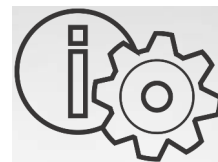




HF INVERTER®
drive solutions

EURa®
DRIVES



Instrukcja obsługi

Przemienniki częstotliwości serii EM30 (0,4kW ÷ 11kW)

Uwaga!

- prosimy bardzo dokładnie przeczytać niniejszą instrukcję obsługi!
- przed podłączeniem zasilania prosimy sprawdzić na tabliczce przemiennika częstotliwości wartość napięcia zasilającego!
- nie wolno podłączać zasilania do zacisków U, V, W!
- nie wolno podłączać silnika do zacisków U, V, W przy podanym zasilaniu na przemiennik częstotliwości!
- obowiązkowo należy wpisać parametry silnika i wykonać jego tuning (kody F800~810)!
- przed podaniem sygnału startu na przemiennik silnik musi być zatrzymany lub mieć aktywne hamowanie przed startem F600 – 1, wraz z parametrami hamowania dostosowanymi do aplikacji lub lotny start F613 – 1 z parametrami.
- dla układów wentylacyjnych oraz innych układów o dużej bezwładności narażonych na samobieg należy aktywować hamowanie przed startem F600 – 1 lub lotny start F613 – 1 (brak aktywacji grozi uszkodzeniem układu)!
- obowiązkiem instalatora urządzenia jest odpowiednia aktywacja i konfiguracja zabezpieczeń urządzenia! Ważne funkcje urządzenia: F106, 137, 600, 602, 604, 607, 608, 610, 613, 614, 706, 707, 727, 737, 738, 753, 800-805, 810, Fa26, FA27, FA66.
- ważne kody dla aplikacji wentylacyjnych i pompowych w dodatkach na końcu DTR.
- Przywracanie nastaw fabrycznych F160-1.

DTR_EM30_pl_ver20230914PL_
2021070609A+J0_2022100811A

Dziękujemy, że wybrali Państwo produkty firmy EURA Drives!
Doskonałą, jakość, obsługę gwarancyjną i pogwarancyjną zapewnia firma-
HF Inverter Polska.

Celem poniższej instrukcji obsługi jest dostarczenie użytkownikowi wskazówek, ostrzeżeń i wytycznych odnośnie instalacji, uruchamiania, ustawiania lub zmiany parametrów oraz wykrywania i diagnozowania nieprawidłowości, jakie mogą wystąpić podczas pracy z przemiennikami częstotliwości serii EM30. Prosimy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi przed instalacją i rozpoczęciem pracy z przemiennikami częstotliwości. Zawsze aktualną instrukcję obsługi można pobrać z naszej strony internetowej www.hfinverter.com.

Pojęcia przemiennik(i) częstotliwości, przemiennik(i) i falownik(i) są stosowane w tej instrukcji obsługi zamiennie i oznaczają te same urządzenie.

- **Bezpieczeństwo**
Prosimy o uważne przeczytanie niniejszej instrukcji obsługi. Prace związane z montażem, konserwacją i obsługą wymagają dużej wiedzy i stosownych uprawnień.
- **Informacje dotyczące bezpieczeństwa**
Zastosowanie i obszar:
_Sprzęt opisany jest przeznaczony do sterowania prędkością obrotową silników przemysłowych wykorzystujących silniki indukcyjne AC oraz silników synchronicznych z magnesami trwałymi PMSM.
- **Definicja bezpieczeństwa**
_Niebezpieczeństwo: seria obrażeń ciała lub nawet śmierć która może wystąpić, jeśli nie będą przestrzegane odpowiednie wymogi.
_Ostrzeżenie: uraz fizyczny lub uszkodzenie urządzeń może wystąpić, jeśli nie będą przestrzegane odpowiednie wymogi.
_Uwaga: ból fizyczny który może wystąpić, jeśli nie będą przestrzegane odpowiednie wymogi.
_Wykwalifikowani elektrycy, energoelektronicy: Osoby pracujące z przemiennikami częstotliwości powinny wziąć udział w profesjonalnym szkoleniu dotyczącym instalowanych urządzeń i bezpieczeństwa. Na tej podstawie otrzymają certyfikat. Powinni oni znać wszystkie kroki i wymagania instalacyjne, dotyczące uruchomienia, obsługi i utrzymania urządzenia w celu uniknięcia niebezpieczeństwa lub uszkodzenia. Oprócz tego osoba taka powinna posiadać stosowne uprawnienia dopuszczające do pracy z urządzeniami elektrycznymi.

Symbole użyte w instrukcji obsługi:



Zagrożenie elektryczne!
Niewłaściwa instalacja lub użytkowanie przemiennika częstotliwości EM30 może spowodować zagrożenie życia, zdrowia ludzkiego lub nieodwracalne uszkodzenie urządzenia.



Gorąca obudowa!
Obudowa urządzenia może mieć podwyższoną temperaturę, nie należy jej dotykać podczas pracy i bezpośrednio po wyłączeniu zasilania.



OSTRZEŻENIE!
Niewłaściwa instalacja lub użytkowanie przemiennika może spowodować zagrożenie życia, zdrowia ludzkiego lub nieodwracalne uszkodzenie urządzenia.



Wyładowania elektrostatyczne!
Jeśli nie będą przestrzegane wymogi dotyczące rozładowania elektrostatycznego może dojść do uszkodzenia płyty PCB.
Pomocne informacje dotyczące urządzenia.

UWAGA: Brak przestrzegania podstawowych norm bezpieczeństwa może spowodować uszkodzenia fizyczne.

Prawo autorskie

Niniejsza dokumentacja jest prawnie chroniona. Wszelkie rozpowszechnianie, przedruk, także w fragmentach, jak również odtwarzanie ilustracji, nawet w zmienionym stanie, wymaga uzyskania pisemnej zgody producenta.

Ograniczenie od odpowiedzialności

Wszystkie zawarte w niniejszej instrukcji obsługi informacje techniczne, dane i wskazówki montażu, podłączenia, programowania i obsługi, są zgodne z ostatnim stanem przekazania do druku i uwzględniają nasze dotychczasowe doświadczenie i orientację według najnowszej wiedzy. Producent i dostawca nie ponosi żadnej odpowiedzialności za szkody spowodowane nieprzestrzeganiem instrukcji, użytkowaniem urządzenia niezgodnie z przeznaczeniem, niefachowym montażem, aplikacją, naprawami, niedozwolonymi przeróbkami ani używaniem niedozwolonych części zamiennych.

Firma HF Inverter Polska i Eura Drives nie ponoszą odpowiedzialności za żadne straty i szkody spowodowane nieprawidłowym montażem i użytkowaniem.

Uwagi:

Niniejsza dokumentacja jest tłumaczeniem instrukcji oryginalnej

1. Producent: Eura Drives Electric CO., LTD

Adres: NO. Fu 11, HUANGHE ROAD, YANTAI ETDZ, SHANDONG, CHINA, 264006-

e-mail: leo@euradrives.com, tel.: +86-535-6391102, strona internetowa: www.euradrives.com

2. Serwis: HF Inverter Polska Sp.C.

Adres: ul. M. Skłodowskiej-Curie 101e, 87-100 Toruń, Polska e-mail: serwis@hfinverter.pl, tel.: +48566539917 lub tel. mobil: +48698757450, strona internetowa: www.hfinverter.com

3. Przedstawiciel na teren Polski: HF Inverter Polska Sp.C.

Adres: ul. M. Skłodowskiej-Curie 101e, 87-100 Toruń, Polska e-mail: biuro@hfinverter.pl, tel.: +48566539916, strona internetowa: www.hfinverter.com

4. Przedstawiciel na teren Europy: Eura Drives Europe GmbH

Adres: Mühlenweg 143, 22844 Norderstedt, Germany

e-mail: info@eurodrives.eu, tel.: +494048979500, strona internetowa: www.euradrives.eu

www.hfinverter.com



Spis treści

| | |
|--|----|
| 1. Zasady bezpiecznej pracy..... | 8 |
| 1.1. Wytyczne dotyczące bezpiecznej pracy..... | 8 |
| 1.2. Dostawa i montaż..... | 8 |
| 1.3. Przed użyciem..... | 10 |
| 1.3.1. Sprawdzenie zawartości..... | 10 |
| 1.3.2. Sprawdzenie danych konfiguracyjnych..... | 10 |
| 1.3.3. Środowisko pracy..... | 10 |
| 1.3.4. Instalacja..... | 10 |
| 1.3.5. Podstawowe ustawienia..... | 11 |
| 1.3.6. Uwagi..... | 11 |
| 1.4. Użytkowanie..... | 12 |
| 1.5. Spełniane normy..... | 12 |
| 2. Produkty..... | 13 |
| 2.1. Seria EM30..... | 13 |
| 2.1.1. Oznaczenie modeli serii EM30..... | 13 |
| 2.1.2. Tabliczka znamionowa przemiennika częstotliwości serii EM30..... | 14 |
| 2.1.3. Budowa przemienników EM30..... | 14 |
| 2.1.4. Typy przemienników..... | 15 |
| 2.1.5. Wymiary EM30..... | 16 |
| 2.2. Parametry przemiennika częstotliwości EM30..... | 18 |
| 2.3. Opcjonalne akcesoria..... | 20 |
| 2.3.1. Do zewnętrznej klawiatury..... | 20 |
| 2.3.2. Adaptery do montażu na silnikowego skrzynki przyłączeniowej 1..... | 20 |
| 2.3.3. Adaptery do montażu na silnikowego skrzynki przyłączeniowej 2 (wersje pompowe)..... | 20 |
| 2.3.4. Metalowe płyty do montażu naściennego..... | 24 |
| 2.3.5. Zewnętrzne wyposażenie klawiatury do EM30..... | 24 |
| 3. Obsługa – Panel operatorski..... | 25 |
| 3.1. Wyświetlacz i klawiatura..... | 25 |
| 3.1.1. Opis klawiatury..... | 25 |
| 3.1.2. Opis funkcji przycisków panelu..... | 27 |
| 3.1.3. Ustawianie parametrów..... | 27 |
| 3.2. Opis grup parametrów..... | 28 |
| 3.3. Instrukcja obsługi klawiatury..... | 28 |
| 3.3.1. Działanie klawiatury LCD-1..... | 28 |
| 3.3.2. Działanie klawiatury LCD-4:..... | 28 |
| 3.3.2.1. Instrukcja działania przycisków SET i FUN..... | 29 |
| 3.3.2.2. Instrukcja działania ekranu parametrów wyświetlanych..... | 29 |
| 3.3.2.3. Instrukcja działania regulacji częstotliwości docelowej/prędkości docelowej za pomocą przycisków ▲ ▼ podczas pracy..... | 29 |
| 3.4. Opis wyświetlanych parametrów..... | 30 |
| 4. Instalacja i podłączenie..... | 30 |
| 4.1. Instalacja..... | 30 |
| 4.1.1. Wytyczne instalacji na ściennej..... | 30 |
| 4.1.2. Montaż na silnikowy przemiennika częstotliwości obudowa J0..... | 31 |
| 4.1.3. Montaż na silnikowy przemiennika częstotliwości obudowa J1/J2..... | 31 |
| 4.1.4. Montaż naścienny przemiennika częstotliwości obudowa J0..... | 32 |
| 4.1.5. Montaż naścienny przemiennika częstotliwości obudowa J1/J2..... | 32 |
| 4.1.6. Otoczenie (środowisko pracy)..... | 32 |
| 4.1.7. Uwagi dotyczące instalacji przemienników..... | 33 |





| | |
|--|----|
| 4.1.8. Podstawy eliminacji zakłóceń..... | 33 |
| 4.1.8.1. Możliwe sposoby przenoszenia zakłóceń i metody ich eliminacji:..... | 33 |
| 4.1.8.2. Położenie przewodów..... | 34 |
| 4.1.8.3. Podłączenie uziemienia..... | 35 |
| 4.1.8.4. Prądy upływnościowe..... | 35 |
| 4.1.8.5. Instalacja elektryczna przemiennika..... | 36 |
| 4.1.8.6. Zastosowanie filtrów sieciowych..... | 36 |
| 4.2. Podłączenie..... | 37 |
| 4.2.1. Zaciski wejść i wyjść listwy zasilającej..... | 39 |
| 4.2.1.1. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 1f 230V dla mocy 0,4~2,2kW..... | 39 |
| 4.2.1.2. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 3f 230V dla mocy 0,4~5,5kW..... | 39 |
| 4.2.1.3. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 3f 400V dla mocy 0,75~11kW..... | 39 |
| 4.2.2. Tabela z zalecanymi przekrojami przewodów zasilających i silnikowych..... | 40 |
| 4.2.3. Zalecane zabezpieczenia..... | 40 |
| 4.2.4. Przełączniki kodujące SW1, S1 i J5..... | 41 |
| 4.2.5. Zaciski sterujące..... | 42 |
| 5. Pomiar prądu, napięcia i mocy w układzie z przemiennikiem częstotliwości..... | 44 |
| 6. Obsługa i proste uruchomienie..... | 45 |
| 6.1. Tryb sterowania..... | 45 |
| 6.2. Tryb ustawiania częstotliwości..... | 45 |
| 6.3. Tryb sterowania dla polecenia pracy..... | 45 |
| 6.4. Stany falownika..... | 45 |
| 6.5. Kompensacja momentu obrotowego dla sterowania skalarne..... | 46 |
| 6.6. Obsługa klawiatury..... | 46 |
| 6.6.1. Sposoby obsługi klawiatury..... | 46 |
| 6.6.2. Przełączanie i wyświetlanie parametrów stanu..... | 46 |
| 6.7. Działanie procesu pomiaru parametrów silnika (autotuning)..... | 47 |
| 7. Szybkie uruchomienie..... | 47 |
| 7.1. Etapy instalacji i uruchomienia falownika EM30..... | 47 |
| 7.2. Przykład instalacji i uruchomienia falownika..... | 48 |
| 7.2.1. Praca z ustaloną częstotliwością, start/stop zadawane z panelu i praca w przód..... | 48 |
| 7.2.2. Praca z ustawianą częstotliwością z klawiatury, start/stop i pracą w przód i wstecz zadawaną poprzez zaciski sterowania..... | 49 |
| 7.2.3. Proces joggowania przy pomocy klawiatury..... | 49 |
| 7.2.4. Praca z zadawaniem częstotliwości poprzez potencjometr, start/stop zadawane poprzez zaciski sterujące..... | 50 |
| 8. Opis parametrów przemiennika..... | 51 |
| 8.1. Parametry podstawowe..... | 51 |
| 8.2. Parametry kontroli sterowania..... | 57 |
| 8.2.1. Tryby zadawania z listwy sterującej..... | 59 |
| 8.3. Parametry wielofunkcyjnych wejść/wyjść..... | 62 |
| 8.3.1. Wybór zadanej wartości PID..... | 67 |
| 8.3.2. Przełączania czasów przyspieszania i zwalniania..... | 67 |
| 8.3.3. Konfiguracja przemiennika do współpracy z zabezpieczeniem termicznym PTC silnika. | 67 |
| 8.3.4. Tabela kodowania prędkości dla sterowania wielobiegowego..... | 68 |
| 8.3.5. Diagnostyka i funkcje symulacji..... | 68 |
| 8.3.5.1. Monitoring stanu wejść cyfrowych..... | 68 |
| 8.3.5.2. Monitoring stanu wejść analogowych..... | 69 |
| 8.3.5.3. Symulacja działania wyjść przekaźnikowych..... | 69 |
| 8.3.5.4. Symulacja działania wyjść analogowych..... | 70 |

| | |
|---|-----|
| 8.3.5.5. Zmiana logiki wejść/wyjść cyfrowych/przełącznikowych..... | 70 |
| 8.4.1. Parametry analogowych wejść/wyjść..... | 70 |
| 8.4.2. Parametry impulsowych wejść/wyjść..... | 74 |
| 8.4.3. Charakterystyki wejść analogowych..... | 76 |
| 8.5. Parametry pracy wielobiegowej..... | 77 |
| 8.6. Parametry pomocnicze i hamowania..... | 79 |
| 8.7. Parametry zabezpieczeń..... | 86 |
| 8.8. Parametry silnika 1..... | 90 |
| 8.9. Parametry protokołu komunikacji..... | 94 |
| 8.10. Parametry regulatora PID..... | 94 |
| 8.10.1. Podłączenie wewnętrznego regulatora PID dla funkcji utrzymania stałego ciśnienia wody..... | 94 |
| 8.10.2. Parametry PID..... | 95 |
| 8.11. Ustawienia zegara..... | 105 |
| 8.12. Parametry kontroli momentu..... | 106 |
| 8.13. Parametry stanu..... | 108 |
| Dodatek 1. Konserwacja..... | 109 |
| Dodatek 2. Silniki..... | 111 |
| Dodatek 2.1. Tabliczka znamionowa silnika serii EVPM..... | 111 |
| Dodatek 2.2. Oznaczenie modelu silnika serii EVPM..... | 111 |
| Dodatek 2.3. Specyfikacja techniczna silników serii EVPM..... | 112 |
| Dodatek 2.4. Lista typów silników serii EVPM..... | 112 |
| Dodatek 2.5. Zestawienia silników serii EVPM z przemiennikami serii EM30..... | 113 |
| Dodatek 2.6. Wymiary montażowe silników..... | 114 |
| Dodatek 2.6.1. Wymiary montażowe silnika z przemiennikami EM30..... | 114 |
| Dodatek 2.7. Instalacja..... | 116 |
| Dodatek 2.8. Rozwiązywanie problemów..... | 116 |
| Dodatek 2.8.1. Zjawiska dźwiękowe, rozróżnienie i usuwanie usterek,..... | 116 |
| Dodatek 2.8.2. Zwarcie w uzwojeniach silnika..... | 116 |
| Dodatek 2.8.3. Przyczyny awarii silników podczas rozruchu, objawy i sposoby ich usuwania..... | 117 |
| Dodatek 2.8.4. Przyczyny awarii przegrzania silników, objawy i sposoby ich eliminacji..... | 117 |
| Dodatek 2.8.5. Przyczyny awarii zbyt dużego prądu silnika, objawy i sposoby ich eliminacji..... | 117 |
| Dodatek 2.8.6. Okresowa konserwacja i prace remontowe..... | 117 |
| Dodatek 3. Przykład okablowania dla trybu 1 (FA00 – 1) regulacji PID..... | 118 |
| Dodatek 4. Przykład okablowania dla trybu 2 (FA00 – 2) regulacji PID..... | 119 |
| Dodatek 5. Podłączenie przetwornika 4-20mA (dwuprzewodowego). Przykład podłączenia oraz parametryzacji przetwornicy:..... | 120 |
| Dodatek 6. Podłączenie przetwornika 0-10V (trójprzewodowego). Przykład podłączenia oraz parametryzacji przetwornicy:..... | 121 |
| Dodatek 7. Aplikacja sterowania układem wentylacji:..... | 122 |
| Dodatek 8. Kody błędów..... | 123 |
| Dodatek 8.1. Tabela błędów..... | 123 |
| Dodatek 8.2. Możliwe awarie i środki ich przeciwdziałania..... | 126 |
| Dodatek 8.3. Tabela zawierająca parametry wyświetlane w kodach od F708 do F710..... | 127 |
| Dodatek 9. Dobór modułów i rezystorów hamujących..... | 127 |
| Dodatek 9.1. Określenie mocy rezystora hamującego:..... | 128 |
| Dodatek 9.2. Opis modułów zewnętrznych..... | 129 |
| Dodatek 10. Zastosowanie dławików i filtrów w układach napędowych..... | 131 |
| Dodatek 11. Zasilanie po szynie DC (w tym fotowoltaika)..... | 133 |


| | |
|---|-----|
| Dodatek 12. Technika 87 Hz..... | 133 |
| Dodatek 13. Dobór wentylatorów do chłodzenia szaf z przebiegnikami..... | 134 |
| Dodatek 14. Momenty dokręcenia przewodów..... | 135 |
| Dodatek 15. Urządzenia peryferyjne powiązane z przebiegnikiem częstotliwością..... | 135 |
| Dodatek 16. Kontrola komunikacji master-slave dla sterowania PID (w układach wielopompowych)..... | 137 |
| Dodatek 17. Warunki gwarancji..... | 140 |
| 17. 1. Ogólne Warunki Gwarancji HF Inverter Polska..... | 140 |
| 17.2. Oświadczenie Gwarancyjne HF INVERTER Polska Sp.C..... | 143 |

1. Zasady bezpiecznej pracy

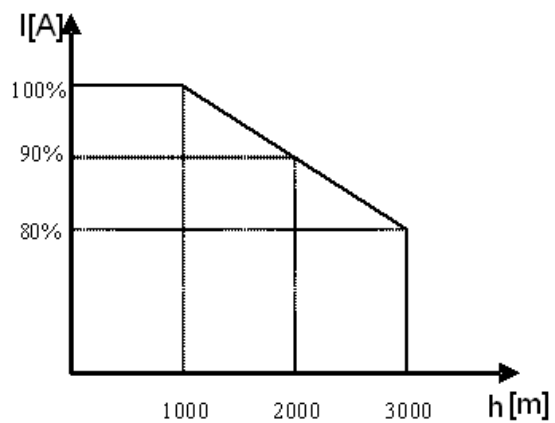
1.1. Wytyczne dotyczące bezpiecznej pracy

|  | <ul style="list-style-type: none"> Tylko wykwalifikowane osoby z stosownymi uprawnieniami mogą się zajmować instalacją przemienników częstotliwości Nie wolno wykonywać żadnych prac, kontroli i wymian elementów składowych przetwornicy kiedy mamy podawane napięcie zasilające. Przed przystąpieniem do tego rodzaju prac należy się upewnić czy układ zasilania jest w sposób pewny i trwały odłączony od przemiennika. Po odłączeniu zasilania należy odczekać przynajmniej czas wyznaczony w tabeli poniżej lub aż napięcie na szynie DC spadnie do wartości 36V DC. Tabela z czasami oczekiwania przed bezpiecznym przystąpieniem do prac przy przemienniku: <table border="1" data-bbox="167 452 1485 533"> <tr> <th>Moc przemiennika</th><th>Minimalny czas oczekiwania</th></tr> <tr> <td>0,4~11</td><td>15min</td></tr> </table> | Moc przemiennika | Minimalny czas oczekiwania | 0,4~11 | 15min |
|--|---|------------------|----------------------------|--------|-------|
| Moc przemiennika | Minimalny czas oczekiwania | | | | |
| 0,4~11 | 15min | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Radiator może podczas pracy ulegać nagrzanu. Nie dotykać ponieważ może dojść do poparzenia. | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Montaż i prace wykonywane przez osoby nieprzeszkolone, bez stosownych uprawnień mogą doprowadzić do pożaru, porażenia prądem elektrycznym lub innych obrażeń Dotykanie zacisków torów prądowych wewnątrz przemiennika grozi porażeniem Nie podłączać zasilania do zacisków wyjściowych U, V, W oraz zacisków ochronnych PE/E Nie instalować przemiennika w miejscach bezpośrednio nasłonecznionych, nie zatykać otworów wentylacyjnych Wszystkie zaślepki i osłony powinny być zainstalowane przed podaniem napięcia celem uniknięcia przypadkowego porażenia | | | | |
|  | <ul style="list-style-type: none"> Części i elementy wewnątrz przemiennika są elektrostatyczne. Należy dokonać pomiarów i podjąć odpowiednie działanie celem uniknięcia wyładowania elektrostatycznego. | | | | |

1.2. Dostawa i montaż

| | |
|--|--|
|  | <ul style="list-style-type: none"> Przemiennika nie wolno instalować w środowisku łatwopalnym i/lub wybuchowym, gdyż może stać się przyczyną pożaru i/lub eksplozji Opcjonalne układy hamowania dynamicznego (rezystory hamujące, moduły hamujące, choppers, układy zwrotu energii) należy zawsze podłączać zgodnie z schematem Nie należy używać przetwornicy jeżeli stwierdzono jakiekolwiek uszkodzenia lub braki w elementach przetwornicy Nie wolno dotykać elementów przemiennika za pośrednictwem mokrych lub wilgotnych narzędzi, ta sama zasada dotyczy elementów ciała ponieważ grozi to porażeniem Należy wybrać odpowiednie miejsce i narzędzia instalacyjne aby zapewnić normalne i bezpieczne funkcjonowanie przetwornicy tak aby uniknąć zranienia lub śmierci Unikać wstrząsów podczas dostawy i montażu Przenosząc lub montując układ nie należy przemiennika trzymać za ruchome osłony ponieważ grozi to przykrym upadkiem Należy przemienniki instalować w miejscach ogólnie niedostępnych, szczególnie z dala od dostępu dzieci Przy instalacjach przemienników na dużej wysokości powyżej 1000m, należy obniżyć wartości znamionowe zgodnie z wykresem obciążenia prądowego w funkcji wysokości. Redukcja mocy (prądu) jest spowodowana pogorszeniem chłodzenia. Do wnętrza przemiennika nie mogą wpaść żadne elementy przewodzące, typu śruby, przewody itp. Podstawowym obowiązkiem podczas instalacji przemiennika jest zapewnienie właściwego uziemienia przemiennika którego rezystancja nie będzie przekraczała 4Ω. Wymagane jest oddzielne uziemienie silnika i przemiennika. Szeregowe łączenie uziemień jest zabronione. Oznaczenia L1 (R), L2 [s], L3 (T) oznaczają zaciski wejściowe, czyli zasilające, a oznaczenia U, V, W oznaczają zaciski wyjściowe, czyli silnikowe. Złe podłączenie może spowodować uszkodzenie urządzenia. Jeżeli mamy kilka przemienników należy je instalować obok siebie z zachowaniem odpowiednich odstępów. Jeśli zachodzi potrzeba montażu urządzeń w kilku rzędach należy zamontować odpowiednie termiczne przekładki izolacyjne, lub instalować urządzenia naprzemiennie. Przewody sterujące powinny być jak najkrótsze, celem uniknięcia zakłóceń indukowanych z innych przewodów i urządzeń. Należy zawsze sprawdzić stan izolacji silnika i przewodów przed pierwszym podłączeniem przemiennika lub kiedy układ był ponad 3 miesiące nieużywany. Ma to na celu wyeliminowanie uszkodzeń modułów IGBT na skutek wadliwej izolacji urządzeń. Nie wolno instalować po stronie wyjściowej żadnych warystorów i kondensatorów ponieważ przebieg napięcia wyjściowego jest falą tętnącą co na skutek podwyższonej amplitudy napięcia wyjściowego może uszkodzić zainstalowane elementy i doprowadzić do uszkodzenia przemiennika. Ponadto nie należy instalować po stronie wyjściowej wyłączników i styczników. |
|--|--|

- Dla układów instalowanych na wysokości powyżej 1000m npm należy uwzględnić pogarszające się możliwości chłodzenia układu, a tym samym malejąca wydajność układu.



Wykres pokazuje w stopień obciążenia prądowego w funkcji wysokości.

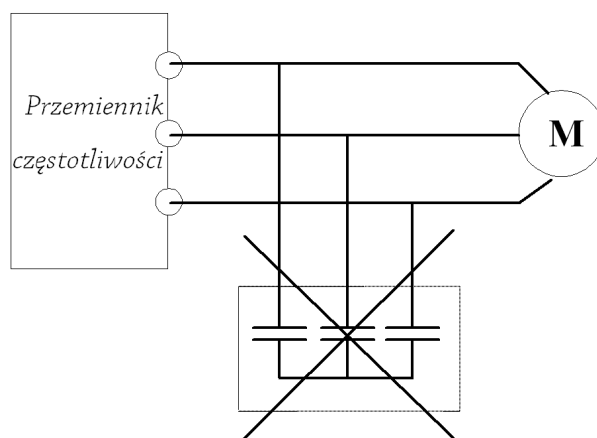
Obniżenie wartości znamionowych można również obliczyć z następującego wzoru:

$$\%I_N = 100 - \frac{x - 1000}{100}$$

x – wysokość n.p.m. urządzenia

%I_N – procent prądu znamionowego

- Strona wyjściowa



Zakaz stosowania kondensatorów na wyjściu!

1.3. Przed użyciem

1.3.1. Sprawdzenie zawartości



Po otrzymaniu produktów należy:

- | |
|---|
| 1. Sprawdzić opakowanie pod kątem uszkodzeń lub zawilgocenia. W przypadku stwierdzenia uszkodzenia lub zawilgocenia należy skontaktować się z regionalnym biurem celem uzgodnienia dalszego postępowania. |
| 2. Zapoznać się z oznaczeniami i danymi technicznymi na opakowaniu urządzenia celem upewnienia się że zamówione urządzenie jest właściwego typu. W przypadku kiedy urządzenie jest niewłaściwego typu należy skontaktować się z regionalnym przedstawicielem celem uzgodnienia dalszego postępowania. |
| 3. Sprawdzić czy na urządzeniu nie ma śladów wody, uszkodzenia lub śladów użytkowania. W przypadku stwierdzenia wymienionych problemów należy skontaktować się z regionalnym przedstawicielem celem uzgodnienia dalszego postępowania. |
| 4. Zapoznać się z oznaczeniami i danymi technicznymi na urządzeniu celem upewnienia się że zamówione urządzenie jest właściwego typu. W przypadku kiedy urządzenie jest niewłaściwego typu należy skontaktować się z regionalnym przedstawicielem celem uzgodnienia dalszego postępowania. |
| 5. Sprawdzić akcesoria związane z urządzeniem, w tym instrukcję obsługi, klawiaturę, karty rozszerzeń itp. W przypadku stwierdzenia braków prosimy o kontakt celem uzgodnienia dalszego postępowania. |

1.3.2. Sprawdzenie danych konfiguracyjnych



Przed przystąpieniem do korzystania z przemiennika należy:

- | |
|--|
| 1. Sprawdzić rodzaj obciążenia celem eliminacji przeciążeń przemiennika podczas pracy, oraz sprawdzić parametry nominalne zasilania silnika. |
| 2. Sprawdzić czy prąd znamionowy silnika jest mniejszy od prądu znamionowego przemiennika. |
| 3. Sprawdzić oczekiwaną dokładność regulacji obciążenia z dokładnością jaką posiada przemiennik. |
| 4. Sprawdzić czy parametry sieci zasilającej są kompatybilne z parametrami zasilania przemiennika. |
| 5. Sprawdzić czy urządzenie musi być wyposażone w opcjonalne akcesoria komunikacyjne. |

1.3.3. Środowisko pracy



Sprawdź poniższe punkty przed faktyczną instalacją i użytkowaniem przemiennika:

- | |
|---|
| 1. Temperatura otoczenia musi być poniżej 40°C. Jeśli temperatura pracy przekracza 40°C, należy zredukować moc przemiennika o 3% na każdy 1°C powyżej 40°C. Powyżej 60°C przetwornica nie może pracować. Uwaga: Dla przemiennika instalowanego wewnątrz, temperatura otoczenia, oznacza temperaturę wewnątrz obiektu zainstalowania. |
| 2. Temperatura otoczenia nie może być niższa od -10°C. Jeśli temperatura jest niższa od -10°C, należy zastosować zewnętrzną grzałkę celem dogrzania. Uwaga: Dla przemiennika instalowanego wewnątrz, temperatura otoczenia, oznacza temperaturę wewnątrz obiektu zainstalowania. |
| 3. Sprawdzić czy wysokość instalacji przemiennika jest poniżej 1000m. Jeśli urządzenie jest instalowane powyżej 1000m, należy zredukować jego moc o 1% na każde 100m. |
| 4. Przemiennik nie może być zainstalowany w miejscu bezpośrednio narażonym na promieniowanie słoneczne, oraz w pobliżu elementów które mogą dostać się do wnętrza radiatora. Jeśli nie jesteśmy w stanie zapewnić takich warunków należy przedsięwziąć środki zaradcze np. specjalny daszek itp. |
| 5. Przemiennik nie może pracować w otoczeniu gazów przewodzących lub łatwopalnych, a zapylenie nie może powodować zapychania radiatora i problemów z oddawaniem ciepła. Jeśli nie jesteśmy w stanie zapewnić takich warunków należy przedsięwziąć środki zaradcze |

1.3.4. Instalacja



Sprawdź poniższe punkty po instalacji:

- | |
|---|
| 1. Należy się upewnić czy obciążalność prądowa kabli wejściowych i wyjściowych jest odpowiednia do przewidywanego obciążenia. |
| 2. Należy sprawdzić czy zainstalowane akcesoria do przemiennika są prawidłowo dobrane i poprawnie zainstalowane. Przewody łączące poszczególne akcesoria powinny być dobrane do przewidywanego obciążenia (dławika sieciowego, filtra sieciowego, dławika wyjściowego, filtra wyjściowego, dławika DC, choppera, rezystora hamującego). |
| 3. Sprawdź czy przemienniki i ich akcesoria (w szczególności dotyczy to dławików i rezystorów hamujących) nie mają styku lub nie są zainstalowane w pobliżu materiałów łatwopalnych. |
| 4. Sprawdź czy wszystkie przewody zasilające i przewody sterujące są prowadzone oddzielnie. Należy sprawdzić czy obwód elektryczny spełnia |

warunki EMC.

5. Sprawdź czy wszystkie punkty są uziemione zgodnie z wymogami przemienników.

6. Sprawdź czy wolna przestrzeń pomiędzy poszczególnymi urządzeniami jest zachowana zgodnie z instrukcją.

7. Należy sprawdzić czy instalacja jest prawidłowa. Przemiennek ze względu na chłodzenie musi być zainstalowany pionowo.

8. Sprawdź czy przewody zasilające i sterujące są poprawnie zamontowane w listwach przyłączeniowych. Należy sprawdzić czy moment z jakim dokręcono śruby jest prawidłowy.

9. Należy sprawdzić czy w przemienniku nie pozostawiono obcych elementów typu przewody, śruby. Jeśli tak, to należy je koniecznie usunąć.

1.3.5. Podstawowe ustawienia



Dostosuj podstawowe ustawienia przemiennika według wytycznych jak poniżej:

1. Wybierz typ silnika, wpisz parametry silnika i wybierz tryb sterowania zgodny z aktualnymi parametrami silnika.

2. Wykonać automatyczne strojenie silnika (autotuning). Jeśli to możliwe odłączyć obciążenie od silnika i wykonać strojenie dynamiczne, jeśli to nie jest możliwe wykonać strojenie statyczne.

3. Ustawić czas przyspieszania i zwalniania w odniesieniu do aktualnego obciążenia.

4. Uruchomić urządzenie np. funkcją joggowania (chodzi o zadanie małej częstotliwości docelowej w granicach 5Hz) i sprawdzić kierunek wirowania. Jeśli jest nieprawidłowy to należy go zmienić np. zamieniając dwie żyły zasilające silnik.

5. Należy ustawić wszystkie parametry sterowania i zabezpieczające. Wówczas układ jest gotowy do pracy.

1.3.6. Uwagi



Prosimy stosować się do punktów poniżej:

- ✓ Zabrania się łączenia zacisków CM, GND, AGND do zacisku N przemiennika oraz zacisku zerowego sieci zasilającej i/lub do wewnętrznych układów zasilających.
- ✓ Przed włączeniem przemiennika należy upewnić się, że został on prawidłowo zainstalowany i obudowa została prawidłowo zmontowana.
- ✓ Zabrania się dotykania zacisków napięciowych włączonego do sieci przemiennika.
- ✓ W przypadku wprowadzenia jakichkolwiek zmian podłączeń lub konserwacji, napraw przemiennika, należy bezwzględnie odłączyć zasilanie.
- ✓ Przemiennek magazynowany dłużej niż 3 miesiące lub przemiennik narażony na zawilgocenie przed podłączeniem do sieci powinien zostać osuszony, a następnie podłączony do sieci i uruchomiony bez obciążenia przynajmniej na 12 godzin. Niezachowanie tej procedury grozi uszkodzeniem przemiennika. Zagrożeniem w tym przypadku jest zawilgocenie układów elektroniki które może doprowadzić do zwarcia, a tym samym uszkodzeń. Ta sama procedura obowiązuje układy zamontowane, które mają przerwę w pracy. W sytuacjach narażenia na zawilgocenie wymagane jest zdemontowanie przemiennika i magazynowanie w suchym pomieszczeniu, lub stosowanie grzałek ogrzewających wnętrze obudowy wraz z higrostatem lub/i termostatem.
- ✓ Nie należy zakrywać otworów radiatora urządzenia.
- ✓ Nie należy podłączać rezystora hamującego do zacisku – (N), a wyłącznie do zacisków P i B
- ✓ Bezwzględnie nie wolno restartować układu, kiedy wirnik silnika jest w ruchu (wyjątek stanowi przypadek aktywowanej funkcji lotnego startu, która działa dla sterowania skalarnego lub wyhamowanie silnika przed startem)!
- ✓ Ingerencja w przemiennik w okresie gwarancyjnym jest zabroniona.
- ✓ Dodatkowo wymaga się, aby ponowne załączanie zasilania następowało po rozładowaniu kondensatorów, czyli w chwili, kiedy wyświetlacz zgaśnie.
- ✓ rozłączanie/załączanie po stronie wtórnej przemiennika podczas pracy jest zabronione,
- ✓ układ chłodzenia przemiennika należy regularnie czyścić i sprawdzać stan wentylatorów
- ✓ należy regularnie sprawdzać stan izolacji okablowania jak również stan połączeń śrubowych (dokręcanie śrub) i samych zacisków (korozja),
- ✓ Jeżeli silnik dłuższy czas będzie pracował na niskich obrotach (mniej niż $35 \pm 30\text{Hz}$), należy zastosować dodatkowe chłodzenie silnika. Podane częstotliwości nie dają pewności nie przegrzania układu, dlatego każdy układ należy rozpatrywać indywidualnie. Dla układów z przemiennikiem częstotliwości zaleca się stosowanie silników z termokontaktem zamontowanym w uzwojeniach, który należy skojarzyć z przemiennikiem.
- ✓ W celu uniknięcia przepięć na szynie DC podczas hamowania silnika, należy zastosować rezystor lub moduł hamujący.
- ✓ Przemiennek częstotliwości EM30 są przeznaczone do zabudowy na silnikach, ścianach, elektrycznych urządzeniach lub maszynach. Ich obudowa pozwala na samodzielną pracę bez stosowania specjalnej obudowy ochronnych.
- ✓ Nie powinno się instalować styczników, układów zmiany kierunku i rozłączników pomiędzy wyjściem przemiennika a silnikiem. Wyjątkiem są względy bezpieczeństwa. W takich szczególnych przypadkach można instalować wyłączniki serwisowe, ale zabezpieczając i pamiętając, że przemiennik nie może być wyłączany i uruchamiany w stanie odblokowanym. W aplikacjach z przerywanym obwodem wyjściowym należy aktywować kontrolę faz wyjściowych (F727-1). Wyłączniki serwisowe muszą być wyposażone w styk pomocniczy NO, wyprzedzający który będzie za pomocą jednego z wejść cyfrowych falownika blokował tranzystory wyjściowe (F316...F321=9) z kodem błędu ESP dla ujemnej logiki (F325=1),

Przemiennek z silnikiem powinien mieć trwałe połączenie!

- ✓ Nie są to urządzenia przeznaczone do wykorzystania w gospodarstwie domowym, lecz jako elementy przeznaczone do eksploatacji w warunkach przemysłowych lub profesjonalnych zgodnie z normą EN61000-3-2.
- ✓ Przewód silnikowy powinien być możliwie jak najkrótszy, aby zredukować poziom zakłóceń i prądy upływnościowe.
- ✓ W przypadku zabudowania przemiennika częstotliwości w maszynie, nie wolno maszyny uruchomić, dopóki nie zostanie stwierdzona zgodność maszyny z dyrektywami UE98/37/EG (dyrektywy maszynowe), 89/336/EWG (dyrektywa kompatybilności elektromagnetycznej) oraz normy EN60204.

- ✓ Aby spełnić wymogi kompatybilności elektromagnetycznej (EMC), należy korzystać z ekranowanego/zbrojonego przewodu silnikowego.

1.4. Użytkowanie



Przeczytaj poniższe punkty i zaplanuj prace

1. Wymiana elementów zużywających się:

- ✓ zwykle żywotność wentylatora chłodzącego wynosi 2-4 lata. Uszkodzeniom mogą ulegać łożyska wentylatorów lub ich łopatki, co objawia się zbyt dużym hałasem lub wibracjami podczas rozruchu. Żywotność jest uzależniona od warunków pracy. Wymiany powinno się dokonywać na podstawie czasu pracy lub obserwacji układu. Wentylator chłodzący nie podlega gwarancji!
- ✓ Zwykle żywotność kondensatorów elektrolitycznych na zasilaczu wynosi 4-6 lat, a na szynie DC do 10 lat. Starzenie jest uzależnione od stabilności zasilania, temperatury otoczenia, przeciążeń prądowych i napięciowych. Objawami uszkodzenia kondensatorów jest wypływający elektrolit, wybrzuszenia obudowy lub bezpiecznika kondensatora, uszkodzenia rezystorów zabezpieczających kondensatory, zmniejszenie pojemności kondensatorów. Wymiany powinno się dokonywać na podstawie czasu pracy lub obserwacji układu.

2. Przechowywanie:

- ✓ w oryginalnym opakowaniu
- ✓ w suchym miejscu
- ✓ przemiennik niepodłączony do sieci przez więcej niż 3 miesiące należy zasilic bez obciążenia przynajmniej na 12 godzin.
- ✓ układ zawilgocony należy przed podłączeniem osuszyć i podłączyć jak wyżej

3. Codzienna konserwacja:

- ✓ wilgotność, kurz, temperatura zmniejszają żywotność układu, więc należy takie zjawiska eliminować,
- ✓ należy sprawdzać dźwięk pracy silnika
- ✓ należy sprawdzać wibracje silnika podczas pracy
- ✓ sprawdzać stan izolacji przewodów zasilających
- ✓ sprawdzać stan połączeń

Odpowiednia czystość, konserwacja i dbałość zapewni długą i bezawaryjną pracę układu. Bardzo ważnym elementem jest również odpowiednia parametryzacja układu (kody z grupy 800), nie tylko przed pierwszym uruchomieniem, ale również okresowa parametryzacja (parametry zmieniają się na skutek starzenia, zużycia, itp. silnika). Źle wykonana grozi uszkodzeniem napędu lub nieprawidłową pracą silnika. W tym celu należy zwrócić uwagę na dźwięk, jaki wydaje silnik, równomierność jego pracy i sprawdzić pobierany prąd zarówno w stanie jałowym jak i obciążenia. Nasz wysoko zaawansowany napęd opiera swoją pracę na algorytmie matematycznym, dla tego tak ważne jest właściwe wpisanie parametrów silnika i jego podłączenie. Dzięki temu wzrasta kultura pracy samego silnika oraz znacząco poprawia się sprawność napędu. Jest to jeden z naszych wyróżników względem konkurencji.

Uwaga: Jeśli przemiennik będzie pracował w zapyleniu, należy podejmować regularne czyszczenie radiatora i wentylatorów chłodzących. Podwyższenie temperatury urządzenia będzie skracała jego żywotność. I tak podwyższenie temperatury pracy urządzenia o 10°C powoduje skrócenie żywotności urządzenia o połowę.

4. Utylizacja:



Urządzeń zawierających podzespoły elektryczne nie należy usuwać wraz z odpadami domowymi. Należy je zbierać oddzielnie, zgodnie z ważnymi i aktualnie obowiązującymi lokalnymi przepisami prawa.

1.5. Spełniane normy

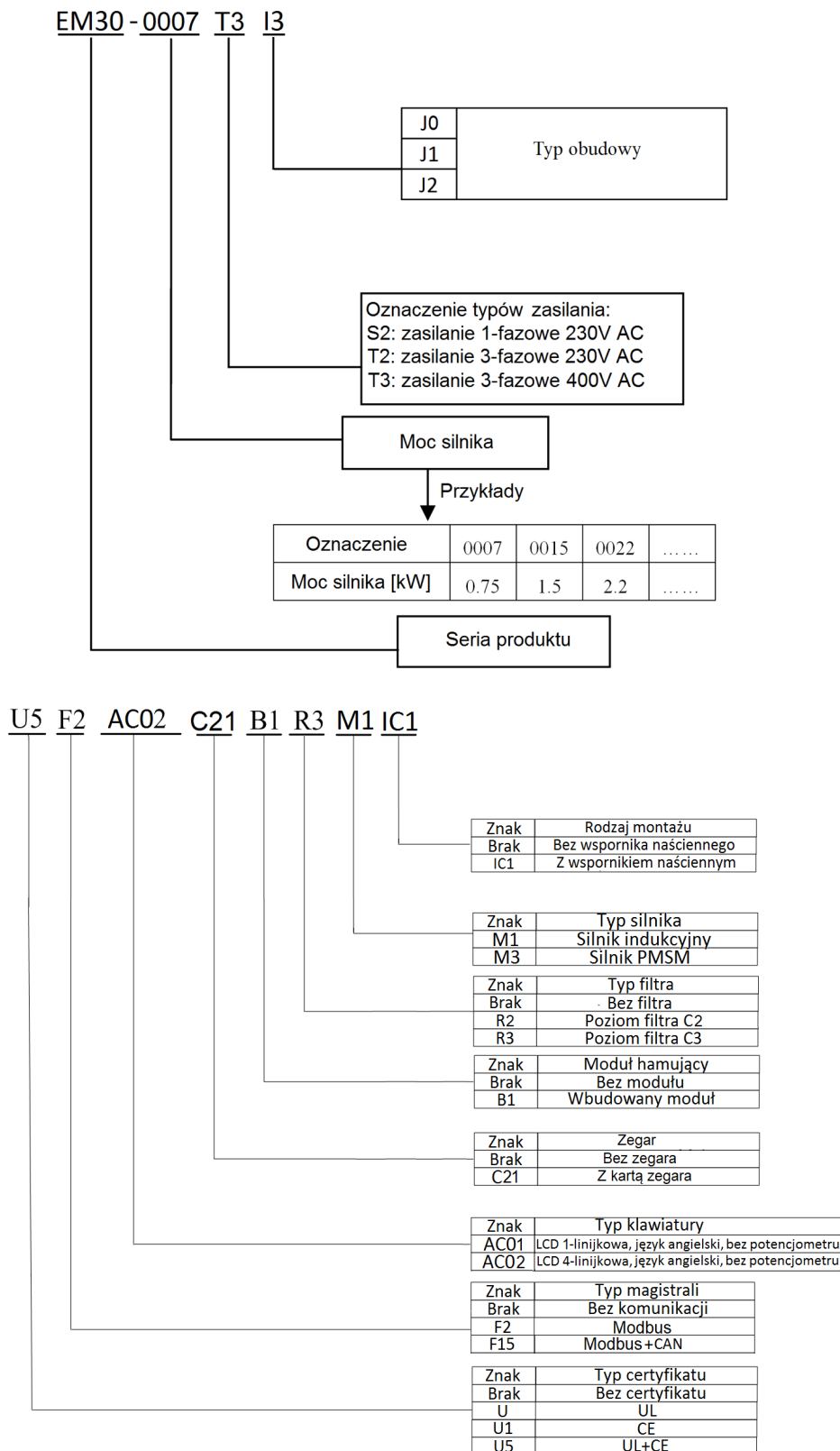
- IEC/EN 61800-5-1: 2007: Elektryczne układy napędowe mocy o regulowanej prędkości. Cz. 5-1, Wymagania dotyczące bezpieczeństwa - elektryczne, ciepłe i energetyczne.
- IEC/EN 61800-3: 2004/ +A1: 2012: Elektryczne układy napędowe mocy o regulowanej prędkości — Część 3: Wymagania dotyczące EMC i specjalne metody badań
- IEC 529(1989)/EN60529: Stopień ochrony aparatu lub urządzenia elektrycznego przed penetracją czynników zewnętrznych. Oznaczenie stopień IP (ang. IP Codes) składa się z liter IP i dwóch do czterech znaków, z których pierwszy oznacza odporność na penetrację ciał stałych, a drugi na penetrację wody np.: IP20, IP55, IP66.

2. Produkty

2.1. Seria EM30




2.1.1. Oznaczenie modeli serii EM30

Przykład oznaczenia modelu – przemiennik częstotliwości z zasilaniem trójfazowym o mocy 0,75kW serii EM30.



2.1.2. Tabliczka znamionowa przemiennika częstotliwości serii EM30.

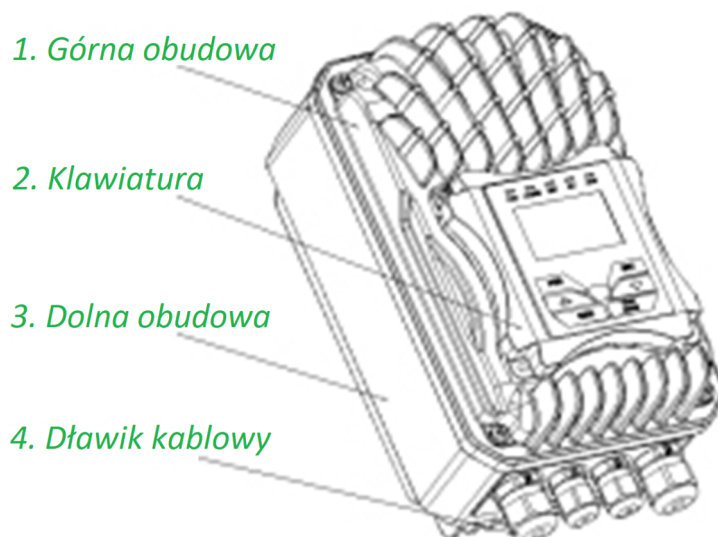
Przykład wypełnienia tabliczki przemiennika o mocy znamionowej 7,5kW, zasilaniu trójfazowym o zakresie napięć 380-480V, 50/60Hz, o znamionowym prądzie wyjściowym 17A, i napięciu wyjściowym od 0~napięcie zasilania.

| <div>  EURA DRIVES ELECTRIC CO.,LTD </div> | | | |
|--|----------------------------|---|--------------------------|
| MODEL | EM30-0075T3J2 | OPTION | U1F2AC02B1R3M1IC1 |
| INPUT | 3 PH AC 380-480 V | 50/60 Hz | |
| OUTPUT | 3 PH 17 A 0-Input V | 7.5 kW | |
| <div>  IP66 </div> | | <div>  BAR CODE </div> | |
| SW NO. 1.00 | | Made in China | |

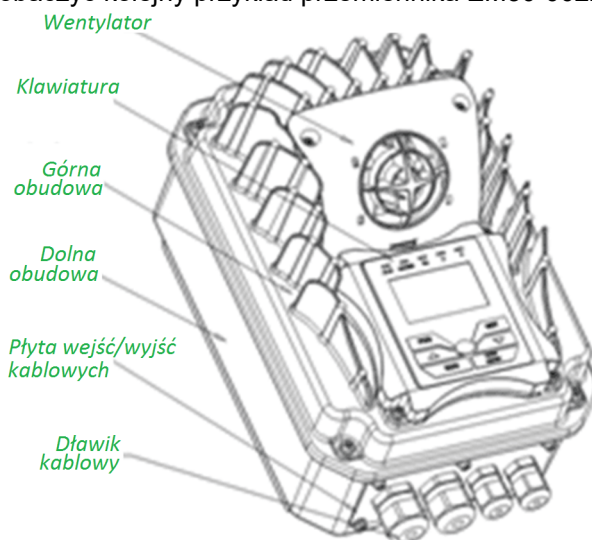
Uwaga: Typ przemiennika składa się z wartości kodowej modelu jako podstawy i opcji wykonania. Przy składaniu zamówienia należy dokładnie wpisać kompletny typ urządzenia celem uniknięcia pomyłek. Dodatkowo można wypunktować poszczególne parametry i opcje przemiennika.

2.1.3. Budowa przemienników EM30

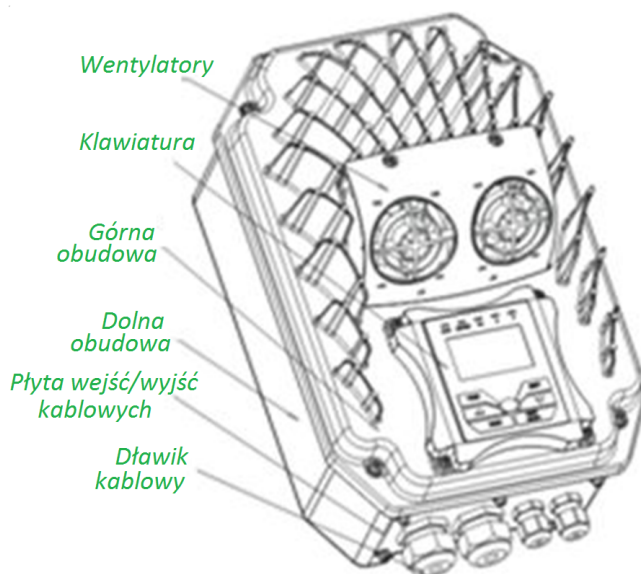
Przemienniki serii EM30 dostępne są w obudowie która jest odlewem aluminiowym. Obudowa przemiennika posiada unikalny kształt, jest ergonomiczna, wytrzymała, cechuje ją wysoki współczynnik odprowadzania ciepła, wysoka jakość wykonania i powierzchnia na której nie pozostają ślady po palcach. Na rysunku poniżej można zobaczyć przykład przemiennika EM30-0007T3J0:



Na rysunku poniżej można zobaczyć kolejny przykład przemiennika EM30-0022T3J1:



Doskonały projekt obudowy przemiennika z przyłączem silnikowym lub mocowaniem naściennym. Zdejmowana górna obudowa ułatwia prace montażowe. Na rysunku poniżej przykład przemiennika EM30-0075T3J2:



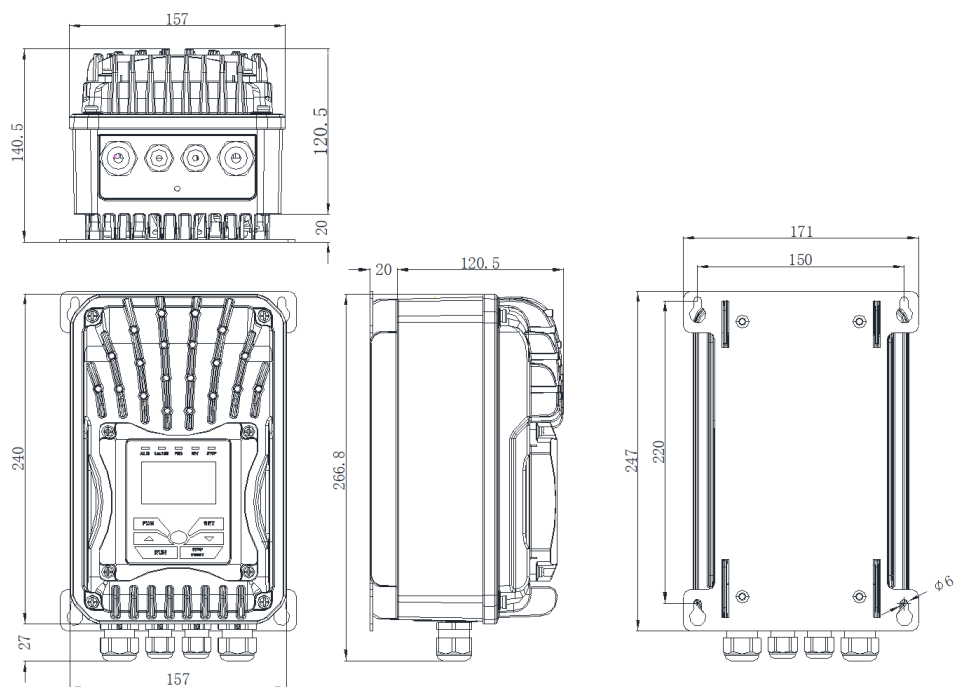
2.1.4. Typy przemienników.

