaj aplikacji w jakiej pracuje przemiennik, odpowiednie funkcje są wybierane przez przemiennik i wprowadzane do grupy Macro.

CNF-43: AplikaMACRO - Wybór aplikacji, dla której przemiennik przerosi odpowiednie parametry do grupy Macro. Wybór jest pomiędzy aplikacjami MC1 (naciagu) i MC2 (trawersowania) które są wyświetlane w grupie User&Macro (U&M).

Funkcja naciagu jest uzywana do kontroli naciagu lub naprężenia przy pracy w otwartej pętli .

Funkcja trawersowania opisana jest w punkcie 8.1.37.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
CNF-61	FunEasy-Start	Wybór funkcji Easy Start po ponownym podaniu zasilania przemiennika	0	Nie
			1	Tak

Jeśli w par. CNF-61 zostanie wybrane 0 "Yes" to wszystkie parametry zostaną powrócone do ustawień fabrycznych (tak jak w par. CNF-40 - Wszystkie grupy) i po ponownym podaniu zasilania przemiennika automatycznie pojawi się procedura łatwego uruchomienia Easy Start (opisana jest w punkcie 4.10)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
CNF-02	Kontrast LCD	Kontrast wyświetlacza LCD na klawiaturze	-	-
CNF-10	Wersja S/W Fal	Wersja oprogramowania przemiennika	-	1.xx
CNF-11	WersjaS/WKlaw	Wersja oprogramowania klawiatury	-	1.xx
CNF-12	WersjaKlawiatu	Wersja klawiatury LCD	-	1.xx
CNF-30	Rozszerzenie-1	Karta opcyjna zainstalowana w slotach 1-3 w przemienniku	0	Pusty
CNF-31	Rozszerzenie-2		1	PLC
CNF-32	Rozszerzenie-3		2	Profibus
			3	Zewn. I/O
			4	Enkoder
CNF-44	KasowWszyst-Bled	Kasowanie historii błędów w przemienniku	0	Nie
			1	Tak
CNF-60	UaktOprogrKlaw	Uaktualnianie wersji oprogramowania dla klawiatury	0	Nie
			1	Tak
CNF-62	KasowLicznPrac	Resetowanie licznika Wh	0	Nie
			1	Tak
CNF-74	CzasPracyWenty	Czas pracy wentylatora chłodzącego przemiennik	mm/dd/yy hh:mm -	
CNF-75	KasowCzasu-Went	Resetowanie czasu pracy wentylatora chłodzącego przemiennik	0	Nie
			1	Tak

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 -P8 (P9-P11 w opcji)	38	Opóźnienie Wej	Funkcja czasowa dla wyjść wielofunkcyjnych
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego 1 i 2 I Q1	27	OpóźnienieWyj	Funkcja czasowa działania wyjścia
OUT-55	Opoz.ZalPrzek	Czas opóźnienia załączenia wyjścia po włączeniu wejścia	0 ~ 100[s]		0[s]
OUT-56	Opoz.WylPrzek	Czas opóźnienia wyłączenia wyjścia po wyłączeniu wejścia	0 ~ 100[s]		0[s]

Jest to funkcja czasowa dla wyjść wielofunkcyjnych jako opóźnienie załączenia lub wyłączenia jeśli wyjścia są ustawione jako czasowe (OUT-31 do 33),

Wybór funkcji czasowej. Jeśli aktywujemy wejście z tą funkcją, wyjście nastawione jako Opóźnienie Wejstaje się aktywne po czasie nastawionym w OUT-55 . Gdy wyjście wielofunkcyjne jest wyłączane, wyjście jest wyłączane po czasie nastawionym w OUT-56



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
APP-01	WyborAplikacji	Wybór aplikacji przemiennika	4	Aplik. Sekwenc.	Praca automatyczna sekwencyjna
N-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 -P8 (P9-P11 w opcji)	41	SEK-1	Wybór pracy wg sekwencji 1
			42	SEK-2	Wybór pracy wg sekwencji 2
			43	Reczny	Manualne przełączenie parametrów z pracy sekwencyjnej na podstawowe
			44	Następny krok	Przejdź do następnego kroku sekwencji
			45	Zatrzymaj krok	Zatrzymanie sekwencji na aktualnie wykonywanym kroku
OUT-31 ~ 32	Przekaznik 1,2	Definiowanie unkcji wyjścia przekaźnikowego 1 i 2	20	Impuls kroku	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdego kroku sekwencji
OUT-33	Przekaznik Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego Q1	21	Impuls sekwen.	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdej sekwencji

Jeśli wybrane zostanie 4 - Aplik. Sekwenc., wyświetlana zostanie grupa funkcji sekwencyjnej (AUT). Możemy wtedy wybrać typ sekwencji, czas przyspieszania/hamowania i częstotliwość każdego kroku jak również jego kierunek.

IN-65 do 75 (Px Definicja) - funkcje 41 do 45 są dedykowane do pracy sekwencyjnej.

41: SEQ-1, 42: SEQ-2 - Wybór typu pracy sekwencyjnej. Możliwe są do wyboru do dwóch różnych parametrów pracy sekwencyjnej.

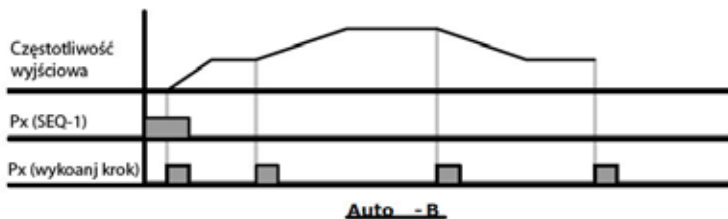
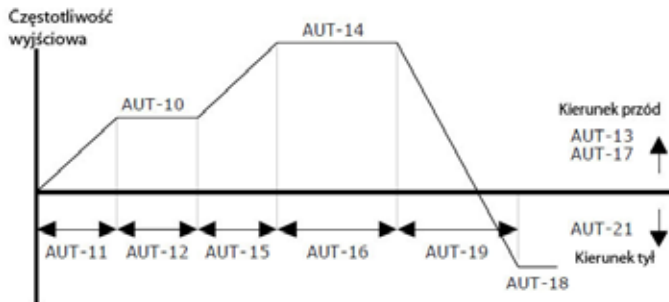
43: Reczny - Jeśli aktywujemy tą funkcję podczas zatrzymania pracy sekwencyjnej, komendy pracy i częstotliwości będą przeniesione na odpowiednio DRV-06 (Zrodło sterow.) i DRV-07 (Zrodło czest.)

44: Następny krok - Jeśli w par AUT-01 wybrany jest "Auto-B" to wejściem możemy przełączyć kroki sekwencji

45: Zatrzymaj krok - Podczas pracy gdy AUT-01 jest ustawione jako "Auto-A" gdy aktywujemy to wejście to podtrzymany zostaje aktualny krok sekwencji.

Jeśli wyjście będzie ustawione (OUT-31 ~ 33) jako 20 - "Impuls kroku" to sygnał wyjściowy podaje impuls przy każdym przejściu kroku sekwencji. Długość impulsu wynosi 100ms. Jeśli wybrane zostanie 21- "Impuls sekwen." impuls zostanie podany po każdym zakończeniu sekwen-
cji

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
AUT-01	Rodzaj sekwen.	Wybór rodzaju pracy sekwen- cyjnej	0	Auto-A	Praca sekwencyjna au- tomatyczna	Auto-A
			1	Auto-B	Praca sekwencyjna z przełączanie kroków	
AUT-02	CzasZalaczJedn	Czas jednoczesnego załącze- nia wejść	0.02 ~ 2[s]			0.1[s]
AUT-04	Numer Kroku	Liczba kroków w sekwencji 1	1 ~ 8			2
AUT-10	Sek 1/1 Czest.	Częstotliwość zadana dla kro- ku 1	Częst.Start. ~ Często Max [Hz]			11[Hz]
AUT-11	Sek 1/1 Czasy	Czas przyspieszenia/harnowa- nia dla kroku 1	0 ~ 600[s]			5[s]
AUT-12	Sek 1/1 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 1	0 ~ 600[s]			5[s]
AUT-13	Sek 1/1 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 1	0	Lewo	Do tyłu	Prawo
			1	Prawo	Do przodu	
AUT-14	Sek 1/2 Czest.	Częstotliwość zadana dla kro- ku 2	0.01 ~ Często Max [Hz]			21[Hz]



- Wybór rodzaju pracy sekwencyjnej

Auto-A: Praca sekwencyjna automatyczna jeśli jedno z wejść wielofunkcyjnych jest ustawione na SEQ-1 lub SEQ-2

Auto-B: Praca sekwencyjna jest wykonywana krokowo. Każdy następny krok jest aktywowany wejściem ustawionym jako "Go Step"

- nastawa czasu kiedy wejścia ustawione jako SEQ-1 i -2 są jednocześnie włączone. Jeśli załączenie jednego wejścia po drugim następuje w tym czasie to jest to identyfikowane jako jednocześnie załączenie wejść.

- liczba kroków w sekwencji. Zależnie od ilości kroków pojawia się tyle parametrów w grupie AUT zależnie od ilości tych kroków.

- Nastawa częstotliwości dla kroku 1.

- Nastawa czasu przyspieszania/hamowania dla kroku 1. Jest to czas osiągnięcia częstotliwości z par. AUT-10

Nastawa czasu pracy na częstotliwości ustalonej AUT-10 dla

roku 1

kierunek pracy dla kroku 1

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
APP-01	WyborApli-kacji	Wybór aplikacji prze-miennika	1	Trawerso-wanie	Wybór aplikacji trawersowej	Puste
APP-08	RozmOpTra-wers%	Rozmiar operacji trawer-sowej	0 ~ 20[%]			0[%]
APP-09	RozmCzest-Traw%	Rozmiar częstotliwości skoku przy trawersowaniu	0 ~ 50[%]			0[%]
APP-10	CzasPrzysp-Traw	Czas przyspieszania dla operacji trawersowania	0.1 ~ 600[s]			2.0[s]
APP-11	CzasHamow-Traw	Czas hamowania dla operacji trawersowania	0.1 ~ 600[s]			3.0[s]
APP-12	OffsetHiTra-wer	Wartość podniesienia częstotliwości przy trawersowaniu	0 ~ 20[%]			0[%]
APP-13	OffsetLoTra-wer	Wartość obniżenia częstotliwości przy trawersowaniu	0 ~ 20[%]			0[%]
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wej-scia cyfrowego P1-P8 (P9-P11 w opcji)	27	OffsetLoTrawler		Podniesienie częstotliwości pracy przy funkcji trawersowania
			28	OffsetHiTrawler		Obniżenie częstotliwości pracy przy funkcji trawersowania

wybór rozmiaru operacji trawersowej w procentach na podstawie częstotliwości pracy

$$Trv.Amp.Frequency = \frac{Operation\ frequency * Trv.Ampltr\%}{100}$$

wybór rozmiaru osiągniętej częstotliwości pracy i skoku częstotliwości wg wzoru poniżej

$$Scr\ frequency = Trv.Amp\ frequency * \frac{Trv.Amp\ frequency * (100 - Trv.Scramb\%)}{100}$$

Czas przyspieszania i hamowania przy operacji trawersowania

APP-12 (OffsetHiTrawler) - Jeśli jedno z wejść ustawimy jako 28 - Trv Offset Hi, praca jest przenoszona na poziom częstotliwości podniesioną o wartość APP-12

$$Trv.OffsetHi\ frequency = \frac{Operation\ frequency * Trv.OffsetHi}{100}$$

APP-13 (Trv Offset Lo) - Jeśli jedno z wejść ustawimy jako 27 - OffsetLoTrawler, praca jest przenoszona na poziom częstotliwości obniżoną o wartość APP-13

$$TrvOffsetLo\ frequency = \frac{Operation\ frequency * TrvOffsetLo}{100}$$

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
DRV-09	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania prze- miennika	0	V/f	Sterowanie skalarne U/f
ADV-41	BR Prad	Prąd, po osiągnięciu którego po- jawia się sygnał otwarcia wyjścia przekaznikowego jako hamulca elektronicznego	0 ~ 180[%]		35.00[Hz]
ADV-42	BRCzasO- twarcia	Czas opóźnienia twarcia hamulca po osiągnięciu częstotliwości od- puszczenia hamulca	0 ~ 10[s]		1[s]
ADV-44	BRCzasOtw- Przys	Czas opóźnienia twarcia hamul- ca przy starcie przy ustawie- niu Vector	0 ~ Często Max (DRV-20)		1.00[Hz]
ADV-45	BRCzasO- twarHam	Czas opóźnienia trzymania ha- mulca przy hamowaniu przy 0Hz przy ustawieniu Vector	0 ~ Często Max (DRV-20)		1.00[Hz]
ADV-46	BRCzasZam- kHam	Czas opóźnienia zamknięcia ha- mulca po osiągnięciu częstotliwo- ści zamknięcia hamulca	0 ~ 10[s]		1[s]
ADV-47	BRCzest- ZamkHam	Częstotliwość zamknięcia hamul- ca przy hamowaniu	0 ~ Często Max (DRV-20)		2.00[Hz]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaznikowego 1,2, Q1	35	BR Kontrola	Kontrola hamulca elektronicznego

Funkcja używana do kontroli ruchów hamulca przypadku gdy aplikacja używa hamulca elektronicznego. Warunki pracy zależą od wybranego trybu pracy przemiennika.

Kiedy kontrola hamulca jest aktywna, nie działa hamowanie przy starcie napięciem DC (ADV-12) i operacja przytrzymania (ADV-20 do 23). Kiedy wybrane jest praca momentowa (DRV-10), kontrola hamulca jest nieaktywna.

Kiedy wybrane jest sterowanie inne niż wektorowe.

1) sekwencja otwierania hamulca

Kiedy podany jest sygnał pracy, przemiennik przyspiesza do częstotliwości otwarcia (ADV44,45) do przodu lub do tyłu. Kiedy prąd silnika osiągnie wartość otwarcia hamulca ADV-41 (BR Prad) przed osiągnięciem częstotliwości otwierającej, sygnał otwarcia hamulca jest podany poprzez wyjście przekaźnikowe przemiennika (wyjście musi być ustawione jako 35 (BR Kontrola). Przyspieszanie startuje po tym gdy, częstotliwość utrzymuje się przez czas opóźnienia (BR Dly Time) ADV-42

2) sekwencja zamykania hamulca

Po podaniu sygnał stop, silnik zatrzymuje się. Kiedy częstotliwość osiąga poziom zamykania hamulca (BRCzestZamkHam), hamowanie jest zatrzymywane i podawany jest sygnał poprzez wyjście przekaźnikowe. Po czasie opóźnienia (BRCzasZamkHam) częstotliwość osiąga wartość 0.

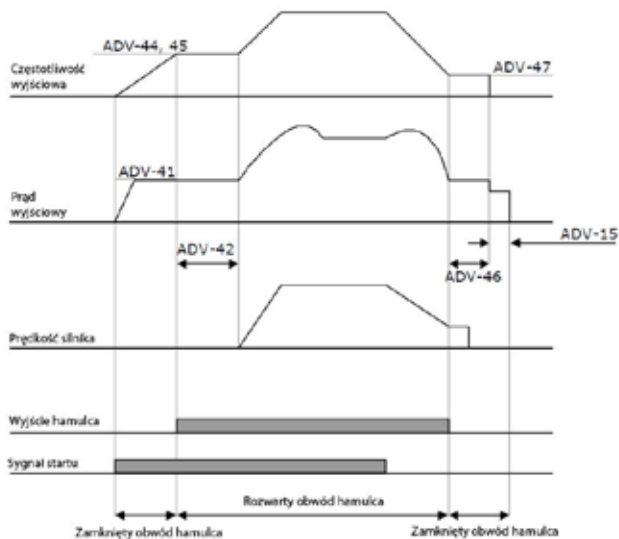
Kiedy wybrane jest sterowanie wektorowe.

1) sekwencja otwierania hamulca

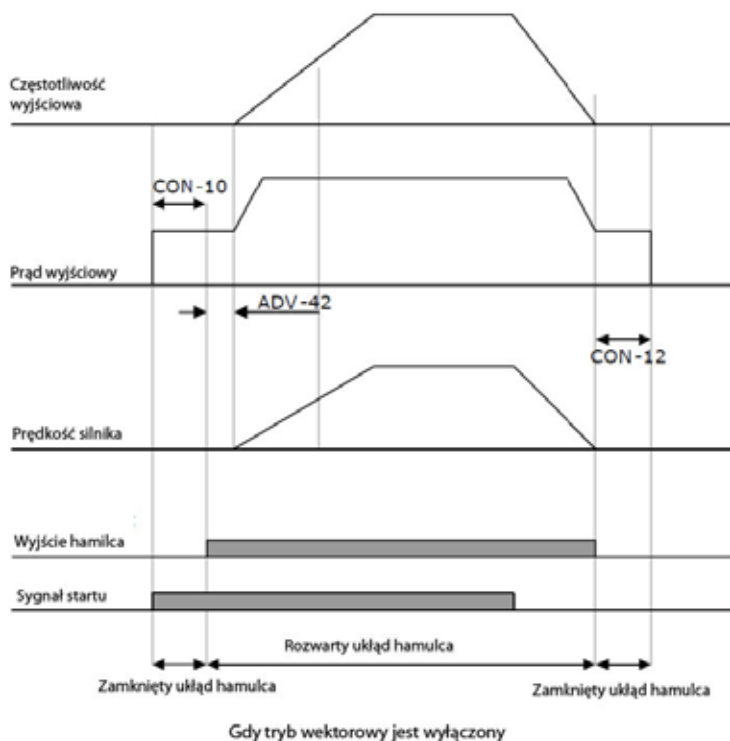
Kiedy podany zostaje sygnał pracy, sygnał na otwarcie hamulca jest realizowany poprzez wyjście przekaźnikowe po czasie wzbudzenia. Przyspieszanie startuje po czasie opóźnienia (BRCzasZamkHam)

2) sekwencja zamykania hamulca

Po podaniu sygnału stop, hamowanie jest do momentu osiągnięcia częstotliwości 0Hz i sygnał na zamknięcie jest wtedy podawany. Wyjście jest blokowane po czasie (BRCzasZamkHam)



Gdy tryb wektorowy jest wyłączony



Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa
ADV-66	Zal/wylZrodla Wybór sygnału wejścia analogowego przemiennika dla którego wartość odzwierciedla wyjście cyfrowe przemiennika	0 Puste Funkcja wyłączona
		1 V1 Sygnał napięciowy V1
		2 I1 Sygnał prądowy I1
		3 V2 Sygnał napięciowy V2
		4 I2 Sygnał prądowy I2
ADV-67	Poziom zala.	Poziom sygnału analogowego który aktywuje wyjście cyfrowe przemiennika ustawione na kontrolę sygnału analogowego 10 ~ 100[%] 90[%]

ADV-68	Poziom wyłącz.	Poziom sygnału analogowego który wyłącza wyjście cyfrowe przetwornika ustawione na kontrolę sygnału analogowego	0 ~ ADV-67[%]		10[%]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekątnikowego 1,2, Q1	34	Kontrola-Analog	Kontrola wejścia analogowego

Jeśli wartość wejściowego sygnału analogowego jest większa niż ustawiona, wyjście przekątnikowe może być załączane lub wyłączane.

Wybierz wejście które ma być kontrolowane w par. ADV-66 i ustaw poziomy kiedy wyjście ma być załączane i wyłączane (ADV-67 i 68). Jeśli wartość sygnału będzie większa niż ADV-67 wyjście zostanie załączone, jeśli niższa niż ADV-68 zostanie wyłączone.

Sterowanie używane do kontroli kilku silników poprzez jeden przetwornik, najczęściej używane w przypadku układów pompowych lub wentylatorowych. Silnik bezpośrednio podłączony do przetwornika kontroluje prędkość poprzez regulator PID, natomiast dodatkowe silniki są załączane bezpośrednio poprzez styczniki sterowane przez wyjścia przekątnikowe przetwornika, zależnie od potrzeby.

Dla kontrolowania silników dodatkowych używany wyjść przekątnikowych 1 i 2 oraz wyjścia wielofunkcyjnego Q1. Jeśli podłączymy dodatkową kartę rozszerzeń I/O możliwe jest użycie większej ilości wyjść przekątnikowych.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
APP-01	WyborAplikacji	Wybór aplikacji przetwornika	3	MMC	Aplikacja z regulatorem PIO (praca ze sprzężeniem zwrotnym)
APO-20	LiczbPrac.Siln	Liczba aktualnie Run Note 36) pracujących silników dodatkowych w aplikacji MMC	0 ~ 4		0
APO-21	WybPierw.Silni	Wybór silnika dodatkowego pracującego jako pierwszy przy apl. MMC	0 ~ 4		4
APO-22	CzasPraSil-Glow		xx.xx [min]		00:00
APO-23	Czest.Start 1	Częstotliwość startowa silnika dodatkowego 1 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		49.99[Hz]
APO-24	Czest.Start 2	Częstotliwość startowa silnika dodatkowego 2 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		49.99[Hz]
APO-25	Czest.Start 3	Częstotliwość startowa silnika dodatkowego 3 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		49.99[Hz]
APO-26	Czest.Start 4	Częstotliwość startowa silnika dodatkowego 4 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		49.99[Hz]

APO-27	Czest.Wylacz 1	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 1 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		15[Hz]
APO-28	Czest.Wylacz 2	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 3 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		15[Hz]
APO-29	Czest.Wylacz 3	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 3 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		15[Hz]
APO-30	Czest.Wylacz 4	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 4 dla MMC	0 ~ 60[Hz]		15[Hz]
APO-31	CzasZalDodSil	Czas po którym nastąpi załączenie silnika dodatkowego gdy silnik główny osiągnie wartość max dla MMC	0 ~ 3600[s]		60[s]
APO-32	CzasWylDodSil	Czas po którym nastąpi wyłączenie silnika dodatkowego gdy silnik główny osiągnie wartość max dla MMC	0 ~ 3600[s]		60[s]
APO-33	LiczbaSilnikMMC	Liczba silników dodatkowych w aplikacji MMC	0 ~ 4		4
APO-34	BYPASS		0	None	No
			1	Tak	
APO-35	TrybPracyMMC		0	None	Aux
			1	Aux	
			2	Main	
APO-36	Czas Rotacji		0 ~ 99.00 [min]		72.00[m]
APO-38	Interlock		0	None	No
			1	Yes	
APO-39	Interlock DT		0.1 ~ 360[s]		5[s]
APO-40	AktualnaRozCis		0 ~ 100[%]		2[%]
APO-41	CzasPrzyspAUX		0 ~ 600[s]		2[s]
APO-42	CzasHamowAUX		0 ~ 600[s]		2[s]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2	Definiowanie funkcji wyjścia przełącznikowego 1,2 , Q1	24	MMC	Sterowanie wielosilnikowe
OUT-34 ~ 36	Qx Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przełącznikowego Qx	24	MMC	Sterowanie wielosilnikowe

1) Praca podstawowa

po wybraniu 3 - "MMC" pojawiają się parametry odnoszące się do tej aplikacji w grupie APO i funkcje odnoszące się do regulatora PID w grupie APP.

jeśli liczba silników dodatkowych jest ustawiona w par. APO-33 i jest tam więcej niż jeden silnik, pierwszy silnik dodatkowy będzie ten który jest wskazany w APO-21.

Dla przykładu: Jeśli mamy 3 dodatkowe silniki i są kontrolowane odpowiednio przez wyjścia Relay1, Relay2 i Q1, to jeśli w APO-21 wpisujemy 2, to wg przemiennika pierwszym dodatkowym silnikiem będzie ten sterowany poprzez wyjście Relay2 i sekwencja załączania będzie: R2, Q1, R1. Wyłączanie będzie w kolejności odwrotnej. W par. APO-20 pokazana jest liczba aktualnie pracujących silników dodatkowych.

Nastawa częstotliwości startu silników dodatkowych.

Jeśli silnik główny na podstawie regulatora PID obraca się z częstotliwością maksymalną to dla układu potrzebne jest załączanie silników dodatkowych. Silniki dodatkowe mogą być załączone jeśli:

- częstotliwość silnika głównego wzrośnie powyżej częstotliwości startowe (APO-23 do 25) silników dodatkowych

- mija czas opóźnienia załączenia (APO-31) silnika dodatkowego

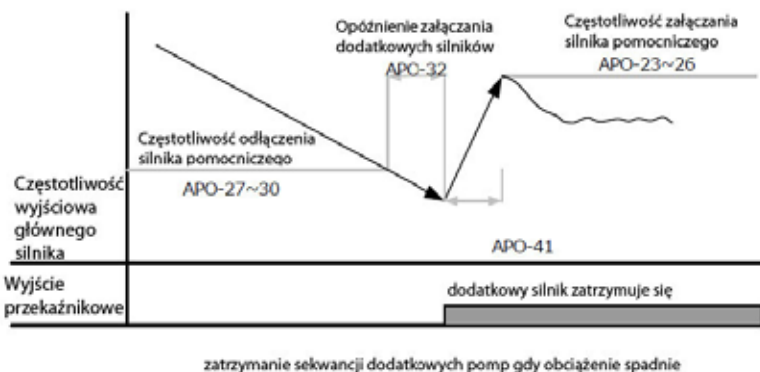
- różnica pomiędzy wartością zadana a zwrotną regulatora PID rośnie powyżej wartości nastawionej w par. APO-40

Nastawa częstotliwości wyłączenia silników dodatkowych. Jeśli silnik główny pracuje na wartościach minimalnych nastawionych następuje wyłączanie silników dodatkowych. Warunki wyłączenia są odwrotne jak dla załączania.

czasy przyspieszania i zwalniania silnika głównego pracującego pod przemiennikiem w sytuacji załączania silnika dodatkowego (APO-42) lub wyłączania silnika dodatkowego (APO-41)



zatrzymanie sekwencji dodatkowych pomp gdy obciążenie wzrośnie



2) Automatyczna zmiana silników

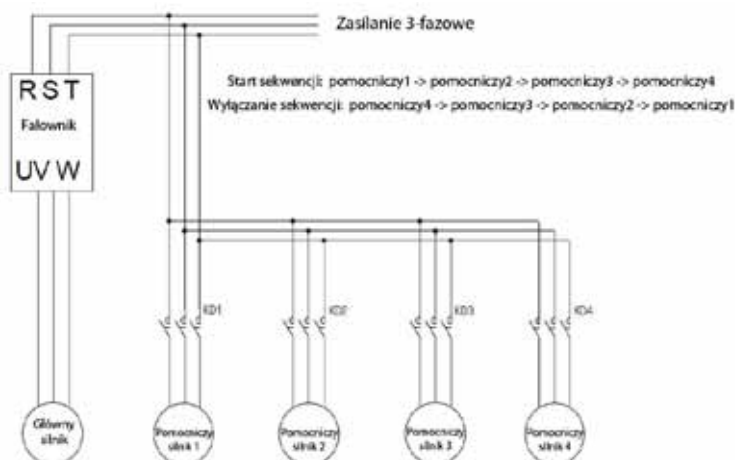
Sekwencja załączania silników dodatkowych może być automatycznie zmieniana. W przypadku zmian kolejności załączania pomp uzyskujemy efektywne i równomierne wykorzystanie pomp.

Wybór rodzaju pracy i załączania silników dodatkowych

- Sekwencja załączania silników dodatkowych zaczyna się od silnika wybranego w par. APO-21 i nie ma automatycznej zmiany kolejności

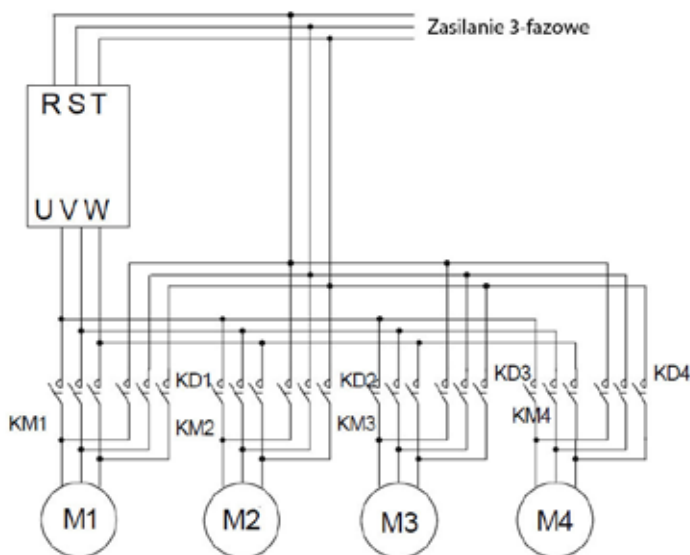
Sekwencja załączania silników dodatkowych zaczyna się od silnika wybranego w par. APO-21. Kiedy silnik główny i pomocniczy pracuje sumarycznie przez czas dłuższy niż ustawiony w par. APO-36 spełnione są warunki do automatycznej zmiany kolejności. Gdy silnik główny zostanie zatrzymany lub przemiennik wejdzie w stan uśpienia, następuje przełączenie kolejności załączania silników dodatkowych.

Dla przykładu. Jeśli w układzie pracują 4 silniki pomocnicze i w par. APO-21 wybrane jest 4, to po zmianie sekwencji, jako pierwszy załączy się silnik dodatkowy nr 1, czyli poprzednia sekwencją było: 4,1,2,3 a teraz jest 1,2,3,4. Następnie jeśli układ będzie pracował przez czas dłuższy niż ustawiony w par. APO-36 to sekwencja zmieni się na 2,3,4,1.



Wybór tego trybu pozwala na pracę w zmieniającej się sekwencji wraz z silnikiem głównym pracującym pod przemiennikiem.

Automatyczna zmiana sekwencji następuje po przekroczeniu czasu pracy ustawionego w par. APO-36 i po zatrzymaniu silnika głównego. Dla przykładu jeśli w par. APO-31 ustawiony jest silnik nr 2 to ponownym załączeniu do pracy silnikiem pracującym pod przemiennikiem będzie drugi. Jeśli ponownie spełnione będą warunki rotacji przełączania to po przełączeniu silnikiem pracującym pod przemiennikiem będzie nr 3 a kolejne będą załączane bezpośrednio w kolejności: 4, 1, 2.



3) Interlock

Jest to funkcja pozwalająca na zatrzymanie i zastępowanie silników innymi w przypadku ich uszkodzenia. W przypadku awarii silnika dodatkowego, jeśli na wejście cyfrowe P1-P8 ustawione jako funkcję Interlock 1 - 4 podany będzie sygnał wystąpienia tej awarii. Przemiennek będzie wtedy automatycznie wyłączał silniki z pracy automatycznej.

Jeśli w par.APO-35 wybrane jest 0 (None) lub 1 (Aux) i silniki dodatkowe 1, 2,3 są podłączone do wyjść Relay1, Relay2, Q1. W tym przypadku (1 silnik główny + 3 dodatkowe) wejścia Px ustawione jako Interlock 1, Interlock 2 i Interlock 3 odpowiadają za przełączanie wyjść odpowiednio Relay 1, Relay 2 i Q1. W przypadku czterech dodatkowych silników używamy wyjścia Q2 (na karcie opcyjnej I/O) i jemu odpowiada wejście Px ustawione jako Interlock4

Wybór funkcji Interlock.

1) Jeśli mamy 5 silników (główny + 4 dodatkowe) i wybrany jest tryb pracy MMC w par. APO-35 jako 0 (None) lub 1 (Aux) to funkcja działa następująco: Kiedy na wejście ustawione jako Interlock 3 podany będzie sygnał to przemiennik identyfikuje to jako uszkodzenie silnika nr 3 i sekwencja załączania pominie ten silnik i będzie ona następująca: 1,2,4 (jeśli oczywiście w APO-31 wybierzemy silnik nr 1). Zdjęcie sygnału Interlock z wejścia powoduje powrót do właściwej kolejności pracy.

2) W przypadku pracy w układzie 4 silników (główny + 3 dodatkowe) i ustawimy w APO-35 nr 2 (Main), funkcja działa następująco. Jeśli w par. APO-32 mamy wybrany 1, to ten silnik będzie pracował z przemiennikiem a kolejność załączania kolejnych silników dodatkowych to 2,3,4. Zadziałanie wejścia cyfrowego Px ustawionego jako Interlock 2,3 lub 4 powoduje wyłączenie tego silnika z sekwencji załączania, przemiennik go Pominie i załączy kolejny zamiast niego.

W przypadku gdy problem pojawi się z silnikiem nr 1 pracującym pod przemiennikiem częstotliwości, wyjście przemiennika jest automatycznie blokowane i układ styczników przełącza wyjście przemiennika na silnik nr 2 i kolejność załączania silników dodatkowych to 3,4. Jeśli sygnał Interlock 1 zniknie, to silnikiem głównym pozostanie 2, a kolejność załączania dodatkowych: 3,4,1.

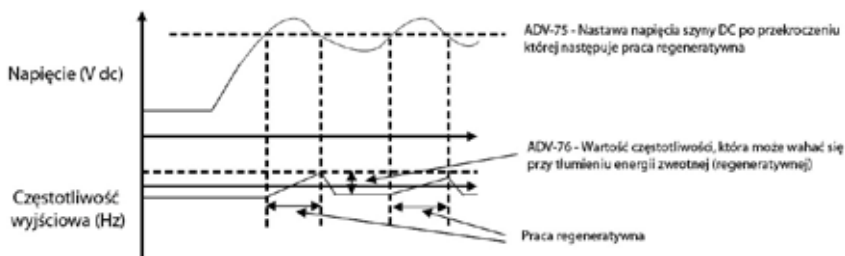
Praca z Bypasssem (Bypass regul)

Prędkość silnika głównego może być kontrolowana przez sygnał zwrotny bez użycia regulatora PID. Załączanie w wyłączanie silników dodatkowych jest kontrolowana przez sygnał zwrotny.

Funkcja automatycznie załącza silniki patrząc tylko na sygnał zwrotny (dzieli go po równo na każdy silnik). Jeśli mamy 4 silniki w układzie (główny + 3 dodatkowe) i mamy sygnał zwrotny 0-10V to gdy sygnał rośnie od 0 do 2,5V to pracuje silnik główny nr 1. Po przekroczeniu 2,5V załącza się do pracy silnik dodatkowy 2, po przekroczeniu 5V załącza się do pracy silnik dodatkowy nr 3 i po przekroczeniu 7,5V załącza się silnik nr 4.

Funkcja ta zapobiega wyłączaniu przemiennika z uwagi na energię zwrotną, wzrostom prędkości silnika przy tłoczeniu.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
ADV-74	WybTlumPra-cReg	Wybór pracy z tłumieniem re-generatywnym podczas stabil-nej pracy	0	Nie	Zawsze
			1	Tak	
ADV-75	PozDCWlaPra-Reg	Nastawa napięcia szyny DC po przekroczeniu której następuje praca regeneratywna	200V: 300 ~ 400V		350/700
			400V: 600 ~ 800V		
ADV-76	WarCzesPra-cReg	Wartość częstotliwości, która może wahać się przy tłumieniu energii zwrotnej (regeneratywnej)	0 ~ 10[Hz]		1.0[Hz]
ADV-77	WzmocPPra-cyReg	Wzmocnienie proporcjonalne i różniczkowe przy utrzymywaniu częstotliwości przy pracy rege-neratywnej	0 ~ 100[%]		50[%]
ADV-78	WzmoclPra-cyReg		20 ~30000[ms]		500[ms]



- IN-65~75 : Wybór funkcji nr 51: Tryb pożarowy
 - ADV-80 Funkcja Tryb pożarowy: 0(None)/1(Fire Mode)/2(Fire Test)
 - 0: Tryb pożarowy nie jest aktywowany (nawet, gdy podawany jest sygnał na wejście PX trybu pożarowego).
 - 1: Tryb pożarowy aktywowany jest po podaniu na jedno z wejść cyfrowych PX.
 - 2: Operacja taka sama, za wyjątkiem:.
- Przemiennik nie będzie zliczał ilości wywołań funkcji trybu pożarowego.
- ADV-81 Fire Mode Freq : Częstotliwość trybu pożarowego.
 - ADV 82 Fire Mode Dir : Kierunek obrotów silnika w trybie pożarowym.
 - ADV-83 Fire Mode Cnt : Licznik wywołań trybu pożarowego.

- Tryb pożarowy działa tylko w trybie U/f. Ustawienie pracy wektorowej jest niemożliwe (ADV-80)
- W trybie pożarowym silnik porusza się jedynie w kierunku (ADV-82) i jedynie z częstotliwością (ADV-81). Pozostałe rozkazy są ignorowane.
- Po zdjęciu sygnału z wejścia PX trybu pożarowego, silnik wyhamuje po czasie DEC
- Sygnalizacja trybu pożarowego, dostępna za pomocą wejścia przekąźnikowego
- Jeżeli tryb pożarowy aktywowany podczas normalnej pracy silnika, przekształtnik realizuje funkcję lotnego startu dla częstotliwości trybu pożarowego i przechodzi w ten tryb.

- Przekształtnik pracujący w trybie pożarowym ignoruje większość błędów:
 - Próba autowznowienia po: Ground Trip, Over Current1, Over Voltage, Low Voltage2, Low Voltage
 - Nieignorowane błędy: H/W-Diag(FATAL), Over Current2(Ashort), Safety Opt Err
 - Ignorowane błędy: BX, Lost Command, Lost Keypad
- (Trips that saved in memory) Over Load, Under Load, Inverter OLT, E-Thermal, Out Phase Open, In Phase Open, Over Speed, Speed Dev Trip, NTC Open, Over Heat, Fuse Open, Encoder Trip, Thermal Trip, Fan Trip, ParaWrite Trip

Przebieg pozwala na monitorowanie (ciągły odczyt) parametrów pracy na klawiaturze. Użytkownik może wybrać wielkości monitorowane w grupie konfiguracyjnej CNF i będą one wtedy wyświetlane na klawiaturze na głównym ekranie monitorowania (wyświetlanym zaraz po podaniu zasilania przebiegu).

1) Wybór wielkości wyświetlanych w trybie monitorowania

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
CNF-21	MonitorLinia-1	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 1	0	Częstotliwosc	Częstotliwość wyjściowa (w czasie zatrzymania -częstotliwość zadana)	Częstotliwosc
			1	Predkosc	Prędkość obrotowa silnika	
CNF-22	MonitorLinia-2	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 2	2	PradWyjsciowy	Prąd wyjściowy	PradWyjsciowy
CNF-23	MonitorLinia-3	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 3	3	NapieWyjsciowe	Napięcie wyjściowe	NapieWyjsciowe
			4	Moc Wyjsciowa	Moc wyjściowa w kW	
			5	LicznikPragodz	Energia pobierana przez przemiennik w Wh	
			6	Napiecie DC	Napięcie szyny DC	
			7	StatWejscCyfr	Status wejść cyfrowych przemiennika (od prawej P1, P2 P11)	
			8	StatWyjscCyfr	Status wyjść cyfrowych przemiennika (od prawej Rei 1, Rei 2, Q1)	
			9	V1 Monitor[V]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V1 w [V]	
			10	V1 Monitor[%]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V1 w [%]	
			11	11 Monitor[mA]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe 11 w [mA]	
			12	11 Monitor[%]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe 11 w [%]	
			13	V2 Monitor[V]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V2 w [V]	
			14	V2 Monitor[%]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V2 w [%]	
			15	12 Monitor[mA]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe 12 w [mA]	
			16	12 Monitor[%]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe 12 w [%]	
			17	PID Wyjscie	Wartość wyjściowa regulatora PID	
			18	PID WartoscRef	Wartość zadana dla regulatora PID (praca ze sprzężeniem zwrotnym)	
			19	PID WarZwrotna	Wartość zwrotna dla regulatora PID (praca ze sprzężeniem zwrotnym)	

			20	Moment	Wartość zadana dla sterowania momentowego	
			21	Ogranicz. Mom.	Wartość ograniczenia momentu	
			22	Offset momentu	Wartość dodana (offset) do wartości zadanej momentu	
			23	Limit Predk.	Wartość ograniczenia prędkości dla sterowania prędkościowego	
			24	PredkUzytkowni	Wartość prędkości przeliczona na jednostki wybrane przez użytkownika w par. ADV-61 i ADV-63	
CNF-24	InicjalizMonit	Powrót do ustawienia fabrycznego parametrów monitorowania	0	Nie		Nie
			1	Tak		

CNF-21 ~ 23 (MonitorLinia-x) - Wybór wielkości monitorowanych na klawiaturze. Wielkości te będą wyświetlane na ekranie głównym, który pojawia się od razy po podaniu zasilania. Wielkości ustawione jako Monitor Line-1, -2 i -3 będą wyświetlane jednocześnie na wyświetlaczu.

2) Wyświetlanie mocy wyjściowej

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
BAS-18	Dostrojen-Mocy	Dostrojenie parametru mocy wyjściowej w przypadku niedokładnego odczytu mocy	70 ~ 130[%]	100[%]

Mocy wyjściowa pokazywana na wyświetlaczu jest kalkulowana z napięcia wyjściowego i prądu na wyjściu. W przypadku gdy wskazanie przemiennika wydaje się niewłaściwe (choćby z uwagi na współczynnik mocy) użytkownik może podnieść lub zaniżyć pomiar przemiennika poprzez parametr BAS-18 w który obniżamy lub podnosimy wartość mocy procentowo.

Obliczenie energii w Wh (jeśli wybierzemy 5 w par. CNF-21 do 23)

Przemiennik oblicza energię w napięcia i prądu w chwili pracy dla przedziału 1 sekundy.

Pobór energii wyświetlany jest w następujący sposób:

1. Poniżej 1000kW, jednostką są kWh i na wyświetlaczu: 999.9kWh
2. Pomiędzy 1 ~ 99MW, jednostkami są MWh i na wyświetlaczu: 99.99MWh
3. Pomiędzy 100 ~ 999MW, jednostkami są MWh i na wyświetlaczu: 999.9MWh
4. Powyżej 1000MW, jednostkami są MWh i na wyświetlaczu: 9999MWh.
5. Powyżej 65535MW, jednostkami są kWh i na wyświetlaczu: 999.9kWh.

3) Przeliczanie prędkości silnika na inną jednostkę

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
ADV-61	Przeklad-Predk	Skala dla przeliczania obrotów silnika na obroty obciążenia gdy używamy przekładni, pasów itp.	0 ~ 6000[%]			100[%]
ADV-62	Doklad-PrzePred	Wartość po przecinku dla przeliczania prędkości	0	x1	x1	
			1	x0.1		
			2	x0.01		
			3	x0.001		
			4	x0.0001		
ADV-63	JednPrzek-Predk	Wybór jednostki wyświetlanej przy przeliczaniu prędkości silnika na prędkość obciążenia	0	rpm	obroty na minutę	rpm
			1	mpm	metry na minutę	

W przypadku, gdy użytkownik potrzebuje na wyświetlaczu przemiennika inną wartość niż prędkość obrotową silnika a np. prędkość po przełożeniu przekładni to używamy par. ADV61 gdzie w procentach wprowadzamy wartość przełożenia.

Przykład: Silnik na prędkość obrotową 1500obr/min i przełożenie 10. Wtedy w par. ADV-61 wpisujemy 10% i na wyświetlaczu przy 50Hz prędkość będzie wynosiła 150obr/min.

4) Wybór jednostek Hz/Rpm (Obr/min)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
DRV-21	Hz / Rpm	Wybór jednostki prędkości	0	Wyswietl HZ	Jednostka prędkości w hercach [Hz]	Hz
			1	Wyswietl rpm	Jednostka prędkości w obr/min	
BAS-11	Liczba biegun.	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48			

Zmiana wyświetlania jednostek prędkości z Hz na obr/min powoduje automatyczną zmianę tej jednostki też w innych parametrach, oprócz ekranu monitorowania. Należy zwrócić uwagę że w par. BAS-11 należy prawidłowo wprowadzić liczbę biegunów silnika (3000obr = 2 bieguny).

5) Wybór parametru statusu

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
CNF-20	ParamWy-sZawsze	Wielkość wyświetlana zawsze na górze ekranu wyświetlacza	0	Czestotliwosc	Częstotliwość wyjściowa (w czasie zatrzymania - częstotliwość zadana)	Czestotliwosc

Parametr ten jest wyświetlany zawsze na górze wyświetlacza, niezależnie od ekranu w jakim użytkownik się znajduje. Użytkownik może wybrać wielkości takie same jak w parametrach monitorowania (opisane są na początku punktu 9.1.1)

Ekran monitorowania błędów i awarii Pojawie się zawsze w przypadku zaistnienia takiej sytuacji. Typ błędu i parametry pracy w czasie jego wystąpienia są zapisywane w pamięci przemiennika (do 5 ostatnich błędów)

1) Ekran po wystąpieniu błędu lub awarii

TRP current	
Over Voltage (02)	
01 Output Freq	48.30 Hz
02 Output Current	

Następujące parametry pracy są zapamiętywane dla chwili wystąpienia błędu:

0. Nazwa błędu lub awarii

1. CzestWyjsciowa - Częstotliwość pracy

2. PradWyjsciowy - Prąd wyjściowy

3. Status Pracy - Status pracy (przy przyspieszaniu/hamowaniu, stabilnej pracy, zatrzymaniu itp.)

4. Napiecie DC - Napięcie szyny DC

5. Temperatura - Temperatura wewnętrzna przemiennika

6. StatWejscCyfr -Status wejść cyfrowych

7. StatWyjscCyfr - Status wyjść cyfrowych

8. CzasZasil-Blad - Czas jaki upłynął od zasilenia przemiennika do wystąpienia błędu

9. CzasStart-Blad - Czas jaki upłynął od podania sygnału start do wystąpienia błędu

W przypadku skasowania awarii (poprzez przycisk resetu na klawiaturze lub wejściem cyfrowym ustawionym na reset błędu, wszystkie wartości są zapisywane jako historia do Failure History 1 (Last-1). Jeśli była tam zapisany poprzedni błąd to przechodzi on do pozycji Last-2.

Jeśli w danej chwili było więcej niż jeden błąd jednocześnie, można je monitorować ich typ poprzez przyciśnięcie przycisku PROG.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
TRP-00	NazwBledu (x)	Nazwa awarii	-	
TRP-01	CzestWyjsciowa	Częstotliwość pracy	-	
TRP-02	PradWyjsciowy	Prąd wyjściowy	-	
TRP-03	Status Pracy	Status pracy	-	
TRP-04	Napiecie DC	Napięcie szyny DC	-	
TRP-05	Temperatura	Temperatura wewnętrzna przemiennika	-	
TRP-06	StatWejscCyfr	Status wejść cyfrowych	-	
TRP-07	StatWyjscCyfr	Status wyjść cyfrowych	-	
TRP-08	CzasZasil-Blad	Czas jaki upłynął od zasilenia przemiennika do wystąpienia błędu	-	
TRP-09	CzasStart-Blad	Czas jaki upłynął od podania sygnału start do wystąpienia błędu	-	
TRP-10	Kasowac Bład	Kasowanie historii awarii	0	Nie
			1	Tak

Użytkownik może skasować daną awarię z historii poprzez par. TRP-10. Pozostałe awarie będą dalej pamiętane. Jeśli użytkownik chce skasować całą historię awarii to robimy to poprzez par. CNF-44 (KasowWszystBled)

9.1.3. Wyjście analogowe

1) wyjście napięciowe 0 ~ 10V

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
OUT-01	AO1 Tryb	Wielkość odwzorowywana na wyjściu napięciowym AO1 0 ~10V	0	Czestotliwosc	Częstotliwość wyjściowa (10V = częstotl. max. DRV-20)	Freq
			1	Prad	Prąd wyjściowy (10V = 200% prądu znam)	
			2	NapieWyjsciove	Napięcie wyjściowe (10V = BAS-15)	
			3	Napiecie DC	Napięcie szyny DC	
			4	Moment	Moment (10V = 250% momentu znamionowego przemiennika)	
			5	Moc wyjsciowa	Moc wyjściowa	
			6	Idss	Napięcie wyjściowe dla 200% prądu bez obciążenia	
			7	Iqss	Napięcie wyjściowe dla 250% momentu znamionowego	

			8	Czest. Zadana	Częstotliwość zadana	
			9	Rampa Czest.	Różnica pomiędzy częstotliwością zadana a aktualną przy przyspieszaniu lub hamowaniu	
			10	PredkoscZwrot.	Prędkość silnika odczytana na podstawie wejścia na karcie enkoderowej	
			11	RozniPredkosci	Różnica pomiędzy częstotliwością zadana a aktualną na podstawie wejścia enkoderowego	
			12	PID WartoscRef	Wartość zadana dla regulatora PID (G,GV dla 100% wartości zadanej)	
			13	PID WarZwrotna	Wartość zwrotna dla regulatora PID (G,GV dla 100% wartości zadanej)	
			14	PID Wyjscie	Wartość wyjściowa regulatora PID (G,GV dla 100% wartości zadanej)	
			15	Stala	Wartość par. OUT-05 (AO1 Const%)	
OUT-02	AO1 Wzmocnienie	Skalowanie wyjścia analogowego AO1 (0-10V)	-1000 ~ 1000[%]			100[%]
OUT-03	AO1 Offset	Wartość offsetu dla wyjścia napięciowego AO1	-100 ~ 100[%]			0[%]
OUT-04	AO1 Filtracja	Stała filtrowania dla wyjścia AO1	0 ~ 10000[ms]			5[ms]
OUT-05	AO1 Stała %	Stała czasowa dla wyjścia AO1	0 ~ 100[%]			0[%]
OUT-06	AO1 Monitor	Monitorowanie wartości wyjścia napięciowego AO1	0 ~ 1000[%]			0[%]

OUT-02 (AO1 Wzmocnienie) OUT-03 (AO1 Offset) - Skalowanie wyjścia i offset. Napięcie wyjściowe wyliczane jest wg wzoru:

$$AO1 = \frac{Frequency}{MaxFreq} \times AO1Gain + AO1Bias$$

2) Wyjście prądowe 0 ~ 20mA

Podobnie jak dla wyjścia 0-10V, tak samo możemy programować wyjście prądowe AO2.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
OUT-07	AO2 Tryb	Wielkość odwzorowywana na wyjściu prądowym AO2 4 ~20mA	0	Czestotliwosc	identycznie jak w par. OUT-01	Freq
			1	Prad		
			2	NapieWyjsciove		
			3	Napiecie DC		
			4	Moment		
			5	Moc Wyjsciova		
			6	Idss		
			7	Iqss		
			8	Czest. Zadana		
			9	Rampa Czest.		
			10	PredkoscZwrot		
			11	RozniPredkosci		
			12	PID WartoscRef		

			13	PID Warzwrotna	
			14	PID Wyjscie	
			15	Stala	
OUT-08	AO2 Wzmocnien	Skalowanie wyjścia analogowego AO2 (4-20mA)	-1000 ~ 1000[%]		100[%]
OUT-09	AO2 Offset	Wartość offsetu dla wyjścia prądowego AO2	-100 ~ 100[%]		0[%]
OUT-10	AO2 Filtracja	Stała filtrowania dla wyjścia AO2	0 ~ 10000[ms]		5[ms]
OUT-11	AO2 Stała %	Stała czasowa dla wyjścia AO1	0 ~ 1000[%]		0[%]
OUT-12	AO2 Monitor	Monitorowanie wartości wyjścia prądowego AO2	0 ~ 1000[%]		0[%]

3) Wyjście napięciowe AO3 -10 ~ 10Vna karcie opcyjnej I/O

Sposób programowania wyjścia analogowego napięciowego AO3 na karcie zewnętrznej I/O jest identyczny jak dla wejścia AO1. Parametry odnoszące się do tego wyjścia znajdują się w par. OUT-14 do OUT-19

4) Wyjście prądowe AO4 0 ~ 20mA na karcie opcyjnej I/O

Sposób programowania wyjścia analogowego prądowego AO4 na karcie zewnętrznej I/O jest identyczny jak dla wejścia AO2. Parametry odnoszące się do tego wyjścia znajdują się w par. OUT-20 do OUT-25

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
OUT-30	Ustaw-PrzekBled	Ustawienie przekazywania błędu	Bit	000 ~ 111		000
			1	działa przy błędzie zbyt niskiego napięcia		
			2	działa przy błędach innych niż zbyt niskie napięcie		
			3	działa po przekroczeniu liczby prób autorestartów (PRT-08/09)		
OUT-31	Przeznik 1	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego 1	0	Pusty	Brak funkcji	Błąd
OUT-32	Przeznik 2	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego 1	1	FDT-1	Detekcja częstotliwości 1 (opis poniżej)	Praca
OUT-33	Q1 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego Q1	2	FDT-2	Detekcja częstotliwości 2 (opis poniżej)	FDT-1
OUT-34	Q2 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekazywanego Q2	3	FDT-3	Detekcja częstotliwości 3 (opis poniżej)	FDT-2

OUT-35	Q3 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnika iko- wego Q3	4	FDT-4	Detekcja częstotliwości 4 (opis poniżej)	FDT-3
OUT-36	Q4 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnika iko- wego Q4	5	Przeciążenie	Przeciążenie silnika	FDT-4
			6	IOL	Przeciążenie przemiennika wg charakterystyki przeciążania)	
			7	Niedociążenie	Niedociążenie	
			8	WentylaOstrzez	Błąd wentylatora chłodzącego przemiennik	
			9	Utyk	Utyk silnika	
			10	Wysokie Nap.DC	Zbyt wysokie napięcie na szynie DC	
			11	Niskie Nap. DC	Zbyt niskie napięcie zasilania	
			12	Przegrzanie	Przegrzanie przemiennika	
			13	Utrata zadaw.	Utrata sygnału zadawania częstotliwości przez komunikację	
			14	Praca	Praca przemiennika	
			15	Stop	Zatrzymanie przemiennika	
			16	Osiagnieta	Praca na częstotliwości zadanej	
			17	Praca fal.Byp.	Praca przemiennika z silnikiem przy bypasie	
			18	PracaSiecByp	Praca z bypassem	
			19	Szukanie Predk	Szukanie prędkości	
			20	Impuls kroku	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdego kroku sekwencji (praca sekwencyjna)	
			21	Impuls sekwen.	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdej sekwencji (praca sekwencyjna)	
			22	Gotowosc	Gotowość przemiennika do pracy	
			23	Przysp. Traw.	Przyspieszanie przy aplikacji trawersowania	
			24	Hamow. Traw	Hamowanie przy aplikacji trawersowania	
			25	MMC	Działanie funkcji MMC	
			26	Czest. Zerowa	Częstotliwość zerowa przy pracy wektorowej z pętlą zamkniętą	
			27	Detek. Momentu	Detekcja momentu wg par. OUT-59 i 60)	
			28	OpoznienieWyj	Funkcja czasowa działania wyjścia	
			29	Bład	Błąd przemiennika	
			30	UtrataKlawiatu	Brak połączenia z klawiaturą	
			31	DB WspRezystan	Przekroczenie poziomu hamowania modułu hamującego	
			32	Tuning ENK	Błąd autotuningu zenkoderem	
			33	Kierunek ENC	Błąd kierunku i trybu pracy enkodera	
			34	KontrolaAnalog	Kontrola wejścia analogowego	
			35	BR Kontrola	Kontrola hamulca elektronicznego	

Zależnie od rodzaju błędu i ustawienia par. OUT-30 wyjście przekąźnikowe działa wg innego sposobu.