Typy przemienników serii EM30

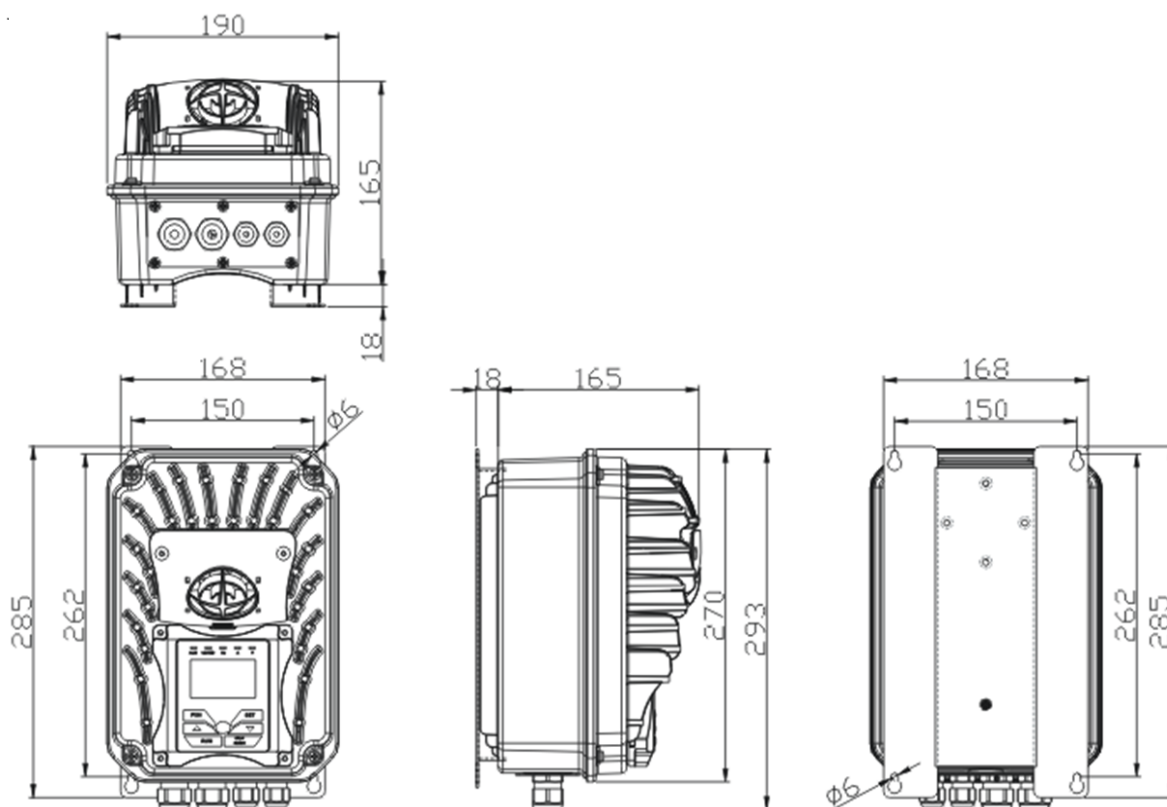
| TYP | Moc kW | Prąd wyjściowy A | Kod obudowy | System chłodzenia | Waga kg | Sprawność % | Zasilanie i obudowa |
|-------------|--------|------------------|-------------|-------------------|---------|-------------|---|
| EM30-0004S2 | 0.4 | 2.5 | J0 | grawitacyjne | 2,7 | ≥ 95 | 1-fazowe zasilanie 230V Obudowa metalowa |
| EM30-0007S2 | 0.75 | 4.5 | | wymuszone | 2,8 | ≥ 96 | |
| EM30-0015S2 | 1.5 | 7 | | wymuszone | 2,9 | ≥ 96 | |
| EM30-0004S2 | 0.4 | 2.5 | J1 | grawitacyjne | 2,4 | ≥ 95 | |
| EM30-0007S2 | 0.75 | 4.5 | | wymuszone | 2,5 | ≥ 96 | |
| EM30-0015S2 | 1.5 | 7 | | wymuszone | 2,7 | ≥ 96 | |
| EM30-0022S2 | 2.2 | 10 | | wymuszone | 2,9 | ≥ 96 | |
| EM30-0004T2 | 0.4 | 2.5 | J0 | grawitacyjne | 2,7 | ≥ 95 | 3-fazowe zasilanie 230V Obudowa metalowa |
| EM30-0007T2 | 0.75 | 4.5 | | wymuszone | 2,8 | ≥ 95 | |
| EM30-0015T2 | 1.5 | 7 | | wymuszone | 2,9 | ≥ 96 | |
| EM30-0004T2 | 0.4 | 2.5 | J1 | grawitacyjne | 2,4 | ≥ 95 | |
| EM30-0007T2 | 0.75 | 4.5 | | wymuszone | 2,5 | ≥ 95 | |
| EM30-0015T2 | 1.5 | 7 | | wymuszone | 2,7 | ≥ 96 | |
| EM30-0022T2 | 2.2 | 10 | | wymuszone | 2,8 | ≥ 96 | |
| EM30-0030T2 | 3.0 | 12 | J2 | wymuszone | 2,9 | ≥ 96 | |
| EM30-0040T2 | 4.0 | 17 | | wymuszone | 6 | ≥ 96 | |
| EM30-0055T2 | 5.5 | 21 | J2 | wymuszone | 6,1 | ≥ 96 | |
| EM30-0007T3 | 0.75 | 2 | | wymuszone | 6,1 | ≥ 96 | |
| EM30-0007T3 | 0.75 | 2 | J1 | grawitacyjne | 3,0 | ≥ 95 | 3-fazowe zasilanie 400V Obudowa metalowa |
| EM30-0015T3 | 1.5 | 4 | | wymuszone | 3,2 | ≥ 95 | |
| EM30-0007T3 | 0.75 | 2 | | grawitacyjne | 2,5 | ≥ 95 | |
| EM30-0015T3 | 1.5 | 4 | | grawitacyjne | 2,7 | ≥ 95 | |
| EM30-0022T3 | 2.2 | 6.5 | | wymuszone | 2,8 | ≥ 96 | |
| EM30-0030T3 | 3.0 | 7.6 | J2 | wymuszone | 2,9 | ≥ 96 | |
| EM30-0040T3 | 4.0 | 9 | | wymuszone | 3,0 | ≥ 96 | |
| EM30-0055T3 | 5.5 | 12 | | wymuszone | 6,1 | ≥ 96 | |
| EM30-0075T3 | 7.5 | 17 | | wymuszone | 6,2 | ≥ 96 | |
| EM30-0110T3 | 11 | 23 | | wymuszone | 6,3 | ≥ 96 | |

2.1.5. Wymiary EM30

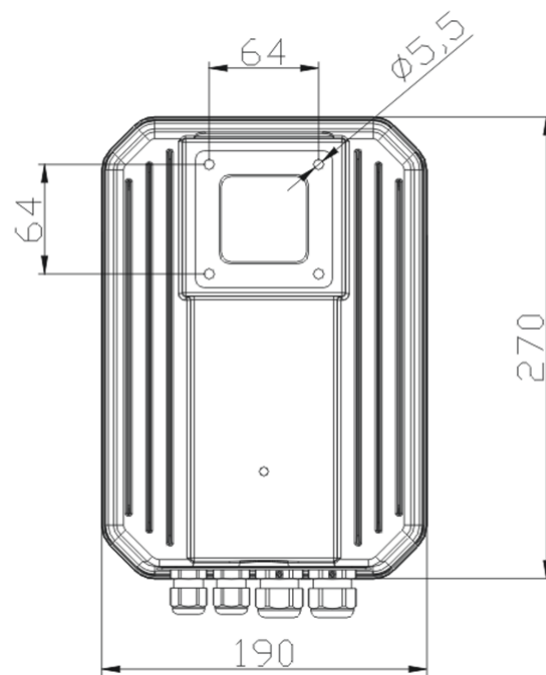
| Kod obudowy | Wymiary zewnętrzne (A×B×H) | Wymiary montażowe (W×L) | Śruby montażowe | Uwagi |
|-------------|----------------------------|-------------------------|-----------------|------------------|
| J0 | 240x157x140.5 | 150x220 | M5 | Obudowa metalowa |
| J1 | 270x190x165 | 150x262 | | |
| J2 | 338x228x193.5 | 191x313 | | |



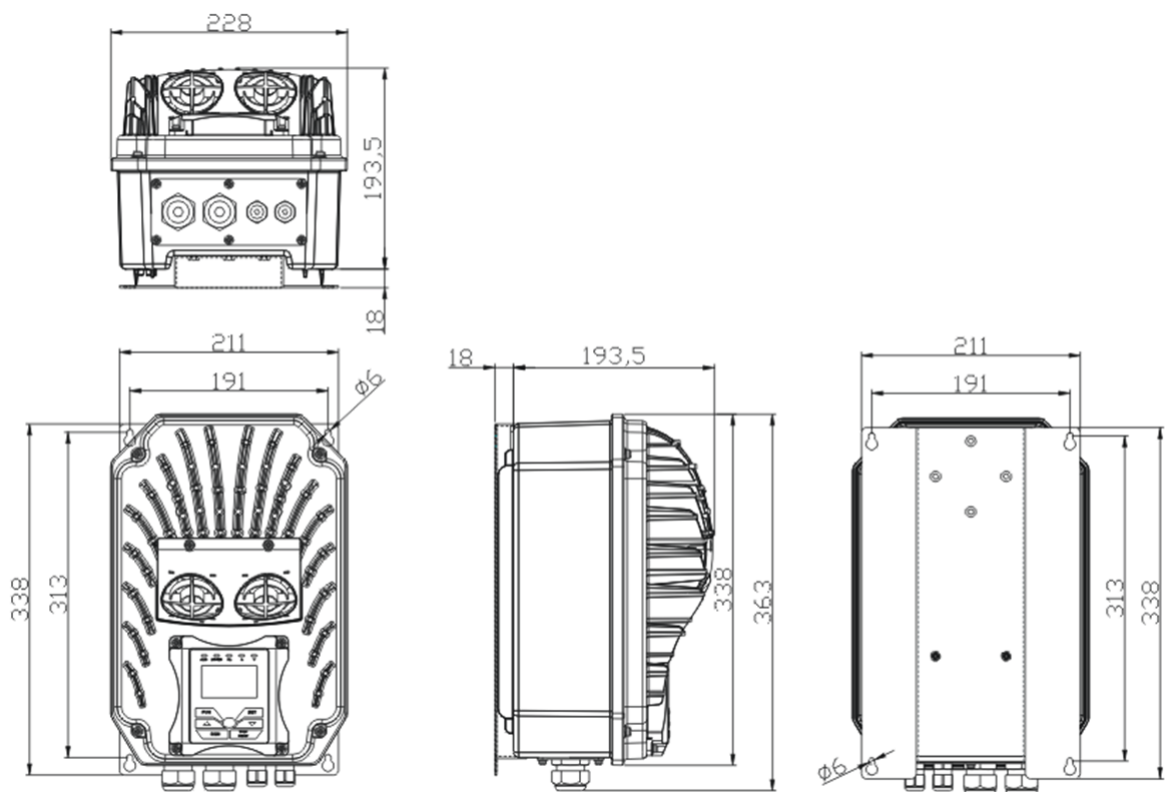
Obudowa J0



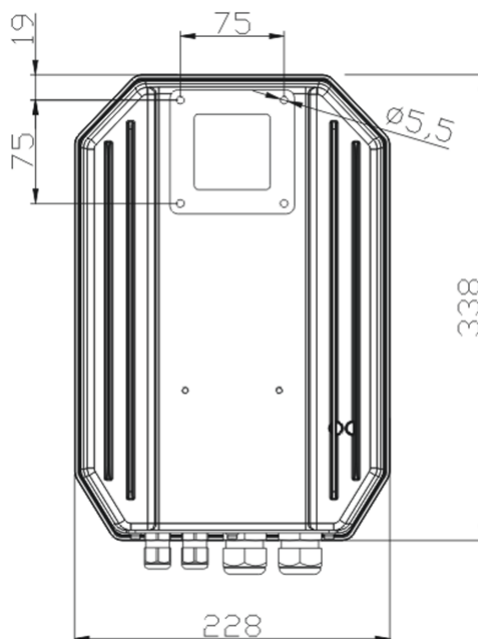
Obudowa J1



Mocowanie pod silnik dla obudowy J1



Obudowa J2



Mocowanie pod silnik dla obudowy J2

2.2. Parametry przemiennika częstotliwości EM30

| Parametr | | Opis |
|-----------------|--|--|
| Wejście | Napięcie | T3 ~ 380-480V (+10%, -15%), S2/T2 ~ 220-240V ±15% |
| | Częstotliwość | 50/60Hz ±5% |
| Wyjście | Napięcie | trójfazowe 0~napięcie zasilające [V] |
| | Częstotliwości | 0.0~590.0Hz (rozdzielczość częstotliwości 0.01Hz). Dla sterowania SVC (sterowanie wektorowe w otwartej pętli) do 500Hz. |
| | Zdolność przeciążenia | 150% prądu znamionowego w czasie 60s |
| Parametry pracy | Rozdzielczość zadawania częstotliwości | - zadawanie cyfrowe: 0.01Hz, - zadawanie analogowe: max. częstotliwość×0.1% |
| | Rodzaj sterowania | sterowanie skalarne VVVF (Variable Voltage Variable Frequency), sterowanie wektorowe SVC w otwartej pętli sterowanie wektorowe proste/pseudowektor (vector control 1) sterowanie SVC silnikami synchronicznymi PMSM |
| | Sterowanie U/f (VVVF) | charakterystyka liniowa krzywej U/f, charakterystyka kwadratowa U/f, charakterystyka dowolnie zdefiniowana, autokorekcja momentu (energooszczędność) |
| | Moment początkowy | 150% momentu przy 0.5Hz dla sterowania SVC 100% momentu przy 5% prędkości znamionowej dla silników PMSM |
| | Zakres kontroli prędkości | 1:100 dla sterowania SVC 1:20 dla sterowania SVC silnikami PMSM |
| | Dokładność kontroli prędkości | ±0,5% dla sterowania SVC |
| | Dokładność kontroli momentu | ±5% dla sterowania SVC |
| | Wzmocnienie momentu | - ręczne wzmocnienie w zakresie 1~20 krzywych, auto wzmocnienie |
| | Częstotliwość nośna | 0,8kHz~16kHz (wybierana losowo lub ustawiana na stałe F159) |
| | Rodzaj startu | Bezpośredni, lotny start (obracającego się silnika) dla sterowania skalarnego VVVF |
| | Hamowanie | Hamowanie prądem stałym dla częstotliwości 0,2 ~ 50,00Hz, czasu 0,00 ~ 30,00s, prąd hamowania 0,0~100% |
| | Tryb modulacji | SV PWM |
| Sterowanie | Zadawanie częstotliwości | <ul style="list-style-type: none"> • przyciskami na panelu "▲/▼", • sygnałem analogowym napięciowym (0~5V lub 0~10V) lub prądowym (0~20mA), • poprzez łącze komunikacyjne RS485, • z zacisków „UP” i „DOWN” • zadawanie z pracy automatycznej układu lub kombinacja wejść cyfrowych • sygnałem mieszanym |
| | Regulator PID | wbudowany regulator PID pozwalający w prosty sposób utrzymywać zadaną wartość w zależności od sprzężenia |
| | Praca wielobiegową i automatyczną | Możliwość ustawienia do 15 stałych prędkości na wejściach cyfrowych, lub możliwość pracy automatycznej do 8 kroków. |

| | | |
|---|--|--|
| | Ustawianie prędkości nadrzędnych (JOG) | Istnieje możliwość zdefiniowania stałej prędkości, która będzie miarą najwyższy status. W tym zakresie ustawiamy również czas przyspieszania i zwalniania. |
| | Automatyczna regulacja napięcia AVR | W przypadku zmian napięcia zasilającego układ będzie stabilizował napięcie wyjściowe |
| | Start/Stop | panelem operatorskim, łączem komunikacyjnym RS485, listwą zaciskową |
| | Sposoby zadawania sygnału start | <ul style="list-style-type: none"> • klawiatura • listwa sterująca • protokół komunikacyjny |
| | Źródła zadawania częstotliwości | <ul style="list-style-type: none"> • cyfrowe • analogowe • protokół komunikacyjny |
| | Źródła częstotliwości | Mamy 7 rodzajów źródeł częstotliwości (F207) |
| | Wejścia analogowe | 2 kanały analogowe AI1 i AI2 |
| | Wyjścia analogowe | 2 kanały analogowe AO1 i AO2 |
| | Wejścia cyfrowe | 5 wejść cyfrowych ogólnego przeznaczenia plus 1 szybkie wejście cyfrowe (impulsowe), max. częstotliwość 100kHz, wewnętrzna impedancja 3,3kΩ |
| | Wyjście cyfrowe | 1 wyjście cyfrowe DO1 |
| Opcje dodatkowe | Wyjście przekaźnikowe | 2 wyjścia przekaźnikowe |
| | Pozostałe | Wbudowane dopasowanie PID, wyhamowanie oscylacji, wspólna magistrala DC, automatyczna modulacja, szybkie automatyczne ograniczenie prądu, automatyczna regulacja napięcia na szynie DC, funkcja samodiagnozowanie listwy I/O |
| Filtr EMC, układ hamowania dynamicznego, protokół komunikacyjny, zewnętrzna klawiatura. | | |
| Warunki pracy | Środowisko pracy | wolne od bezpośredniego nasłonecznienia, gazów żrących i palnych, kurzu, żrących pyłów, pary, soli itp. |
| | Temperatura | -10°C/+40°C |
| | Wibracje | poniżej 4G (przyspieszenie) |
| | Wysokość pracy n.p.m. | poniżej 1000 metrów nad poziomem morza |
| Funkcja ochronne | 1. zanik fazy napięcia zasilającego 2. przekroczenie napięcia, przekroczenie prądu, 3. przeciążenie przemiennika częstotliwości, 4. przeciążenie silnika, 5. problem z pomiarem prądu, problem z urządzeniem peryferyjnym, 6. złe hasło użytkownika – ingerencja z zewnątrz, 7. kontrola braku fazy na wyjściu 8. przekroczenie napięcia na szynie DC 9. blokada prądu 10. przegrzanie przemiennika, 11. zbyt niskie napięcie zasilające 12. kontrola wejścia analogowego, kontrola sygnału ciśnienia 13. zewnętrzne zakłócenia 14. zbyt małe obciążenie 15. kontrola ciśnienia 16. przegrzanie silnika 17. błąd odczytu/zapisu do pamięci EEPROM 18. kontrola komunikacji 19. kontrola funkcji lotnego startu 20. kontrola silnika PMSM 21. kontrola uziemienia Wszystkie funkcje i szczegóły w grupie kodów F700. | |
| | Klawiatura | Wyświetlacz 4-linijkowy LCD Wyświetla informacje tekstowe |
| | Kopiowanie parametrów | Można kopiować na klawiaturę i zewnętrzny moduł pamięci |
| Obudowa | IP66 wg normy PN-EN60529:2003 | |
| Zakres silników | 0,4kW~11kW | |
| Sprawność | ≥ 93 | |
| Pozostałe | Tryb chłodzenia | Wymuszone chłodzenie obce |
| | Moduł hamowania | Wbudowany w pełnym zakresie, możliwość podłączenia modułu zewnętrznego |
| | Wentylator | Wbudowany w obudowę i zasilany z układu wewnętrznego, stopień izolacji IP66 |
| | Sposoby montażu | Naścienny lub na silnikowy |

1. Jeśli napięcie zasilające jest wyższe niż 420V, skontaktuj się z dostawcą przed dokonaniem zamówienia.
2. Dla różnych wartości napięcia zasilania, użytkownik może dostosować napięcie hamowania za pomocą dedykowanych funkcji. Jeśli użytkownik zwiększy wartość napięcia początkowe, należy również zwiększyć moc rezystora hamującego.

2.3. Opcjonalne akcesoria

Jeśli zachodzi taka potrzeba można dodatkowo zamówić opcjonalne akcesoria.

2.3.1. Do zewnętrznej klawiatury

| Zakres mocy | Oznaczenie | Uwagi |
|-------------|------------|---|
| 0,4~11kW | AD-A01 | Należy podać długość przewodu łączącego klawiaturę z przemiennikiem |

2.3.2. Adaptery do montażu na silnikowej skrzynki przyłączeniowej 1

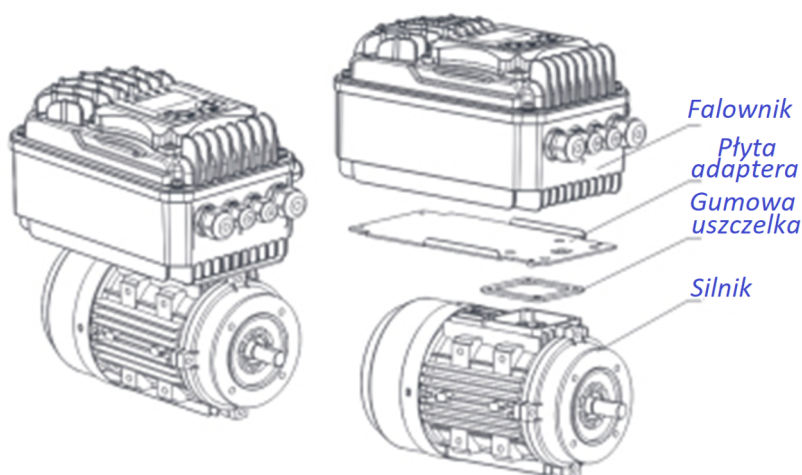
| Zakres mocy | Obudowa | Kod adaptera |
|-----------------------------|---------|--------------|
| 0,4~0,75kW: S2/T2/T3 | J1 | EJ1ZJ01 |
| 1,5~3kW: S2/T2/T3 | J1 | EJ1ZJ02 |
| 4kW: T3 | J1 | EJ1ZJ03 |
| 5,5~11kW: T3 4~5,5kW: T2 | J2 | EJ2ZJ01 |

2.3.3. Adaptery do montażu na silnikowej skrzynki przyłączeniowej 2 (wersje pompowe)

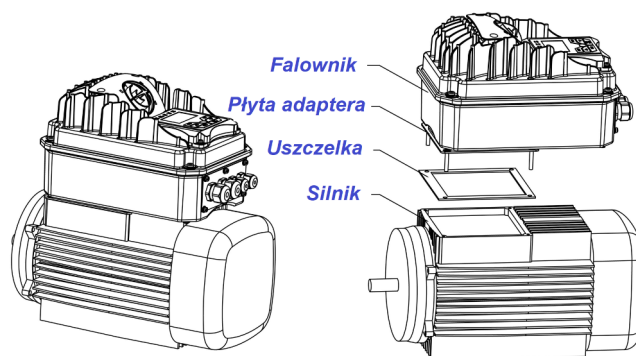
| Zakres mocy | Oznaczenie płyty |
|----------------|------------------|
| S2: 0,4~1,5kW | EJ0ZJ11 |
| T2: 0,4~1,5kW | |
| T3: 0,75~1,5kW | |
| S2: 0,4~2,2kW | EJ1ZJ11 |
| T2: 0,4~3kW | |
| T3: 0,75~4kW | |
| T2: 4~5,5kW | EJ2ZJ11 |
| T3: 5,5~11kW | |

Uwaga: jeśli użytkownik chce zastosować falownik serii EM30 w opcji obudowy J0 do instalacji na silniku, prosimy podać przy zamówieniu wymiary puszeki przyłączeniowej silnika.

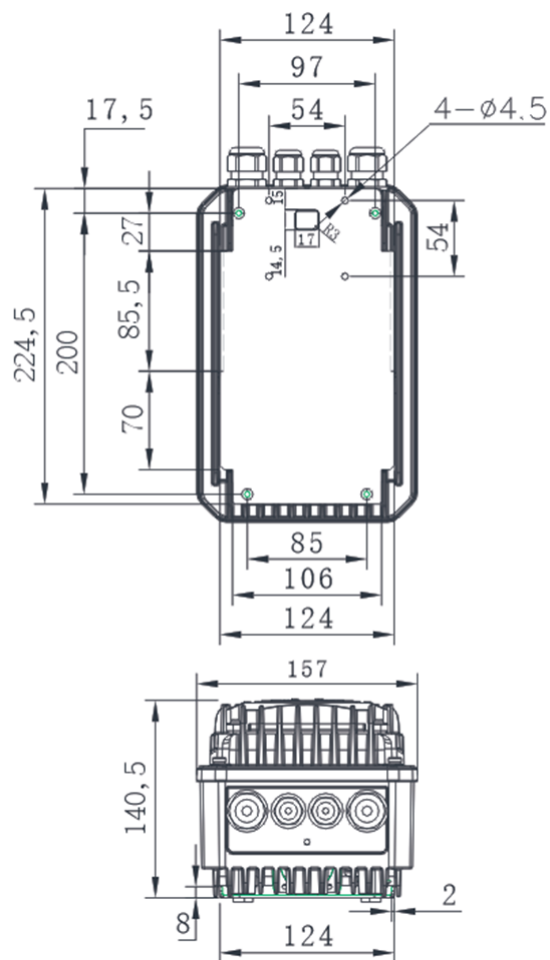
Jeśli odstęp między puszką przyłączeniową silnika, a obudową falownika EM30 z płytą adaptera jest zbyt mała, należy dodatkowo zastosować adapter dystansujący z serii EJ1ZJ0x.



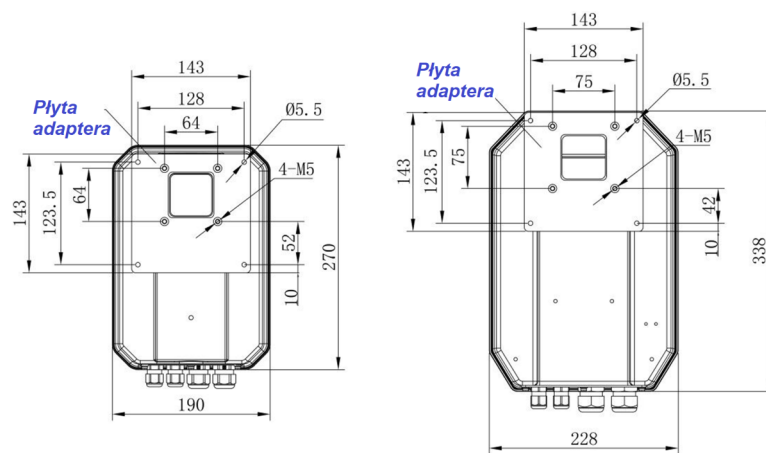
Instalacja płyty adaptera J0 montażu na silnikowej dla skrzynki 2



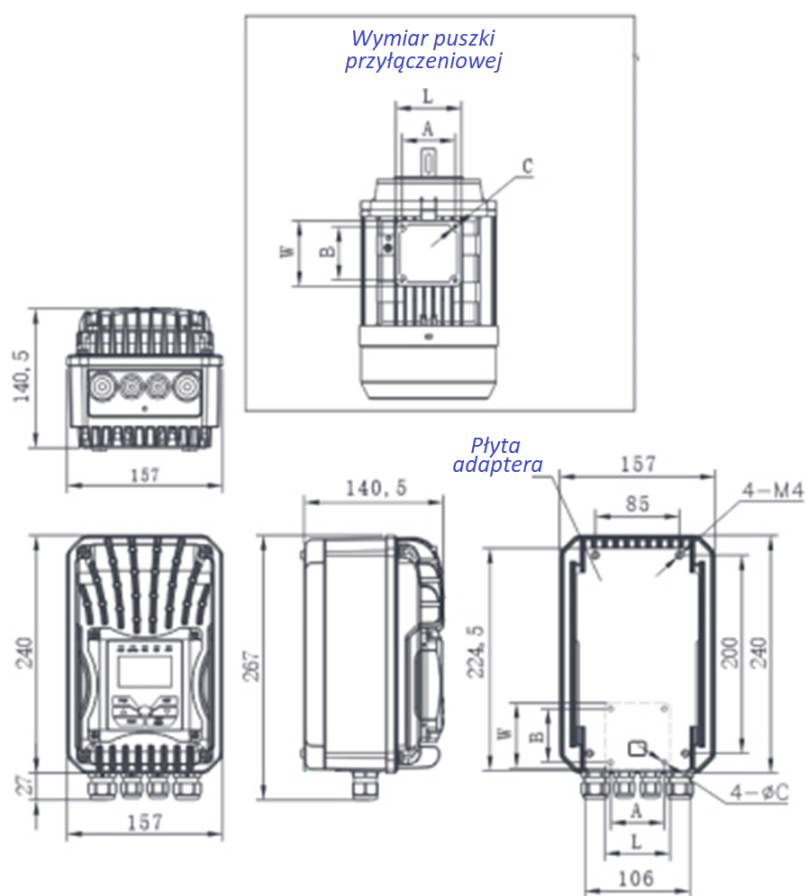
Instalacja płyty adaptera J1/J2 montażu na silnikowego dla skrzynki 2



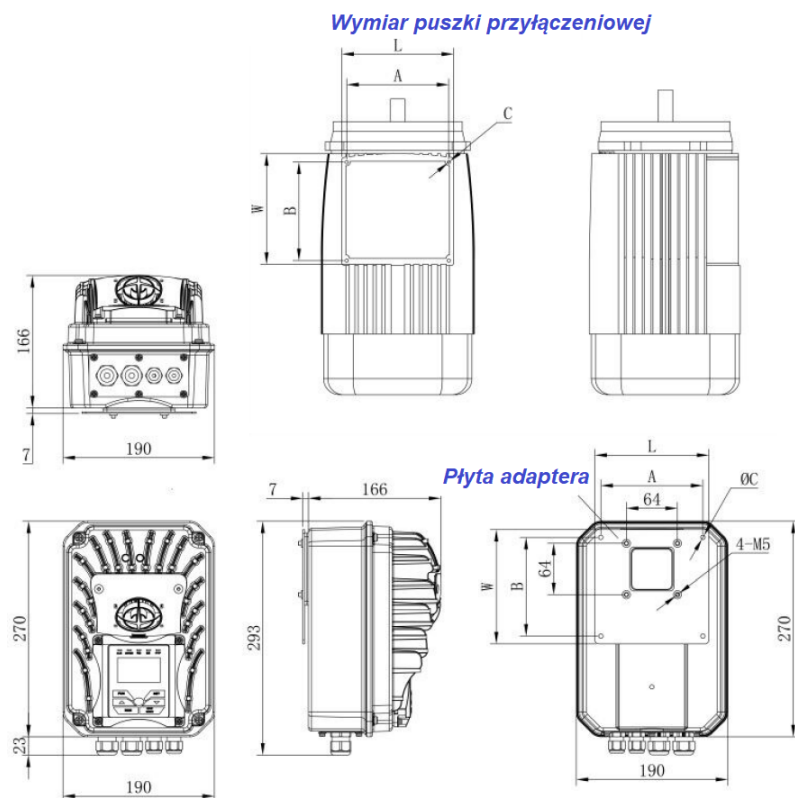
Wymiary metalowej płyty adaptera dla obudowy J0



Wymiary metalowych płyt adapterów dla obudów J1 i J2

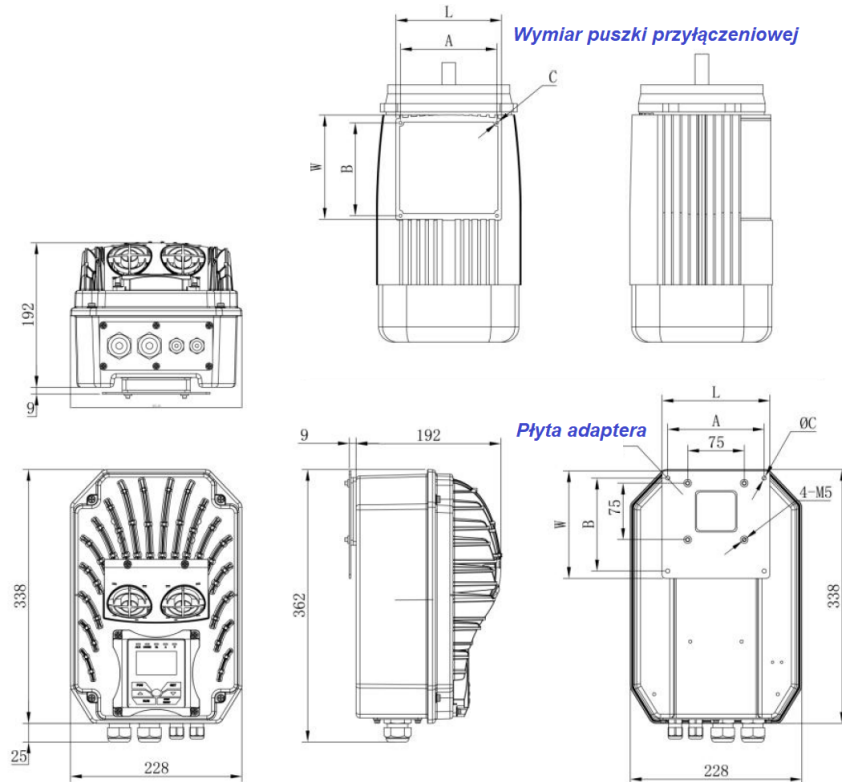


Wymiary dla obudowy J0 wraz z płytą adaptera



Wymiary dla obudowy J1 wraz z płytą adaptera

Uwagi: Wymiary L, W są zewnętrznym rozmiarem podstawy skrzynki przyłączeniowej silnika, wymiary A, B są rozmiarem montażowym podstawy skrzynki przyłączeniowej silnika, C to rozmiar otworu na śrubę między płytą adaptera a podstawą skrzynki przyłączeniowej silnika.



Wymiary dla obudowy J2 wraz z płytą adaptera

Uwagi: Wymiary L, W są zewnętrznym rozmiarem podstawy skrzynki przyłączeniowej silnika, wymiary A, B są

rozmiarem montażowym podstawy skrzynki przyłączeniowej silnika, C to rozmiar otworu na śrubę między płytą adaptera a podstawą skrzynki przyłączeniowej silnika.

2.3.4. Metalowe płyty do montażu naściennego

| Zakres mocy | Oznaczenie płyty |
|----------------|------------------|
| S2: 0,4~1,5kW | ICJ01 |
| T2: 0,4~1,5kW | |
| T3: 0,75~1,5kW | |
| S2: 0,4~2,2kW | ICJ11 |
| T2: 0,4~3kW | |
| T3: 0,75~4kW | |
| T2: 4~5,5kW | ICJ21 |
| T3: 5,5~11kW | |

2.3.5. Zewnętrzne wyposażenie klawiatury do EM30

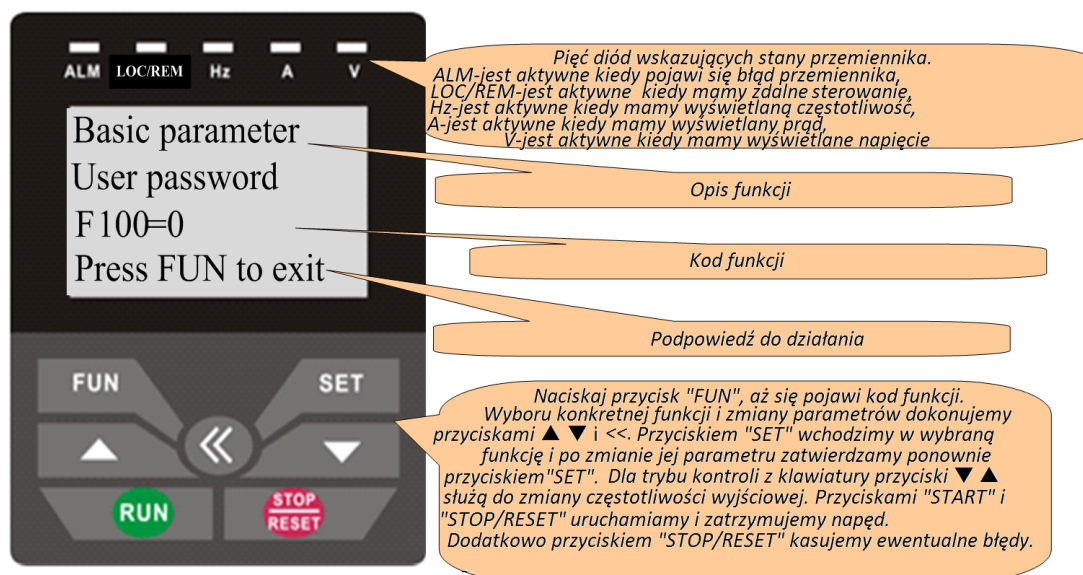
| Typ obudowy | Wielkość dławika typu M | Średnica zewnętrzna kabla [mm] | Kolor | Zalecany model tulei kablowej | Ilość [szt.] |
|-------------|-------------------------|--------------------------------|--------|-------------------------------|--------------|
| J0 | M20x1,5 | 10~14 | Czarny | M2014B | 2 |
| | M16x1,5 | 5~10 | Czarny | M1610B | 2 |
| | M16x1,5 | 5~10 | Czarny | M1610B | 1 |
| J1 | M20x1,5 | 10~14 | Czarny | M2014B | 2 |
| | M16x1,5 | 5~10 | Czarny | M1610B | 2 |
| J2 | M25x1,5 | 13~18 | Czarny | M2518B | 2 |
| | M16x1,5 | 5~10 | Czarny | M1610B | 2 |

3. Obsługa – Panel operatorski.

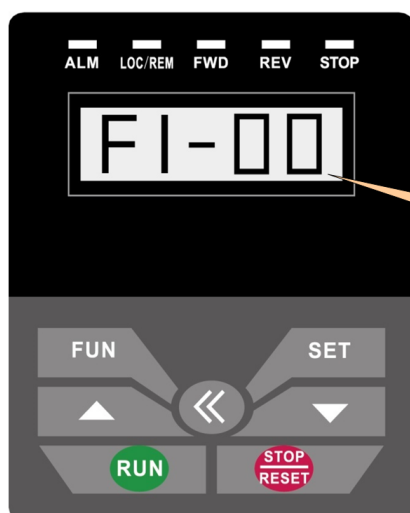
3.1. Wyświetlacz i klawiatura.

3.1.1. Opis klawiatury.

Wszystkie przemienniki częstotliwości serii EM30 wyposażone są w panel operatorski.



Panel operatorski LCD 4-linijkowy

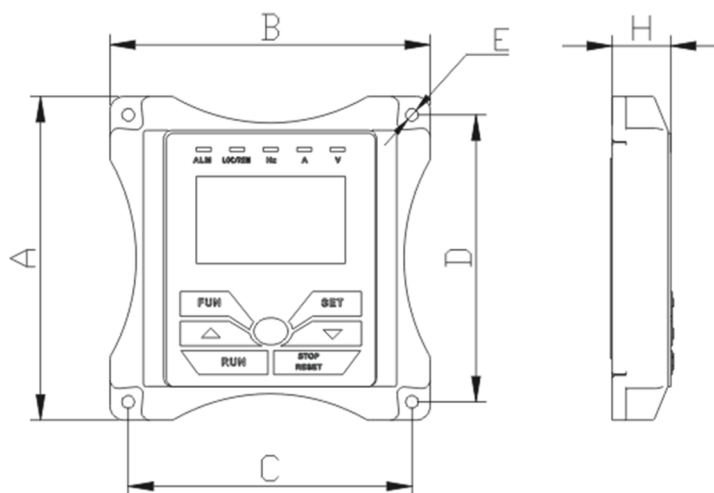


Wyświetlacz pokazujący aktualną funkcję.
Wartość F1-00 oznacza funkcję F100.

Panel operatorski LCD 1-linijkowy

Instrukcja obsługi klawiatury przemiennika EM30:

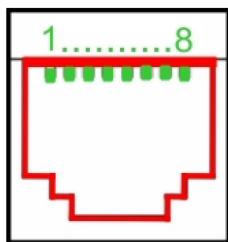
- proszę wybrać typ klawiatury sterowania lokalnego (AC04: klawiatura LCD, 4-linijkowa, z językiem chińskim, AC02: klawiatura LCD, 4-linijkowa, z językiem angielskim)
- proszę wybrać typ klawiatury sterowania lokalnego (AC03: klawiatura LCD, 1-linijkowa, z językiem chińskim, AC01: klawiatura LCD, 1-linijkowa, z językiem angielskim)
- klawiatura może pracować jako zdalna. Jeśli chcesz wykonanie przemiennika z zdalną klawiaturą należy dokupić dedykowane dławice uszczelniające z przewodem łączący klawiaturę z przemiennikiem
- Klawiatura do przemienników EM30 posiada możliwość montażu na elewacji szafy.



- Wymiary klawiatury do EM30 w mm:

| Typ klawiatury | Opis | A | B | C | D | H | E |
|----------------|------------------|-----|-----|---|---|----|------|
| AC01 | LCD 1- linijkowa | 115 | 115 | 0 | 0 | 21 | Φ4.5 |
| AC02 | LCD 4-linijkowa | | | | | | |

- Opis interfejsu klawiatury:



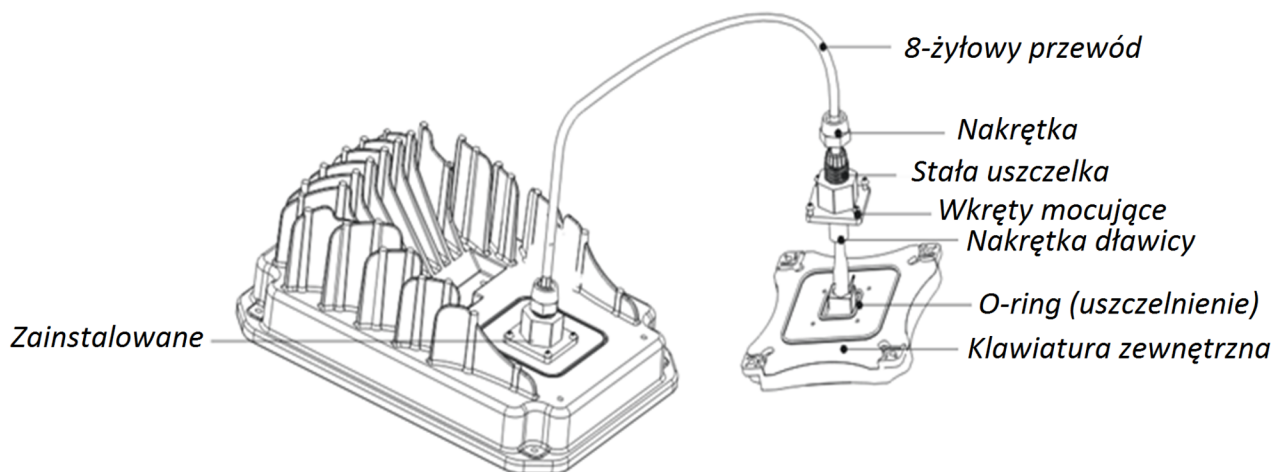
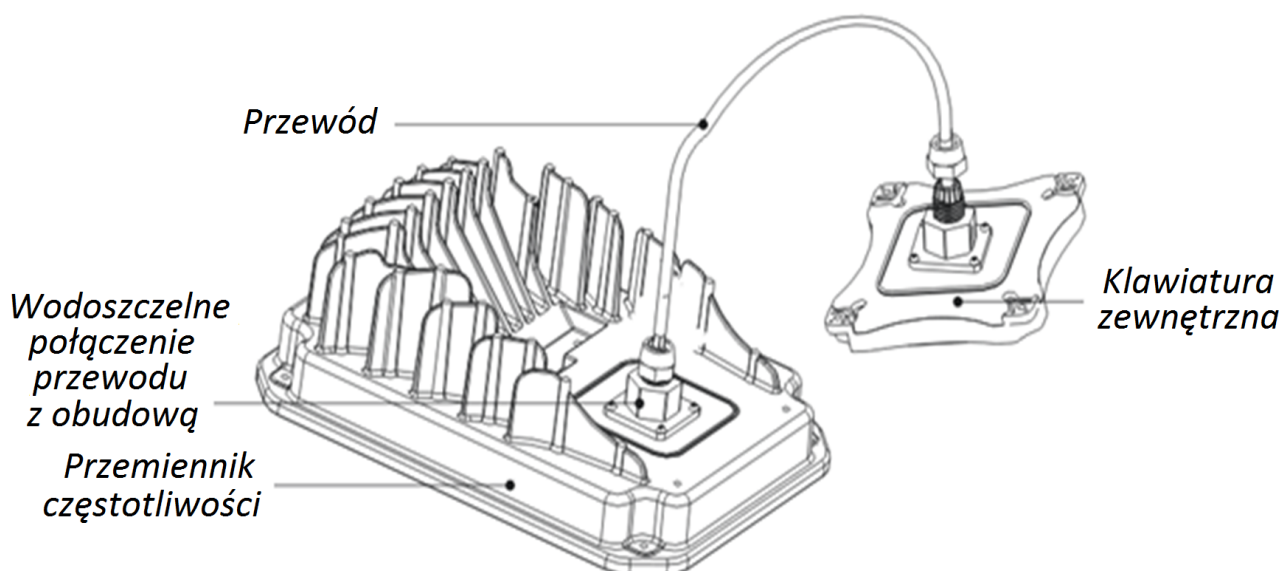
| Pins | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 |
|--------|---------------|----|-----|-----|----------|----------|----------|----------|
| Sygnał | Rarezerwowane | 5V | GND | GND | Sygnał 1 | Sygnał 2 | Sygnał 3 | Sygnał 4 |

Interfejsy klawiatury i przemiennika powinny być zgodne z opisem zarówno po stronie klawiatury jak i przemiennika (żyły przewodu klawiatury nie są krosowane). Piny „GND” są masą dla „5V”.

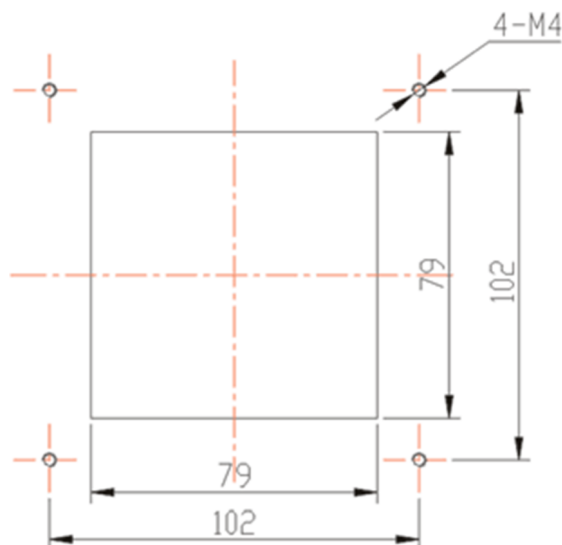
- Połączenie zdalnej klawiatury

Cały układ zdalnego sterowania powinien być odpowiednio zabezpieczony w szczególności przed działaniem wilgoci i pyłów. Sposób połączenia na rysunkach poniżej.

Przewód 8-żyłowy łączący klawiaturę z przemiennikiem powinien być ekranowany (tzw przewód sieciowy). Standardowo przewód łączący panel z przemiennikiem jest długości 1m. Należy pamiętać że dla przewód o długości powyżej 3m, należy umieścić pierścienie magnetyczne celem uniknięcia zakłóceń.



- Rysunek wymiaru otworu w klawiaturze zdalnej



3.1.2. Opis funkcji przycisków panelu.

| Przycisk | Opis |
|-------------------|---|
| FUN | Wejście w tryb wyboru funkcji, Przelączenie pomiędzy ekranami (podgląd wartości wyświetlanych), Naciśnięcie tego przycisku w trybie zmiany parametrów powoduje powrót do trybu wyboru funkcji bez zapamiętywania zmiennej wartości. |
| SET | Wejście w tryb edycji funkcji z trybu wyboru funkcji, Ten przycisk jest używany do zapamiętywania danych podczas powrotu do trybu wybór funkcji z trybu edycja funkcji. |
| ▲ | Ten przycisk powoduje zwiększenie wyświetlanej wartości w trybie wyboru funkcji, edycji funkcji lub wyświetlanej częstotliwości. |
| ▼ | Ten przycisk powoduje zmniejszenie wyświetlanej wartości w trybie wyboru funkcji, edycji funkcji lub wyświetlanej częstotliwości. |
| RUN | Uruchamia przemiennik (przy aktywnym sterowaniu z panelu – nastawa funkcji F200=0). |
| STOP/RESET | Ten przycisk pełni funkcję: <ol style="list-style-type: none"> 1. Reset przemiennika w trybie bezpiecznym; 2. Gdy F201=0, zatrzymuje pracę przemiennika (przy aktywnym sterowaniu z panelu); 3. Gdy F201=1, zatrzymuje pracę przemiennika (przy aktywnym sterowaniu z panelu) oraz pełni funkcję Stopu bezpieczeństwa w trybie sterowania sygnałami z listwy sterującej i sterowania z komputera; 4. Gdy F201=2, zatrzymuje pracę przemiennika (przy aktywnym sterowaniu z panelu), przy sterowaniu z listwy sterującej (3-przewodowo), sygnałami START/STOP i sygnałami z komputera. |
| << | Przełączanie elementów wyświetlanych |

Aby uruchomić tryb zmiany parametrów należy wcisnąć „FUN”.

Naciśnięcie przycisku „SET” spowoduje odczytanie ostatnio zapamiętanych parametrów, przyciskami „▲/▼” dokonujemy wyboru funkcji lub zmieniamy wartości parametru. Ponowne wciśnięcie „SET” spowoduje zapamiętanie wartości zmienianego parametru. Przyciski „▲/▼” służą również do dynamicznej zmiany parametrów – podczas pracy przemiennika np. częstotliwości. Przyciski „RUN” i „STOP/RESET” służą do uruchamiania i zatrzymywania pracy przemiennika, dodatkowo przycisk „STOP/RESET” służy do resetowania przemiennika w chwili wystąpienia błędu. Do zmiany wartości w dziesiątkach, setkach, tysiącach itd. w trybie programowania służy przycisk „<<”. Więcej na temat obsługi falownika za pomocą panelu operatorskiego opisane jest na kolejnych stronach niniejszej instrukcji obsługi.

3.1.3. Ustawianie parametrów.

Fabrycznie przemiennik nie jest zabezpieczony hasłem. Hasło użytkownika, definiowane poprzez parametry F100, F107 i F108 można zmieniać jedynie, kiedy przemiennik nie pracuje, hasło użytkownika wg nastaw fabrycznych: „8”. Gdy ustawi się zabezpieczenie przemiennika hasłem to po wpisaniu poprawnego hasła, uzyskuje się pełny dostęp do zmiany parametrów przemiennika (w tym i samego hasła).

Wprowadzanie parametrów krok po kroku:

| Krok | Przycisk | Operacja | Wyświetlacz |
|------|-------------|--|-------------|
| 1 | FUN | Naciśnij przycisk „FUN”, aby wejść w menu. | F100 |
| 2 | << | Naciśnij przycisk “<<” aby wybrać odpowiednią kolumnę do edycji (miganie wybranej). “▲/▼”, aby wybrać grupę funkcji do edycji; lub znaleźć funkcję, której parametr chcesz zmieniać. | |
| 3 | ▲/▼ | Naciśnij “▲/▼”, aby wybrać funkcję, której parametr chcesz zmienić. | F114 |
| 4 | SET | Naciśnij przycisk “SET”, aby odczytać wartość parametru funkcji. | 5.0 |
| 5 | << | Naciśnij “<<”, aby wybrać konkretny bit do edycji. Wybrany bit zacznie migać, oznacza to gotowość do edycji. | 5.0 |
| 6 | ▲/▼ | Naciśnij przycisk “▲/▼”, aby zmieniać wartość wybranego bitu. | 9.0 |
| 7 | SET lub FUN | Naciśnij “SET”, aby zapisać zmienioną wartość i powrócić do poprzedniego poziomu lub naciśnij “FUN”, aby zrezygnować z zapisu i powrócić do poprzedniego poziomu. | F114 |

3.2. Opis grup parametrów.

Wszystkie funkcje przemiennika zostały podzielone na 15 grup. Grupy opisane są w tabeli poniżej.

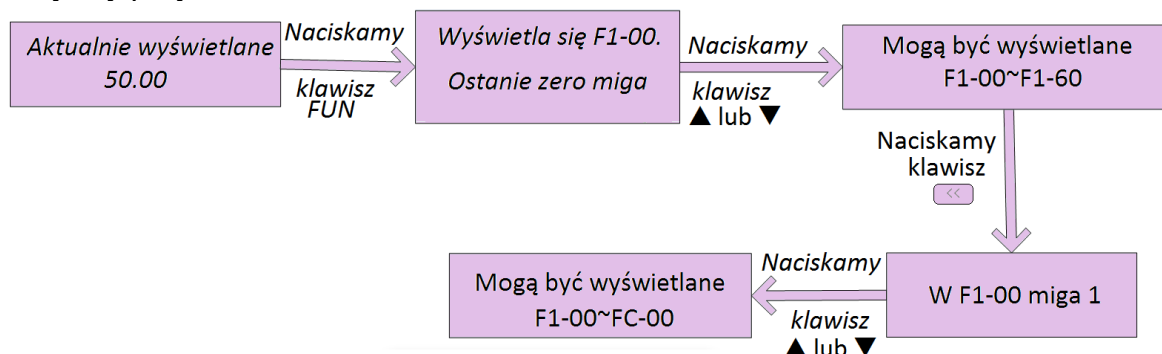
| Rodzaj parametrów | Grupy |
|---|-------|
| Parametry podstawowe | F1 |
| Parametry kontroli sterowania | F2 |
| Parametry wielofunkcyjnych wejść/wyjść | F3 |
| Parametry analogowych/impulsowych wejść/wyjść | F4 |
| Parametry pracy wielobiegowej | F5 |
| Parametry pomocnicze i hamowania | F6 |
| Parametry zabezpieczeń | F7 |
| Parametry silnika 1 | F8 |
| Parametry protokołu komunikacji | F9 |
| Parametry regulatora PID | FA |
| Funkcje pompowe | FB |
| Parametry kontroli momentu | FC |
| Ustawienie czasu i kalendarza | FD |
| Parametry silnika 2 | FE |
| Parametry stanu | H0 |

Ponieważ ustawianie parametrów zajmuje sporo czasu, specjalnie zaprojektowana opcja umożliwiająca przełączanie kodów funkcji wewnątrz grup kodów oraz przełączanie pomiędzy grupami, co skraca czas i pozwala na ustawianie parametrów w sposób prosty i wygodny.

3.3. Instrukcja obsługi klawiatury

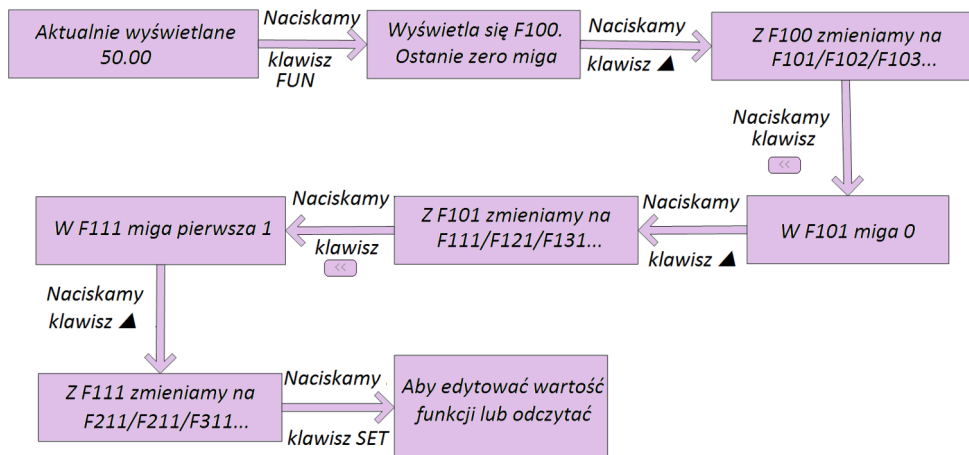
3.3.1. Działanie klawiatury LCD-1

Jeśli chcemy przejść do programowania naciskamy przycisk „FUN”. Z chwili pojawienia się na wyświetlaczu wartości Fx-xx (funkcji) możemy przejść do przechodzenia między funkcjami i ich edycji. Naciskając ▲ lub ▼ zmieniamy funkcje w obrębie danej grupy (np. grupa kodów F100). Jeśli chcemy przechodzić między grupami parametrów naciskamy przycisk << zmieniając kolumnę która może być w danej chwili edytowana przyciskami ▲ ▼. Aktywowanie kolumny odpowiedzialnej zmiany grupy parametrów (np. F1-00) pozwala na przechodzenie strzałkami pomiędzy grupami. Przejście do poruszania się w obrębie danej grupy dokonujemy przyciskiem <<.

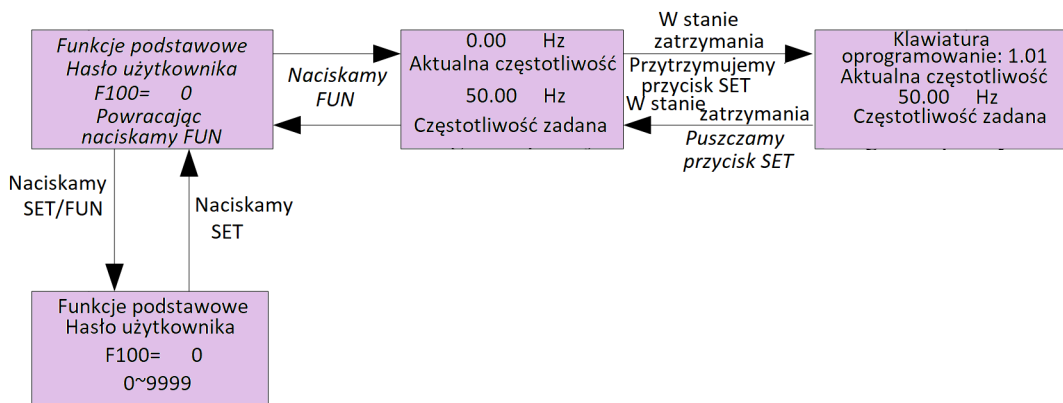


3.3.2. Działanie klawiatury LCD-4:

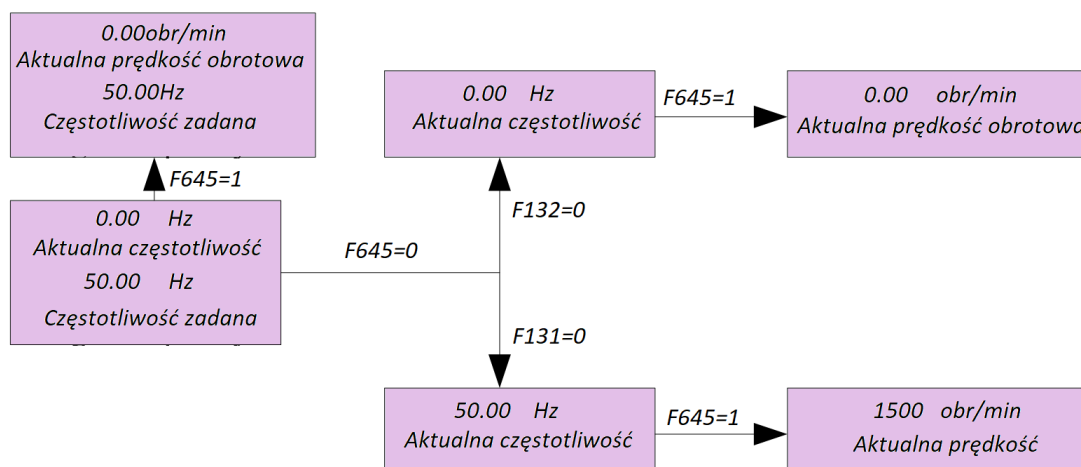
Jeśli chcemy przejść do programowania naciskamy przycisk „FUN”. Z chwili pojawienia się na wyświetlaczu wartości Fxxx (funkcji) możemy przejść do przechodzenia między funkcjami i ich edycji. Naciskając ▲ lub ▼ zmieniamy funkcje w obrębie danej grupy (np. grupa kodów F100). Jeśli chcemy przechodzić między grupami parametrów naciskamy przycisk << zmieniając kolumnę która może być w danej chwili edytowana przyciskami ▲ ▼. Aktywowanie kolumny odpowiedzialnej zmiany grupy parametrów (np. F100) pozwala na przechodzenie strzałkami pomiędzy grupami. Przejście do poruszania się w obrębie danej grupy dokonujemy przyciskiem <<.



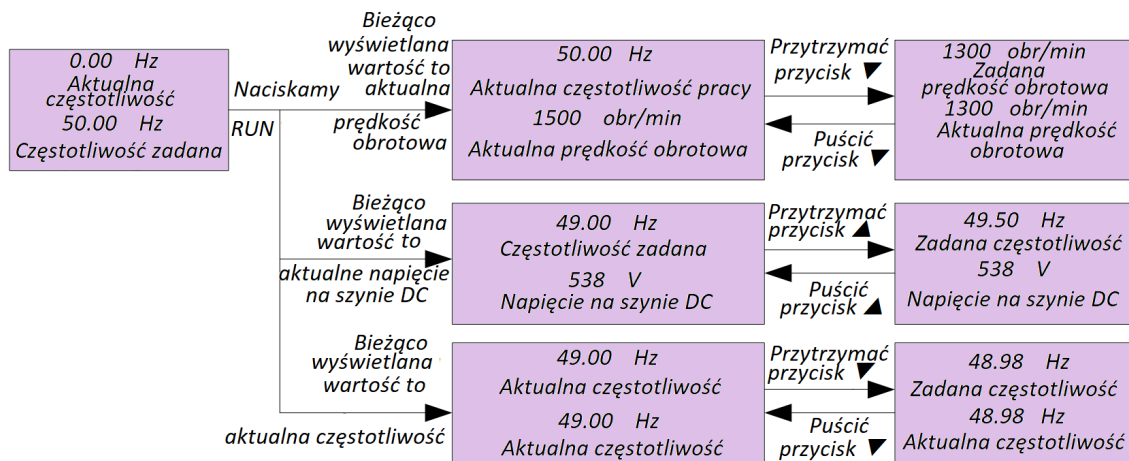
3.3.2.1. Instrukcja działania przycisków SET i FUN



3.3.2.2. Instrukcja działania ekranu parametrów wyświetlanych



3.3.2.3. Instrukcja działania regulacji częstotliwości docelowej/prędkości docelowej za pomocą przycisków ▲ ▼ podczas pracy



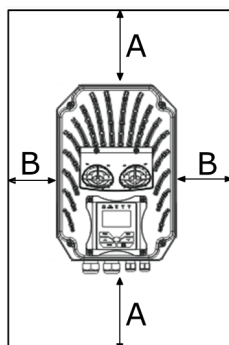
3.4. Opis wyświetlanych parametrów.

| Komunikat | Opis komunikatu |
|--|---|
| HF-0 | Wyświetli się po wciśnięciu klawisza FUN w stanie zatrzymania, wyświetlenie oznacza aktywowanie funkcji jogging z klawiatury. Wyświetlenie HF-0 może nastąpić pod warunkiem sparаметryzowania F132. |
| Power on.... | Oznacza to stan zasilania układu (dla klawiatury 4-linijkowej) |
| 50.00 | Pulsuje częstotliwość zadana, układ nie pracuje. |
| 10.00 | Wskazuje wartość bieżącej częstotliwości pracy lub ustawianego parametru. |
| F112 | Funkcja (parametr funkcji). |
| A 2.5 | Oznacza prąd wyjściowy 2,5A. |
| U100 | Oznacza napięcie wyjściowe 100V. |
| 0. | Wstrzymanie podczas czasu zmiany kierunku pracy. Wykonanie komend „STOP” oraz „Free Stop” powodują anulowanie czasu wstrzymywania pomiędzy zmianami kierunku obrotów. |
| AErr, nP, Err5, SLP | Kody błędów wejść analogowych (patrz Dodatek – niniejszej instrukcji obsługi) |
| OVER, BRK1, BRK2 | Kody Trawersów (patrz Dodatek – niniejszej instrukcji obsługi) |
| OC, OC1, OE, OL1, OL2, OE, OH, OH1, ERRx(1...4), LU, EP, PFI, PFO, CE, FL, STO, Err6, CO | Kody błędów (patrz Dodatek – niniejszej instrukcji obsługi) |
| ESP | Dla sterowania 2 lub 3 przewodowego pojawi się w chwili wciśnięcia przycisku „STOP” lub w chwili aktywowania/dezaktywowania wejścia cyfrowego zaprogramowanego jako stop awaryjny. |
| b*.* | Wyświetlana wartość sprzężenia zwrotnego PID |
| o*.* | Wyświetlana wartość zadana PID |
| L*** | Wyświetlana wartość liniowa prędkości |

4. Instalacja i podłączenie.

4.1. Instalacja.

4.1.1. Wytyczne instalacji na ściennej.

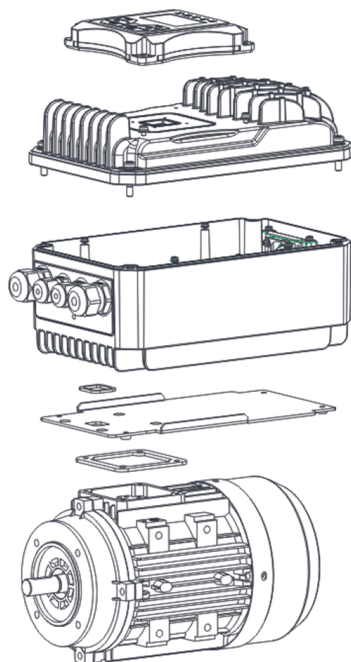


Dla optymalnego odprowadzania ciepła, przemiennik częstotliwości powinien zostać zainstalowany w pozycji pionowej. Minimalne odległości, które powinny być zachowane podczas montażu falownika na ścianie.

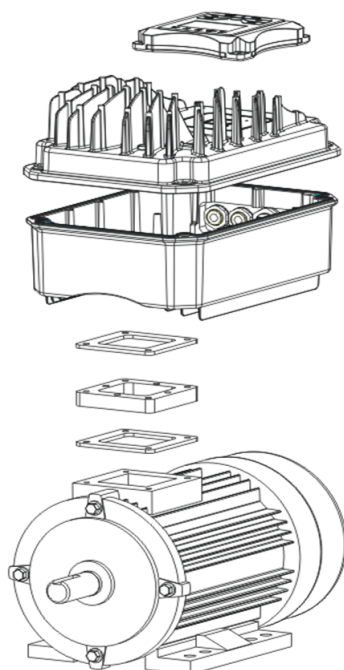
| Typ obudowy | Odległości | |
|------------------|------------|---------|
| Obudowa metalowa | A≥200mm | B≥100mm |

Uwaga: Przed zainstalowaniem przemiennika na ścianie należy zdemonstować adapter przyłącza silnikowego.

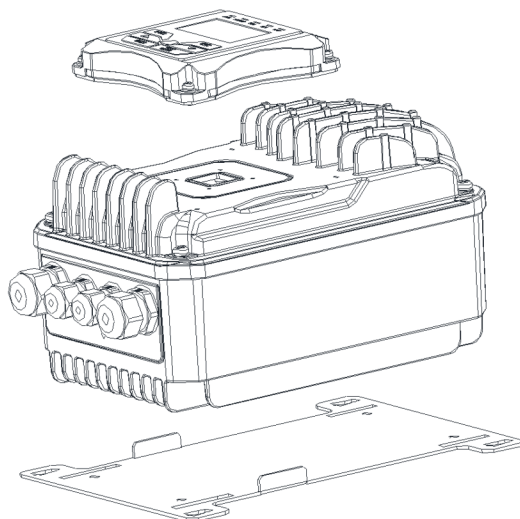
4.1.2. Montaż na silnikowy przemiennika częstotliwości obudowa J0



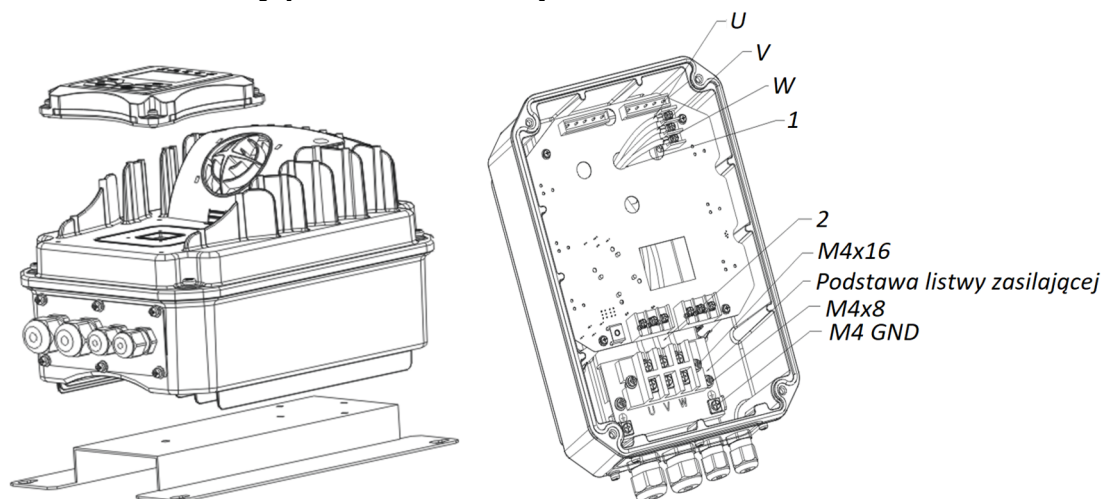
4.1.3. Montaż na silnikowy przemiennika częstotliwości obudowa J1/J2



4.1.4. Montaż naścienny przemiennika częstotliwości obudowa J0



4.1.5. Montaż naścienny przemiennika częstotliwości obudowa J1/J2



Uwagi:

1 – rozmieszczenie dla zasilania 1x230V AC

2 – rozmieszczenie dla zasilania 3x400V AC lub 3x230V AC

Należy się upewnić że wokół napędów jest skuteczna przestrzeń wentylacyjna

4.1.6. Otoczenie (środowisko pracy).

- Wolne od oleistego kurzu, łatwopalnych i/lub wybuchowych gazów, lotnych cząstek metalu, środowisko pracy nie korozyjne,
- Temperatura otoczenia w zakresie od -10°C do +40°C,
- Otoczenie wolne od zakłóceń elektromagnetycznych,
- Wibracje: mniej niż 4G (przyspieszenie),
- Żywotność przemiennika zależy w dużej mierze od temperatury. Jeżeli temperatura otoczenia wzrośnie o 10°C to żywotność przemiennika maleje o połowę.
- Zły montaż lub instalacja urządzenia może doprowadzić do wzrostu temperatury, a w konsekwencji do uszkodzenia przemiennika.

Jeżeli w pobliżu falownika będzie zainstalowane któreś z poniższych urządzeń, należy zastosować odpowiednie zabezpieczenia, by uniknąć błędów, które mogą wystąpić podczas pracy: cewki – podłącz tłumik przepięć na cewce, hamulce – podłącz tłumik przepięć na cewce, styczniki elektromagnetyczne – podłącz tłumik przepięć na cewce, lampy fluorescencyjne – podłącz tłumik przepięć na cewce, rezystory, oporniki – odsuń od falownika najdalej jak się da.

Innym sposobem ochrony urządzenia przed błędami spowodowanymi wyżej wymienionymi urządzeniami jest zastosowanie dławika sieciowego który odseparuje układ od zakłóceń spowodowanych przepięciami.

4.1.7. Uwagi dotyczące instalacji przemienników

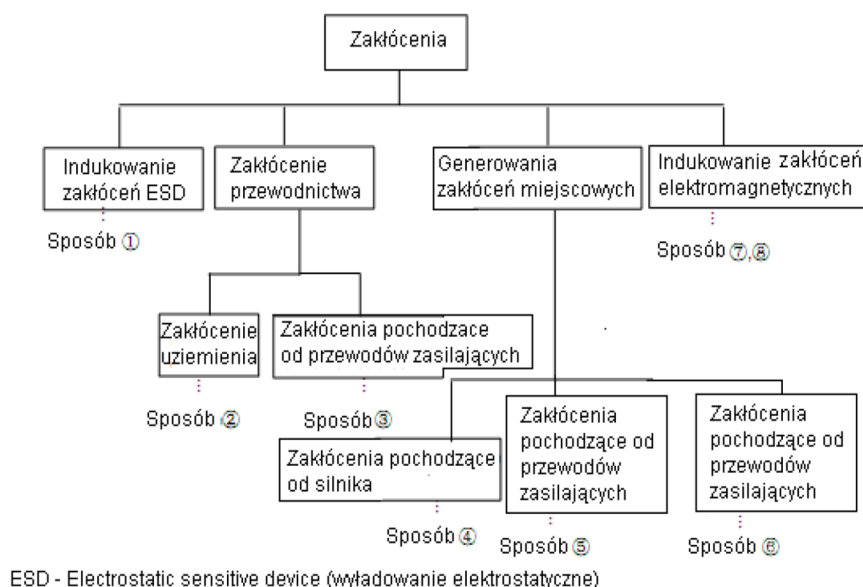
- Jeżeli stycznik lub wyłącznik musi być zainstalowany pomiędzy przemiennikiem a silnikiem to należy załączanie i wyłączanie realizować w stanach bez napięciowych celem ochrony przemiennika przed uszkodzeniem. Dodatkowo należy aktywować kod F727 na 1 oraz/i FA26 na 3.
- O ile jest to możliwe wymaga się trwałego połączenia pomiędzy silnikiem, a przemiennikiem.
- Przy pierwszym podłączeniu lub po dłuższej przerwie należy sprawdzać stan izolacji silnika celem wyeliminowania zwarcia a tym samym uszkodzenia przemiennika.