Bit3	Bit2	Bit1	od prawej jako pierwszy jest Bit1
		•	działa przy błędzie zbyt niskiego napięcia
	•		działa przy błędach innych niż zbyt niskie napięcie
•			działa po przekroczeniu liczby prób autorestartów (PRT-08/09)

W standardzie przemiennika są 3 wyjścia cyfrowe (Relay1, Relay 2, Q1). Możemy tą ilość zwiększyć do 6 przy użyciu dodatkowej karty rozszerzeń I/O (pojawiają się par. OUT 34, 35 i 36 - wyjścia Q2, Q3, Q4)

1) Funkcje wyjść cyfrowych (ustawienia w par. OUT-31 ~ 36)

0: Pusty

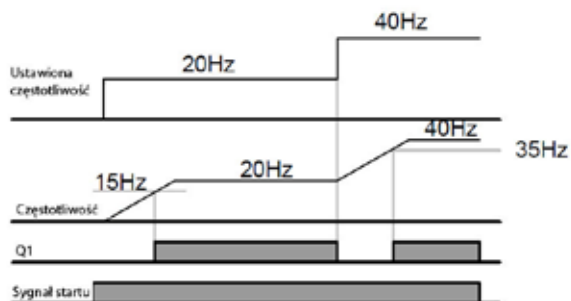
Brak funkcji. W przypadku gdy jest zainstalowana zewnętrzna karta PLC do przemiennika, wyjścia mogą być wtedy wykorzystywane jako wyjścia PLC.

1: FDT-1

Wyjście załącza się w przypadku osiągnięcia częstotliwości zadanej przez użytkownika. FDT-1 działa gdy: (wartość nastawiona - aktualna częstotliwość) < 1/2 szerokości pasma z par. OUT-58

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
OUT-58	Pasmo FDT	Szerokość pasma częstotliwości dla funkcji FDT	0 ~ często Max [Hz]	10[Hz]

Diagram działania funkcji FDT-1 dla pasma 10Hz (OUT-58)

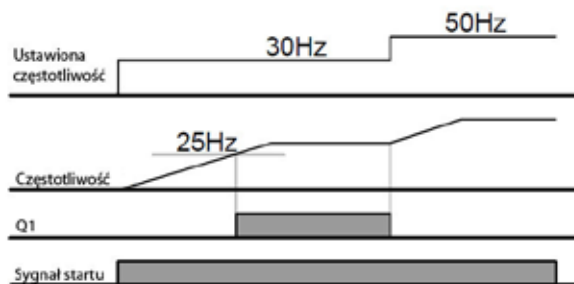


2: FDT-2

Wyjście przekaźnikowe działa wg zasady jak FDT-1 z tą różnicą, że szerokość pasma jest obliczana od wartości częstotliwości z par. OUT-57

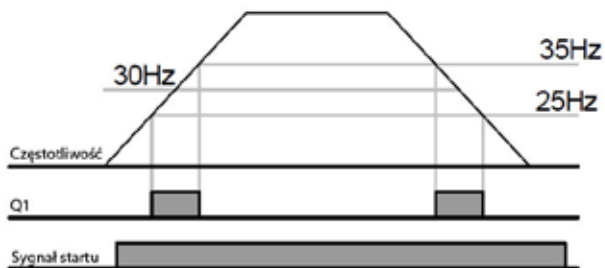
Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
OUT-57	Częstotliw. FDT	Częstotliwość detekcji dla funkcji FDT	0 ~ często Max [Hz]	30[Hz]
OUT-58	Pasmo FDT	Szerokość pasma detekcji częstotliwości dla funkcji FDT	0 ~ często Max [Hz]	10[Hz]

Diagram działania funkcji FDT-2 dla pasma 10Hz (OUT-58) i częstotliwości 30Hz



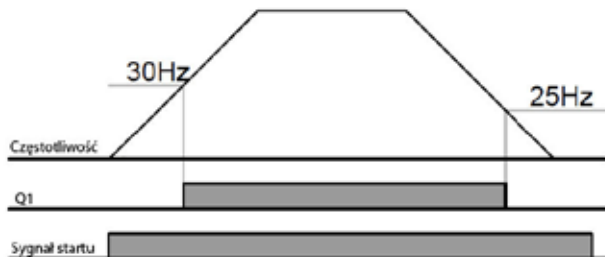
3: FDT-3

Działanie wyjścia wg parametrów OUT-57 i OUT-58. Przykład dla częstotliwości detekcji 30Hz i pasma 10Hz.



4: FDT-4

Działanie wyjścia wg parametrów OUT-57 i OUT-58. Przykład dla częstotliwości detekcji 30Hz i pasma 10Hz.



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
OUT-30	UstawPrzekBled	Ustawienie przekaźnika błędu	Bit	010		
OUT-31	Przekaznik 1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego 1	29	Błąd	Błąd przemiennika	
OUT-32	Przekaznik 2	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego 1	14	Praca	Praca przemiennika	
OUT-33	Q1 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekaźnikowego Q1	1	FDT-1	Detekcja częstotliwości 1	
OUT-53	OpozZaPrze-Bled	Czas opóźnienia załączenia wyjścia po wystąpieniu awarii	0 ~ 100[s]			0[s]
OUT-54	OpozWyPrze-Bled	Czas opóźnienia wyłączenia wyjścia po ustąpieniu awarii	0 ~ 100[s]			0[s]

OUT-53, OUT-54 - czasy opóźnienia załączenia po pojawieniu się awarii lub błędu na przemienniku oraz wyłączenia wyjścia po ustąpieniu awarii.

1) Opóźnienie działania wyjścia

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
OUT-50	Opoznien-DO-Zal	Czas opóźnienia załączenia wyjścia cyfrowego	0 ~ 100[s]	0[s]
OUT-51	Opoznien-DI-Wyl	Czas opóźnienia wyłączenia wyjścia cyfrowego	0 ~ 100[s]	0[s]

Czasy te działają dla wszystkich wyjść cyfrowych Relay1, Relay2 i Q1

Dla przykładu gdy w par. OUT-32 (Przekaznik 2) ustawimy pracę przemiennika "Run" to po wprowadzeniu w par. OUT-50 i 51 ustawimy czasy inne niż 0s, to takie będzie opóźnienie załączenia wyjścia po podaniu sygnału start i wyłączenia wyjścia po jego zdjęciu.

2) wybór typu wyjścia NO/NC

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	
OUT-52	ZmianaDI-NC/NO	Wybór rodzaju styku NO lub NC dla wyjść cyfrowych	Q1, Relay2, Relay1	000
			0 zacisk A (NO)	
			1 zacisk B (NC)	

Standardowym ustawieniem wyjść jest styk normalnie otwarty NO w stanie beznapięciowym. Możemy ten typ styku zmienić na normalnie zamknięty dla każdego wyjścia. Standardowo mamy 3 wyjścia (3 bity). W przypadku użycia dodatkowej karty I/O wyjść cyfrowych jest 6 i wtedy dodane są kolejne 3 bity. Styk NO = A = bit na O, Styk NC = B = bit na 1. Kolejność bitów od prawej: Relay 1, Relay2, Q1 i dalej jeśli jest karta I/O Q2,Q3, Q4

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
CNF-70	CzasZasilPrzem	Czas pracy przemiennika od momen- tu zasilenia	mm/dd/yy hh:mm		-
CNF-71	CzasPracyPrzem	Czas pracy przemiennika od momentu po- dania sygnału start	mm/dd/yy hh:mm		-
CNF-72	KasowanCzasow	Resetowanie czasów pracy	0	Nie	Nie
			1	Tak	
CNF-74	CzasPracyWenty	Czas pracy wentylatora chłodzącego przemiennik	mm/dd/yy hh:mm		-
CNF-75	KasowCzasu- Went	Resetowa nie czasu pracy wentylatora chłodzącego	0	Nie	Nie
			1	Tak	

Przebieg zapewnienia zabezpieczenia dwójakiego rodzaju. Jedne to ochrona przed przegrzaniem i uszkodzeniem silnika a drugie to ochrona własna przebiegu przed niewłaściwa praca i uszkodzeniem.

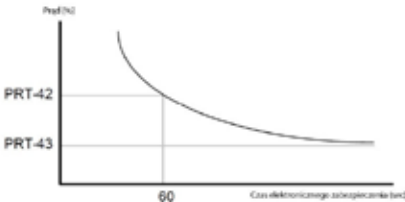
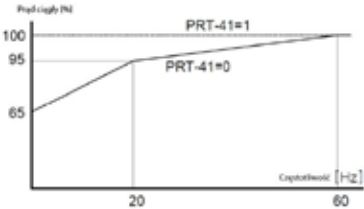
1) Zabezpieczenie termiczne (ochrona przed przegrzaniem silnika)

Elektroniczne zabezpieczenie termiczne automatycznie przewiduje wzrost temperatury poprzez odczyt prądu wyjściowego bez użycia czujnika temperatury a na podstawie charakterystyki odwrotnie proporcjonalnej do czasu.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-40	Reakcja - ETH	Wybór hamowania po zadziałaniu elektronicznego zabezpieczenia termicznego	0	Puste	Zabezpieczenie wyłączone	None
			1	Wolny wybieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie po rampie czasowej	
PRT-41	SposChłodzenia	Sposób chłodzenia silnika	0	Chłodz. Własne	Chłodzenie własne	Self-Cool
			1	Chłodz. Wy-muszo	Chłodzenie obce	
PRT-42	ETH 1min	Poziom prądu dla 1 minuty dla elektronicznego zabezpieczenia termicznego	120 ~ 200[%]			150[%]
PRT-43	ETH Po-ziom	Poziom prądu, który powoduje aktywację elektronicznego zabezpieczenia termicznego	50 ~ 200[%]			120[%]

PRT-40 (Reakcja - ETH) - Wybór zabezpieczenia elektronicznego termicznego oraz sposób zatrzymania silnika po zadziałaniu zabezpieczenia termicznego. Na wyświetlaczu klawiatury pojawi się: E-Thermal

PRT-41 (SposChłodzenia) - Wybór chłodzenia silnika. Chłodzenie własne jest stosowane w większości silników i polega na zamontowaniu wentylatora na wale silnika. W chłodzeniu obcym wentylator nie jest połączony z wałem silnika i prędkość chłodzenia jest niezależna od prędkości obrotowej silnika. Tego rodzaju chłodzenie powinno być używane w przypadku pracy przy niskich częstotliwościach.



10.1.2. Ochrona przez przeciążeniem

Zabezpieczenie chroniące silnik przed przeciążeniem czyli pracą z obciążeniem większym niż znamionowe. Możemy nastawić poziom ostrzeżenia przed przeciążeniem i poziom wyłączenia.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-04	Rodzobcia- zenia	Rodzaj obciążenia silnika	0	Normal.Ob- ciaż.	Obciążenie zmiennomo- mentowe	Ciezk. Obciąż.
			1	Ciezk. Ob- ciaż.	Obciążenie stałomomen- towe	
PRT-17	Ostrzezeż- Przec	Wybór funkcji ostrzegania przed prze- ciążeniem	0	Nie		Nie
			1	Tak		
PRT-18	PozOstrze- Przec	Poziom prądu dla ostrzeżenia przed przeciążeniem	30 ~ 180[%]			150[%]
PRT-19	CzasOstrz- Przec	Czas przeciążenia silnika prądem PRT-18 dla ostrzeżenia przed prze- ciążeniem	0 ~ 30[s]			10[s]
PRT-20	MetodaHam- Przec	Wybór hamowania po zadziałaniu za- bezpieczenia przeciążeniowego	0	Pusty	Zabezpieczeni wyłączzone	Wolny wybieg
			1	Wolny wy- bieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie o rampie cza- sowej	
PRT-21	PozioBład- Przec	Poziom prądu dla zabezpieczenia przeciążeniowego	30 ~ 180[%]			180[%]
PRT-22	CzasPrze- cOstrz	Czas przeciążenia silnika prądem dla zabezpieczenia przeciążeniowego	0 ~ 60[s]			60[s]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaż- nikowego 1 i 2 i Q1	5	Przecia- zenie	Przeciążenie silnika	

Wybór rodzaju obciążenia silnika

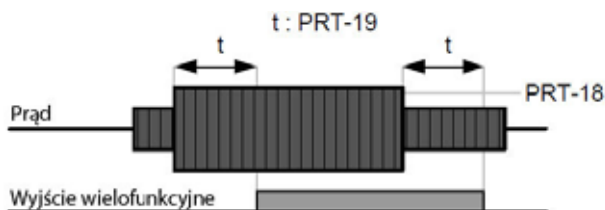
0: Normai Duty - Obciążenie zmiennie momentowe VT (Variable Torque) - takie jak pompy, wentylatory (przeciążenie na poziomie 110% prądu znamionowego VT przez 1 min)

1: Heavy Duty - Obciążenie stało momentowe CT (Constant Torque) - takie jak taśmociągi, dźwigi itp. (przeciążenie na poziomie 150% prądu znamionowego CT przez 1 min)

Wyjście przemiennika jest odcinane lub następuje hamowanie (zależnie od wyboru w par PRT-20) jeśli prąd płynący do silnika jest większy niż wartość ustawiona w par. PRT-21 przez czas dłuższy niż ustawiony w par. PRT-22

Wybór funkcji ostrzegania przed przeciążeniem. Ostrzeżenie przed przeciążeniem jest realizowane poprzez wyjścia cyfrowe przemiennika.

- Na wyjściach cyfrowych (Relay1, Relay2, Q1) ustawiony jako przeciążenie, podany będzie sygnał ostrzeżenia jeżeli przez czas dłuższy niż PRT-19 płynął będzie prąd większy niż PRT-18. Ostrzeżenie nie powoduje wyłączenia przemiennika z pracy.

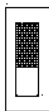


W przypadku utyku wywołanego przeciążeniem, prąd płynący do silnika może spowodować uszkodzenie silnika. Częstotliwość wyjściowa przemiennika jest automatycznie kontrolowana dla zabezpieczenia przed utykiem z powodu przeciążenia.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
			Bit	000 ~ 111		000
PRT-50	Utyk	Wybór ochrony przed utykiem	1	Przyspieszanie	Podczas przyspieszania	
			2	Częstotliwość zadana	Podczas ustalonej pracy	
			3	Hamowanie	Podczas hamowania	
PRT-53	Częst Utyku 1	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT-52	Stall Freq 1 ~ Stall Freq 2 [Hz]			60[Hz]
PRT-52	Prąd Utyku 1	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 1	30 ~ 250[%]			180[%]
PRT-53	Częst Utyku 2	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT-54	Stall Freq 1 ~ Stall Freq 2 [Hz]			60[Hz]
PRT-54	Prąd Utyku 2	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 2	30 ~ 250[%]			180[%]
PRT-55	Częst Utyku 3	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT-56	Stall Freq 2 ~ Stall Freq 4 [Hz]			60[Hz]
PRT-56	Prąd Utyku 3	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 3	30 ~ 250[%]			180[%]
PRT-57	Częst Utyku 4	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT-58	Stall Freq 3 ~ Freq Max [Hz]			60[Hz]
PRT-58	Prąd Utyku 4	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 4	30 ~ 250[%]			180[%]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekąznikowego 1 i 2 i Q1	9	Utyk	Utyk silnika	

PRT-50 (Utyk) - Ochrona przed utykiem może być realizowana podczas przyspieszania, pracy na częstotliwości zadanej oraz podczas zwalniania. Wybór jest na zasadzie bitowej.

Bit ustawiony (ON)



Bit nie ustawiony (OFF)



001 : Ochrona podczas przyspieszania

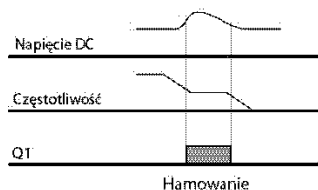
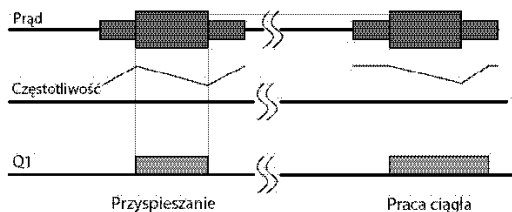
Przyspieszanie zostaje zatrzymane i przemiennik hamuje jeśli podczas przyspieszania prąd wyjściowy jest większy niż ustalony poziom (w par.PRT-52, 54, 56, 58).Jeśli prąd pozostaje na zbyt wysokim poziomie, przemiennik hamuje do poziomu częstotliwości startowej (DRV-19). Przyspieszanie następuje ponownie jeśli prąd obniży się poniżej poziomu zabezpieczenia przed utykem.

010: Ochrona podczas stabilnej pracy

Częstotliwość wyjściowa jest automatycznie redukowana jeśli prąd jest większy niż poziom zabezpieczenia przed utykem przy stabilnej pracy na zadanej częstotliwości.

001: Ochrona podczas hamowania

Napięcie szyny DC jest utrzymywana poniżej pewnej wartości przy hamowaniu aby zapobiec przeciążeniu szyny DC. Dlatego też czas hamowania może być dłuższy niż nastawiony w parametrach.



Przeziennik daje możliwość nastawy poziomu zabezpieczenia przed utykiem dla czterech poziomów częstotliwości zależnie od obciążenia. Dodatkowo, poziom ten można ustawić powyżej częstotliwości znamionowej.

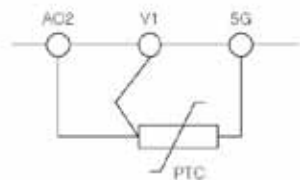
Czujniki temperaturowe zamontowane w silniku (PT100, PTC) może być podłączony do wejścia analogowego i wtedy przeziennik kontroluje temperaturę silnika poprzez ten czujnik.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-34	ReakPrze-grzSil	Sposób zatrzymania silnika po wystąpieniu przegrzania silnika	0	Pusty	Zabezpieczenie wyłączzone	Pusty
			1	Wolny wybieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie po rampie czasowej	
PRT-35	WejCzuj-Prze-grz	Wejście analogowe dla czujnika temperaturowego silnika	0	Pusty	Brak	Pusty
			1	V1	Wejście napięciowe V1	
			2	I1	Wejście prądowe I1	
			3	V2	Wejście napięciowe V2	
			4	I2	Wejście prądowe I2	
PRT-36	PozPrze-grzania	Poziom zadziałania zabezpieczenia termicznego na podstawie czujnika termicznego silnika	0 ~ 100[%] Dla standardu PTC poziom 72%			50[%]
PRT-37	Obszar-Prze-grz	Poziom aktywacji zabezpieczenia termicznego silnika	0	Niski	Poniżej poziomu z PRT-36	Niski
			1	Wysoki	Powyżej poziomu z PRT-36	
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 -P8 (P9-P11 w opcji)	39	WejscieTemper	Podłączenie czujnika termicznego PTC silnika	
IN-87	ZmianaDI-NC/NO	Wybór statusu wejścia w stanie pierwotnym normalnie otwarte lub normalnie zamknięte	P11 -P1			0000
			0	styk A (NO)		
			1	styk B (NC)		

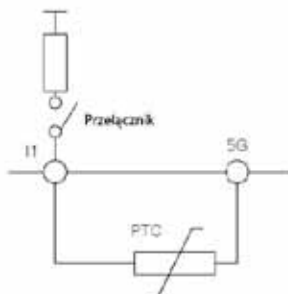
PRT-34 (ReakPrze-grzSil) - Sposób zatrzymania silnika po wystąpieniu przegrzania silnika po detekcji przegrzania przez czujnik temperaturowy z silnika .

PRT-35 (WejCzPrze-grz) - Wybór wejścia do którego podłączony jest czujnik temperaturowy silnika. Wejścia na listwie zaciskowej przeziennika (V1 i I1) oraz na karcie rozszerzeń (V2, I2)

Wykorzystanie wejścia napięciowego V1



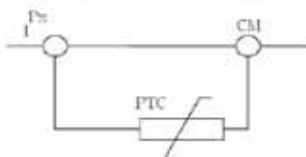
Wykorzystanie wejścia prądowego I



IN-65 ~ 75 (Px Definicja); IN-B2 (ZmianaDI-NC/NO) - W przypadku użycia czujnika bimetalowego

jako zabezpieczenie termiczne silnika, możemy użyć wejścia cyfrowego wielofunkcyjnego Px. Podłącz czujnik bimetalowy PTC pomiędzy wejście i zacisk wspólny i należy ustawić wejście jako 39 .Thermal In". Należy również ustawić typ wejścia jako normalnie zamknięty (IN-87).

Wykorzystanie wejście wielofunkcyjnego (Px)



- Ustawienie poziomu zadziałania czujnika termicznego silnika.

W przypadku użycia wejścia napięciowego V1 maksymalne napięcie wejścia wynosi 10V, dla wejścia prądowego I1 , maksymalne napięcie wejścia wynosi 5V.

Dla przykładu: Jeśli użyte jest wejście prądowe I1 i poziom zabezpieczenia jest ustawiony na 50% to funkcja zabezpieczenia zadziała gdy na wejściu I1 pojawi się 2,5V.

- Jeśli poziom napięcia jest mniejszy niż poziom aktywacji zabezpieczenia (PRT-36) to zabezpieczenie będzie działało, gdy w parametrze ustawimy "Low". W przypadku ustawienia "High" zabezpieczenie będzie aktywne w przypadku przekroczenia poziomu z par. PRT-36.

Po wyborze wejścia prądowego ustaw:

1. Przełącz dip switch na pozycję PTC.
2. Ustaw PRT na wartość I1.
3. Ustaw PRT-36 na wartość 50-75% w zależności od użytego czujnika. Dla PTC ustaw wartość 70%.
4. Wybierz wyzwalanie powyżej lub poniżej poziomu w PRT-37.

Po wyborze wejścia napięciowego:

1. Ustaw PRT-35 na wartość V1.
2. Ustaw OUT-07 na wartość constant (stała)
3. Ustaw OUT-11 na wartość 20mA (wartość stałej- zasilanie wejścia czujnika).
4. Wpisz procentowo próg zadziałania czujnika w PRT-36 (0%=0V, 100%=10V).
5. Wybierz próg wyzwalania w PRT-37.

1) Zabezpieczenie braku fazy na wejściu/wyjściu

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
PRT-05	Kontrola faz	Wybór zabezpieczenia przed brakiem fazy na wejściu i wyjściu	Bit		00 ~ 11
			1	Output phase Open	Otwarta faza na wyjściu
			2	Input Phase Open	Otwarta faza na wejściu
PRT-06	Poziom nap.DC	Szerokość pasma napięcia na szynie DC dla zabezpieczenia przed błędem fazy	1 ~ 100[V]		
					40[V]

Wybór zabezpieczenia przed przerwą na wejściu lub wyjściu można włączyć osobno dla wejścia i wyjścia. **UWAGA!**

Ochrona faz na wejściu działa poprawnie jedynie przy dociążonym silniku w granicach 70-100%. Jeżeli obciążenie jest mniejsze, zabezpieczenie może być wyzwolone z opóźnieniem lub w ogóle.

Bit ustawiony (ON)



Bit nie ustawiony (OFF)



01: w przypadku braku jednej lub więcej faz na wyjściu U,V,W, natychmiastowo odcinane jest napięcie na wyjściu pojawia się komunikat: Out Phase Open

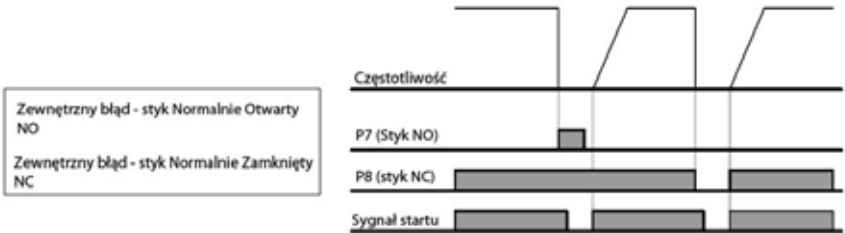
10: w przypadku braku jednej lub więcej faz na wejściu R,S,T, odcinane jest napięcie na wyjściu i pojawia się komunikat: In Phase Open. Zabezpieczenie od przerwy na wejściu działa tylko w przypadku gdy silnik pobiera prąd ok. 70-80% prądu znamionowego

PRT-OG (Poziom nap.DC) - w przypadku braku fazy jednej lub więcej fazy na wejściu, falowanie napięcia na szynie De jest zbyt wysokie. Możemy ustawić szerokość pasma tych wahań, po przekroczeniu której pojawia się błąd otwartej fazy

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1-P8 (P9-P11 w opcji)	4	Błąd Zewn.	Awaria zewnętrzna
IN-87	ZmianaDI -NC/NO	Wybór statusu wejścia w stanie pierwotnym -normalnie otwarte lub normalnie zamknięte	P11-P1		
					0000

Użycie wejścia wielofunkcyjnego Px ustawionego jako awaria zewnętrzna (4: External Trip) pozwala na wyłączenie przemiennika w przypadku problemu zewnętrznego w układzie automatyki współpracującej z przemiennikiem.

W par. IN-87 wybieramy czy sygnał na wejściu ma być NO czy NC.



Jeśli prąd rośnie do wartości większej niż wartość prądu znamionowego przemiennika, działa zabezpieczenie własne przed przeciążeniem urządzenia. Jest ono odwrotne do czasu.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia prze- kaznikowego 1 i 2 i Q1	6	IOL	Przeciążenie przemiennika

Sygnał ostrzeżenia przed przeciążeniem urządzenia może być pokazany poprzez wyjście wielofunkcyjne ustawione jako 6: IOL. Sygnał ostrzeżenia pojawia się kiedy przekroczone zostanie 60% wartości wyłączenia przez to zabezpieczenie.

W przypadku problemów z komunikacją podczas pracy lub problemów z połączeniem pomiędzy klawiaturą i urządzeniem kiedy sterowania jest poprzez klawiaturę ,możemy wybrać sposób działania przemiennika.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
			0	Pusty	Brak działania
PRT-11	ReakAwaria-Klaw	Sposób działania po utracie komunikacji z klawiaturą	1	Ostrzezenie	Ostrzezenie na wyjściu
			2	Wolny wybieg	Wolny wybieg
			3	Hamowanie	Hamowanie po rampie czasowej
					Pusty
OUT-31 ~33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaznikowego 1 i 2 i Q1	6	IOL	Przeciążenie przemiennika
DRV-06	Zrodlo ste- row.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0	Klawiatura	Klawiatura
CNF-42	Przycisk Multi	Wybór pracy przycisku wielo- funkcyjnego (Muiti Function)	1	JOG	Prędkość nadrzędna JOG

Ustaw sposób sterowania przemiennikiem poprzez klawiaturę (DRV-06). W przypadku utraty komunikacji pomiędzy klawiaturą a przemiennikiem, wyjście

jest blokowane lub następuje hamowanie wg wybranego sposobu: braku reakcji, ostrzeżenia podanego na wyjście wielofunkcyjne (ustawienie 29 - Lost Keypad). W przypadku hamowania po rampie czasowej, przemiennik zatrzymuje się wg czas z parametry PRT-07 (CzasHamoBladKL). Funkcja ta działa również w przypadku działania funkcji prędkości nadrzędnej JOG jeśli przycisk wielofunkcyjny jest ustawiony na tą funkcję.

1) Utrata sygnału zadawania prędkości

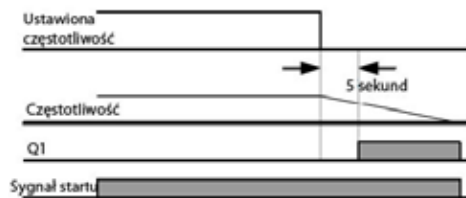
Jeśli zadawanie prędkości jest poprzez wejście analogowe na listwie przemiennika, komunikację lub klawiaturę możemy wybrać sposób reakcji przemiennika na taki zanik.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-12	UtrataSyg-Zadaw	Wybór reakcji przemiennika na utratę sygnału zadającego prędkość	0	Pusty	Brak działania	Pusty
			1	Wolny wybieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie w czasie ustawiony w par. PRT-07	
			3	Trzym. Wejście	Praca na średniej wartości wejściowej, która była przez 10 sekund poprzedzających utratę sygnału	
			4	Trzym. Wyjście	Praca na średniej wartości wyjściowej, która była przez 10 sekund poprzedzających utratę sygnału	
			5	Czest.Utraty	Praca na częstotliwości ustawionej w par. PRT-10	
PRT-13	CzasUtra-SygZad	Czas utraty sygnału zadającego prędkość	0.1 ~ 120[s]			1.0[s]
PRT-14	CzestUtr-SygZad	Częstotliwość pracy po utracie sygnału zadawania prędkości (aktywny dla ustawienia PRT-12 = 5)	Częst. Start. ~ Częst. Max [Hz]			0.0
PRT-15	PozioUtr-SygZad	Poziom reakcji na trawę sygnału zadawania prędkości	0	Polowa z x1		Polowa z x1
			1	Ponizej x1		
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekąźnikowego 1 i 2 i Q1	13	Utrata zadaw.	Utrata sygnału zadawania prędkości	

PRT-15 (PozioUtrSygZad) PRT-13 (CzasUtraSygZad) - Wybór kryteriów napięcia utraty sygnału zadawania prędkości i czas na wejścia analogowego

PRT-14 (CzestUtrSygZad) - Jeśli w parametrze PRT-12 ustawione będzie 5 „Czest.Utraty” to w przypadku utraty sygnału przemiennik będzie pracował na częstotliwości ustawionej w tym parametrze

Przykład dla PRT-13 = 5 sec



Przebiegi iS7 są wyposażone we wbudowany moduł hamujący w zakresie mocy 0.75kW - 22kW.

W przypadku mocy 30kW i większej, trzeba zastosować zewnętrzny moduł hamujący.

Dlatego funkcję ograniczenia rezystancji hamowania jest tylko dla mocy przebiegów mniejszych niż 30kW.

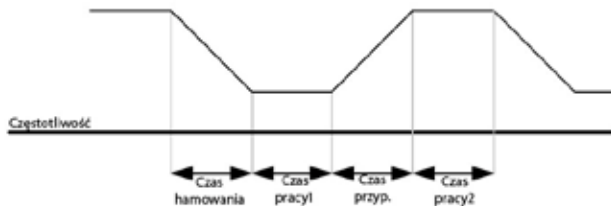
Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
PRT-66	DB WspRezy- stan	Nastawa współczynnika rezystancji	0 ~ 30[%]		0[%]
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyj- ścia przekątnikowego 1 i 2 i Q1	13	Utrata zadaw.	Utrata sygnału zadawania prędkości

Przykład obliczania parametru w zależności od wymaganych czasów.

$$\%ED = \frac{T_{dec}}{T_{acc} + T_{steady} + T_{dec} + T_{stop}} \times 100[\%]$$



$$\%ED = \frac{T_{dec}}{T_{dec} + T_{steady1} + T_{acc} + T_{steady2}} \times 100[\%]$$



Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
			0	Normal.Ob- ciąz.	Obciążenie zmiennomomentowe	Ciezk. Ob- ciąz.
PRT-04	Rodzobcia- zenia	Rodzaj obciążenia silnika	1	Ciezk. Ob- ciąz.	Obciążenie stałomomentowe	
PRT-25	Niedocia- zenie	Wybór ostrzeżenia przed niedociążeniem	0	Nie		Nie
			1	Tak		
PRT-26	CzasNiedoc- Ostrz	Czas oczekiwania na wystą- pienie ostrzeżenia o niedo- ciążeniu	0 ~ 30[s]			10[s]
PRT-27	MetodaHam- Przec	Wybór sposobu działania przemiennika po wyłączeniu z powodu niedociążenia	0	Puste	Brak działania	Wolny wy- bieg
			1	Wolny wy- bieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie po rampie czasowej	
PRT-28	CzasPrze- cOstrz	Czas oczekiwania na za- działanie zabezpieczenia o niedociążeniu	0 ~ 600[s]			30[s]
PRT-29	NiedocDol- naGra	Wartość prądu dolna dla detekcji niedociążenia	10 ~ 30[%]			30[%]
PRT-30	NiedocGor- naGra	Wartość prądu górna dla detekcji niedociążenia	10 ~ 100[%]			30[%]

Funkcja jest nieaktywna w przypadku aktywnej funkcji oszczędzania energii (ADV-50 Opera-
OszczEner)





Funkcja jest aktywna tylko dla sterowania wektorowego z użyciem enkodera

Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa		
PRT-70	PozPrzekrocV	Poziom częstotliwości dla zabezpieczenia „nadprędkościowego”	20 ~ 130[%]	120[%]
PRT-72	CzasPrzekroc V	Poziom czasu dla zabezpieczenia „nadprędkościowego”	0.01 ~ 10[s]	0.01[s]

Jeśli silnik obraca się szybciej od prędkości z par. PRT-60 przez czas PRT-72, przemiennik odcina napięcie na wyjściu

Funkcja jest aktywna tylko dla sterowania wektorowego z użyciem enkodera

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
PRT-73	Wahanie-Predk	Wybór funkcji zapobiegającej wahaniom prędkości	0	Nie	Nie
			1	Tak	
PRT-74	PasmoWah-Predk	Szerokość pasma dla funkcji zapobiegającej wahaniom prędkości	2 ~ Freq Max [Hz]		20[Hz]
PRT-75	CzasWah-Predk	Czas dla funkcji zapobiegającej wahaniom prędkości	0.1 ~ 1000[s]		1[s]

Wyjście przemiennika zostanie odcięte kiedy w przedziale czasu z par. PRT-75 wystąpią wahania prędkości o wielkości ustawionej w par. PRT-74

Funkcja jest aktywna przypadku kiedy zainstalowana jest karta enkoderowa. Przemiennek wykrywa błędne podłączenie enkodera. W takim przypadku pojawia się komunikat: Encoder Trip

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa				
PRT-77	SprPodla- czENC	Wybór zabezpieczenia przed niewłaściwym podłączeniem enkodera	0	Nie		Nie	
			1	Tak			
PRT-78	Czas-Spraw- dzENC	Czas sprawdzania niewłaściwego podłączenia enkodera	0.1 ~ 1000[s]				1[s]

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-79	ReakcjaBla-dWent	Wybór działania przemiennika po bledzie wentylatora chłodzącego	0	Bład	Wyłączenie prze-miennika	Trip
			1	Ostrzeże-nie	Ostrzeżenie na wy-jściu przemiennika	
OUT-31 ~ 33	Przekaznik 1,2,Q1	Definiowanie funkcji wyjścia przekaznikowego 1 i 2 i Q1	8	BładWentylator	Bład wentylatora chłodzącego przemiennik	

W przypadku ustawienia PRT-79 na Trip i wystąpieniu awarii wentylatora, przemiennik odczeka napięcie na wyjściu. W przypadku kiedy nie chcemy aby następowało wyłączenie a tylko aby pojawiło się ostrzeżenie na wyjściu binarnym ustawiamy „Warning”. Należy pamiętać, że w przypadku konieczności wentylacji z uwagi na wzrost temperatury wewnętrznej przemiennika, wentylator nie załączy się i przemiennik może zostać wyłączony zabezpieczeniem temperaturowym.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
PRT-81	ReakcBla-dRozsz	Czas opóźnienia zadziałania błędu zbyt niskiego napięcia zasilania	0 ~ 60[s]		0.0[s]
OUT-31 ~33	Przekaznik 1.2.Q1	I Definiowanie funkcji wyjścia przekątnikowego 1 i 2 i Q1	11	Niskie Nap. DC	Zbyt niskie napięcie zasilania

W przypadku zbyt niskiego napięcia zasilania, napięcie na szynie De prądu przemiennego spada poniżej określonego poziomu i przemiennik odcina napięcie na wyjściu i na wyświetlaczu pojawia się komunikat: Niskie Nap. DC. W przypadku nastawienia czasu w par. PRT-81 w przypadku wystąpienia błędu, przemiennik nie pokazuje tej awarii przez ten nastawiony czas. Błąd ten możemy odwzorować na wyjściach cyfrowych nastawiając je jako 11. W przypadku sygnału wyjściowego czas ReakcBładRozsz jest nieaktywny.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 - P5 (P9-P11 w opcji)	5	BX	Blokada pracy

W przypadku pracy przemiennika możemy natychmiastowo odciąć napięcie na wyjściu poprzez wejście cyfrowe Px ustawione jako blokada pracy BX.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa		
IN-65 do 75	Px Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1 - P5 (P9-P11 w opcji)	3	RESET	Kasowanie awarii

Kasowanie błędów lub awarii możemy zrealizować poprzez klawiaturę lub wejście wielofunkcyjne ustawione jako RST.

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-80	ReakcBładRozsz	Działanie przemiennika po awarii karty opcyjnej	0	Pusty	Brak działania	Wolny wybieg
			1	Wolny wybieg	Wolny wybieg	
			2	Hamowanie	Hamowanie	

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa			
PRT-31	BrakObciążenia	Wybór zabezpieczenia przed brakiem obciążenia	1	Pusty	Funkcja wyłączona	Pusty
			1	Wolny wybieg	Wolny wybieg	
PRT-32	PradBrakObciąż	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed brakiem obciążenia	1 ~ 100[%]			5[%]
PRT-33	CzasBrakObciąż	Czas liczony dla zabezpieczenia przed brakiem obciążenia	0.1 ~ 10[s]			3[s]

W przypadku podania sygnału pracy i na wyjściu nie ma podłączonego silnika, pojawia się komunikat braku obciążenia i odcięcie napięcia na wyjściu. Zabezpieczenie to aktywuje się gdy prąd wyjściowy będzie mniejszy niż poziom z par. PRT-32 (odnoszący się do prądu znamionowego BAS-13) przez czas dłuższy niż PRT-33

1) Zabezpieczenia od prądu wyjściowego i napięcia wejściowego

Typ	Opis
Przeciążenie	Przeciążenie silnika powyżej parametrów ustawionych w par. PTR-21 i 22. Występuje gdy par. PRT-20 ustawiony jest na wartość inna niż 0. Sprawdź, czy obciążenie silnika nie jest większe niż znamionowe (moc przemiennika oraz prąd znamionowy) oraz czy poziom zabezpieczenia z par. PRT-21 nie jest za niskie.
Niedociążenie	Niedociążenie przemiennika. Występuje gdy par. PRT-27 ustawiony jest na wartość inna niż 0. Sprawdź czy połączenie pomiędzy przemiennikiem a silnikiem jest prawidłowe oraz czy parametry niedociążenia (PRT-29,30) nie są zbyt niskie
Przeciążenie1	Przeciążenie przemiennika. Prąd na wyjściu rośnie powyżej 200% prądu znamionowego. Zaleceniem jest podniesienie czasów przyspieszania/ hamowania. Sprawdź, czy moc przemiennika nie jest mniejsza od obciążenia oraz użyj funkcji szukania prędkości jeśli przemiennik przechwytuje silnik w czasie rotacji
Wysokie Nap.DC	Zbyt wysokie napięcie na szynie DC. Wydłuż czas hamowania lub użyj rezystorów hamujących dla stłumienia energii zwrotnej podczas hamowania silnika
Niskie Nap. DC	Zbyt niskie napięcie zasilania. Sprawdź czy obciążenie przemiennika nie powoduje tąpnięć napięcia całego systemu.
Błąd Doziem.	Zadziałanie zabezpieczenie doziemnego. Sprawdź podłączenia kabla przy przemienniku i silniku jak i sam kabel czy nie ma przebiecia. Sprawdź uziemienie silnika czy nie powoduje on upływu prądu do ziemi.
Przegrzanie	Przegrzanie silnika. Zabezpieczenie działające na zasadzie charakterystyki termicznej. Zabezpieczenie działa gdy par. PRT-40 ustawiony jest na wartość inna niż 0. Sprawdź czy obciążenie nie jest zbyt duże w porównaniu z przemiennikiem oraz czy parametry zabezpieczenia nie są ustawione zbyt nisko. Powodem może być również długotrwała praca na bardzo niskich częstotliwościach
Błąd Fazy Wyj.	Przerwa w na jednej bądź kilku fazach wyjściowych. Zabezpieczenie działa, gdy w par. PRT-05 bit 1 jest aktywny. Sprawdź napięcie na wyjściu przemiennika.
BłądFazyWejsc	Przerwa w na jednej bądź kilku fazach wejściowych. Zabezpieczenie działa, gdy w par. PRT-05 bit 2 jest aktywny
OLT	Zabezpieczenie termiczne działające na zasadzie charakterystyki odwrotnej do czasu I50%/min 200% przez 0.5sec. Sprawdź czy obciążenie nie jest zbyt duże oraz czy przy starcie nie ma zbyt dużego forsowania momentu.

2) Zabezpieczenia wewnętrzne

Typ	Opis
Otwarty Bezp.	Błąd bezpiecznika na szynie DC dla przemienników od mocy 30kW
Przegrzanie	Temperaturowe przegrzanie przemiennika. Sprawdź działanie wentylatora chłodzącego oraz czy temperatura otoczenia nie jest zbyt wysoka (powyżej 50C)
Przeciążenie2	Zwarcie na wyjściu przemiennika. Odłącz przewody wyjściowe i sprawdź czy zwarcie jest na wyjściu przemiennika.
Błąd Zewn.	Zewnętrzny sygnał awarii podany przez wejście wielofunkcyjne (IN-65 ~ 75 = External Trip).
BX	Zewnętrzny sygnał blokady pracy podany przez wejście wielofunkcyjne (IN-65 ~ 75 = BX). Uwaga: Po zdjęciu sygnału przemiennik wraca do pracy przy podanym sygnale start.
Błąd H/W	Błąd wewnętrzny elektroniki przemiennika
Błąd NTC	Zadziałanie czujnika termicznego NC do detekcji temperatury.
BłądWentylator	Awaria wentylatora chłodzącego przemiennik. Zabezpieczenie działa, gdy PRT-34 jest ustawione na wartość inną niż 0
BłądWenty IP54	Awaria cyrkulacji wentylacji w przemienniku o stopniu ochrony IP54
to PTC Trip	Zadziałanie zabezpieczenia temperaturowego PTC silnika podłączonego na wejście przemiennika. Działa gdy PRT-34 jest ustawione na wartość inną niż 0
Błąd Zapisu	Błąd kopiowania parametrów z klawiatury do przemiennika
Przek.Predkos.	Błąd zbyt wysokiej prędkości powyżej poziomu detekcji PRT-70
WahaniePredk	Błąd zbyt wysokiego wahanía prędkości. Zabezpieczenie działa, gdy PRT-73 = 1
Błąd Enkodera	Błąd podłączenia enkodera. Zabezpieczenie działa, gdy PRT-77 = 1
Pre-PID Awaria	Błąd regulatora PID odnoszący się do parametrów APP-34 ~ 36
BrakObciążenia	Silnik odłączony. Sprawdź połączenia siłowe oraz parametry BAS 13 oraz PRT 32.

3) Zabezpieczenia od klawiatury i kart opcyjnych

Typ	Opis
UtrataKlawiaturu	Błąd komunikacji pomiędzy klawiaturą a przemiennikiem. Zabezpieczenie działa, gdy PRT-11 jest ustawione na wartość inną niż 0
Utrata zadaw.	Utrata sygnału zadającego prędkość. Zabezpieczenie działa, gdy PRT-12 jest ustawione na wartość inną niż 0
RozszerzBład-1	Błąd karty opcyjnej lub utrata komunikacją z kartą umieszczoną w slotcie rozszerzeń nr 1
RozszerzBład-2	Błąd karty opcyjnej lub utrata komunikacją z kartą umieszczoną w slotcie rozszerzeń nr 2
RozszerzBład-3	Błąd karty opcyjnej lub utrata komunikacją z kartą umieszczoną w slotcie rozszerzeń nr 3

Typ	Opis
Przeciążenie	Sygnal alarmu przeciążenia silnika. Alarm jest aktywny, gdy PRT-17 =1. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 4
Niedociążenie	Alarm niedociążenia. Alarm jest aktywny, gdy PRT-25 =1. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 6
FalPrzeciążony	Alarm przeciążenia przemiennika. Alarm jest aktywny, gdy PRT-25 = 1. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 5
Utrata zadaw.	Alarm utraty sygnału zadającego częstotliwość. Alarm jest aktywny, gdy PRT-12 =0 oraz przy warunkach z par. PRT-13~15. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 12
WentylaOstrzez	Alarm uszkodzenia wentylatora chłodzącego przemiennik. Aktywny, gdy PRT-79 =1. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 8
DB WspRezystan	Alarm zbyt wysokiego prądu modułu hamującego. Poziom detekcji ustawiany jest w PRT-66
SprawdzPodlENC	Alarm jest pokazywany w przypadku autotuningu enkodera (BAS-20 =3) i nie pojawia się sygnał z enkodera. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako Enc test
SprawdzKierENC	Alarm błędnego podłączenia faz enkodera. Pojawia się przy teście enkodera i dotyczy faz A i B lub błędnego kierunku obrotów
UtrataKlawiatu	Alarm utraty komunikacji pomiędzy klawiaturą a przemiennikiem. Wyjście (OUT-31~33) ustawione powinno być jako 29
Sprawdz Linie	Błąd komunikacji procesora CPU z klawiaturą. Sprawdź połączenie klawiatury oraz kabel połączeniowy.
Fire mode	Podczas działania funkcji Fire mode (tryb pożarowy) podawany jest sygnał alarmowy. Wybierz w OUT31~33 wartość Fire mode w celu stałego sygnału na wyjściu.

Grupa napędu PAR --> DRV

		Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fa- brycz.	Nastawa podczas pracy	Tryb sterowania				
							U/f	SL	VC	SLT	VCT
DRV-00	-	Przejd do para.	Szybkie przechodzenie	0 ~ 99	9	0	0	0	0	0	
DRV-01	0h1101	Czest. Za- dana	Częstotliwość zadana	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	0.00 [Hz]	0	0	0	0	X	
DRV-02	0h1102	Moment Za- dany	Moment zadany	-180% ~ 180%	0.00 [%]	0	X	X	0	0	
DRV-03	0h1103	Czas Przysp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s	20[s] 60[s] od 90kW	0	0	0	0	0	
DRV-04	0h1104	Czas Hama- wania	Czas hamowania	0 ~ 600s	30[s] 90[s] od 75kW od 90kW	0	0	0	0	0	
DRV-06	0h1106	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0	Fx/Rx-1	X	0	0	0	0	
				1	Klawiatura Fx/Rx-1						
				2	Fx/Rx-2						
				3	Int 485						
				4	Field Bus						
				5	PLC						

DRV-07	0h1107	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)	Klawiatura-1	X	O	O	O	X
				1	Klawiatura-2	Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)						
				2	V1	Sterowanie						
				3	I1	poprzez wejście analogowe napięciowe V1 Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1						
				4	V2	Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V2						
				5	I2	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I2						
				6	Int RS485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485						
				7	Enkoder	Sterowanie poprzez wejście pulsowe z karty enkodowej						
				8	Field Bus	Sterowanie poprzez komunikację FieldBus						
				9	PLC	Sterowanie poprzez kartę PLC						

DRV-08	0h1108	Zrodlo Mo- mentu	Wybor sposobu sterowania momentem	0	Klawiatura-1	Klawiatura (zmiana częstościowości z potwierdzeniem)	Klawiatura-1	X	X	X	X	O
				1	Klawiatura-2	Klawiatura (zmiana częstościowości bez potwierdzenia)						
				2	V1	Sterowanie poprzez wejście analogowe V1 napieciowe						
				3	I1	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1						
				4	V2	Sterowanie poprzez wejście analogowe V2 napieciowe						
				5	I2	Sterowanie poprzez wejście analogowe prąd- owe I2						
				6	Int RS485	Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485						
				7	Enkoder	Sterowanie poprzez wejście pulsowe z karty enkoderowej						
				8	Field Bus	Sterowanie poprzez komunikację FieldBus						
DRV-09	0h1109	Tryb sterow. note 2)	Wybór trybu ste- rowania	0	V/f	Sterowanie skalar- ne U/f	V/f	X	O	O	O	O

[illegible]

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fabrycz.	Nastawa podczas pracy	Tryb sterowania			
							U/f	SL	VC	SLT VCT
BAS-00	-	Przej do para.	Szybkie przecho- dzenie	0 ~ 99	20	0	0	0	0	0
BAS-01	0h1201	Drugie Sterow.	Wybór drugiego do- datkowego sposobu sterowania częstotli- wością (precyzyjne sterowa- nie dodatkowym sy- gnałem)	0	Pusty V1	Klawiatura	0	0	0	X
				1	Sterowanie poprzez wejście analogowe napieciowe V1					
				2	I1	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1				
				3	V2	Sterowanie poprzez wejście analogowe napieciowe V2				
				4	I2	Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I2				
BAS-02	0h1202	Wzor zadawania note 3)	Wybór wzoru za- dawania sterowa- nia dokładnego przy drugim sposo- bie regulacji częśto- tliwości	0	M+(G*A)	gdzie: M -wartość sygnału głów- nego G -wartość wzmocnienia BAS 03 A -wartość sygnału dodatkw BAS 01	0	0	0	X
				1	M*(G*A)					
				2	M/(G*A)					
				3	M+(M*(G*A)					
				4	M+G*(A-50%)					
				5	M*(G*(A-50%)					
				6	M/(G*(A-50%)					
				7	M+M*G*(A-50%)					

[illegible]

BAS-08	0h1208	Tryb Ramp	Odrośnik rampy szania/hano- wania	0	Czest. Max	Czas nastawiony jest dla pracy od 0Hz do częstotliwości max	Czest. Max	X	O	O	O	X
				1	Roznica częst	Czas nastawiony jest osiągnięty dla różnicy wartości nastawionej i nowo żądanej						
BAS-09	0h1209	Skala Czasu	Wybór skali cza- su dla nastaw czasowych	0	0.0s	0.1[s]	0.1[s]	X	O	O	O	X
				1	0.1 s							
				2	1s							
BAS-10	0h120A	60/50Hz Sel	Częstotliwość znamionowa sie- dzi zasilającej	0	60Hz	60[Hz]	60[Hz]	X	O	O	O	O
				1	50Hz							
BAS-11	0h120B	Liczba bie- gun.	Liczba pól silni- ka pracującego z przełicznikiem	2 ~ 48		zależnie od mocy prze- miennika	zależnie od mocy prze- miennika	X	O	O	O	O
BAS-12	0h120C	Poslizg znam.	Znamionowy po- slizg silnika	0 ~ 3000[rpm]								
BAS-13	0h120D	Prad znam.	Prąd znamiono- wy silnika	1 ~ 500[A]				X	O	O	O	O
BAS-14	0h120E	Prad jal. znam.	Prąd jalowy zna- mionowy silnika nieobciążonego	0.5 ~ 200[A]								
BAS-15	0h120F	Napięcie znam.	Napięcie znamio- nowe silnika	180 ~ 480[V]				X	O	O	O	O
BAS-16	0h1210	Sprawnosc	Sprawnosc sil- nika	70 ~ 100[%]								
BAS-17	0h1211	Inercja	Stopień inercyj- ności obciążenia	0 ~ 8				X	O	O	O	O

BAS-18	0h12'12	Dostrojenie Mocy	Dostrojenie parametru mocy wyjściowej w przypadku niedokładnego odczytu mocy	70 ~ 130[%]						100[%]	X						O	O	O	O	O	O
BAS-19	0h12'13	NapieZasilania	Napięcie wejściowe przeniennika	200 ~ 230V lub 380 ~ 440V						zalenie od mocy przeniennika	X						O	O	O	O	O	O
BAS-20	-	AutoTuning	Automatyczny autotuning parametrów silnika przez przeniennik	0	Puste	ekran przedwykonaniem autotuningu	Puste															
				1	Wszystko	Pełny autotuning silnika (uwaga!!!) z pełną rotacją silnika																
				2	ALL(Stdsl)	Autotuning silnika bez rotacji silnika																
				3	Rs+Lsigma	Autotuning silnika bez rotacji silnika niepełny																
				4	Encoder Test	Test enkodera przy pracy z kartą enkoderową																
				5	Tr	Odczyt stałej czasowej ratora silnika.																
BAS-21	-	Rs	Rezystancja uzwojeń statora silnika	zależnie od silnika						-	X						O	O	O	O	O	O
BAS-22	-	Lsigma	Indukcyjność upływu	zależnie od silnika						-	X						O	O	O	O	O	O