4.1.8. Podstawy eliminacji zakłóceń

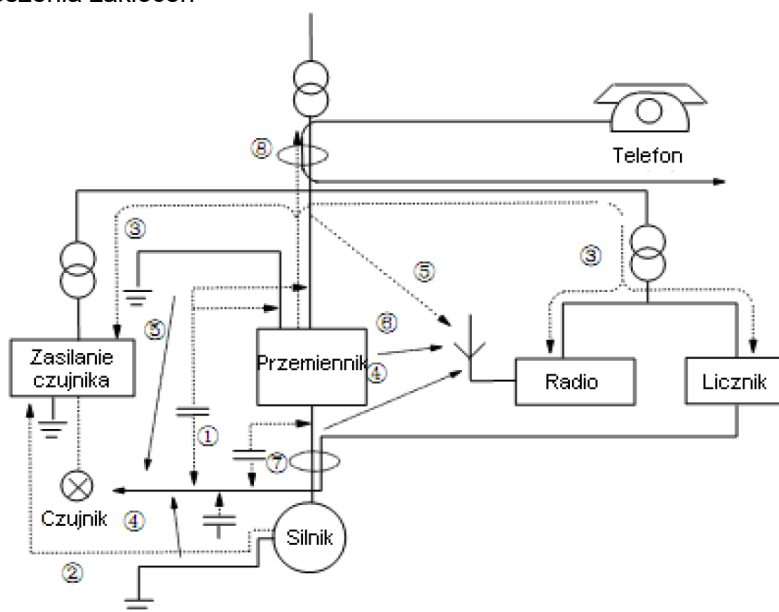
Wyższe harmoniczne wytwarzane przez przemienniki częstotliwości mogą zakłócać pracę układów znajdujących się w pobliżu. Stopień zakłóceń zależy od: układu napędowego, podatności urządzeń współpracujących, okablowania, budowy instalacji oraz jakości i sposobu podłączenia uziemień.

4.1.8.1. Możliwe sposoby przenoszenia zakłóceń i metody ich eliminacji:

- Kategorie zakłóceń



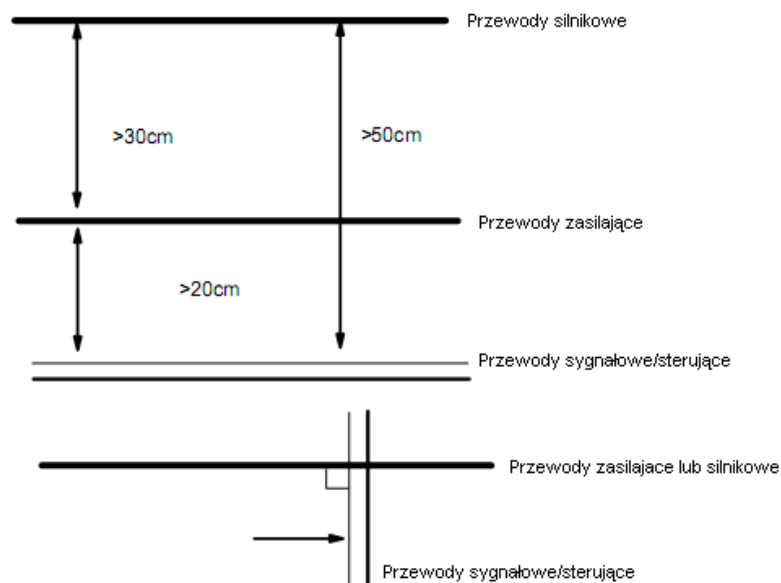
- Drogi przenoszenia zakłóceń



| Drogi przenoszenia zakłóceń | Sposoby ograniczania zakłóceń |
|-----------------------------|---|
| 2 | Gdy mamy problemy z urządzeniami współpracującymi w tej samej pętli z przemiennikiem na skutek prądów upływnościowych. Przyczyną może być brak uziemienia układu. |
| 3 | Jeżeli urządzenia współpracujące są zasilane z tego samego źródła AC co przemiennik. Zakłócenia mogą być wówczas przenoszone przewodami na inne urządzenia współpracujące. Aby takie zjawiska wyeliminować należy: po stronie wejściowej przemiennika zainstalować filtr sieciowy, a poszczególne układy zasilac poprzez transformatory separujące lub zainstalować filtry ferrytowe w celu zapobiegania roznoszeniu się zakłóceń. Skutecznym sposobem eliminacji zakłóceń w tym wypadku jest również instalacja dławika sieciowego po stronie zasilania przemiennika. |
| 4, 5, 6 | Jeżeli przewody urządzeń pomiarowych, radiowych, czujników są zainstalowane w szafie wraz z przemiennikiem to istnieje duże prawdopodobieństwo zakłóceń. Aby temu zapobiegać należy: <ol style="list-style-type: none"> 1. Urządzenia i przewody powinny być jak najdalej od napędu. Przewody sygnałowe powinny być ekranowane, a sam ekran uziemiony. W przypadku wrażliwych urządzeń na zakłócenia należy przewody sygnałowe poprowadzić w metalowej rurze, i jak najdalej umieszczone od wejścia i wyjścia przemiennika. Jeżeli jest konieczność przejścia przewodów sygnałowych przez przewody zasilające należy je poprowadzić pod kątem prostym. 2. Zainstalować filtr sieciowy, oraz filtry ferrytowe na wejściach i wyjściach przemiennika celem tłumienia i emisji zakłóceń w przewodach zasilających. 3. Kable silnikowe powinny być ekranowane, dodatkowo umieszczone w metalowej rurze (o grubości ścianek min 2mm) lub w rurze betonowej. Ekran należy uziemić. |
| 1, 7, 8 | Nie wolno prowadzić razem tras przewodów zasilających wraz z przewodami sygnałowymi, ponieważ mogą powstawać zakłócenia elektromagnetyczne i ESD (wyładowania elektromagnetyczne) wprowadzając zakłócenia w przewodach sygnałowych. Inne urządzenia współpracujące powinny w miarę możliwości znajdować się jak najdalej od napędu. Przewody sygnałowe powinny być ekranowane, a dodatkowo umieszczone w rurze metalowej i umieszczone jak najdalej od wejścia i wyjścia napędu. Przewody zasilające powinny też być ekranowane, a na zmniejszenie zakłóceń elektromagnetycznych wpłynie dodatkowe umieszczenie w metalowej rurze. Odległości pomiędzy obudowami rur przewodów zasilających i sygnalizacyjnych powinny wynosić 20cm. |

4.1.8.2. Położenie przewodów

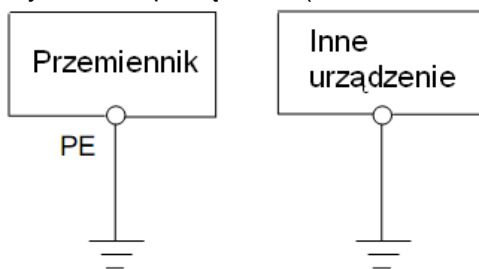
Przewody sterujące (sygnałowe), przewody zasilające i przewody silnikowe powinny być ułożone oddzielnie, a odległości pomiędzy nimi dostatecznie duże szczególnie, kiedy są prowadzone równoległe a ich długość jest duża. Jeżeli przewody sygnałowe przechodzą przez przewody zasilające to ich przecięcie powinno być pod kątem prostym.



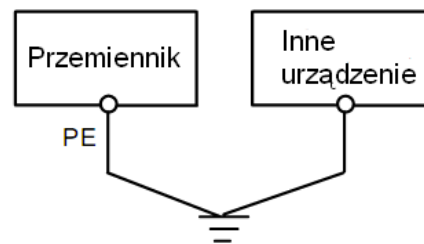
Ogólnie rzecz biorąc przewody sterujące powinny być ekranowane. Ekran powinien być podłączony do metalowej obudowy przemiennika poprzez zacisk ochrony.

4.1.8.3. Podłączenie uziemienia

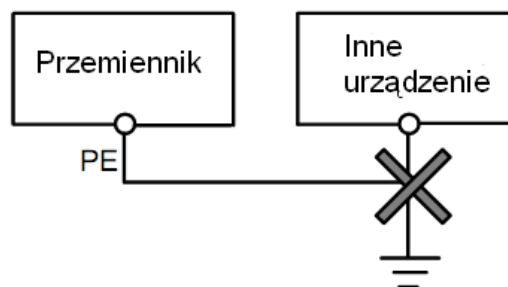
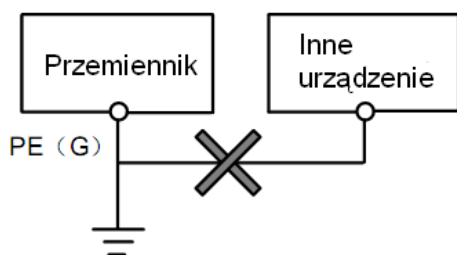
Indywidualne podłączenie (BARDZO DOBRE)



Zbiorowe podłączenie (DOBRE)



Zbiorowe podłączenie (ZŁE)



Uwaga:

1. Aby zmniejszyć rezystancję uziemienia należy stosować przewody płaskie, ponieważ dla dużych częstotliwości impedancja przewodu płaskiego jest mniejsza od impedancji przewodu okrągłego o tej samej powierzchni CSA (zjawisko naskórkowości).
2. Jeżeli uziemienia poszczególnych urządzeń są połączone ze sobą, to prądy upływnościowe mogą być źródłem zakłóceń dla całego systemu. W związku z tym należy uziemienia urządzeń typu sprzęt audio, czujniki, PC itp. podłączyć do osobnego uziomu.
3. Przewody uziemiające powinny być jak najdalej od przewodów sterujących typu I/O, a ich długość powinna być możliwie jak najkrótsza.

4.1.8.4. Prądy upływnościowe

Prąd upływnościowy może przepływać przez wejście i wyjście przemiennika, kondensatory układu pośredniczącego i pojemność silnika. Wartość prądu upływu zależy od pojemności rozproszonych i częstotliwości fali nośnej. Wartość prądu upływnościowego stanowi sumę prądu upływu do ziemi i prądów upływnościowych międzyfazowych.

Prąd upływu do ziemi:

Mówimy tutaj zarówno o upływie z samego przemiennika jak i urządzeń towarzyszących poprzez przewody uziemiające. Taka sytuacja może spowodować fałszywe zadziałanie zabezpieczeń nadprądowych i różnicowoprądowych. Im większa częstotliwość nośna przemiennika tym większy prąd upływu.

Metody zmniejszenia upływu:

- Zmniejszenie częstotliwości nośnej, ale wówczas wzrośnie hałas związany z pracą silnika,
- Jak najkrótsze przewody silnikowe,
- Zabezpieczenia przed prądami upływnościowymi (wyłączniki różnicowoprądowe i nadprądowe) powinny być dostosowane do współpracy z urządzeniami energoelektronicznymi (problem wyższych harmonicznych, dużych częstotliwości i prądów upływnościowych).

Uwarunkowania prawne co do stosowania zabezpieczeń różnicowoprądowych z przemiennikami nie są jasne, a zdania specjalistów są podzielone, dlatego ich stosowanie należy rozważać indywidualnie.

Prądy upływnościowe międzyfazowe:

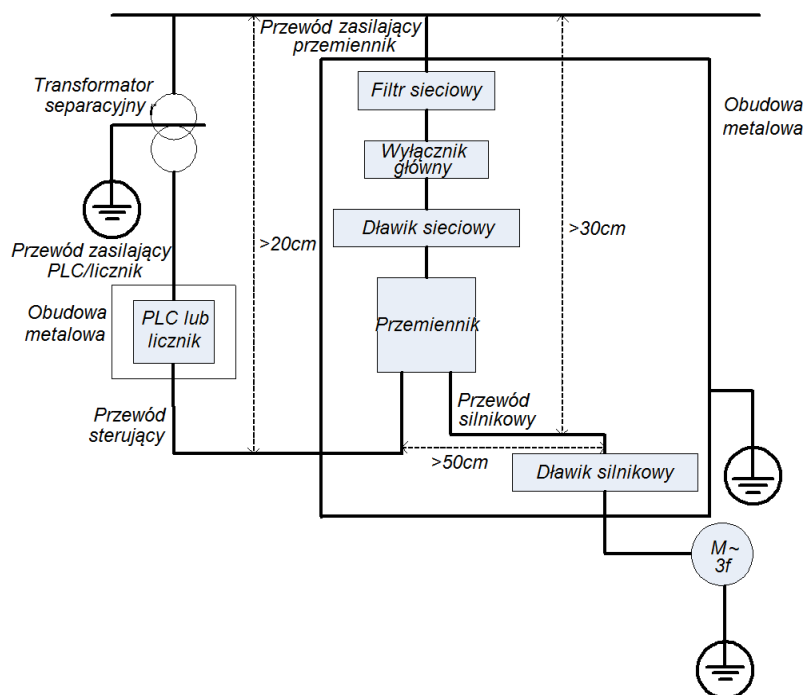
Prądy upływnościowe układu pojemnościowego przemiennika mogą również spowodować fałszywe zadziałanie zabezpieczeń nadprądowych i różnicowoprądowych szczególnie dla mocy mniejszych niż 11kW. Dla przewodu silnikowego dłuższego niż 50m prąd upływnościowy w stosunku do prądu znamionowego silnika może stanowić znaczną wartość, co w sumie może spowodować błędne zadziałanie zewnętrznego zabezpieczenia termicznego.

Metody zmniejszenia upływu:

- Zmniejszenie częstotliwości nośnej, ale wówczas wzrośnie hałas związany z pracą silnika,
- Instalowanie dławików silnikowych

W celu wiarygodnego określenia temperatury silnika zaleca się stosowanie silników z czujnikami temperatury (termokontakt) i przemiennika z odpowiednio skonfigurowanym zabezpieczeniem przeciążeniowym (elektroniczny przekaźnik termiczny) zamiast zabezpieczenia termicznego.

4.1.8.5. Instalacja elektryczna przemiennika



Uwaga:

- Przewód silnikowy powinien być uziemiony po stronie napędu. Jeśli to możliwe przemiennik i silnik powinny być uziemione osobno.
- Przewody sterujące i przewód silnikowy powinny być ekranowane. Ekran należy uziemić celem wyeliminowania zakłóceń powodowanych wyższymi harmonicznymi.
- Należy zapewnić dobre połączenie pomiędzy płytą mocującą, a metalową obudową napędu.

4.1.8.6. Zastosowanie filtrów sieciowych

Filtry sieciowe należy stosować w urządzeniach które emitują silne pole elektromagnetyczne EMI lub w urządzeniach wrażliwych na działanie pola. Zastosowany filtr powinien być dwukierunkowy, dolnoprzepustowy, co oznacza, że prądy do 50Hz będą przepuszczane, a prądy wyższych częstotliwości będą tłumione.

Funkcja filtra sieciowego:

Filtry sieciowe eliminują zakłócenia emitowane i zmniejszają wrażliwość na zakłócenia w standardzie EMC. Przy ich zastosowaniu można też zniwelować promieniowanie sprzętu.

Najczęściej popełniane błędy przy podłączeniu filtra zasilającego:

1. Zbyt długie przewody zasilające:

Przemienniki z wbudowanym filtrem sieciowym powinny znajdować się jak najbliżej źródła zasilania.

2. Zbyt blisko poprowadzone przewody wejściowe i wyjściowe filtra.

Przewody wejściowe i wyjściowe filtrów zewnętrznych powinny być skierowane w przeciwnych kierunkach, aby nie dochodziło do oddziaływania prądów składowej asymetrycznej między równoległymi przewodami (w wyniku tego może dojść do pominięcia filtra).

3. Złe uziemienie filtra:

Obudowa filtra powinna być właściwie połączona z obudową przemiennika. Filtr powinien być wyposażony w osobny zacisk uziemiający. Jeśli korzystamy z jednego przewodu do podłączenia filtra to może się okazać, że dla dużych częstotliwości uziemienie nie będzie skuteczne. Wynika to z faktu, że wraz ze wzrostem częstotliwości rośnie impedancja. Dlatego przewód uziemiający powinien być prowadzony osobno, lub filtr

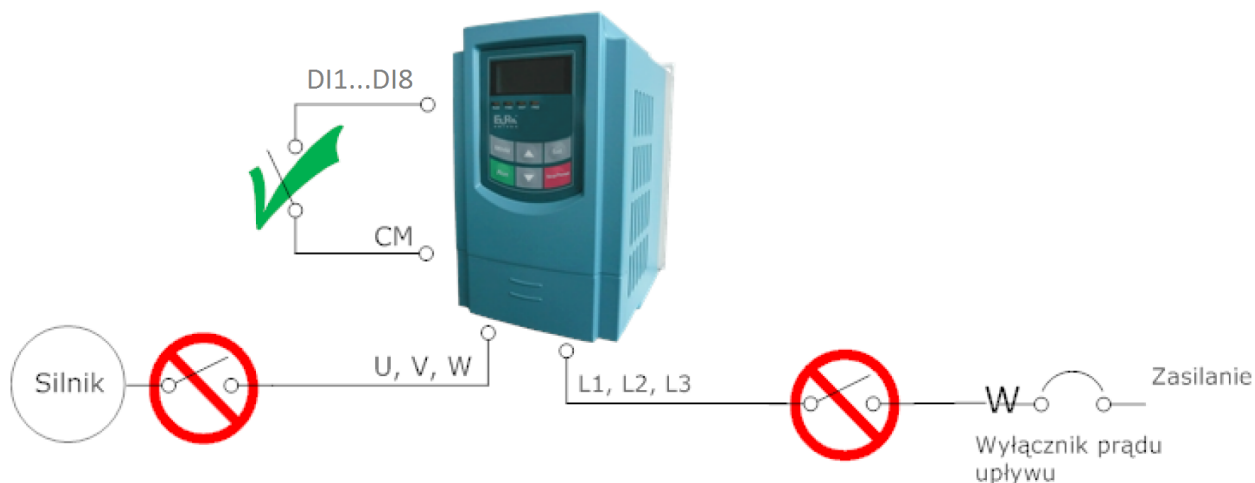
powinien być zamontowany w tej samej obudowie co przemiennik (wbudowany). Styk pomiędzy płytą a obudową filtra powinien być jak najlepszy.

4.2. Podłączenie.

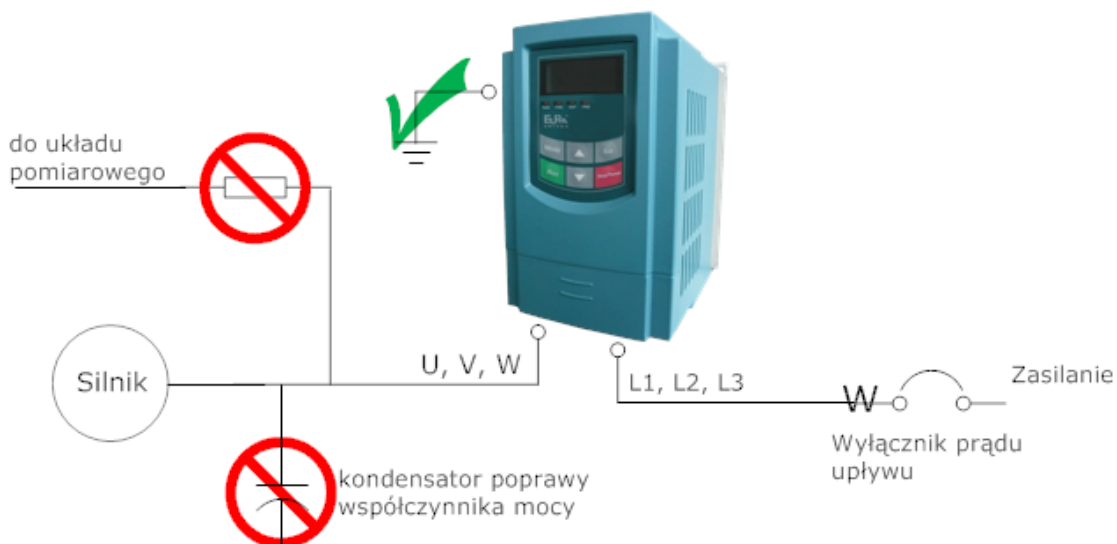


OSTRZEŻENIE!

- Zaleca się, aby start falownika był zainicjowany poprzez wejście cyfrowe lub z klawiatury.
- Nie montować stycznika po stronie pierwotnej i/lub wtórnej falownika.
- Nie zatrzymywać silnika poprzez wyłączenie stycznika po stronie pierwotnej lub wtórnej falownika.
- Jeżeli wyłącznik lub stycznik musi być zainstalowany pomiędzy przemiennikiem i silnikiem bezwzględnie jego załączenie jak i wyłączenie powinno odbywać w stanie zablokowania końcówek mocy.

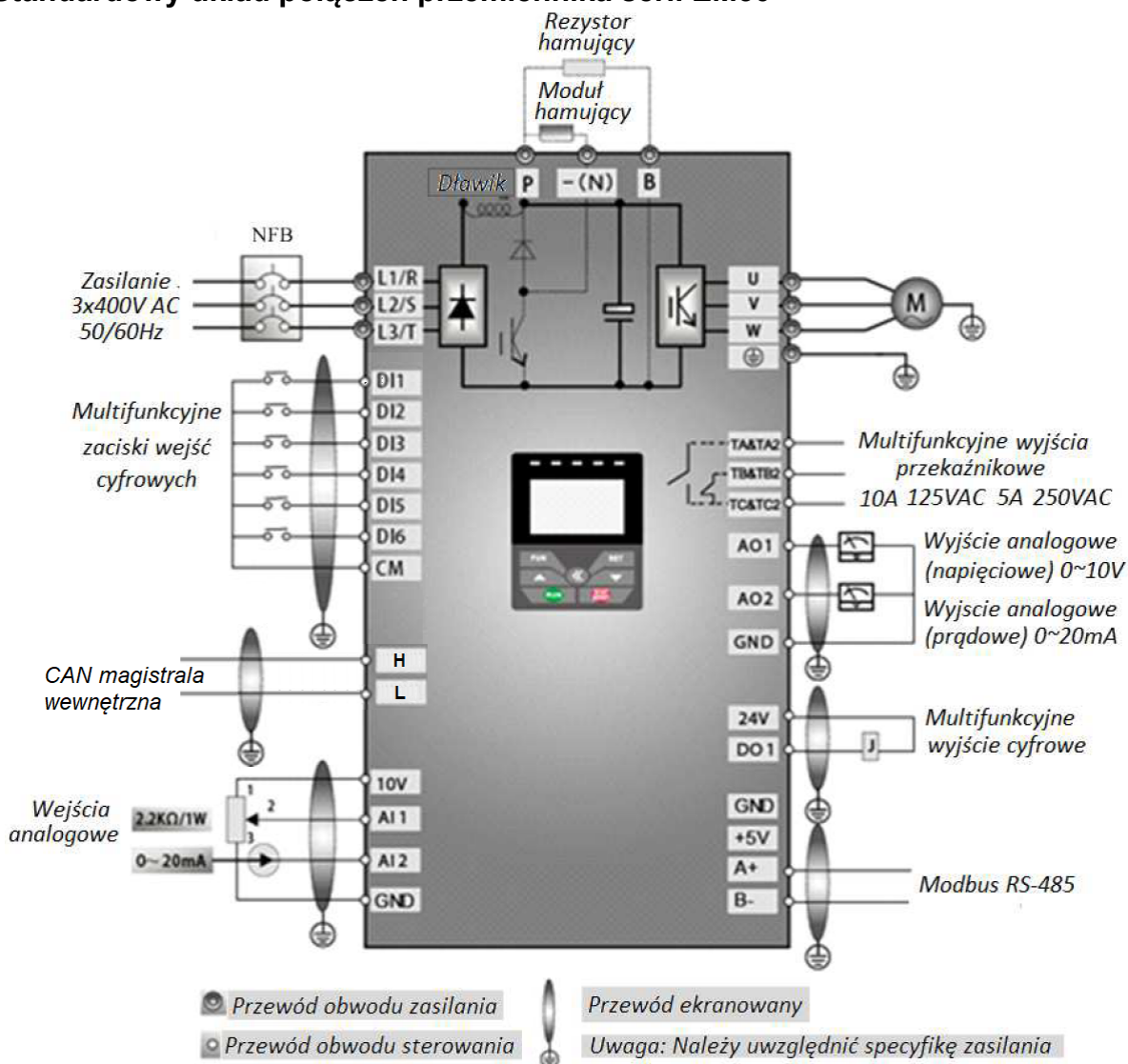


- Nie należy włączać kondensatorów przesuwających fazę ani ochronnika przeciw przepięciowego pomiędzy zaciskami wyjściowymi a silnikiem.
- Do zacisku PE lub E (w zależności od zastosowanych oznaczeń na listwie) podłączyć uziemienie
- Do zacisku – (N) nie należy podłączać przewodu neutralnego. Zacisk – (N) w przemienniku częstotliwości służy wyłącznie do podłączenia modułu hamującego.



Schemat 1

Standardowy układ połączeń przemiennika serii EM30

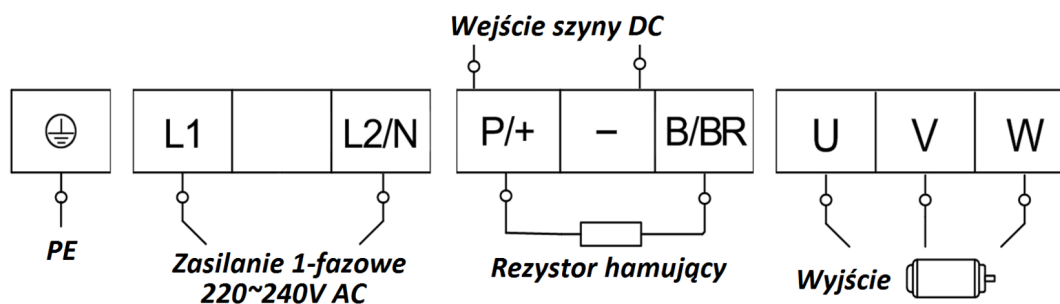


OSTRZEŻENIE!

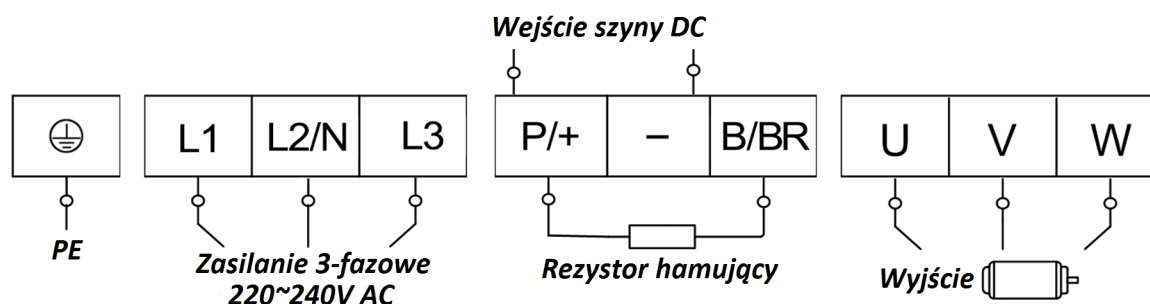
1. W przemiennikach 1-fazowych zasilanie podłączać do zacisków L1, L2/N.
2. W przemiennikach 3-fazowych 3x230V, zasilanie podłączać do zacisków L1, L2/N, L3
3. W przemiennikach 3-fazowych 3x400V, zasilanie podłączać do zacisków L1/R, L2/S, L3/T
4. W przemiennikach serii EM30 są w standardzie wydzielone porty komunikacyjne. Wszystkie przemienniki są wyposażone w standardowy protokół komunikacyjny ModBus, oraz wewnętrzną komunikację CAN. Opis zacisków znajdują Państwo w instrukcji obsługi.
5. Przełączniki programowalne w przemiennikach posiadają obciążalność prądową: 10A/125V AC, 3A/250V AC, 3A/30V DC.
6. Układ sterowania jest galwanicznie oddzielony od obwodów siłowych; przewody sterujące należy układać w oddzielnych kanałach w celu uniknięcia przypadkowego zwarcia.
7. Przewody sterujące i zasilające silnik (pomiędzy przemiennikiem a silnikiem) powinny być ekranowane.
8. Rezystor lub moduł hamujący stosowane są opcjonalnie – szczegóły opisano w dodatku niniejszej instrukcji obsługi.

4.2.1. Zaciski wejść i wyjść listwy zasilającej

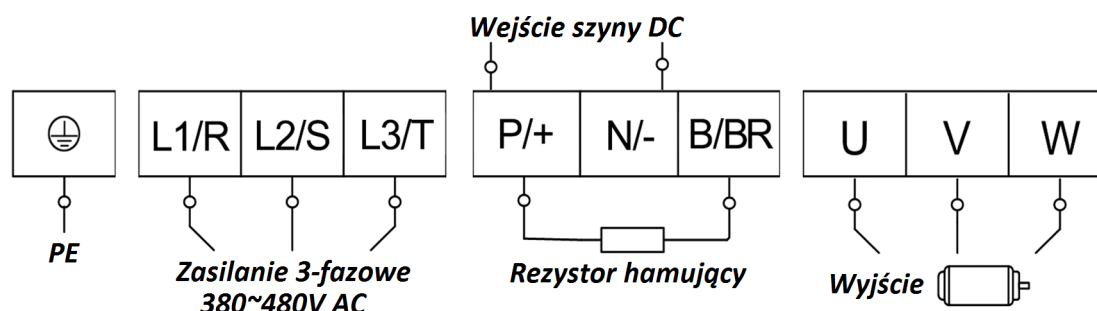
4.2.1.1. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 1f 230V dla mocy 0,4~2,2kW



4.2.1.2. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 3f 230V dla mocy 0,4~5,5kW



4.2.1.3. Zaciski torów prądowych przy zasilaniu 3f 400V dla mocy 0,75~11kW



UWAGA!

Rysunki powyżej są jedynie szkicami, rzeczywista kolejność złączy może się różnić od tej przedstawionej powyżej. Należy zwrócić na to szczególną uwagę podczas podłączania przewodów. Na listwie mocy falowników zasilanych 3fx400V oznaczenia L1/R, L2/S, L3/T. Na listwie mocy falowników zasilanych 1fx230V mamy oznaczenia L1, L2/N. Na listwie mocy falowników zasilanych 3fx230V mamy oznaczenia L1, L2/N, L3. Uwagi dotyczące podłączenia przemiennika.

- Zasilanie podłączyć do zacisków L1-L2/N dla falowników zasilanych jednofazowo,
- Zasilanie podłączyć do zacisków L1/R-L2/S-L3/T dla falowników zasilanych trójfazowo dla napięcia międzyfazowego 400V,
- Zasilanie podłączyć do zacisków L1-L2/N-L3 dla falowników zasilanych trójfazowo dla napięcia międzyfazowego 230V,
- Do zacisku PE podłączyć przewód ochronny,
- Zasilanie silnika podłączyć do zacisków U-V-W, **silnik musi być uziemiony**,
- Dla przemienników zasilanych jednofazowo lub trójfazowo z wbudowanym modułem hamującym podłączenie rezystora hamującego jest konieczne przy dużej dynamice pracy układu napędowego, kiedy występuje konieczność odprowadzenia nadwyżki energii w postaci ciepła - należy zastosować rezystor hamujący i podłączyć go do zacisków P-B. Standardowo moduł hamujący może być wykorzystywany w układach o umiarkowanej bezwładności.

| Zacisk | Oznaczenie | Przeznaczenie |
|-------------------------------------|------------------|--|
| Zasilanie | R/L1, S/L2, T/L3 | Zaciski trójfazowej sieci zasilającej 3x400V, Przy zasilaniu jednofazowym 230V AC użyć zacisków L1 i L2/N, Przy zasilaniu trójfazowym 230V AC użyć zacisków L1, L2/N, L3 |
| Wyjście | U, V, W | Wyjściowe zaciski siłowe, do podłączenia silnika. |
| Uziemienie | PE | Zacisk uziemiający (przewód ochronny). |
| Zacisk modułu / rezystora hamowania | P/+, B/BR | Zewnętrzny rezystor hamujący (Uwaga: zacisków P i B nie podłączać w przemiennikach bez wbudowanego modułu hamującego) |
| | P/+, N/- | Wyjście szyny stałoprądowej DC |
| | P/+, N/- | Zewnętrzny moduł hamujący podłączyć z zacisku „P” z zaciskiem „P/+” przemiennika, zacisk „N/-” zewnętrznego modułu hamującego połączyć z zaciskiem „N/-” przemiennika. |

4.2.2. Tabela z zalecanymi przekrojami przewodów zasilających i silnikowych.

| Typ przemiennika częstotliwości Eura Drives | Przekrój przewodu |
|---|----------------------|
| | S [mm ²] |
| EM30-0004S2 | 1.5 |
| EM30-0007S2 | 2.5 |
| EM30-0015S2 | 2.5 |
| EM30-0022S2 | 4.0 |
| EM30-0004T2 | 1.5 |
| EM30-0007T2 | 2.5 |
| EM30-0015T2 | 2.5 |
| EM30-0022T2 | 4.0 |
| EM30-0030T2 | 4.0 |
| EM30-0040T2 | 4.0 |
| EM30-0055T2 | 6.0 |
| EM30-0007T3 | 1.5 |
| EM30-0015T3 | 2.5 |
| EM30-0022T3 | 2.5 |
| EM30-0030T3 | 2.5 |
| EM30-0040T3 | 2.5 |
| EM30-0055T3 | 4.0 |
| EM30-0075T3 | 4.0 |
| EM30-0110T3 | 6.0 |

Tabela z zalecanymi przekrojami przewodu ochronnego.

| Powierzchnia przekroju przewodu zasilającego S | Minimalna powierzchnia przekroju przewodu ochronnego |
|--|--|
| [mm ²] | [mm ²] |
| $S \leq 16$ | S |
| $16 < S \leq 35$ | 16 |
| $35 < S$ | S/2 |



OSTRZEŻENIE!

- Zaciski siłowe należy mocno dokręcać, tak, aby zlikwidować niebezpieczeństwo poluzowania śruby w zacisku. Siły dokręcania śrub podane w dodatku niniejszej instrukcji. Dla listwy sterującej nie stosować momentu dokręcającego większego niż 0,5Nm.
- Zasilanie podłączyć do zacisków L1-L2N dla falowników zasilanych jednofazowo
- Zasilanie podłączyć do zacisków L1/R-L2/S-L3/T dla falowników zasilanych trójfazowo 3x400V.
- Zasilanie podłączyć do zacisków L1-L2/N-L3 dla falowników zasilanych trójfazowo 3x230V.

4.2.3. Zalecane zabezpieczenia.

| Typ | Moc [kW] | Napięcie [V] | Prąd RMS wejściowy [A] | Prąd wyjściowy [A] | Zabezpieczenie nadprądowe [A] |
|-------------|----------|--------------|------------------------|--------------------|-------------------------------|
| EM30-0004S2 | 0,40 | 1x230 | 5 | 2,5 | B10 |
| EM30-0007S2 | 0,75 | 1x230 | 9 | 4,5 | B16 |
| EM30-0015S2 | 1,50 | 1x230 | 15 | 7 | B20 |
| EM30-0022S2 | 2,20 | 1x230 | 22 | 10 | B25 |
| EM30-0004T2 | 0,40 | 3x230 | 3 | 2,5 | B4 |
| EM30-0007T2 | 0,75 | 3x230 | 5,4 | 4,5 | B10 |
| EM30-0015T2 | 1,50 | 3x230 | 8,4 | 7 | B16 |
| EM30-0022T2 | 2,20 | 3x230 | 12 | 10 | B16 |
| EM30-0030T2 | 3,0 | 3x230 | 14,5 | 12 | B25 |
| EM30-0040T2 | 4,0 | 3x230 | 20,5 | 17 | B25 |
| EM30-0055T2 | 5,5 | 3x230 | 25,5 | 21 | B32 |

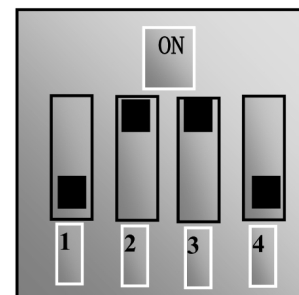
| | | | | | |
|-------------|------|-------|-----|-----|-----|
| EM30-0007T3 | 0,75 | 3x400 | 2,4 | 2 | B4 |
| EM30-0015T3 | 1,50 | 3x400 | 4,6 | 4 | B10 |
| EM30-0022T3 | 2,20 | 3x400 | 7 | 6,5 | B10 |
| EM30-0030T3 | 3,00 | 3x400 | 9,5 | 7,6 | B16 |
| EM30-0040T3 | 4,00 | 3x400 | 11 | 9 | B16 |
| EM30-0055T3 | 5,50 | 3x400 | 16 | 12 | B25 |
| EM30-0075T3 | 7,50 | 3x400 | 20 | 17 | B25 |
| EM30-0075T3 | 11,0 | 3x400 | 29 | 23 | B32 |

Uwagi: Dobór zabezpieczeń dotyczy zarówno bezpieczników topikowych jak i automatycznych o charakterystyce typu „B”. Dopuszcza się też zabezpieczenia o charakterystyce typu „C”, dobór prądowy jak w tabelce powyżej.

Podane prądy wejściowe RMS są wartościami przybliżonymi dla bezpośredniej sieci zasilającej o zdolności zwarciowej 20kA. Jeśli chcemy zmniejszyć prąd RMS należy zastosować dławiki sieciowe 4%.

4.2.4. Przelącniki kodujące SW1, S1 i J5

W pobliżu zacisków sterujących falownika serii EM30 znajduje się czerwony przełącznik SW1, z czterema switchami – patrz rysunek. Przełącznik kodujący przeznaczony jest do wyboru zakresu i rodzaju wejściowych sygnałów analogowych kanałów AI1 i AI2. Gdy przełącznik kodujący jest w pozycji „dół” oznacza, że jest on w stanie „wyłączonym” - „OFF”, jeżeli jest w pozycji „górze” oznacza to stan „włączony” – „ON”. Przełącznik służy do wyboru zakresu wejść analogowych AI1 i AI2 na sygnał napięciowy (0~5V/0~10V) lub prądowy (0~20mA). Dla przedstawionego rysunku zakres wejścia analogowego AI1 mamy ustawiony na 0~10V, a wejście AI2 mamy ustawione na 0~20mA.



SW1

Powyżej listwy sterującej znajduje się przełącznik S1 który służy do zmiany zakresu wejścia analogowego AI1 dla sterowania napięciowego 0~10V. Dla ustawienia na „plus” zakres pomiarowy wynosi 0~10V, a dla ustawienia na „minus” zakres wynosi -10V~+10V.

Należy pamiętać że ustawienie odpowiedzi układu na sygnał analogowy ustawiamy w kodach F400, np. sterowanie prawo-lewo dla sygnału analogowego -10V~+10V, należy sparametryzować w kodach F401-0,00, F403-2,00.



S1

| Kod F203 na 1, aktywne wejście AI1 | | | | Kod F203 na 2, aktywne wejście AI2 | | |
|------------------------------------|---------------------|----------------|----------------------------|------------------------------------|---------------------|----------------------------|
| Przełącznik kodujący SW1 | | Przełącznik S1 | Zakres wejścia analogowego | Przełącznik kodujący SW1 | | Zakres wejścia analogowego |
| Kodowanie switcha 1 | kodowanie switcha 3 | | | Kodowanie switcha 2 | kodowanie switcha 4 | |
| OFF | OFF | + | 0~5V napięciowe | OFF | OFF | 0~5V napięciowe |
| OFF | ON | + | 0~10Vnapięciowe | OFF | ON | 0~10Vnapięciowe |
| ON | OFF | + | 0~20mA prądowe | ON | OFF | 0~20mA prądowe |
| OFF | OFF | - | zarezerwowane | | | |
| OFF | ON | - | -10~+10Vnapięciowe | | | |
| ON | ON | - | zarezerwowane | | | |
| ON switch w pozycji górnej | | | | | | |
| OFF switch w pozycji dolnej | | | | | | |

Tabela kodowania przemienników

Przemienniki serii EM30 posiadają dwa wyjścia analogowe. Wyjście analogowe AO2 jest zawsze wyjściem prądowym, a wyjście AO1 może być konfigurowane jako napięciowe lub prądowe przełącznikiem J5, a jego zakres w kodzie F423.



J5

| Wyjście AO1 | | Kod F423 | | |
|----------------|---|---------------|--------|---------------|
| | | 0 | 1 | 2 |
| Przełącznik J5 | V | 0~5V | 0~10V | zarezerwowany |
| | I | zarezerwowany | 0~20mA | 4~20mA |

4.2.5. Zaciski sterujące.

Zaciski sterujące dla przemienników częstotliwości:

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|-----|-----|----|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| TA1 | TB1 | TC1 | TA2 | TB2 | TC2 | | DO1 | 24V | CM | CM | DI1 | DI2 | DI3 | DI4 | DI5 | DI6 | 10V | A11 | A12 | GND | A01 | A02 |
| GND | +5V | A+ | B- | | CANH | CANL | | | | | | | | | | | | | | | | |

| Rodzaj sygnału | Zacisk | Funkcja | Opis funkcji | Uwagi |
|--|-------------------------------------|---|--|---|
| Sygnał wyjściowy | DO1 | Wielofunkcyjny zacisk wyjściowy | Wyjście typu otwarty kolektor. Źródło napięcia 24V; obciążalność poniżej 200mA. Zacisk ten może być użyty jako szybkie wyjście licznikowe z max. częstotliwością 100kHz. | Funkcje zacisków wyjściowych powinny być definiowane zgodnie z wartościami producenta. Ich stan początkowy może być zmieniany poprzez zmianę kodów funkcyjnych. |
| | | | Jeżeli funkcja jest aktywna na tym zacisku i na zacisku CM jest napięcie 0V, jeżeli w falowniku aktywna jest funkcja STOP wtedy na tych zaciskach występuje napięcie 24V | |
| | TA1 | Styk przekaźnika | TC jest punktem wspólnym TB-TC styki NC (normalnie zamknięty) TA-TC styki NO (normalnie otwarty) Obciążalność styków przekaźnika w przemiennikach: 125V AC/10A, 250V AC/3A, 30V DC/3A. | |
| | TB1 | | | |
| | TC1 | | | |
| | TA2 | | | |
| | TB2 | | | |
| | TC2 | | | |
| AO1 | Sygnał analogowy napięciowy/prądowy | Można w tym miejscu podłączyć miernik analogowy na którym będziemy mieli odwzorowane wielkości fizyczne typu: prąd, częstotliwość itd | Kody odpowiedzialne - funkcje F423-F426 | |
| AO2 | Sygnał analogowy prądowy | | Kody odpowiedzialne – funkcje F427-F430 | |
| Napięcie odniesienia | +10V | Źródło napięcia | Źródło napięcie referencyjnego 10V względem punktu GND (lub AGND) | DC +10V <20mA |
| Wejścia analogowe | AI1 | Wejście napięciowe / prądowe | Wejścia analogowe używane są do analogowej zmiany prędkości oraz parametrów PID (sprężenia zwrotnego). Wejścia AI1 i AI2 mogą odczytywać sygnał napięciowy i prądowy. Aktualny tryb pracy wejść analogowych ustawiany jest switchami – patrz ustawianie switchi (przełączników). Rezystancja wejścia prądowego wynosi 250Ω | Napięcie wejściowe:0~10V, 0~5V, -10~+10V, 0~20mA. Ustawienie zakresu w kodach F400 – F405 |
| | AI2 | Wejście napięciowe / prądowe | | Prąd wejściowy: 0~20mA Napięcie wejściowe 0~10 (5)V Ustawienie zakresu w kodach F406 – F411. |
| | GND | Masa analogowa | | Masa dla wejść/wyjść analogowych i 10V |
| Wejścia komunikacyjne | A+ | Wejście | Komunikacja z komputerem klasy PC lub innym systemem kontroli. Protokół komunikacyjny Modbus RTU lub ASCII. Standard: TIA/EIA-485(RS-485) Prędkości transmisji: 1200/2400/4800/9600/19200/38400/57600bps | Dodatnia polaryzacja sygnału różnicowego |
| | B- | | | Ujemna polaryzacja sygnału różnicowego |
| | GND* | Źródło napięcia | Masa dla źródła napięcia +5V, uziemienie magistrali komunikacyjnej | Masa/uziemienie |
| | +5V | | Źródło napięcia +5V | Obciążalność 50mA |
| | CANH | Wejście/wyjście | Sygnał CAN High | Potencjał dla stanu recesywnego 2~3V, dla stanu dominującego 2,75~4,5V |
| | | | CANL | Sygnał Can Low |
| Napięcie sterujące | 24V | Napięcie sterujące | Dodatkowe napięcie sterujące względem masy CM. | DC +24V ±1,5V <200mA |
| Masa cyfrowa | CM | Masa cyfrowa | Zacisk zerowy dla zacisków DI1 do DI8. Jest to punkt odniesienia dla 24V DC. | Nie łączyć z zaciskami “PE”, „N” |
| Zaciski sterowania zdalnego (programowalne) | DI1 | Praca na joggingu w prawo | Uruchamia pracę na stałej, nadrzędnej prędkości – to wejście ma wyższy priorytet niż sterowanie innymi źródłami prędkości. Wejście to ma wbudowany szybki licznik impulsowy, max. Częstotliwość impulsu 100kHz | Podane funkcje wejść cyfrowych są zdefiniowane przez producenta. Można je zmieniać według potrzeb aplikacyjnych. |
| | DI2 | Awaryjny STOP | Uruchamia awaryjne zatrzymanie, na wyświetlaczu będzie wyświetlane “ESP” | |
| | DI3 | Zacisk „FWD” | Praca falownika w przód | |
| | DI4 | Zacisk „REV” | Praca falownika w tył | |

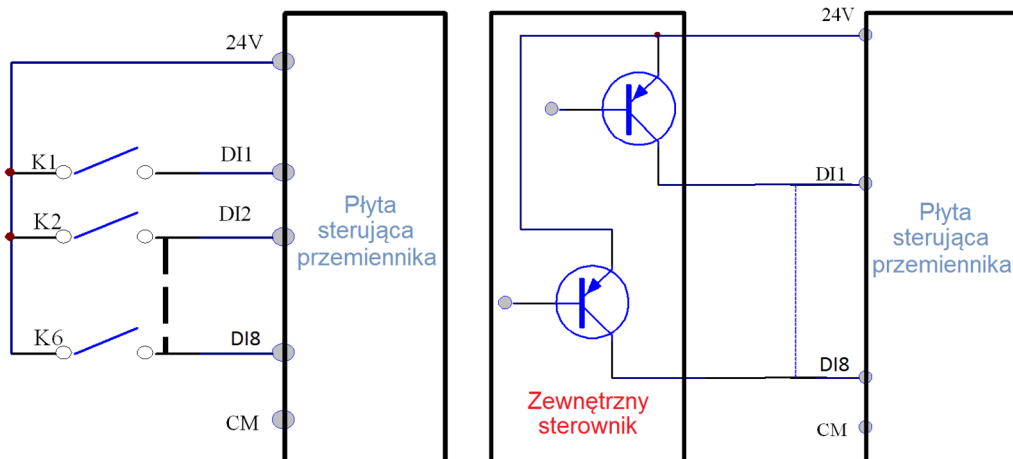
| | | | | |
|--|-----|------------|-------------------------|--|
| | DI5 | RESET | Reset falownika | |
| | DI6 | Wolny STOP | Zatrzymanie z wybiegiem | |

* Uwagi:

Dotyczy zacisku GND znajdującego się po lewej stronie napędu. Ponieważ magistrala komunikacyjna powinna być wykonana przewodem ekranowanym (skrętka), to należy warstwę ekranującą połączyć z zaciskiem GND. Przełącznik kodowania J8 pierwszego i ostatniego falownika w magistrali komunikacyjnej ustawiamy na pozycję ON. W pozostałych urządzeniach ustawiamy przełącznik kodowania J8 na pozycję OFF. Warstwa ekranująca jest sprowadzona do jednego punktu z ziemią.

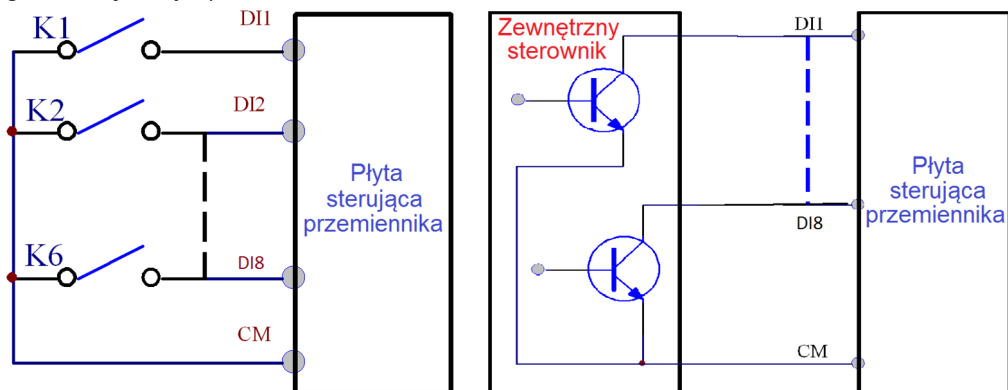


Podłączenie zacisków sterujących dla polaryzacji sygnałem pozytywnym, polaryzacja PNP (inicjowanie wejść cyfrowych napięciem 24V DC).



Przewody sterujące powinny być jak najkrótsze ze względu na możliwość generowania zakłóceń szczególnie dla sterowania sygnałem pozytywnym. Zaleca się, aby przewody były ekranowane.

Podłączenie zacisków sterujących z wybranym NPN (inicjowanie wejść cyfrowych stykiem bez napięciowym, sterowanie sygnałem ujemnym).



Sterowanie poprzez wejścia cyfrowe jest najbardziej popularną formą aktywacji poszczególnych funkcji przemiennika. Rozróżniamy dwa typy polaryzacji dla sterowania wejściami cyfrowymi:

- NPN czyli sterowanie stykiem bezpotencjałowym (minusem). Zacisk CM na którym mamy potencjał 0V DC (bezpotencjałowy/masa) jest zwierany z zaciskami DI1...DI6 na których mamy potencjał 24V DC.
- PNP czyli sterowanie stykiem potencjałowym (plusem). Zacisk CM na którym mamy potencjał 0V DC (masa/bezpotencjałowy) łączymy z masą cyfrową zewnętrznego sterownika, a na zaciski DI1...DI6 podajemy potencjał 24V DC. Dla tej konfiguracji można też sterować wejściami DI1...DI6 wewnętrznym napięciem 24V DC z listwy sterującej.

Poziomy napięcia wejść cyfrowych

| Polaryzacja wejścia cyfrowego | Logika | Napięcie |
|-------------------------------|--------|-----------|
| PNP | 0 | < 4 V DC |
| PNP | 1 | > 4 V DC |
| NPN | 0 | > 20 V DC |
| NPN | 1 | < 20 V DC |

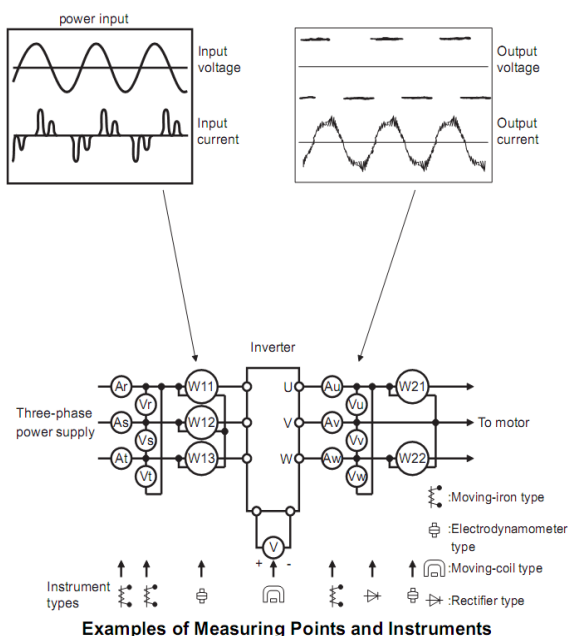
Uwaga: Przełącznik polaryzacji NPN/PNP znajduje się nad listwą sterującą.

Przełącznik polaryzacji wejść cyfrowych jest oznaczony na płycie sterującej jako J7. Znajduje się zawsze w pobliżu zacisków sterujących na płycie Control PCB. Jego wygląd przedstawia rysunek obok. Fabrycznie jest ustawiony na tryb NPN jako częściej stosowany.



5. Pomiar prądu, napięcia i mocy w układzie z przemiennikiem częstotliwości

Zarówno napięcia jak i prądy zarówno po stronie wejściowej przemiennika jak i wyjściowej posiadają zakłócenia (wyższe harmoniczne), w związku z tym dokładność pomiaru zależy w dużym stopniu od zastosowanych mierników i sposobu pomiaru. Kiedy więc dokonujemy pomiaru w obwodach dużych częstotliwości (wyższych harmonicznych) należy zastosować zalecane narzędzia pomiarowe.



Moving-iron – miernik elektromagnetyczny z elektromagnesem

Elektrodynamometr – watomierz elektrodynamiczny

Moving-coil – miernik elektromagnetyczny z magnesem stałym

Rectifier – woltomierz z prostownikiem (do pomiaru napięć po stronie wtórnej przemiennika)

| Wielkość fizyczna | Punkt pomiaru | Instrument pomiarowy | Uwagi (wartość pomiaru) |
|--|--|--|--|
| Wartość napięcia zasilającego V1 | R-S, S-T, T-R | Elektromagnetyczny woltomierz AC | 400V±15% 230V±15% |
| Wartość prądu zasilającego I1 | W fazie R, S, T | Elektromagnetyczny amperomierz AC | |
| Wartość mocy wejściowej P1 | Cewki prądowe w fazach R, S, T Cewki napięciowe R-S, S-T, T-R | 1-fazowy watomierz elektrodynamiczny | P1=W11+W12+W13 (pomiar za pomocą 3 watomierzy) |
| Wyznaczenie współczynnika mocy po stronie wejściowej Pf1 | Aby obliczyć współczynnik mocy po stronie wejścia przemiennika dla układu 3-fazowego należy obliczoną moc P1, prąd I1, oraz napięcie V1 obliczyć z wzoru: $Pf1 = \frac{P1}{3V1 \times I1} \times 100\%$ | | |
| Wartość napięcia wyjściowego V2 | U-V, V-W, W-U | Woltomierz AC z prostownikiem (pomiaru napięcia nie można) | Różnica pomiędzy poszczególnymi fazami nie może być większa ±1% napięcia |

| | | | |
|--|---|---|--|
| | | dokonać miernikiem elektromagnetycznym) | maksymalnego na wyjściu |
| Wartość prądu wyjściowego I ₂ | W fazie U, V, W | Elektromagnetyczny amperomierz AC | Wartość powinna być ≤ I _n przemiennika. Różnica pomiędzy fazami nie może być większa niż 10%. |
| Wartość mocy wyjściowej P ₂ | Cewki prądowe w fazach U, W Cewki napięciowe U-V, W-V | 1-fazowy watomierz elektrodynamiczny | P ₂ =W ₂₁ +W ₂₂ (pomiar za pomocą 2 watomierzy, układ Arona) |
| Wyznaczenie współczynnika mocy po stronie wyjściowej Pf ₂ | Aby obliczyć współczynnik mocy po stronie wyjściowej przemiennika dla układu 3-fazowego należy obliczoną moc P ₂ , prąd I ₂ , oraz napięcie V ₂ obliczyć z wzoru: $Pf_2 = \frac{P_2}{\sqrt{3} V_2 \times I_2} \times 100\%$ | | |
| Wartość napięcia w układzie pośredniczącym | P(P+) - N(-) | Elektromagnetyczny woltomierz DC (multimetr) | Napięcie stałe o wartości: $\sqrt{2} \times V_1$ |
| Zasilanie płyty sterującej Control PCB | 10V - GND | Elektromagnetyczny woltomierz DC (multimetr) | DC 10V±0,2V |
| | 24V - CM | | DC 24V±1,5V |
| Wyjścia analogowe | AO1 - GND | Elektromagnetyczny woltomierz DC (multimetr) | DC 10V przy max wartości |
| | AO2 - GND | Elektromagnetyczny amperomierz DC (multimetr) | DC 20mA przy max wartości |
| Sygnał awarii | TA – TC | Elektromagnetyczny omomierz (multimetr) | Normalnie otwarty |
| | TB - TC | | Normalnie zamknięty |

6. Obsługa i proste uruchomienie.

Rozdział ten definiuje i interpretuje określenia dotyczące stanów pracy, kontroli i prowadzenia przemienników. Prosimy o uważne przeczytanie

6.1. Tryb sterowania

Falowniki EM30 posiadają następujące tryby sterowania:

- sterowanie IM-SVC (Sensorless vector control), sterowanie wektorowe
- sterowanie IM-VVVF (Variable Voltage Variable Frequency) i jest to sterowanie skalarne U/f
- sterowanie IM-VC1 (Vector Control 1) – proste sterowanie wektorowe (pseudowektor lub autokorekcja momentu)
- sterowanie PM-SVC (Sensorless vector control) - sterowanie wektorowe silnikami synchronicznymi PMM (Permanent Magnet Motor)

6.2. Tryb ustawiania częstotliwości

Metodę i kanał sterowania częstotliwości roboczej przemiennikach EM30 ustawia się w kodach od F203 do F207.

6.3. Tryb sterowania dla polecenia pracy

Tryby poleceń sterowania pracą wybiera się przy użyciu kodów F200 i F201. Mamy do dyspozycji cztery tryby sterowania przemiennika:

- 1 – sterowanie klawiaturą
- 2 – zewnętrzne sterowanie przy użyciu zacisków wyjściowych
- 3 – sterowanie przy użyciu komunikacji szeregowej RS485
- 4 – sterowanie klawiaturą, z listwy, z użyciem komunikacji

Gotowe polecenia sterowań z listwy mamy również w kodzie nadrzędnym F208, gdzie jest pięć gotowych sterowań dwu i trój przewodowych.

6.4. Stany falownika

Gdy falownik jest włączony może znajdować się w jednym z czterech stanów operacyjnych:

- stanie zatrzymania
- stanie programowania
- stanie pracy
- stanie błędu.

Stan zatrzymania występuje w momencie ponownego włączenia zasilania, (gdy samoczynne uruchomienie po włączeniu zasilania jest ustawione w kodzie F213=0), w momencie zwalniania wybiegiem,

lub znajduje się on w stanie zatrzymania (prędkość równa zero) aż do otrzymania polecenia startu. W tym stanie wskaźnik stanu pracy „RUN” na klawiaturze wyłącza się, a wyświetlacz pokazuje parametr stanu zatrzymania (F131).

Stan programowania występuje w momencie programowania falownika. Aby uruchomić tryb zmiany parametrów należy wcisnąć klawisz „FUN”.

Stan pracy występuje, gdy falownik otrzyma polecenie startu, a na wyświetlaczu podświetlona jest dioda „RUN”.

Stan błędu lub alarmu pojawia się w momencie niewłaściwej pracy układu napędowego. W tym stanie na wyświetlaczu pojawi się kod błędu, a falownik będzie zatrzymany do momentu rozwiązania problemu lub skasowania błędu klawiszem „STOP/RESET”. Więcej o błędach i rozwiązywaniu przyczyn przeczytać można w dodatku poświęconym kodom błędów i ich eliminacji niniejszej instrukcji obsługi.

6.5. Kompensacja momentu obrotowego dla sterowania skalarnego

Mamy do wyboru w kodzie F137 kilka sposobów kompensacji momentu:

F137=0 – kompensacja liniowa, czyli $U/f=\text{const}$,

F137=1 – kwadratowa dedykowana do układów wentylacyjno-pompowych,

F137=2 – wielopunktowa, czyli sami sobie tworzymy najbardziej optymalną charakterystykę (wymaga doświadczenia i fachowej wiedzy),

F137=3 – auto korekta momentu, jest to aplikacja, która na podstawie mierzonych parametrów koryguje napięcie wyjściowe, aby uzyskać najbardziej optymalne parametry pracy. Aplikacja ta pozwala na pracę z małymi stratami, czyli najbardziej ekonomiczną (energooszczędną) poprzez optymalizację napięcia wyjściowego względem momentu wyjściowego i utrzymanie wysokich parametrów tegoż momentu w szerokim zakresie regulacji.

F137=4 – Sterowanie własne U/f pozwala na samodzielną regulację napięcia w stosunku do zmian częstotliwości.

6.6. Obsługa klawiatury

Klawiatura jest standardowym elementem obsługi przemienników częstotliwości. Za pomocą klawiatury możemy dokonać parametryzacji, monitoringu, oraz kontroli operacji. Panel operatorski składa się z trzech sekcji: wyświetlacza, diód mówiących o statusie przetwornicy, oraz przycisków funkcyjnych. W przemiennikach serii EM30 mamy klawiaturę LCD – 4-linijkową lub 1-linijkową.

Konieczne jest poznanie funkcji i sposobu obsługi klawiatury. Więcej informacji na ten temat można znaleźć w niniejszej instrukcji.

6.6.1. Sposoby obsługi klawiatury

- ▲ struktura menu
- ▲ Menu obsługi jest trzy poziomowe, a jego struktura umożliwia wygodne i szybkie zmiany w kodach. Grupy kodów funkcyjnych (pierwszy poziom menu), kody funkcji (drugi poziom), wartości kodów funkcji (trzeci poziom).
- ▲ Ustawienie parametrów
- ▲ Poprawne ustawienie parametrów jest warunkiem wstępnym aby uzyskać optymalną wydajność i żądane funkcje.
- ▲ Procedura:
 - ▲ Naciśnij przycisk FUN aby wejść do menu programowania (F...).
 - ▲ Naciśnij przycisk „<<”, tak aby migał wskaźnik przełączania pomiędzy grupami (F100). Naciskamy przyciski ▲ i ▼, kod funkcji zmieni się między grupami kodów funkcji (np. F100 na F200).
 - ▲ Naciśnij ponownie przycisk „<<”, tak aby migał wskaźnik zmiany wartości w grupie (F100 lub F100). Naciskamy przyciski ▲ i ▼, kod funkcji zmieni się w grupie kodu (np. F100 na F113). Po wybraniu funkcji naciskamy przycisk SET, aby wyświetlić wartość (np. 50). Jeśli istnieje potrzeba zmiany naciskamy przyciski ▲ i ▼ aby zmienić wartość.
- ▲ Naciskamy SET celem zatwierdzenia zmiany

6.6.2. Przełączanie i wyświetlanie parametrów stanu

Zarówno w stanie pracy jak i zatrzymania diody Hz, A, V świecą dla stanu kiedy mamy wyświetlane parametry stanu, odpowiednio, częstotliwości, prądu i napięcia. Wyboru parametrów jakie mają być wyświetlane dokonujemy w kodach F131 i F132. Przyciskiem „<<” przełączamy się pomiędzy poszczególnymi parametrami wyświetlanymi na klawiaturze. Poniżej wyświetlanie parametrów podczas pracy i zatrzymania.

Przemiennik w stanie zatrzymania może wyświetlać parametry które zmieniamy przyciskiem „<”. Mamy dostęp do: częstotliwość docelowa, kody funkcyjne, jogging z klawiatury, docelowa prędkość obrotowa, napięcie PN, wartość PID sprzężenia temperatura radiatora, wartość wejścia licznikowego, wartość regulatora PID, długość przędzy, uśredniona częstotliwość, ustawienie momentu obrotowego. Prosimy o zapoznanie się z opisem kodu F132.

Przemiennik w stanie pracy może wyświetlać parametry które zmieniamy przyciskiem „<”. Wyświetlane parametry: aktualna częstotliwość, kody funkcyjne, prędkość obrotowa, prąd wyjściowy, napięcie wyjściowe, napięcie PN układu pośredniczącego, wartość sprzężenia zwrotnego PID, temperatura, wartość wejścia licznikowego, prędkość liniowa, wartość regulatora PID, długość przędzy, uśredniona częstotliwość, zarezerwowane, moment wyjściowy. Prosimy zapoznać się z opisem kodu F131.

6.7. Działanie procesu pomiaru parametrów silnika (autotuning)

Użytkownik musi wprowadzić dokładne parametry silnika, zgodne z tym co jest podane na tabliczce znamionowej, przed wyborem trybu pracy sterowania wektorowego i automatycznej korekcji momentu (F137 = 3) tryb VVVF kontroli (skalarny). Przemiennik na podstawie danych silnika wpisanych z tabliczki znamionowej sam uzupełnia dane silnika. Sposób ten jednak może być obciążony dużą rozbieżnością co do parametrów rzeczywistych dlatego aby osiągnąć lepszą wydajność konieczne jest uruchomienie pomiaru parametrów silnika (F800 na 1 lub 2, uruchomienie przyciskiem klawiatury RUN). Generalnie należy przyjmować że wpisanie danych z tabliczki silnika i wykonanie pomiarów parametrów silnika jest obowiązkowe.

Na przykład: Jeśli parametry podane na tabliczce znamionowej sterowanego silnika są następujące: liczba biegunów silnika - 4; moc 7,5 kW, napięcie 400V; prąd 15.4A; częstotliwość znamionowej 50.00Hz oraz prędkość obrotowa 1440obr/min, proces działania pomiaru parametrów przeprowadza się jak opisano poniżej:

Zgodnie z powyższymi parametrami silnika, wpisać wartości F801 do F805 oraz F810 poprawnie: ustawić wartość F801= 7,5, F802 = 400, F803 = 15.4, F805 = 1440 i F810 = 50.

W celu zapewnienia odpowiedniej dynamiki działania układu oraz poprawnych parametrów pracy należy w kodzie F800 = 1, czyli ustawić dynamiczny pomiar parametrów silnika. Warunkiem jego przeprowadzenia jest brak obciążenia na wale silnika. Jeśli układ spełnia warunki naciskamy RUN na klawiaturze, a na wyświetlaczu pojawi się napis TEST. Pomiar parametrów będzie składał się z dwóch etapów pomiarów parametrów statycznych i etapu pomiaru parametrów dynamicznych podczas którego silnik przyspiesza zgodnie z F114, na kilka sekund stabilizuje prędkość, a następnie zwalnia według F115 aż do zatrzymania. Po zakończeniu tego etapu parametry zostają zapisane w kodach F806...F809, a stan kodu F800 zmieni się na wartość zero. Jeżeli nie jest możliwe odpięcie silnika od obciążenia należy przeprowadzić pomiar parametrów statycznych F800 = 2. Identycznie jak dla pomiaru dynamicznego inicjujemy pomiar za pomocą klawiatury. Na wyświetlaczu pojawi się napis TEST. Pomiar będzie składał się z dwóch etapów pomiaru parametrów statycznych które zostaną zapisane w kodach F806...F808.

Uwaga: Dla przewodów silnika powyżej 30m wykonanie pomiaru parametrów silnika może być utrudnione (błąd Err2). W takich układach zaleca się stosowanie dławików silnikowych lub filtrów sinusoidalnych.

7. Szybkie uruchomienie

7.1. Etapy instalacji i uruchomienia falownika EM30.

| Etap | Czynności do wykonania |
|--|---|
| Instalacja i środowisko pracy | Zainstalować falownik w miejscu spełniającym warunki techniczne – odpowiednie odprowadzenie ciepła oraz wibracje poniżej 4G - i środowiska pracy falownika – temperatura pracy i zanieczyszczenia powietrza. |
| Podłączenie elektryczne falownika | Podłączenie uziemienia, podłączenie zacisku sterowania, zacisku analogowego, interfejsu komunikacji, podłączenie zacisków wyjściowych i wejściowych obwodu zasilania itp. zgodnie z obowiązującymi normami |
| Kontrola przed załączeniem | Sprawdzić prawidłowość podłączenia zasilania, uziemienia, zacisków sterowania i innych elementów tj. dławika, filtra RFI itp. Często występujący problem to podłączenie zasilania do wyjścia przemiennika co powoduje uszkodzenie urządzenia. |
| Kontrola bezpośrednio po włączeniu | Sprawdzić, czy nie występują niepożądane dźwięki, wibracje, czy na wyświetlaczu klawiatury niewyświetlane są żadne błędy. W przypadku anomalii natychmiast należy wyłączyć zasilanie i ponownie sprawdzić układ. |
| Poprawne wprowadzenie parametrów podanych na tabliczce znamionowej silnika | Sprawdzić, czy parametry podane na tabliczce znamionowej silnika zostały poprawnie wprowadzone, oraz czy automatyczny pomiar dokonany przez przemiennik odpowiada stanowi faktycznemu. |
| Wykonać autotuning silnika elektrycznego | Dla poprawności działania przemiennika częstotliwości należy wykonać autotuning silnika wykorzystując funkcję z grupy F800. Więcej na ten temat znajduje się w dziale „Parametry silnika” niniejszej instrukcji. Bardzo ważne jest rozszerzenie silnika od obciążenia na czas pomiaru parametrów silnika dla sterowania wektorowego. Umożliwia to uzyskanie optymalnych parametrów. |

| | |
|-----------------------------|--|
| Ustawienie zabezpieczeń | Odpowiednio sparаметryzować kody odpowiedzialne za zabezpieczenie silnika i przemiennika. Należy też aktywować kody zabezpieczeń charakterystyczne dla danej aplikacji. Prosimy tutaj korzystać z dodatków z instrukcji w których mamy rozwiązane przykładowe aplikacje wraz ze wskazaniem zabezpieczeń. |
| Ustawienie parametrów pracy | Poprawnie wprowadzić parametry pracy falownika i silnika dostosowane do danej aplikacji, które mogą obejmować: częstotliwość górną i dolną, czasy przyspieszania/zwalniania, sterowanie kierunkiem itp. |
| Kontrola bez obciążenia | Uruchomić falownik przy nieobciążonym silniku. Sprawdzić i potwierdzić stan pracy układu napędowego. Stan silnika: stabilna i normalna praca, poprawny kierunek obrotów, zdefiniowany proces przyspieszania/zwalniania, brak nieprawidłowych wibracji, hałasu itp. Stan falownika: normalna praca, brak błędów wyświetlanych na panelu, prawidłowe wskazania na wyświetlaczu |
| Kontrola z obciążeniem | Podłączyć układ napędowy pod obciążenie, obciążyć układ napędowy 50% wartości nominalnego obciążenia i utrzymać pracę układu przez okres min. 5 min – kontrolować poprawność pracy falownika i silnika. Obciążyć układ napędowy 100% wartości nominalnego obciążenia i utrzymać pracę układu przez okres min. 5 min – kontrolować poprawność pracy falownika i silnika. W razie pojawienia się jakichkolwiek anomalii w pracy układu należy natychmiast układ zatrzymać i powtórzyć etapy instalacji i uruchomienia. |
| Kontrola podczas pracy | Prowadzić systematyczną kontrolę pracy układu napędowego. Natychmiast reagować na wszelkie nieprawidłowości w pracy układu i postępować zgodnie z niniejszą instrukcją obsługi jak i innych instrukcji dotyczących np. silnika |

7.2. Przykład instalacji i uruchomienia falownika

Przykład instalacji i uruchomienia falownika o mocy 7,5kW z silnikiem asynchronicznym o następujących danych znamionowych:

- moc silnika $P=7,5\text{kW}$, częstotliwość 50Hz, napięcie $U=400\text{V}$, znamionowa prędkość obrotowa $n=1440\text{obr/min}$, prąd znamionowy $I=15,4\text{A}$

7.2.1. Praca z ustaloną częstotliwością, start/stop zadawane z panelu i praca w przód.

Podłączyć przewody zgodnie ze schematem zamieszczonym obok, sprawdzić prawidłowość podłączenia i włączyć zasilanie.

1. Nacisnąć przycisk „FUN”

2. Wprowadzić następujące parametry w kodach:

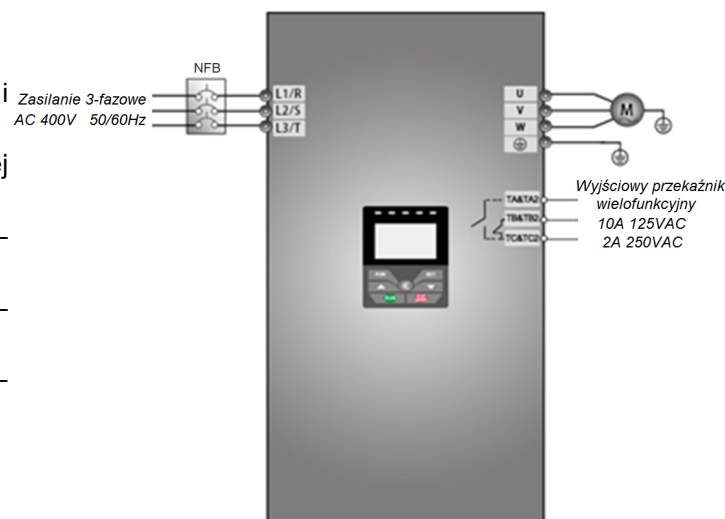
- $F203=0$ - częstotliwość można zwiększać i zmniejszać klawiszami $\blacktriangle/\blacktriangledown$
- $F111=50.00$ – ustawienie maksymalnej częstotliwości, tutaj 50Hz
- $F200=0$ – wybór źródła polecenia „START” – tutaj z klawiatury
- $F201=0$ – wybór źródła polecenia „STOP” – tutaj z klawiatury
- $F202=0$ – tryb ustawiania kierunku pracy – tutaj praca tylko w przód
- $F801=7,5$ – moc silnika
- $F802=400$ – napięcie zasilania silnika
- $F803=15,4$ – prąd silnika
- $F805=1440$ - prędkość obrotowa silnika
- $F810=50$ – częstotliwość znamionowa silnika
- $F800$ dla EM30 – 1 (dynamiczny test bez obciążenia na wale silnika), lub 2 (statyczny dla silnika z obciążonym wałem) – aktywowanie autotuningu silnika

3. Wcisnąć przycisk RUN, wówczas pojawi się napis „TEST”, który wskazuje przeprowadzanie pomiaru parametrów silnika. Szczegóły opisane przy okazji opisu kodów z grupy F800.

Nacisnąć przycisk RUN, który uruchomi silnik. Najlepiej wykonać to przy nieobciążonym silniku. Sprawdzić poprawność pracy całego napędu, tzn. stabilność pracy silnika zarówno podczas przyspieszania, zwalniania i normalnej pracy, wartości prądów i napięć, dźwięk pracującego silnika, wibracje. Jeśli wszystko działa poprawnie należy silnik obciążyć i sprawdzić cały napęd podobnie jak w stanie jałowym. W przypadku wykrycia nieprawidłowości należy natychmiast odłączyć napęd od zasilania, aby przeanalizować układ celem wykrycia problemu i jego wyeliminowania.

Bardzo ważnym elementem jest prawidłowe podłączenie napędu oraz wpisanie parametrów silnika i wykonanie pomiarów parametrów silnika.

4. Wcisnąć przycisk „RUN”, aby uruchomić pracę przemiennika częstotliwości. Naciśnięcie przycisku „FUN”



spowoduje podgląd parametrów pracy, w kodzie F131 fabrycznie ustawiono wartość F131=15, która umożliwia podgląd następujących parametrów: kodu funkcji, częstotliwości, prędkości obrotowej, prądu wyjściowego z falownika, napięcia wyjściowego oraz napięcia PN, przełączanie się pomiędzy wyświetlanymi parametrami umożliwia naciśnięcie przycisku „FUN” podczas pracy falownika.

5. Wciśnięcie klawisza „STOP/RESET” spowoduje zatrzymanie silnika po rampie czasu F115.

7.2.2. Praca z ustawianą częstotliwością z klawiatury, start/stop i pracę w przód i wstecz zadawaną poprzez zaciski sterowania.

1. Podłączyć przewody zgodnie ze schematem zamieszczonym obok, sprawdzić prawidłowość podłączenia i włączyć zasilanie.

2. Nacisnąć przycisk „FUN”

3. Wprowadzić następujące parametry w kodach:

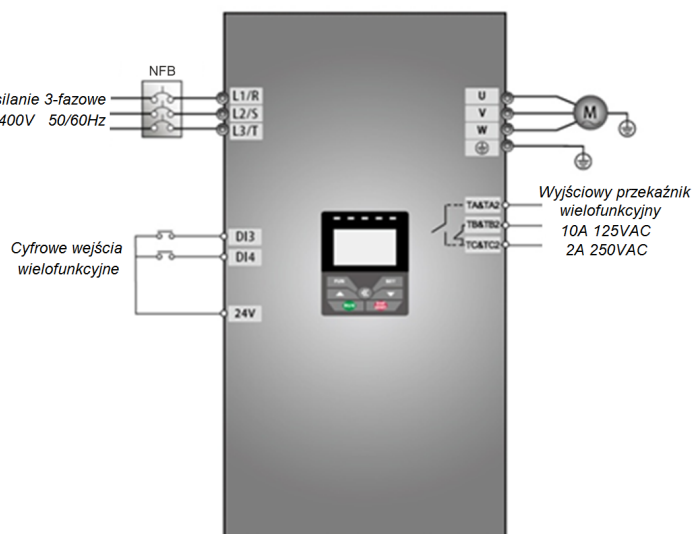
- F203=0 - częstotliwość można zmieniać przyciskami „▲/▼”
- F111=50.00 – ustawienie maksymalnej częstotliwości, tutaj 50Hz
- F208=1 – wybór sterowania dwuprzewodowego typu 1, w tym przypadku kody F200, F201 i F202 nie są używane
- Wpisać parametry silnika w kodach z grupy F800 oraz wykonać pomiar i analizę układu podobnie jak w pierwszym przykładzie.

4. Zwarcie zacisku DI3, falownik wystartuje – praca do przodu

5. Podczas pracy bieżąca częstotliwość może być zmieniana przy pomocy klawiszy „▲” i „▼”

6. Zmiana kierunku obrotów następuje poprzez rozwarcie zacisku DI3 i zwarcie zacisku DI4, czas nawrotu jest ustalony w kodzie F120

7. Rozłączenie zacisku DI3 lub DI4 spowoduje zatrzymanie silnika z nastawionym czasem w kodzie F115.



7.2.3. Proces joggowania przy pomocy klawiatury.

1. Podłączyć przewody zgodnie ze schematem zamieszczonym obok, sprawdzić prawidłowość podłączenia i włączyć zasilanie.

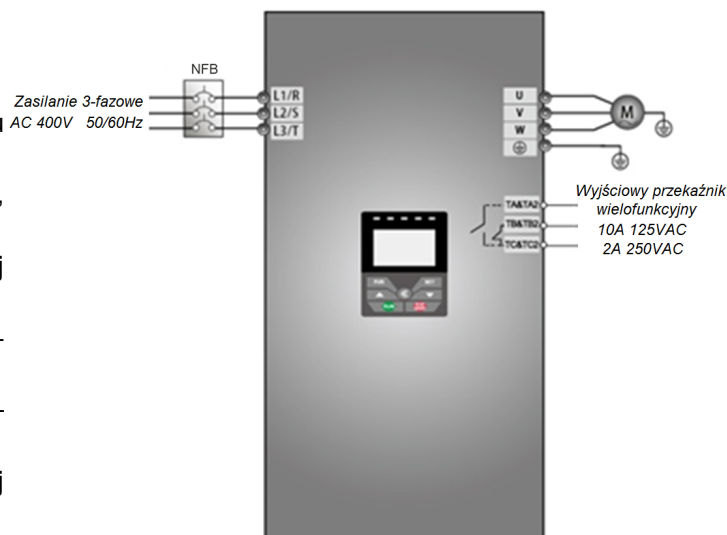
2. Nacisnąć przycisk „FUN”

3. Wprowadzić następujące parametry w kodach:

- F132=1 – joggowanie z panelu
- F124=5.00 – ustawienie parametru joggowania, tutaj 5Hz
- F125=30 – ustawienie czasu przyspieszenia, tutaj 30s
- F126=30 – ustawienie czasu zwalniania, tutaj 30s
- F200=0 – wybór źródła polecenia „START” – tutaj z klawiatury
- F201=0 – wybór źródła polecenia „STOP” – tutaj z klawiatury
- F202=0 – tryb ustawiania kierunku pracy – tutaj praca tylko w przód
- Wpisać parametry silnika w kodach z grupy F800 oraz wykonać pomiar i analizę układu podobnie jak w pierwszym przykładzie.

4. Wcisnąć i przytrzymać przycisk „RUN” w celu uruchomienia falownika. Silnik przyspieszy do częstotliwości joggowania i utrzyma ten parametr.

5. Puszczanie przycisku „RUN” spowoduje zwalnianie silnika



6. Wciśnięcie przycisku „STOP” spowoduje zatrzymanie silnika w czasie joggowania.

7.2.4. Praca z zadawaniem częstotliwości poprzez potencjometr, start/stop zadawane poprzez zaciski sterujące.

1. Podłączyć przewody zgodnie ze schematem zamieszczonym obok, sprawdzić poprawność podłączenia i włączyć zasilanie.

2. Nacisnąć przycisk „FUN”

3. Ustawić parametry funkcyjne falownika:

- F203=1 – główne źródło częstotliwości X – tutaj zewnętrzne analogowe AI1 w zakresie od 0 do +10V

- F208=1 - tryb sterowania z listwy sterującej, sterowanie dwuprzewodowe typu 1, Podłączyć DI6 jako stop z wybiegiem, DI3 dla startu „w przód”, DI4 dla startu „w tył”

- Wpisać parametry silnika w kodach z grupy F800 oraz wykonać pomiar i analizę układu podobnie jak w pierwszym przykładzie.

4. W pobliżu bloku zacisków sterowania falownika, umieszczony jest czerwony przełącznik kodujący SW1 – patrz schemat.

Dla przenienników do 15kW wejście AI1 jest wejściem napięciowym 0-10V, a przełącznik kodujący jest tylko powiązany z wejściem AI2.

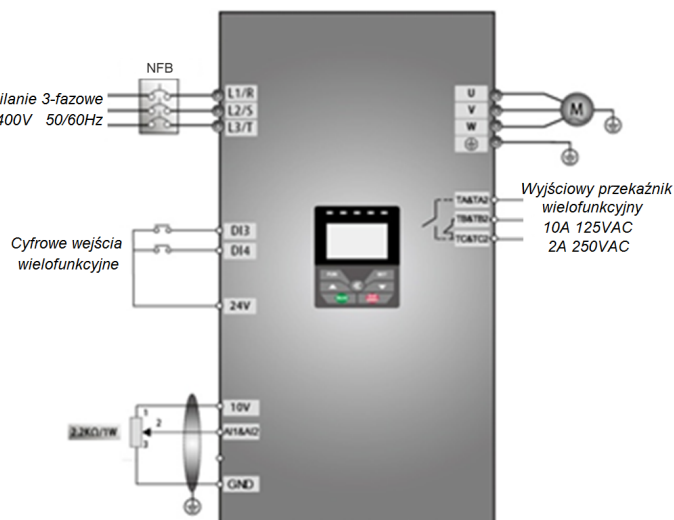
Dla przenienników od 18,5kW zadaniem tego przełącznika jest wybór zakresu wejściowego analogowego AI1 i AI2 (możliwe do wyboru są dwa zakresy napięciowe od 0 do 5V lub od 0 do 10V i jeden prądowy 0~20mA). W tym przypadku przełącznik powinien być ustawiony jak na schemacie. Więcej zobacz w rozdziale poświęconym przełącznikom kodującym.

5. Zwarcie zacisku DI3, falownik wystartuje – praca do przodu

6. Podczas pracy bieżąca częstotliwość może być zmieniana przy pomocy potencjometru.

7. Zmiana kierunku obrotów następuje poprzez rozwarcie zacisku DI3 i zwarcie zacisku DI4, czas martwy przy nawrocie jest ustalony w kodzie F120

8. Rozłączenie zacisku DI3 jak i DI4 spowoduje zatrzymanie silnika z ustalonym czasem w kodzie F115.



8. Opis parametrów przemiennika.

8.1. Parametry podstawowe.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|--|-------------------------------------|--|---|
| Nr | Nazwa | Nastawa fabryczna | Zakres | |
| F100 | Hasło użytkownika | 0 | 0~9999 | Dla F107=0 funkcja nie jest aktywna. Gdy funkcja F107=1, zmiany ustawień w kodach tylko po wpisaniu hasła. Komunikat „Err1” oznacza złe hasło. Hasło ustawiamy w kodzie F108. |
| F102 | Prąd znamionowy przemiennika [A] | W zależności od modelu przemiennika | Brak zmian | Jest to fabryczna nastawa w celu informacji dla użytkownika. |
| F103 | Moc przemiennika [kW] | | | |
| F104 | Kod odpowiadający mocy przemiennika | | | |
| F105 | Wersja oprogramowania | Aktualna wersja oprogramowania | | |
| F106 | Tryb Sterowania | 2 | 0 – bezczujnikowe sterowanie wektorowe (IM-SVC) 1 – zarezerwowane 2- sterowanie skalarne U/f (IM-VVVF) 3 – sterowanie wektorowe/korekcją momentu (IM-VC1) 4...5 – zarezerwowane 6 – sterowanie silnikami synchronicznymi PMM (PM-SVC) | |
| <p>Wyboru sterowania należy dokonać w zależności od wymagań aplikacyjnych. Właściwy wybór pozwala na optymalną pracę napędu.</p> <p>0: Bezczujnikowe sterowanie wektorowe jest dedykowane do bardzo wymagających aplikacji gdzie jest ważna wydajność, precyzja oraz zachowanie pełnego momentu w pełnym zakresie regulacji. Z jednego przemiennika zasilamy jeden silnik. Możliwość sterowania prędkością lub momentem.</p> <p>2: sterowanie skalarne U/f dedykowane jest do aplikacji gdzie nie jest wymagana szczególnie wysoka precyzja regulacji, aplikacje ze względu na swoją specyfikę potrzebują bardziej miękkiej charakterystyki pracy (np. wentylatory), zakres regulacji nie obejmuje niskich częstotliwości z obciążeniem stało momentowym, ciężkich rozruchów. W tym trybie można warunkowo zasilac z jednego przemiennika kilka silników ale tylko dla kompensacji momentu kwadratowej, liniowej lub wielobocznej (F137 – 0, 1 lub 2).</p> <p>Dla sterowania skalarnego mamy dodatkowo automatyczny tryb kompensacji który pozwala na energooszczędną pracę układu, a jednocześnie utrzymuje stabilniejszy moment wyjściowy (jak dla sterowania pseudo wektorowego).</p> <p>3: Sterowanie wektorowe 1 nazywane prostym jest dedykowane do aplikacji wymagających gdzie zrobienie autotuningu dynamicznego nie jest możliwe. Z jednego przemiennika możemy zasilacz jeden silnik. Sterowanie to jest zbliżone do sterowania skalarnego z autokorekcją momentu (F137-3).</p> <p>- dla sterowania F106=0, 1, 3, maksymalna częstotliwość F111 powinna być niższa niż 500Hz.</p> <p>- dla sterowania F106 – 0, 1, 3, 6 konieczne jest wykonanie precyzyjnego autotuningu. Również autotuning musi zostać wykonany dla sterowania skalarnego z autokorekcją momentu. (F137-3).</p> <p>- dla sterowania F106=0, 1, 3, 6 z jednego przemiennika zasilamy jeden silnik, a jego moc powinna być zbliżona do mocy przemiennika.</p> <p>- parametry mierzone podczas autotuningu można wprowadzić ręcznie o ile będziemy mieli dostęp do takich danych.</p> <p>- zwykle silniki 4-polowe o takiej samej mocy co przemiennik będą pracowały poprawnie na ustawieniach fabrycznych, ale może się okazać że najlepsze parametry bez autotuningu nie zostaną osiągnięte. Dlatego dla prawidłowej pracy i jak najlepszych parametrów pracy należy wpisywać i pomierzyć parametry silnika.</p> <p>- może się zdarzyć, że dla sterowania wektorowego trzeba będzie dodatkowo sparаметryzować, funkcje F813~F818.</p> <p>6: Bezczujnikowe sterowanie wektorowe dla silników synchronicznych PMSM jest dedykowane do bardzo wymagających aplikacji gdzie jest ważna wydajność, precyzja oraz zachowanie pełnego momentu w pełnym zakresie regulacji. Z jednego przemiennika zasilamy jeden silnik. Zakres przemienników który obsługuje silniki PMSM mieści się w granicach 0,4~15kW.</p> | | | | |
| F107 | Kontrola hasła użytkownika | 0 | 0 – wyłączona ochrona hasłem użytkownika 1- włączona ochrona hasłem użytkownika | Gdy funkcja F107=1, użytkownik celem dokonania zmian w kodach musi wprowadzić hasło w kodzie F100, po włączeniu lub zresetowaniu błędu. W przeciwnym razie zmiana parametrów nie będzie możliwa i wyświetlony zostanie błąd „Err1”. |
| F108 | Ustawienie hasła użytkownika | 8 | 0~9999 | Funkcja umożliwia definiowanie hasła użytkownika. |
| F109 | Częstotliwość początkowa [Hz] | 0.00 | 0.00~10.00 | |
| F110 | Czas utrzymania częstotliwości początkowej [s] | 0.0 | 0.0~999.9 | |
| <p>Falownik rozpoczyna pracę od częstotliwości początkowej. Na tej częstotliwości falownik pracuje przez czas ustawiony w funkcji F110. Po tym czasie zaczyna przyspieszanie do częstotliwości docelowej F113.</p> <p>UWAGA!</p> <p>Czas F110 nie jest wliczany do czasu przyspieszania i/lub zwalniania. Częstotliwość początkowa nie jest ograniczona częstotliwością minimalną F112, jeżeli F109<F112 wówczas przemiennik zacznie pracować z częstotliwością F109 w czasie F110, a następnie przejdzie do</p> | | | | |

| | | | | |
|--|--|--|---|---|
| normalnej pracy w zakresie F112...F111. Częstotliwość F109 musi być niższa od częstotliwości maksymalnej F111. Jeżeli częstotliwość docelowa F113 jest mniejsza od częstotliwości początkowej F109 wówczas kod F09 i F110 są traktowane jako nieaktywne. Uwaga: funkcje F109 i F110 dla procesu lotnego startu nie są aktywne. Funkcje F109=0,00 oraz F110 ustawiamy na zadeklarowany czas i uzyskujemy funkcje opóźnienia startu. | | | | |
| F111 | Max. częstotliwość [Hz] | 50.00 | F113~590.0 | Dla F106=0, 1, 3, F111<500Hz |
| F112 | Min. częstotliwość [Hz] | 0.00 | 0.00~F113 | |
| Częstotliwość minimalna powinna być mniejsza od częstotliwości docelowej. F111 i F112 określa nam zakres pracy. Ustawienia w tych kodach dotyczą zadawania prędkości z klawiatury, wejść cyfrowych lub ModBus. Dla zadawania analogowego należy skonfigurować kody F400...F420. Uwaga: Przy pracy ciągłej <30-35Hz w silniku zastosować obcą wentylację! Kiedy mamy rozruch układu z częstotliwością początkową F112, a jej wartość jest mniejsza od częstotliwości minimalnej F112 to układ zostanie zatrzymany. | | | | |
| F113 | Częstotliwość docelowa [Hz] | 50.00 | F112~F111 | Kiedy ta funkcja jest aktywna (np.F203=0 lub 5), po rozpoczęciu pracy przemiennik automatycznie będzie dążył do osiągnięcia częstotliwości zdefiniowanej parametrem F113. |
| F114 | Czas przyspieszania 1 [s] | Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,2kW~3,7kW – 5.0 5,5kW~30kW – 30.0 od 37kW - 60,0s Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,2kW~3,7kW – 8.0 5,5kW~30kW – 50.0 od 37kW – 90,0s | 0.1~3000 | Odniesienie w kodzie F119. |
| F115 | Czas zwalniania 1 [s] | | | |
| F116 | Czas przyspieszania 2 [s] | | | |
| F117 | Czas zwalniania 2 [s] | | | |
| F277 | Czas przyspieszania 3 [s] | | | |
| F278 | Czas zwalniania 3 [s] | | | |
| F279 | Czas przyspieszania 4 [s] | | | |
| F280 | Czas zwalniania 4 [s] | | | |
| UWAGA! Do funkcji F114, F115, F116, F117, F277, F278, F279, F280 Kiedy funkcja programowalnych wejść (DI1 do DI6) jest aktywna wtedy wejścia te mogą być użyte do zmiany czasów przyspieszania/zwalniania. Podanie stanu wysokiego na wejście, spowoduje wybranie przez przemiennik jednego z czasów przyspieszania/zwalniania, w przeciwnym wypadku domyślnie wybrany będzie pierwszy czas przyspieszania/zwalniania. Czasy przyspieszania i zwalniania ustawione w kodach F114...F117 i F277...F280 nie są aktywne dla pracy wielostopniowej. Dla tej aplikacji czasy są definiowane w kodach F519...F548. W trakcie procesu lotnego startu czas przyspieszania, zwalniania, częstotliwość minimalna i docelowa nie są aktywne. Po zakończeniu procesu lotnego startu przetwornica będzie działała zgodnie z parametrami przyspieszania i zwalniania na zadanej częstotliwości. | | | | |
| F118 | Znamionowa częstotliwość pracy silnika [Hz] | 50.00 | 15.00~590.0 | Częstotliwość znamionową silnika wpisać również w kodzie F810. |
| Wartość ta określa punkt załamania charakterystyki U/f, czyli osiągnięcia pełnego napięcia wyjściowego. Gdy częstotliwość pracy jest mniejsza od podanej to przemiennik pracuje z stałym momentem obrotowym (elektromagnetycznym), jeżeli częstotliwość pracy jest większa to wówczas pracuje z stałą mocą. Wartość tego kodu musi odpowiadać częstotliwości znamionowej silnika, tak samo jak w kodzie F810. Kod ten nie jest aktywny podczas procesu lotnego startu. | | | | |
| F119 | Odniesienie czasów przyspieszania i zwalniania | 0 | 0: 0~50Hz 1: 0~max | |
| Jeżeli mamy ustawione „0” czas przyspieszania i zwalniania odnosi się do zakresu od 0Hz do 50Hz. Jeżeli mamy ustawioną częstotliwość docelową 100Hz a czas przyspieszania 5s, to czas dochodzenia do wartości nastawionej będzie tutaj wynosił 10s. Jeżeli mamy ustawione „1” czas przyspieszania i zwalniania odnosi się do zakresu od 0Hz do max Hz (F111). | | | | |
| F120 | Czas martwy przy nawrocie [s] | 0.00 | 0.0~3000 | |
| Ten parametr określa czas zatrzymania przemiennika (0Hz), podczas zmiany kierunku obrotów silnika. Uaktywnienie tej funkcji wpływa na zmniejszenie udarów prądowych podczas zmiany kierunku wirowania. Kiedy funkcja ma wartość 0, przemiennik zmienia kierunek natychmiast po zatrzymaniu. Funkcja jest aktywna dla wszystkich rodzajów regulacji prędkości oprócz automatycznej. W trakcie procesu lotnego startu ta funkcja nie jest aktywna. Po zakończeniu lotnego startu funkcja zostaje ponownie aktywowana. Dla dużych bezwładności i dużej dynamiki warto w czasie martwym aktywować hamowanie DC celem utrzymania układu w bezruchu. | | | | |
| F122 | Zakaz pracy nawrotnej | 0 | 0 – praca nawrotna 1 – zakaz pracy nawrotnej | |
| Funkcja zabraniająca lub zezwalająca na pracę nawrotną. Jej wartość jest nadrzędna względem zacisków wejściowych i kodu F202. Jeśli zakaz pracy nawrotnej jest aktywny, to po podaniu sygnału zmiany kierunku obrotów układ zostanie zatrzymany. Jeśli funkcja zmiany kierunku jest aktywna (F122 -1) niezależnie od tego czy lotny strat jest aktywny czy też nie, układ pozostanie cały czas zatrzymany. Kiedy ustawimy kody F122 = 1, F613 = 1, i podamy sygnał pracy do przodu, a silnik np. kręci się samoistnie do tyłu wówczas układ określi kierunek obrotów i częstotliwość pracy napędu, przejmie układ sprowadzając prędkość do 0Hz, a następnie rozpędzi do żądanej wartości w zadeklarowanym kierunku. | | | | |
| F123 | Definiowanie znaku częstotliwości dla kombinowanej | 0 | 0 – dodatni 1 – ujemny | Funkcja pozwala na określenie znaku + lub – częstotliwości dla kombinowanego sterowania prędkością. |

| | | | | |
|-------------|------------------------------------|---|-----------|---|
| | kontroli prędkości | | | |
| F124 | Częstotliwość joggowania [Hz] | 5.00 | F112~F111 | Ta funkcja sterowania prędkością ma najwyższy status!!! Służy do wywoływania określonej prędkości niezależnie od innych sygnałów zadających. Czas przyspieszania i zwalniania dotyczy zakresu 0-50Hz. |
| F125 | Czas przyspieszania joggowania [s] | Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,2kW~3,7kW – 5.0 5,5kW~30kW – 30.0 | 0.1~3000 | |
| F126 | Czas zwalniania joggowania [s] | od 37kW - 60,0s | 0.1~3000 | |

Istnieją dwa rodzaje joggowania

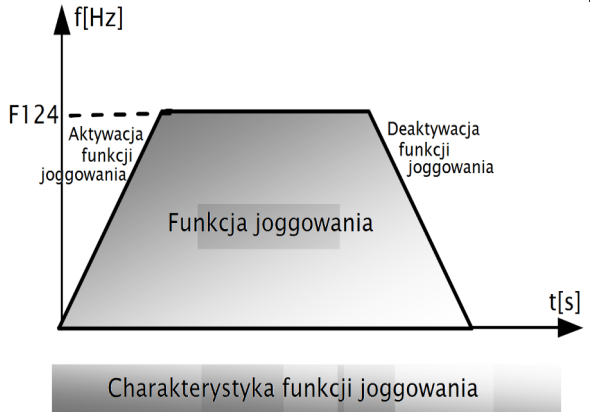
1. Joggowanie z klawiatury (status aktywny dla zatrzymanego układu):

- Aktywowanie funkcji odbywa się w kodzie F132.
- Przyciskiem FUN wywołujemy na wyświetlaczu hasło HF-0 (układ jest gotowy do pracy joggowania z klawiatury)
- Dla wyświetlonej wartości HF-0 każdorazowe aktywowanie przycisku RUN na klawiaturze będzie skutkowało pracą z częstotliwością joggowania.

Dezaktywowanie joggowania z klawiatury odbywa się przyciskiem FUN na inną wartość niż HF-0.

2. Joggowanie z listwy (status aktywny dla zatrzymanego i pracującego układu):

- Programujemy jeden z zacisków DI1...DI6 w kodach z zakresu F316...F323 na pracę na joggingu
- Zwarcie zaprogramowanego wejścia z CM spowoduje aktywowanie pracy z częstotliwością joggowania.



Kiedy funkcja joggowania (prędkości nadrzędnej) jest aktywna funkcja lotnego startu jest dezaktywowana.

| | | | | |
|-------------|--------------------------------|------|----------|--|
| F127 | Częstotliwość pomijania A [Hz] | 0.00 | 0.00~590 | Parametr pozwala na pominięcie określonych częstotliwości np.: w których występują systematyczne vibracje silnika Przemiennik automatycznie pominie zdefiniowany punkt, kiedy częstotliwość wyjściowa będzie równa zdefiniowanemu parametrowi. „Pomijany zakres” określa zakres częstotliwości wokół wartości zdefiniowanej jako „częstotliwość pomijana”. |
| F128 | Pomijany zakres A [Hz] | 0.00 | ±2.50 | |
| F129 | Częstotliwość pomijania B [Hz] | 0.00 | 0.00~590 | |
| F130 | Pomijany zakres B [Hz] | 0.00 | ±2.50 | |

UWAGA!

Funkcja ta nie działa podczas przyspieszania/zwalniania!

Przykład na poniższym wykresie obrazuje następujące nastawy:

częstotliwość pomijana A - 20Hz (F127=20.0),

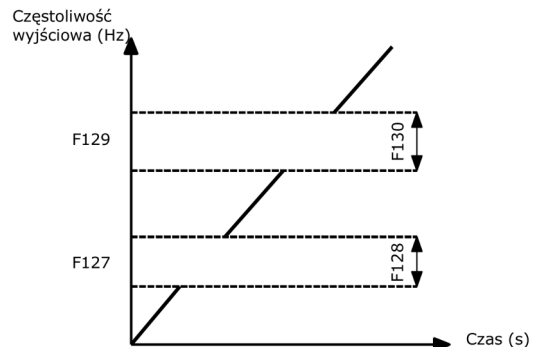
zakres częstotliwości pomijanej A - 0.50 (F128=0.50),

częstotliwość pomijana B - 30Hz (F129=20.0),

zakres częstotliwości pomijanej B - 0.50 (F130=0.50).

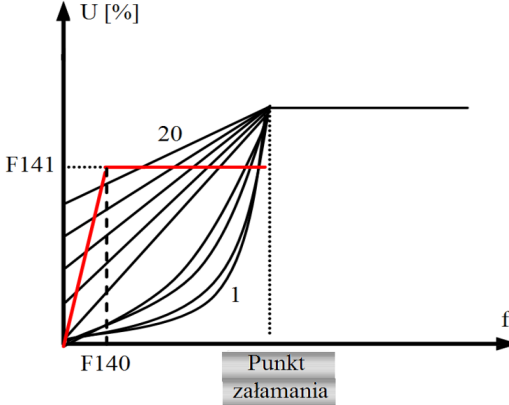
Przemiennik automatycznie pominie częstotliwość z zakresu od 19.5Hz do 20.5Hz oraz od 29.5Hz do 30.5Hz.

Podczas działania funkcji lotnego startu pomijanie częstotliwości nie jest aktywne. Dopiero po zakończeniu lotnego startu funkcja staje się aktywna.



| | | | | |
|-------------|------------------------------------|--|---|---|
| F131 | Wyświetlane parametr podczas pracy | 15 (wynik dodawania zakresu, tj. 0+1+2+4+8=15) | Zakres: 0~8191 0 – aktualna częstotliwość i kody funkcyjne 1 – prędkość obrotowa, 2 – prąd wyjściowy, 4 – napięcie wyjściowe, 8 – napięcie PN układu pośredniczącego, 16 – wartość sprzężenia zwrotnego PID, 32- temperatura 64 – wartość wejścia licznikowego, 128 – prędkość liniowa 256 – wartość regulatora PID 512 – długość przędzy 1024 – centralna częstotliwość (trawers) 2048 – moc wyjściowa 4096 – moment wyjściowy | Wybór 1, 2, 4, 8, ... 512 powoduje wyświetlanie jednej, konkretnej wartości. Aby naprzemiennie wyświetlać kilka różnych parametrów, należy zsumować odpowiadające im wartości i sumę wpisać jako parametr funkcji F131, np.: aby wyświetlić częstotliwość, prąd wyjściowy i wartość sprzężenia zwrotnego PI należy wpisać sumę 1+8+16 jako parametr funkcji F131=25. W tym przypadku inne wartości nie będą wyświetlane. Jeżeli F131=511 wyświetlane będą wszystkie parametry. Aby zmieniać rodzaj wyświetlanych parametrów należy użyć przycisku FUN lub MODE. |
|-------------|------------------------------------|--|---|---|

| | | | | |
|--|--|---|--|---|
| <p>Sposoby wyświetlania parametrów: A*.* - wyświetlenie prądu; U*** - wyświetlenie napięcia DC, u*** - wyświetlenie napięcia wyjściowego, o*.* - wartość regulatora PID; H*** - temperatura; **** - wartość zliczana; L*** - prędkość liniowa, b*.* wartość sprzężenia PID, *.* moc wyjściowa, * długość przędy, *.* uśredniona częstotliwość Częstotliwość jest podawana z dokładnością do częstotliwości 99,99Hz do dwóch miejsc po przecinku. Dla częstotliwości od 100,0Hz dokładność podawanej częstotliwości do jednego miejsca po przecinku. (w miejscu * są wyświetlane liczby dziesiętne w zakresie od 0 do 9) – patrz tabela poniżej W przemiennikach 0,25kW~0,75kW 1-fazowych brak kontroli temperatury. Niezależnie od wartości F131 zawsze będzie wyświetlana częstotliwość. Wyświetlana prędkość jest zawsze liczbą całkowitą, jeśli jej wartość przekroczy 9999 na końcu dodana zostaje „.” (kropka), np.: 1300. oznacza 13000obr/min. Tabela zawierająca wartości wyświetlanego parametru na panelu sterowania.</p> | | | | |
| Nazwa parametru | | Przykładowa wartość wyświetlana | | Jednostka |
| Częstotliwość | | 50.00 | | Hz |
| Prędkość obrotowa | | 300 | | obr/min |
| Wartość zliczana | | 99 | | |
| Prąd wyjściowy | | A 3.5 | | Amper |
| Edytowana funkcja | | F112 | | |
| Napięcie DC | | U100 | | Volt |
| Napięcie wyjściowe | | u100 | | Volt |
| Prędkość liniowa | | L7.85 | | m/s |
| Wartość regulatora PID | | o50.0 | | Hz |
| Wartość sprzężenia PID | | b0.1 | | V lub mA/2 |
| Temperatura | | H 18 | | °C |
| Długość przędy | | 6500 | | km |
| Moc wyjściowa | | 2.00 | | kW |
| F132 | Wyświetlane parametry podczas zatrzymania | 6 (wynik dodawania zakresu, tj. 0+2+4=6) | Zakres: 0~767 0 – częstotliwość, kody funkcyjne 1 – jogging z klawiatury, 2 – docelowa prędkość obrotowa, 4 – napięcie PN, 8 – wartość PID sprzężenia 16- temperatura 32 – wartość wejścia licznikowego 64 – wartość regulatora PID 128 – długość przędy 256 – centralna częstotliwość (trawers) 512 – wartość zadana momentu | Wybór 1, 2, 4, 8, 16 powoduje wyświetlanie jednej, konkretnej wartości. Aby naprzemiennie wyświetlać kilka różnych parametrów, należy zsumować odpowiadające im wartości i sumę wpisać jako parametr funkcji F132 – podobnie jak w F131 |
| F133 | Przeniesienie napędu (przekładnia) | 1.0 | 0.10~200.0 | Pozwala na wyświetlanie rzeczywistej prędkości np. prędkość silnika =prędkość synchroniczna/prędkość znamionowa silnika |
| F134 | Promień koła napędowego (m) | 0.001 | 0.001~1.000 | |
| <p>Obliczenie prędkości obrotowej i prędkości liniowej: Jeżeli maksymalna częstotliwość przemiennika F111=50.00 [Hz], ilość pól silnika F804=4, przełożenie F133=1.0, promień koła napędowego F134=0.05 (m), wówczas:</p> <ol style="list-style-type: none"> Obwód koła napędowego: $2\pi r = 2 \times 3.14 \times 0.05 = 0.314$ (m) Prędkość obrotowa koła napędowego: $60 \times 50 / (2 \times 1.00) = 1500$ (obr/min) (60 x częstotliwość pracy/(ilość pól silnika x przełożenie)) Prędkość liniowa: $1500 \times 0.314 = 471$ (m/min) = 7.85 (m/s) (prędkość obrotowa x obwód koła napędowego) | | | | |
| F135 | Zapisywanie makr użytkownika | 0 | 0 – nieaktywne 1 – makro użytkownika 1 2 – makro użytkownika 2 | |
| <p>F135=0 zmiany nie są zapisywane w makro użytkownika tylko w makrze podstawowym F135=1 wszystkie bieżące parametry zostają zapisywane do makro 1 F135=2 wszystkie bieżące parametry zostają zapisywane do makro 2 Zapisane makra 1 i 2 można wywołać i sprawdzić w F160=21 dla makra 1 i F160=22 dla makra 2.</p> | | | | |
| F136 | Kompensacja poślizgu [%] | 0 | 0~10 | |
| <p>Funkcja odpowiedzialna za kompensację poślizgu silnika dla pracy w trybie skalarnym. U/F. Wraz ze wzrostem obciążenia zwiększa się poślizg wirnika, dlatego należy to zjawisko zneutralizować. Współczynnik należy dobrać do warunków pracy. Uwaga: Podczas trwania procesu lotnego startu funkcja kompensacji poślizgu dla sterowania skalarnego U/F nie jest aktywna. Po zakończeniu lotnego startu funkcja jest aktywowana.</p> | | | | |
| F137 | Charakterystyka kompensacji momentu obrotowego | 0 | 0~4 | Funkcja jest aktywna dla F106=2 |
| <p>Zakres ustawień: 0 – kompensacja liniowa – ustawienia pod kodem F138, 1 – kompensacja kwadratowa – ustawienia pod kodem F139,</p> | | | | |

| | | | | |
|---|---|--|-----------|--|
| 2 – kompensacja wielopunktowa zdefiniowana przez użytkownika pod kodami od F140 do F151 | | | | |
| 3- automatyczna kompensacja momentu (energooszczędna). | | | | |
| 4- Sterowanie własne U/f | | | | |
| F138 | Moment początkowy dla kompensacji liniowej | Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,4kW~4kW – 7.0 5,5kW~30kW – 6.0 37kW~75kW – 5 Od 90kW - 4 | 1~20 | Kompensacja liniowa |
| F139 | Moment początkowy dla kompensacji kwadratowej | 1 | 1~4 | Zakres ustawień kompensacji kwadratowej: 1 – 1.5; 2 – 1.8; 3 – 1.9; 4 – 2.0; 5~6 - zarezerwowane |
| <p>Celem zrekompensowania dla sterowania skalarne U/F niskich napięć dla małych częstotliwości wprowadzono specjalne tryby kompensacji momentu obrotowego:</p> <p>F137 – 0: kompensacja liniowa jest stosowana dla standardowych obciążeń ze stałym momentem obrotowym</p> <p>F137 – 1: kompensacja kwadratowa stosuje się do wentylatorów i pomp</p> <p>F137 – 2: kompensacja wielopunktowa jest stosowany do aplikacji specjalnych np. suszarki, wirówki itp..</p> <p>Parametr napięcia należy zwiększyć, jeżeli w danym punkcie obciążenie jest duże, a zmniejszyć, jeżeli jest małe. Jeżeli kompensacja momentu jest zbyt duża łatwo przegrzać silnik na skutek przekroczenia prądu silnika. Dlatego dla tej kompensacji należy wykazać się doświadczeniem i dodatkowo po ustawieniu monitorować układ.</p> <p>F137 – 3: auto kompensacja momentu, poślizg silnika jest niwelowany automatycznie, co zapewnia energooszczędną pracę napędu. Napięcie wyjściowe jest korygowane automatycznie, co niweluje drgania mechaniczne i poprawia kulturę pracy całego napędu. Aby jednak aplikacja działała poprawnie musi być wykonany autotuning, szczególnie dokładnie dla tej kompensacji (kody F800...F810). W przeciwnym wypadku może dochodzić do przeciążeń, przepięć i uszkodzenia napędu.</p> <p>F137 – 4: dla sterowania własnego U/f napięcie wyjściowe nie jest związane sztywno charakterystyką programową przemiennika z częstotliwością. Częstotliwość w tym wypadku jest zadawana poprzez wybrane źródło, a napięcie wyjściowe zmienia się w zależności od F671.</p> | | | |  <p>Charakterystyka momentowa</p> |
| F140 | Forsowanie/ częstotliwość punkt F1 [Hz] | 1.00 | 0-F142 | <p>Kompensacja wielopunktowa definiowana przez użytkownika w kodach od F140 do F151 pozwala na bardziej efektywną pracę przemiennika w wybranych zakresach częstotliwości.</p> |
| F141 | Forsowanie/ napięcie punkt V1 [%] | W zależności od mocy przemiennika | 0~30 | |
| <p>Ustawienia aktywne dla sterowania VVVF (F137=0 lub 1). Dla wartości F141=0 wartość początkowa momentu dla małych częstotliwości jest kompensowana tylko wybraną charakterystyką F137. Odnosząc się do czerwonej linii na rysunku kiedy mamy F141≠0, a częstotliwość jest niższa od F140 napięcie rośnie liniowo od 0 do F141. Jeśli częstotliwość jest większa od F140, napięcie rośnie od F141 według ustawionej charakterystyki. Jeżeli wartość napięcia dla charakterystyki F137 jest większa od F141, należy skompensować moment w kodzie F137.</p> <p>UWAGA: nie ustawiać zbyt wysokiej wartości w kodzie F141, ponieważ może pojawić się błąd OC, OL lub OH.</p> | | | | |
| F142 | Punkt F2 – częstotliwość [Hz] | 5.00 | F140-F144 | |
| F143 | Punkt V2 – napięcie [%] | 13 | 0~100 | |
| F144 | Punkt F3 – częstotliwość [Hz] | 10.00 | F142-F146 | |
| F145 | Punkt V3 – napięcie [%] | 24 | 0~100 | |
| F146 | Punkt F4 – częstotliwość [Hz] | 20.00 | F144-F148 | |
| F147 | Punkt V4 – napięcie [%] | 45 | 0~100 | |
| F148 | Punkt F5 – częstotliwość [Hz] | 30.00 | F146-F150 | |
| F149 | Punkt V5 – napięcie [%] | 63 | 0~100 | |
| F150 | Punkt F6 – częstotliwość [Hz] | 40.00 | F148-F118 | |
| F151 | Punkt V6 – napięcie [%] | 81 | 0~100 | |

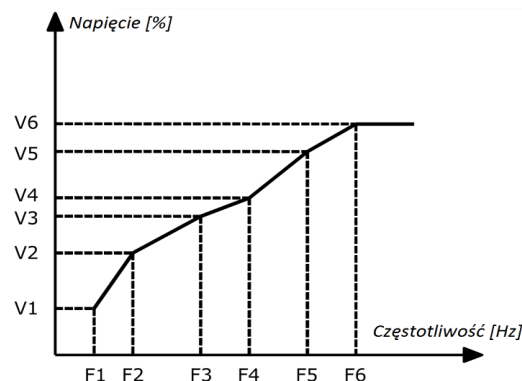
Kompensacja wielopunktowa użytkownika ustawiana jest za pomocą 12 parametrów w kodach od F140 do F151.

UWAGA!

Parametry muszą spełniać następującą nierówność:

$$V1 < V2 < V3 < V4 < V5 < V6 \text{ i } F1 < F2 < F3 < F4 < F5 < F6$$

Jeżeli w poszczególnych punktach (dla określonej częstotliwości) ustawimy zbyt duże wartości napięć – silnik będzie się przegrzewał i może ulec uszkodzeniu! Pamiętajmy, że im mniejsza częstotliwość wyjściowa (zasilania silnika) tym mniejsza jest indukcyjność układu, a w związku z tym musi być też mniejsze napięcie zasilania silnika.



Uwaga: Podczas trwania lotnego startu kompensacja wielopunktowa sterowania skalarnego U/f nie jest aktywna. Po zakończeniu lotnego startu funkcja jest aktywowana.

| | | | | |
|-------------|---------------------------------|-----|--------|--|
| F152 | Zakres napięcia wyjściowego [%] | 100 | 10~100 | |
|-------------|---------------------------------|-----|--------|--|

Funkcji należy użyć, gdy silnik ma szczególne parametry np. przy 300Hz i napięciu 200V, wtedy kod F118=300 (dla 300Hz) $F152 = (200 \div 400) \times 100 = 50$ – wartość 400 odnosi się do napięcia zasilającego falownika. Wtedy w kodzie F152 należy wpisać wartość 50, jeżeli wyjdą wartości dziesiętne – zaokrąglamy je w górę.

Uwaga: kod jest aktywny dla sterowania skalarnego F106-2 i dla kompensacji liniowej, kwadratowej i wielopunktowej (F137 – 0, 1, 2)! Należy tutaj zwrócić szczególną uwagę na parametry silnika które są umieszczone na tabliczce znamionowej silnika. Przekroczenie napięcia czy częstotliwości grozi uszkodzeniem.

Dla aktywnej funkcji lotnego startu funkcja nie jest aktywna, po zakończeniu lotnego startu funkcja zostaje aktywowana.

| | | | | |
|-------------|--------------------------------|-----------------------------------|-----------|-----------------------|
| F153 | Częstotliwość kluczowania [Hz] | W zależności od mocy przemiennika | 800~16000 | Czytaj uwagi poniżej! |
|-------------|--------------------------------|-----------------------------------|-----------|-----------------------|

Zależność w układzie falownik-silnik, od częstotliwości nośnej F153

| | | |
|-----------------------------|------------------------------|---------|
| Częstotliwość nośna | Niska | Wysoka |
| Parametr | Zależności od częstotliwości | |
| Głośność pracy silnika | Wysoka | Niska |
| Sinusoida prądu wyjściowego | Zła | Dobra |
| Temperatura silnika | Wysoka | Niska |
| Temperatura falownika | Niska | Wysoka |
| Prądy upływu | Niskie | Wysokie |
| Generowanie zakłóceń | Niskie | Wysokie |

Częstotliwość nośna odpowiedzialna jest wprost za głośność pracy silnika, jego rezonans mechaniczny oraz prądy upływu. Należy być ostrożnym w ustalaniu tego parametru, ponieważ mogą wystąpić nieprawidłowości lub niepożądane objawy pracy układu napędowego falownik-silnik.

Np. zbyt duża wartość częstotliwości nośnej może spowodować błąd O.C. przetężenie.

Dla niskiej częstotliwości nośnej mamy zwiększenie hałasu podczas pracy silnika i jego zwiększone nagrzewanie, ale za to mniejszy wpływ do ziemi, oraz mniejsze nagrzewanie się przemiennika. Dla wysokich częstotliwości mamy odwrócenie zjawisk oraz większe zakłócenia.

Ograniczenie znamionowej mocy przemiennika w zależności od częstotliwości nośnej powyżej 10kHz

| Moc | Częstotliwość nośna | | | | | | |
|------|---------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| | 10K | 11K | 12K | 13K | 14K | 15K | 16K |
| 0.4 | 100% | 85% | 80% | 75% | 70% | 65% | 60% |
| 0.75 | 100% | 80% | 75% | 70% | 60% | 55% | 50% |
| 1.5 | 100% | 85% | 80% | 75% | 70% | 65% | 60% |
| 2.2 | 100% | 81% | 76% | 71% | 61% | 56% | 51% |
| 3 | 100% | 80% | 75% | 70% | 60% | 55% | 50% |
| 4 | 100% | 85% | 80% | 75% | 70% | 65% | 60% |
| 5.5 | 100% | 81% | 76% | 71% | 61% | 56% | 51% |
| 7.5 | 100% | 80% | 75% | 70% | 60% | 55% | 50% |
| 11 | 100% | 80% | 75% | 70% | 60% | 55% | 50% |

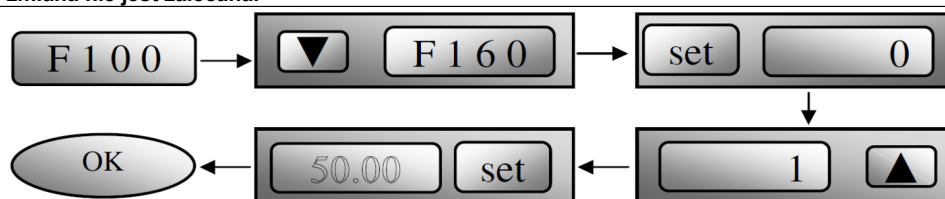
| | | | | |
|-------------|--|---|--|--|
| F154 | Automatyczna stabilizacja napięcia wyjściowego | 0 | 0 – nieaktywna 1 – aktywna 2 – nieaktywna podczas procesu zwalniania | |
|-------------|--|---|--|--|

Funkcja pozwala na utrzymanie stałego napięcia wyjściowego podczas wahań napięcia zasilającego. Należy pamiętać że podczas zwalniania funkcja może mieć wpływ na czas zwalniania poprzez wewnętrzny regulator PI. Jeżeli zmiany w czasie zwalniania nie są dozwolone należy wybrać w F154 – 2.

Napięcie jest stabilizowane do wartości zapisanej w kodzie F802, należy o tym pamiętać szczególnie jeśli silnik ma zasilanie niższe od sieciowego. Jeśli ten kod wykorzystamy do obniżenia napięcia to F154 musi być nastawiony na wartość 1.

UWAGA: Funkcja obniżania napięcia działa tylko dla sterowania F106 – 2 i 3, czyli skalarnego i pseudo wektorowego.

| | | | | |
|--|--|---|--|--|
| F155 | Początkową wartość cyfrowego źródła częstotliwości pomocniczej. | 0 | 0~F111 | Wartość cyfrowa pomocniczego źródła częstotliwości może być zmieniana strzałkami. Cyfrowe źródło jako źródło pomocnicze jest dedykowane np. do korekcji sygnału głównego. Przykład: F203-1, F204-0, F207-1, dla tego przypadku możemy korygować wartość zadawania analogowego strzałkami klawiatury. |
| F156 | Polaryzacja cyfrowego zadawania częstotliwości źródła pomocniczego | 0 | 0 lub 1 | |
| F157 | Odczyt częstotliwości pomocniczej | | | Parametry służą do odczytu pomocniczego kanału regulacji. |
| F158 | Odczyt polaryzacji częstotliwości pomocniczej | | | |
| Jeżeli pomocnicze źródło częstotliwości w kodzie F204=0 wtedy F155 i F156 są traktowane jako wartości początkowe. Polaryzacja będzie miała znaczenie szczególnie przy kombinowanym sterowaniu. W zależności od znaku wartość ta będzie pomniejszała lub powiększała częstotliwość główną. W trybie kombinowanego sterowania prędkością kody F157 i F158 są używane do odczytu wartości częstotliwości i polaryzacji częstotliwości początkowej. Na przykład F203=1, F204=0. Kiedy F207=1, a wartość analogowa wynosi 15Hz, a chcemy żeby napęd ruszał nam z częstotliwością 20Hz to w kodzie F155=5, a w kodzie 156 ustawiamy 0 lub 1 w zależności od polaryzacji wejścia analogowego. | | | | |
| F159 | Automatyczna częstotliwość kluczkowania | 0 | 0 – niedozwolony 1 - dozwolony | Dla wartości „0” przemiennik pracuje z częstotliwością ustawioną w kodzie F153, dla wartości „1” przemiennik sam sobie dobiera częstotliwość nośną. |
| F160 | Przywracanie nastaw | 0 | 0 – bez przywracania 1 – przywrócenie nastaw fabrycznych (podstawowych) 10 - przywrócenie nastaw producenta dla Europy 21 – przywracanie makra użytkownika 1 22 – przywracanie makra użytkownika 2 | |
| W przypadku chęci przywrócenia ustawień fabrycznych (podstawowych) należy F160=1. Po przywróceniu nastaw fabrycznych, funkcja F160 automatycznie przejmie wartość 0 - należy odczekać na gotowość falownika do pracy. W kodzie tym można wywołać również zapisane makra użytkownika w kodzie F135. Ustawiając F160=21 wywołujemy ustawienia makra użytkownika 1, ustawiając F160=22 wywołujemy ustawienia makra użytkownika 2. Dla klawiatur LCD 4-linijkowych, jeśli wywołamy F160=21 lub 22 przed zapisaniem makra użytkownika 1 lub 2, pojawi się wówczas komunikat „niezapisane makro użytkownika Err1”. Uwaga: Przywracanie nastaw fabrycznych nie obejmuje kodów z grupy F 102~104, 135, 157, 158, 330, 400, 402, 406, 408, 607, 609, 611, 639, 647, 656, 660, 661, 708~724, 726, 727, 729, 737, 739, 745, 762~770, 801~810, 840~880, 901, FA26, H000~H040. Są to generalnie kody odpowiednio sparаметryzowane i ich zmiana nie jest zalecana. | | | | |



Przywracanie nastaw fabrycznych

8.2. Parametry kontroli sterowania

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|-------------------------|--------------------|---|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F200 | Źródło polecenia startu | 4 | 0 – polecenie z klawiatury, 1 – polecenie z zacisku, 2 – klawiatura + zacisk, 3 – RS 485 ModBus, 4 – klawiatura + zacisk + RS485 ModBus | To polecenie startu obsługuje wszystkie aplikacje przemiennika w tym również pracę automatyczną!!! Aby aktywować komunikację ModBus w kodzie F200 musimy ustawić 3 lub 4. |
| <p>Nastawa 0 – dotyczy polecenia startu, wysyłanego przez przycisk „RUN” na klawiaturze.</p> <p>Nastawa 1 – dotyczy polecenia startu, realizowanego przez wejścia cyfrowe, które programujemy w kodach F316~F323.</p> <p>Nastawa 3 – dotyczy polecenia startu realizowanego przez port komunikacyjny. Nastawa ta jest również niezbędna, aby móc nawiązać</p> | | | | |

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|----------------|--|--|----------------------------|---|----------------|-------|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| komunikacje z programem do obsługi przemienników Intcom. Nastawa 4 – obejmuje wszystkie powyższe polecenia. Polecenia startu F200 nie jest aktywne dla F208>0. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F201 | Źródło polecenia zatrzymania | 4 | 0 – polecenie z klawiatury, 1 – polecenie z zacisku, 2 – klawiatura + zacisk, 3 – RS 485 ModBus, 4 – klawiatura + zacisk + RS485 ModBus | To polecenie stopu obsługuje wszystkie aplikacje przemiennika w tym również pracę automatyczną!!! | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Nastawa 0 – dotyczy polecenia zatrzymania, wysyłanego przez przycisk „STOP/RESET” na klawiaturze. Nastawa 1 – dotyczy polecenia zatrzymania, realizowanego przez wejścia cyfrowe, które programujemy w kodach F316~F323. Nastawa 3 – dotyczy polecenia zatrzymania, realizowanego przez port komunikacyjny. Nastawa 4 – obejmuje wszystkie powyższe polecenia. Polecenia zatrzymania F201 nie jest aktywne dla F208>0. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F202 | Tryb ustawiania kierunku | 0 | 0 – obroty w prawo 1 – obroty w lewo 2 – z listwy zaciskowej 3 – za pomocą klawiatury 4 - za pomocą klawiatury z zapisem do pamięci | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <div>- Funkcja nie jest aktywna dla F208#0 (sterowanie prędkością z listwy), oraz F500-2 (praca automatyczna).</div> <div>- Dla polecenia startu definiowanego w F200 musimy kierunek obrotów zdefiniować w kodzie F202 lub na jednym z zacisków cyfrowych (FWD lub REV) np. dla sterowania z klawiatury!</div> <div>- Dla F202=3, jest możliwa zmiana kierunku obrotów tylko w przypadku zastosowania klawiatury A9, przyciskiem FWD/REV.</div> <div>- Dla F202=3, zmiana kierunku za pomocą klawiatury nie jest pamiętana po wyłączeniu zasilania. Domyślny kierunek obrotów po wznowieniu zasilania jest do przodu. Dla F202=4, zmiana kierunku obrotów jest zapisywana do pamięci trwałej i po wznowieniu zasilania przemiennik zaczyna pracować w kierunku ostatnio zadeklarowanym.</div> <div>- Jeżeli mamy kontrolę polecenia startu z zdefiniowanym kierunkiem wówczas:</div> <table><tr><td>Deklaracja kierunku w F202</td><td>Deklaracja kierunku z poleceniem startu</td><td>Kierunek pracy</td><td>Uwagi</td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td rowspan="4">0 – praca do przodu (prawe) 1 – praca do tyłu (lewe)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr></table> | | | | | Deklaracja kierunku w F202 | Deklaracja kierunku z poleceniem startu | Kierunek pracy | Uwagi | 0 | 0 | 0 | 0 – praca do przodu (prawe) 1 – praca do tyłu (lewe) | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Deklaracja kierunku w F202 | Deklaracja kierunku z poleceniem startu | Kierunek pracy | Uwagi | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | 0 | 0 – praca do przodu (prawe) 1 – praca do tyłu (lewe) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F203 | Główne źródło częstotliwości X | 0 | 0 – pamięć cyfrowa 1 – zewnętrzne analogowe AI1 2 – zewnętrzne analogowe AI2 3 – zadawanie impulsowe 4 – stopniowa kontrola prędkości 5 – bez pamięci cyfrowej 6 – zastrzeżone 7 – zastrzeżone 8 – zastrzeżone 9 – regulator PID 10 – RS485 ModBus | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <div>0 – pamięć cyfrowa, jej wartością początkową jest wartość F113, częstotliwość może być ustawiana przy użyciu przycisków „▲” i „▼” lub zacisków cyfrowych „góra” i „dół”</div> <div>Pamięć cyfrowa oznacza, że po zatrzymaniu falownika częstotliwość docelowa jest częstotliwością pracy przed zatrzymaniem. Jeśli użytkownik chciałby zapisać częstotliwość docelową w pamięci po odłączeniu zasilania, musi ustawić F220=1</div> <div>1 – zewnętrzne analogowe AI1, częstotliwość jest ustawiana przez analogowy zacisk wejściowy AI1</div> <div>2 – zewnętrzne analogowe AI2, częstotliwość jest ustawiana przez analogowy zacisk wejściowy AI2. Oporność wejścia prądowego wynosi 250Ω.</div> <div>3 – zadawanie impulsowe realizowane tylko przez wejście cyfrowe DI1, maksymalna częstotliwość impulsów równa się 100 kHz</div> <div>4 – stopniowa kontrola prędkości, częstotliwość jest ustawiana przez zacisk wielostopniowy lub częstotliwość cyklu automatycznego</div> <div>5 – bez pamięci cyfrowej oznacza, że po zatrzymaniu częstotliwość docelowa jest przywracana do wartości F113</div> <div>9 – ustawienie PID częstotliwości jest wykonywane zgodnie z zewnętrżnie ustawioną wartością odniesienia wielkości fizycznej</div> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F204 | Pomocnicze źródło częstotliwości Y | 0 | 0 – pamięć cyfrowa 1 – zewnętrzne analogowe AI1 2 – zewnętrzne analogowe AI2 3 – zadawanie impulsowe 4 – stopniowa kontrola prędkości 5 – ustawianie PID 6 - zastrzeżone | Źródło to może być aktywowane wejściem cyfrowym lub wykorzystane w kombinowanej kontroli prędkości co definiuje się w kodzie F207. Dzięki takiemu rozwiązaniu falownik ma możliwość np. pracy „ręczna” , „automatyczna” Dla F204=0 i F207=1 lub 3 wartość początkowa częstotliwości jest ustalona w kodzie F155, a polaryzacja F156. Odczytu tego źródła dokonujemy w F157 F158. | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F205 | Zakres wyboru pomocniczego źródła częstotliwości Y | 0 | 0 – względem częstotliwości maksymalnej 1 – względem częstotliwości X | W tym kodzie definiujemy względem jakiej wartości częstotliwości będzie sterowane źródło pomocnicze. | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F206 | Zakres pomocniczego źródła częstotliwości Y [%] | 100 | 0~100 | Procent zakresu częstotliwości pomocniczej odnosi się do wartości zdefiniowanej w kodzie F205 | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | | | | |
|-------------|-----------------------------|---|---|--|
| F207 | Wybór źródła częstotliwości | 0 | 0 – częstotliwość X 1 – częstotliwość X+Y 2 – częstotliwość X lub Y poprzez zmianę zacisku 3 – częstotliwość X lub X+Y poprzez zmianę zacisku 4 – połączenie prędkości wielostopniowej X i analogowej Y 5 – częstotliwość X-Y 6 – częstotliwość $X+Y-Y_{MAX} \cdot 50\%$ 7 – połączenie prędkości wielostopniowej X i cyfrowej Y | |
|-------------|-----------------------------|---|---|--|

F207=0 – częstotliwość jest ustawiana przez główne źródło częstotliwości

F207=1 – częstotliwość jest ustawiana przez dodanie głównego źródła częstotliwości do pomocniczego

F207=2 – główne i pomocnicze źródło częstotliwości może być przełączane przy użyciu wejścia cyfrowego

Można to wykorzystać np do pracy „ręczna”, „automatyczna” lub zmian źródeł zadawania.