BAS-23	-	LS	Indukcyjność uzwojen statora silnika	zależnie od silnika	-	X	X	O	O	O	O	O
BAS-24	-	Tr note 4)	Stała czasowa rotora silnika	25 ~ 500[ms]	-	X	X	O	O	O	O	O
BAS-41	0h1229	Czest. Uzytk. 1 note5)	Charakterysty- ka Uf użytkow- nika - częstotli- wość punkt lamania 1	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	15.00[Hz]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-42	0h122A	Nap. Uzytk 1	Charakterysty- ka Uf użytkowni- ka - napięcie dla częstotliwości z par BAS 41	0 ~ 100[%]	25[%]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-43	0h122B	Czest. Uzytk. 2	Charakterysty- ka Uf użytkow- nika - częstotli- wość punkt lamania 2	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	30.00[Hz]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-44	0h122C	Nap. Uzytk 2	Charakterysty- ka Uf użytkowni- ka - napięcie dla częstotliwości z par BAS 43	0 ~ 100[%]	50[%]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-45	0h122D	Czest. Uzytk. 3	Charakterysty- ka Uf użytkowni- ka - częstotliwość punkt lamania 3	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	45.00[Hz]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-46	0h122E	Nap. Uzytk 3	Charakterysty- ka Uf użytkowni- ka - napięcie dla częstotliwości z par BAS 45	0 ~ 100[%]	75[%]	X	O	X	X	X	X	X
BAS-47	0h122F	Czest. Uzytk. 4	Charakterysty- ka Uf użytkow- nika - częstotli- wość punkt lamania 3	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	60.00[Hz]	X	O	X	X	X	X	X

BAS-48	0h1230	Nap. Uzytk 4	Charakterystyka U/f użytkownika - napięcie dla częstotliwości z par BAS 45	0 ~ 100[%]	100[%]	X	O	X	X	X	X
BAS-50	0h1232	Czest.krok.-1 (Note6)	Częstotliwość krokowa 1	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	10[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-51	0h1233	Czest.krok.-2	Częstotliwość krokowa 2	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	20[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-52	0h1234	Czest.krok.-3	Częstotliwość krokowa 3	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	30[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-53	0h1235	Czest.krok.-4	Częstotliwość krokowa 4	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	40[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-54	0h1236	Czest.krok.-5	Częstotliwość krokowa 5	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	50[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-55	01237	Czest.krok.-6	Częstotliwość krokowa 6	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	60[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-56	0h1238	Czest.krok.-7	Częstotliwość krokowa 7	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	60[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-57	0h1239	Czest.krok.-8	Częstotliwość krokowa 8	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	55[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-58	0h123A	Czest.krok.-9	Częstotliwość krokowa 9	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	50[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-59	0h123B	Czest.krok.-10	Częstotliwość krokowa 10	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	45[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-60	0h123C	Czest.krok.-11	Częstotliwość krokowa 11	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	40[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-61	0h123D	Czest.krok.-12	Częstotliwość krokowa 12	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	35[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-62	0h123E	Czest.krok.-13	Częstotliwość krokowa 13	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	25[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-63	0h123F	Czest.krok.-14	Częstotliwość krokowa 14	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	15[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-64	0h1240	Czest.krok.-15	Częstotliwość krokowa 15	0 ~ częstotliwość max [Hz] (par DRV 20)	5[Hz]	O	O	O	O	X	X
BAS-70	0h1246	Czas Przysp-1	Czas przyspieszania krokowego 1	0 ~ 600s	20[s]	O	O	O	O	X	X

BAS-71	0h1247	Czas Hamowania mow-1	Czas hamowania krokowego 1	0 ~ 600s		20[s]		O	O	O	O	X	X
BAS-72	0h1248	Czas Przyspieszenia Przysp-2 Note7)	Czas przyspieszania krokowego 2	0 ~ 600s		30[s]		O	O	O		X	X
BAS-73	0h1249	Czas Hamowania mow-2	Czas hamowania krokowego 2	0 ~ 600s		30[s]		O	O	O	O	X	X
BAS-74	0h124A	Czas Przyspieszenia Przysp-3	Czas przyspieszania krokowego 3	0 ~ 600s		40[s]		O	O	O	O	X	X
BAS-75	0h124B	Czas Hamowania mow-3	Czas hamowania krokowego 3	0 ~ 600s		40[s]		O	O	O	O	X	X
BAS-76	0h124C	Czas Przyspieszenia Przysp-4	Czas przyspieszania krokowego 4	0 ~ 600s		50[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-77	0h124D	Czas Hamowania mow-4	Czas hamowania krokowego 4	0 ~ 600s		50[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-78	0h124E	Czas Przyspieszenia Przysp-5	Czas przyspieszania krokowego 5	0 ~ 600s		60[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-79	0h124F	Czas Hamowania mow-5	Czas hamowania krokowego 5	0 ~ 600s		60[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-80	0h1250	Czas Przyspieszenia Przysp-6	Czas przyspieszania krokowego 6	0 ~ 600s		70[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-81	0h1251	Czas Hamowania mow-6	Czas hamowania krokowego 6	0 ~ 600s		70[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-82	0h1252	Czas Przyspieszenia Przysp-7	Czas przyspieszania krokowego 7	0 ~ 600s		80[s]		O	7-21	O	O	X	X
BAS-83	0h1243	Czas Hamowania mow-7	Czas hamowania krokowego 7	0 ~ 600s		80[s]		O	7-21	O	O	X	X

Note 3) Parametr BAS-02 pojawia się kiedy w par. BAS-01 jest wartość inna niż "None"

Note 4) Parametr BAS-24 pojawia się kiedy w par. DRV-09 jest nastawa "Sensorless-2" lub "Vector"

Note 5) Parametr BAS-41 do 48 pojawia się kiedy w par. BAS-07 jest nastawa "U ser V/f"

Note 6) Parametr BAS-50 do 64 pojawia się kiedy wejścia cyfrowe w przemienniku (IN-65 do 75) nastawione jest na prędkości krokowe „Speed L,M,H,X”

Note 7) Parametr BAS-71 do 83 pojawia się kiedy wejścia cyfrowe w przemienniku (IN-72 do 75) nastawione jest na czasy przyspieszania/hamowania krokowe „Xcel-L,M,H”

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie	Nastawa			Nastawa fa- brycz.	Nastawa podczas pracy	Tryb sterowania				
			0	Liniowy	Krzywa liniowa			U/f	SL	VC	SLT	VCT
ADV-00	-	Przejd. do para.	0 ~ 99			9	O	O	O	O	O	O
ADV-01	0h1301	Krzywa przyspie- szania	0	Liniowy	Krzywa liniowa	Liniowy	X	O	O	O	X	X
ADV-02	0h1302	Krzywa Hamo- wania	1	Krzywa-S	Krzywa w kształcie S		X	O	O	O	X	X
ADV-03	0h1303	Przysp. S- -pocz.	0 ~ 100[%]			40[%]	X	O	O	O	X	X
ADV-04	0h1304	Przysp. S-kon.	0 ~ 100[%]			40[%]	X	O	O	O	X	X
ADV-05	0h1305	Hamow. S- -pocz.	0 ~ 100[%]			40[%]	X	O	O	O	X	X
ADV-06	0h1306	Hamow. S- koniec	0 ~ 100[%]			40[%]	X	O	O	O	X	X
ADV-07	0h1307	Metoda startu przemiennika	0	Acc	Przyspieszanie normalne od 0 do częstotliwości zadanej	Acc	X	O	O	O	X	X
			1	Start DC	Przyspieszanie z uzytciem wstępnego podania napięcia DC							

ADV-08	0h1308	Metoda Hamow.	Metoda hamowania przemiennika	0	Hamowanie DC	Hamowanie normalne do 0 od częstotliwości zadanej	Hamowanie	X	X	O	O	O	O	O
				1	Hamowanie DC	Hamowanie przy użyciu napięcia DC								
				2	Wolny wybieg	Brak kontroli hamowania (wolny wybieg silnika)								
				3	Strum-Hamowania	Hamowanie regeneratywne silnika								
				4	Moc Hamowania	Hamowanie na granicy błędu przeciążenia szyny DC								
ADV-09	0h1309	Blokada kier.	Zabezpieczenie kierunku obrotów silnika	0	Puste	Pozwolenie na pracę w obu kierunkach obrotów	Puste	X	O	O	O	O	X	X
				1	Prac.do przodu	Praca tylko w kierunku do przodu								
				2	Prac.do tyłu	Praca tylko w kierunku do tyłu								
ADV-10	0h130A	Auto-START	Wybór Automatycznego startu po podaniu zasilania w przypadku podanego sygnału start przed zasilaniem	0	Nie	Brak automatycznego startu	Nie	O	O	O	O	O	X	X
				1	Tak	Automatyczny start po podaniu zasilania								
ADV-12	0h130C	Czas DC (Nole 8)	Czas podawania napięcia DC przy przyspieszaniu z użyciem napięcia DC			0 ~ 60[s]	0.00[s]	X	O	O	O	O	X	X

ADV-13	0h130D	Poz.DC -Przys.	Poziom napię- cia DC podawanego przy przyspieszania z uzyciem napię- cia DC	0 ~ 200[%]	50[%]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-14	0h130E	Czas blok. DC (Note 9)	Czas blokowania wyjścia prze- miennika przed hamowa- niem z uzyciem napię- cia DC	0 ~ 60[s]	0.1[s]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-15	0h130F	Czas pra- cy DC	Czas podawania napięcia DC do silnika	0 ~ 60[s]	1.0[s]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-16	0h1310	Poz.DC- Hamow.	Poziom napię- cia DC podawanego na silnik w czasie hamo- wania	0 ~ 200[%]	50[%]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-17	0h1311	Czesł Ha- mow.DC	Częstotliwość po przekroczeniu której następuje hamo- wanie DC	Często Startowa (DRV-19) ~ 60[Hz]	5.0[Hz]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-20	0h1314	Czesł Trz. Przy	Częstotliwość przy przytzymiania przy przyspieszaniu	Czesł. Startowa (DRV-19) ~ Czesł. Max (DRV-20)	5.0[Hz]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-21	0h1315	CzasTrz.Ha- mow.	Czas przytzymy- wania częstotliwości przy przyspieszaniu	0 ~ 60[s]	0.0[s]	X		O	O	O	O	X	X	X
ADV-22	0h1316	Czesł Trz. Ham.	Częstotliwość przytzymiania przy hamowaniu	Czesł. Startowa (DRV-19) ~ Czesłto Max (DRV-20)	5.0[Hz]	X		O	O	O	O	X	X	X

ADV-23	0h1317	CzasTrz. Hamow.	Czas przytrzymania częstotliwości przy hamowaniu	Częst. Startowa (DRV-19) ~ 60[Hz]			0.0[Hz]	X	O	O	O	O	X	X
ADV-24	0h1318	Limit Częst.	Wybór pracy przemiennika z granicami częstotliwości	0	Nie	Brak ograniczeń	Nie	X	O	O	O	O	X	X
				1	Tak	Praca w granicach częstotliwości pomiędzy nastawionymi w par ADV-25 i 26								
ADV-25	0h1319	DolnyLim. Częst (Note 10)	Dolna wartość przy pracy z granicami częstotliwości	0 ~ DRV-26[Hz]			0.50[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
ADV-26	0h131A	GornyLim. Częst	Górną wartość przy pracy z granicami częstotliwości	0.5 ~ Częst. Max (DRV-20)			60.00[Hz]	X	O	O	O	O	X	X
ADV-27	0h131B	Omiłanie Częst	Wybór pracy przemiennika omiłaniem częstotliwości	0	Nie	Brak ograniczeń	Nie	X	O	O	O	O	X	X
				1	Tak	Praca z omiłaniem częstotliwości								
ADV-28	0h131C	Dolna Gran. 1 (Note 11)	Obszar omiłowania częstotliwości 1 - początek obszaru	0 ~ DRV-29			10.00[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
ADV-29	0h131D	Gorna Gran. 1	Obszar omiłowania częstotliwości 1 - koniec obszaru	DRV-28 ~ Częst. Max (DRV-20)			15.00[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
ADV-30	0h131E	Dolna Gran. 2	Obszar omiłowania częstotliwości 2 - początek obszaru	0 ~ DRV-31			20.00[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
ADV-31	1h131F	Gorna Gran. 2	Obszar omiłowania częstotliwości 2 - koniec obszaru	DRV-30 ~ Częst. Max (DRV-20)			25.00[Hz]	O	O	O	O	O	X	X

ADV-32	0h1320	Dolna Gran. 3	Obszar omi- ania częstotliwości 3 -początek ob- szaru	0 ~ DRV-33	30.00[Hz]	O	O	O	O	X	X	X
ADV-33	0h1321	Gorna Gran. 3	Obszar omi- ania częstotliwości 3 -koniec obszaru	DRV-32 ~ Częst. Max (DRV-20)	35.00[Hz]	O	O	O	O	X	X	X
ADV-41	0h1329	BR Prad Note 12)	Prąd, po osią- gnięciu które- go pojawia się sygnał otwarcia wyjścia przekaź- nikowego jako hamulca elektro- nicznego	0 ~ 180[%]	35.00[Hz]	O	O	O	O	X	X	X
ADV-42	0h132A	BRCzasO- twarcia	Czas opóźnienia otwarcia hamul- ca po osiągnięciu częstotliwości odpuszczenia hamulca	0 ~ 10[s]	1[s]	X	O	O	O	X	X	X
ADV-44	0h132C	BRCzasOtw- Przys	Częstotliwość otwarcia hamul- ca przy starcie przy ustawieniu niewektorowym przy pracy do przodu	0 ~ Częst. Max (DRV-20)	1.00[Hz]	X	O	O	O	X	X	X
ADV-45	0h132D	BRCzasO- twarcHam	Częstotliwość otwarcia hamul- ca przy star- cie przy ustawie- niu niewektoro- wym przy pracy do tyłu	0 ~ Częst. Max (DRV-20)	1.00[Hz]	X	O	O	O	X	X	X

ADV-46	0h132E	BRCzasZam- kHam	Czas opóźnienia zamknięcia hamulaca po osiągnięciu częstotliwości zamknięcia hamulca	0 ~ 10[s]	1[s]	X	O	O	O	X	X	X
ADV-47	0h132F	BRCzesZam- kHam	Częstotliwość zamknięcia hamulca przy hamowaniu	0 ~ Częst. Max (DRV-20)	2.00[Hz]	X	O	O	O	X	X	X
ADV-50	0h1332	Funkcja E- Save	Wybór funkcji oszczędzania energii	0 None 1 Manual 2 Auto	Funkcja wyłączona Ręczne ustawienie parametrów oszczędzania energii Automatyczny tryb oszczędzania energii przez przemiennik na podstawie parametrów prądowych silnika	None	O	O	O	X	X	X
ADV-51	0h1333	Oszcz. Ener- gii Note 13)	Poziom obniżenia napięcia (przy manualnym ustawieniu oszczędzania energii) przy prądzie obciążenia niższym niż biegu jałowego	0 ~ 30[%]	30[%]	X	O	O	O	X	X	X
ADV-60	0h133C	Zmi.ramp. czest	Częstotliwość, po osiągnięciu której czasy przyspieszania i hamowania zmieniają się z par. BAS70.71 na DRV-03.04	0 ~ Częst. Max (DRV-20)	0.00[Hz]	X	O	O	O	X	X	X

ADV-61	-	Przekład-Predk	Skala dla przeliczania obrotów silnika na obroty obciążenia gdy używamy przekładni, pasów itp.	0 ~ 6000[%]					100[%]	O	O	O	O	O	X	X				
ADV-62	-	DokładPrze-Pred	Wartość po przecinku dla przeliczania prędkości	0 x1	x1					x1	O	O	O	O	O	O				
			1 x0.1	1																
			2 x0.01	2																
			3 x0.001	3																
				4 x0.0001	4															
ADV-63	0h133F	JednPrzek-Predk	Wybór jednostki wyświetlanej przy przeliczaniu prędkości silnika na prędkość obciążenia	0 rpm	obroty na minutę		rpm					O	O	O	O	X	X			
				1 mpm	metry na minutę															X
ADV-64	0h1340	Kont. Wentyl.	Wybór pracy wentylatora chłodzącego przeniennik	0	Podczas Pracy	Praca wentylatora w czasie kiedy przeniennik ma podany sygnał Start lub kiedy wymaga tego temperatura wewnętrzna					Podczas Pracy	O	O	O	O	X	X			
				1	Zawsze Włącz.	Wentylator pracujezawsze kiedy przeniennik ma podane zasilenie														
				2	Kontr. Temp.	Praca wentylatora tylko w czasie kiedy temperatura wewnętrzna jest zbyt wysoka														

ADV-65	0h1341	Zapam.Czest.	Zapamiętywanie częstotliwości przy której przemiennik ostatnio pracował (przed wyłączeniem lub awarią)	0 1	Nie Tak		Brak zapamiętywania Zapamiętywanie włączone	Nie	O	O	O	O	X	X
ADV-66	0h1342	Zal/wyzRzrodl	Wybór sygnału wejścia analogowego przemien- nika dla którego wartość odzwier- ciedla wyjście cy- frowe przemien- nika	0 1 2 3 4	Puste V1 I1 V2 I2		Funkcja wyłączona Sygnał napięciowy V1 Sygnał prądowy I1 Sygnał napięciowy V2 Sygnał prądowy I2	Puste	X	O	O	O	O	O
ADV-67	0h1343	On-C Level	Poziom sygnału analogowego który aktywuje wyjście cyfrowe prze- miennika usta- wione na kontro- lę sygnału analo- gowego	10 ~ 100[%]				90[%]	X	O	O	O	X	X
ADV-68	0h1344	Off-C Level	Poziom sygnału analogowego który wyłącza wyjście cyfrowe prze- miennika usta- wione na kontro- lę sygnału analo- gowego	0 ~ ADV-67[%]				10[%]	X	X	O	O	X	X
ADV-70	0h1346	Funkcja E- STOP	Wybór funkcji „bezpiecznego działania”	0	ZawszeWlaczone		Funkcja nieaktywna	ZawszeWla- czone	X	O	O	O	O	O

			przeмиennika (przy aktywacji funkcji RunEnable IN-65 do 75 = 13)	1	Dl Depend	Funkcja jest aktywna na wejściach cyfrowych							
ADV-71	0h1347	ZatrzymE-ESTOP	Rodzaj zatrzymania przy funkcji "bezpiecznego działania"	0 Wolny wybieg	Wolny wybieg	Wolny wybieg	X	O	O	O	O	O	O
				1 Q-Stop	Hamowanie w czasie ADV-72. Po ponownym podaniu start w czasie hamowania przemiennik nie startuje								
				2 Q-Stop Restart	Hamowanie w czasie ADV-72. Po ponownym podaniu start w czasie hamowania przemiennik wraca do pracy								
ADV-72	0h1348	CzasHamoE-STOP	Czas hamowania w trakcie działania funkcji "bezpiecznego działania"	0 ~ 600[s]		5,0[s]	O	O	O	O	O	O	O
ADV-74	0h134A	WybitumPracReg	Wybór pracy z tłumieniem regeneratywnym podczas stabilnej pracy	0 Nie 1 Tak		Always	X	O	O	O	O	O	O
ADV-75	0h134B	PozDCWlaPraReg	Nastawa napięcia szyny DC po przecroczeniu kabłej następuje praca re-generatywna	200V: 300 ~ 400V 400V: 600 ~ 800V 0 ~ 10[Hz]		350/700	X	O	O	O	O	X	X
ADV-76	0h134C	WarCzesPracReg	Wartość częstotliwości, która może wahać się przy tłumieniu energii zwrotnej (regeneratywnej)			1,0[Hz]	X	O	O	O	O	X	X
ADV-77	0h134D	WzmocPPraCyReg	Wzmocnienie proporcjonalne i różniczkowe przy utrzymywaniu częstości przy pracy regeneratywnej	0 ~ 100[%]		50[%]	O	O	O	O	O	X	X
ADV-78	0h134E	WzmociPraCyReg		20 ~ 30000[ms]		500[ms]	O	O	O	O	O	X	X

ADV-80	0h1350	TrybPoza- rowy	Tryb Pożarowy	0	Puste			Puste	X	O	O	O	O	X	X	
				1	Tryb Pożarowy											
				2	Test trybu Poz											
ADV-81	0h1351	CzesTryb- Pozar	Częstotliwość trybu pożarowego				0 - F max			60.00	X	O	O	O	X	X
ADV-82	0h1352	KierunekTry- Poz	Kierunek trybu po- żarowego	0	Przód			Przód	X	O	O	O	O	X	X	
				1	Tył			Tył								
ADV-83	-	LicznikTryPoz	Licznik trybu poza- rowego				0-99			0	X	O	O	O	X	X

Note 8) ADV-12 jest widoczny tylko gdy ADV-07 (Start Mode) jest ustawiony na DC-Start
Note 9) ADV-14 do 17 są widoczne tylko gdy ADV-08 (Stop Mode) jest ustawiony na DC-Brake
Note 10) ADV-25 do 26 są widoczne tylko gdy ADV-24 (Freq Limit) jest ustawiony na Freq Limit
Note 11) ADV-28 do 33 są widoczne tylko gdy ADV-27 (Jump Freq) jest ustawiony na Yes
Note 12) ADV-41 do 47 są widoczne tylko gdy OUT-31 do 33 (Jump Freq) jest ustawiony na BR Control
Note 13 ADV-51 jest widoczny tylko gdy ADV-50 (E-Save Mode) jest ustawiony wartość inną niż None
Note 14) ADV-71 do 72 są widoczne tylko gdy ADV-70 (Run En Mode) jest ustawiony na DI Dependent
Note 15) ADV-76 do 78 są widoczne tylko gdy ADV-75 (RegenAdvSel) jest ustawiony na Yes

Grupa funkcji konfiguracyjnych PAR --> CON

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie	Nastawa		Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
							U/f	SL	VC	SLT	VCT
CON-00	-	Przej.do para.	0 ~ 99		51	0	0	0	0	0	0
CON-04	0h1404	Częst. Nosna sna (taktowania) przeźmiennika	poniżej 22kW	0.7 ~ 15[kHz]	5[kHz]	0	0	0	0	0	0
			30-45kW	0.7 ~ 10[kHz]	5[kHz]						
			55-75kW	0.7 ~ 7[kHz]	5[kHz]						
			90-110kW	0.7 ~ 6[kHz]	3[kHz]						
CON-05	0h1405	Tryb mod. PWM	132-160kW	0.7 ~ 5[kHz]	3[kHz]						
			0	Normal PWM	Normal	X	0	0	0	0	0
			1	Leakage PWM							
CON-09	0h140A	Czas Wzbudz.	0 ~ 60[s]		1[s]	X	X	X	0	0	0
CON-10	0h140B	Poziom dodatko- wego strumienia przy wzbudzaniu silnika	100 ~ 500[%]		100[%]	X	X	X	0	0	0
CON-11	0h140C	Czas Trzy- mania napiecia na wyjściu przeźmiennika po zatrzymaniu	0 ~ 60[s]		1[s]	0	X	X	0	X	X
CON-12	0h140D	ASR P-wzmoc. 1	10 ~ 500[%]		50[%]	0	X	X	0	X	X

CON-13	0h140E	ASR I- wzmoc. 1	Wzmocnienie cał- kujące regulatora prędkości przy ste- rowaniu wektoro- wym z enkoderem	10 ~ 9999[ms]	300[ms]	O	X	X	O	X	X
CON-15	0h140F	ASR P-wzmoc. 2	Dodatkowe Wzmocnienie pro- porcjonalne regulatora prędko- ści przy sterowaniu wektorowym z en- koderem	10 ~ 500[%]	50[%]	O	X	X	O	X	X
CON-16	0h1410	ASR I- wzmoc. 2	Dodatkowe wzmoc- nienie całkujące re- gulatora prędko- ści przy sterowaniu wektorowym z en- koderem	10 ~ 9999[ms]	300[ms]	O	X	X	O	X	X
CON-18	0h1412	Wzmoc. SwCzest.		0 ~ 120[Hz]	0[Hz]	X	X	X	O	X	X
CON-19	0h1413	Opóźn.Wzm. Sw		0 ~ 100[s]	0.1[s]	X	X	X	O	X	X
CON-20	0h1414	Podgląd SL2 G	Wybór wzmocnień dodatkowych przy sterowaniu bez- czujnikowym wek- torowym 2	0	Nie	O	X	X	X	X	X
				1	Tak						
CON-21	0h1415	ASR-SL PW/wzmoc1	Wzmocnienie pro- porcjonalne regu- latora prędkości przy ste- rowaniu bezczuj- nikowym wektoro- wym 1	0 ~ 5000[%]	zależnie od silnika	O	X	O	X	X	X

CON-22	0h1416	ASR-SL IW- zmoc1	Wzmocnienie cał- kujące regulatora prędkości przy ste- rowaniu bezczylnikowym wektorowym 1	10 ~ 9999[ms]	zależnie od silnika	O	X	O	X	X	X
CON-23	0h1417	ASR-SL PWzmoc2 (Note 16)	Wzmocnienie pro- porcjonalne regu- latora prędkości przy ste- rowaniu bezczuj- nikowym wektoro- wym 2	0 ~ 1000[%]	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X
CON-24	0h1418	ASR-SL IW- zmoc2	Wzmocnienie cał- kujące regulatora prędkości przy ste- rowaniu bezczylnikowym wektorowym 2	0 ~ 1000[%]	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X
CON-26	0h141A	ObserW- zmoc1	Wzmocnienie kon- trolli strumienia magne- tycznego 1 dla ste- rowania bezczujni- kowego wektoro- wego 2	0 ~ 30000	10500	O	X	X	X	X	X
CON-27	0h141B	ObserW- zmoc2	Wzmocnienie kon- trolli strumienia ma- gnetycznego 3 dla sterowania bez- czujnikowego wek- torowego 2	0 ~ 1000[%]	100[%]	O	X	X	X	X	X

CON-28	0h141C	ObserW- zmoc3	Wzmocnienie kon- trolli strumienia magne- tycznego 3 dla sie- rowania bezczylnikowego wektorowego 2	0 ~ 30000	13000	O	X	X	X	X	X
CON-29	0h141D	S-Est PWzmoc 1	Nastawa wzmoc- nienia P wskaza- nia prędkości dla dla sterowania bez- cзыlnikowego wek- torowego 2	0 ~ 30000	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X
CON-30	0h141E	S-Est IW- zmoc 1	Nastawa wzmoc- nienia I wskazania prędko- ści dla sterowa- nia bezcзыlnikowe- go wektorowego 2	0 ~ 30000	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X
CON-31	0h141F	S-Est PWzmoc 2	Doregulowanie wzmocnienia P wskazania prędko- ści dla sterowa- nia bezcзыlnikowe- go wektorowego 2	0 ~ 1000[%]	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X
CON-32	0h1420	S-Est IW- zmoc 2	Doregulowanie wzmocnienia I wskazania prędko- ści dla sterowa- nia bezcзыlnikowe- go wektorowego 2	0 ~ 1000[%]	zależnie od silnika	O	X	X	X	X	X

CON-34	0h1422	SL2 OVM Perc	Regulacja różnicy pomiędzy napięciem wejściowym i wyjściowym przetwornika	100 ~ 180[%]	120[%]	X	X	X	O	X	X	X
CON-45	0h142D	PG P Gain Note 17)	Wzmocnienie proporcjonalne dla sterowania Uf PG (skalarne z enkoderem)	0 ~ 9999	3000	O	O	X	O	X	X	X
CON-46	0h142E	PG I Gain	Wzmocnienie całkowite dla sterowania Uf PG (skalarne z enkoderem)	0 ~ 9999	50	O	O	X	X	X	X	X
CON-47	0h142F	PosIPGSlip- Max%	Wartość maksymalnej kompensacji poślizgu dla sterowania Uf z enkoderem	0 ~ 200	100	X	O	X	X	X	X	X
CON-48	-	ARC P-wzmoc.	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora prądu przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	0 ~ 10000	1200	O	X	O	O	O	O	O
CON-49	-	ACR I- wzmoc.	Wzmocnienie całkowite regulatora prądu przy sterowaniu bezczujnikowym wektorowym 2	0 ~ 10000	120	O	X	O	O	O	O	O

CON-51	0h1433	Filtr ASR Rev	Czas filtrowania wejścia regulatora prędkości dla sterowania wektorowego z enkoderem	0 ~ 20000[ms]	0[ms]	X	X	O	X	X
CON-52	0h1434	Filtr Wyj. LPF	Czas filtrowania wyjścia regulatora prędkości dla sterowania wektorowego z enkoderem	0 ~ 2000[ms]	0[ms]	X	X	X	O	O
CON-53	0h1435	Spos. Ogran. Mom	Wybór sposobu ograniczania momentu przy regulacji prędkościowej	0 Klawiatura-1 1 Klawiatura-2 2 V1 3 I1 4 V2 5 I2 6 In485 7 Encoder 8 FieldBus 9 PLC 10 Synchro 11 Binary Type	Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem) Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia) Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V1 Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I1 Sterowanie poprzez wejście analogowe napięciowe V2 Sterowanie poprzez wejście analogowe prądowe I2 Sterowanie poprzez wbudowany interfejs RS485 Sterowanie poprzez wejście pulsowe z karty enkoderowej Sterowanie poprzez komunikację FieldBus Sterowanie poprzez kartę PLC Sterowanie poprzez kartę optyczną synchroniczną Sterowanie poprzez kartę optyczną BCD	X	X	X	X	O

CON-54	0h1436	FWD + Trq Lmt (Note 19)	Ograniczenie mo- mentu w kier. Do przodu dla pracy silnikowej	0 ~ 200 [%]	180[%]	O	X	X	X	O	O	O
CON-55	0h1437	FWD -Trq Lmt	Ograniczenie mo- mentu w kier. Do przodu dla pracy regeneratywnej	0 ~ 200[%]	180[%]	O	X	X	X	O	O	O
CON-56	0h1438	REV + Trq Lmt	Ograniczenie mo- mentu w kier. Do tyłu dla pracy silnikowej	0 ~ 200[%]	180[%]	O	X	X	X	O	O	O
CON-57	0h1439	REV -Trq Lmt	Ograniczenie mo- mentu w kier. Do przodu dla pracy regeneratywnej	0 ~ 200[%]	180[%]	O	X	X	X	O	O	O
CON-58	0h143A	OffsetMom- Zrod	Wybór źródła jakim będzie dodawana wartość offsetu	0 1 2	Klawiatura-1 Klawiatura-2 V1	X	X	X	O	X	X	X

CON-59				Offset momentu	0h143B	Wartość offsetu dodawanego do wartości zadanej	3	11		Wejście analogowe prądowe I1															
							4	V2		Wejście analogowe napięciowe V2															
							5	12		Wejście analogowe prądowe I2															
							6	Int485		Wbudowany interfejs RS485															
							7	FieldBus		Komunikacja FieldBus															
							8	PLC		Sterowanie poprzez kartę PLC															
							-120 ~ 120[%]													0[%]	0	X	O	X	X
																				0[%]	0	X	O	X	X
CON-60				Torque Bias FF	0h143C	Wartość dodawana do offsetu na skorn pensowan ie rotacji	0	100[%]		Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)															
							1	Klawiatura-2		Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)															
							2	V1		Wejście analogowe napięciowe V1															
							3	11		Wejście analogowe prądowe I1															
							4	V2		Wejście analogowe napięciowe V2															
							5	12		Wejście analogowe prądowe I2															
							6	Int485		Wbudowany interfejs RS485															
																			Klawiatura-1	0	X	X	X	X	
CON-62				Ogra. predk._SL	0h143E	Wybór sposobu ograniczania prędkości przy sterowaniu momentowym	0	Klawiatura-1		Klawiatura (zmiana częstotliwości z potwierdzeniem)															
							1	Klawiatura-2		Klawiatura (zmiana częstotliwości bez potwierdzenia)															
							2	V1		Wejście analogowe napięciowe V1															
							3	11		Wejście analogowe prądowe I1															
							4	V2		Wejście analogowe napięciowe V2															
							5	12		Wejście analogowe prądowe I2															
							6	Int485		Wbudowany interfejs RS485															
																			Klawiatura-1	0	X	X	X	X	

				7	FieldBus 8 PLC	Komunikacja FieldBus Sterowanie poprzez kar- tę PLC							
CON-63	0h143F	LimitFWD- dla SL	Ograniczenie pręd- kości w kier. do przodu dla stero- wania momento- wego		0 ~ Często Max (DRV-20)		60[Hz]		O	X	X	X	O
CON-64	0h1440	LimitRE- V dla SL	Ograniczenie pręd- kości w kier. do tyłu dla sterowania momentowego		0 ~ Często Max (DRV-20)		60[Hz]		O	X	X	X	O
CON-65	0h1441	Wzm.Lim. Predk.	Nastawa współ- czynnika zwalnia- nia przy osiąganiu limitu prędkości		0 ~ 5000[%]		500[%]		O	X	X	X	O
CON-66	0h1442	Wsp.prop.V/ TRQ	Nastawa współ- czynnika prędkości do momentu		0 ~ 100[%]		0[%]		O	X	X	X	O
CON-67	0h1443	TRQ Opa- dania	Wartość momen- tu od którego dzia- ła funkcja "opa- dania"		0 ~ 100[%]		100[%]		O	X	X	X	O
CON-68	0h1444	SPD/TRQPrz- Czas	Czas przyspiesza- nia po przełącze- niu trybu sterowa- nia wejściem prze- miennika		0 ~ 600[s]		20[s]		O	X	X	X	O
CON-69	0h1445	SPD/ TRQHam- Czas	Czas hamowania po przełączeniu trybu sterowania wejściem prze- miennika		0 ~ 600[s]		30[s]		O	X	X	X	O

CON-71	0h1447	Szukanie Predk	Funkcja szukania prędkości	0000 ~ 1111 (bit 1 jest z prawej)	0000	X	O	O	O	O	X	X	X
				1 szukanie prędkości podczas przyspieszania									
				2 ponowny start po awarii									
				3 restart po zaniku napięcia									
				4 automatyczny restart przy błędzie zbyt niskiego napięcia									
CON-72	0h1448	PradSzuk. Predk	Kontrola prądu podczas szukania prędkości	80 ~ 200[%]	do 75kW 150[%] powyżej 100%	O	X	O	O	X	X	X	X
CON-73	0h1449	Wzm.PSzuk. Predk	Wzmocnienie P dla regulatora przy szukaniu prędkości	0 ~ 9999	100	O	X	O	O	X	X	X	X
CON-74	0h144A	Wzm.I.Szuk. Predk	Wzmocnienie I dla regulatora przy szukaniu prędkości	0 ~ 9999	200	O	X	O	O	X	X	X	X
CON-75	0h144B	BlokWyjSzuk. Pred	Czas blokowania wyjścia przed szukaniem prędkości	0 ~ 60[s]	1[s]	X	X	O	O	X	X	X	X
CON-77	0h144D	KEB	Wybór pracy z kinetycznym buforowaniem energii	0 Nie 1 Tak	Nie	X	X	O	O	O	X	X	X
CON-78	0h144E	PoziomZal. KEB Note20)	Poziom początkowy działania kinetycznego buforowania energii	110 ~ 140[%]	125[%]	X	X	O	O	O	X	X	X
CON-79	0h144F	PoziomWyl. KEB	Poziom końcowy działania kinetycznego buforowania energii	130 ~ 145[%]	130[%]	X	X	O	O	O	X	X	X

CON-80	0h1450	Wzmocnienie KEB	Wzmocnienie kinetycznego buforowania energii	0 ~ 2000	1000	O		O	O	O	X
CON-82	0h1452	Częstot. ZSD Note 21)	Częstość detekcji dla sterowania wektorowego	0 ~ 10[Hz]	2[Hz]	O		X	O	X	O
CON-83	0h1453	Pasma ZSD	Szerokość pasma detekcji dla sterowania wektorowego	0 ~ 2[Hz]	1[Hz]	O		X	O	X	O
CON-86 Note 23)	0h1456	KEBWzmocnienieP	Wzmocnienie P funkcji KEB			O		O	O	X	X
CON-87	0h1457	KEBWzmocnienieI	Wzmocnienie I funkcji KEB			O		O	O	X	X
CON-88	0h1458	BufEnerW-zmPos	Wzmocnienie poślizgu dla buforowania energii			O		O	O	X	X
CON-89	0h1459	KEBCzasPrzysp	Czas przyspieszania KEB			O		O	O	X	X
CON-90	0h145A	Regulator AHR	Włączenie regulatora AHR	0	Nie	O		O	X	X	X
				1	Tak						
CON-91	0h145B	WzmocPre-gAHR	Wzmocnienie P regulatora AHR			O		O	X	X	X

Note 16) Parametry CON-23 do 28 i CON-31, 32 są wyświetlane gdy DRV-09 (Drive Mode) = "Sensorless2" i CON-20 (SL2 G View Sel) = „Yes”

Note 17) Parametry CON-45 do 47 są wyświetlane gdy włożona jest karta enkodera i sterowanie DRV-09 = V/I PG

Note 18) Parametry CON-54 do 57 są wyświetlane gdy DRV-09 (controi mode)= Sensorless-1 i -2 lub Vector

Note 19) Parametr CON-67 jest wyświetlany gdy włożona jest karta enkodera

Note 20) Parametr CON-78 do 80 jest wyświetlany gdy CON-77 (KEB Select)= Yes

Note 21) Parametry CON-83 do 83 są wyświetlane gdy DRV-09 (Drive Mode) = Vector

Grupa PAR --> IN

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie	Nastawa	Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Typ sterowania				
						Uff	SL	VC	SLT	VCT
IN-00	-	Przejd.do para.	0 ~ 99	65	O	O	O	O	O	O
		Freq at 100%	0 ~ Częst. Max (DRV-20)	60[Hz]	O	O	O	O	X	X
IN-01	0h1501									
		Częst. 100%	0 ~ 200[%]	100[%]	O	X	X	O	O	O
IN-02	0h1502									
		V1 Monitor [V]	0 ~ 10[V]	0[V]	O	O	O	O	O	O
IN-05	0h1505									
		V1 Polaryzacja	0 1 Unipolarnie (0 ~ 10V) Bipolarnie (~10 ~ 10V)	Unipolarnie	X	O	O	O	O	O
IN-06	0h1506									
		V1 Polaryzacja	0 1 Unipolarnie (0 ~ 10V) Bipolarnie (~10 ~ 10V)	Unipolarnie	X	O	O	O	O	O
IN-07	0h1507									
		V1 Filtr	0 ~ 10000[ms]	10[ms]	O	O	O	O	O	O

IN-08	0h1508	V1 Napie- cie x1	Skalowanie sygna- łu napięciowego V1 wartość dla po- czątku charaktery- styki x1	0 ~ 10[V]	0[V]	0	0	0	0	0	0
IN-09	0h1509	V1 Wart y1	Wartość procen- towa częstotliwości max. Odpowiadająca na- pięciu z par. IN-08	0 ~ 100[%]	0[%]	0	0	0	0	0	0
IN-10	0h150A	V1 Napie- cie x2	Skalowanie sygna- łu napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 10[V]	10[V]	0	0	0	0	0	0
IN-11	0h150B	V1 Wart y2	Wartość procen- towa częstotliwości max. Odpowiadająca na- pięciu z par. IN-10	0 ~ 100[%]	100[%]	0	0	0	0	0	0
IN-12	0h150C	V1 -Wolt x1* (Note 22)	Skalowanie sy- gnału napięciowego V1 wartość dla po- czątku charakte- rystyki x1 (przy sterowaniu - 1~10V)	-10 ~ 0 [V]	0[V]	0	0	0	0	0	0

IN-13	0h150D	V1 -wart y1'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-08 (przy sterowaniu - 10~10V)	-100 ~ 0[%]	0[%]	☐	☐	☐	☐	☐	☐
IN-14	0h150E	V1 -wolt x2'	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x12 (przy sterowaniu - 10~10V)	-10~0[V]	-10[V]	☐	☐	☐	☐	☐	☐
IN-15	0h150F	V1 -wart y2'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-10 (przy sterowaniu - 10~10V)	-100 ~ 0[%]	-100[%]	☐	☐	☐	☐	☐	☐
IN-16	0h1510	V1 Odwró- Chaki	Odwrońcie cha- rakterystyki stereo- wania sygnałem napięciowym V1 10~10V		Nie	☐	☐	☐	☐	☐	☐
						0	Nie				
						1	Tak				
IN-17	0h1511	V1 Kwanty- zacja	Kwantyzowanie sy- gnatu napięciowego V1 dla zredukowania jego wahań	0.04 ~ 10[%]	0.04[%]	X	☐	☐	☐	☐	☐

IN-20	0h1514	I1 Monitor [mA]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogo- wego prądowego poda- nego na wejście I1	0 ~ 20[mA]	0	☐	☐	☐	☐	☐	☐
IN-22	0h1516	I1 Filtir	Staća filtrowania sygnału analogowego prą- dowego I1	0 ~ 10000[ms]	☐	☐	☐	☐	☐	10[ms]	☐
IN-23	0h1517	I1 Prad x1	Skalowanie sygnału prądowego I1 war- tość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 20[mA]	☐	☐	☐	☐	☐	4[mA]	☐
IN-24	0h1518	I1 Wart y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-23	0 ~ 100[%]	☐	☐	☐	☐	☐	0[%]	☐
IN-25	0h1519	I1 Prad x2	Skalowanie sygnału prądowego I1 war- tość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 10[V]	☐	☐	☐	☐	☐	20[mA]	☐

IN-26	0h151A	I1 Wart y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-25	0 ~ 100[%]		100[%]	O	O	O	O	O	O	O
IN-31	0h151F	I1 Odrwo- Cha-ki	Odrócenie cha- rakterystyki stero- wania sygnałem prądo- wym I1 4~20mA	0	Nie	Nie	O	O	O	O	O	O	O
				1	Tak								
IN-32	0h1520	I1 Kwanty- zacja	Kwartyzowanie sy- gnatu prądowego I1 dla zredukowania jego wahań	0.04 ~ 10[%]		0.04[%]	O	O	O	O	O	O	O
IN-35	0h1523	V2 Monitor [V] Note 23)	Aktualna wartość napięcia sygna- łu analogowego podanego na we- ście V2	0 ~ 10[V]		0[V]	O	O	O	O	O	O	O
IN-36	0h1524	V2 Polary- zacja	Polaryzacja stero- wania sygnału na- pięciowego V2 0-10V lub - 10 ~10V	0	Unipolarne	Bipolarne	X	O	O	O	O	O	O
				1	Bipolarne								
IN-37	0h1525	V2 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogo- wego napięciowego V2	0 ~ 10000[ms]		10[ms]	O	O	O	O	O	O	O

[illegible]

[illegible]

IN-50	0h1534	12 Monitor [mA]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogo- wego prądowego poda- nego na wejście I2	0 ~ 20[mA]	0[mA]	O	O	O	O	O	O	O
IN-52	0h1535	I2 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego prą- dowego I2	0 ~ 10000[ms]	10[ms]	O	O	O	O	O	O	O
IN-53	0h1536	I2 Prad x1	Skalowanie sygnału prądowego I2 war- tość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 20[mA]	4[mA]	O	O	O	O	O	O	O
IN-54	0h1537	I2 Wart y1	Wartość procentowa czułości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-53	0 ~ 100[%]	0[%]	O	O	O	O	O	O	O
IN-55	0h1538	I2 Prad x2	Skalowanie sygnału prądowego I2 war- tość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 10[V]	20[mA]	O	O	O	O	O	O	O

[illegible]

IN-71	0h1542	P7 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P7	7	Predkosc-L	Prędkość krokowa 1
IN-72	0h1542	P8 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P8	8	Predkosc-M	Prędkość krokowa 2
IN-73	0h1542	P9 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P9	9	Predkosc-H	Prędkość krokowa 4
IN-74	0h1542	P10 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P10	10	Predkosc-X	Prędkość krokowa 8
IN-75	0h1542	P11 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P11	11	Przys/Ham-L	Przyspieszanie/hamowanie krokowe 1
				12	Przys/Ham-M	Przyspieszanie/hamowanie krokowe 2
				13	OdblokowSTAR-TU	Funkcja pozwolenia na pracę
				14	3-przewodowe	Sterowanie 3-przewodowe (impulsowe)
				15	2-gie zrodlo	Wybór drugiego źródła zasilania
				16	Wymiana	Zmiana pracy na By-pass
				17	Gora	Fukcja Góra/Dół -praca w górę
				18	Dol	Fukcja Góra/Dół -praca w dół
				19	-	G/D Zapamiętanie (sprawdź prawidłowość komentarza)
				20	G/D Kasowanie	Usuwanie zapamiętanej częstotliwości pracy z pamięci przemienika
				21	Trzym.analog.	Trzymanie analogowe

[illegible]

22	Kasow. członu I	Czyszczenie rejestru członu cakujuącego w regulatorze PID	
23	PID OtworPetia	Wyłączenie regulatora PID i praca w otwartej pętli	
24	Wzmocnienie P	Wzmocnienie regulatora PID aktywowane przez wejście wielofunkcyjne	
25	Przys/Ham-STOP	Zatrzymanie procesu przyspieszania /hamowania	
26	2-gi Silnik	Funkcja drugiego silnika	
27	OffsetLoTrawer	Obniżenie częstotliwości przy trawersowaniu	
28	OffsetHiTrawer	Podniesienia częstotliwości przy trawersowaniu	
29	Blokada 1	Wyłączenie silnika dodatkowego 1 w pracy MMC	
30	Blokada 2	Wyłączenie silnika dodatkowego 2 w pracy MMC	
31	Blokada 3	Wyłączenie silnika dodatkowego 3 w pracy MMC	
32	Blokada 4	Wyłączenie silnika dodatkowego 4 w pracy MMC	
33	-		

34	Wstęp. Wzbudze.	Wstępne wzbudzenie
35	Predk./Moment	Wybór pomiędzy sterowaniem prędkościowym i momentowym
36	Asr/ Wzmocni 2	Zmiana sposobu wznoczenia przy sterowaniu wektorowym
37	Wyłacz. P/Pl	Wyłączenie członu kalkulującego reguлятора PIO
38	Opóźnienie Wej	Funkcja czasowa dla wyjść wielofunkcyjnych
39	Wejście Temper	Podłączenie czujnika termicznego PTC silnika
40	Referencja AUX	Deaktywacja dodatkowego źródła zadawania częstotliwości
41	SEK-1	Wybór pracy wg sekwencji 1
42	SEK-1	Wybór pracy wg sekwencji 2
43	Reczny	Manualne przełączenie parametrów z pracy sekwencyjnej na podstawowe
44	Następny krok	Przejsięcie do następnego kroku sekwencji

[illegible]

			otwarte lub normalnie zamknięte	1	styl B (NC)												
IN-88	0h1558	Opóźnienie Startu DI	Czas opóźnienia dla sygnału Start przy sterowaniu z listwy zaciskowej	0 ~ 100[s]													
IN-89	0h1559	Filtracja DI	Czas trwania sygnału dla wejścia binarnego (przy funkcji przedkości krokowych), po którym jest odczytane jako aktywne	0 ~ 5000[ms]													
IN-90	0h155A	StatWejscCyfr	Aktualny status wejść przemiennika	P11-P1													
				0	ON												
				1	OFF												

Note 22) Parametry IN-12 do 15 są wyświetlane gdy IN-06 (V1 Polarity) = „Bipolar”
Note 23) Parametry IN-35 do 62 są wyświetlane zaomntowana jest karta rozszerzeń I/O
Note 24) Parametry IN-73 do 75 są wyświetlane zaomntowana jest karta rozszerzeń I/O

Grupa PAR --> OUT

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie	Nastawa	Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
						U/f	SL	VC	SLT	VCT
OUT-00	-	Przejd.do para.	0 ~ 99	30	0	0	0	0	0	0
OUT-01	0h1601	AO1 Tryb		Freq	0	0	0	0	0	0
			Szybkie przecho- dzenie							
			Wielkość odwzoro- wywana na wyjściu napędowym AO1 0~10V							
			0		Częstotliwość wy- jściowa (10V = częstotł. max. DRV-20)					
			1		Prąd wyjściowy (10V = 200% prądu znam)					
			2		Napięcie wyjściowe (10V = BAS-15)					
			3		Napięcie szyny DC					
			4		Moment (IOV = 250% momentu znamionowego prze- miennika)					
			5		Moc wyjściowa					
			6		Napięcie wyjściowe dla 200% prądu bez ob- ciążenia					
			7		Napięcie wyjściowe dla 250% momentu zna- mionowego					
			8		Częstotliwość zadana					
			9		Różnica pomiędzy częstotliwością zadaną a aktualną przy przyspieszaniu lub hamowaniu					

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

OUT-34	0h1622	Q2 Definicja Note26)	Definiowanie funkcji wyjścia przekazanikowego Q2	3	FDT-3	Detekcja częstotliwości 1	FDT-2					
OUT-35	0h1623	Q3 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekazanikowego Q3	4	FDT-4	Detekcja częstotliwości 4	FDT-3					
OUT-36	0h1624	Q4 Definicja	Definiowanie funkcji wyjścia przekazanikowego Q4	5	Przebieżenie	Przebieżenie silnika	FDT-4					
				6	IOL	Przebieżenie pręmiennika wg charakterystyki przebieżania)						
				7	Niedociążenie WentylaOstrzez	Niedociążenie Błąd wentylatora chłodzącego pręmiennik						
				8	Utyk	Utyk silnika						
				9	Przek.Nap.DC	Zbyt wysokie napięcie na szynie DC						
				10	Niskie Nap. DC	Zbyt niskie napięcie zasilania						
				11	Przebieżenie	Przebieżenie pręmiennika						
				12	Utrata zadaw.	Utrata sygnału zadanawia częstotliwości przez komunikację						
				13	Praca	Praca pręmiennika						
				14	Stop	Zatrzymanie pręmiennika						
				15	Osiągnięta	Praca na częstotliwości zadanej						
				16	Praca fal.Byp.	Praca pręmiennika z silnikiem przy bypassie						
				17								

18	Praca z bypassem	
19	Szukanie prędkości	
20	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdego kroku sekwencji	
21	Impuls na wyjściu po zakończeniu każdej sekwencji	
22	Gotowość prze-miennika do pracy	
23	Przyspieszanie przy aplikacji trawowania	
24	Hamowanie przy aplikacji trawowania	
25	Działanie funkcji MMC	
26	Częstotliwość zerowa przy pracy wektorowej z pięcią zamkniętą	
27	Detekcja momentu wg par OUT-59 i 60)	
28	Funkcja czasowa działania wyjścia	
29	Błąd przemiennika	
30	UtrataKlawiatury	
31	DB WspRezy-stan	
	Przekroczenie poziomu hamowania modułu hamującego	

[illegible]

OUT-56	0h1638	Opóź. Wy- IPrzek	Czas opóźnienia wyłączenia wyjścia po wyłą- czeniu wejścia	0 ~ 100[s]		0		0	0	0	0	0	0
OUT-57	0h1639	Częstotliw. FDT	Częstotliwość de- tekcji dla funkcji FDT	0 ~ częst. Max [Hz]		0		0	0	0	0	0	0
OUT-58	0h163A	Pasmo FDT	Szerokość pasma detekcji częstotliwości dla funkcji FDT	0 ~ częst. Max [Hz]		0		0	0	0	0	0	0
OUT-59	0h163B	Poziom detekcji	Poziom detekcji momentu	0 ~ 150[%]		0		X	X	0	X	0	0
OUT-60	0h163C	Szer. pasma TD	Szerokość pasma detekcji mo- mentu	0 ~ 10[%]		0		X	X	0	X	0	0

Note 25) Parametry OUT-14 do 25 są wyświetlane zaomntowana jest karta rozszerzeń I/O

Note 26) Parametry OUT-34 do 36 są wyświetlane zaomntowana jest karta rozszerzeń I/O

Grupa PAR --> COM

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
							U/f	SL	VC	SLT VCT	
COM-00	-	Przejd.do para.	Szybkie przechodzenie	0 ~ 99	20	O	O	O	O	O	O
COM-01	0h1701	Int485 - Nr ID	Numer ID przemiennika	0 ~ 250	1	O	O	O	O	O	O
COM-02	0h1702	Int485Protokol	Wbudowany protokół komunikacji	0	Modbus RTU	O	O	O	O	O	O
				1							
				2							
COM-03	0h1703	Int485 - Predk.	Prędkość komunikacji	0	9600 bps	O	O	O	O	O	O
				1							
				2							
				3							
				4							
				5							
COM-04	0h1704	Int485 - Ramka	Wbudowana ramka protokołu komunikacji	0	D8/PN/S1	O	O	O	O	O	O
				1							
				2							
				3							
COM-05	0h1705	Int485 CzasOdp	Czas opóźnienia na odpowiedz	0 ~ 1000[ms]	5[ms]	O	O	O	O	O	O
COM-06	-	Wersja Fbus Note 27)		-	0.00	O	O	O	O	O	O
COM-07	0h171B	Fbus ID		0 ~ 255	1	O	O	O	O	O	O
COM-08	0h1711	FBus Predkosc		-	12Mbps	O	O	O	O	O	O
COM-09	0h171C	FiledBus LED		-	-	O	O	O	O	O	O
COM-30	0h171E	FbusSzybko- skom		0-8	3	O	O	O	O	O	O
COM-31	0h171F	AdresWyjscio-1		0000 ~ FFFF (Hex)	000A	O	O	O	O	O	O
COM-32	0h1720	AdresWyjscio-2		0000 ~ FFFF (Hex)	000E	O	O	O	O	O	O
COM-33	0h1721	AdresWyjscio-3		0000 ~ FFFF (Hex)	000F	O	O	O	O	O	O
COM-34	0h1722	AdresWyjscio-4		0000 ~ FFFF (Hex)	0000	O	O	O	O	O	O
COM-35	0h1723	AdresWyjscio-5		0000 ~ FFFF (Hex)	0000	O	O	O	O	O	O
COM-36	0h1724	AdresWyjscio-6		0000 ~ FFFF (Hex)	0000	O	O	O	O	O	O
COM-37	0h1725	AdresWyjscio-7		0000 ~ FFFF (Hex)	0000	O	O	O	O	O	O
COM-38	0h1726	AdresWyjscio-8		0000 ~ FFFF (Hex)	0000	O	O	O	O	O	O