F207=3 – dodawanie głównego i pomocniczego źródła częstotliwości może być aktywowane przy użyciu zacisku przełączania źródła na jednym z wejść cyfrowych

F207=4 – wielostopniowe ustawianie prędkości głównego źródła częstotliwości ma pierwszeństwo przed analogowym ustawieniem źródła pomocniczego (tylko dla F203=4, F204=1)

F207=7 – wielostopniowe ustawianie prędkości głównego źródła częstotliwości ma pierwszeństwo przed cyfrowym ustawieniem źródła pomocniczego (tylko dla F203=4, F204=0)

Uwaga;

- Kiedy F203 – 4 i F204 – 1 ustawienie kodu F207 – 1 lub F207 – 4 spowoduje różne działanie napędu. Różnica w tych dwóch kombinacji polega na tym, że dla F207 – 1 regulacja wielostopniowa jest sumowana z prędkością ustawianą analogowo. Zaś dla F207 – 4 prędkości źródła głównego (praca wielobiegowa) ma wyższy priorytet od prędkości analogowej. Zadawanie wielostopniowe i analogowe są w tym przypadku przez układ rozpatrywane jako dwa oddzielne źródła zadawania np. jeśli na wejściu analogowym ustawimy 30Hz silnik będzie się obracał z nastawioną prędkością, aktywowanie w tym czasie prędkości wielostopniowej np. 5Hz spowoduje przejście silnika do pracy z częstotliwością 5Hz i ignorowanie sygnału analogowego (wyższy priorytet prędkości wielobiegowej). Takie rozwiązanie pozwala na ustawienie do 16 biegów.
- Dla wielostopniowej kontroli prędkości czasy przyspieszania i zwalniania są przyporządkowane do poszczególnych biegów. W danej chwili czasy ramp są przyporządkowane do aktywnego w danej chwili biegu.
- Czasy zwalniania i przyspieszania są zmieniane w chwili zmiany źródła zadawania.
- Praca automatyczna nie może być łączona z innymi źródłami zadawania.
- Przemiennik pozwala na zmianę źródła zadawania poprzez jedno z wejść cyfrowych np. praca ręczna / automatyczna
- Jeżeli źródła częstotliwości głównej i pomocniczej są takie same to tylko główne będzie w tej sytuacji aktywne.
- Kiedy F207=6, F205=0 i F206=100, wtedy $X+Y-Y_{MAX} \cdot 50\% = X-Y \cdot 111 \cdot 50\%$. Kiedy F207=6, F205=1 i F206=100, wtedy $X+Y-Y_{MAX} \cdot 50\% = X+Y-X \cdot 50\%$
- Sterowanie regulatorem PID nie może być łączone z innymi źródłami zadawania prędkości. Sterowanie regulatorem PID może być stosowane tylko dla kombinacji F207 – 0 lub F207 – 2 kiedy to następuje zamiana źródeł zadawania.

| | | | | |
|-------------|-------------------------------------|---|--|---|
| F208 | Tryb sterowania z listwy sterującej | 0 | 0 – inny rodzaj 1 – sterowanie dwuprzewodowe typu 1 2 – sterowanie dwuprzewodowe typu 2 3 – sterowanie trójprzewodowe typu 1 4 – sterowanie trójprzewodowe typu 2 5 – start/stop sterowany przez impuls | Są to gotowe konfiguracje zacisków sterujących, które są pokazane na kolejnych stronach. Wartość kodu F208 różna od 0 powoduje że kody F200, 201 i 202 nie są aktywne (kod F208 jest nadrzędny). Stosowanie tego kodu ogranicza pewne aplikacje przemiennika ze względu na eliminujące się polecenia. Dla F208 różnego od 0 np. nie jest możliwa praca automatyczna i wielobiegowa. |
|-------------|-------------------------------------|---|--|---|

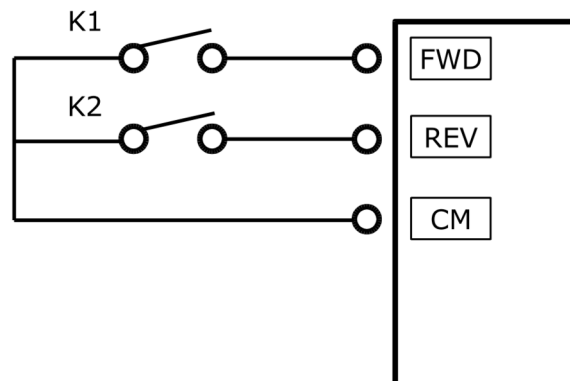
8.2.1. Tryby zadawania z listwy sterującej

Tryb 1 – sterowanie dwuprzewodowe typu 1

Nastawa funkcji F208=1

Logika

| K1 | K2 | Wydane polecenie |
|----|----|-----------------------|
| 0 | 0 | Stop |
| 1 | 0 | Start - praca w przód |
| 0 | 1 | Start - praca w tył |
| 1 | 1 | Stop |

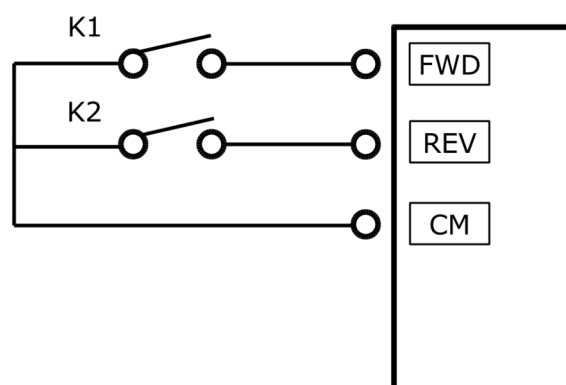


Tryb 2 – sterowanie dwuprzewodowe typu 2

Nastawa funkcji F208=2

Logika

| K1 | K2 | Wydane polecenie |
|----|----|-----------------------|
| 0 | 0 | Stop |
| 0 | 1 | Stop |
| 1 | 0 | Start - praca w przód |
| 1 | 1 | Start – praca w tył |



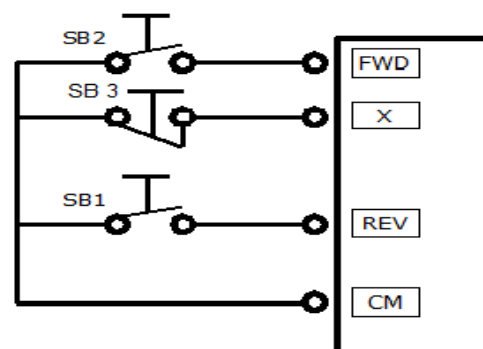
Tryb 3 – sterowanie trójprowadowe typu 1

Nastawa funkcji F208=3

SB3- pozwolenie pracy, rozwarcie powoduje zablokowanie pracy przemiennika

SB2- impulsowy sygnał start w prawo

SB1- impulsowy sygnał start w lewo



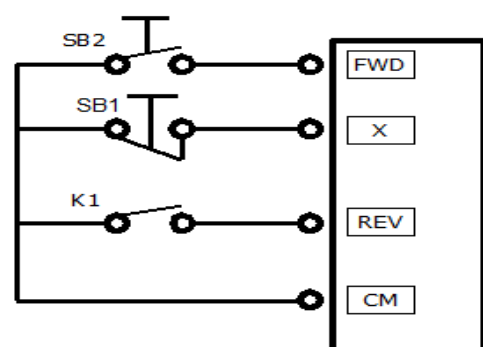
Tryb 4 – sterowanie trójprowadowe typu 2

Nastawa funkcji F208=4

SB1- pozwolenie pracy, rozwarcie powoduje zablokowanie pracy przemiennika

SB2- impulsowy sygnał start przemiennika

K1- zmiana kierunku obrotów stykiem z potrzymaniem

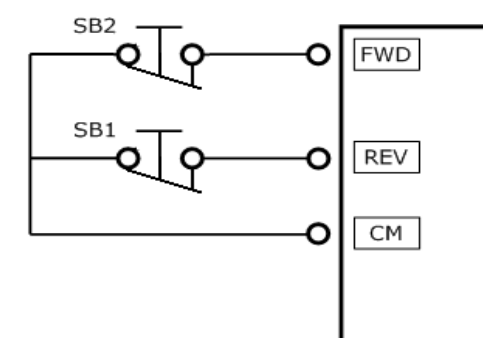


Tryb 5 – sterowanie impulsowe

Nastawa funkcji F208=5

SB2- impulsowy sygnał start/stop kierunek obrotów w prawo

SB1- impulsowy sygnał start stop kierunek obrotów w lewo



Uwagi:

- Tryb kontroli prędkości cyklu automatycznego nie może być łączony z innymi trybami. Dla tego trybu kontroli prędkości nie możemy też wykorzystywać sterowania z kodu F208.
- Tryb kontroli sterowania z listy w kodzie F208 jest nadrzędny względem kodów F200 i F201.
 - Jeśli kombinacja obejmuje dwa identyczne tryby zadawania prędkości to tylko tryb kontroli prędkości głównej będzie działać. W tabeli pokazane są możliwe kombinacje częstotliwości głównej i pomocniczej.

| | | Nastawa parametru | | | | | |
|-------------------|------|---------------------------|---|---|---|---|---|
| F203 | F204 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| | 0 | | | | | | |
| Nastawa parametru | 1 | | | | | | |
| | 2 | | | | | | |
| | 3 | | | | | | |
| | 4 | | | | | | |
| | 5 | | | | | | |
| | 9 | | | | | | |
| | 10 | | | | | | |
| | | - kombinacja niedozwolona | | | | | |
| | | - kombinacja dozwolona | | | | | |

Możliwe kombinacje sterowania prędkością.

| F209 | Wybór trybu zatrzymania silnika | 0 | 0 – zatrzymanie w zadeklarowanym czasie 1 – zatrzymanie z wybiegiem 2 – zatrzymanie hamowaniem DC | Zatrzymanie wybiegiem oznacza, że silnik będzie zatrzymywał się bez żadnej kontroli przemiennika. |
|--|---|------|---|---|
| <p>Kiedy F209=0, to po podaniu sygnału zatrzymania przemiennik zwalnia z aktualnej częstotliwości do zera według zadeklarowanej rampy czasowej. Jest to najczęściej spotykany sposób zatrzymania.</p> <p>Kiedy F209=1, to po podaniu sygnału zatrzymania następuje zablokowanie tranzystorów wyjściowych, a silnik zwalnia wybiegiem.</p> <p>Kiedy F209=2, to po podaniu sygnału zatrzymania przemiennik przechodzi z pracy na bieżącej częstotliwości do hamowania DC. Aby uniknąć błędów należy odpowiednio sparаметryzować kody F656>0, F603 i F605..</p> | | | | |
| F210 | Dokładność cyfrowego zadawania częstotliwości | 0.01 | 0.01~2.00 | W tym kodzie określamy, z jaką dokładnością będziemy zadawać częstotliwość z klawiatury lub wejść cyfrowych |
| F211 | Szybkość cyfrowego sterowania prędkością (Hz/s) | 5.00 | 0.01~100.0 | Określa szybkość narastania częstotliwości w jednostce czasu.(Hz/s) |
| F212 | Pamięć kierunku pracy przemiennika | 0 | 0 – nie aktywna 1 – aktywna | Funkcja jest aktywna dla sterowania 3 – przewodowego F208 - 3 |
| <p>Gdy F212 – 0 wówczas w sytuacji resetu układu, zatrzymania lub restartu układu kierunek nie jest zapamiętany</p> <p>Gdy F212 – 1 wówczas w sytuacji resetu układu, zatrzymania lub restartu przemiennik zacznie pracować z ostatnim kierunkiem pracy</p> | | | | |
| F213 | Automatyczny restart po włączeniu zasilania | 0 | 0 – wyłączone 1 – włączone 2 – zgodnie z ostatnim trybem pracy | Dotyczy to startu z klawiatury lub sygnału impulsowego. Dla zwartego zacisku na stałe, start nastąpi automatycznie. |
| F214 | Automatyczny restart po wykasowaniu błędu | 0 | 0 – wyłączone 1 – włączone | Dla F216≠0 układ może sam wykasować błąd i ponowić próbę pracy. |
| F215 | Czas opóźnienia automatycznego restartu [s] | 60.0 | 0.1~3000.0 | W tym kodzie określa się czas opóźnienia pomiędzy załączeniem, a automatycznym restartem. |
| F216 | Ilość prób restartu | 0 | 0~5 | Dotyczy automatycznego restartu. W przypadku powtarzających się błędów. Ilość prób jest zmniejszana po każdej awaryjnej sytuacji. |
| F217 | Czas opóźnienia resetowania błędu [s] | 3.0 | 0.0~3000.0 | |
| F219 | Ochrona przed zapisem EEPROM dla komunikacji | 1 | 0: możliwość zapisu 1: blokada zapisu | |
| <p>Ustawienia dokonywane zdalnie za pomocą PC/PLC pod adresem 2001H są tożsame z ustawieniami w kodzie F219.</p> <p>Kiedy F219-1 (adresu 2001H nie obsługujemy przez PC/PLC) kody funkcji są modyfikowane przez komunikację PC/PLC, ale nie są zapisywane w pamięci EEPROM. To oznacza że ustawienia nie są zapamiętywane po wyłączeniu zasilania. Kiedy F219-0 (adresu 2001H nie obsługujemy przez PC/PLC) kody funkcji są modyfikowane przez komunikację PC/PLC, i są zapisywane w pamięci EEPROM. To oznacza że ustawienia są zapamiętywane po wyłączeniu zasilania. Ważne np. w przypadku wpisywania parametrów za pomocą programu Intcom.</p> <p>Wartość funkcji F219 nie jest przywracana do nastaw fabrycznych.</p> | | | | |
| F220 | Pamięć częstotliwości po wyłączeniu zasilania | 0 | 0 – wyłączone 1 – włączone | Dotyczy także zapamiętania wartości podczas pracy falownika |

| | | | | |
|---|---|---|--|---|
| F222 | Pamięć zliczająca przy zadawaniu impulsowym po wyłączeniu zasilania | 0 | | |
| <p>Jeżeli F213=2 ustawiony na automatyczny powrót do ostatniego trybu pracy po ponownym włączeniu zasilania. Jeśli w chwili wyłączenia zasilania falownik pracował to po wznowieniu zasilania uruchomi się i będzie dążył do osiągnięcia punktu pracy sprzed wyłączenia zasilania po czasie ustawionym w kodzie F215. Jeżeli przy tym kod F220=0, czyli brak zapamiętania punktu częstotliwości, falownik będzie dążył do ustawień z kodzie F113, czyli częstotliwości docelowej. Jeśli w chwili utraty zasilania falownik był w stanie zatrzymania to w trym samym stanie pozostanie po wznowieniu zasilania.</p> <p>Jeżeli F213=1 ustawiony jest automatyczny restart falownika po ponownym włączeniu zasilania. Falownik uruchomi się i będzie dążył do osiągnięcia punktu pracy sprzed wyłączenia zasilania po czasie ustawionym w kodzie F215. Jeżeli przy tym kod F220=0, czyli brak zapamiętania punktu częstotliwości, falownik będzie dążył do ustawień z kodzie F113, czyli częstotliwości docelowej.</p> <p>Jeżeli F213=0 – wtedy falownik nie będzie samoczynnie startował po ponownym włączeniu zasilania, oprócz sytuacji kiedy polecenie startu jest podawane w postaci sygnału ciągłego. Jeżeli F214=1 – wtedy w przypadku błędu w stanie pracy, falownik automatycznie zresetuje się i automatycznie ponownie uruchomi, w przypadku błędu w stanie zatrzymania, falownik tylko automatycznie zresetuje błąd. Funkcja F222 odpowiedzialna jest za zapamiętanie, czy przed wyłączeniem zasilania lub awarią licznik w zadawaniu impulsowym dodawał, czy odejmował wartości. Dodatkowo funkcja F220 ustala, czy pamięć zliczająca jest ważna, czy nie jest ważna.</p> <p>Jeżeli F220=1, funkcja zapamiętywania częstotliwości po wyłączeniu zasilania jest aktywna. Funkcja również działa dla funkcji F213 i F214. Działa to zarówno dla głównego źródła częstotliwości jak i pomocniczego zadawanego cyfrowo. Ponieważ zadawanie pomocnicze ma oprócz wartości również znak polaryzacji. W związku z tym przy aktywnej funkcji zapamiętywania częstotliwości obie wartości są zapamiętywane w kodach F155 i F156.</p> | | | | |
| F224 | Reakcja przemiennika dla częstotliwości docelowej mniejszej od minimalnej | 0 | 0: stop 1: praca na częstotliwości minimalnej | F224=0: dla częstotliwości docelowej mniejszej od częstotliwości minimalnej nastąpi zatrzymanie układu F224=1: dla częstotliwości docelowej mniejszej od częstotliwości minimalnej układ przejdzie do pracy na częstotliwości minimalnej |

| | | | | |
|-------------|---------------------------|---|----------|--|
| F277 | Czas przyspieszania 3 [s] | Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,2kW~3,7kW – 8.0 5,5kW~30kW – 50.0 od 37kW – 90,0 | 0,1~3000 | |
| F278 | Czas zwalniania 3 [s] | | | |
| F279 | Czas przyspieszania 4 [s] | | | |
| F280 | Czas zwalniania 4 [s] | | | |

8.3. Parametry wielofunkcyjnych wejść/wyjść

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|-------------|-------------------------------------|--------------------|--------|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F300 | Wyjście przekaźnikowe 1 | 1 | 0~57 | Wartości 30~32 można ustawić dla trybu pracy układu pompowego w stałym układzie dwóch pomp lub układzie dwóch pomp lotnych tylko w kodach F300 i F301. |
| F301 | Wyjście typu „otwarty kolektor” DO1 | 14 | | |
| F302 | Wyjście przekaźnikowe 2 | 5 | | |

| Numer | Funkcja | Instrukcja |
|-------|---|--|
| 0 | Brak funkcji | Przełącznik nie jest aktywny |
| 1 | Błąd przemiennika | Pojawia się sygnał ON w chwili wystąpienia stanu awaryjnego przemiennika. |
| 2 | Częstotliwość charakterystyczna 1 (kody F307 do F309) | Proszę odnieść się do kodów F307 i F309. |
| 3 | Częstotliwość charakterystyczna 2 (kody F308 do F309) | Proszę odnieść się do kodów F308 i F309. |
| 4 | Stop z wybiegiem | Przełącznik jest aktywny (ON) po podaniu sygnału swobodnego zatrzymania z listwy. W chwili zdjęcia sygnału, przełącznik jest dezaktywowany OFF. |
| 5 | Praca przemiennika dla statusu 1 | Przełącznik staje się aktywny, kiedy układ zaczyna pracować dla częstotliwości >0Hz. |
| 6 | Zarezerwowane | - |
| 7 | Zmiana czasów przyspieszania/zwalniania | Przełącznik jest aktywny, kiedy mamy aktywny drugi pakiet czasów przyspieszania i zwalniania. |
| 8 | Osiągnięcie wyznaczonej liczby impulsów z kodu F314 | Przełącznik jest aktywowany po zliczeniu impulsów wyznaczonych w kodzie F314 |
| 9 | Osiągnięcie wyznaczonej liczby impulsów z kodu F315 | Przełącznik jest aktywowany po zliczeniu impulsów wyznaczonych w kodzie F315 |
| 10 | Ostrzeżenie przed przeciążeniem przemiennika | Ochrona przeciążeniowa przemiennika polega na aktywacji zabezpieczenia po przekroczeniu zadeklarowanego prądu w czasie. Aktywacja przełącznika następuje w połowie cyklu zadziałania zabezpieczenia i stanowi ostrzeżenie przed wyłączeniem przemiennika na skutek przeciążenia, co daje możliwość zmniejszenia obciążenia układu i dalszej pracy. |

| | | |
|-------|--|---|
| 11 | Ostrzeżenie przed przeciążeniem silnika | Ochrona przeciążenia silnika polega na aktywacji zabezpieczenia po przekroczeniu zadeklarowanego prądu w czasie. Aktywacja przełącznika następuje w połowie cyklu zadziałania zabezpieczenia i stanowi ostrzeżenie przed wyłączeniem przemiennika na skutek przeciążenia, co daje możliwość zmniejszenia obciążenia układu i dalszej pracy. |
| 12 | Aktywna ochrona przepięciowa i przetężeniowa | Przełącznik w chwili przekroczenia wartości prądu lub napięcia ustalonych w kodach F608-609 układ zatrzymuje proces przyspieszania lub zwalniania oraz aktywuje przełącznik. |
| 13 | Przełącznik gotowy do pracy | Przełącznik jest aktywowany w chwili podania napięcia i braku błędów. Przełącznik pozostaje aktywny podczas pracy, a jego dezaktywacja następuje w przypadkach awaryjnych układu. |
| 14 | Praca przemiennika dla statusu 2 | Przełącznik staje się aktywny, kiedy układ zaczyna pracować, również dla sygnału RUN przy częstotliwości 0Hz. |
| 15 | Osiągnięcie zadanego progu częstotliwości | Sygnalizuje osiągnięcie zadanej częstotliwości. Próg zadziałania określany w kodzie F312. |
| 16 | Ostrzeżenie przed przegrzaniem | Sygnał jest aktywny, kiedy temperatura osiąga wartość F745*95°C. Poniżej tej temperatury sygnał jest dezaktywowany. Temperatura z kodu F734 (kod serwisowy) |
| 17 | Ostrzeżenie przed przekroczeniem prądu wyjściowego | Gdy wartość prądu przekracza wartość określoną za pomocą kodów F310 i F311 następuje aktywacja przełącznika. |
| 18 | Rozłączenie wejścia analogowego | Przełącznik wykrywa odłączenie wejścia analogowego i sygnalizuje to wyłączeniem wyjściowym. Sparametryzuj kod F741. |
| 19 | Niedociążenia przemiennika | Jeżeli mamy niedociążenie układu sygnał jest aktywowany w połowie okresu aktywacji zabezpieczenia i stanowi sygnał ostrzegawczy przed wyłączeniem przemiennika. Funkcja też jest używana przy ochronie przed suchobiegiem. Prosimy odnieść się do kodów FA26 i FA27. |
| 20 | Zbyt mały prąd obciążenia | Jeżeli wartość prądu jest mniejsza od zadeklarowanego w kodzie F754 przez czas F755 to następuje aktywacja przełącznika wyjściowego. Prosimy odnieść się do kodów F754 i F755. |
| 21 | Kontrola wyjścia DO1 za pomocą sieci komunikacyjnej modbus pod adresem 2005H | 1 – wyjście jest aktywne 0 – wyjście jest nieaktywne |
| 22 | Kontrola wyjścia TA2-TC2 za pomocą sieci komunikacyjnej modbus pod adresem 2006H | |
| 23 | Kontrola wyjścia za pomocą sieci TA1-TC1 komunikacyjnej modbus pod adresem 2007H | |
| 24 | Alarm związany z funkcją watchdog | Przełącznik zostaje aktywowany w chwili wystąpienia alarmu watchdog |
| 25-27 | Zarezerwowane | - |
| 28 | Uśpienie | Kiedy falownik przechodzi w stan uśpienia SLP, przełącznik jest aktywowany. Stan uśpienia nie jest traktowany jako błąd. |
| 29 | Zastrzeżone | - |
| 30 | Praca pompy SLAVE | Sygnalizuje (inicjuje) pracę pompy SLAVE |
| 31 | Praca pompy MASTER | Sygnalizuje (inicjuje) pracę pompy MASTER |
| 32 | Przekroczenie ciśnienia maksymalnego | Sygnalizacja przekroczenia wartości maksymalnej ciśnienia dla regulacji PID jest bardzo ważne szczególnie dla ujemnego sprzężenia zwrotnego. Przełącznik jest aktywowany po przekroczeniu wartości z kodu FA03. |
| 35-40 | Zarezerwowane | - |
| 41 | Przełączenie źródła częstotliwości | Sygnalizacja o przełączeniu źródła zadawania częstotliwości |
| 42 | Przyłączenie drugiego silnika | Oznacza podłączenie silnika „nr 2” |
| 43 | Limit czasu pomiędzy poleceniami dla COM2 | Kiedy F907>0, to aktywujemy kontrolę czasu pomiędzy poszczególnymi poleceniami odbieranymi przez przemiennik. Aktywacja wyjścia następuje po przekroczeniu zadeklarowanego czasu. Przełącznik zostaje dezaktywowany wejściem cyfrowym Dlx i po otrzymaniu prawidłowego polecenia, kontrola czasu zostaje wznowiona od nowa. |
| 45 | Sygnał o temperaturze niższej od zadeklarowanej | Jeśli temperatura jest niższa od 0°C to powoduje to aktywację przełącznika wyjściowego. Jeśli temperatura jest wyższa od 0°C...2°C, następuje dezaktywacja przełącznika wyjściowego. |
| 46-55 | Zarezerwowane | - |
| 56 | Alarm nasłonecznienia | Sygnał jest aktywny kiedy wartość nasłonecznienia jest mniejsza od FB56. |
| 57 | Obejście fotowoltaiki na alternatywne | Wyjście jest aktywowane po 15s., od kiedy wartość nasłonecznienia jest mniejsza od FB57. |

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------|--|--------------------|--|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F303 | Rodzaj wyjścia typu „otwarty kolektor” DO | 0 | 0 – funkcje przełącznikowe 1- wyjście impulsowe | Gdy rodzaj wyjścia typu „otwarty kolektor” jest ustawiony jako (F303=0) wówczas funkcje wyjścia D01 definiujemy w kodzie F301. Gdy rodzaj wyjścia typu „otwarty kolektor” jest ustawiony jako impulsowy (F303=1) wtedy wyjście D01 pracuje jako impulsowe. Maksymalna częstotliwość impulsów może wynosić 100kHz. Parametry wyjścia impulsowego definiujemy w kodach F449, F450, F451, F452, F453. Są wartościami procentowymi czasu od/do 0Hz do/od wartości docelowej częstotliwości |
| F304 | Ustawienie krzywej typu S dla początkowego etapu [%] | 30.0 | 2.0~50.0 | |
| F305 | Ustawienie krzywej | 30.0 | 2.0~50.0 | |

| | | | | |
|-------------|--|---|--|--|
| | typu S dla końcowego etapu [%] | | | |
| F306 | Rodzaje charakterystyk przyspieszania i zwalniania | 0 | 0 – charakterystyka liniowa 1 – krzywa typu S | |

T1 – czas przyspieszania do częstotliwości docelowej
T2 – czas zwalniania do częstotliwości docelowej
 Podczas rozpędzania w pierwszym etapie układ przyspiesza wolniej, w drugim etapie przyspieszenie narasta szybko, a w trzecim zwalnia. Krzywa typu S to przebieg, który jest nieco odkształcony od linii prostej - zmiana w czasie między dwiema wartościami zmiennej (początkową i końcową) odbywa się nie liniowo, lecz po krzywej, której kształt przypomina pochyloną ukośnie literę S - łagodny start i łagodne wyhamowanie. Taki przebieg jest ważny w automatyce (np. przy sterowaniu silników) i pozwala na uniknięcie zjawisk niepożądanych (np. oscylacji).

| | | | | |
|-------------|---|-------|-----------|-------------------------|
| F307 | Częstotliwość charakterystyczna 1 [Hz] | 10.00 | F112-F111 | Parametr określany w Hz |
| F308 | Częstotliwość charakterystyczna 2 [Hz] | 50.00 | | |
| F309 | Szerokość częstotliwości charakterystycznej [%] | 50 | 0~100 | |

Gdy w kodzie F300 ustawimy 2 lub 3 jak również w F301 ustawimy 2 lub 3 wówczas deklarujemy, że dla nastawionych częstotliwości charakterystycznych nasz układ ma wysłać sygnał za pomocą przełącznika (ON/OFF) lub za pomocą wyjścia „otwarty kolektor” (ON). Sygnał jest aktywny, gdy wartość częstotliwości osiągnie lub przekroczy wartość zadeklarowaną w kodzie F307 lub 308. Możemy tutaj deklarować szerokość pasma histerezy sygnału, w jakim przełącznik będzie aktywny poniżej zadeklarowanej wartości w kodzie F307 lub F308. Na przykład, jeżeli kod F301=2, F307=10 i F309=10% to wyjście D01 będzie aktywne od 10Hz do wartości F111, a jego dezaktywacja nastąpi przy wartości 9Hz (10-10*10%).

| | | | | |
|-------------|---|-----------------|----------|--|
| F310 | Prąd charakterystyczny [A] | Prąd znamionowy | 0~5000.0 | |
| F311 | Szerokość pętli histerezy prądu charakterystycznego [%] | 10 | 0~100 | |

Gdy w kodzie F300 lub/i F301 ustawimy 17 wówczas deklarujemy że dla nastawionego prądu charakterystycznego nasz układ ma wysłać sygnał za pomocą przełącznika (ON/OFF) lub za pomocą wyjścia „otwarty kolektor” (ON). Sygnał jest aktywny, gdy wartość prądu jest równa lub przekroczy F310. Dezaktywacja przełącznika nastąpi: np. gdy F301=17, F310=100 i F311=10, wówczas sygnał na D01 będzie dezaktywowany przy prądzie 90A (100-100*10%).

| | | | | |
|-------------|---|------|-----------|--|
| F312 | Szerokość progu zadziałania dla osiągnięcia zadanej częstotliwości [Hz] | 0.00 | 0.00~5.00 | |
|-------------|---|------|-----------|--|

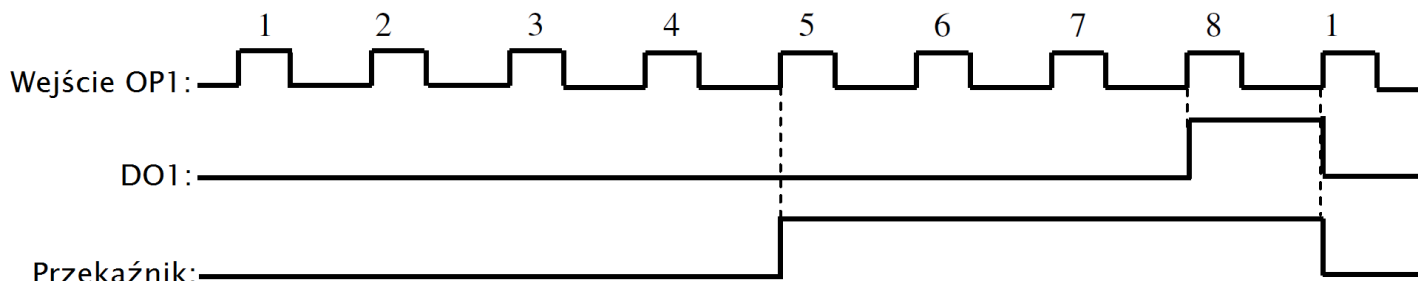
Kiedy F300=15 i/lub F301=15 wówczas możemy ustawić w kodzie F312 szerokość progu zadziałania dla osiągnięcia zadanej częstotliwości. Np. jeżeli F301=15, częstotliwość podstawowa F113=20 i F312=2, kiedy przemiennik zacznie przyspieszać to przy częstotliwości 18Hz (20-2) nastąpi zadziałanie przełącznika wyjściowego. Przełącznik dezaktywuje się kiedy podamy sygnał STOP a/lub częstotliwość spadnie poniżej 18Hz.

| | | | | |
|-------------|-------------------------------|------|------------|---|
| F313 | Dzielnik impulsów wejściowych | 1 | 1~65000 | Funkcja odnosi się do impulsów na wejściu przemiennika i impulsów faktycznie zliczonych, np. kiedy F313=3, wtedy przemiennik będzie zliczał raz na 3 impulsy wejściowe. |
| F314 | Impulsy do zliczenia | 1000 | F315~65000 | Funkcja określa ilość impulsów, po zliczeniu których uaktywnione zostanie wyjście OUT lub wyjście przełącznikowe listwy sterującej (wcześniej zaprogramowane do obsługi tej funkcji). Dezaktywacja wyjścia następuje po otrzymaniu kolejnego impulsu. |
| F315 | Wyznaczona liczba | 500 | 1~F314 | Funkcja określa ilość impulsów, po zliczeniu |

| | | | |
|--|----------|--|---|
| | impulsów | | których uaktywnione zostanie wyjście OUT lub wyjście przekaźnikowe listwy sterującej (wcześniej zaprogramowane do obsługi tej funkcji). Dezaktywacja wyjścia następuje po zliczeniu impulsu rozpoczynającego kolejne zliczanie, określone wartością funkcji F314. |
|--|----------|--|---|

Przykład do F314

Jeżeli F313=1, F314=8, F315=5 i F300=9, wyjście OUT stanie się aktywne po zliczeniu ośmiu impulsów z wejścia DI1, nieaktywne stanie się po zliczeniu kolejnego impulsu. Jednocześnie wyjście przekaźnikowe listwy sterującej stanie się aktywne po zliczeniu pięciu impulsów. Dezaktywacja wyjścia następuje po zliczeniu impulsu rozpoczynającego kolejne zliczanie, określone wartością funkcji F314.



| | | | | |
|-------------|--------------------------------|----|------|---|
| F316 | Ustawienie funkcji zacisku DI1 | 11 | 0~80 | Funkcje swobodnego zatrzymania i zatrzymania awaryjnego mają najwyższy priorytet. Funkcja joggowania definiuje wartość prędkości nadrzędnej wraz z sygnałem startu. Przyłączenie źródła częstotliwości dotyczy sytuacji, kiedy w kodzie F207 mamy ustawione wartości 2 lub 3. Uwaga: w przemiennikach serii EM30 mamy sześć wejść cyfrowych DI1...DI6. Wejście DI1 posiada wbudowany szybki licznik i jest dedykowane jako wejście zliczające. Jeśli wybierzemy zadawanie impulsowe (F203=3) to automatycznie jako wejście zadające zostanie przyporządkowane DI1. Jeżeli przemiennik będzie sterowany wyłącznie za pomocą protokołu komunikacyjnego zaleca się funkcje wejść cyfrowych ustawić na DIX=0. |
| F317 | Ustawienie funkcji zacisku DI2 | 9 | | |
| F318 | Ustawienie funkcji zacisku DI3 | 15 | | |
| F319 | Ustawienie funkcji zacisku DI4 | 16 | | |
| F320 | Ustawienie funkcji zacisku DI5 | 7 | | |
| F321 | Ustawienie funkcji zacisku DI6 | 8 | | |
| F322 | Ustawienie funkcji zacisku DI7 | 0 | | |
| F323 | Ustawienie funkcji zacisku DI8 | 0 | | |

| Numer | Funkcja | Instrukcja |
|-------|--|--|
| 0 | Brak funkcji | Nawet, jeśli sygnał jest podany przemiennik nie reaguje. Tak zdefiniowane wejście może eliminować przypadkowe błędy. |
| 1 | Start | Zacisk jest aktywny, kiedy w kodzie F200 definiujemy zadawanie z zacisku lub kombinację zacisku z innym sposobem polecenia startu. Zacisk ma taką samą funkcję jak przycisk RUN na klawiaturze. |
| 2 | Stop | Zacisk jest aktywny, kiedy w kodzie F201 definiujemy zadawanie z zacisku lub kombinację zacisku z innym sposobem polecenia stop. Zacisk ma taką samą funkcję jak przycisk STOP na klawiaturze. |
| 3 | Wielostopniowa prędkość 1 | Sterowanie 15-stopniową kontrolą prędkości. Szczegółowe ustawienia w grupie kodów F500. |
| 4 | Wielostopniowa prędkość 2 | |
| 5 | Wielostopniowa prędkość 3 | |
| 6 | Wielostopniowa prędkość 4 | |
| 7 | Reset | Reset na listwie ma taką samą funkcję jak Rest na klawiaturze. Przycisk służy do resetowania błędów pojawiających się podczas pracy. |
| 8 | Zatrzymanie z wybiegiem | Przemiennik zatrzymuje proces sterowania, a proces sterowania nie jest kontrolowany przez przemiennik. Funkcja jest używana przy dużych bezwładnościach (problem z wytraceniem energii) i tam gdzie nie ma potrzeby szybkiego zatrzymania układu. Funkcja ta działa identycznie jak w kodzie F209. |
| 9 | Zatrzymanie awaryjne (zewnętrzny błąd) | W chwili podania sygnału następuje natychmiastowe zatrzymanie procesu sterowania i układ zatrzymuje się wybiegiem. Na wyświetlaczu pojawia się błąd ESP. Funkcja używana np. dla zabezpieczenia termokontaktem uzwojeń silnika. |
| 10 | Blokada przyspieszania/zwalniania | W chwili podania sygnału przemiennik przestaje reagować na zewnętrzne sygnały (z wyjątkiem sygnału zatrzymania) i pracuje na aktualnej częstotliwości. |
| 11 | Joggowanie w przód | Sygnał nadrzędny prędkości. Prosimy odnosić się do kodów F124, F125, F126. |
| 12 | Joggowanie w tył | Należy pamiętać, że czasy przyspieszania i zwalniania są tutaj ustawiane indywidualnie. |
| 13 | Zmiana częstotliwości w górę | Kiedy deklarujemy cyfrowe źródło zadawania możemy tych przycisków używać do zmiany częstotliwości (tzw motopotencjometr). Szybkość narastania deklarujemy w kodzie F211. |
| 14 | Zmiana częstotliwości w dół | |
| 15 | Zacisk „FWD” | Zacisk służy do określania kierunku obrotów lub jako zacisk start/stop przy sterowaniu 2 lub 3 przewodowym deklarowanym w kodzie F208. |
| 16 | Zacisk „REV” | |
| 17 | Zacisk wejściowy X dla sterowania | Zacisk pozwolenia startu dla sterowania 3-przewodowego wybieranego w kodzie |

| | | |
|-------|---|--|
| | trójprzewodowego | F208. |
| 18 | Przełączanie czasu przyspieszania/zwalniania 1 | Prosimy odnosić się do poniższej tabeli przełączania czasów przyspieszania i zwalniania. |
| 19 | Zastrzeżony | - |
| 20 | Przełączenie na sterowanie momentowe | Dla FC00 – 2 po aktywowaniu wejścia cyfrowego przemiennik zmienia sterowanie z prędkościowego na momentowe. |
| 21 | Przełączanie źródła częstotliwości | Jeżeli w kodzie F207 – 2 wówczas za pomocą tego zacisku możemy się przełączać pomiędzy źródłami X lub Y. Jeżeli w kodzie F207 – 3 wówczas za pomocą tego zacisku możemy się przełączać pomiędzy źródłami X lub X+Y. |
| 22 | Wejście licznika impulsów | Wejście definiowane, jako licznikowe (dedykowanym jest DI1, tzw szybkie wejście licznikowe). Dla aplikacji o częstotliwości impulsów poniżej 1kHz zaleca się korzystanie z pozostałych wejść cyfrowych. Amplituda impulsów powinna wynosić 24V do 50kHz. |
| 23 | Reset licznika impulsów | Wykasowanie naliczonej wartości |
| 24~29 | Zastrzeżone | - |
| 30 | Sygnał braku przepływu wody | Funkcja będzie aktywna, jeżeli mamy regulację PID a kod FA26=1. Mimo braku wody przemiennik będzie w stanie gotowości. |
| 31 | Sygnał przepływu wody | Funkcja będzie aktywna, jeżeli mamy regulację PID a kod FA26=1. Przetwornica jest automatycznie resetowana z stanu gotowości do pracy, jeśli otrzyma sygnał przepływu. |
| 32 | Przejsie na ciśnienie pożarowe | Kiedy mamy regulację PID układu, a aktywujemy to wejście to wówczas przemiennik zaczyna pracować z ciśnieniem alarmu pożarowego zadeklarowanym w kodzie FA58. |
| 33 | Alarm pożarowy | Aby funkcja zadziałała musimy w kodzie FA59 aktywować jedną z funkcji alarmu pożarowego. |
| 34 | Przełączanie czasu przyspieszania/zwalniania 2 | Prosimy odnosić się do poniższej tabeli przełączania czasów przyspieszania i zwalniania. |
| 35~36 | Zarezerwowane | - |
| 37 | Normalnie otwarty styk zabezpieczenia termicznego NTC | Kiedy funkcja jest aktywowana, i mamy podłączone zabezpieczenie NTC dla aktywowanej funkcji start w chwili zwarcia zabezpieczenia NTC nastąpi zablokowanie napędu, a na wyświetlaczu pojawi się błąd OH1. |
| 38 | Normalnie zamknięty styk zabezpieczenia termicznego PTC | Kiedy funkcja jest aktywowana, i mamy podłączone zabezpieczenie PTC dla aktywowanej funkcji start w chwili rozwarcia zabezpieczenia PTC nastąpi zablokowanie napędu, a na wyświetlaczu pojawi się błąd OH1. |
| 39~43 | Zastrzeżony | - |
| 44 | Wartość zadana ciśnienia BIT1 | Kombinacja wejść cyfrowych wielokrotności wartości zadanej PID |
| 45 | Wartość zadana ciśnienia BIT2 | |
| 46 | Tryb ręczny dla aplikacji pompowej | Dla aktywnego wyporu trybu pracy pompowej FB29 musimy zadeklarować wejściem cyfrowym jakie sterowanie wybraliśmy |
| 47 | Tryb automatyczny dla aplikacji pompowej | |
| 48 | Zastrzeżony | - |
| 49 | Zawieszenie regulacji PID | Aktywacja pozwala na czasowe zawieszenie regulacji PID |
| 50~52 | Zastrzeżony | - |
| 53 | Watchdog | Przypisanie tej funkcji do wejścia cyfrowego oznacza jej aktywację. Funkcja kontroluje zmiany stanów na wejściach cyfrowych. Jeżeli po wyznaczonym czasie w F326 brak jest zmiany stanu wówczas układ zatrzymuje się zgodnie z deklaracją w kodzie F327, a na wyświetlaczu pojawia się błąd Err6. Kiedy w kodzie F326-0,0 funkcja nie jest aktywna. Aplikacja może być wykorzystywana np. do potwierdzenia ruchu obrotowego. Jako sprzężenie można np. wykorzystać czujnik indukcyjny. |
| 54 | Reset bieżącej częstotliwości cyfrowej | Aktywacja wejścia Dlx powoduje zresetowanie bieżącej częstotliwości cyfrowej do wartości ustawionej w F113 |
| 55~59 | Zastrzeżony | - |
| 60 | Limit czasu (time 2) pomiędzy poleceniami | Kiedy F907>0, to aktywujemy kontrolę czas pomiędzy poszczególnymi poleceniami odbieranymi przez przemiennik. Aktywacja wyjścia następuje po przekroczeniu zadeklarowanego czasu. Przekaznik zostaje dezaktywowany zaprogramowanym wejściem cyfrowym Dlx i po otrzymaniu prawidłowego polecenia, kontrola czasu zostaje wznowiona od nowa. |
| 61 | Wejście START/STOP | Aktywacja wejścia spowoduje start układu, dezaktywacja zatrzymanie |
| 62~70 | Zastrzeżony | - |
| 71 | Napełnianie | Kiedy FA96=1 (kontrola poziomu) to w przypadku realizacji napełniania przy aktywacji czujnika wysokiego poziomu układ zostaje zatrzymany. W przypadku realizacji opróżniania aktywacja czujnika niskiego poziomu powoduje zatrzymanie. |
| 72 | Opróżnianie | |
| 73 | Wejście wysokiego poziomu | |
| 74 | Wejście niskiego poziomu | |
| 75 | Czyszczenie pompy | Aktywacja wejścia spowoduje przejście do realizacji funkcji czyszczenia pompy |
| 76 | Funkcja zapisana w FA62 | Daje możliwość zatrzymania ręcznego falownika który pracuje w trybie pożarowym (np. testy) po aktywacji zaprogramowanego wejścia cyfrowego |
| 77 | Funkcja zapisana w FB40 | Aktywacja wejścia cyfrowego powoduje włączenie funkcji antykorozyj/przeciwzamrożeniowa która co okres FB41 nieaktywności uruchamia układ na czas FB42. |
| 78 | Zwiększ wartość zadaną o (+1 lub +0,1 w zależności od jednostki) | Każda aktywacja wejścia powoduje wzrost ciśnienia zadanego o jedną jednostkę |
| 79 | Zmniejsz wartość zadaną o (+1 lub +0,1 w zależności od jednostki) | Każda aktywacja wejścia powoduje zmniejszenie ciśnienia zadanego o jedną jednostkę |

| | | |
|--|-------------------------|---|
| 80 | Funkcja zapisana w FB20 | Aktywacja wejścia powoduje uruchomienie funkcji napełniania |
| Dla zadawania przez wejścia cyfrowe musimy pamiętać o ustawieniu przełącznika polaryzacji PNP/NPN. Dla sterowania wejść cyfrowych potencjałem 24V (np. ze sterownika) przełącznik ustawiamy na polaryzacje PNP, dla sterowania stykiem bezpotencjałowym przełącznik ustawiamy na NPN, czyli korzystamy z zasilania wewnętrznego przemiennika! Funkcje zatrzymania wybiegiem i awaryjnego posiadają najwyższy priorytet. | | |

8.3.1. Wybór zadanej wartości PID.

| 32: styk ciśnienia pożarowego | 46: styk trybu ręcznego aplikacji pompowej | 45: styk wartości zadanej BIT2 | 45: styk wartości zadanej BIT1 | Docelowe ciśnienie |
|-------------------------------|--|--------------------------------|--------------------------------|--------------------|
| ON | ON/OFF | ON/OFF | ON/OFF | FA58 |
| OFF | ON | ON/OFF | ON/OFF | FB11 |
| OFF | OFF | OFF | OFF | FA04 |
| OFF | OFF | OFF | ON | FA86 |
| OFF | OFF | ON | OFF | FA87 |
| OFF | OFF | ON | ON | FA88 |

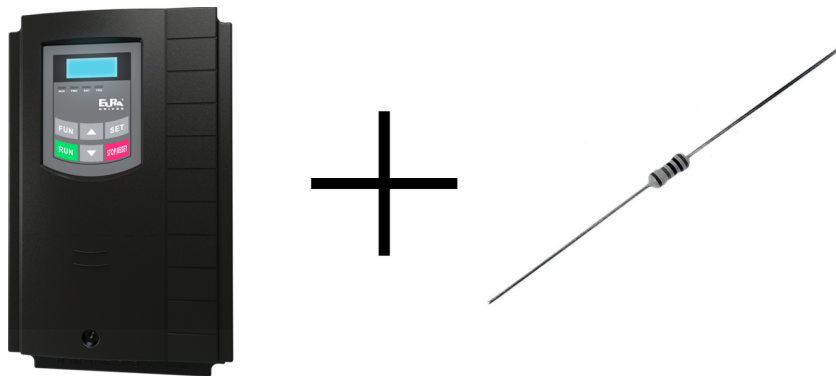
8.3.2. Przełączania czasów przyspieszania i zwalniania.

| Przełączanie czasu przyspieszania/zwalniania 1 (18) | Przełączanie czasu przyspieszania/zwalniania 2 (34) | Aktualny czas przyspieszania/zwalniania | Powiązane parametry |
|---|---|---|---------------------|
| Nieaktywny | Nieaktywny | Pierwszy czas przyspieszania/zwalniania | F114, F115 |
| Aktywny | Nieaktywny | Drugi czas przyspieszania/zwalniania | F116, F117 |
| Nieaktywny | Aktywny | Trzeci czas przyspieszania/zwalniania | F277, F278 |
| Aktywny | Aktywny | Czwarty czas przyspieszania/zwalniania | F279, F280 |

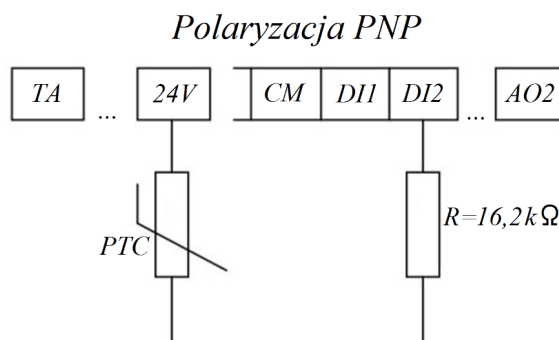
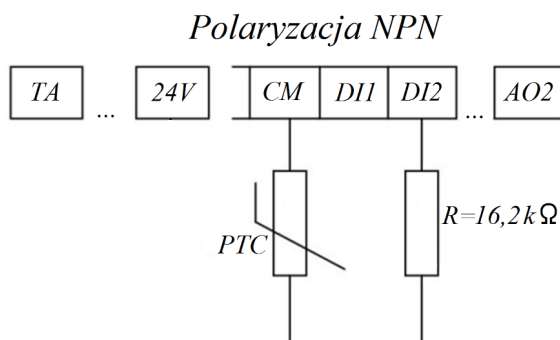
8.3.3. Konfiguracja przemiennika do współpracy z zabezpieczeniem termicznym PTC silnika.

Ten układ wykorzystuje wejście cyfrowe DIx z napędu jako wejście PTC.

- Przemiennik w podanej poniżej konfiguracji obsługuje standardowe zabezpieczenia PTC w zakresie 1...6 szt. Przyjęto że maksymalna wartość rezystancji obwodu PTC w stanie zimnym może wynosić 1500Ω. **Dodatkowo należy szeregowo w obwód PTC zamontować rezystor R=16,2kΩ/≥0,5W.**
- Przed rozpoczęciem montażu sprawdź czy masz:**



- Podłączenie rezystora i czujnika PTC:**



UWAGA: Dla układu z termokontaktem nie montować rezystora R.

- **Zaprogramowanie :**

F317 – 38

- **Opis działania**

Kiedy silnik ulegnie przegrzaniu rezystancja czujnika PTC zmieni wartość przy której pojawi się błąd OH1. Zadziałanie zabezpieczenia ochrony silnika następuje dla rezystancji pętli R-PTC równej około 20kΩ.

Aby uruchomić ponownie napęd należy:

- wyeliminować przyczynę przegrzewania się silnika
- temperatura silnika musi zmaleć (tym samym rezystancja czujnika)
- należy zresetować błąd

UWAGA:

Próg zadziałania wejścia cyfrowego dla sterowania NPN to wartość poniżej 20V.

Próg zadziałania wejścia cyfrowego dla sterowania PNP to wartość powyżej 4V.

8.3.4. Tabela kodowania prędkości dla sterowania wielobiegowego

| K4 | K3 | K2 | K1 | Ustawienie częstotliwości | Parametry |
|----|----|----|----|---------------------------|--------------------------|
| 0 | 0 | 0 | 0 | Brak | Brak |
| 0 | 0 | 0 | 1 | Prędkość 1 | F504/519/534/549/557/565 |
| 0 | 0 | 1 | 0 | Prędkość 2 | F505/520/535/550/558/566 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | Prędkość 3 | F506/521/536/551/559/567 |
| 0 | 1 | 0 | 0 | Prędkość 4 | F507/522/537/552/559/567 |
| 0 | 1 | 0 | 1 | Prędkość 5 | F508/523/538/553/560/568 |
| 0 | 1 | 1 | 0 | Prędkość 6 | F509/524/539/554/561/569 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | Prędkość 7 | F510/525/540/555/562/570 |
| 1 | 0 | 0 | 0 | Prędkość 8 | F511/526/541/556/563/571 |
| 1 | 0 | 0 | 1 | Prędkość 9 | F512/527/542/573 |
| 1 | 0 | 1 | 0 | Prędkość 10 | F513/528/543/574 |
| 1 | 0 | 1 | 1 | Prędkość 11 | F514/529/544/575 |
| 1 | 1 | 0 | 0 | Prędkość 12 | F515/530/545/576 |
| 1 | 1 | 0 | 1 | Prędkość 13 | F516/531/546/577 |
| 1 | 1 | 1 | 0 | Prędkość 14 | F517/532/547/578 |
| 1 | 1 | 1 | 1 | Prędkość 15 | F518/533/548/579 |

Uwaga: K1, K2, K3, K4 oznaczają kolejne stopnie prędkości (K1-wielostopniowa prędkość pierwsza, K2-wielostopniowa prędkość druga itd.). Wartość „1” oznacza stan ON wejścia cyfrowego, wartość „0” oznacza stan OFF wejścia cyfrowego.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|--|--------------------|--|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F324 | Logika zacisku swobodnego zatrzymania | 0 | 0 – logika dodatnia 1 – logika ujemna | Deklarujemy w jakim stanie styk będzie aktywny. Logika dodatnia – zwarcie powoduje aktywację; logika ujemna – rozwarcie powoduje aktywację |
| F325 | Logika zacisku zewnętrznego zatrzymania awaryjnego | 0 | | |
| F326 | Czas Watchdog | 10,0 | 0,1~3000 | Ustawienie czasu 0,00s, funkcja nieaktywna |
| F327 | Tryb zatrzymania po Watchdog | 0 | 0 – zatrzymanie wybiegiem 1 – zatrzymanie w zadeklarowanym czasie | |
| <p>Kiedy F326=0, funkcja watchdog nie jest aktywna.</p> <p>Kiedy F327=0 po czasie F326 bez zmiany stanu wejścia cyfrowego układ zostanie zatrzymany wybiegiem, na wyświetlaczu pojawi się błąd Err6, a przełącznik wyjściowy zostanie aktywowany.</p> <p>Kiedy F327=1 po czasie F326 bez zmiany stanu wejścia cyfrowego układ zostanie zatrzymany w zadeklarowanym czasie, na wyświetlaczu pojawi się błąd Err6, a przełącznik wyjściowy zostanie aktywowany.</p> | | | | |
| F328 | Stała filtrowania wejść cyfrowych | 20 | 1~100 | |
| F329 | Sygnal START z listwy po wznowieniu zasilania | 0 | 0 – aktywny 1 - nieaktywny | |
| <p>Dla F329=0, kiedy zacisk pracy na listwie jest aktywny (FWD, REV, dla sterowania 3-przewodowego dodatkowo zwarty zacisk X), to po wznowieniu zasilania układ automatycznie wystartuje.</p> <p>Dla F329=1, kiedy zacisk pracy na listwie jest aktywny (FWD, REV, dla sterowania 3-przewodowego dodatkowo zwarty zacisk X), to po wznowieniu zasilania układ nie wystartuje. Start nastąpi dopiero po zdjęciu sygnału aktywacji pracy z listwy i ponownym aktywowaniu.</p> | | | | |

8.3.5. Diagnostyka i funkcje symulacji

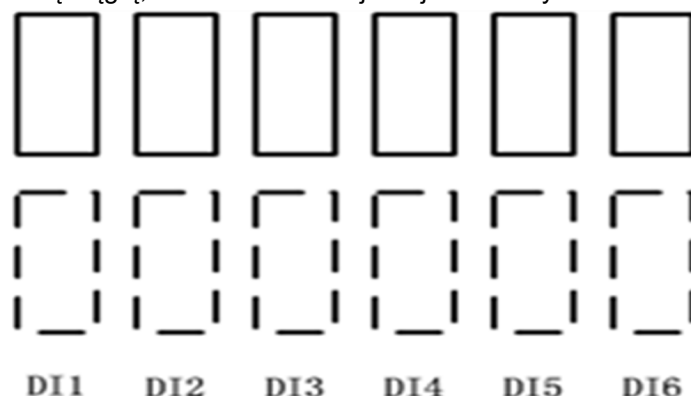
8.3.5.1. Monitoring stanu wejść cyfrowych

| | | | | |
|-------------|--------------------------------------|--|--|--|
| F330 | Wyświetlanie statusu wejść cyfrowych | | | Prosimy odnieść się do rys. poniżej Tylko do odczytu. |
|-------------|--------------------------------------|--|--|--|

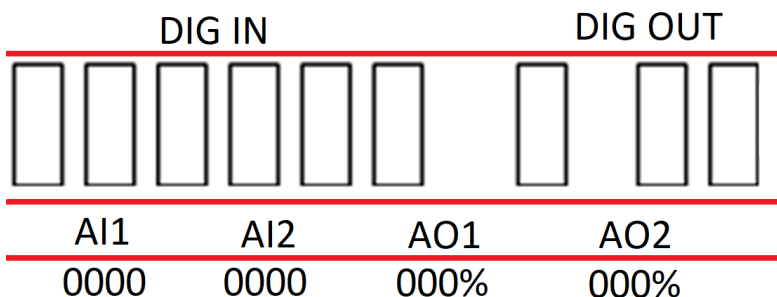
Kod F330 służy tylko do odczytu stanu wejść cyfrowych.

Symulacje stanów poszczególnych wejść cyfrowych pokazuje rysunek poniżej. Linia ciągła oznacza że wejścia są nieaktywne (rozwarłe), linia przerywana oznacza aktywację wejścia (zwarcie).

Ustaw w kodzie F645=22, naciśnij SET, przełącz interfejs za pomocą przełącznika FUN, aby wyświetlić 6 pól. Zwarcie wejścia cyfrowego z zakresu DI1~DI6 spowoduje jego aktywację, co objawi się zmianą stanu z 0 na 1 i graficznym przedstawieniem wejścia linią przerywaną. Jeśli wejście jest opisane wartością 0, a graficznie przedstawione linią ciągłą, to oznacza że wejście jest nieaktywne.



Jeśli użytkownik chce szczegółowego przedstawienia stanu listwy sterującej powinien wybrać funkcję F330 i nacisnąć SET, tym samym przechodząc do trybu diagnostycznego pokazanego poniżej.



Pierwsza linia opisuje wejścia i wyjścia cyfrowe. W drugiej linii pierwszych 6 ramek przedstawia kolejno wejścia cyfrowe DI1~DI6. Linie ciągłe jak na rysunku oznaczają stan nieaktywny. Jeśli wejścia są aktywne ramki są zaczernione, np. jeśli mamy aktywnych 6 wejść cyfrowych pojawi się: ■■■■■■. Ostatnie 3 ramki oznaczają kolejno wyjścia: cyfrowe DO1, przekaźnikowe 1, przekaźnikowe 2. Jeśli wyjścia są aktywne ramki są zaczernione, np. jeśli mamy aktywne 3 wejścia pojawi się: ■■■.

Trzecia linia opisuje wskazania czwartej linijki, czyli: AI1, AI2, AO1, AO2. W czwartej linii są wyświetlane wartości odpowiadające opisom z trzeciej linii np.:

| | | | |
|------|------|-------|-------|
| AI1 | AI2 | AO1 | AO2 |
| 2010 | 0000 | 0000% | 0000% |

Oznacza to że na wejściu AI1 mamy wartość sygnału analogowego której wartość bitowa wynosi 2010. Pozostałe wyjścia i wejście nie generują i nie odczytują sygnałów analogowych.

Po odczytaniu wartości z interfejsu diagnostycznego możemy go opuścić naciskając przycisk „FUN” przechodząc tym samym do menu pierwszego poziomu.

8.3.5.2. Monitoring stanu wejść analogowych

| | | | | |
|-------------|----------------|--|--------|-------------------|
| F331 | Monitoring AI1 | | 0~4095 | Tylko do odczytu. |
| F332 | Monitoring AI2 | | 0~4095 | |

8.3.5.3. Symulacja działania wyjść przekaźnikowych

| | | | | |
|-------------|---------------------------------|---|---|--|
| F335 | Symulacja przekaźnika 1 | 0 | 0 – wyjście nieaktywne 1 – wyjście aktywne | |
| F336 | Symulacja wyjścia cyfrowego DO1 | 0 | | |
| F337 | Symulacja przekaźnika 2 | 0 | | |

Przykład działania: symulujemy działanie DO1. W stanie zatrzymania napędu wchodzimy do kodu F336 i strzałką do góry inicjujemy zadziałanie wyjścia cyfrowego DO1. Puszczając strzałkę wyjście cyfrowe DO1 pozostaje aktywne. Po wyjściu z kodu F336 wyjście cyfrowe DO1 powraca do stanu sprzed inicjacji. Strzałka w dół również powraca do stanu sprzed inicjacji.

8.3.5.4. Symulacja działania wyjść analogowych

| | | | | |
|-------------|-----------------------------------|---|--------|--|
| F338 | Symulacja wyjścia analogowego AO1 | 0 | 0~4095 | |
| F339 | Symulacja wyjścia analogowego AO2 | 0 | | |

Przykład działania: symulujemy działanie wyjścia AO1. W stanie zatrzymania napędu wchodzimy do kodu F338 i strzałką do góry zwiększamy wartość sygnału analogowego na wyjściu AO1. Naciskając strzałkę w dół zmniejszamy wartość sygnału analogowego. Puszczając strzałkę wartość sygnału pozostaje stała. Po wyjściu z kodu F338 wartość sygnału analogowego powraca do stanu sprzed inicjacji.

8.3.5.5. Zmiana logiki wejść/wyjść cyfrowych/przekaźnikowych

| | | | | |
|-------------|--------------------------------------|------|---|--|
| F340 | Negatywna logika wejść cyfrowych DIx | 0 | 0 – nieaktywna 1- DI1, 2 – DI2, 4 – DI3, 8 – DI4, 16 – DI5, 32 – DI6, 64 – DI7, 128 – DI8 | Jeśli chcemy aby konkretne wejścia miały logikę ujemną to należy wartości przyporządkowane poszczególnym wejściom zsumować. Przykład: Jeśli wejścia DI1 i DI4 mają mieć logikę ujemną to w kodzie: F340=1+8=9 |
| F343 | Czas opóźnienia aktywacji DI1 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F344 | Czas opóźnienia aktywacji DI2 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F345 | Czas opóźnienia aktywacji DI3 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F346 | Czas opóźnienia aktywacji DI4 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F347 | Czas opóźnienia aktywacji DI5 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F348 | Czas opóźnienia aktywacji DI6 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F351 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI1 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F352 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI2 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F353 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI3 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F354 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI4 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F355 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI5 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F356 | Czas opóźnienia dezaktywacji DI6 [s] | 0.00 | 0.00~99.99 | |
| F359 | Priorytet sygnału STOP | 0 | 0 – nieaktywny 1 - aktywny | |

Kiedy F359=1, dla sytuacji kiedy mamy na listwie aktywny sygnał pracy, przemiennik pracuje. Po podaniu sygnału STOP, przemiennik zostanie zatrzymany. Zdjęcie sygnału zatrzymania nie spowoduje automatycznego startu mimo aktywnego sygnału startu. Start nastąpi dopiero po zdjęciu sygnału aktywacji pracy z listwy i ponownym aktywowaniu.

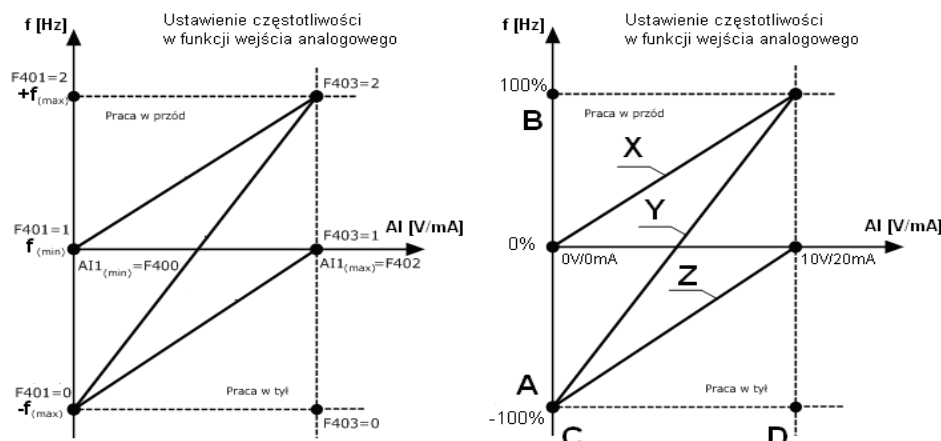
Kiedy F359=0 w opisanej wyżej sytuacji po zdjęciu sygnału zatrzymania, dla aktywnego sygnału startu nastąpi automatyczny restart napędu.

8.4.1. Parametry analogowych wejść/wyjść.

Przemienniki posiadają dwa wejścia analogowe i dwa wyjścia.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|-------------|---|--------------------|------------|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F400 | Minimalna wartość wejściowego sygnału analogowego AI1 (V lub mA/2) | 0.04 | 0.00~F402 | W tym kodzie określamy, od jakiej wartości sygnału analogowego następuje zmiana prędkości minimalnej (aktywność wejścia analogowego). |
| F401 | Wartość częstotliwości odpowiadająca minimalnej wartości wejściowego sygnału analogowego AI1 [%] | 1.00 | 0~2.00 | Wartość „1” odpowiada wartości 0Hz (f_{min}) lub minimalnej z kodu F112, zaś wartość „0” i „2” wartości maksymalnej ustawionej w kodzie F111. (np. 0 odpowiada -50Hz, 1 odpowiada 0Hz, 2 odpowiada 50Hz) |
| F402 | Maksymalna wartość wejściowego sygnału analogowego AI1 (V lub mA/2) | 10.00 | F400~10.00 | W tym kodzie określamy, do jakiej wartości sygnału analogowego będzie następowała regulacja częstotliwości. |
| F403 | Wartość częstotliwości odpowiadająca maksymalnej wartości wejściowego sygnału analogowego AI1 [%] | 2.00 | 0.00~2.00 | Wartość „1” odpowiada wartości minimalnej częstotliwości (F112), zaś wartość „0” i „2” wartości maksymalnej ustawionej w kodzie F111. |
| F404 | Przyrost proporcjonalny K1 kanału AI1 | 1.0 | 0.0~10.0 | Sygnał analogowy jest mnożony przez współczynnik $K1 \cdot AI1$, czyli jeżeli 1V odpowiadał 10Hz to dla współczynnika F404=2, będzie odpowiadał 20Hz |
| F405 | Stała czasu filtrowania AI1 | 0.1 | 0.1~10.0 | Parametr definiuje szybkość odczytu sygnału analogowego AI1. |
| F406 | Minimalna wartość wejściowego sygnału analogowego AI2 (V lub mA/2) | 0.04 | 0.00~F408 | W tym kodzie określamy od jakiej wartości sygnału analogowego następuje zmiana prędkości minimalnej (aktywność wejścia analogowego). |
| F407 | Wartość częstotliwości odpowiadająca minimalnej wartości wejściowego sygnału analogowego AI2 [%] | 1.00 | 0~2.00 | Wartość „1” odpowiada wartości 0Hz (f_{min}) lub minimalnej z kodu F112, zaś wartość „0” i „2” wartości maksymalnej ustawionej w kodzie F111. (np. 0 odpowiada -50Hz, 1 odpowiada 0Hz, 2 odpowiada 50Hz) |
| F408 | Maksymalna wartość wejściowego sygnału analogowego AI2 (V lub mA/2) | 10.00 | F406~10.00 | W tym kodzie określamy, do jakiej wartości sygnału analogowego będzie następowała regulacja częstotliwości. |
| F409 | Wartość częstotliwości odpowiadająca maksymalnej wartości wejściowego sygnału analogowego AI2 [%] | 2.00 | 0.00~2.00 | Wartość „1” odpowiada wartości minimalnej częstotliwości (F112), zaś wartość „0” i „2” wartości maksymalnej ustawionej w kodzie F111. |
| F410 | Przyrost proporcjonalny K1 kanału AI2 | 1.0 | 0.0~10.0 | Sygnał analogowy jest mnożony przez współczynnik $K1 \cdot AI1$, czyli jeżeli 1V odpowiadał 10Hz to dla współczynnika F404=2, będzie odpowiadał 20Hz |
| F411 | Stała czasu filtrowania AI2 | 0.10 | 0.10~10.0 | Parametr definiuje szybkość odczytu sygnału analogowego. |

Przykładowe ustawienia częstotliwości wzorcowej w zależności od wartości sygnału analogowego.



Opis przykładowych krzywych:

X i Z – krzywa regulacji prędkości w zależności od wartości sygnału analogowego. W tym przypadku regulacja w zakresie jednego kierunku obrotów.

Y – krzywa regulacja prędkości w zależności od wartości sygnału analogowego. W tym przypadku regulacja obejmuje regulację prędkości w zakresie obrotów prawo/lewo, czyli -100%/+100% (np. -50Hz/+50Hz).

Uwagi: Ustawienie w kodzie F112 wartości minimalnej odnosi się wprost do sterowania cyfrowego. Aby ustawić wartość minimalną przy sterowaniu poprzez wejście analogowe należy skorzystać z wzoru:

$$A = (F401-1) * F111$$

$$B = (F403-1) * F111$$

$$C = F400$$

$$D = F402$$

A – częstotliwość przy minimalnej wartości sygnału analogowego

B – częstotliwość przy maksymalnej wartości sygnału analogowego

C – wartość minimalna sygnału analogowego

D – wartość maksymalna wejścia analogowego

Uproszczony wzór na wyliczenie współczynnika częstotliwości odpowiadającej minimalnej wartości wejściowego sygnału analogowego AI1,

$$F401 = 2 - (\text{zakres regulacji} / \text{częstotliwość maksymalna})$$

zakres pomiaru = częstotliwość maksymalna – częstotliwość minimalna

np.: chcemy regulować układem od 20Hz do 65Hz

$$\text{zakres} = 65 - 20 = 45 \text{ Hz}$$

$$F401 = 2 - \frac{45}{65} = 2 - 0,69 = 1,31$$

Dla sterowania analogowego częstotliwość minimalna F112 ustawiamy na zero. Wartość większa od zera powoduje oprócz ograniczenia częstotliwości również symetryczne ograniczenie sygnału analogowego, np. jeżeli w F112 – 20, F111 - 60Hz, dla zadawania 0-10V, wówczas regulacja będzie realizowana w zakresie 20...60Hz, sygnałem analogowym 3,33...10V. W zakresie sygnału analogowego do 3,33V przemiennik będzie tutaj nieaktywny.

Kody częstotliwości (F401, F403...) są tutaj podane procentowo tzn 2=+100%, 1=0%, 0=-100%.

Schemat ustawiania częstotliwości względem wejścia analogowego przedstawiony jest wcześniej.

Aplikacja ta pozwala też na sterowanie częstotliwością w zakresie prawo / lewo, np. od -50Hz do 50Hz. Daje to nam możliwość zmiany kierunku obrotów poprzez wejście analogowe.

Dzięki takiej konfiguracji wejścia analogowego, układ ten pozwala również na realizację nietypowych aplikacji, np.: odwracanie sygnału analogowego 10V – 0Hz, 0V – 50Hz, wybór zakresu analogowego 2...8V, wybór zakresu częstotliwości 20...50Hz, lub wybór zakresu sygnału i zakresu częstotliwości jednocześnie. Połączenie tego z pomocniczym źródłem częstotliwości daje bardzo duże możliwości, co do konfiguracji zadawania częstotliwości i obróbki wejściowych sygnałów analogowych.

Uwaga: na stronie internetowej można znaleźć przykłady ustawień oraz opis dotyczący ustawień wejść analogowych.

| | | | | |
|------|--|------|--------|--|
| F418 | Strefa martwa napięcia kanału AI1 przy 0Hz [V] | 0.00 | 0~1.00 | Kod zabezpiecza zatrzymanie układu, przy sterowaniu z wejścia analogowego, np. dla wartości F418=0, 5V, wejście analogowe AI1 nie będzie aktywne do tej wartości napięcia. |
| F419 | Strefa martwa napięcia kanału AI2 przy 0Hz [V] | | | |

| | | | | |
|---|--|-------|---|---|
| F420 | Strefa martwa napięcia kanału AI3 przy 0Hz [V] | | | |
| F421 | Wybór panelu | 0 | 0 – panel wbudowany 1 – auto przełączanie panelu lokalny/zdalny 2 – panel wbudowany + zdalny | Uwaga: klawiatury z potencjometrem są wykonaniem specjalnym niedostępnym w Europie. |
| F422 | Wybór potencjometru | 0 | 0 – potencjometr w klawiaturze wbudowanej 1- potencjometr w zdalnej klawiaturze | |
| <p>Kiedy w kodzie F421 mamy ustawione 0 to tylko panel na przemienniku działa. Kiedy w kodzie F421 mamy ustawione 1 to panel zdalny działa, a panel wbudowany na przemienniku jest wyłączony celem oszczędności energii, pod warunkiem że zdalna klawiatura jest podłączona do złącza. Jeżeli dla F421=1 odłączymy klawiaturę zdalną od przemiennika automatycznie włączy się klawiatura na przemienniku. Kiedy w kodzie F421 mamy ustawione 2 to panel przemiennika i zdalny działają jednocześnie.</p> <p>Należy pamiętać że dla F421 – 1 nie będzie możliwości ustawienia w kodzie F422 – 0 ponieważ klawiatura wbudowana jest wyłączona. Zdalny panel w tej wersji wykonania musi być połączony z przemiennikiem 8 żyłowym przewodem sieciowym.</p> <p>Podłączona klawiatura zewnętrzna bez jej aktywacji w kodzie F421 wyświetla komunikat „-HF-”, co oznacza podanie zasilania i brak komunikacji z przemiennikiem.</p> <p>Aktywacja klawiatury zewnętrznej jest możliwa w przemiennikach do 22kW.</p> <p>Dla serii EM30 mamy oddzielne połączenia dla klawiatury i modbusa.</p> <p>W przemiennikach powyżej 22kW mamy wbudowane w przemienniku klawiatury zdalne które możemy wyciągać z obudowy przemiennika.</p> | | | | |
| F423 | Wybór zakresu wyjściowego AO1 (V lub mA) | 1 | 0 – 0~5 1 – 0~10 lub 0~20mA 2 – 4~20mA | |
| F424 | Częstotliwość odpowiadająca najniższemu napięciu wyjścia AO1 [Hz] | 0.05 | 0.0~F425 | |
| F425 | Częstotliwość odpowiadająca najwyższemu napięciu wyjścia AO1 [Hz] | 50.00 | F424~F111 | |
| F426 | Zamknięcie wyjścia AO1 [%] | 100 | 0~120 | Zabezpieczenia wyjścia analogowego |
| <p>W kodzie F423 dokonujemy wyboru rodzaju i zakresu wyjścia analogowego. Należy pamiętać, że jeżeli wybieramy zakres prądowy to należy na płycie sterującej Control PCB ustawić mikro przełącznik J5 na pozycję „I”.</p> <p>Zakres działania wyjścia analogowego względem częstotliwości jest definiowany w kodach F424 i F425, np. F423 – 0, F424 – 10Hz, F425 – 120Hz, znaczy to że częstotliwości 10Hz będzie odpowiadał sygnał napięciowy 0V, a 120Hz sygnał 5V.</p> | | | | |
| F427 | Wybór zakresu wyjściowego AO2 (mA) | 0 | 0 – 0~20 1 – 4~20 | |
| F428 | Najniższa częstotliwość odpowiadająca AO2 [Hz] | 0.05 | 0.0~F429 | |
| F429 | Najwyższa częstotliwość odpowiadająca AO2 [Hz] | 50.00 | F428~F111 | |
| F430 | Zamknięcie wyjścia AO2 [%] | 100 | 0~120 | Zabezpieczenia wyjścia analogowego |
| F431 | Wybór parametru, który ma odwzorowywać sygnał analogowy AO1 [V lub mA] | 0 | 0 –częstotliwość pracy 1 – prąd wyjściowy 2 – napięcie wyjściowe 3 – wartość wejścia analogowego AI1 4 - wartość wejścia analogowego AI2 5– częstotliwość impulsów wejściowych 6 – moment wyjściowy 7 – Wystawiony przez PC/PLC 8 – częstotliwość docelowa 9 – aktualna prędkość 10 – moment wyjściowy 2 12 – moc wyjściowa 13 – stan wyjścia RO2 14 – ciśnienie wejściowe 15 – ciśnienie wyjściowe | |
| F432 | Wybór parametru, który ma odwzorowywać sygnał analogowy AO2 [mA] | 1 | | |
| <p>- dla wybranego w kodzie F431 lub 432 odwzorowywania prądu wyjściowego ,sygnał analogowy będzie zmieniał się w zakresie 0...200% prądu znamionowego przemiennika</p> <p>- dla wybranego w kodzie F431 lub 432 odwzorowywania napięcia wyjściowego, sygnał analogowy będzie zmieniał się w zakresie 0...100%</p> | | | | |

napięcia znamionowe przemiennika (0~230V lub 0~400V)

- dla wybranej w kodzie F431 lub 432 odwzorowywania częstotliwości wyjściowej sygnał analogowy będzie zmieniał się w zakresie 0...F111 częstotliwości wyjściowej
- kiedy mamy wybrane odwzorowanie aktualnej prędkości to jej odwzorowanie dotyczy dwóch trybów pracy przemiennika: wektorowego i pracy z silnikami PMSM
- dla F431/432=6, wskazuje bezwzględną wartość momentu wyjściowego, sygnał analogowy będzie zmieniał się w zakresie 0...300% znamionowego momentu (F436)
- dla F431/432=10, wskazuje rzeczywistą wartość momentu wyjściowego. Dla momentu dodatniego, pokazuje wartość rzeczywistą, dla momentu ujemnego wartość wskazania wynosi zero. Sygnał analogowy będzie zmieniał się w zakresie 0...300% znamionowego momentu (F436)
- dla np. F431=13, F302=1, F423=1, i przełącznika kodującego J5=V (ustawionego na sygnał napięciowy), w chwili wystąpienia błędu przemiennika, na wyjściu analogowym AO1 pojawi się napięcie 10V. Po zresetowaniu błędu na wyjściu AO1 pojawi się potencjał 0V.
- dla F431/432=14, odwzorowuje ciśnienie wlotowe wody, które reprezentuje stosunek ciśnienia wlotowego do jego pełnego zakresu
- dla F431/432=15, odwzorowuje ciśnienie wylotowe wody, które reprezentuje stosunek ciśnienia wylotowego do jego pełnego zakresu

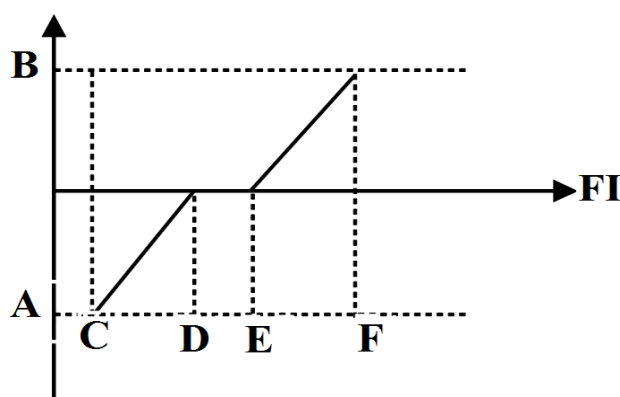
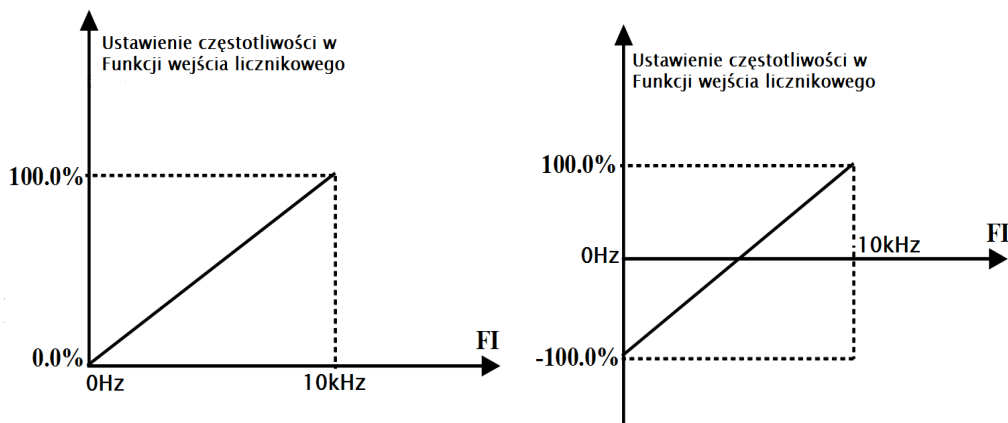
| | | | | |
|---|--|------|--------------------------------|--|
| F433 | Wyznaczenie stałej podziałki dla woltomierza zewnętrznego | 2.00 | 0.01~5.00 razy prąd znamionowy | |
| F434 | Wyznaczenie stałej podziałki dla amperomierza zewnętrznego | 2.00 | | |
| <p>Wyznaczenie stałej podziałki dla miernika zewnętrznego odbywa się poprzez podzielenie zakresu pomiarowego miernika przez wartość znamionową przemiennika.</p> <p>Przykładowy zakres miernika zewnętrznego to 20A, a zakres prądowy falownika to 8A. Aby wyznaczyć stałą podziałki, którą wpisujemy w kodzie F433=20/8=2,5</p> <p>Wartość ta pozwoli naysterowanie wyjścia analogowego w taki sposób, aby na mierniku można było odczytać bezpośrednio rzeczywistą wartość bez potrzeby skalowania miernika.</p> <p>Dla kodu F431, stałą wyznaczamy w F433, a dla kodu F432, stałą wyznaczamy w F434.</p> | | | | |
| F435 | Wielokrotność mocy wyjściowej dla wyjścia analogowego | 2.00 | 0.01~3.00 | Dla sterowania wektorowego sygnał analogowy może obejmować zakres mocy wyjściowej do 0.01~3.00 |
| F436 | Wielokrotność momentu wyjściowego dla wyjścia analogowego | 3.00 | 0.01~3.00 | Dla sterowania wektorowego sygnał analogowy może obejmować zakres momentu wyjściowego do 0.01~3.00 |

8.4.2. Parametry impulsowych wejść/wyjść

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------|---|--------------------|------------------------|---|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F440 | Minimalna częstotliwość impulsów wejściowych FI [kHz] | 0.00 | 0.00~F442 | FI – częstotliwość impulsów wejściowych (zadawanie impulsowe) |
| F441 | Wartość częstotliwości wyjściowej odpowiadająca minimalnej wartości FI | 1.00 | 0.00~2.00 | |
| F442 | Maksymalna częstotliwość impulsów wejściowych FI [kHz] | 10.00 | F440~100.00 | |
| F443 | Wartość częstotliwości wyjściowej odpowiadająca maksymalnej wartości FI | 2.00 | Max. (1.00, F441)~2.00 | |
| F445 | Stała filtrowania impulsów wejściowych | 0 | 0~1000 | Odpowiada za filtrowanie stałą czasową impulsu wyjściowego FI |
| F446 | Nastawa martwej strefy częstotliwości impulsów wejściowych [kHz] | 0.00 | ± 0~F442 | Chodzi o wyeliminowanie przypadkowych sygnałów w okolicach 0Hz wyjściowego. |

Nastawy parametrów zadawania częstotliwości przez wejście impulsowe odbywa się na podobnych zasadach jak w przypadku wejścia analogowego. Tutaj określamy minimalną i maksymalną częstotliwość

impulsów wejściowych (kody F440 i F442), a w kodach F441 i F443 określamy wartości częstotliwości wyjściowej. Kody częstotliwości (F441, F443...) są tutaj podane procentowo tzn 2=+100%, 1=0%, 0=-100%.



$$A = (F441 - 1) \cdot F111$$

$$B = (F443 - 1) \cdot F111$$

$$C = F440$$

$$D = F442$$

$$(E - D) / 2 = F446$$

A – częstotliwość wyjściowa przy minimalnej wartości impulsów wejściowych

B - częstotliwość wyjściowa przy maksymalnej wartości impulsów wejściowych

C – wartość minimalna impulsów wejściowych

D – wartość maksymalna impulsów wejściowych

Gdy F440=0 i F442=10 oraz F441=0 i F443=2, oraz maksymalnej częstotliwości wyjściowej zdefiniowanej w kodzie F111=50 [Hz]. Wówczas częstotliwość impulsów wejściowych FI w zakresie 0~10k odpowiada częstotliwości wyjściowej -50Hz ~ +50Hz, odpowiednio dla:

0k=-50Hz; 5k= 0Hz i 10k= 50 Hz.

Gdy F440=0 i F442=10 oraz F441=0 i F443=2, oraz maksymalnej częstotliwości wyjściowej zdefiniowanej w kodzie F111=50 [Hz]. Wówczas częstotliwość impulsów wejściowych FI w zakresie 0~10k odpowiada częstotliwości wyjściowej -50Hz ~ +50Hz, Dla przypadku gdy F446=0.5, wtedy częstotliwość wyjściową 0Hz uzyskuje się w zakresie częstotliwości wejściowej FI od 4.5k do 5.5k,

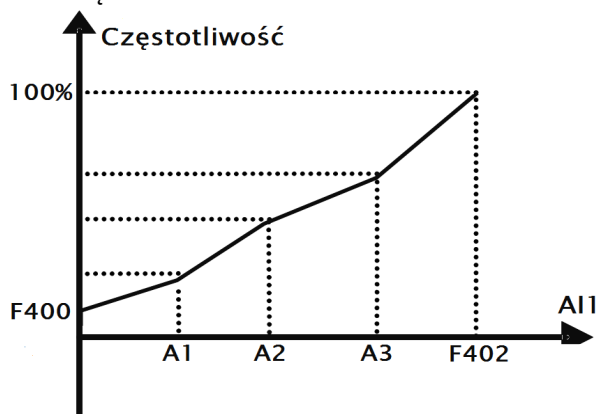
| | | | | |
|-------------|--|-------|-------------|--|
| F449 | Maksymalna częstotliwość impulsów wyjściowych FO (kHz) | 10.00 | 0.00~100.00 | |
| F450 | Współczynnik zera pełzającego częstotliwości impulsów wyjściowych FO [%] | 0.0 | 0.00~100.0 | Wartość współczynnika ustawiona na 100 [%] odpowiada maksymalnej częstotliwości wyjściowej FO określonej w kodzie F449 |
| F451 | Przyrost częstotliwości impulsów wyjściowych FO | 1.00 | 0.00~10.00 | Parametr umożliwia kompensację odchylenia impulsu. |

| | | | | |
|--|--|---|--|--|
| F453 | Wybór parametru, który ma odwzorować sygnał licznika | 0 | 0 – częstotliwość pracy 1 – prąd wyjściowy 2 – napięcie wyjściowe 3 – wartość wejścia analogowego AI1 4 – wartość wejścia analogowego AI2 5 – częstotliwość impulsów wyjściowych 6 – moment wyjściowy 7 – Wystawiony przez PC/PLC 8 – częstotliwość docelowa | |
| <p>Jeżeli wyjście cyfrowe DO1 deklaruje F303 jako szybkie wyjście impulsowe. Maksymalną częstotliwość tego wyjścia deklarujemy w kodzie F449. Jeżeli symbolem „b” oznaczmy współczynnik pełzającego zera, symbolem „k” przyrost częstotliwości wyjściowej, symbolem „Y” rzeczywistą częstotliwość wyjściową, symbol „X” standardową częstotliwość wyjściową to zależności te można wyrazić następującym wzorem: $Y=k \cdot X+b$</p> <ul style="list-style-type: none"> - standardowa częstotliwość impulsowania oznacza wartość z zakresu min/max impulsowania, (czyli od 0 do F449). - wartość 100% pełzającego zera odpowiada maksymalnej częstotliwości impulsowania określonej w kodzie F449 - przyrost częstotliwości wyjściowej ustawiamy w kodzie F451 i służy on do korekcji odchylenia częstotliwości impulsowania - wyjście impulsowe może odwzorowywać następujące wartości: częstotliwość wyjściową przemiennika, prąd wyjściowy i napięcie wyjściowe. <p>Deklarujemy to w kodzie F453 Dla odwzorowania prądu zakres częstotliwości impulsowania obejmuje 2xprąd znamionowy. Dla odwzorowania częstotliwości wyjściowej zakres impulsowania obejmuje zakres od 0Hz do F111. Dla odwzorowania napięcia wyjściowego częstotliwość impulsowania obejmuje zakres od 0V do napięcia znamionowego.</p> | | | | |

8.4.3. Charakterystyki wejść analogowych

| | | | | |
|-------------|--|------|---|---|
| F460 | Tryb wejścia analogowego AI1 | 0 | 0 – sterowanie liniowe 1 – sterowanie własne | Tryb sterowania liniowy oznacza proporcjonalne zmiany prędkości w stosunku do wejściowego sygnału analogowego. W trybie własnym definiujemy, jaka prędkość będzie odpowiadała sygnałowi analogowemu w danych punktach. |
| F461 | Tryb wejścia analogowego AI2 | 0 | 0 – sterowanie liniowe 1 – sterowanie własne | |
| F462 | Punkt A1 sygnału analogowego AI1 [V] | 2.00 | F400~464 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F463 | Punkt A1 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI1 | 1,2 | 0.00~2.00 | |
| F464 | Punkt A2 sygnału analogowego AI1 [V] | 5.00 | F462~466 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F465 | Punkt A2 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI1 | 1,5 | 0.00~2.00 | |
| F466 | Punkt A3 sygnału analogowego AI1 [V] | 8.00 | F464~402 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F467 | Punkt A3 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI1 | 1,8 | 0.00~2.00 | |
| F468 | Punkt B1 sygnału analogowego AI2 [V] | 2.00 | F406~470 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F469 | Punkt B1 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI2 | 1,2 | 0.00~2.00 | |
| F470 | Punkt B2 sygnału analogowego AI2 [V] | 5.00 | F468~472 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F471 | Punkt B2 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI2 | 1,5 | 0.00~2.00 | |
| F472 | Punkt B3 sygnału analogowego AI2 | 8.00 | F470~F408 | Wartości podane w V lub mA/2 |
| F473 | Punkt B3 częstotliwości odpowiadającej sygnałowi analogowemu AI2 | 1,8 | F471~F409 | |

Dla sterowania liniowego wejściem analogowym ustawiamy kody z zakresu F400 do F429. Kiedy wybieramy sterowanie własne wejściem analogowym musimy zdefiniować trzy punkty A1(B1), A2(B2), A3(B3), w których określamy wartości sygnałów analogowych i odpowiadające im częstotliwości. Punkty łączą charakterystyki liniowe zależności częstotliwości od sygnału analogowego, dlatego tryb ten nazywa się też łączonym. Na wykresie poniżej przedstawiono istotę sterowania:



Zależność częstotliwości od wartości sygnału analogowego AI1

Przykład:

Kiedy mamy F460=1 (sterowanie własne), F462=2V (sygnał analogowy), F463=1,4 (wartość częstotliwości odpowiadająca sygnałowi analogowemu), F111=50 (maksymalna częstotliwość), F203=1(sterowanie prędkością poprzez wejście AI1), F207=0 (częstotliwość podstawowa) wtedy punkt A1 odpowiada częstotliwości $(F463-1) \cdot F111 = 20\text{Hz}$, co oznacza że 2V odpowiada 20Hz. Podobnie postępujemy dla pozostałych punktów i drugiego wejścia analogowego AI2. Parametryzacja kanału AI2 wg takiej samej zasady jak AI1.

8.5. Parametry pracy wielostopniowej.

W przypadku wyboru wielostopniowej kontroli prędkości, należy ustawić kod F203=4. Następnie użytkownik w kodzie F500 wybiera tryb kontroli prędkości wielostopniowej spośród „prędkości 3-stopniowej”, „prędkości 15-stopniowej” lub „max 8-stopniowej kontroli prędkości cyklu automatycznego”. Ilość stopni trybu automatycznego jest wybierana w kodzie F501 i mieści się w zakresie od 2 do 8.

W poszczególnych stopniach definiuje się parametry pracy napędu, dzięki czemu możemy stworzyć program dla pracy cyklicznej pomijając jednostkę nadrzędną (np. sterownik PLC).

Podczas trwania procesu lotnego startu funkcja wielostopniowej kontroli prędkości nie jest aktywna. Po zakończeniu procesu lotnego startu przetwornica zacznie działać zgodnie z ustawionymi parametrami pracy. Tabela wyboru trybu prędkości wielostopniowej

| Wartość funkcji | | Tryb pracy | Opis |
|-----------------|------|--|--|
| F203 | F500 | | |
| 4 | 0 | 3-stopniowa kontrola prędkości | Priorytet kolejności to prędkość 1 stopnia, 2 i 3. Może być łączony z analogową kontrolą prędkości. Jeśli F207=4, priorytet 3-stopniowej kontroli prędkości jest wyższy, niż sterowania analogowego. |
| 4 | 1 | 15-stopniowa kontrola prędkości | Może być łączony z analogową kontrolą prędkości. Jeśli F207=4, priorytet 15-stopniowej kontroli prędkości jest wyższy, niż sterowania analogowego. |
| 4 | 2 | Max. 8-stopniowa prędkość cyklu automatycznego | Ustawianie ręczne częstotliwości pracy nie jest możliwe. 2-stopniowa prędkość cyklu automatycznego, 3-stopniowa prędkość cyklu...8-stopniowa prędkość cyklu automatycznego mogą być wybierane poprzez ustawianie parametrów pracy automatycznej. Uwaga! Aby aplikacja działała poprawnie kod F208=0! |

Dla sterowania 3-stopniową kontrolą prędkości każdej z prędkości odpowiada oddzielne wejście cyfrowe. Dodatkowo każdy z stopni prędkości ma swój priorytet np. załączenie prędkości pierwszego stopnia z prędkością drugiego stopnia spowoduje że przemiennik będzie pracował z prędkością pierwszego stopnia.

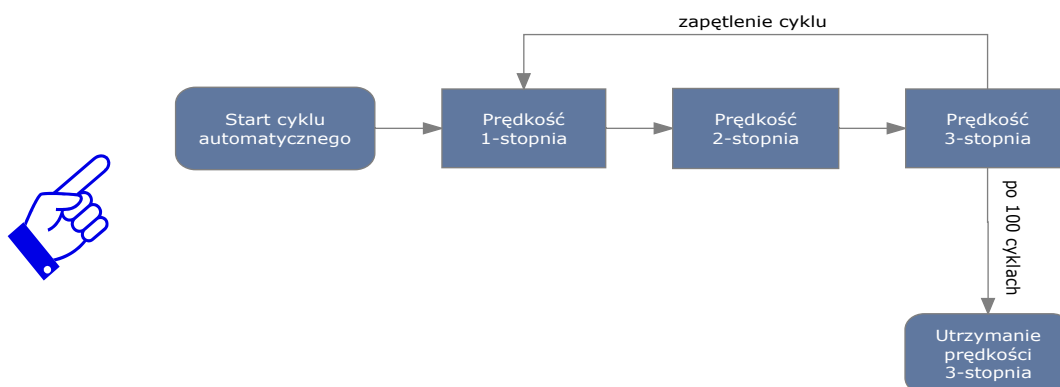
Tabela kodowania prędkości dla sterowania 15-stopniową kontrolą prędkości (dla F580=1).

| K4 | K3 | K2 | K1 | Ustawienie częstotliwości | Parametry |
|----|----|----|----|---------------------------|--------------------------|
| 0 | 0 | 0 | 0 | Brak | Brak |
| 0 | 0 | 0 | 1 | Prędkość 1 | F504/519/534/549/557/565 |
| 0 | 0 | 1 | 0 | Prędkość 2 | F505/520/535/550/558/566 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | Prędkość 3 | F506/521/536/551/559/567 |
| 0 | 1 | 0 | 0 | Prędkość 4 | F507/522/537/552/559/567 |
| 0 | 1 | 0 | 1 | Prędkość 5 | F508/523/538/553/560/568 |
| 0 | 1 | 1 | 0 | Prędkość 6 | F509/524/539/554/561/569 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | Prędkość 7 | F510/525/540/555/562/570 |
| 1 | 0 | 0 | 0 | Prędkość 8 | F511/526/541/556/563/571 |
| 1 | 0 | 0 | 1 | Prędkość 9 | F512/527/542/573 |
| 1 | 0 | 1 | 0 | Prędkość 10 | F513/528/543/574 |
| 1 | 0 | 1 | 1 | Prędkość 11 | F514/529/544/575 |
| 1 | 1 | 0 | 0 | Prędkość 12 | F515/530/545/576 |
| 1 | 1 | 0 | 1 | Prędkość 13 | F516/531/546/577 |
| 1 | 1 | 1 | 0 | Prędkość 14 | F517/532/547/578 |
| 1 | 1 | 1 | 1 | Prędkość 15 | F518/533/548/579 |

Uwaga: K1, K2, K3, K4 oznaczają kolejne stopnie prędkości (K1-wielostopniowa prędkość pierwsza, K2-wielostopniowa prędkość druga itd.). Wartość „1” oznacza stan ON wejścia cyfrowego, wartość „0” oznacza stan OFF wejścia cyfrowego.

| Nr | Kod Nazwa funkcji | Możliwości nastawy | | Ważne |
|--|---|--------------------|--|--|
| | | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F500 | Wybór wielostopniowej kontroli prędkości | 1 | 0 – prędkość 3-stopniowa 1 – 15-stopniowa 2 – max 8-stopniowa kontrola prędkość cyklu automatycznego | Zobacz tabelę wyboru trybu prędkości wielostopniowej. Uwaga: dla pracy automatycznej F208=0 |
| F580 | Tryb sterowania wielobiegowego | 0 | 0 – tryb 1 1 – tryb 2 | |
| Tryb 1: dla kombinacji bitowej wejść cyfrowych (0000) sterowanie wielobiegowe nie jest aktywne, dla kombinacji (0001) pierwszy bieg ...itd Tryb 2 : dla kombinacji bitowej wejść cyfrowych (0000) oznacza pierwszy bieg, dla kombinacji (0001) drugi bieg ... dla kombinacji (1111) sterowanie wielobiegowe nie jest aktywne. | | | | |
| F501 | Wybór ilości stopni w kontroli prędkości cyklu automatycznego | 7 | 2~8 | |
| F502 | Ilość cykli, które wykona falownik w automatycznej kontroli prędkości | 0 | 0~9999 | Gdy F502=0 falownik będzie wykonywał nieskończoną liczę cykli, które będzie można zatrzymać sygnałem STOP Jeśli F502>0 falownik będzie pracować w cyklu automatycznym warunkowo |
| F503 | Stan po zakończeniu cyklu automatycznego | 0 | 0 – stop 1 – praca na ostatnim stopniu prędkości | Jeśli F503=0 – falownik zatrzyma się po zakończeniu cyklu automatycznego Gdy F503=1 – falownik będzie pracować z prędkością ostatniego stopnia prędkości – patrz opis poniżej |

Przykład pracy w cyklu automatycznym.



F501=3 – falownik będzie pracował w cyklu automatycznym 3-stopniowym

F502=100 – falownik wykona 100 cykli

F503=1 – falownik będzie pracował z prędkością ostatniego stopnia po zakończeniu cyklu automatycznego. Falownik może zostać w każdej chwili zatrzymany sygnałem „STOP”.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|--|---|--|---------------------------------------|---|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F504 | Częstotliwość dla prędkości 1-stopnia [Hz] | 5.00 | F112~F111 | Wartości podane w Hz |
| F505 | Częstotliwość dla prędkości 2-stopnia [Hz] | 10.00 | | |
| F506 | Częstotliwość dla prędkości 3-stopnia [Hz] | 15.00 | | |
| F507 | Częstotliwość dla prędkości 4-stopnia [Hz] | 20.00 | | |
| F508 | Częstotliwość dla prędkości 5-stopnia [Hz] | 25.00 | F112~F111 | Wartości podane w Hz |
| F509 | Częstotliwość dla prędkości 6-stopnia [Hz] | 30.00 | | |
| F510 | Częstotliwość dla prędkości 7-stopnia [Hz] | 35.00 | | |
| F511 | Częstotliwość dla prędkości 8-stopnia [Hz] | 40.00 | | |
| F512 | Częstotliwość dla prędkości 9-stopnia [Hz] | 5.00 | | |
| F513 | Częstotliwość dla prędkości 10-stopnia [Hz] | 10.00 | | |
| F514 | Częstotliwość dla prędkości 11-stopnia [Hz] | 15.00 | | |
| F515 | Częstotliwość dla prędkości 12-stopnia [Hz] | 20.00 | | |
| F516 | Częstotliwość dla prędkości 13-stopnia [Hz] | 25.00 | | |
| F517 | Częstotliwość dla prędkości 14-stopnia [Hz] | 30.00 | | |
| F518 | Częstotliwość dla prędkości 15-stopnia [Hz] | 35.00 | | |
| F519~533 | Czasy przyspieszania [s] | Ustawienie zależne od mocy falownika: 0,4kW~4kW – 5.0 5,5kW~30kW – 30.0 do 37kW – 60s | 0.1~3000 | Czasy przyspieszania dla poszczególnych 15 biegów |
| F534~548 | Czasy zwalniania [s] | | | Czasy zwalniania dla poszczególnych 15 biegów |
| F549~556 | Kierunek pracy dla prędkości 1~8 | 0 | 0 – praca w przód 1 – praca wstecz | |
| F557~564 | Czasy pracy dla prędkości 1~8 [s] | 1.0 | 0.1~3000 | Dotyczy tylko cyklu automatycznego |
| F565~572 | Czas martwy stopnie 1~8 [s] | 0.0 | 0.0~3000 | Dotyczy tylko cyklu automatycznego Czas martwy podczas przechodzenia na poszczególne stopnie 1~8 |
| F573~579 | Kierunek pracy dla prędkości 9~15 | 0 | 0 – praca w przód 1 – praca wstecz | |
| F580 | Tryb sterowania wielobiegowego | 0 | 0 – tryb 1 1 – tryb 2 | |
| Tryb 1: dla kombinacji bitowej wejść cyfrowych (0000) sterowanie wielobiegowe nie jest aktywne, dla kombinacji (0001) pierwszy bieg ...itd Tryb 2 : dla kombinacji bitowej wejść cyfrowych (0000) oznacza pierwszy bieg, dla kombinacji (0001) drugi bieg ... dla kombinacji (1111) sterowanie wielobiegowe nie jest aktywne. | | | | |

8.6. Parametry pomocnicze i hamowania.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------|---|--------------------|--|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F600 | Wybór funkcji hamowania DC | 0 | 0 – niedozwolone 1 – hamowanie przed startem 2 – hamowanie podczas zatrzymania 3 – hamowanie podczas startu i zatrzymania | Czytaj opis poniżej tej tabeli |
| F601 | Początkowa częstotliwość hamowania DC [Hz] | 1.00 | 0.20~50.00 | |
| F602 | Skuteczność hamowania DC przed startem [%] | 50 | 0~100 | Im większa wartość, tym hamowanie skuteczniejsze, ale należy pamiętać aby nie doszło do przegrzania silnika. |
| F603 | Skuteczność hamowania DC podczas zatrzymania [%] | 10 | | |
| F604 | Czas hamowania DC przed startem [s] | 0.5 | 0.00~30.0 | Zbyt długi czas hamowania może doprowadzać do grzania się silnika, ale jednocześnie musi być na tyle długi, aby wyhamować układ. Czas powinien być ściśle powiązany z prądem hamowania. Uwaga: dla F209=2, F656>0 |
| F605 | Czas hamowania DC po zatrzymaniu [s] | | | |
| F656 | Czas opóźnienia rozpoczęcia zatrzymania hamowaniem DC [s] | 0.00 | | |

Hamowanie DC polega na podaniu napięcia stałego na uzwojenia silnika. Prąd nie powinien przekroczyć znamionowego prądu uzwojeń. Napięcie będzie znacznie mniejsze, niż zasilające silnik, gdyż jest to prąd stały, a rezystancja uzwojeń silnika indukcyjnego jest mała. Hamowanie prądem stałym stosuje się np. przed startem do wyhamowania obracającego się wentylatora, pompy itp. jeśli z jakichś względów nie możemy użyć lotnego startu. Czasami gdy zależy nam na dużym momencie podczas startu lub na małej prędkości przed startem załącza się hamowanie DC aby podmagnesować stojan silnika np. wszelkiego rodzaju podnoszenia. Hamowanie DC podczas zatrzymania ma wspomagać proces zatrzymania napędu, np. zapobieganie samobiegowi napędu układów o dużej bezwładności po zejściu do 0Hz. Hamowanie DC też jest używane w sytuacjach kiedy mamy dużą bezwładność a musimy zmienić kierunek wirowania na przeciwny. Napęd przy 0Hz na skutek bezwładności może zostać wprowadzony jeszcze w ruch co przy zmianie kierunku może wywoływać błąd OC. Hamowanie przed startem może układ „ustabilizować dynamicznie”. Jeżeli podczas hamowania DC zatrzymywanego układu pojawi się sygnał startu to układ natychmiast wystartuje. Jeżeli w tym czasie będzie podawany cały czas sygnał stopu to hamowanie będzie kontynuowane w zadeklarowanym czasie.

Warunki szczególne:

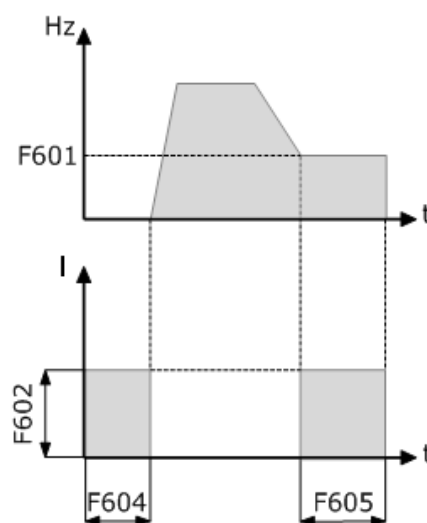
- kiedy mamy aktywne joggowanie i kiedy jest aktywne hamowanie przed startem funkcja lotnego startu będzie dezaktywowana.
- kiedy joggowanie nie jest aktywne, a lotny start jest aktywowany to funkcja hamowanie DC przed startem nie będzie działać.

F601 – początkowa częstotliwość hamowania DC, hamowanie zostanie rozpoczęte, gdy częstotliwość wyjściowa falownika będzie niższa od tej wartości.

F602 i F603 – skuteczność hamowania DC, większa wartość będzie skutkować szybszym hamowaniem, jednak przy zbyt dużej wartości silnik może ulec przegrzaniu.

F604 – czas hamowania przed startem, jest to czas hamowania DC zanim falownik zostanie uruchomiony.

F605 – czas hamowania podczas zatrzymania pracy.



Hamowanie DC

W aplikacjach, między innymi wentylatorowych i pompowych zastosowanie funkcji hamowania prądem DC przed startem i po zatrzymaniu falownika zapewni częściowe zabezpieczenie układu napędowego przed uruchomieniem w sytuacji samobiegu napędu. Nie można dopuścić do sytuacji, kiedy silnik obraca się a



nastąpi uruchomienie przemiennika. Wówczas wystąpi przepięcie i przetężenie prądowe, które w chwili uruchomienia doprowadzi do pojawienia się błędu OC, a w konsekwencji może zakończyć się uszkodzeniem przemiennika. Samobieg może nastąpić na skutek czynników zewnętrznych, które wprawia cały napęd w ruch lub na skutek krótkotrwałego wyłączenia zasilania, po którym przemiennik traci kontrolę nad napędem, a silnik obraca się siłą bezwładności. Przed takimi sytuacjami należy zabezpieczyć cały układ napędowy. Hamowanie DC jest też przydatne podczas dynamicznych hamowań gdzie bezwładność układu po dojściu do 0Hz może spowodować jeszcze samoistny ruch napędu.

Hamowanie DC ma zapobiegać niepożądanym ruchom napędu w stanach statycznych oraz wspomagać hamowanie układu w stanach dynamicznych.

Hamowanie DC przed startem też jest używane w sytuacjach kiedy mamy dużą bezwładność a musimy zmienić kierunek wirowania na przeciwny. Napęd przy 0Hz na skutek bezwładności może zostać wprowadzony jeszcze w ruch co przy zmianie kierunku może wywoływać błąd OC. Hamowanie przed startem może wówczas układ „ustabilizować dynamicznie”.

UWAGA: Należy rozważnie podchodzić do hamowania DC aby nie spowodować przegrzania silnika szczególnie że odbywa się ono przy braku chłodzenia samoistnego silnika (odpowiednio dobierać czas i napięcie/prąd) jednocześnie pamiętając o skuteczności tego hamowania.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|---|--|---|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F607 | Automatyczny dobór parametrów dynamicznych (zabezpieczenie aktywne układu napędowego) | 3 | 0 – wyłączone 1 – zarezerwowany 2 – zarezerwowany 3 – kontrola napięcia i prądu 4 – kontrola napięcia 5 – kontrola prądu | Zaleca się aktywowanie kodu F607 z F610>0, wszędzie tam gdzie nie ma potrzeby ścisłego trzymania się czasów przyspieszania i zwalniania oraz zadanej częstotliwości. Kod aktywnej ochrony układu napędowego przed przepięciami i przetężeniami pozwala na skuteczną ochronę układu napędowego przed uszkodzeniem oraz jego sprawną pracę. Dla kodu F609 nominalna wartość napięcia wynosi 540V DC. |
| F608 | Ustawienie prądu granicznego [%] | 160 | 60~200 | |
| F609 | Ustawienie napięcia granicznego [%] | Zasilanie 1-fazowe-130 Zasilanie 3-fazowe-140 | 110~200 | |
| F610 | Czas trwania automatycznej korekcji parametrów dynamicznych [s] | 0.00 | 0.1~3000 | |
| <p>Jeżeli funkcja F607 jest aktywna (3 lub 5) to w przypadku przekroczenia prądu podczas startu lub przyspieszania powyżej wartości I_{znam}*F608 zostanie automatycznie zatrzymany proces rozpędzania aż do czasu zmniejszenia prądu do wartości znamionowej. Jeśli proces przyspieszania przebiega bardzo dynamicznie może się w skrajnych wypadkach pojawić błąd OL1, OC1 lub OC. Jeżeli funkcja 607 nie jest aktywna (0 lub 4) po przekroczeniu prądu F608, napęd nadal będzie przyspieszał aż do zablokowania napędu innym zabezpieczeniem lub osiągnięcia wartości zadanej.</p> <p>Dla F607=3 lub 5, jeżeli nastąpi przekroczenie prądu podczas pracy z ustaloną prędkością to wówczas przemiennik zacznie zwalniać aż osiągnie wartość znamionową prądu i wówczas zacznie powracać do zadanej częstotliwości.</p> <p>Dla F607=3 lub 4, jeśli przekroczenie napięcia na szynie DC nastąpi podczas pracy z ustaloną prędkością, to przyczyną może być napięcie zasilające. W przypadku zbyt dużego napięcia zasilania jedynym sposobem ochrony jest odcinanie napędu od zasilania i stosowanie dławików wejściowych lub innych układów zabezpieczenia przepięciowego. Obowiązkiem jest zapewnienie stabilnej wartości napięcia zasilającego, a uszkodzenia spowodowane nieprawidłowymi wartościami napięć nie będą uznawane. Inną przyczyną mogą być wahania obciążenia które będą podwyższać napięcie od strony wyjściowej przemiennika (np. wentylatory). W takich sytuacjach zaleca się stosowanie dławików silnikowych oraz układów hamowania dynamicznego.</p> <p>Jeżeli funkcja F607=3 lub 4, to w przypadku przekroczenia napięcia podczas zwalniania powyżej wartości F609 proces zostanie automatycznie zatrzymany aż do czasu zmniejszenia napięcia poniżej F609. Jeśli wzrost napięcia będzie bardzo dynamiczny może pojawić się błąd OE lub OC/OC1. Jeżeli funkcja F607 nie jest aktywna po przekroczeniu napięcia F609 napęd nadal zwalnia aż do zablokowania przemiennika na skutek zadziałania innego zabezpieczenia lub osiągnięcia wartości zadanej. Przekroczenie napięcia jest najczęściej związane z generowaniem energii zwrotnej podczas zwalniania napędu o dużej bezwładności. Skutecznym sposobem eliminacji problemu jest wydłużenie czasu zwalniania. Oprócz wydłużania czasu zatrzymania skutecznym sposobem rozpraszania generowanej energii jest zastosowanie układów hamowania dynamicznego (rezystory hamujące lub choppery i rezystory hamujące). Dla układu z rezystorem hamującym lub modulem hamującym należy wyłączyć kontrolę napięcia (F607=0 lub F607=5).</p> <p>Uwaga: Funkcje F607=3, F607=4, F607=5 dla F610=0,00, działają bez ograniczenia czasowego. Dla tych ustawień zaleca się też stosowanie zabezpieczeń termicznych w uzwojeniach silników (np. termokontaktów, PTC) ponieważ w skrajnych przypadkach może dojść do przegrzania uzwojeń przy zbyt nisko ustawionej wartości F608.</p> <p>Funkcja F607=3, 4, 5 jest aktywna tylko dla sterowania skalarnego.</p> <p>Funkcja F610>0 działa jako ograniczenie czasowe przekroczeń jakie występują dla F607=3, 4, 5. W tym czasie parametry muszą wrócić do normy, albo następuje zablokowanie napędu. Czas należy dobrać optymalnie do specyfiki obiektu tak, aby zapewnić skuteczną ochronę pracy układu, ale jednocześnie nie narażając przemiennika i silnika na uszkodzenia.</p> | | | | |
| F611 | Próg zadziałania hamowania dynamicznego [V] | 3 fazy – 700 1 faza – 380 | 200~2000 | Dla zadeklarowanej wartości napięcia nastąpi załączenie rezystora hamującego. |
| F612 | Współczynnik skuteczności hamowania dynamicznego [%] | 100 | 0~100 | |
| <p>Wartość ustawiona w kodzie F611 jest wartością napięcia DC po przekroczeniu, której nastąpi załączenie choppera hamującego. Jeśli napięcie na szynie DC spadnie poniżej tej wartości chopper wyłączy układ hamowania. Wartość napięcia należy ustawić w stosunku do napięcia zasilającego. Jeżeli napięcie zasilające wynosi 400V wartość napięcia F611-700V, jeżeli napięcie zasilające ma wartość 460V napięcie F611-</p> | | | | |

| | | | | |
|---|---|---------------------------------------|--|--|
| <p>760V. Im mniejsza wartość tym skuteczność hamowania większa, ale grzanie rezystora większe. Im większa wartość tym skuteczność hamowania mniejsza, oraz większe zagrożenie pojawieniem się błędu OE. W takim wypadku jednak rezystor hamujący jest mniej obciążony. Należy pamiętać też że jeżeli mamy F607=3, 4, a chcemy korzystać z hamowania dynamicznego to wartość napięcia F609 nie powinna być mniejsza od wartości F611 ponieważ wykluczy to funkcję hamowania dynamicznego.</p> <p>Im wyższy współczynnik skuteczności hamowania F612 tym efekt jest lepszy, ale należy pamiętać, że rezystor hamujący będzie się bardziej nagrzewał. Dla częstych hamowań dynamicznych i dużych bezwładności zaleca się danie większej mocy rezystorów niż to jest zalecane w dodatku dobór rezystorów hamujących. Aby zwiększyć skuteczność hamowania zaleca się danie rezystorów o mniejszej rezystancji niż to jest zalecane, ale tutaj należy uważać na prąd jaki może popłynąć w chwili załączenia choppera. Dla układów innych niż zalecane należy się konsultować z wsparciem technicznym.</p> | | | | |
| F613 | Lotny start | 0 | 0 – nieaktywny 1 – aktywny 2 – aktywny po wznowieniu zasilania | Stanowi zabezpieczenie podczas uruchamiania przemiennika przy obracającym się silniku. |
| <p>Dla aktywnej funkcji lotnego startu F613 – 1, przemiennik wykonuje detekcję częstotliwości obrotów silnika i kierunku obrotów, a następnie zaczyna pracę od aktualnej częstotliwości pracy silnika tak aby układ sprawnie rozpoczął zaplanowaną pracę. Funkcja ta jest dedykowana do układów w których może wystąpić restart na obracający się na skutek bezwładności silnik np. układy wentylatorowe.</p> <p>Dla aktywnej funkcji lotnego startu F613 – 2 lotny start jest aktywowany w pierwszym momencie po wznowieniu zasilania, późniejsze restarty są bez aktywnej funkcji lotnego startu.</p> <p>Funkcja lotnego startu nie jest aktywna dla sterowania F106=0 (wektorowego) i F106=6 (sterowanie PMSM).</p> | | | | |
| F614 | Tryby lotnego startu | 0 | 0 – otworzenie prędkości silnika od częstotliwości zatrzymania 1 - otworzenie prędkości silnika od częstotliwości maksymalnej (od góry) 2 – otworzenie prędkości silnika od częstotliwości 0Hz (od dołu) | |
| <p>Parametry lotnego startu są przydatne przy aplikacjach o dużej bezwładności gdzie zatrzymanie trwa długo i jest często realizowane wybiegiem. W takich przypadkach nie trzeba czekać do zatrzymania układu aby móc zrestartować napęd. W przypadku kiedy funkcja lotnego startu nie jest aktywna przemiennik po wyłączeniu zasilania, zatrzymaniu wybiegiem, resecie, samobiegu silnika, itp pamięta tylko częstotliwość docelową i nie kontroluje aktualnych obrotów silnika. Wówczas rozruch nie może odbyć się inaczej jak po zatrzymaniu układu, ponieważ przemiennik zaczyna rozruch od 0Hz. Jeśli nie zachowamy tego warunku dojdzie do uszkodzenia przemiennika.</p> | | | | |
| F615 | Szybkość odtwarzania częstotliwości lotnego startu. | 20 | 0~100 | Im większy parametr tym czas odtwarzania częstotliwości lotnego startu mniejszy, ale maleje również dokładność. Należy rozważnie zwiększać parametr! |
| F620 | Opóźnienie wyłączenia hamowania dynamicznego [s] | 5.00 | 0.00 – funkcja nieaktywna 0.1~3000 – czas opóźnienia | |
| <p>Dla F620=0 hamowanie dynamiczne jest wyłączone w chwili zatrzymania. Samo hamowanie działa normalnie, czyli w chwili przekroczenia progu napięciowego F611 następuje automatyczne zadziałanie choppera hamującego. Dla F620≠0 działanie hamowania dynamicznego podczas pracy przebiega normalnie tak jak to wcześniej opisano. Równica występuje w chwili zatrzymania kiedy układ pozostaje w stanie hamowania przez czas F620, po czym automatycznie zostaje wyłączony.</p> | | | | |
| F638 | Parametry kopiowania aktywacja | 1 | 0 – kopiowanie zablokowane 1 – parametry kopiowania 1 (poziom mocy i napięcia są takie same) 2 – parametry kopiowania 2 (poziom mocy i napięcia nie są brane pod uwagę) | Prosimy zapoznać się z instrukcją obsługi kopiowania parametrów. |
| F639 | Klucz do parametrów kopiowania | Z zastrzeżeniem wersji oprogramowania | | |
| F640 | Typ kopii | 1 | 0 – kopiowanie wszystkich parametrów 1 – kopiowanie wszystkich parametrów oprócz danych silnika (kody od 801 do 810/844) | |

Kody błędów jakie mogą się pojawić podczas kopiowania:

| Kod | Opis | Przyczyna |
|------|---|---|
| Er71 | Przekroczenie czasu oczekiwania (Timeout) | Podczas procesu kopiowania po upływie czasu 3s układ nie uzyska poprawnej odpowiedzi |
| Er72 | Kopiowania podczas pracy | Próba kopiowania, kiedy układ miał podany sygnał RUN (w czasie pracy) |
| Er73 | Kopiowanie bez odblokowania zabezpieczenia hasłem | Należy znać i odblokować hasło które daje możliwość kopiowania |
| Er74 | Kopiowanie pomiędzy różnymi modelami | Brak zgodności kodów kopiowania, poziomów napięć lub mocy kopiowanie zostanie zablokowane |
| Er75 | Kopiowanie zabronione | F638=0 |

| | | | | |
|-------------|----------------------------------|----------------------|--|--|
| F641 | Wyhamowanie oscylacji prądu przy | W zależności od mocy | 0 – nieaktywny 0~100 zakres regulacji | |
|-------------|----------------------------------|----------------------|--|--|

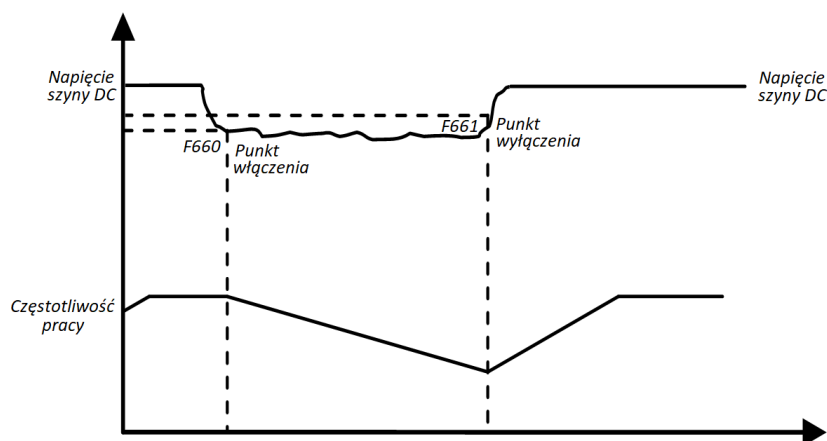
| | | | | |
|---|---------------------------------|----|---|--|
| | niskich częstotliwościach | | | |
| <p>Funkcja może być aktywna w trybie sterowania skalarnego dla następujących ustawień:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. F106=2 (sterowanie skalarne U/f), F137≤2 2. F613=0 (funkcja lotnego startu nieaktywna) 3. F641=1 <p>Uwaga:</p> <ul style="list-style-type: none"> • kiedy F641=1 przemiennik może współpracować tylko z jednym silnikiem • kiedy F641=1 należy wprowadzić dokładne dane silnika w kodach F801...805/844 • kiedy funkcja wyhamowania oscylacji prądu przy niskiej częstotliwości nie jest aktywna, a po stronie wyjściowej przemiennika nie mamy silnika to napięcie wyjściowe może być niestabilne. Jest to normalne. Kiedy podłączymy obciążenie po stronie wyjściowej przemiennika napięcie zostanie ustabilizowane. | | | | |
| F644 | Kopiowanie za pomocą klawiatury | 0 | 0 – nieaktywne 1 – wysyłanie makr 2 – kopiowanie makr 3 – wysyłanie 1 makra użytkownika 4 – kopiowanie 1 makra użytkownika 5 – wysyłanie 2 makra użytkownika 6 – kopiowanie 2 makra użytkownika | |
| <p>Funkcja kopiowania za pomocą klawiatury jest możliwa tylko dla klawiatur LCD. Funkcja może być realizowana tylko w stanie zatrzymania. Po edycji i zapisaniu makr użytkownika 1 i 2 możemy skorzystać z funkcji kodu F644. Wybierając wartość F644=1 i naciśnięciu przycisku „RUN”, wejdziemy w interfejs wysyłania wszystkich makr do pamięci klawiatury. Wybierając odpowiednio ustawienia F644=3 lub 5 zapisujemy poszczególne makra 1 lub 2. Wybierając F644=2 kopiujemy wszystkie makra z pamięci klawiatury. Jeśli chcemy odczytać poszczególne makra 1 lub 2 to w kodzie F644 musimy wybrać 4 lub 6.</p> | | | | |
| F645 | Wyświetlany parametr | 0 | Częstotliwość pracy | |
| | | 1 | Prędkość obrotowa | |
| | | 2 | Prędkość docelowa | |
| | | 3 | Prąd wyjściowy | |
| | | 4 | Napięcie wyjściowe | |
| | | 5 | Napięcie na szynie DC | |
| | | 6 | Wartość zadana PID (SP) | |
| | | 7 | Wartość sprzężenia zwrotnego PID (PV) | |
| | | 8 | Temperatura radiatora | |
| | | 9 | Zliczona wartość | |
| | | 10 | Prędkość liniowa | |
| | | 11 | Wartość kanału głównego źródła częstotliwości F203 | |
| | | 12 | Częstotliwość głównego źródła F203 | |
| | | 13 | Wartość kanału pomocniczego źródła częstotliwości F204 | |
| | | 14 | Częstotliwość pomocniczego źródła F204 | |
| | | 15 | Częstotliwość docelowa | |
| | | 16 | Zastrzeżone | |
| | | 17 | Moment wyjściowy | |
| | | 18 | Wartość zadana momentu | |
| | | 19 | Moc silnika | |
| | | 20 | Moc wyjściowa | |
| | | 21 | Status pracy | |
| | | 22 | Status wejść cyfrowych DI | |
| | | 23 | Status wyjść cyfrowych i przekaźnikowych DO | |
| | | 24 | Zadana prędkość wielobiegowa | |
| | | 25 | Wartość wejścia analogowego AI1 | |
| | | 26 | Wartość wejścia analogowego AI2 | |
| | | 27 | Zastrzeżone | |
| | | 28 | Zastrzeżone | |
| | | 29 | Częstotliwość na wejściu impulsowym | |

| | | | | |
|--|--|----------------------|--|---|
| | | 30 | Częstotliwość na wyjściu impulsowym | |
| | | 31 | Wartość procentowa wyjścia AO1 | |
| | | 32 | Wartość procentowa wyjścia AO2 | |
| | | 33 | Praca w godzinach | |
| | | 34 | Zastrzeżone | |
| | | 35 | Zastrzeżone | |
| | | 36 | Nasłonecznienie | |
| F646 | Czas podświetlenia wyświetlacza LCD [s] | 100 | 0...100 | |
| Kiedy ustawimy wartość 100 wyświetlacz będzie podświetlony cały czas. Kiedy ustawimy wartość 0 wyświetlacz nie będzie podświetlony wcale. Czas podświetlenia jaki można ustawić mieści się w zakresie 1~99s. | | | | |
| F647 | Języki | 0 | 0: Chiński 1: Angielski 2: Niemiecki 3: Hiszpański 4: Francuski 5: Polski 6~10 zarezerwowane | |
| F656 | Czas opóźnienia rozpoczęcia zatrzymania hamowaniem DC [s] | 0.00 | 0.00~30.00 | Uwaga: dla F209=2, F656>0 |
| F657 | Kontrola silnika po zaniku napięcia | 0 | 0: nieaktywna 1: redukcja częstotliwości, aby utrzymać pracę 2: redukcja częstotliwości, aby zatrzymać pracę | |
| F658 | Czas przyspieszania po chwilowym zaniku napięcia [s] | 0.0 | 0.0~3000 | W danej chwili zakres nastaw jest możliwy w zakresie: 0.00~F114 |
| F659 | Czas zwalniania po chwilowym zaniku napięcia [s] | 0.0 | 0.0~3000 | W danej chwili zakres nastaw jest możliwy w zakresie: 0.00~F115 |
| F660 | Wartość graniczna napięcia dla włączenia funkcji chwilowego zaniku napięcia [V] | W zależności od mocy | 200~F661 | |
| F661 | Wartość graniczna napięcia dla wyłączenia funkcji chwilowego zaniku napięcia [V] | W zależności od mocy | F660~1400 | |
| F662 | Czas chwilowego odzysku napięcia [s] | 0.30 | 0.00~10.00 | |

W przypadku zaniku napięcia, lub spadku wartości napięcia zasilającego, zmniejszy się automatycznie również napięcie na szynie DC przemiennika. Funkcja chwilowego spadku napięcia pozwala na skompensowanie tego spadku napięcia na szynie DC z sprzężenia zwrotnego energii obciążenia (energii kinetycznej) zmniejszając częstotliwość wyjściową tak aby utrzymać ciągłość pracy napędu.