[illegible]

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie		Nastawa					Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
				0 ~ 99				U/f		SL	VC	SLT	VCT	
APP-00	-	Przejd do para.	Szybkie przecho- dzenie	0	Puste				0	0	0	0	0	0
APP-01	0h1801	Wybór aplikacji przeziennika		1	Trawersowanie				X	0	0	0	X	X
				2	Proc PIO									
				3	MMC									
				4	Aplik. Sekwenc. cyjna									
APP-08	0h1808	RozmOpTrawers% Note 28)	Rozmiar operacji trawersowej	0 ~ 20[%]					0	0	0	0	X	X
APP-09	0h1809	RozmCzestTraw%	Rozmiar częstotliwości skoku przy trawer- sowaniu	0 ~ 50[%]					0	0	0	0	X	X
APP-10	0h180A	CzasPrzyspTraw	Czas przyspiesza- nia dla operacji tra- wersowania	0.1 ~ 600[s]					0	0	0	0	X	X
APP-11	0h180B	CzasHamowTraw	Czas hamowania dla operacji trawer- sowania	0.1 ~ 600[s]					0	0	0	0	X	X
APP-12	0h180C	OffsetHiTrawler	Wartość podnie- sienia częstotliwości przy trawersowaniu	0 ~ 20[%]					0	0	0	0	X	X
APP-13	0h180D	OffsetLoTrawler	Wartość obniżenia częstotliwości przy trawersowaniu	0 ~ 20[%]					0	0	0	0	X	X

				Synchro	9	Sterowanie po- przez kartę opcyjną synchroniczną	V1	X	O	O	O	X	X
				Binary Type	10	Sterowanie po- przez kartę opcyj- ną BCD							
APP-21	0n1815	PID Syg.Zwrotny	Wybór sygnału zwrotnego dla ste- rowania PID		0	Wejście analogowe napieciowe V1							
					1	Wejście analogowe prądowe I1							
					2	Wejście analogowe napieciowe V2							
					3	Wejście analogowe prądowe I2							
					4	I nt485							
					5	Enkoder							
					6	Komunikacja Field- Bus							
					7	PLC							
					8	Synchro							
					9	Binary Type							
APP-22	0n1816	PID Wzmoc. P	Wzmocnienie p proporcjonalne p dla regulatora PID			0 ~ 1000[%]	50[%]	O	O	O	O	X	X
APP-23	0n1817	PID Wzmoc. F	Wzmocnienie cał- kujące i dla regulatora PID			0 ~ 200[5]	10[%]	O	O	O	O	X	X
APP-24	0n1818	PID Wzmoc. D	Wzmocnienie róż- niczkujące D dla regulatora PID			0 ~ 1000[ms]	0[%]	O	O	O	O	X	X

APP-25	0h1819	PID Wzmoc. F	Wzmocnienie dodatkowe regulatora PIO	0 ~ 1000[%]		0[%]	O	O	O	O	X	X
APP-26	0h181A	SkalaWznoc. P	Skala wzmocnienia proporcjonalnego	0 ~ 100[%]		100[%]	X	O	O	O	X	X
APP-27	0h181B	PIDDopasowReg	Dopasowanie regulatora w przypadku niestabilności regulacji	0~ 10000[ms]		0[ms]	O	O	O	O	X	X
APP-29	0h181D	PIDCzestGorLim	Górną wartość graniczną częstotliwości dla regulacji PID	APP-30 ~ 300[Hz]		60[Hz]	O	O	O	O	X	X
APP-30	0h181E	PIDCzestDolLimit	Dolną wartość graniczną częstotliwości dla regulacji PID	-300 ~ APP-29 [Hz]		-60[Hz]	O	O	O	O	X	X
APP-31	0h181F	PID Inwersja	Inwersja wyjścia regulatora PID	0 Nie 1 Tak		Nie	X	O	O	O	X	X
APP-32	0h1820	PID Skala Wyj	Skala wyjścia regulatora	0.1 ~ 1000[%]		100[%]	X	O	O	O	X	X
APP-34	0h1822	Pre-PID Cześć	Częstotliwość funkcji Pre-PID do której przetwornik nie używa regulatora PID	0 ~ częst. Max [Hz]		0[Hz]	X	O	O	O	X	X
APP-35	0h1823	Pre-PIDZwrotna	Wartość sygnału zwrotnego, po przekroczeniu którego włącza się regulator PID (funkcja Pre-PID)	0 ~ 100[%]		0[%]	X	O	O	O	X	X

[illegible]

APP-43	0h182B	PIDWzmoc..Jedn	Wzmocnienie dla wskazywania wartości	0 ~ 300[%]	100[%]	O	O	O	O	O	X	X
APP-44	0h182C	PID Mnoznic	Skala mnożnika dla wskazywania wartości	0	x0.01	O	O	O	O	O	X	X
				1	x0.1							
				2	x1							
				3	x10							
				4	x100							
APP-45	0h182D	PID P2-Wzmoc.	Wartość 2-giego wzmocnienia aktywowanego przez wejście falownika	0 ~ 1000[%]	100[%]	X	O	O	O	O	X	X

Note 28) Parametry APP-08 do 13 są wyświetlane gdy APP-01 (ApP Mode) = "Travrse"

Note 29) Parametry APP-16 do 45 są wyświetlane gdy APP-01 (ApP Mode) = "Proc PID" lub MMC i APO-34 (Requi Bypass) = "No"

Grupa PAR --> AUT

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie		Nastawa				Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania			
										U/f	SL	VC	SLT
AUT-00	-	Przejd.do para.	Szybkie przecho- dzenie	0 ~ 99				10	0	0	0	0	0
AUT-01	0h1901	Rodzaj sekwen. Note 30)	Wybór rodzaju pracy sekwencyjnej	0	Auto-A	Praca sekwencyjna auto- matyczna		Auto-A	X	0	0	0	X
				1	Auto-B	Praca sekwencyjna z przela- czanie kroków							
AUT-02	0h1902	CzasZalaczJedn	Czas jednocze- snego załączenia wejść	0.02 ~ 2[s]				0.1[s]	X	0	0	X	X
AUT-03	0h1903	Wybór sekwen.	Wybór sekwencji 1 lub 2	1 ~ 2				1	0	0	0	X	X
AUT-04	0h1904	Numer Kroku 1 Note 31)	Liczba kroków w sekwencji 1	1 ~ 8				2	0	0	0	X	X
AUT-05	0h1905	Numer Kroku 2 Note 32)	Liczba kroków w sekwencji 2	1 ~ 8				2	0	0	0	X	X
AUT-10	0h190A	Sek 1/1 Czyst. Note 33)	Częstość zaci- nania dla kroku 1 (sekw.1)	Często Start ~ Często Max [Hz]				11[Hz]	0	0	0	X	X
AUT-11	0h190B	Sek 1/1 Cząsy	Czas przyspiesza- nia/hamowania dla kroku 1 (sekw.1)	0 ~ 600[s]				5[s]	0	0	0	X	X
AUT-12	0h190C	Sek 1/1 CzPrac	Czas pracy na czę- stości usta- lonej dla kroku 1 (sekw.1)	0 ~ 600[s]				5[s]	0	0	0	X	X
AUT-13	0h190D	Sek 1/1 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 1 (sekw.1)	0	Lewo	do tyłu		Prawo	0	0	0	X	X
				1	Prawo	do przodu							

AUT-14	0h190E	Sek 1/2 Czest.	Częstotliwość zadana dla kroku 2 (sekw.1)	0.01 ~ Częst. Max [Hz]				0						X	X	X
AUT-15	0h190F	Sek 1/2 Czas	Czas przyspieszenia/hamowania dla kroku 2 (sekw.1)	0 ~ 600[s]							5[s]			O	O	X
AUT-16	0h1910	Sek 1/2 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 2 (sekw.1)	0 ~ 600[s]							5[s]			O	O	X
AUT-17	0h1911	Sek 1/2 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 2 (sekw.1)	0	Lewo	do tyłu		1	Prawo	Prawo				O	O	X
AUT-18	0h190E	Sek 1/3 Czest.	Częstotliwość zadana dla kroku 3 (sekw.1)	0.01 ~ Częst. Max [Hz]								31[Hz]			O	O
AUT-19	0h190F	Sek 1/3 Czas	Czas przyspieszenia/hamowania dla kroku 3 (sekw.1)	0 ~ 600[s]							5[s]			O	O	X
AUT-20	0h1910	Sek 1/3 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 3 (sekw.1)	0 ~ 600[s]							5[s]			O	O	X
AUT-21	0h1915	Sek 1/3 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 4 (sekw.1)	0	Lewo	do tyłu		1	Prawo	Prawo				O	O	X
AUT-22	0h1906	Sek 1/4 Czest.	Częstotliwość zadana dla kroku 4 (sekw.1)	0001 ~ Częst. Max [Hz]								41[Hz]			O	O

AUT-23	0h1907	Sek 1/4 Czasy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 5 (sekw.1)	0 ~ 600[s]	5[s]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-24	0h1918	Sek 1/4 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 5 (sekw.1)	0 ~ 600[s]	5[s]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-25	0h1919	Sek 1/4 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 4 (sekw.1)	0 Lewo 1 Prawo	do tyłu do przodu	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-26	0h191A	Sek 1/5 Czešt	Częstotliwość zadana dla kroku 5 (sekw.1)	0.01 ~ Czešt. Max [Hz]	51[Hz]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-27	0h191B	Sek 1/5 Czasy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 5 (sekw.1)	0 ~ 600[s]	5[s]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-28	0h191C	Sek 1/5 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 5 (sekw.1)	0 ~ 600[s]	5[s]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-29	0h191D	Sek 1/5 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 5 (sekw.1)	0 Lewo 1 Prawo	do tyłu do przodu	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-30	0h191E	Sek 1/6 Czešt	Częstotliwość zadana dla kroku 6 (sekw.1)	0001 ~ Czešt. Max [Hz]	60[Hz]	0	0	0	0	0	0	X	X
AUT-31	0h191F	Sek 1/6 Czasy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 6 (sekw.1)	0 ~ 600[s]	5[s]	0	0	0	0	0	0	X	X

AUT-32	0h1920	Sek 1/6 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 6 (sekw.1)	0 ~ 600[s]		5[s]	O				X	X	X
AUT-33	0h1921	Sek 1/6 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 6 (sekw.1)	0 1	Lewo Prawo	Prawo	O						
AUT-34	0h1922	Sek 1/7 Czyst.	Częstotliwość zadana dla kroku 7 (sekw.1)	0001 – Często Max [Hz]		51[Hz]	O				X	X	X
AUT-35	0h1923	Sek 1/7 Czasz	Czas przyspieszenia/hamowania dla kroku 7 (sekw.1)	0 ~ 600[s]		5[s]	O				X	X	X
AUT-36	0h1924	Sek 1/7 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 7 (sekw.1)	0 ~ 600[s]		5[s]	O				X	X	X
AUT-37	0h1925	Sek 1/7 KierunDir	Kierunek pracy dla kroku 7 (sekw.1)	0 1	Lewo Prawo	Prawo	O						
AUT-38	0h1926	Sek 1/8 Czyst.	Częstotliwość zadana dla kroku 8 (sekw.1)	0001 – Często Max [Hz]		21[Hz]	O				X	X	X
AUT-39	0h1927	Sek 1/8 Czasz	Czas przyspieszenia/hamowania dla kroku 8 (sekw.1)	0 ~ 600[s]		5[s]	O				X	X	X
AUT-40	0h1928	Sek 1/8 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 8 (sekw.1)	0 ~ 600[s]		5[s]	O				X	X	X
AUT-41	0h1929	Sek 1/8 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 8 (sekw.1)	0 1	Lewo Prawo	Prawo	O				X	X	X

AUT-43	0h192B	Sek 2/1 Czest. Note 34)	Częstośćość za- dana dla kroku 1 (sekw.2)	Częst. Start. ~ Częst. Max [Hz]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-44	0h192C	Sek 2/1 Czasy	Czas przyspiesza- nia/hamowania dla kroku 1 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-45	0h192D	Sek 2/1 CzPrac	Czas pracy na częstościowości usta- lonej dla kroku 1 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-46	0h192E	Sek 2/1 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 1 (sekw.2)	0	Lewo	do tyłu		O	O	O	O	O	X	X	X
				1	Prawo	do przodu									
AUT-47	0h192F	Sek 2/2 Czest.	Częstośćośćość za- dana dla kroku 2 (sekw.2)	0.01 ~ Częst. Max [Hz]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-48	0h1930	Sek 2/2 Czasy	Czas przyspiesza- nia/hamowania dla kroku 2 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-49	0h1931	Sek 2/2 CzPrac	Czas pracy na częstościowości usta- lonej dla kroku 2 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				O	O	O	O	O	X	X	X
AUT-50	0h1932	Sek 2/2 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 2 (sekw.2)	0	Lewo	do tyłu		O	O	O	O	O	X	X	X
				1	Prawo	do przodu									
AUT-51	0h1933	Sek 2/3 Czest.	Częstośćośćość za- dana dla kroku 3 (sekw.2)	0.01 ~ Częst. Max [Hz]				O	O	O	O	O	X	X	X

[illegible]

AUT-61	0h193D	Sek 2/5 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 5 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				5[s]	O				X	X	X
AUT-62	0h193E	Sek 2/5 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 5 (sekw.2)	0	Lewo		do tyłu	Prawo						X	
				1	Prawo		do przodu								
AUT-63	0h193F	Sek 2/6 Czezt.	Częstotliwość zadana dla kroku 6 (sekw.2)	0.01 ~ Często Max [Hz]				60[Hz]	O				X	X	X
AUT-64	0h1940	Sek 2/6 Czaszy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 6 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				5[s]	O				X	X	X
AUT-65	0h1941	Sek 2/6 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 6 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				5[s]	O				X	X	X
AUT-66	0h1942	Sek 2/6 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 6 (sekw.2)	0	Lewo		do tyłu	Prawo	O				X	X	X
				1	Prawo		do przodu								
AUT-67	0h1943	Sek 2/7 Czezt.	Częstotliwość zadana dla kroku 7 (sekw.2)	0.01 ~ Często Max [Hz]				52[Hz]	O				X	X	X
AUT-68	0h1944	Sek 2/7 Czaszy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 7 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				5[s]	O				X	X	X
AUT-69	0h1945	Sek 2/7 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 7 (sekw.2)	0 ~ 600[s]				5[s]	O				X	X	X
AUT-70	0h1946	Sek 2/7 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 7 (sekw.2)	0	Lewo		do tyłu	Prawo	O				X	X	X
				1	Prawo		do przodu								

AUT-71	0h1947	Sek 2/8 Czest.	Częstotliwość zadana dla kroku 8 (sekw.2)	0.01 ~ Często Max [Hz]			22[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
AUT-72	0h1948	Sek 2/8 Czasy	Czas przyspieszania/hamowania dla kroku 8 (sekw.2)	0 ~ 600[s]			5[s]	O	O	O	O	O	X	X
AUT-73	0h1949	Sek 2/8 CzPrac	Czas pracy na częstotliwości ustalonej dla kroku 8 (sekw.2)	0 ~ 600[s]			5[s]	O	O	O	O	O	X	X
AUT-74	0h194A	Sek 2/8 Kierun	Kierunek pracy dla kroku 8 (sekw.2)	0	Lewo	do tyłu		Prawo	O	O	O	O	X	X
				1	Prawo	do przodu								

Note 30) Grupa AUT jest wyświetlana gdy APP-01 (App Mode) = "Auto Sequence"

Note 31) Parametr AUT-04 jest wyświetlany gdy AUT-03 (Seq Select) = "1"

Note 32) Parametr AUT-05 jest wyświetlany gdy AUT-03 (Seq Select) = "2"

Note 33) Parametry AUT-10 do 41 są wyświetlane gdy AUT-03 (Seq Select) = "1"

Note 34) Parametry AUT-43 do 74 są wyświetlane gdy AUT-03 (Seq Select) = "2"

Grupa PAR --> APO

Kod	Komunikacja	Nazwa na ekranie		Nastawa				Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
										U/f	SL	VC	SLT	VCT
APO-00	-	Przejd.do para.	Szybkie przecho- dzenie	0 ~ 99				20	0	0	0	0	0	
APO-01	0h1A01	Enc Option Mode (Note 35)	Wybór trybu pracy enkodera	0	Puste	brak enkodera		Puste	0	0	0	0	0	
				1	Sprzeż.Zwrotne	Enkoder jako wartość zwrotna								
				2	Referancja	Enkoder jako wartość zadająca (referencyjna)								
APO-04	0h1A04	RodzajEnkodera	Rodzaj zastosowa- nego enkodera	0	Line Driver	Linowy		Line Driver	X	0	0	0	0	
				1	Totem or Com	PUSH-Pull								
				2	Otwar.Kolekt.	Otwarty kolektor								
APO-05	0h1A05	RodSygEnkodera	Wybór użytych sygnałów z en- kodera	0	(A+B)		(A+B)	X	0	0	0	0	0	
				1	-(A+B)									
				2	A									
APO-06	0h1A06	Rozdz.Enkod	Liczka impulsów enkodera na obrót	10 ~ 4096				1024	X	0	0	0	0	
APO-08	0h1A08	MonitoEnkodera	Wartość wejścia pulsowego od- zwierciedlona na obroty lub Hz	-				-	0	0	0	0	0	
APO-09	0h1A09	AktualCzesiEnk	Odczyt aktualnej częstotliwości w wejścia pulsowego	-				-	0	0	0	0	0	
APO-10	0h1A0A	Filtr:Enkodera	Stała filtrowania wejścia pulsowego	0 ~ 10000[ms]				3[ms]	0	0	0	0	0	

APO-11	0h1A0B	Rozdz.Enkod x1	Skalowanie sygnału enkodowanego wartość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 100[kHz]	0[kHz]	0	0	0	0	X	0	X	0
APO-12	0h1A0C	ENK-Wartosc y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca impulsom z par. APO-11	0 ~ 100[%]	0.00[%]	0	0	X	0	X	0	X	0
APO-13	0h1A0D	Rozdz.Enkod x2	Skalowanie sygnału enkodowanego wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 200[kHz]	100[kHz]	0	0	X	0	X	0	X	0
APO-14	0h1A0E	ENK-wartosc y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca impulsom z par. APO-13	0 ~ 100[%]	100[%]	0	0	X	0	X	0	X	0
APO-20	0h1A14	LiczbaPrac.Slini Note 36)	Liczba aktualnie pracujących silników dodatkowych w aplikacji MMC	0~4	0	0	0	0	0	0	0	X	X
APO-21	0h1A15	WybPierw.Slini	Wybór silnika dodatkowego pracującego jako pierwszy przy apl. MMC	0~4	4	X	0	0	0	0	0	X	X
APO-22	0h1A16	CzasPracSlitGlow		xx.xx [min]	00:00	0	0	0	0	0	0	X	X

APO-23	0h1A17	Czest.Star 1	Częstotliwość star- towa silnika dodatkowego 1 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	49.99[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-24	0h1A18	Czest.Star 2	Częstotliwość star- towa silnika dodatkowego 2 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	49.99[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-25	0h1A19	Czest.Star 3	Częstotliwość star- towa silnika dodatkowego 3 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	49.99[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-26	0h1A1A	Czest.Star 4	Częstotliwość star- towa silnika dodatkowego 4 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	49.99[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-27	0h1A1B	Czest.Wylacz 1	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 1 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	15[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-28	0h1A1C	Czest.Wylacz 2	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 2 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	15[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-29	0h1A1D	Czest.Wylacz 3	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 3 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	15[Hz]	O	O	O	O	O	X	X
APO-30	0h1A1E	Czest.Wylacz 4	Częstotliwość wyłączenia silnika dodatkowego 4 dla MMC	0 ~ 60[Hz]	15[Hz]	O	O	O	O	O	X	X

APO-36	0h1A24	Czas Rotacji	Czas pracy silnika pomocniczego po którym następuje automatyczna zmiana kolejności załączania w aplikacji MMC	0 ~ 99.00 [min]	72.00[m]	O	O	O	O	O	X	X
APO-38	0h1A26	Interlock	Wybór blokowania silników w pracy MMC	0	Puste	O	O	O	O	O	X	X
				1	Tak							
APO-39	0h1A27	Interlock DT		0.1 ~ 360[s]		O	O	O	O	O	X	X
APO-40	0h1A28	AktualnaRozCis		0 ~ 100[%]		O	O	O	O	O	X	X
APO-41	0h1A29	CzasPrzyspAUX	Czas przyspieszenia silnika głównego przy wyłączeniu silnika	0 ~ 600[s]		O	O	O	O	O	X	X
APO-42	0h1A29	CzasHamowAUX	dodatowego w aplikacji MMC Czas hamowania silnika głównego przy włączaniu silnika dodatkowego w aplikacji MMC	0 ~ 600[s]		O	O	O	O	O	X	X
APO-58	0h1A3A	Status PLC LED 3/)		-		O	O	O	O	O	O	O
APO-59	0h1A3B	PLC Wersja S/W		-		O	O	O	O	O	O	O
APO-60	0h1A3C	PLCRej/zapisu 1		0 ~ FFFF (Hex)		O	O	O	O	O	O	O

PRT-12	0h1B0C	UtrataSygZadaw	Wybór reakcji przebiegu na utrata sygnału zadającego prę- dkość	3	Hamowa- nie	Hamowanie po rampie czasowej												
				0	Puste	Brak działania					Puste							
				1	Wolny wy- bieg	Wolny wybieg												
				2	Hamowa- nie	Hamowanie w czasie ustawiony w par.PRT-07												
				3	Trzym. Wejście	Praca na średniej wartości wej- ściowej, która była przez 10 sekund poprzedzających utrata sygnału												
				4	Trzym. Wyjście	Praca na średniej wartości wyj- ściowej, która była przez 10 sekund poprzedzających utra- tę sygnału												
PRT-13	0h1B0D	CzasUtraSygZad Note 39)	Czas utraty sy- gnału zadającego prędkość	5	Częst. Utraty	Praca na częstotliwości ustawionej w par. PRT-14												
				0.1 ~ 120[s]						1.0[s]								
PRT-14	0h1BE	CzestUtrSygZad	Częstotliwość pra- cy po utracie sy- gnału zadawania prędkości (aktywny dla ustawienia PRT- 12 = 5)	Często Start. ~ Często Max [Hz]						0.0[Hz]								

[illegible]

[illegible]

[illegible]

PRT-50	0h1B32	Utyk	Wybór ochrony przed utykiem	Bit			000 ~ 111	000	X	O	O	X	O	X						
				1	Accelerating	Podczas przyspieszania														
															2	Steady Speed	Podczas ustalonej pracy			
																		3	Decelerating	Podczas hamowania
PRT-51	0h1B33	Czest Utyku 1	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT- 52	Stall Freq 1 ~ Stall Freq 2 [Hz]			60[Hz]	X	O	O	X	O	X							
PRT-52	0h1B34	Prad Utyku 1	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 1	30 ~ 250[%]			180[%]	O	O	O	X	O	X							
PRT-53	0h1B35	Czest Utyku 2	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT - 54	Stall Freq 1 ~ Stall Freq 2 [Hz]			60[Hz]	X	O	O	X	O	X							
PRT-54	0h1B34	Prad Utyku 2	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 2	30 ~ 250[%]			180[%]	O	O	O	X	O	X							
PRT-55	0h1B35	Czest Utyku 3	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT - 56	Stall Freq 2 ~ Stall Freq 4 [Hz]			60[Hz]	X	O	O	X	O	X							
PRT-56	0h1B34	Prad Utyku 3	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 3	30 ~ 250[%]			180[%]	O	O	O	X	O	X							
PRT-57	0h1B35	Czest Utyku 4	Poziom częstotliwości dla prądu z par. PRT - 58	Stall Freq 3 ~ Freq Max [Hz]			60[Hz]	X	O	O	X	O	X							
PRT-58	0h1B34	Prad Utyku 4	Poziom prądu dla zabezpieczenia przed utykiem 4	30 ~ 250[%]			180[%]	O	O	O	X	O	X							
PRT-66	0h1B42	DB WspRezystan	Nastawa współczynnika rezystancji	0 ~ 30[%]			0[%]	O	O	O	O	O	O							

PRT-70	0h1B46	PozPrzekrocV	Poziom częstotliwości dla zabezpieczenia "nadprędkościowego"	20 ~ 130[%]	120[%]	O	X	X	O	X	O	X	O
PRT-72	0h1B48	CzasPrzekroc V	Poziom czasu dla zabezpieczenia "nadprędkościowego"	0.01 ~ 10[s]	0.01[s]	O	X	X	O	X	O	X	O
PRT-73	0h1B49	WahaniePredk	Wybór funkcji zabezpieczającej waha- niom prędkości	0 Nie 1 Tak	Nie	O	X	X	O	X	O	X	X
PRT-74	0h1B4A	PasmoWahPredk	Szerokość pasma dla funkcji zapobiegającej waha- niom prędkości	2 ~ Freq Max [Hz]	20[Hz]	O	X	X	O	X	O	X	X
PRT-75	0h1B4B	CzasWahPredk	Czas dla funkcji zabezpieczającej waha- niom prędkości	0.1 ~ 1000[s]	1[s]	O	X	X	O	X	O	X	O
PRT-77	0h1B4D	SprPodlaczENC	Wybór zabezpieczenia przed nie- właściwym podłą- czeniem enkodera	0 Nie 1 Tak	Nie	O	X	X	O	X	O	X	O
PRT-78	0h1B4E	Enc Wire Time	Czas sprawdzania niewłaściwego podłączenia en- kodera	0.1 ~ 1000[s]	1[s]	O	X	X	O	X	O	X	O
PRT-79	0h1B4F	ReakcjaBladWent	Wybór działania przeмиennika po błędzie wentylatora chłodzącego	0 Bład 1 Ostrzeżenie	Bład Ostrzeżenie na wyjściu przeмиennika	O	O	O	O	O	O	O	O

PRT-80	0h1B50	ReakcBladRozsz	Działanie przemien- nika po awarii karty opcynnej	0	Puste	Brak działania	Wolny wybieg	O	O	O	O	O	O	O
				1	Wolny wybieg	Wolny wybieg								
				2	Hamowanie	Hamowanie po rampie czasowej								
PRT-81	0h1B51	ReakcBladRozsz	Czas opóźnienia zadziałania błędu zbyt niskiego napięcia zasilania	0 ~ 60[s]			0.0[s]	X	O	O	O	O	O	O

Note 38) Parametr PRT-10 jest wyświetlany gdy PRT-09 (Retry Number) jest większy niż 1

Note 39) Parametry PRT-13 do 15 są wyświetlane gdy PRT-12 (Lost Cmd Mode) jest inny niż "Mode"

Note 40) Parametry PRT-32 do 33 są wyświetlane gdy PRT-31 (No Motor Trip) ="Free Run"