- Dla F657 = 1, gdy nastąpi krótkotrwałe wyłączenie lub spadek napięcia, falownik zacznie zmniejszać częstotliwość i zamieniać energię kinetyczną na energię elektryczną w celu utrzymania pracy. Po wznowieniu w międzyczasie zasilania przemiennik powróci do poprzedniego stanu pracy. Na ile to jest możliwe układ dąży tutaj do utrzymania ciągłości pracy i kontroli napędzanego silnika.
- Dla F657=2 gdy nastąpi krótkotrwałe wyłączenie lub spadek napięcia, falownik zacznie zmniejszać częstotliwość i zamieniać energię kinetyczną na energię elektryczną w celu kontrolowanego zatrzymania. Bez względu na to, czy zasilanie zw międzyczasie zostanie przywrócone, falownik zatrzyma się automatycznie po zwolnieniu do częstotliwości minimalnej.
- Funkcja jest odpowiednia dla obciążeń o dużej bezwładności (np. wentylatory)
- Funkcja nie może być stosowana w układach gdzie zmniejszanie częstotliwości jest zabronione
- Funkcje F658 i F659 odpowiednio odpowiadają za czasy przyspieszania i zwalniania w chwili zadziałania funkcji
- Funkcja zostanie aktywowana poniżej napięcia F660 na szynie DC
- Kiedy funkcja chwilowego zaniku napięcia jest aktywna, a wartość napięcia na szynie DC jest powyżej F661 to przemiennik przechodzi do normalnej pracy i po czasie F662 dąży do wartości

zadanej częstotliwości.
Charakterystyka zadziałania kontroli silnika przy zaniku zasilania:



| | | | | |
|--|--|--------|--|--|
| F670 | Współczynnik korygujący limitu napięcia | 2.00 | 0.01~10.00 | |
| Współczynnik zmniejszyć jeśli podczas procesu zwalniania występują przepięcia na szynie DC. Jeśli proces zwalniania przebiega zbyt wolno współczynnik należy zwiększyć | | | | |
| F671 | Źródło zadawania napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f | 0 | 0: F672 1: AI1 2: AI2 3: zarezerwowane 4: Port komunikacyjny (2009) 5: Wejście częstotliwościowe 6: PID 7~10: zarezerwowane | Wartość napięcia wyjściowego 100% oznacza wartość znamionową napięcia silnika. 0: wartość napięcia wyjściowego regulowana cyfrowo w kodzie F672 1: AI1, 2: AI2, wartość napięcia wyjściowego regulowana wejściami analogowymi 4: wartość napięcia wyjściowego regulowana portem komunikacyjnym (adres rejestru 2009Hex). Zakres 0~10000 odpowiada napięciu wyjściowemu 0~100%. 5: wartość napięcia wyjściowego regulowana szybkim wejściem impulsowym 6: wartość napięcia wyjściowego regulowana PID. Szczegóły w grupie parametrów PID (Faxx). |
| F672 | Wartość napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f [%] | 100 | 0.00~100.00 | |
| F673 | Dolna granica napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f [%] | 0.00 | 0.00~F674 | Są to wartości graniczne regulacji napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f |
| F674 | Górna granica napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f [%] | 100.00 | F673~100.00 | |
| F675 | Czas narastania napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f [s] | 5.0 | 0.0~3000.0 | Określa czas w jakim napięcie wyjściowe wzrośnie od wartości 0V do napięcia znamionowego silnika. |
| F676 | Czas zmniejszania napięcia wyjściowego dla sterowania własnego U/f [s] | 5.0 | | Określa czas w jakim napięcie wyjściowe zmniejszy się od napięcia znamionowego silnika do 0V. |
| F677 | Tryby zatrzymania dla sterowania własnego U/f | 0 | 0: napięcie i częstotliwość są zmniejszane do zera zgodnie z ustawioną rampą czasową 1: Najpierw napięcie jest zmniejszane do 0V 2: Najpierw częstotliwość jest zmniejszana do 0Hz | Gdy F677=0 częstotliwość i napięcie zmniejsza się zgodnie z rampą czasową. Po osiągnięciu 0Hz układ zostanie zatrzymany. Gdy F677=1 to najpierw zmniejsza się wartość napięcia do 0V, i po tym następuje zmniejszanie częstotliwości. Gdy F677=2 to najpierw zmniejsza się częstotliwość do 0Hz i po tym następuje zmniejszenie napięcia. |

8.7. Parametry zabezpieczeń.

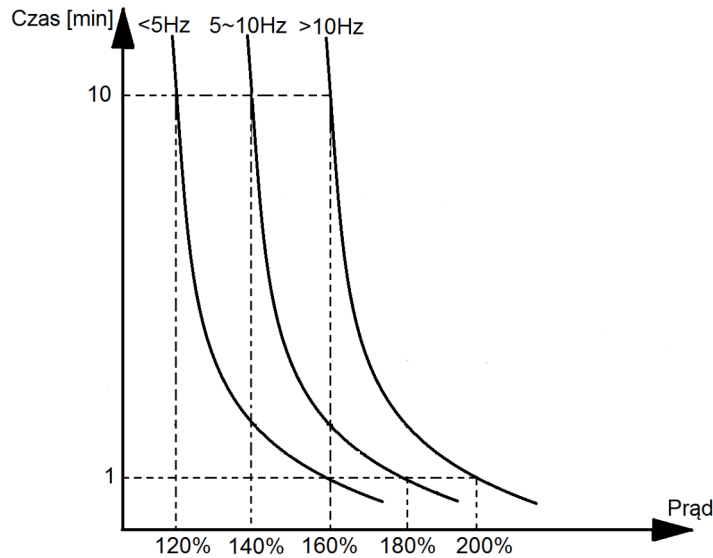
| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|---|------------------------------------|---|---|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F700 | Wybór trybu zacisku swobodnego zatrzymania | 0 | 0 – swobodne zatrzymanie natychmiast 1 – swobodne zatrzymanie opóźnione | Wybór trybu swobodnego zatrzymania może być użyty tylko w przypadku sterowania z listwy zaciskowej. Gdy wybrane jest zatrzymanie natychmiast, czas opóźnienia w kodzie F701 nie będzie używany. Gdy czas opóźnienia jest ustawiony na 0 (F701=0), oznacza to zatrzymanie natychmiast. Opóźnione swobodne zatrzymanie oznacza, że po otrzymaniu sygnału swobodnego zatrzymania falownik wykona to polecenie po czasie określonym w F701. |
| F701 | Czas opóźnienia zadziałania swobodnego zatrzymania i programowalnego przełącznika [s] | 0.0 | 0.0~60.0 | |
| Wybór sposobu działania swobodnego zatrzymania następuje dla sterowania z listwy zaciskowej przy ustawieniach: F201 – 1, 2, 4 i F209 – 1. Podczas procesu lotnego startu funkcja opóźnionego zatrzymania nie jest aktywna. | | | | |
| F702 | Kontrola wentylatora chłodzącego | 1 | 0 – praca sterowana temperaturą radiatora 1 – praca ciągła wentylatora 2- praca sterowana sygnałem startu i temperaturą radiatora | Wybranie określonego typu chłodzenia pozwala ograniczyć hałas wynikający z pracy wentylatora chłodzącego oraz zużycie samego wentylatora. Dostosować do warunków obiektowych! Bardzo ważne jest zapewnienie odpowiedniego chłodzenia! W przemiennikach w obudowie E1 wentylatory po podaniu zasilania pracują ciągle (F702=1, brak możliwości wyboru innej opcji). |
| Dla sterowania temperaturowego F702 – 0 wentylator będzie załączał się przy temperaturze 35°C. Dla sterowania sygnałem start wentylator zaczyna pracę w chwili, kiedy przemiennik rozpoczyna pracę, a zatrzymuje się w momencie zatrzymania napędu pod warunkiem że temperatura spadnie poniżej 40°C. Wybranie opcji F702 – 0 lub 2 może zwiększyć żywotność wentylatora chłodzącego. | | | | |
| F704 | Ustawienie progu zadziałania ostrzeżenia o przeciążeniu przemiennika [%] | 80 | 50~100 | W tych kodach definiujemy progi zadziałania przełączników wyjściowych, które mają nas ostrzegać o powstaniu określonego stanu lub zagrożenia. |
| F705 | Ustawienie progu zadziałania ostrzeżenia o przeciążeniu silnika [%] | 80 | 50~100 | |
| F706 | Współczynnik przeciążenia falownika [%] | Dla F642=0: 150 Dla F642=1: 120 | Dla F642=0: 120~190 (G) Dla F642=1: 100~150 (P) | |
| Współczynnik przeciążenia przemiennika – stosunek prądu zabezpieczenia przeciążeniowego do prądu znamionowego przemiennika. Określamy tutaj wartość przeciążeń, jakim może podlegać napęd. G – duże obciążenia (układ może podlegać przeciążeniom, duża dynamika pracy itp.) P – małe obciążenie (jednostajna praca, z małą dynamiką, bez przeciążeń) | | | | |
| F707 | Współczynnik przeciążenia silnika [%] | 100 | 20~100 | |

Współczynnik przeciążenia silnika = (prąd znamionowy silnika / prąd znamionowy przemiennika) * 100

W kodzie F707 należy podawać rzeczywiste wartości celem skutecznej ochrony napędu. Przykład przedstawia charakterystyka poniżej.

Jako przykład podano podłączenie do przemiennika 7,5kW (17A), silnika 5,5kW (11,4A): $F707=(11,4/17)*100\approx 67\%$. Gdy prąd rzeczywisty silnika osiągnie 140% prądu znamionowego przemiennika układ zostanie wyłączony po 1 minucie. Z praktycznego punktu widzenia zaleca się ustawienie współczynnika o 10% mniejszego niż wychodzi z obliczeń.

Kiedy częstotliwość wyjściowa będzie mniejsza niż 10Hz rozpraszanie ciepła w silniku jest dużo gorsze w związku z tym współczynnik przeciążenia zostaje dodatkowo zredukowany.



| | |
|-------------|-----------------------------------|
| F708 | Zapis ostatniego błędu |
| F709 | Zapis przedostatniego błędu |
| F710 | Zapis przed przedostatniego błędu |

- 2: przekroczenie prądu wyj.lub zwarcie(OC)
- 3: przekroczenie napięcia na szynie DC (OE)
- 4: niewłaściwe parametry napięcia zasilania (PFI)
- 5: przeciążenie przemiennika (OL1)
- 6: niskie napięcie zasilania (LU)
- 7: przegrzanie przemiennika (OH)
- 8: przeciążenie silnika (OL2)
- 9: błąd (Err)
- 10: (LL)
- 11: zewnętrzny błąd awarii (ESP)
- 12: wykrycie prądu przed rozruchem (Err3)
- 13: odłączony silnik podczas autotuningu (Err2)
- 15: brak pomiaru prądu (Err4)
- 16: programowe przekroczenie prądu wyjściowego (OC1)
- 17: brak fazy wyjściowej lub brak obciążenia (PFO)
- 18: rozłączenie wejścia analogowego (AEr)
- 19: bieg jałowy (EP3)
- 20: bieg jałowy (EP/EP2/EP3)
- 21: przerwanie sygnału sprzężenia PID (PP)
- 22: przekroczenie ciśnienia (nP)
- 23: złe parametry PID (Err5)
- 24: uśpienie dla PID (SLP)
- 25: wykrycie suchobiegu (EP4)
- 26: zabezpieczenie doziemienia (GP)
- 32: niepokojące błędy dotyczące silnika PMSM (PCE)
- 35: zabezpieczenie PTC – przegrzanie silnika (OH1)
- 45: przerwanie komunikacji (CE)
- 46: błąd lotnego startu (FL)
- 47: błąd zapisu/odczytu EEPROM (EEEP)
- 49: zadziałanie funkcji Watchdog (Err6)
- 53: rozłączenie klawiatury (CE1)
- 55: uśpienie dla PID przetwornika wlotu (SLP1)
- 56: przekroczenie ciśnienia przetwornika wlotu(nP1)
- 57: wykrycie suchobiegu przetwornika wlotu(EP5)
- 58: rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wylotu (AEr0)
- 67: przetężenie prądowe (OC2)
- 69: wykrycie wycieku (EP6)
- 71: nieudana próba napełniania (FILL)
- 72: błąd autostrojenia pompy (ErAT)
- 73: rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wlotu (AEr1)

W funkcjach tych zapisywane są automatycznie wartości występujących błędów. Użytkownik może podejrzeć historię występujących błędów oraz wartości: częstotliwości, prądu i napięcia wyjściowego w chwili wystąpienia błędu.

| | | | | |
|---|---|------------------|---|---|
| 74: nieprawidłowe ustawienia kalendarza/zegara (ErTO) 75: zablokowanie pompy (ErJA) 76: niewystarczające nasłonecznienie/uśpienie (SSLP) | | | | |
| F711 | Częstotliwość ostatniego błędu [Hz] | | | |
| F712 | Prąd ostatniego błędu [A] | | | |
| F713 | Napięcie PN ostatniego błędu [V] | | | |
| F714 | Częstotliwość przedostatniego błędu [Hz] | | | |
| F715 | Prąd przedostatniego błędu [A] | | | |
| F716 | Napięcie PN przedostatniego błędu [V] | | | |
| F717 | Częstotliwość przedostatniego błędu [Hz] | | | |
| F718 | Prąd przedostatniego błędu [A] | | | |
| F719 | Napięcie PN przedostatniego błędu [V] | | | |
| F720 | Zapis ilości aktywacji zabezpieczenia przetężeniowego | | | |
| F721 | Zapis ilości aktywacji zabezpieczenia przepięciowego | | | |
| F722 | Zapis ilości aktywacji zabezpieczenia przegrzania | | | |
| F723 | Zapis ilości aktywacji zabezpieczenia przeciążenia | | | |
| F724 | Kontrola parametrów napięcia wejściowego | S2 – 0 T3 - 1 | 0 – wyłączone 1 – włączone | |
| F725 | Zabezpieczenie przed zbyt niskim napięciem | 2 | 1: reset ręczny 2: reset automatyczny | Kontrola wartości napięcia zasilającego. |
| F726 | Zabezpieczenie przed przegrzaniem falownika | 1 | 0 – wyłączone 1 – włączone | |
| F727 | Kontrola poszczególnych faz wyjściowych przemiennika | 1 | 0 – brak kontroli 1 – kontrola aktywna | |
| <p>Dla F727=0, funkcja nie aktywna nie wykrywa braku fazy wyjściowej obciążenia.</p> <p>Dla F727=1, funkcja w stanie aktywnym nie pozwala na pracę w przypadku braku fazy.</p> <p>Kod ten należy aktywować szczególnie w przypadkach, kiedy może dochodzić do rozłączenia przemiennika od silnika. Funkcja ta może zabezpieczyć przemiennik i silnik przed uszkodzeniem, a dodatkowo spełnia funkcje ochronne. Wymagana jest jej aktywacja np. przy układach wentylacyjnych z wyłącznikami serwisowymi.</p> | | | | |
| F728 | Opóźnienie zadziałania zabezpieczenia kontroli faz wejściowych [s] | 5.0 | 1~60 | Stała filtrowania zadziałania zabezpieczeń jest używana do eliminacji zakłóceń o charakterze krótkotrwałym w celu unikania fałszywej aktywacji. Im większa jest ustawiona wartość, tym dłuższa jest stała czasu filtrowania i lepszy efekt filtrowania, lecz w ten sposób zmniejszamy czułość zabezpieczeń! |
| F729 | Opóźnienie zadziałania zabezpieczenia zbyt niskiego napięcia zasilającego (stała filtrowania podnapięcia) [2ms] | 5.0 | 0~3000 | |

| | | | | |
|--|---|----------------|---|---|
| F730 | Opóźnienie zadziałania zabezpieczenia przegrzania [s] | 5.0 | 0~60 | Stała filtrowania zabezpieczenia przegrzania |
| F732 | Wartość zadziałania zabezpieczenia podnapięciowego [V] | Zależy od mocy | T2/S2: 120~450 T3: 300~450 | Parametr F732 odnosi się do napięcia na szynie DC. |
| F737 | Zabezpieczenie programowe przed przekroczeniem prądu wyjściowego | 1 | 0 – nieaktywne 1 - aktywne | Współczynnik programowy przekroczenia prądu określa prąd maksymalny (programowy) w stosunku do prądu znamionowego przemiennika. Wartości kodu F738 nie można zmienić podczas pracy przemiennika. W chwili przekroczenia prądu programowego pojawi się komunikat OC1. Zaleca się aktywowanie tego zabezpieczenia, lecz bardzo ostrożne ustawianie współczynnika szczególnie powyżej 2, celem ochrony całego układu napędowego. Współczynnik należy traktować jako krotność prądu znamionowego. |
| F738 | Współczynnik programowy przekroczenia prądu wyjściowego | 2.5 | 0.50~3.00 | |
| F739 | Zapis ilości przekroczeń programowego zabezpieczenia prądowego | | | |
| F741 | Zabezpieczenie przerwania wejścia analogowego | 0 | 0 – nieaktywny 1 – zatrzymanie pracy przemiennika i wyświetlanie błędu Arr 2 – zatrzymuje układ bez wyświetlania błędu 3 – praca przemiennika na minimalnej częstotliwości 4 – przełączenie na tryb pracy wielobiegowej | |
| F742 | Próg zadziałania ochronny przerwania wejścia analogowego [%] | 50 | 1~100 | |
| <p>Jeżeli w kodach F400 i F406 mamy ustawione wartości mniejsze od 0,1V to funkcja zabezpieczenia przerwania wejścia analogowego nie będzie aktywna.</p> <p>Ochrona przerwania wejścia analogowego dotyczy tylko wejść AI1 i AI2.</p> <p>Kiedy w kodzie F741 mamy ustawione 1, 2 lub 3 to zaleca się ustawienie w kodach F400 i F406 wartości 1-2V celem uniknięcia błędnego zadziałania układu.</p> <p>Zabezpieczenie przerwania wejścia analogowego=minimalna wartość wejścia analogowego*F742</p> <p>Przykład: Kanał AI1, w kodzie F400 – 1V, w kodzie F442 – 50 i aktywujemy ochronę przed przerwaniem wejścia analogowego. Zadziałanie nastąpi dla wartości wejścia analogowego poniżej 0,5V.</p> | | | | |
| F745 | Ostrzeżenie przed przegrzaniem [%] | 80 | 0~100 | |
| F746 | Próg zadziałania automatycznego doboru częstotliwości nośnej [°C] | 65 | 60~72 | |
| F747 | Automatyczny dobór częstotliwości nośnej | 1 | 0 – nieaktywny 1 - aktywny | |
| <p>Jeżeli temperatura radiatora osiągnie wartość 95°C*F745, a wyjście przekaźnikowe jest skonfigurowane na ostrzeżenie przed przegrzaniem (F300...302 - 16) aktywuje się komunikat przegrzania przetwornicy.</p> <p>Kiedy temperatura radiatora jest większa niż F746, przemiennik zaczyna automatycznie redukować częstotliwość nośną.</p> <p>Gdy F747 – 1, a przetwornica przekroczy wartość progową temperatury, nastąpi automatyczna korekcja częstotliwości nośnej celem ochrony przemiennika przed przegrzaniem.</p> <p>Gdy F159 – 1 czyli mamy dozwolony wybór częstotliwości nośnej wówczas F747 nie jest aktywny.</p> <p>Gdy 106 – 6 czyli mamy sterowanie silnikami PMSM, wówczas funkcja F747 pozostaje przez cały czas nieaktywna.</p> | | | | |
| F752 | Współczynnik przeciążenia silnika OL2 | 1.0 | 0.1~20.0 | Im większa wartość współczynnika, tym krótszy czas kumulacji przeciążenia (szybsze odłączenie układu) |
| F753 | Rodzaj chłodzenia silnika | 1 | 0: z własnym chłodzeniem 1: z obcym chłodzeniem | |
| <p>Dla F753=0 przyjmuje się że rozpraszanie ciepła w silniku jest uzależnione od prędkości obrotowej silnika. Dlatego poniżej 30Hz jest korygowany elektroniczny współczynnik przegrzania silnika.</p> <p>Dla F753=1 przyjmuje się że rozpraszanie ciepła w silniku nie zależy od prędkości obrotowej silnika, dlatego elektroniczny współczynnik przegrzania nie podlega korekcji.</p> | | | | |
| F754 | Próg minimalnej wartości prądu [%] | 5 | 0~200 | |
| F755 | Czas trwania minimalnego prądu [s] | 0.5 | 0~60.0 | |

Jeżeli prąd spadnie poniżej progu F754 po czasie F755 nastąpi aktywacja zaprogramowanego przekaźnika.

| | | | | |
|---|------------------------------|---|---|---|
| F760 | Ochrona przed doziemieniem | 1 | 0: nieaktywna 1: aktywna | |
| Gdy zaciski wyjściowe U, V, W są zwarte do ziemi lub impedancja wyjścia jest zbyt mała to prąd upływu będzie duży. Wtedy pojawi się błąd GP. Gdy ochrona jest aktywna po włączeniu zasilania pojawi się na wyjściu napięcie. Uwaga: Brak ochrony dla przemienników 1-fazowych | | | | |
| F761 | Tryb zmiany kierunku obrotów | 0 | 0: przy częstotliwości 0Hz 1: przy częstotliwości F109 | |
| Kiedy F761=0 (zmiana kierunku przy 0Hz) to kod F120 jest aktywny. Kiedy F761=1 (zmiana kierunku przy częstotliwości F109) kod F120 jest nieaktywny. Kiedy takie przełączenie nastąpi przy dużej częstotliwości to pojawi się duży prąd przetężeniowy. | | | | |
| F770 | Numer wersji oprogramowania | | | Numer pomocniczy wersji oprogramowania, tylko do odczytu. |

8.8. Parametry silnika 1.

UWAGA!

Wykonanie autotuningu silnika jest wymagane dla prawidłowej pracy przemiennika częstotliwości!

Wykonanie autotuningu silnika jest wymagane dla prawidłowej pracy przemiennika częstotliwości:

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|---------------------------------|--------------------|---|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F800 | Autotuning silnika | 0 | 0: bez autotuningu silnika 1: autotuning dynamiczny silnika 2: autotuning statyczny silnika | Dane z tabliczki znamionowej silnika |
| F801 | Moc silnika | | 0,1~1000.0kW | |
| F802 | Napięcie zasilania silnika | | 1~1300V | |
| F803 | Prąd znamionowy silnika | | 0,2~6553,5A | |
| Prąd wpisujący w kodzie F803 nie zwalnia aplikanta od ustawienia kodów zabezpieczających silnik F707 oraz innych związanych z prądem silnika. | | | | |
| F804 | Ilość biegunów | 4 | 2~100 | Ilość biegunów wyliczamy z wzoru: |
| Ilość biegunów=(120 * częstotliwość znamionowa silnika) / prędkość znamionową silnika Wartość którą otrzymamy zaokrąglamy w dół do wartości całkowitej! Wartość jest wyliczana automatycznie przez przemiennik. Mimo to wartość powinna być sprawdzona po wpisaniu danych silnika. Jeśli wartość liczby biegunów jest różna od wartości rzeczywistej należy sprawdzić co zostało zadeklarowane w kodzie F810, jeśli ta wartość jest prawidłowa to należy do pierwszej liczby po przecinku dodać jeden, a drugą cyfrę po przecinku ustawić na zero. | | | | |
| F805 | Prędkość znamionowa silnika | | 1~30000obr/min | Dane z tabliczki znamionowej silnika |
| F810 | Częstotliwość zasilania silnika | 50.00 | 1~590.0Hz | Dodatkowo częstotliwość znamionową silnika należy wpisać w kodzie F118. Dotyczy to formowania charakterystyki. |

Parametryzacja dla przemiennika EM30:

Prosimy wpisać parametry zgodnie z danymi na tabliczce zaciskowej silnika.

Aby uzyskać optymalne parametry wydajności przemiennika w szczególności przy sterowaniu wektorowym, należy dokładnie parametryzować silnik. Dodatkowym obostrzeniem dla sterowania wektorowego jest nie większa różnica mocy pomiędzy przemiennikiem a silnikiem niż jeden stopień. Zaleca się wręcz dopasowanie jeden do jednego co pozwoli na bezproblemową pracę. Zbyt duża różnica spowoduje znaczne obniżenie osiągnięć napędu lub jego nieprawidłową pracę, która może spowodować uszkodzenie silnika lub przemiennika.

- dla F800-0, bez pomiaru parametrów
Należy koniecznie wpisać w kodach F801~805, 810, aktualne parametry silnika. Po uruchomieniu przemiennik będzie korzystał z domyślnych ustawień silnika (kody F806~809), według mocy określonej w kodzie F801. Wartości te odnoszą się do silników indukcyjnych serii Y, 4-polowych.
Brak pomiaru parametrów dla silników PMSM powodują że kody F870...F873 należy skonfigurować ręcznie.
- dla F800-1 pomiar dynamiczny, dla przemienników serii EM30,

W tym przypadku przed dokonaniem pomiaru należy koniecznie wpisać w kodach F801~805, 810, aktualne parametry silnika, oraz odłączyć silnik od obciążenia. Po wpisaniu parametrów należy wcisnąć zielony przycisk RUN, a na wyświetlaczu LCD-1 powinien pojawić się napis TEST, na wyświetlaczu LCD-4 komunikat „Parameter measurement...” (pomiar parametrów). Przemiennek realizuje najpierw pomiar statycznych parametrów silnika, który składa się z dwóch etapów. Po tym silnik zacznie przyspieszać zgodnie z aktualnym czasem przyspieszania, następnie ustabilizuje prędkość, a później zwolni do 0Hz zgodnie z aktualnym czasem zwalniania. Po zakończeniu, parametry zostaną zapisane w kodach F806~809, a parametr F800 zmieni się automatycznie na 0. Dodatkowo dla silników PMSM parametry w kodach z zakresu F870...F873 zostaną automatycznie zapisane (skorygowane).

- dla F800-2 dla przemienników serii EM30

W tym przypadku przed dokonaniem pomiaru należy koniecznie wpisać w kodach F801~805, 810, aktualne parametry silnika. Ten pomiar jest dedykowany dla silników, od których nie można odłączyć obciążenia. Po wpisaniu parametrów należy wcisnąć zielony przycisk RUN, a na wyświetlaczu LCD-1 powinien pojawić się napis TEST, na wyświetlaczu LCD-4 komunikat „Parameter measurement...” (pomiar parametrów). Przemiennek realizuje pomiar statycznych parametrów silnika, który składa się z dwóch etapów. Mierzone są tutaj parametry rezystancji stojana i wirnika, oraz indukcyjność upływu, które zostaną zapisane w kodach F806~808, a parametr F800 zmieni się automatycznie na 0. Indukcyjność wzajemna F809, zostanie przyjęta zgodnie z wpisaną mocą w kodzie F801. Dodatkowo dla silników PMSM należy pamiętać że zapisana w kodzie F870 (zwrotna siła elektromotoryczna), wartość jest teoretyczna. Zaleca się wpisanie wartości ręcznie na podstawie danych producenta silnika.

Niezależnie od metody pomiaru parametrów z zakresu F806~809 operator ma możliwość wpisania ręcznie parametrów silnika. Wymaga to jednak bardzo dokładnej znajomości jego parametrów. Warunkiem jest wpisanie prawidłowych wartości. W przeciwnym wypadku silnik może pracować nie stabilnie, co w skrajnych wypadkach może nawet spowodować uszkodzenie przemiennika. Prawidłowe wykonanie pomiarów i wpisanie parametrów jest podstawą sterowania wektorowego. Podczas pomiaru statycznego silnik nie obraca się, ale jest zasilany i nie należy dotykać jego obudowy.

Bez względu na rodzaj autotuningu należy wpisać parametry F801~F805, F810 zgodnie z danymi na tabliczce silnika. Jeśli znamy dokładne parametry silnika to zamiast wykonywać automatyczny pomiar do kodów F806~F809 możemy je wpisać ręcznie.

Kod F804 możemy sprawdzić, ale nie możemy go modyfikować.

Za każdym razem, kiedy zmieniamy lub odświeżymy parametr F801, parametry F806~F809 automatycznie zmieniają się do nastaw fabrycznych dla danej mocy ustawionej w F801, dlatego należy odpowiedzialnie zmieniać ten parametr, pamiętając o przeprowadzeniu całej procedury na nowo.

Przywrócenie nastaw fabrycznych F160 – 1 nie powoduje przywrócenia nastaw w kodach grupy F800.

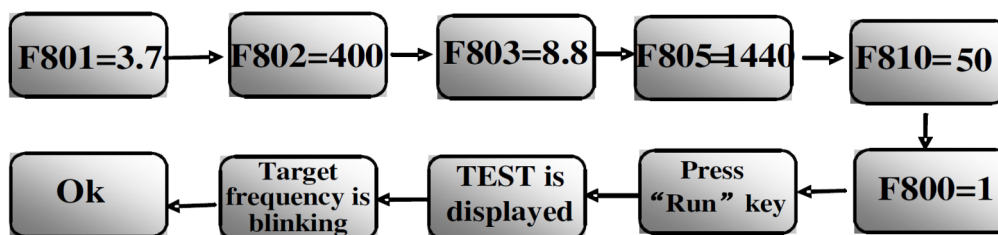
Ponieważ parametry silnika mogą się zmieniać w miarę nagrzewania i eksploatacji, zaleca się dokonywanie okresowych pomiarów silnika.

Jeżeli nie ma możliwości pomiaru parametrów należy wartości wpisać ręcznie z silnika o zbliżonych parametrach.

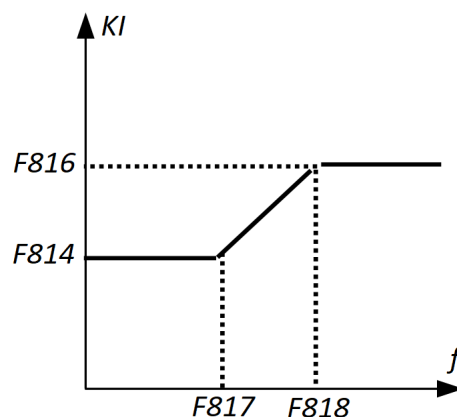
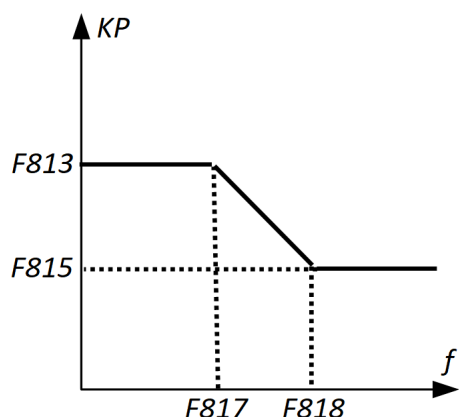
Po każdym autotuningu należy sprawdzić poprawność pracy układu. Jeśli dźwięk pracy, pobór prądu, drgania lub nierównomierna praca silnika wskazuje na błędy w dopasowaniu należy układ natychmiast zatrzymać, sprawdzić poprawność wpisanych danych, a sam proces przeprowadzić ponownie. Dla sterowania wektorowego może się okazać że dodatkowo należy skonfigurować kody z zakresu F813-F818. Wartości funkcji F813...F818 są wykorzystywane do sterowania zarówno synchronicznymi PMSM) i asynchronicznymi (IM).

Autotuning nie jest bezwzględnie wymagany dla sterowania skalarnego F106-2 dla kompensacji momentu obrotowego liniowej, kwadratowej i wielopunktowej (F137-0, 1, 2). W innych przypadkach jest bezwzględnie wymagany. Niezależnie od tego należy sparаметryzować kody zabezpieczające układ (F106, 137, 607, 608, 610, 613, 616, 706, 707, 727, 737, 738, 800~880).

Przykład parametryzacji silnika 3,7kW, 400V, 1440obr/min, 8,8A, 50Hz.



| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|---------------------------------|----------------------|--------------|--|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F806 | Opór stojana [Ω] | W zależności od mocy | 0.001~65.53Ω | Wartości kodów będą automatycznie zapisywane po wykonanym pomiarze parametrów (kod F800). Falownik automatycznie przywróci wartości kodów do domyślnych za każdym razem jak zostanie zmieniony parametr w kodzie F801. Jeśli nie znamy znamionowych parametrów silnika można wprowadzić parametry odnosząc się do znanych podobnego silnika. |
| F807 | Opór wirnika [Ω] | | 0.001~65.53Ω | |
| F808 | Indukcyjność upływu [mH] | | 0.01~655.3mH | |
| F809 | Indukcyjność wzajemna [mH] | | 0.1~6553mH | |
| F844 | Prąd silnika bez obciążenia [A] | | 0,1~F803 | |
| Parametr F844 jest uzupełniany automatycznie przy autotuningu dynamicznym. Jeśli wartość prądu silnika F844 (bez obciążenia) jest wyższa od prądu rozbiegu to należy koniecznie tą wartość zmniejszyć. Jeśli prąd rozruchowy lub prąd rozbiegu jest większy od prądu obciążenia to należy zwiększyć wartość F844. | | | | |
| F812 | Czas opóźnienia pobudzenia [s] | 0.30 | 0.0~30.00 | |
| F813 | Pętla prędkości obrotowej KP1 | 30 | 1~100 | |
| F814 | Pętla prędkości obrotowej KI1 | 0.50 | 0.01~10.00 | |
| F815 | Pętla prędkości obrotowej KP2 | W zależności od mocy | 1~100 | |
| F816 | Pętla prędkości obrotowej KI2 | | 0.01~10.00 | |
| F817 | Częstotliwość przełączania PI1 | 5.00 | 0~F818 | |
| F818 | Częstotliwość przełączania PI2 | 10 | F817~F111 | |



Szybkością reakcji wektorowej kontroli prędkości można sterować poprzez regulację proporcjonalną i przyrost wzmocnienia pętli prędkości. Zwiększanie współczynników KP i zmniejszanie KI może przyspieszyć reakcję dynamiczną pętli prędkości. Jeżeli jednak przyrost proporcjonalny lub przyrost wzmocnienia są zbyt duże może to powodować drgania napędu.

Zalecana procedura postępowania:

Jeśli ustawienia fabryczne nie są wystarczające, do zalecanych ustawień fabrycznych dodać niewielkie korekty współczynników. Należy jednak uważać, aby za każdym razem amplituda korekty nie była zbyt duża. W przypadku zbyt powolnej reakcji na zmiany momentu lub zbyt powolnego wyrównywania prędkości należy zwiększyć współczynnik KP, pod warunkiem, że nie pojawią się drgania. Jeżeli napęd pracuje stabilnie należy proporcjonalnie zmniejszyć współczynnik KI.

W przypadku kiedy dochodzi do oscylacji prądu lub prędkości obrotowej należy zmniejszyć współczynniki KP i zwiększyć KI do poprawnych wartości.

Uwaga: Złe ustawione współczynniki mogą spowodować gwałtowne reakcje napędu co może doprowadzić do niewłaściwej pracy przemiennika, a nawet uszkodzenia. Prosimy bardzo ostrożnie zmieniać parametry układu!

| | | | | |
|-------------|-------------------------------------|-----|--------|---|
| F819 | Współczynnik poślizgu | 100 | 50~200 | Jest używany do precyzyjnego doregulowania stałej prędkości silnika w trybie sterowania wektorowego |
| F820 | Filtr współczynnika pętli prędkości | 0 | 0~100 | |

Jeżeli dla sterowania wektorowego będzie dochodziło do destabilizacji prędkości (fluktuacji) lub układ będzie się zachowywał niestabilnie

| | | | | |
|--|---|-----|--|--|
| przy zatrzymaniu należy zwiększyć współczynnik co zmieni szybkość reakcji pętli prędkości. | | | | |
| F822 | Górna granica momentu dla sterowania prędkością [%] | 200 | 0.00~250 | |
| Dla sterowania wektorowego parametr F822 określa granicę prądu wyjściowego. | | | | |
| F840 | Tryb zatrzymania (0Hz) dla sprzężenia zwrotnego | 0 | 0 - bez kontroli sprzężenia zwrotnego 1 – z kontrolą sprzężenia zwrotnego | |
| Dla F840=0, sprzężenie nie jest aktywne w chwili zatrzymania Dla F840=1, sprzężenie jest aktywne z chwili zatrzymania | | | | |

| | | | | |
|-------------|--|-------|---|--|
| F861 | Tryb sterowania silników PMSM | 0 | 0: standardowe silniki (do 100Hz) 1: silniki wysokiej częstotliwości (powyżej 100Hz) | |
| F862 | Punkt przełączenia częstotliwości silnika PMSM | 5.0 | 0.1~50.0 | |
| F870 | Zwrotna siła elektromotoryczna silnika PMSM [mV/obr] | 100.0 | 1...6553 | Wartość nie jest przywracana do nastaw fabrycznych (F160=1) i zależy od aktualnego silnika. Wartości z kodów F870...F873 nie są podawane na tabliczkach znamionowych silnika. Ich wartości muszą zostać wyznaczone w wyniku tuningu silnika lub od producenta silnika. |
| F871 | Indukcyjność osi – D silnika PMSM [mH] | 5.00 | 0.01...655.30 | |
| F872 | Indukcyjność osi – Q silnika PMSM [mH] | 7.00 | 0.01...655.30 | |
| F873 | Rezystancja uzwojeń stojana silnika PMSM [Ω] | 0.500 | 0.001...65.530 | |
| F876 | Prąd wtryskiwany bez obciążenia w silnikach PMSM [%] | 20.0 | 0.0...100.0 | Jest to procentowa wartość prądu znamionowego silnika |
| F877 | Kompensacja prądu wtryskiwanego bez obciążenia w silnikach PMSM [%] | 0.0 | 0.0...50.0 | |
| F878 | Punkt odcięcia kompensacji prądu wtryskiwanego bez obciążenia w silnikach PMSM [%] | 10.0 | 0.0...50.0 | Jest to procentowa wartość częstotliwości znamionowej silnika |
| F879 | Wtryskiwana wartość prądu dla dużych obciążeń [%] | 0.2 | 0.0~10.0 | Jest to procentowa wartość prądu znamionowego silnika |

Uwaga: przykład dotyczy konfiguracji kodów F876, F877 i F878.

Np.: Przy F876=20, jeśli F877=10, F878=0, wtedy wartość prądu wtryskiwanego bez obciążenia jest zawsze równa 20%.

Przy F876=20, jeśli F877=10, F878=10, i częstotliwości pracy 50Hz, prąd wtryskiwany bez obciążenia wynosi 30% (F876+F877), i zmniejsza się liniowo, przy częstotliwości 5Hz (5Hz=częstotliwość pracy x F878%), prąd zmniejsza się do 20% i utrzymuje. Częstotliwość 5Hz jest punktem odcięcia kompensacji prądu wtryskiwanego bez obciążenia.

| | | | | |
|---|--|------|-------------------------------|--|
| F880 | Czas detekcji PCE w silnikach PMSM [s] | 0.2 | 0.0...10.0 | Wartość nie jest przywracana do nastaw fabrycznych (F160=1). |
| F898 | Współczynnik korekcji poboru mocy | 80.0 | 50.00~100.0 | |
| F899 | Wyczyszczenie licznika poboru mocy | 0 | 0 - nieaktywne 1 - aktywne | |
| <ul style="list-style-type: none"> F898 służy do korygowania obliczonej wartości zużycia energii. Ustawienie F899=1, wyczyści skumulowane zużycie energii. Kod funkcji automatycznie przyjmuje wartość 0. | | | | |

8.9. Parametry protokołu komunikacji.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|--|---|--------------------|---|---|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| F900 | Adres komunikacji Modbus | 1 | 1~255 – adres pojedynczego falownika 0 – adres rozgłoszeniowy (uniwersalny) | <p>Aby aktywować komunikację ModBus w kodzie F200 musimy ustawić 3 lub 4.</p> <p>Więcej na temat komunikacji w dodatku modbus do niniejszej instrukcji, który jest dostępny na stronie internetowej www.hfinverter.com</p> <p>Zalecana prędkość transmisji ustawiana w kodzie F904=3, czyli 9600 bitów.</p> |
| F901 | Tryb transmisji | 2 | 1 – ASCII 2 – RTU 3 – Zewnętrzna klawiatura | |
| F902 | Bity stopu | 2 | 1~2 | |
| F903 | Kalibracja nieparzysta/parzysta | 0 | 0 – brak kalibracji 1 – kalibracja nieparzysta 2 – kalibracja parzysta | |
| F904 | Prędkość transmisji | 3 | 0 – 1200 1 – 2400 2 – 4800 3 – 9600 4 – 19200 5 – 38400 6 – 57600 | |
| Dla przypadku kiedy mamy przywracanie nastaw fabrycznych F160 – 1 zapisana wartość w kodzie F901 nie jest przywracana do nastawy fabrycznej. | | | | |
| F905 | Przekroczenie czasu między poleceniami [s] | 0,0 | 0,0~3000,0 | |
| Jeżeli F905=0,0 to funkcja nie jest aktywna. Jeżeli F905 jest różne od zera, a przemiennik nie otrzyma polecenia z PC/PLC to nastąpi zablokowanie przemiennika, a na wyświetlaczu pojawi się błąd CE. Kod jest wykorzystywany do kontroli ciągłości komunikacji. | | | | |
| F907 | Limit czasu (time 2) pomiędzy poleceniami | 0 | 0,0~3000,0 | |
| Kiedy F907>0, to aktywujemy kontrolę czasu pomiędzy poszczególnymi poleceniami odbieranymi przez przemiennik. Aktywacja wyjścia następuje po przekroczeniu zadeklarowanego czasu. Przekaznik zostaje dezaktywowany wejściem cyfrowym Dlx i po otrzymaniu prawidłowego polecenia, kontrola czasu zostaje wznowiona od nowa. | | | | |
| F926 | Prędkość transmisji CAN [kBps] | 6 | 1: 50 2: 100 3: 125 4: 250 5: 500 6: 1000 | |
| F928 | Adres BACnet | 1 | 0~127 | |
| F929 | Prędkość transmisji BACnet [kb/s] | 1 | 0: 9600 1: 19200 2: 38400 3: 76800 | |
| F930 | Zabezpieczenie przerwania połączenia klawiatury zewnętrznej [s] | 0.0 | 0~10.0 | Dla F930=0, funkcja nie jest aktywna. Jeśli w zadeklarowanym czasie F930 przemiennik częstotliwości nie wykryje połączenia z klawiaturą zewnętrzną, jego praca zostanie zablokowana błędem CE1. |
| F933 | Urządzenie BACnet nr | 1 | 0~65535 | |

Uwaga: Przed odłączeniem klawiatury zewnętrznej należy ustawić F930=0.

8.10. Parametry regulatora PID.

8.10.1. Podłączenie wewnętrznego regulatora PID dla funkcji utrzymania stałego ciśnienia wody.

Wewnętrzny regulator PID służy do regulacji jednej lub kilku pomp celem utrzymania stałego ciśnienia wody począwszy od prostych systemów w zamkniętej pętli sprzężenia zwrotnego, a kończąc na układach kaskadowych do 15 pomp.

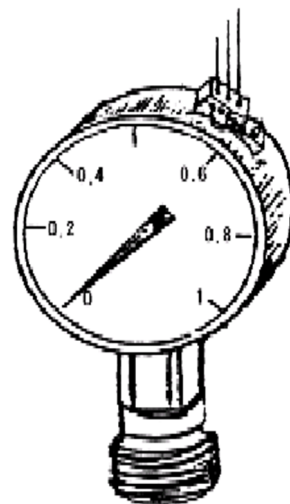
Korzystanie z przetwornika ciśnienia:

Jeżeli FA02 – 1 to wybieramy kanał AI1

Sposób podłączenia pokazano w dodatku na temat podłączenia czujnika ciśnienia.

Jeżeli FA02 – 2 to wybieramy kanał AI2

Należy zwrócić uwagę jakim napięciem zasilane są przetworniki ciśnienia. Podane przykłady obejmują czujniki z zasilaniem 24V DC, do 200mA, dla nietypowych napięć zasilania będzie potrzebne zastosowanie zasilacza zewnętrznego.



8.10.2. Parametry PID

Aplikacja wewnętrznego regulatora PID służy do automatycznego sterowania prędkością jednego lub kilku układów (np. pomp) które mają utrzymywać wartość zadaną mierzonej wielkości fizycznej (np. ciśnienie). Podłączenie przetwornika wielkości fizycznej (np. ciśnienia):

Dla FA02=1 (wejście AI1)

- dla zasilania przetwornika 10V DC można skorzystać z zasilania wewnętrznego przemiennika wyprowadzonego na listwie. Dla zasilania przetwornika 5V DC należy podać zewnętrzne zasilanie.
- podłączyć wyjście sygnału analogowego przetwornika do AI1
- masę przetwornika połączyć z GND przemiennika
- dla najczęściej używanych przetworników trzy przewodowych, z sygnałem wyjściowym 0...10V, należy masę cyfrową CM zwrzeć z masą analogową GND i połączyć z masą przetwornika, podłączyć zasilanie 24V z listwy falownika z zasilaniem przetwornika i połączyć AI1 na listwie przemiennika z wyjściem sygnałowym przetwornika

Dla FA02=2 (wejście AI2)

- dla zasilania przetwornika 10V DC można skorzystać z zasilania wewnętrznego przemiennika wyprowadzonego na listwie. Dla zasilania przetwornika 5V DC należy podać zewnętrzne zasilanie.
- podłączyć wyjście sygnału analogowego przetwornika do AI2
- masę przetwornika połączyć z GND przemiennika
- dla najczęściej używanych przetworników dwu przewodowych, z sygnałem wyjściowym 4...20mA należy masę cyfrową CM zwrzeć z masą analogową GND, podłączyć zasilanie 24V z listwy falownika z zasilaniem przetwornika i połączyć AI2 na listwie przemiennika z wyjściem sygnałowym przetwornika.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------|------------------------------|--------------------|--|-------|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| FA00 | Tryby pracy układu pompowego | 0 | 0: Sterowanie pojedynczą pompą 1: Regulowana + nieregulowana/e (<i>slave</i>) (<i>Slave bez rotacji</i>) 2 – Regulowana + nieregulowana/e (z naprzemienną rotacją co ustalony czas) 5 – Regulowana + nieregulowana/e (z <i>naprzemienną</i> rotacją kiedy regulowana jest trybie uśpienia) 6: Regulowana + nieregulowane (<i>slave</i>) (<i>Slave z rotacją co ustalony czas</i>) 7 : Regulowana + nieregulowane (<i>slave</i>) (<i>Slave z rotacją kiedy Master jest trybie uśpienia</i>) 10: Kaskada pomp w stałym układzie 11: Kaskada z krocącym <i>Master</i> według zadeklarowanego czasu 12: Kaskada z krocącym <i>master</i> w trakcie trybu jego uśpienia | |

Dla FA00 - 0 przemiennik kontroluje pracę jednej np. pompy w zależności od ciśnienia lub przepływu w zamkniętej pętli sprzężenia zwrotnego PID.

Dla FA00 – 1 przemiennik kontroluje pracę 2~4 np. pomp w zależności od ciśnienia lub przepływu. Jedna z pomp jest regulowana, 2~3 załączane bezpośrednio na sieć w stałej konfiguracji.

Dla FA00 – 2 przemiennik kontroluje pracę 2~3 np. pomp z możliwością ich czasowego przełączania. Czas pracy określamy w kodzie FA25.

Dla FA00 – 5 przemiennik kontroluje pracę 2~3 pomp z możliwością ich okresowego przełączania. Przełączenie następuje za każdym razem kiedy pompa regulowana wchodzi w stan uśpienia.

Dla FA00 – 6 przemiennik kontroluje pracę 3~4 pomp z możliwością ich czasowego przełączania. Jedna z pomp jest regulowana, 2~3 załączane bezpośrednio na sieć w zmiennej kolejności co ustalony czas FA25.

Dla FA00 – 7 przemiennik kontroluje pracę 3~4 pomp z możliwością ich czasowego przełączania. Jedna z pomp jest regulowana, 2~3 załączane bezpośrednio na sieć w zmiennej kolejności następującej za każdym razem kiedy pompa regulowana wchodzi w stan uśpienia.

Dla FA00 – 10 przemiennik o najniższym adresie (*master*) kontroluje pracę 2~15 pomp w zależności od ciśnienia lub przepływu w stałym układzie konfiguracji zgodnym z adresowaniem. Wszystkie pompy są regulowane, i spięte ze sobą wewnętrzną magistralą CAN.

| | | | | |
|---|--|-------|--|---|
| <p>Dla FA00 – 11 przemiennik (master) kontroluje pracę 2~15 pomp w zależności od ciśnienia lub przepływu z funkcją tzw. kroczącego mastera. Czas pomiędzy zmianami mastera określamy w kodzie FA25. Wszystkie pompy są regulowane, i spięte ze sobą wewnętrzną magistralą CAN.</p> <p>Dla FA00 – 12 przemiennik (master) kontroluje pracę 2~15 pomp w zależności od ciśnienia lub przepływu z funkcją tzw. kroczącego mastera. Zmiana następuje za każdym razem kiedy pompa będąca masterem wchodzi w stan uśpienia. Wszystkie pompy są regulowane, i spięte ze sobą wewnętrzną magistralą CAN.</p> | | | | |
| FA01 | Źródło zadawania celu regulacji PID (wartości docelowej) | 0 | 0 – FA04 1 – AI1 2 – AI2 3 – zastrzeżone 4 – FI (wejście impulsowe) | Uwaga: Dla FA00=10, 11, 12 aktywne jest tylko FA01=0. |
| <p>Kiedy FA01 – 0 źródło zadawania celu regulacji jest kod FA04 lub Modbus</p> <p>Kiedy FA01 – 1 źródło zadawania celu regulacji jest wejście analogowe AI1</p> <p>Kiedy FA01 – 2 źródło zadawania celu regulacji jest wejście analogowe AI2</p> <p>Kiedy FA01 – 4 źródło zadawania celu regulacji jest wejście licznikowe DI1 (częstotliwość impulsowania)</p> | | | | |
| FA02 | Źródło sprzężenia zwrotnego | 1 | 1 – AI1 2 – AI2 3 – FI (wejście impulsowe) 4 – zastrzeżone 5 – prąd wyjściowy 6 – moc wyjściowa 7 – moment wyjściowy | |
| <p>Kiedy FA02 – 1 źródłem sprzężenia zwrotnego jest wejście analogowe AI1</p> <p>Kiedy FA02 – 2 źródłem sprzężenia zwrotnego jest wejście analogowe AI2</p> <p>Kiedy FA02 – 3 źródłem sprzężenia zwrotnego jest wejście licznikowe DI1</p> <p>Kiedy FA02 – 5 źródłem sprzężenia zwrotnego jest prąd wyjściowy przemiennika podczas pracy</p> <p>Kiedy FA02 – 6 źródłem sprzężenia zwrotnego jest moc wyjściowa przemiennika podczas pracy</p> <p>Kiedy FA02 – 7 źródłem sprzężenia zwrotnego jest moment wyjściowy przemiennika podczas pracy</p> | | | | |
| FA03 | Maksymalna wartość sprzężenia zwrotnego PID [%] | 100.0 | FA04~FA50 | Jest to graniczna wartość która powinna powodować zablokowanie przetwornicy (ujemne) lub pobudzenie (dodatnie). |
| FA04 | Wartość zadana PID [%] | 50 | FA05~100 | |
| FA05 | Minimalna wartość sprzężenia zwrotnego PID [%] | 0,0 | 0,0~FA04 | Jest to graniczna wartość która powinna powodować pobudzenie przetwornicy (ujemne) lub zablokowanie (dodatnie). |
| <p>Dla ujemnego sprzężenia zwrotnego, jeżeli ciśnienie jest wyższe od maksymalnej wartości FA03 pojawi się błąd przekroczenia ciśnienia nP., a przemiennik zostanie zatrzymany.</p> <p>Dla ujemnego sprzężenia zwrotnego wartość rzeczywista niższa od zadanej np. FA04-FA29 oznacza zbyt małe ciśnienie, w związku z tym układ powinien przyspieszyć lub dołączyć kolejną pompę.</p> <p>Dla dodatniego sprzężenia zwrotnego, jeżeli ciśnienie jest niższe od minimalnej FA05 pojawi się błąd zbyt niskiego ciśnienia nP., a przemiennik zostanie zatrzymany.</p> <p>Dla dodatniego sprzężenia zwrotnego wartość sprzężenia większa od zadanej np. FA04+FA29 oznacza zbyt duże ciśnienie, w związku z tym układ powinien przyspieszyć lub dołączyć kolejną pompę.</p> <p>Jeżeli FA01 – 0 wówczas docelowy punkt (wartość zadana PID) jest ustawiany w kodzie FA04. Kiedy mamy 4-wierszowy wyświetlacz LCD pokazujący wartość zadaną PID, można naciskając przycisk W GÓRĘ / W DÓŁ, zmienić nastawę FA04.</p> <p>Przykład: mamy zakres przetwornika 0~1,6MPa, wartość docelowa jest 1,6*70%=1,12MPa, maksymalna wartość ciśnienia wynosi 1,6*90%=1,44MPa, a minimalna wartość ciśnienia wynosi 1,6*5%=0,08MPa.</p> | | | | |
| FA06 | Polaryzacja sprzężenia zwrotnego | 1 | 0 – dodatnie 1 – ujemne | |
| <p>Dla dodatniego sprzężenia zwrotnego FA06 – 0 wraz z wzrostem wartości sprzężenia rośnie prędkość obrotowa silnika.</p> <p>Dla ujemnego sprzężenia zwrotnego FA06 – 1 wraz z wzrostem wartości sprzężenia maleje prędkość obrotowa silnika.</p> | | | | |
| FA07 | Wybór funkcji uśpienia | 1 | 0 – aktywna 1 – nieaktywna | |
| Kiedy w kodzie FA07 – 0 wówczas przemiennik pracujący na częstotliwości minimalnej FA09 przez czas określony w FA10. Po tym czasie przemiennik zatrzyma pracę i wejdzie w stan uśpienia. | | | | |
| FA09 | Minimalna częstotliwość dla zadawania PID [Hz] | 5,00 | F112 (0.10)~F111 | Minimalna częstotliwość aktywna tylko dla regulacji PID |
| FA10 | Czas opóźnienia uśpienia [s] | 15,0 | 0~500.0 | |
| <p>Jeżeli w kodzie FA07 – 0 (aktywny) wówczas przemiennik sterowany PID pracujący na częstotliwości minimalnej FA09 po czasie FA10 zatrzyma pracę i wejdzie w stan uśpienia, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat „SLP”.</p> <p>Dla sterowania PID pojedynczą pompą, dla aktywnego wejścia funkcji opróżniania, wejście niskiego poziomu aktywuje komunikat „SLP”. Jeśli mamy aktywne wejście napełniania, wejście wysokiego poziomu aktywuje komunikat „SLP1”.</p> | | | | |
| FA11 | Czas opóźnienia pobudzenia [s] | 3,0 | 0~3000.0 | |
| <p>Kiedy mamy aktywne zabezpieczenie ciśnieniowe (nP, nP1) lub tryb uśpienia (SLP, SLP1) to po upływie czasu opóźnienia pobudzenia FA11 jeśli ciśnienie jest niższe od minimalnego FA05 (dla ujemnego sprzężenia zwrotnego) lub wyższe od FA03 (dla dodatniego sprzężenia zwrotnego) przemiennik wznowi pracę. Jeśli ciśnienie będzie wyższe od minimalnego(-) lub mniejsze od maksymalnego(+) pozostanie w stanie uśpienia.</p> <p>Uwaga: Należy pamiętać że dla ujemnej wartości sprzężenia zwrotnego aby układ wyszedł z stanu uśpienia FA05>0,00</p> <p>Należy pamiętać że dla dodatniej wartości sprzężenia zwrotnego, aby układ wyszedł z stanu uśpienia FA03<100</p> | | | | |
| FA67 | Tryb uśpienia | 0 | 0: tryb uśpienia 1 1: tryb uśpienia 2 | |

| | | | | |
|--|---|-------|---|---|
| FA68 | Uwzględnienie offsetu ciśnienia zadanego w górę [%] | 30 | 0.0~100.0 | |
| FA69 | Uwzględnienie offsetu ciśnienia zadanego w dół [%] | 30 | 0.0~100.0 | |
| <p>Dla sterowania regulatorem PID przy FA67=0, wybudzenie z stanu uśpienia następuje według zadeklarowanych granic FA03 i FA05. Jeśli ustawimy FA67=1 i FA06=1, to po osiągnięciu ciśnienia większego od zadanego, regulator występuje przemiennik do częstotliwości minimalnej FA09 i po czasie FA10 wejdzie w stan uśpienia. W stanie uśpienia, kiedy ciśnienie spadnie poniżej wartości zadanej minus FA69, układ zostanie wybudzony po czasie opóźnienia pobudzenia FA11. Wartość maksymalna ciśnienia jest tutaj określana w kodzie FA03. Jeśli ustawimy FA67=1 i FA06=0, to po osiągnięciu ciśnienia mniejszego od zadanego, regulator występuje przemiennik do częstotliwości minimalnej FA09 i po czasie FA10 wejdzie w stan uśpienia. W stanie uśpienia, kiedy ciśnienie wzrośnie powyżej wartości zadanej plus FA68, układ zostanie wybudzony po czasie opóźnienia pobudzenia FA11. Wartość minimalna ciśnienia jest tutaj określana w kodzie FA05. Dla FA67=1, granice ciśnień wybudzenia zmieniają się wraz ze zmianą wartości zadanej. Dla FA67=0 granice ciśnień wybudzenia są stałe i niezależne od wartości zadanej.</p> | | | | |
| FA12 | Maksymalna częstotliwość PID [Hz] | 50.00 | FA09~F111 | Dla regulacji częstotliwości PID kod FA12=maksymalna częstotliwość PID |
| FA13 | Źródło ciśnienia pomocniczego | 0 | 0 – nieaktywne 1 – AI1 2 – AI2 | Stosowany dla trybu kontroli poziomu z przetwornikiem, pomiar ciśnienia w zbiorniku (poziomu) |
| FA18 | Zmiana celu regulacji PID | 1 | 0 – nieaktywna 1 – aktywna | Jeżeli FA18=0 i FA01≠0 nie ma możliwości zmiany celu regulacji podczas pracy układu |
| FA19 | Wzmocnienie proporcjonalne P | 0,30 | 0,00~10,00 | |
| FA20 | Czas całkowania I [s] | 0,3 | 0,1~100,00 | |
| FA21 | Czas różniczkowania D [s] | 0 | 0,0~10,0 | |
| FA22 | Czas próbkowania PID [2ms] | 5 | 1~500,00 | |
| <p>Zwiększenie wzmocnienia proporcjonalnego, zmniejszenie czasu całkowania i zwiększenie czasu różniczkowania zwiększy dynamikę regulatora PID w zamkniętej pętli sterowania. Ale jeżeli wartość wzmocnienia P będzie zbyt duża, a całkowania I zbyt mała lub różniczkowania D zbyt duża, regulacja nie będzie stabilna.</p> <p>Sposób regulacji PID:</p> <p>Jeśli ustawienia fabryczne regulatora PID nie dają zadowalającej regulacji, należy najpierw zwiększyć wartość wzmocnienia proporcjonalnego, tak aby nie nastąpił wstrząs układu. Następnie zmniejszamy czas całkowania, aby zwiększyć szybkość reakcji układu. Jeśli nadal układ nie spełnia naszych wymagań, zwiększyć należy czas różniczkowania, aby układ przeregulować. Aby uniknąć oscylacji zmiany nie powinny być zbyt duże.</p> <p>Cykliczność próbkowania jest ustalana w kodzie FA22 i wpływa na szybkość regulacji prędkości. Im mniejszy czas tym szybkość odpowiedzi na zmiany większa. Podstawową jednostką są 2ms co odpowiada wartości nastawy 1, np. 5=10ms.</p> <p>Poniżej arytmetyczne przedstawienie regulacji PID.</p> | | | | |
| | | | | |
| FA23 | Zmiana kierunku wirowania | 0 | 0: nieaktywna 1: aktywna 2: jedynie zmiana kierunku | |
| <p>Dla FA23=1 zakres regulacji częstotliwości wyjściowej obejmuje FA09~FA12 (bez zmiany kierunku)</p> <p>Dla FA23=2 regulacja PID działa w zakresie obrotów prawo-lewo, -FA12~FA12. Jeśli wartość rzeczywista>wartość zadana + FA29 to wtedy następuje zmiana kierunku wirowania w kierunku -FA12. Jeśli wartość rzeczywista<wartość zadana - FA29 to wtedy następuje zmiana kierunku wirowania w kierunku FA12 (opis dla polaryzacji ujemnej, dla dodatniej układ będzie działał odwrotnie)</p> <p>Dla FA23=2 zakres regulacji częstotliwości wyjściowej obejmuje -FA12~0 (zmiana kierunku wirowania).</p> <p>Funkcja FA23=1 lub 2 działa wyłącznie dla FA00=0</p> | | | | |
| FA24 | Zmiana jednostki czasu FA25 | 0 | 0 – godziny 1 – minuty | Kody dotyczą cyklicznego przełączania pomp celem równomiernego zużycia (kroczący master) |
| FA25 | Czas cyklu pracy | 100 | 1~9999 | |
| FA26 | Identyfikacja biegu jałowego | 0 | 0 – brak ochrony 1 – ochrona sygnałami na | Funkcja działa dla aktywnej funkcji PID |