Grupa PAR --> M2

Kod	Komunikacja -	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fa- brycz.	Nastawa pod- czas pracy	Tryb sterowania				
							U/f	SL	VC	SLT	VCT
M2-00	-	Przej.do para.	Szybkie przecho- dzenie	0 ~ 99	14	O	O	O	O	O	O
M2-04	0h1C04	M2-CzasPrzysp	Czas przyspie- szania	0 ~ 600s	do 75kW od 90kW	O	O	O	X	O	X
M2-05	0h1C05	M2-Czas hamow	Czas hamowania	0 ~ 600s	do 75kW od 90kW	X	O	O	X	O	O
M2-06	0h1C06	M2-Moc	Moc znamionowa silnika	0 0.2kW 1 0.4kW 2 0.75kW 3 1.5kW 4 2.2kW 5 3.7kW 6 5.5kW 7 7.5kW 8 11kW 9 15kW 10 18.5kW	11 22kW 12 30kW 13 37kW 14 45kW 15 55kW 16 75kW 17 90kW 18 110kW 19 132kW 20 160kW 21 185kW	X	O	O	X	O	X
M2-07	0h1C07	M2-Czest. Baz	Częstotliwość znamionowa silnika	30 ~ 400Hz	60[Hz]	X	O	O	X	O	X
M2-08	0h1C08	Tryb sterow.	Wybór trybu stero- wania przemies- nika	0 V/f 1 V/f PG 2 Komp. Poslizgu 3 Sensorless-1 4 Sensorless-2	V/f	X	O	O	X	O	X

M2-10	0h1COA	M2-Liczba Pol	Liczba pól silnika pracującego z przemiennikiem	2 ~ 48	zależnie od mocy przemiennika	X	O	O	O	X	O	X
M2-11	0h1COB	M2-Poslżg	Znamionowy poziom silnika			X	O	O	O	X	O	X
M2-12	0h1COC	M2-PradZhamion	Prąd znamionowy silnika			X	O	O	O	X	O	X
M2-13	0h1C0D	M2-PradBezObci	Prąd jałowy znamionowy silnika nieobciążonego			X	O	O	O	X	O	X
M2-14	0h1C0E	M2-NapieciZham	Różnica pomiędzy napięciem silnika a napięciem zasilania			X	O	O	O	X	O	X
M2-15	0h1C0F	M2-Sprawnosć	Sprawność silnika	70 ~ 100[%]	zależnie od mocy przemiennika	X	O	O	O	X	O	X
M2-16	0h1C1 0	M2-Inercja	Stopień inercyjności obciążenia			X	O	O	O	X	O	X
M2-17	-	M2-Rs	Rezystancja uzwojeń			X	O	X	O	O	O	O
M2-18	-	M2-Lsigma	Indukcyjność uptywu			X	O	X	O	O	O	O
M2-19	-	M2-Ls	Indukcyjność uzwojeń			X	O	X	O	O	O	O
M2-20	-	M2-Tr	Stale czasowa rotora silnika	25 ~ 5000[ms]	zależnie od mocy przemiennika	X	O	X	O	O	O	O
M2-25	0h1C19	M2-Rodz.chara	wybor rodzaju charakterystyki U/f			X	O	O	O	X	O	X
M2-26	0h1C1A	M@-Fors. Prawo	Forsowanie			X	O	O	O	X	O	X

Historia błędów - Trip Mode (TRP-Last x)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fabrycz.
	NazwBledu (x)	Nazwa awarii		
TRP-00			-	-
TRP-01	CzęstWyjscIowa	Częstotliwość pracy	-	-
TRP-02	PradWyjscIowy	Prąd wyjściowy	-	-
TRP-03	Status Pracy	Status pracy (	-	-
TRP-04	Napiecie DC	Napięcie szyny DC	-	-
TRP-05	Temperatura	Temperatura wewnętrzna przetwornika	-	-
TRP-06	StatWejscCyfr	Status wejść cyfrowych	-	00000000
TRP-07	StatWyjscCyfr	Status wyjść cyfrowych	-	000
TRP-08	CzasZasil-Blad	Czas jaki upłynął od zasilenia przetwornika do wystąpienia błędu	-	0/00/0000:00
TRP-09	CzasStart-Blad	Czas jaki upłynął od podania sygnału start do wystąpienia błędu	-	0/00/0000:00
TRP-10	Kasowac Blad	Kasowanie historii awarii	0	Nie
			1	

Config Mode (CNF)

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fabrycz.	
CNF-00	Przej.do para.		0 ~ 99	1	
CNF-01	Wybor Języka		English	English	
CNF-02	Kontrast LCD	Kontrast wyświetlacza LCD na klawiaturze	-	-	
CNF-10	Wersja S/W Fal	Wersja oprogramowania przemiennika	-	1.xx	
CNF-11	WersjaS/WKlaw	Wersja oprogramowania klawiatury	-	1.xx	
CNF-12	WersjaKlawiatu	Wersja klawiatury LCD	-	1.xx	
CNF-20	ParamWysZawsze (Note 35)	Wielkość wyświetlana zawsze na gorze ekranu wyświetlacza	1	Częstotliwość wyjściowa (w czasie zatrzymania -częstotliwość zadana)	Częstotliwość
CNF-21	MonitorLinia-1	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 1	1	Prędkość obrotowa silnika	Częstotliwość
CNF-22	MonitorLinia-2	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 2	2	Prąd wyjściowy	PrądWyjściowy
CNF-23	MonitorLinia-3	Wybór wielkości wyświetlanej na klawiaturze w linii 3	3	Napięcie wyjściowe	NapięWyjściowe
			4	Moc Wyjściowa	
			5	LicznikPracGod	
				Moc wyjściowa w kW	
				Energia pobierana w	
				przez przemiennik Wh	

6	Napięcie DC	Napięcie szyny DC		
7	DI State	Status wejść cyfrowych przemiennika (od prawej P1, P2 P11)		
8	DO State	Status wyjść cyfrowych przemiennika (od prawej Rei 1, Rei 2, Q1)		
9	V1 Monitor[V]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V1 w [V]		
10	V1 Monitor[%]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V1 w [%]		
11	I1 Monitor[mA]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe I1 w [mA]		
12	I1 Monitor[%]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe I1 w [%]		
13	V2 Monitor[V]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V2 w [V]		

14	V2 Monitor[%]	Wartość napięcie podana na analogowe wejście napięciowe V2 w [%]		
15	I2 Monitor[mA]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe I2 w [mA]		
16	I2 Monitor[%]	Wartość prądu podana na analogowe wejście prądowe I2 w [%]		
17	PID Wyjście	Wartość wyjściowa regulatora PID		
18	PID WartoscRef	Wartość zadana dla regulatora PID (praca ze sprzężeniem zwrotnym)		
19	PID WarZwrotna	Wartość zwrotna dla regulatora PID (praca ze sprzężeniem zwrotnym)		
20	Moment	Wartość zadana dla sterowania momentowego		
21	Ogranicz. Morn.	Wartość ograniczenia momentu		
22	KompensMomentum	Wartość dodana (offset) do wartości zadanej momentu		

CNF-24	InicjalizMonit		23	Limit Predk.	Wartość ograniczenia prędkości dla sterowania prędkościowego	
			24	PredkBezObciaz	Wartość prędkości przeliczona na jednostki wybrane przez użytkownika w par. ADV-61 i ADV-63	
			0		Nie	Nie
			1		Tak	
CNF-30	Rozszerzenie-1	Powrót do ustawienia fabrycznego parametrów monitorowania	0		Puste	
CNF-31	Rozszerzenie-2	Karta opcyjna za- instalowana w slo- tach 1-3 w prze- mienniku	1		PLC	Puste
CNF-32	Rozszerzenie-3		2		Profibus	
			3		Zewn. I/O @	Puste
			4		Enkoder	
CNF-40	NastawFabryczn	Powrót do usta- wień fabrycznych	0	Nie		
			1	Wszystk. grupy	Wszystkie grupy	
			2	DRV Grp	Grupa DRV	
			3	BAS Grp	Grupa BAS	
			4	ADV Grp	Grupa ADV	
			5	CON Grp	Grupa CON	
			6	IN Grp	Grupa IN	
			7	OUT Grp	Grupa OUT	
			8	COM Grp	Grupa COM	
			9	APP Grp	Grupa APP	
			10	AUT Grp	Grupa AUT	
			11	AP0 Grp	Grupa APO	
			12	PRT Grp	Grupa PRT	
			13	M2 Grp	Grupa M2	

CNF-41	ZmienParametry	Wybór wyświetlenia tylko zmienionych parametrów w przemienniku	0	PodglądWszyst	Widok wszystkich Tylko odkryte	PodglądWszyst
			1	PokażTyłZmodyf		
CNF-42	Przycisk Multi	Wybór pracy przycisku wielofunkcyjnego (Multi Function)	0	Puste	Brak funkcji	Puste
			1	JOG	Prędkość nadrzędna JOG	
			2	Lokalne/Zdalne	Wybór pracy: sterowanie lokalne/zdalne	
			3	PrzyciskGrUżył	Przejdźcie do grupy parametrów użytkownika	
CNF-43	AplikaMACRO	Wybór aplikacji której parametry są widoczne w grupie Macro	0	Puste		Nie
			1	AplikNaciagu	Funkcja naciagu	
			2	Trawersowanie	Funkcja trawersowania	
CNF-44	KasowWszystBled	Kasowanie historii błędów w przemienniku	0		Nie	Nie
			1		Tak	
CNF-45	KasowanGruUzył	Kasowanie wszystkich parametrów z grupy użytkownika USR	0		Nie	Nie
			1		Tak	
CNF-46	KoploPARdoKlaw	Kopiowanie parametrów z przemiennika do klawiatury	0		Nie	Nie
			1		Tak	
CNF-47	CzytanPARzKlaw	Kopiowanie parametrów z klawiatury do przemiennika	0		Nie	Nie
			1		Tak	

CNF-48	ZapisParametr	Zapisywanie parametrów z pamięci RAM na stałe	0 Nie 1 Tak		Nie
CNF-50	HasloUkryParam	Aktywacja ukrywania parametrów		0 ~ 9999	Odblokowane
CNF-51	UkrywanieParam	Hasło do ukrywania parametrów		0 ~ 9999	Hasło
CNF-52	BlokoZmianyPar	Aktywacja zabezpieczenia przed zmianą parametrów Hasło do		0 ~ 9999	Odblokowane
CNF-53	HasloZmiaParam	zabezpieczenia przed zmianą parametrów		0 ~ 9999	Hasło
CNF-60	Add Title Del	Uaktualnianie wersji oprogramowania dla klawiatury	0 Nie 1 Tak		Nie
CNF-61	AsysteParaWlac	Wybór funkcji Easy Start po ponownym podaniu zasilania prze-miennika	0 Nie 1 Tak		Nie
CNF-62	KasowLicznPrac	Resetowanie licznika Wh	0 Nie 1 Tak		Nie
CNF-70	CzasZasilPrzem	Czas pracy prze-miennika od momentu zasilenia		mm/dd/yy hh:mm	-
CNF-71	CzasPracyPrzem	Czas pracy prze-miennika od momentu podania sygnału start		mm/dd/yy hh:mm	-

U&M --> MC1

Kod	Nazwa na ekranie	Nastawa	Nastawa fabrycz.
MC1-00	Przejd do para.	0 ~ 99	1
MC1-01	Czas Przysp.	Czas przyspieszania 0 ~ 600s	do 20[s] 75kW od 60[s] 90kW
MC1-02	Czas Hamowania	Czas hamowania 0 ~ 600s	do 30[s] 75kW od 90[s] 90kW
MC1-03	Zrodlo sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop 0 ~ 5	1: Fx/Rx-1
MC1-04	Zrodlo czest.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością 0 ~ 9	2: V1
MC1-05	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przemiennika 0 ~ 5	0: V/f
MC1-06	Drugie Sterow.	Wybór drugiego dodatkowego sposobu sterowania częstotliwością 0 ~ 4	2: I1
MC1-07	Wzor zadawania	Wybór wzoru zadawania sterowania dokładnego przy drugim sposobie regulacji częstotliwości 0 ~ 7	0
MC1-08	WzmoDodatkSter	Wzmocnienie dla dodatkowego sygnału regulacji częstotliwości -200 ~ 200[%]	100[%]
MC1-09	V1 Polaryzacja	Polaryzacja sterowania sygnału napięciowego V10-10V lub -10 ~ 10V 0 ~ 1	0: Unipolarnie
MC1-10	V1 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego napięciowego V1 0 ~ 10000[ms]	10[ms]
MC1-11	V1 Napiecie x1	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla początku charakterystyki x1 0 ~ 10[V]	0[V]
MC1-12	V1 Wart y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par IN-08 0 ~ 100[%]	0[%]

MC1-13	V1 Napięcie x2	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x2	0 ~ 10[V]	10[V]
MC1-14	V1 Wart y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par IN-10	0 ~ 100[%]	100[%]
MC1-15	V1(-) Volt x1'	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla początku charakterystyki x1 (przy sterowaniu -10" ,OV)	-10" [V]	0[V]
MC1-16	V1(-) Perc y1'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-08 (przy sterowaniu -10"~10V)	-100" [%]	0[%]
MC1-17	V1(-) Volt x2'	Skalowanie sygnału napięciowego V1 wartość dla końca charakterystyki x12 (przy sterowaniu -10" 10V)	-10" [V]	-10[V]
MC1-18	V1(-) Perc y2'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-IO (przy sterowaniu -10"~10V)	-100" [%]	-100[%]
MC1-19	V1 OdwroCha-ki	Odwrocenie charakterystyki sterowania sygnałem napięciowym V1 10"~10V	0 ~ 1	0: No
MC1-20	I1 Monitor [mA]	Aktualna wartość napięcia sygnału analogowego prądowego podanego na wejście I1	0 ~ 20[mA]	0[mA]
MC1-21	I1 Polaryzacja		0 ~ 1	0
MC1-22	I1 Filtr	Stała filtrowania sygnału analogowego prądowego I1	0 ~ 10000[ms]	10[ms]
MC1-23	I1 Prad x1	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla początku charakterystyki x1	0 ~ 20[mA]	0[mA]
MC1-24	I1 Wart y1	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-23	0 ~ 100[%]	0[%]
MC1-25	I1 Prad x2	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla końca charakterystyki x2	4 ~ 20mA	20[mA]
MC1-26	I1 Wart y2	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-25	0 ~ 100[%]	100[%]
MC1-27	I1 Prad x1'	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla początku charakterystyki x1	-20 ~ 0[mA]	0[mA]
MC1-28	I1 Wart y1'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par, IN-27	-100 ~ 0[%]	0[%]

MC1-29	I1 Prad x2'	Skalowanie sygnału prądowego I1 wartość dla końca charakterystyki x2	-20 ~ 0[mA]	-20[mA]
MC1-30	I1 Wart y2'	Wartość procentowa częstotliwości max. Odpowiadająca napięciu z par. IN-28	-100 ~ 0[%]	-100[%]
MC1-31	I1 Inverting	Odwrocenie charakterystyki sterowania sygnałem prądowym I1 4~20mA	0 ~ 1	0: No
MC1-32	P1 Define	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1	0 ~ 48	0: FX
MC1-33	P2 Define	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P2	0 ~ 48	1: RX
MC1-34	P3 Define	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P3	0 ~ 48	5: BX

U&M --> MC2

Kod	Nazwa na ekranie		Nastawa	Nastawa fabrycz.
MC2-00	Przejdź do para.		0 ~ 99	1
MC2-01	Czas Przysp.	Czas przyspieszania	0 ~ 600s	do 75kW 20[s] od 90kW 60[s]
MC2-02	Czas Hamowania	Czas hamowania	0 ~ 600s	do 75kW 30[s] od 90kW 90[s]
MC2-03	Źródło sterow.	Wybór rodzaju sterowania Start/Stop	0 ~ 5	1: Fx/Rx-I
MC2-04	Źródło częst.	Wybór sposobu sterowania częstotliwością	0 ~ 9	2: V1
MC2-05	Tryb sterow.	Wybór trybu sterowania przebiegnięcia	0 ~ 5	0: V/f
MC2-06	Wybór Aplikacji	Wybór aplikacji przebiegnięcia	0 ~ 4	1: Trawersowanie
MC2-07	RozmOpTrawers%	Rozmiar operacji trawersowej	0 ~ 20[%]	0[%]
MC2-08	RozmCzestTraw%	Rozmiar częstotliwości skoku przy trawersowaniu	0 ~ 50[%]	0[%]
MC2-09	CzasPrzyspTraw	Czas przyspieszania dla operacji trawersowania	0 ~ 600s	2[s]
MC2-10	CzasHamowTraw	Czas hamowania dla operacji trawersowania	0 ~ 600s	3[s]
MC2-11	OffsetHITraver	Wartość podniesienia częstotliwości przy trawersowaniu	0 ~ 20[%]	0[%]

MC2-12	OffsetLoTrawer	Wartość obniżenia częstotliwości przy trawer-sowaniu	0 ~ 20[%]	0[%]
MC2-13	P1 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P1	0 ~ 48	0: FX
MC2-14	P2 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P2	0 ~ 48	1: RX
MC2-15	P3 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P3	0 ~ 48	5: BX
MC2-16	P4 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P4	0 ~ 48	27: Trv
MC2-17	P5 Definicja	Definiowanie funkcji wejścia cyfrowego P5	0 ~ 48	28: Trv

Przeciążenie (Over Load)	* Obciążenie większe niż znamionowe * Zbyt niska nastawa w PRT-21	* Wymień falownik i silnik na większy * Podnieś wartość parametru PRT-21 * Sprawdź czas przyspieszania (czy nie jest zbyt nio krótki) DRV-03 * Sprawdź czy poprawnie wpisano prąd silnika do BAS-13
Niedociążenie (Under Load)	* Ist nieje problem przy połączen i u mechanicznym silnika i obciąże nia * Nastawa PRT-29,30 jest zbyt niska	* Sprawdź połączenie silnika i obciążenia * Podwyższ nastawę PRT-29,30
Przeciążenie 1 (OverCurrent 1)	* Czasy ACC i DEC są zbyt krótkie dla danego obciążenia * Obciążenie silnika większe niż znamionowe falownika * Hamowanie silnika zbyt szybkie	* Zwiększ czasy ACC i DEC * Wymień falownik na typoszerzeg większy * Używaj funkcji szukania prędkości CON-60 * Sprawdź hamulec na silniku
Wysokie Nap. DC (OverVoltage)	* Czas hamowania zbyt krótki dla danego obciążenia * Na wyjściu falownika obciążenie regeneratywne * Napięcie zasilania zbyt wysokie	* Ustaw czas hamowania na dłuższy * Zainstaluj rezystor hamowania * Sprawdź poziom napięcia zasilania
Niskie Nap. DC (Low Voltage, Low Voltage 2)	* Napięcie zasilania zbyt niskie * Stycznik na zasilaniu nie działa	* Sprawdź poziom napięcia zasilania oraz stycznik podający napięcie
Błąd Doziem. (Ground Tri p)	* Odpięty kabel uziemiający * Izolacja silnika zniszczona	* Sprawdź izolację silnika i stan silnika * Sprawdź kable łączące silnik z przeмиennikiem
Przegrzanie (E-Thermal)	* Silnik przegrzany * Obciążenie większe niż znamionowe falownika * Zabezpieczenie elektroniczne termika ustawione zbyt nisko * Falownik operował z silnikiem na niskiej prędkości przez długi okres czasu	* Zmniejsz obciążenie * Zwiększ moc falownika * Podwyższ nastawę elektronicznego termika * Zamontuj chłodzenie obce na silniku
Błąd Fazy Wyj. (Out Phase Open)	* Brak jednej z faz na wyjściu	* Sprawdź połączenia kabli siłowych na wyjściu
Błąd FazyWej. (In Phase Open)	* Brak jednej z faz na wejściu * Kondensator w obwodzie DC wymaga wymiany	* Sprawdź kable zasilające * Sprawdź pojemność kondensatora DC
Przegrzanie (Over Heat)	* Problem z systemem chłodzenia * Zużycie się wentylatora chłodzącego * Temperatura otoczenia jest za wysoka	* Sprawdź stan wentylatora, zabrudzenie. * Wymień wentylator chłodzący * Utrzymuj temperaturę otoczenia poniżej 50 stopni celcjusza
Przeciążenie2 (OverCurrent 2)	* Zwarcie na wyjściu przemiennika * Zwarcie na tranzystorach IGBT	* Sprawdź połączenie i stan kabli siłowych silnikowych * Skontaktuj się z serwisem
Błąd NTC (NTC Open)	* Temperatura otoczenia nie zgodna z wymaganiami środowiskowymi * Uszkodze nie czujnika temperatury falownika	* Sprawdź temperaturę otoczenia * Skontaktuj się z serwisem
BłądWentylator (Fan Trip)	* Sprawdź stan wentylatora, obecność ciał obcych * Wentylator wymaga wymiany	* Sprawdź wentylator i kratkę wywiewu * Wymień wentylator na nowy
Błąd Wenty I P54 (IP54 Fan Trip)	* Brak połączenia wentylatora z płytą * Brak połączenia wentylatora z konektorem na płycie * Zużycie się wentylatora	* Sprawdź połączenie wentylatora z konektorem i płytą falownika * Wymień wentylator na nowy
BrakObciążenia (No Motor Trip)	* Silnik odłączony * Nastawa prądowa wpisana źle	* Sprawdź połączenie silnika * Sprawdź nastawy w BAS-13 i PRT-32

Ogólnie cały falownik.	Środowisko	Sprawdź temperaturę, wilgotność, zanieczyszczenia powietrza (kurz). Użyj higrometru, termometru, itp., itd.	Codziennie
	Całe urządzenie	Czy z urządzeń i a dochodzi nietypowy dźwięk i ęk? Czy urządzenie wibruje w nietypowy sposób?	Codziennie
	Zasilanie	Sprawdź poziom napięcia wejściowego, odpływ zasilania. Sprawdź miernikiem poziom napięcia pomiędzy zaciskami R, S, T.	Codziennie
Obwód główny	1. Sprawdź rezystancję izolacji zacisków głównych i sterowniczych. 2. Sprawdź stan części składowych falownika.	1. Odłącz falownik od zasilania. Połącz zaciski R, S, T i U, V, W. Zmierz rezystancję, np. Miernikiem Megger, DC500V. Rezystancja powinna być większa niż 5 M Ohm. 2. Odkręć śruby obudowy i zdejmij obudowę. Sprawdź czy wszystkie części są na swoim miejscu, czy nie ma żadnych luzów. Sprawdź czy nie ma śladów obkopcenia, przypalenia. Sprawdź wizualny stan części składowych.	Raz w roku.
	Sprawdź stan kabli podłączonych do falownika oraz stan terminali.	Wizualnie sprawdź stan izolacji kabli siłowych i sterowniczych. Sprawdź stan połączenia kabli (luzy, stan terminali).	Raz w roku.
	Terminal.	Sprawdź wizualnie, bardzo dokładnie stan terminali I/O.	Raz w roku.
	Kondensator obwodu pośredniego.	Zdejmij obudowę. Sprawdź miernikiem pojemność kondensatora. Jeżeli wynosi mniej niż 85% pojemności fabrycznej - wymień kondensator. Sprawdź wizualny stan kondensatora i części zainstalowanych w okolicy.	Raz w roku.
	Przełączniki wyjściowe.	Wysteruj przełącznik. Sprawdź czy przełącznik wydaje specyficzny dźwięk załączenia? Sprawdź miernikiem wysterowanie wyjścia.	Raz w roku.
	Sprawdź stan rezystora hamowania.	Zmierz rezystancję miernikiem. Wzrokowo wybadaj stan urządzenia.	Raz w roku.
Obwód sterowniczy.	Sprawdź napięcie wyjściowe przemiennika w każdej fazie.	Zmierz miernikiem napięcie pomiędzy zaciskami U, V, W. Dla napięcia 200VAC - różnica na pięć nie powinna przekraczać 4 V. Dla napięcia 400V - różnica napięć nie powinna przekraczać 8 V.	Raz w roku.
System chłodzenia.	Sprawdź czy z wentylatora nie dochodzi dziwny dźwięk? Czy wentylator nie wpada w wibrację? Czy nie ma dużych zabrudzeń na łopatkach wentylatora?	Włącz falownik. Sprawdź wzrokowo i słuchowo stan wentylatora. Wymontuj wentylator i sprawdź jego stan. Zamontuj ponownie.	Codziennie/ raz do roku w zależności od agresywności środowiska otoczenia.
Wyświetlacz.	Sprawdź wizualnie stan wyświetlacza LCD. Sprawdź połączenia kablowe z konektorem.	Włącz falownik. Sprawdź wizualny stan wyświetlacza. Sprawdź stan kabla łączącego falownik z panelem.	Codziennie/ raz do roku w zależności od agresywności środowiska otoczenia.
Silnik.	Sprawdź wizualnie i słuchowo stan silnika. Czy dochodzą dziwne dźwięki? Wibracje? Zapach?	Sprawdź zapach, dźwięk i temperaturę silnika.	Codziennie.
	Sprawdź stan izolacji silnika.	Za pomocą miernika sprawdź oporność każdego z uzwojeń (powinny być mocno zbliżone lub takie same). Sprawdź stan izolacji silnika.	Raz na dwa lata.



DEKLARACJA ZGODNOŚCI Z NORMAMI UNII EUROPEJSKIEJ

Nazwa producenta: LS Industrial Systems Co., Ltd.
Adres producenta: LS Tower, Hoggae-dong, Dongan-gu
Anyang-si, Gyeonggi-do 1026-6
Korea
Reprezentant: **ANIRO** Grupa Handlowa Sp. z o.o.
ul. Bolesława Chrobrego 64
Toruń, Polska

Niniejszym zaświadcza, że wyrób:

Nazwa wyrobu: Przemiennej częstotliwości LS
Numer wyrobu: Starvert seria iS7

Został zaprojektowany i wyprodukowany zgodnie z następującymi standardami:

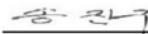
2006/95/EC

2004/108/EC

bazujących na normach:
EN 61800-3: 2004
EN 50178: 1997

Na podstawie wewnętrznie wykonanych pomiarów oraz kontroli jakości stwierdzono, że wyrób spełnia wymagania bieżących zaleceń oraz odpowiednich standardów.

Chonan, Chungnam,
Korea

 2002/11/28
(Signature/Date)

Mr. Jin Goo Song / General Manager
(Full name / Position)

Przeziennik częstotliwości serii iS7 spełnia następujące normy:



Lider w Elektrotechnice i Automatyce

ANIRO Sp. z o.o.

Centrala w Toruniu

ul. B. Chrobrego 64
87-100 Toruń
NIP: 5252336245

Tel.: +48 56 657 63 63
Tel./Fax: +48 56 645 01 03
e-mail: aniro@aniro.pl

Biuro handlowe Wrocław

ul. Brodzka 10a
54-103 Wrocław

Tel.: +48 71 356 80 98
Tel./Fax: +48 71 352 81 99
e-mail: wroclaw@aniro.pl