| | | | | |
|---|--|------|--|---|
| | | | listwie sterującej Dlx 2 – ochrona regulatorem PID 3 – ochrona prądowa. | |
| FA27 | Próg prądowy biegu jałowego [%] | 80 | 10-150 | Wartość procentowa prądu znamionowego silnika |
| FA66 | Czas trwania biegu jałowego [s] | 20 | 0-60 | |
| <p>Zabezpieczenie przed pracą na biegu jałowym jest stosowane celem zmniejszenia zużycia energii (nieproduktywna praca urządzenia) oraz celem ochrony samych urządzeń (np. suchobiegi pompy). Przykładem może być tutaj pompa, która przy braku odbioru powinna zostać wyłączona, ponieważ nie ma zapotrzebowania na jej wydajność, a samo urządzenie przy takiej pracy jest narażone na uszkodzenie.</p> <p>Jeżeli podczas pracy obciążenie nagle maleje oznacza to: np. zerwanie paska napędowego lub uszkodzenie innego sposobu przeniesienia napędu, przy pompach może oznaczać to brak czynnika lub brak rozbioru. W takich sytuacjach należy korzystać z powyższych zabezpieczeń:</p> <p>FA26 – 1 ochrona jest realizowana dwoma sygnałami zewnętrznymi (stosowane w pompach). Jeden sygnał potwierdza przepływ czynnika, a drugi sygnalizuje brak przepływu. Dla braku przepływu przemiennik jest automatycznie zatrzymany a na wyświetlaczu mamy komunikat EP1. Jeżeli aktywuje się sygnał przepływu znika komunikat EP1, a przemiennik zaczyna pracować.</p> <p>FA26 – 2 jeżeli regulator PID występuje pracę z maksymalną częstotliwością, a prąd wyjściowy będzie niższy od zadeklarowanego w FA27 przemiennik wejdzie w zabezpieczenie ochrony PID biegu jałowego, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat EP2.</p> <p>FA26 – 3 jeżeli prąd wyjściowy jest mniejszy od prądu FA27 po czasie FA66 przemiennik wejdzie w stan biegu jałowego, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat EP3.</p> <p>Po upływie czasu pobudzenia FA28 przemiennik będzie sprawdzał czy bieg jałowy jest jeszcze aktywny. Jeżeli sygnał nie będzie aktywny, wówczas przemiennik zostanie automatycznie uruchomiony.</p> <p>Resetu biegu jałowego można dokonać ręcznie przyciskiem STOP/RESET, ale po taki reset przemiennik sam nie zostanie uruchomiony.</p> <p>Uwaga: Procentowa wartość prądu biegu jałowego odnosi się do wartości znamionowej prądu silnika.</p> | | | | |
| FA28 | Opóźnienie restartu po ochronie biegu jałowego [min] | 60 | 0.0~3000 | Dotyczy tylko FA26 – 1 lub 2 |
| FA29 | Strefa martwa pomiaru [%] | 2.0 | 0.0~10.0 | |
| FA30 | Opóźnienie startu pompy regulowanej falownikiem [s] | 20.0 | 2.0~999.9 | |
| FA31 | Opóźnienie startu pompy nieregulowanej [s] | 30.0 | 0.1~999.9 | |
| FA32 | Opóźnienie zatrzymania pompy nieregulowanej [s] | 30.0 | 0.1~999.9 | |
| <p>Nastawa strefy martwej pomiaru FA29 spełnia dwie funkcje:</p> <p>Po pierwsze zmniejsza lub eliminuje oscylacje regulatora PID. Im większa wartość martwa pomiaru tym oscylacje mniejsze, ale i precyzja regulacji mniejsza. Przykład: jeżeli FA29=2%, i FA04=70 to zakresie 68 do 72 regulator PID nie będzie aktywny.</p> <p>Po drugie ustawienie martwej strefy PID pozwala na skompensowanie zmian w momencie startu i zatrzymania pompy nieregulowanej.</p> <p>Gdy mamy aktywne ujemne sprzężenie zwrotne, pompa regulowana pracuje, a wartość sprzężenia jest niższa od FA04 minus FA29 to po czasie opóźnienia FA31 nastąpi start pompy nieregulowanej. Gdy mamy aktywne dodatnie sprzężenie zwrotne, a wartość sprzężenia jest wyższa od FA04 plus FA29 to po czasie opóźnienia FA31 nastąpi uruchomienie pompy nieregulowanej. W chwili startu pompy nieregulowanej następuje zatrzymanie pompy regulowanej i po czasie opóźnienia FA30 następuje restart pompy regulowanej. Podobnie proces przebiega przy okazji zamiany czasowej (FA25) pomp. Pompa regulowana sterowana jest regulatorem PID w zależności od wartości rzeczywistej. Proces dołączenia pompy nieregulowanej może być przerwany w czasie opóźnienia FA31, kiedy ciśnienie wzrośnie powyżej FA04-FA29 (sprężenie ujemne) lub spadnie poniżej FA04+FA29 (sprężenie dodatnie).</p> <p>Dla ujemnego sprzężenia zwrotnego, kiedy pracują pompy regulowana i nieregulowana, a wartość sprzężenia jest wyższa od FA04 plus FA29 wtedy pompa regulowana przechodzi do pracy z minimalną częstotliwością FA09, i po czasie opóźnienia FA32 jeśli wartość ciśnienia jest nadal wyższa od wartości zadanej, następuje zatrzymanie pompy nieregulowanej, a pompa regulowana przechodzi do wartościysterowanej przez regulator PID. Jeśli ciśnienie jest nadal wyższe od zadanego to pompa regulowana przejdzie do pracy na minimalnej częstotliwości FA09 i po czasie opóźnienia FA10 przejdzie w stan uśpienia (o ile funkcja jest aktywna). Jeśli ciśnienie spadnie poniżej minimalnego FA05 po czasie opóźnienia FA11 pompa regulowana zostanie uruchomiona i przejdzie do pracy zgodnej z PID. Proces uśpienia zarówno pompy nieregulowanej jak i regulowanej może być przerwany w czasie opóźnienia, kiedy ciśnienie spadnie poniżej FA04-FA29.</p> <p>Dla dodatniego sprzężenia zwrotnego, kiedy pracują pompy regulowana i nieregulowana, a wartość sprzężenia jest niższa od FA04 minus FA29 wtedy pompa regulowana przechodzi do pracy na minimalnej częstotliwości FA09, i po czasie opóźnienia FA32 jeśli wartość ciśnienia jest nadal niższa od wartości zadanej, następuje zatrzymanie pompy nieregulowanej, a pompa regulowana przechodzi do wartościysterowanej przez regulator PID. Jeśli ciśnienie jest nadal niższe od zadanego to pompa regulowana przejdzie do pracy na minimalnej częstotliwości FA09 i po czasie opóźnienia FA10 przejdzie w stan uśpienia (o ile funkcja jest aktywna). Jeśli ciśnienie wzrośnie powyżej maksymalnej FA03, po czasie opóźnienia FA11 pompa regulowana zostanie uruchomiona i przejdzie do pracy zgodnej z PID. Proces uśpienia zarówno pompy nieregulowanej jak i regulowanej może być przerwany w czasie opóźnienia, kiedy ciśnienie wzrośnie powyżej FA04+FA29.</p> | | | | |
| FA33 | Wybór trybu zatrzymania silnika dla PID | 0 | 0 – zatrzymanie wybiegiem 1 – zatrzymanie w zadeklarowanym czasie | Sposób zatrzymania pompy regulowanej |
| FA34 | Jednostki miary | 0 | 0 - % 1 – Mpa 2 – Bar 3 – Psi 4 – cm 5 – m 6 – cm/s 7 – m/s 8 - °C | |

| | | | | |
|--|---|-------|--|---|
| FA36 | Stan przełącznika nr 1 | 0 | 0 – zatrzymany 1 - uruchomiony | PRZEKAŹNIKI NALEŻY AKTYWOWAĆ DLA STEROWANIA POMPAMI REGULOWANA NIEREGULOWANA/E. |
| FA37 | Stan przełącznika nr 2 | 0 | | |
| Numerowi 1 odpowiada wyjście cyfrowemu DO1 na płycie sterującej Control PCB, numerowi 2 odpowiada wyjście przełącznikowe TA1/TC1 na płycie sterującej Control PCB. | | | | |
| FA38 | Wzmocnienie proporcjonalne P2 | 0.3 | 0.00~10.00 | Jest to drugi zestaw parametrów PID który może być użyty z pierwszym zestawem parametrów PID (FA19~FA21). |
| FA39 | Czas całkowania I2 [s] | 0.3 | 0.1~100.0 | |
| FA40 | Czas różniczkowania D2 [s] | 0.0 | 0.00~10.0 | |
| FA41 | Przełączenie pomiędzy parametrami PID | 0 | 0: przełączenie nieaktywne 1: zarezerwowane 2: automatyczne przełączenie 3: zarezerwowane | |
| FA42 | 1 punkt przełączenia PID | 0.0 | FA05~FA43 | |
| FA43 | 2 punkt przełączenia PID | 0.0 | FA42~FA03 | |
| FA41 pozwala na dostosowanie zestawu parametrów PID do sytuacji. FA41=0: oznacza że regulator PID będzie działał na pierwszym zestawie parametrów PID (FA19~FA21). FA41=2: oznacza że w przypadku kiedy odstępstwo od wartości zadanej będzie większe od FA43 regulator PID przełączy się na drugi zestaw parametrów PID (FA38~FA40). Jeśli odstępstwo od wartości zadanej jest mniejsze od FA42 regulator PID przełączy się na pierwszy zestaw parametrów PID (FA19~FA21). Jeśli odstępstwo od wartości zadanej mieści się pomiędzy punktami FA42 i FA43 regulator będzie korzystał z parametrów przejścia aby zoptymalizować pracę regulatora. | | | | |
| FA44 | Tryb sterowania M/S | 0 | 0: Slave Setpoint = Master Setpoint 1: Slave Setpoint = PID setpoint | |
| FA44=0 - Slave odwzorowuje pracę/sterowanie Master, prędkość jest regulowana w tym samym czasie FA44=1 - Slave działa niezależnie od Mastera, jego prędkość reguluje PID | | | | |
| FA45 | Kompensacja strefy nieczułości [%] | 0.0 | 0.0~10.0 | Wartość zadana PID FA01 plus FA45 będzie ostateczną wartością zadaną PID. |
| FA47 | Kolejność aktywacji przełącznika nr 1 | 20 | 1~20 | |
| FA48 | Kolejność aktywacji przełącznika nr 2 | 20 | 1~20 | |
| Kolejność załączania przełączników definiowana w kodach FA47~FA48, FA83. Adresy (wartości) w kodach FA47, FA48 i FA83 nie mogą być takie same w przeciwnym wypadku na wyświetlaczu pojawi się błąd Err5. Adresy musimy ustawiać od 1 do 3. Adresy 4~20 nie są wartościami przyporządkowanymi i są zarezerwowane do projektowanej zewnętrznej karty sterującej układem pomp. Przy czym adres 20 oznacza przełącznik nieaktywny. Przykład FA47 – 1, FA48 – 2, pierwszym aktywowanym przełącznikiem będzie DO1, a drugim TA1/TC1. | | | | |
| FA49 | Zakres pomocniczego przetwornika napelniania [%] | 100.0 | 0.0~100.0 | Dla trybu kontroli poziomu przetwornikiem – kontrola poziomu w zbiorniku |
| FA50 | Zakres głównego przetwornika wypompowywania [%] | 100.0 | 0.0~100.0 | Dla trybu kontroli poziomu przetwornikiem – kontrola ciśnienia wylotowego z zbiornika |
| FA51 | Próg wysokiego ciśnienia pomocniczego 1 [%] | 0.1 | FA52~FA49 | Jest to ciśnienie dla pełnego zbiornika |
| FA52 | Próg niskiego ciśnienia pomocniczego 2 [%] | 0.0 | 0.0~FA51 0.0: nieaktywne | Jest to ciśnienie dla minimum poziomu w zbiorniku (opróżnionego zbiornika) |
| FA53 | Czas opóźnienia startu pompy opróżniającej [s] | 0.0 | 0.0~60.0 | |
| FA54 | Czas opóźnienia zatrzymania pompy opróżniającej [s] | 0.0 | 0.0~60.0 | |
| W funkcji FA52 deklarujemy próg ciśnienia poniżej którego mamy informację o opróżnieniu zbiornika (braku czynnika dolotowego). Wpisując wartość 0,00 deaktywujemy funkcję czujnika. Pomiar ciśnienia jest dokonywany w czasie rzeczywistym. Jeśli zostanie wykryte ciśnienie <FA52 to po czasie opóźnienia FA54 pompa wypompowująca zostanie zatrzymana z komunikatem błędu „EP5”. Jeśli ciśnienie w zbiorniku (na wlocie) będzie >FA51, to po czasie opóźnienia FA53 automatycznie zostanie wykasowany komunikat „EP5” i pompa wypompowująca zacznie pracować. Uwaga: 1. Ta funkcja działa tylko wtedy, gdy na wlocie/w zbiorniku znajduje się przetwornik mierzący ciśnienie. Jeśli nie, FA52 należy ustawić na 0,0. 2. W funkcji FA13 deklarujemy źródło ciśnienia wlotowego. Nie może to być to samo źródło sprężenia zwrotnego PID (FA02) które jest wykorzystywane do sterowania pompą wypompowującą. | | | | |
| FA55 | Liczba pomp slave w kaskadzie | 0 | 0~14 | |

| Master/Slave | | | | |
|--|---|------|--|---|
| <p>Kiedy korzystamy z sterowania master / slave po wewnętrznej magistrali CAN i wystąpi błąd w ustawieniach, falownik może wyświetlić następujące komunikaty o błędzie:</p> <ul style="list-style-type: none"> E001: dwa falowniki mają ten sam adres, E002: master wygeneruje błąd kiedy FA55 ≠ 0, a rzeczywista liczba pomp slave jest mniejsza niż FA55, E003: błąd wewnętrznej komunikacji CAN, E004: master wygeneruje błąd kiedy FA55 ≠ 0, a rzeczywista liczba pomp slave jest większa niż FA55, | | | | |
| FA56 | Aktywacja kontroli awarii głównego przetwornika (opróżniania) | 0 | 0 – nieaktywny 1 – aktywny (błąd Aer0) | <p>Kiedy mamy sterowanie master/slave, wartości w kodach F400 i F406 są większe od 0,10 (próg minimalny sygnału).</p> <p>Jeśli wszystkie przetworniki opróżniania / odpompowywania są odłączone i FA56=1, to falownik wygeneruje błąd Aer0 (numer błędu 58).</p> <p>Jeśli wszystkie przetworniki napęnlania / poziomu są odłączone i FA57=1, to falownik wygeneruje alarm z Aer1 (numer błędu 73)</p> |
| FA57 | Aktywuje kontrole przetwornika pomocniczego (napęnlanie) | 0 | 0 – nieaktywny 1 – aktywny (błąd Aer1) | |
| FA58 | Wartość ciśnienia podczas alarmu pożarowego [%] | 80.0 | 0.0~100 | |
| FA58 jest to dedykowana wartość zadana ciśnienia. Kiedy sygnał alarmu pożarowego jest aktywny przemiennik przechodzi z wartości docelowej ciśnienia zadeklarowanej w FA58. | | | | |
| FA59 | Tryb alarmu pożarowego | 0 | 0 – nieaktywny 1 – tryb 1 alarmu pożarowego 2 – tryb 2 alarmu pożarowego | |
| <p>Kiedy mamy aktywny alarm pożarowy zablokowane jest działanie zabezpieczeń przemiennika (przy pojawieniu się błędów typu OC, OL są one automatycznie kasowane, a praca jest wznowiana). Przemiennik podczas alarmu pożarowego pracuje z częstotliwością FA60 lub docelową aż do uszkodzenia przemiennika lub zdjęcia zasilania.</p> <p>Tryb 1 alarmu pożarowego oznacza, że przemiennik będzie pracował z częstotliwością docelową</p> <p>Tryb 2 alarmu pożarowego oznacza, że przemiennik będzie pracował z częstotliwością FA60</p> <p>Pracę w trybie pożarowy można odwołać tylko poprzez zdjęcie zasilania przemiennika dla FA62=0. Dla FA62=1 będzie możliwe odwołane pracy w trybie pożarowym po zdjęciu sygnału pożarowego.</p> <p>Przemiennik pracujący w trybie pożarowym nie podlega ochronie gwarancyjnej!</p> | | | | |
| FA60 | Częstotliwość pracy podczas alarmu pożarowego [Hz] | 50 | F112~F111 | Kod aktywny dla trybu drugiego alarmu pożarowego! |
| FA62 | Tryb zatrzymania trybu przeciwpożarowego | 0 | 0 : Brak STOPu (tryb przeciwpożarowy) 1 : STOP ręczny (tryb testowy) | |
| FA66 | Czas trwania biegu jałowego [s] | 20 | 0~60 | |
| FA67 | Tryb "wybudzenia" z funkcji uśpienia dla systemu pompowego | 0 | 0 : Tryb 1 restartu (wybudzenia) 1 : Tryb 2 restartu (wybudzenia) | <p>FA67=0, Jeśli FA06=1, wybudź się przy ciśnieniu <u>bezwzględny</u> zadeklarowanym w FA05. Jeśli FA06=0, wybudź się przy ciśnieniu <u>bezwzględny</u> zadeklarowanym w FA03</p> <p>FA67=0, Jeśli FA06 = 0, wybudź się przy ciśnieniu <u>względny</u> SP + FA68. Jeśli FA06 = 1, wybudź się przy ciśnieniu <u>względny</u> SP - FA69</p> |
| FA68 | Uwzględnienie offsetu ciśnieniaadanego w górę [%] | 30 | 0.0~100.0 | |
| FA69 | Uwzględnienie offsetu ciśnieniaadanego w dół [%] | 30 | 0.0~100.0 | |
| <p>Dla sterowania regulatorem PID przy FA67=0, wybudzenie z stanu uśpienia następuje według zadeklarowanych granic FA03 i FA05.</p> <p>Jeśli ustawimy FA67=1 i FA06=1, to po osiągnięciu ciśnienia większego odadanego, regulator występuje przemiennik do częstotliwości minimalnej FA09 i po czasie FA10 wejdzie w stan uśpienia. W stanie uśpienia, kiedy ciśnienie spadnie poniżej wartości adanej minus FA69, układ zostanie wybudzony po czasie opóźnienia pobudzenia FA11. Wartość maksymalna ciśnienia jest tutaj określana w kodzie FA03 i powyżej jej nastąpi natychmiastowe zatrzymanie pracy.</p> <p>Jeśli ustawimy FA67=1 i FA06=0, to po osiągnięciu ciśnienia mniejszego odadanego, regulator występuje przemiennik do częstotliwości minimalnej FA09 i po czasie FA10 wejdzie w stan uśpienia. W stanie uśpienia, kiedy ciśnienie wzrośnie powyżej wartości adanej plus FA68, układ zostanie wybudzony po czasie opóźnienia pobudzenia FA11. Wartość minimalna ciśnienia jest tutaj określana w kodzie FA05 i poniżej jej nastąpi natychmiastowe zatrzymanie pracy.</p> <p>Dla FA67=1, granice ciśnień wybudzenia zmieniają się wraz ze zmianą wartości adanej. Dla FA67=0 granice ciśnień wybudzenia są stałe i niezależne od wartości adanej.</p> <p>Jeśli ciśnienie docelowe + FA68 > 100%, układ przyjmuje wartość 100%. Jeśli ciśnienie docelowe-FA69 < 0%, układ przyjmuje wartość 0%.</p> | | | | |
| FA78 | Detekcja przepływu wody | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FA79 | Interwał dla skanu przepływu [min] | 60 | 1 ~ 60000 | |
| FA80 | Ciśnienie do kompensacji [%] | 2.0 | 0.1 ~ 10.0 | |
| FA81 | Czas trwania kompensacji przepływu [s] | 10.0 | 0.0 ~ 3000.0 | |

| | | | | |
|---|--|------|--|---|
| Gdy FA78 = 1, detekcja braku przepływu jest włączona, aby zapobiec uszkodzeniu pompy. Jeśli podczas pracy w czasie FA79 ciśnienie w rurze jest stałe, to w układzie ciśnienie docelowe zostanie zmienione na ciśnienie bieżące + kompensacja ciśnienia (FA80) przez czas FA81. Po tym czasie będzie obniżana częstotliwość pompy. Jeśli ciśnienie pozostanie stałe to częstotliwość zmniejszy się do FA09 i po czasie FA10 pompa przejdzie w stan uśpienia. Jeśli jednak ciśnienie się zmniejszy to układ pompowy przejdzie do bieżącej realizacji sterowania PID. | | | | |
| FA82 | Przełącznik 3 (RO2) | 0 | 0 : Niedostępny 1 : Dostępny | Dotyczy przełącznika wyjściowego TA2/TC2 |
| FA83 | START przełącznik 3, który w sekwencji | 20 | 1~20 | |
| FA84 | Wybór trybu uśpienia PID | 0 | 0: Tryb uśpienia 1 1: Tryb uśpienia 2 | |
| 0: uśpienie od FA09 - uśpienie następuje dla ciśnienia zadanego utrzymywanego z częstotliwością minimalną FA09 przez czas FA10 1: uśpienie poniżej FA09 (F112) - uśpienie następuje dla ciśnienia zadanego utrzymywanego z częstotliwością FA09 przez połowę czasu FA10 i spadnie do częstotliwości F112 gdzie pracuje przez drugą połowę czasu FA10 | | | | |
| FA85 | Tryb martwej strefy | 0 | 0: martwa strefa ± 1: martwa strefa + | |
| Gdy FA85 = 0, regulacja PID znajduje się w zakresie ciśnienia docelowego ± martwa strefa. Gdy FA85 = 1, regulacja PID znajduje się w zakresie ciśnienia docelowego + martwa strefa. | | | | |
| FA86 | 2 wartość zadana PID [%] | 50.0 | FA05~FA03 | FA86~FA88 to dodatkowe nastawy ciśnienia docelowego. Użytkownicy mogą korzystać z kombinacji wejść cyfrowych DI (F316 ~ F321 = 44, 45). Szczegóły wyboru docelowego ciśnienia wylotowego rozpisane w tabeli: wybór zadanej wartości PID |
| FA87 | 3 wartość zadana PID [%] | 50.0 | FA05~FA03 | |
| FA88 | 4 wartość zadana PID [%] | 50.0 | FA05~FA03 | |
| FA89 | Licznik startów pompy | | | Zlicza każde uruchomienie pompy, w tym starty technologiczne np. wybudzenia |
| FA90 | Zmiana źródła sprzężenia dla sterowania PID | 0 | 0: nieaktywne 1: aktywne | Dla trybu kontroli poziomu przetwornikiem – kontrola poziomu w zbiorniku ze zmianą przetwornika regulacji PID |
| FA91 | Maksymalny wartość sprzężenia zwrotnego pomocniczego PID [%] | 25.0 | FA93~FA49 | |
| FA92 | Ciśnienie zmiany na przetwornik pomocniczy [%] | 5.0 | FA94~FA49 | |
| FA93 | Wartość zadana pomocniczego sprzężenia [%] | 10.0 | FA94~FA91 | |
| FA94 | Minimalna wartość sprzężenia zwrotnego [%] | 0.0 | 0.0~FA93 | |
| FA95 | Polaryzacja sprzężenia zwrotnego pomocniczego | 0 | 0 – dodatnie 1 - ujemne | |
| Dla PID trybu kontroli poziomu przetwornikiem ze zmianą sprzężenia, jeśli ciśnienie na wlocie (w zbiorniku) jest niższe niż FA92, falownik przełączy się z sterowania PID ciśnienia wylotowego (przetwornik główny) na sterowanie PID na wlocie zgodnie z wartością zadaną ciśnienia wlotowego (pomocniczego), w granicach ciśnienia maksymalnego i minimalnego. W przypadku regulacji PID z przetwornika na wlocie, jeśli wartość sprzężenia jest wyższa niż FA93, falownik przełączy się z powrotem na sterowanie PID przetwornikiem na wylocie. Uwaga: Jeśli mamy aktywną regulację PID na wlocie, w trybie ujemnego sprzężenia zwrotnego, a ciśnienie będzie wyższe niż FA91 układ zostanie zatrzymany i pojawi się komunikat „nP1”. Jeśli mamy aktywną regulację PID na wlocie, w trybie dodatniego sprzężenia zwrotnego, a ciśnienie będzie niższe niż FA94 układ zostanie zatrzymany i pojawi się komunikat „nP1”. | | | | |
| FA96 | Aktywacja trybu: Kontrola poziomu | 0 | 0 : Nieaktywna 1 : Aktywna | |
| Dla włączonej kontroli poziomu FA96 = 1: — kiedy aktywujemy wejście cyfrowe DIx=71 (napełnianie), pompa zacznie pracować do czasu aktywacji wejścia cyfrowego DIx=73 (wysoki poziom w zbiorniku), które spowoduje jej zatrzymanie, — - kiedy aktywujemy wejście cyfrowe DIx=72 (opróżnianie), pompa zacznie pracować do czasu aktywacji wejścia cyfrowego DIx=74 (niski poziom w zbiorniku), które spowoduje jej zatrzymanie. | | | | |
| FA98 | STOP pompy regulowanej w chwili startu nieregulowanej. | 0 | 0 : Wyłączona 1 : Włączona | |
| Jest to funkcja która działa dla trybów pracy pompowej gdzie jedna z pomp jest regulowana, a pozostałe stałe (FA00=1/2/5/6/7) i określa zachowanie pompy regulowanej w chwili dołączania pompy nieregulowanej. — dla FA98 = 0, pompa regulowana nie zatrzyma się, w chwili dołączenia stałej (zwykle pompa nieregulowana ma układ miękkiego startu) — dla FA98 = 0, pompa regulowana zatrzyma się, w chwili dołączenia stałej (zapobiega to przeregulowaniu ciśnienia w układzie) | | | | |
| FA99 | Synchronizacja parametrów z Mastera do Slave | 0 | 0 : Wyłączona 1 : Włączona | FA99=0 - Slave zachowuje własne parametry FA99=1 - Slave kopiuje parametry PID i regulacji z Master |

| | | | | |
|---|---|---------------------|--------------------------------|--|
| Jest to funkcja która działa dla trybu pracy master/slave (FA00=10/11/12) gdzie układy są spięte magistralą CAN. Jeśli dołączamy do kaskady pomp kolejny układ lub w nowo budowanej kaskadzie do zaprogramowanego mastera chcemy dołączyć slave i układy mają być zsynchronizowane, wystarczy sparametryzować funkcje F203, F900 i FA00 nowego urządzenia. Następnie użytkownik ustawia FA99 = 1 w master lub dowolnym falowniku w grupie pomp (nie w falowniku dołączanym), wtedy wszystkie ustawienia parametrów zostaną skopiowane do nowego falownika. Po wszystkim FA99 zostanie automatycznie zmieniona na 0. | | | | |
| FB00 | Aktywacja autokalibracji (samokalibracji) pompy | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FB01 | Czas na wykonanie etapu samokalibracji pompy [s] | 1.0 | 0.1 ~ 5.0 | |
| FB02 | Przyrost prądu dla etapu autostrojenia [A] | 0.0 | 0.0 ~ F803 | |
| Dla FB00=1, po uruchomieniu falownika rozpocznie się automatyczne dostrojenie pompy. Po automatycznej samokalibracji minimalna częstotliwość PID (FA09) zostanie określona automatycznie. Jeśli samokalibracja się nie powiedzie, falownik zgłosi alarm z komunikatem „ErAT”. | | | | |
| FB10 | Wartość zadana PID sterowania ręcznego [FA34] | 50.0 | FB13 ~ FB15 | Po aktywacji wejścia Dlx zaprogramowanej na wartość 46 (sterowanie ręczne PID), funkcje FB10~FB15 określają granice działania PID trybu ręcznego. |
| FB11 | Wartość minimalna PID sterowania ręcznego [Hz] | 5.0 | F112 ~ F111 | |
| FB12 | Opóźnienie uśpienia dla sterowania ręcznego [s] | 15.0 | 0,0 ~ 500,0 | |
| FB13 | Wartość minimalna PID sterowania ręcznego [FA34] | 0.0 | 0.0 ~ FB10 | |
| FB14 | Opóźnienie wybudzenia dla sterowania ręcznego [s] | 3.0 | 0.0 ~ 3000.0 | |
| FB15 | Wartość maksymalna PID sterowania ręcznego [FA34] | 100.0 | FB10 ~ FA50 | Dla FB16 = 1, kiedy falownik jest w trybie regulacji PID, po dołączeniu wszystkich pomp, jeśli rzeczywiste ciśnienie jest mniejsze od FB17*wartość zadana i prąd jest mniejszy od FB19 to po czasie opóźnienia FB18 układ zostanie zatrzymany z komunikatem „EP4”. |
| FB16 | Wykrywanie pracy na sucho | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FB17 | Ciśnienie pracy na sucho [%] | 0.0 | 0.0 ~ FB23 | |
| FB18 | Czas opóźnienia pracy na sucho [s] | 60 | 0.0 ~ 300.0 | |
| FB19 | Prąd przejścia do pracy na sucho [A] | Uzależniony od mocy | 0.1 ~ 1000.0 A | |
| FB20 | Napełnianie instalacji przy pierwszej aktywacji | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | Dla FB20= 1, funkcja automatycznego napełniania jest aktywna. Funkcja aktywuje się tylko przy pierwszej aktywacji grupy pompowej kiedy wartość sprężenia zwrotnego nigdy wcześniej nie osiągnęła ciśnienia. Zwykle dzieje się to przy pierwszym uruchomieniu i/lub aktywacji pompy/kaskadypomp. Po uruchomieniu falownika, jeśli sprężenie zwrotne jest niższe niż ciśnienie docelowe, falownik przejdzie do pracy z maksymalną częstotliwością. Jeśli jest to kaskada pomp, zostaną uruchomione wszystkie pompy. Po przepracowaniu czasu FB22, master obniży wydatek do FA09 + FB21, a slave zostaną zatrzymane. Kiedy sprężenie zwrotne osiągnie wartość docelową, falownik wyjdzie z trybu napełniania i przejdzie do sterowania PID. Jeśli czas napełniania przekroczy limit FB28, falownik zatrzyma się i wyświetli alarm „FILL”. |
| FB21 | Dodatkowa częstotliwość napełniania [Hz] | 5.00 | 0.00 ~ FA12 | |
| FB22 | Czas potrzebny do napełnienia [s] | 60.0 | 0.0 ~ 300.0 | |
| FB28 | Limit czasu na napełnienie instalacji [min] | 10.0 | 0.0 ~ 300.0 | |
| FB23 | Wartość ciśnienia wykrycia wycieku [%] | 0.0 | FB17 ~ 80.0 0.0: nieaktywna | |
| FB24 | Detekcja czasowa wycieku 1 [s] | 5.0 | 0.0 ~ 300.0 | |
| FB25 | Detekcja czasowa wycieku 2 [s] | 5.0 | 0.0 ~ 300.0 | |
| FB26 | DDetekcja czasowa wycieku 2 [s] | 5.0 | 0.0 ~ 300.0 | |

| | | | | |
|--|---|------|------------------------------------|--|
| FB27 | Ilość cykli nadzoru wycieku | 3 | 1 ~ 10 | |
| <p>Dla FB23=0,0, funkcja wykrywania wycieku nie jest aktywna. Ciśnienie graniczne od którego wykrywamy wyciek to wartość FB23*ciśnienie docelowe. Kiedy falownik pracuje z maksymalną częstotliwością, a dla kaskady pomp wszystkie pompy są uruchomione i pracują z maksymalnym wydatkiem, i aktualne ciśnienie jest niższe od ciśnienia wykrycia wycieku przez czas FB24, to falownik zatrzyma się i przejdzie do procedury potwierdzenia wykrycia wycieku. Procedura wykrycia wycieku: po czasie opóźnienia FB25 falownik uruchomi się i osiągnie maksymalną częstotliwość. Jeśli aktualne ciśnienie będzie niższe niż nastawa ciśnienia wycieku, to po czasie FB26 falownik zostanie zatrzymany. Następnie falownik ponownie wykona tę samą procedurę. Jeśli aktualne ciśnienie będzie wyższe niż nastawa ciśnienia wycieku, falownik wyjdzie z trybu wykrywania wycieku. Jeśli operacja wykrywania jest wykonywana więcej niż FB27 razy, falownik zatrzyma się z komunikatem „EP6”.</p> | | | | |
| FB29 | Kontrola funkcji ręczna/automatycz. | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | Dla aktywnej tej funkcji musimy zdefiniować wejścia Dlx jako 46 i 47. |
| FB31 | Czas czyszczenia w danym kierunku [s] | 30 | 1 ~ 3000 | |
| FB32 | Pauza pomiędzy zmianami kierunku czyszczenia [s] | 30 | 1 ~ 3000 | |
| <p>Funkcja czyszczenia jest uruchamiana z listwy sterującej wejściem Dlx zdefiniowanym jako 75 (czyszczenie pompy). Aktywacja wejścia powoduje start układu do przodu. Po czasie FB31 układ zostanie zatrzymany i po czasie FB32 zacznie pracować w przeciwnym kierunku. Procedura dalej będzie powtarzana aż do deaktywacji wejścia czyszczenia pompy. Częstotliwość pracy podczas czyszczenia to FA09.</p> | | | | |
| FB33 | Stała czasowa pomiaru nasłonecznienia [s] | 3.0 | 0,0~100,0 | |
| <p>Kiedy FB35 jest aktywne i FB33 ≠ 0, to dla ograniczenia częstotliwości wyższego niż minimalna częstotliwość, falownik wystartuje po czasie FB33.</p> | | | | |
| FB34 | Tryb zasilania fotowoltaicznego | 0 | 0 : Nieaktywny 1 : Aktywny | |
| <p>Dla FB34 = 1, mamy aktywny tryb zasilania fotowoltaicznego. Wartość podnapięcia zostanie automatycznie przeskalowana do rzeczywistej mocy znamionowej falownika. Tryb zasilania fotowoltaicznego jest ważny tylko wtedy, gdy F203 = 0 lub F203 = 9. W trybie zasilania fotowoltaicznego częstotliwość wyjściowa jest ograniczana nasłonecznieniem i napięciem na szynie DC.</p> | | | | |
| FB35 | Źródło ograniczenia prędkości trybu fotowoltaicznego | 0 | 0 : Nieaktywny 1: A1 2 : A12 | |
| <p>Rzeczywista częstotliwość wyjściowa PID będzie zawsze niższa niż ograniczenie częstotliwości odpowiadające wejściu analogowemu. Kiedy częstotliwość odpowiadająca wejściu analogowemu jest niższa niż częstotliwość minimalna, falownik zostaje zatrzymany. FB35 = 0, ograniczenie częstotliwości trybu fotowoltaicznego nie jest aktywne. FB35 = 1, częstotliwość wyjściowa jest ograniczona przez wejście A1 z przetwornika nasłonecznienia FB35 = 2, częstotliwość wyjściowa jest ograniczona przez wejście A12 z przetwornika nasłonecznienia W przypadku (F203=9) sterowania PID (tylko możliwe FA00=0), jeśli ograniczenie częstotliwości odpowiadające np. A1 jest niższe niż FA09, falownik zostanie zatrzymany. Kiedy nie mamy aktywnego sterowania PID (F203=0), to ograniczenie częstotliwości odpowiadające np. A1 niższe niż F112, spowoduje zatrzymanie falownika.</p> | | | | |
| FB36 | Znak kompensacji sprzężenia zwrotnego na wylocie (głównego) | 0 | 0: dodatnie 1: ujemne | Dla FB36=0, wyświetlane sprzężenie zwrotne ciśnienia wylotowego (głównego) jest rzeczywistym sprzężeniem zwrotnym + FB37. Dla FB36=1, wyświetlane sprzężenie zwrotne ciśnienia wylotowego (głównego) jest rzeczywistym sprzężeniem zwrotnym -FB37. Dla FB38=0, wyświetlane sprzężenie zwrotne ciśnienia wlotowego (pomocniczego/poziomu zbiornika) jest rzeczywistym sprzężeniem zwrotnym + FB39. Dla FB38 = 1, wyświetlane sprzężenie zwrotne ciśnienia wlotowego (pomocniczego/poziomu zbiornika) jest rzeczywistym sprzężeniem zwrotnym -FB39. |
| FB37 | Wartość kompensacji sprzężenia zwrotnego na wylocie (głównego) [%] | 0.0 | 0.0~FA50 | |
| FB38 | Znak kompensacji sprzężenia zwrotnego na wlocie (pomocniczego) | 0 | 0: dodatnie 1: ujemne | |
| FB39 | Wartość kompensacji sprzężenia zwrotnego na wlocie (pomocniczego) [%] | 0.0 | 0.0~FA49 | |
| FB40 | Funkcja antyzamrożeniowa /antykorozyjna | 0 | 0: nieaktywna 1: aktywna | |
| FB41 | Czas pomiędzy uruchomieniami dla funkcji anty. [s] | 60.0 | 1.0~3000.0 | |
| FB42 | Czas aktywacji pracy dla funkcji anty. [s] | 60.0 | 1.0~3000.0 | |
| <p>Dla FB40 = 1, falownik wprowadzony w stan uśpienia po czasie FB41 zostanie wybudzony i będzie pracował przez czas FB42 z częstotliwością minimalną (FA09). Po tym czasie jeśli są spełnione warunki uśpienia to falownik powróci z powrotem do stanu uśpienia. Uwaga: Funkcja jest dostępna tylko w falownikach regulowanych zarówno w master jak i falownikach slave. Dla pomp nieregulowanych funkcja nie jest dostępna.</p> | | | | |

| | | | | |
|---|--|-----------------------|-------------------------------|---|
| FB43 | Aktywacja trybu ujęcia ze studni | 0 | 0: nieaktywny 1: aktywny | Jest funkcją definiującą pompę jako ujęcie ze studni. |
| FB44 | Zdefiniowanie zaworu zwrotnego | 0 | 0: brak 1: zainstalowany | W funkcji FB44 definiujemy zainstalowanie zaworu zwrotnego w układzie. |
| FB45 | Pauza pomiędzy zatrzymaniem, a startem dla układu bez zaworu zwrotnego [min] | 3 | 0~99 | Kiedy pompa pracuje np. w trybie pompy studziennej lub fotowoltaicznej i w układzie nie mamy zainstalowanego zaworu zwrotnego, należy odczekać aż ciśnienie pomiędzy wlotem a wylotem zostanie wyrównane (cofanie się czynnika). Czas pomiędzy zatrzymaniem a ponownym startem układu definiujemy w FB45. |
| FB46 | Czas przyspieszania od 0Hz do FA09 [s] | 0.0 | 0.0~100.0 | Specjalna rampa która pozwala na skrócenie dojścia do minimalnej prędkości co wydłuża żywotność pompy. |
| FB47 | Czas zwalniania od FA09 do 0Hz [s] | 0.0 | 0.0~100.0 | |
| Dla FB46≠0, F203 = 9, rampę przyspieszania do częstotliwości FA09 definiujemy w FB46. Po za tym zakresem rampa zdefiniowana w F114. Dla FB46 ≠ 0, F203 = 0, rampę przyspieszania do częstotliwości F112 definiujemy w FB46. Po za tym zakresem rampa zdefiniowana w F114. Dla B47 ≠ 0, FA84 = 0, rampę zwalniania od częstotliwości FA09 definiujemy w FB47. Po za tym zakresem rampa zdefiniowana w F115. Dla B47 ≠ 0, FA84 = 1, rampę zwalniania od częstotliwości F112 definiujemy w FB47. Po za tym zakresem rampa zdefiniowana w F115. | | | | |
| FB48 | Wykrywanie zatoru w pompie | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FB49 | Przeciążenie które jest uważane za zator[%] | 115 | 100 ~ 150 | z danych silnika zadeklarowanych w F803 |
| FB50 | Czas wykrywania zatoru z FB49 [s] | 10.0 | 0.1 ~ 60,0 | |
| FB51 | Czas pomiędzy zmianami kierunku [s] | 3.0 | 0.0 ~ 30.0 | |
| FB52 | Czas działania odblokowania zatoru [s] | 3.0 | 1.0 ~ 30.0 | |
| FB53 | Liczba prób odblokowania zatoru | 3 | 1 ~ 10 | |
| Funkcja wykrywająca i eliminująca zatory działa tylko, dla F203 = 0. Jest to funkcja dedykowana przede wszystkim do pomp ściekowych gdzie nie jest stosowany przetwornik ciśnienia. Dla FB48 = 1, kiedy prąd jest większy niż FB49*F803 przez czas FB50, jest to sygnał dla falownika o zablokowaniu (zatorze) pompy. W tym momencie falownik przejdzie do realizacji następującej procedury która ma na celu eliminację zatoru i ocenę bieżącej sytuacji: - falownik zatrzyma pracę pompy i po czasie opóźnienia FB51 rozpocznie pracę w przeciwnym kierunku z częstotliwością zadeklarowaną w F113 i będzie pracował przez czas FB52. Następnie falownik zatrzyma się ponownie, i po czasie opóźnienia FB51 rozpocznie pracę w kierunku przepompowywania ścieków z częstotliwością zadeklarowaną w F113 i będzie pracował przez czas FB52. Jeśli prąd pompy był dla obu kierunków eliminacji zatoru niższy od FB49*F803, falownik wyjdzie z procedury eliminacji zatoru. Jeśli jednak prąd był wyższy od FB49*F803 przynajmniej dla jednego z kierunków, to falownik wykona kolejny cykl odblokowania zatoru i jego oceny. Taka sytuacja będzie powtarzana FB53 cykle. Jeśli za każdym cyklem będzie przekraczany prąd FB49*F803, to po FB53 cyklach falownik zatrzyma się z komunikatem błędu ErJA. | | | | |
| FB54 | Max. skala przetwornika nasłonecznienia [W/m²] | 1500 | FB55~1500 | Maksymalnemu nasłonecznieniu odpowiada sygnał analogowy 10 V. Kiedy F203 = 0, częstotliwość dla sygnału analogowego odpowiadającego progowi nasłonecznienia dla pełnej prędkości jest deklarowana w F113, a dla minimalnego nasłonecznienia w FA09. Kiedy F203 = 9, częstotliwość dla sygnału analogowego odpowiadającego progowi nasłonecznienia dla pełnej prędkości jest deklarowana w FA12, a dla minimalnego nasłonecznienia w FA09. Dla aktywnego trybu nasłonecznienia FB34=1, kiedy przemiennik przejdzie do pracy na częstotliwości FA09 po czasie pracy FA10 zostanie zatrzymany z komunikatem SSLP. |
| FB55 | Próg nasłonecznienia dla osiągnięcia pełnej prędkości pompy [W/m²] | 1000 | FB56~FB54 | |
| FB56 | Minimalne nasłonecznienie, aby uruchomić lub „wybudzić” pompę [W/m²] | 600 | 50~FB55 | |
| FB57 | Minimalny próg nasłonecznienia, dla aktywacji wyjścia alarmowego (56 Rox/DOx) [W/m²] | 0 | 0: nieaktywna 0~FB56 | |
| FB58 | Sumaryczne nap. paneli bez obciążenia [V] | T3: 682 T2/S2: 379 | FB59~800 | Ustaw FB58 i FB59 zgodnie z danymi technicznymi paneli fotowoltaicznych |
| FB59 | Sumaryczne nap. paneli dla max. obciążenia [V] | T3: 556 T2/S2: 309 | 100~FB58 | |
| FB60 | Współczynnik korygujący dla adaptacyjnego algorytmu nasłonecznienia | 1.00 | 0.01~10.00 | Funkcje FB60 i FB61 są używane do regulacji napięcia szyny DC w trybie fotowoltaicznym |

| | | | | |
|-------------|--|-------|-------------|--|
| FB61 | Czas reakcji na algorytm adaptacyjny fotowolt. [s] | 0.001 | 0.001~1.000 | |
| FB80 | Ustawienie hasła menu pompowego | 0 | 0~9999 | |

8.11. Ustawienia zegara.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------------------------|--|--------------------|-------------------------------|-------|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| FD00 | Parametryzacja zegara: Rok | Wartość defaultowa | 2000~9999 | |
| FD01 | Parametryzacja zegara: Miesiąc | 5 | 1~12 | |
| FD02 | Parametryzacja zegara: Dzień | 15 | 1~31 | |
| FD03 | Parametryzacja zegara: Dzień tygodnia | 1 | 1~7 | |
| FD04 | Parametryzacja zegara: Godzina | 8 | 0~23 | |
| FD05 | Parametryzacja zegara: Minuta | 0 | 0~59 | |
| FD06 | Parametryzacja zegara: Sekundy | 0 | 0~59 | |
| FD07 | Program wielodniowy | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FD08 | Program weekendowy | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FD09 | Program dzienny | 0 | 0 : Wyłączone 1 : Włączone | |
| FD10 ~ FD31 | START w dniu x (miesiąc.dzień), FD10, FD13, FD16, FD19, FD22, FD25, FD28, FD31 | 01.01 | 01.01 ~ 12.31 | |
| FD11 ~ FD32 | STOP w dniu x (miesiąc.dzień), FD11, FD14, FD17, FD20, FD23, FD26, FD29, FD32 | 01.01 | 01.01 ~ 12.31 | |
| FD12 ~ FD33 | Ciśnienie zadane na dzień x (%), FD12, FD15, FD18, FD21, FD24, FD27, FD30, FD33 | 0 | FA05 ~ FA03 | |
| FD34 ~ FD55 | START w weekend x, FD34, FD37, FD40, FD43, FD46, FD49, FD52, FD55 | 0.00 | 00.00 ~ 23.59 | |
| FD35 ~ FD56 | STOP w weekend x, FD35, FD38, FD41, FD44, FD47, FD50, FD53, FD56 | 0.00 | 00.00 ~ 23.59 | |
| FD36 ~ FD57 | Ciśnienie zadane na weekend x (%), FD36, FD39, FD42, FD45, FD48, FD51, FD54, FD57 | 0.0 | FA05 ~ FA03 | |
| FD58 ~ FD79 | START 1-dniowy x, FD58, FD61, FD64, FD67, FD70, FD73, FD76, FD79 | 0.00 | 00.00 ~ 23.59 | |
| FD59 ~ FD80 | STOP 1-dniowy x, FD59, FD62, FD65, FD68, FD71, FD74, FD77, FD80 | 0.00 | 00.00 ~ 23.59 | |
| FD60 ~ | Ciśnienie 1-dniowe x (%), FD60, FD63, FD66, FD69, FD72, FD75, FD78, FD81 | 0.0 | FA05 ~ FA03 | |

| | | | | |
|-------------|--|--|--|--|
| FD81 | | | | |
|-------------|--|--|--|--|

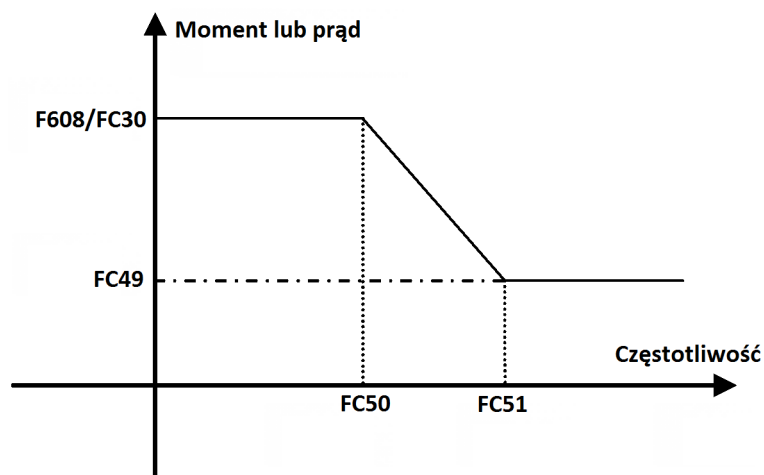
Streszczenie:

| Program «WIELODNIOWY» | | | | Program «WEEKENDOWY» | | | | Program «DZIENNY» | | | |
|-----------------------|-------|------|-----------|----------------------|-------|------|-----------|-------------------|-------|------|-----------|
| N° Prg. | Start | Stop | Ciśnienie | N° Prg. | Start | Stop | Ciśnienie | N° Prg. | Start | Stop | Ciśnienie |
| 1 | FD10 | FD11 | FD12 | 1 | FD34 | FD35 | FD36 | 1 | FD58 | FD59 | FD60 |
| 2 | FD13 | FD14 | FD15 | 2 | FD37 | FD38 | FD39 | 2 | FD61 | FD62 | FD63 |
| 3 | FD16 | FD17 | FD18 | 3 | FD40 | FD41 | FD42 | 3 | FD64 | FD65 | FD66 |
| 4 | FD19 | FD20 | FD21 | 4 | FD43 | FD44 | FD45 | 4 | FD67 | FD68 | FD69 |
| 5 | FD22 | FD23 | FD24 | 5 | FD46 | FD47 | FD48 | 5 | FD70 | FD71 | FD72 |
| 6 | FD25 | FD26 | FD27 | 6 | FD49 | FD50 | FD51 | 6 | FD73 | FD74 | FD75 |
| 7 | FD28 | FD29 | FD30 | 7 | FD52 | FD53 | FD54 | 7 | FD76 | FD77 | FD78 |
| 8 | FD31 | FD32 | FD33 | 8 | FD55 | FD56 | FD57 | 8 | FD79 | FD80 | FD81 |

8.12. Parametry kontroli momentu.

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|---|--|--------------------|---|---|
| Nr | Nazwa funkcji | Nastawa Fabryczna | Zakres | |
| FC00 | Sterowanie momentem / prędkością | 0 | 0 – regulacja prędkości 1 – regulacja momentu 2 – wybierane jednym z wejść cyfrowych | |
| <p>0- Regulacja prędkości: parametryzacja prędkości odbywa się w kodach przemiennika, a regulacja momentu odbywa się automatycznie w zależności od obciążenia. Ograniczenie momentu jest ustawione fabrycznie (maksymalny moment obrotowy).</p> <p>1- Regulacja momentu: w tym przypadku ustawiamy ograniczenie momentu i prędkości maksymalnej (kody FC23) i FC25). Regulacja prędkości odbywa się z jednym z dostępnych źródeł, a jej utrzymanie w zależności od obciążenia jest realizowane automatycznie.</p> <p>2- Wybór wejściem cyfrowym: użytkownik deklaruje sobie jedno z wejść cyfrowych Dlx jako sterowanie momentem lub prędkością i dzięki temu uzyskuje możliwość wyboru wielkości regulowanej z listwy sterującej. Gdy wejście cyfrowe jest aktywne sterowanie momentem jest uruchomione. Gdy następuje dezaktywacja wejścia cyfrowego, aktywuje się sterowanie prędkością.</p> | | | | |
| FC02 | Czas przyspieszania i zwalniania momentu [s] | 1 | 0,1~100,0 | Jest to czas od uruchomienia przemiennika aż do osiągnięcia 100% momentu obrotowego |
| FC06 | Źródła sterowania momentem obrotowym | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC09) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | Kiedy FC06 – 4 wówczas tylko wejście cyfrowe DI1 można wybrać jako wejście impulsowe (zadeklarowane fabrycznie jako wejście impulsowe). |
| FC07 | Współczynnik sygnału zadanego momentu | 3,000 | 0~3,000 | |
| Współczynnik FC07 jest to stosunek momentu obrotowego przemiennika do momentu znamionowego silnika. Na przykład FC06-1, F402-10, FC07-3. Kiedy na wejściu analogowym AI1 pojawi się napięcie 10V, wówczas moment przemiennika jest trzy razy większy od momentu znamionowego silnika. | | | | |
| FC09 | Zadana wartość momentu [%] | 100 | 0~300,0 | |
| FC14 | Źródło wzmocnienia momentu obrotowego | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC17) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | |
| FC15 | Współczynnik sygnału wzmocnienia momentu | 0,500 | 0~0,500 | Aktywne dla FC14≠0 |
| FC16 | Częstotliwość odcięcia wzmocnienia momentu [%] | 10,0 | 0~100,0 | |
| FC17 | Wartość wzmocnienia | 10,0 | 0~50,0 | Aktywne dla FC14=0 |

| | | | | |
|---|---|-------|---|---|
| | momentu [%] | | | |
| <p>Wzmocnienie momentu obrotowego jest używane przy rozruchach i pracy z dużymi momentami bezwładności. Kiedy rzeczywista prędkość jest niższa od częstotliwości ustawionej w FC16 wówczas wzmocnienie momentu jest aktywne. Jego wartość określamy z źródła FC14. Jeżeli prędkość rzeczywista jest większa od ustawionej w FC16 wówczas wzmocnienie momentu jest równe zero. W przypadku kiedy FC14≠0, to maksymalne wzmocnienie momentu obrotowego określamy w kodzie FC15, który jest stosunkiem wartości wzmocnienia momentu obrotowego do momentu znamionowego silnika. Na przykład: FC14=1, F402=10, FC15=0,500, kiedy na wejściu analogowym pojawi się 10V, to wzmocnienie momentu obrotowego stanowi 50% wartości znamionowego momentu obrotowego silnika.</p> <p>Wzmocnienie należy rozumieć jako korekcję momentu celem np. przełamania momentu rozruchowego.</p> | | | | |
| FC22 | Kanał ograniczenia prędkości jazdy do przodu | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC23) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | Kody z zakresu FC22...FC25 służą do ograniczenia prędkości która jest podawana w postaci procentowej względem wartości maksymalnej F111. |
| FC23 | Ograniczenie prędkości jazdy do przodu [%] | 10,00 | 0~100,00 | |
| FC24 | Kanał ograniczenia prędkości jazdy do tyłu | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC25) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | |
| FC25 | Ograniczenie prędkości jazdy do tyłu [%] | 10,00 | 0~100,00 | |
| FC28 | Kanał ograniczenia elektrycznego momentu obrotowego | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC30) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | |
| FC29 | Współczynnik ograniczenia elektrycznego momentu obrotowego [%] | 3,000 | 0~3,000 | Aktywne dla FC28≠0 |
| FC30 | Ograniczenie momentu elektrycznego [%] | 200 | 0~300 | Aktywne dla FC28=0 |
| FC33 | Kanał ograniczenia elektrycznego momentu hamowania (regeneracyjnego) | 0 | 0 – źródło cyfrowe (FC35) 1 – kanał analogowy AI1 2 – kanał analogowy AI2 3 – zarezerwowane 4 – wejście impulsowe FI 5 - zarezerwowane | |
| FC34 | Współczynnik ograniczenia elektrycznego momentu hamowania [%] | 3,000 | 0~3,000 | Aktywne dla FC31≠0 |
| FC35 | Ograniczenie momentu hamowania [%] | 200 | 0~300 | Aktywne dla FC31=0 |
| <p>Jeżeli silnik napędza napęd to kanał ograniczenia momentu określamy w kodzie FC28 a wartość współczynnika ograniczenia momentu w FC29 lub wartość graniczną w kodzie FC30.</p> <p>Jeżeli silnik hamuje napęd to kanał ograniczenia momentu określamy w kodzie FC31, a współczynnik ograniczenia ograniczenia momentu w FC34 lub wartość graniczną w kodzie FC35.</p> | | | | |
| FC48 | Ograniczenie momentu lub prądu | 0 | 0: nie aktywne 1: aktywne | <p>Funkcja FC48 służy do ograniczania maksymalnego momentu lub prądu podczas rozruchu.</p> <p>W trybie sterowania skalarne i auto korekcji momentu funkcja ogranicza prąd. W trybie sterowania wektorowego ogranicza moment.</p> <p>Funkcja FC49 służy do określania ograniczenia prądowego dla sterowania skalarne i auto korekcji momentu oraz momentowego dla sterowania wektorowego.</p> <p>Funkcje FC50 i FC51 to punkty przedziału w którym moment lub prąd będą ograniczane.</p> |
| FC49 | Ograniczenie momentu lub prądu w punkcie 2 | 190 | F608~200 | |
| FC50 | Punkt 1 częstotliwości od którego rozpoczynamy ograniczanie momentu lub prądu | 10 | 1~FC51 | |
| FC51 | Punkt 2 częstotliwości w którym ograniczenie momentu lub prądu do FC49 | 20 | FC50~F111 | |



8.13. Parametry stanu

| Nr | Kod Nazwa funkcji | Ważne |
|------|---|---|
| H000 | Częstotliwość aktualna / częstotliwość docelowa [Hz] | W stanie zatrzymania na wyświetlaczu mamy częstotliwość docelową. W stanie pracy jest wyświetlana aktualna częstotliwość pracy |
| H001 | Aktualna prędkość / docelowa prędkość [obr/min] | W stanie zatrzymania jest wyświetlana jest aktualna prędkość. W stanie pracy jest wyświetlana prędkość docelowa. |
| H002 | Prąd wyjściowy [A] | W stanie zatrzymania H002=0 W stanie pracy jest wyświetlana wartość prądu wyjściowego |
| H003 | Napięcie wyjściowe [V] | W stanie zatrzymania H003=0 W stanie pracy jest wyświetlana wartość napięcia wyjściowego |
| H004 | Napięcie na szynie DC [V] | Zarówno w stanie zatrzymania jak i pracy jest wyświetlana aktualna wartość napięcia na szynie DC |
| H005 | Wartość sprzężenia zwrotnego dla regulatora PID [%] | Zarówno w stanie zatrzymania jak i pracy jest wyświetlana aktualna wartość sprzężenia zwrotnego dla regulatora PID |
| H006 | Temperatura radiatora [°C] | Zarówno w stanie zatrzymania jak i pracy jest wyświetlana aktualna wartość temperatury radiatora przemiennika |
| H007 | Wartość zliczona [imp] | Zarówno w stanie zatrzymania jak i pracy jest wyświetlana aktualna wartość zliczony impulsów za pomocą wejścia licznikowego DI1 |
| H008 | Prędkość liniowa [m/s] | W kodzie tym jest wyświetlana aktualna prędkość liniowa |
| H009 | Wartość zadana regulatora PID [%] | W kodzie tym jest wyświetlana aktualna wartość zadana regulatora PID |
| H012 | Moc wyjściowa [kW] | W kodzie tym wyświetlana jest moc wyjściowa |
| H013 | Moment wyjściowy [%] | W kodzie tym wyświetlany jest aktualny moment wyjściowy |
| H014 | Docelowy moment [%] | W kodzie tym wyświetlany jest moment docelowy |
| H017 | Aktualna bieg dla sterowania wielobiegowego | W kodzie tym jest wyświetlany aktualny bieg dla sterowania wielobiegowego |
| H018 | Częstotliwość impulsów wejściowych [kHz] | W kodzie tym jest wyświetlana częstotliwość impulsowego sygnału zadającego na wejściu DI1 z rozdzielczością 0.01kHz |
| H021 | Wartość sygnału analogowego na wejściu AI1 | W kodzie wyświetlana jest wartość wartość sygnału analogowego na wejściu AI1 |
| H022 | Wartość sygnału analogowego na wejściu AI2 | W kodzie wyświetlana jest wartość wartość sygnału analogowego na wejściu AI2 |
| H025 | Czas zasilania przemiennika [min] | W kodzie wyświetlany jest aktualny czas od podania zasilania |
| H026 | Czas pracy przemiennika [min] | W kodzie wyświetlany jest aktualny czas pracy |
| H027 | Częstotliwość sygnału impulsowego [Hz] | W kodzie wyświetlana jest częstotliwość sygnału impulsowego z dokładnością do 1Hz |
| H030 | Częstotliwość głównego źródła X [Hz] | W kodzie tym jest wyświetlana częstotliwość głównego źródła X |
| H031 | Częstotliwość pomocniczego źródła Y [Hz] | W kodzie tym jest wyświetlana częstotliwość pomocniczego źródła Y |
| H032 | Status komunikacji master/slave | Wyświetla stan komunikacji falownika z innymi falownikami w systemie |
| H035 | Ilość slave | Wyświetla ilość falowników slave w systemie |
| H036 | Łączny czas zasilania [h] | Jest to suma czasu w którym przemiennik był pod zasilaniem |

| | | |
|-------------|----------------------------------|--|
| H037 | Łączny czas pracy [h] | Jest to suma czasu w którym przemiennik był w stanie pracy (RUN) |
| H038 | Niski pobór mocy [kWh] | Sumaryczny pobór mocy= $H039 \cdot 1000 + H038$ [kWh] |
| H039 | Wysoki pobór mocy [MWh] | |
| H040 | Ciśnienie pomocnicze/włotowe [%] | |

Dodatek 1. Konserwacja

Potencjalne uszkodzenia mogą być spowodowane głównie działaniem temperatury otoczenia, zapyleniem, zawilgoceniem, wibracjami lub starzeniem się i oddziaływaniem na siebie elementów wewnętrznych przemiennika. Dlatego niezbędna jest obsługa techniczna i codzienna obserwacja.

Podczas operacji obsługi i konserwacji aby uniknąć porażenia należy zachować następujące wytyczne:

1. zasilanie falownika wyłączone
2. wyłączony wskaźnik zasilania po zdjęciu przedniej obudowy
3. napięcie na szynie DC P/+ i N/- musi być mniejsze od 36V DC

Codzienna konserwacja

Podczas pracy mogą się zdarzyć niespodziewane sytuacje związane z pracą przemiennika. Należy wówczas postępować według wytycznych z tabeli. Utrzymanie właściwego środowiska pracy, rejestracja zmian jakie zachodzą i odpowiednio wczesna reakcja pozwoli na wydłużenie żywotności układu.

Codziennie czynności:

| Kontrola obiektu | Kontrola | | | Standard |
|----------------------------|--------------------------|-----------------|-----------------------|---|
| | Zakres | Okres | Rozwiązanie | |
| Środowisko pracy | Temperatura i wilgotność | W każdej chwili | Termometr i higrometr | -10°C~+50°C, +50°C~+60°C zmniejszenie parametrów znamionowych |
| | Zapylenie i zalanie wodą | | Kontrola wizualna | Brak wycieków wody |
| | Gazy | | Zmysł węchu | Brak specyficznego zapachu |
| Przemiennik częstotliwości | Wibracje i przegrzewanie | W każdej chwili | Odpowiednia obudowa | Stale wibracje i rozsądne temperatury |
| | Hałas | | Zmysł słuchu | Brak emisji hałasu |
| Silnik | Przegrzewanie | W każdej chwili | Dotknąć | Brak nadmiernego nagrzewania |
| | Hałas | | Zmysł słuchu | Umiarkowany hałas |
| Status pracy | Prąd wyjściowy | W każdej chwili | Amperomierz | W zasięgu znamionowym |
| | Napięcie wyjściowe | | Woltomierz | W zasięgu znamionowym |
| | Temperatura wewnętrzna | | Termometr | Temperatura <35°C |

Okresowa konserwacja

W zależności od środowiska pracy przemiennik przemiennik powinien być sprawdzany co 3 lub 6 miesięcy.

Uwaga:

- demontażu, konserwacji i wymiany może dokonywać tylko personel przeszkolony i posiadający stosowne uprawnienia
- wewnątrz urządzenia nie można pozostawiać żadnych metalowych urządzeń ponieważ grozi to uszkodzeniem

Zakres kontroli:

- regularnie należy czyścić wentylator i kanał radiatora przy okazji sprawdzając czy wszystkie elementy zachowały normalny przepływ

- regularnie sprawdzać stan połączeń na wejściu i wyjściu listwy zasilającej tak aby zapobiec iskrzeniu i przegrzewaniu połączeń
- sprawdzić stan połączeń śrubowych
- sprawdzać stan przewodów zasilających i sterujących w tym szczególnie stan izolacji
- wyczyścić sprężonym powietrzem płyty PCB i kanały przepływu powietrza
- co najmniej raz na dwa lata długotrwale magazynowany przemiennik musi zostać poddany testom obciążeniowym. Należy przy tym pamiętać że po wysuszeniu przemiennik najpierw trzeba na pięć godzin zasilić, a dopiero po tym czasie przeprowadzić testy obciążeniowe.
- w przypadku testu izolacji przemiennika przewód każdy z zacisków L1/R, L2/S, L3/T, U, V, W, PE, P/+, N/- i B/BR należy sprawdzić względem obwodu głównego. Sprawdzenie tylko pojedynczego zacisku jest zabronione. Wartość napięcia podczas testu powinna wynosić 500V.
- w przypadku testu izolacji silnika należy zaciski U, V, W odłączyć od przemiennika celem jego ochrony przed uszkodzeniem.
- urządzenie w fabryce podlegało testom wysokonapięciowy (Hi Pot), więc nie ma potrzeby wykonywania takich testów przez użytkownika
- wymiana oryginalnych elementów przemiennika z innego urządzenia lub o innych parametrach może doprowadzić do uszkodzenia urządzenia,

Wymiana części wrażliwych

Do części które należą do grupy wrażliwych a ich żywotność ściśle zależy od środowiska pracy i konserwacji należą:

- wentylator (chłodzenie).

Normalna żywotność wentylatora to 2~3 lata. Jest ona uzależniona od czasu pracy. Uszkodzenia są spowodowane zatarciem łożysk na skutek zapylenia i starzenia. Objawami uszkodzeń są pęknięcia łopatek, charakterystyczny hałas, wibracje, brak wydajności

- kondensatory elektrolityczne

Normalna żywotność kondensatorów to 4~5 lat. Jest ona uzależniona od czasu pracy. Uszkodzenia są spowodowane wysoką temperaturą, niestabilnym napięciem zasilającym, częstymi zmianami obciążenia, starzeniem elektrolitu. Objawami uszkodzenia są wycieki elektrolitu, wybrzuszenia bezpieczników, pomiar pojemności, pomiar rezystancji.

- przekąźnik

Normalna żywotność to 100tys. cykli. Jest ona uzależniona od czasu pracy. Uszkodzenia są spowodowane korozją, częstymi przełączeniami. Objawem uszkodzenia jest brak zmiany stanu przekąźnika.

Przechowywanie

Zarówno dla przechowania tymczasowego jak i długotrwałego przechowywania należy zachować określone warunki:

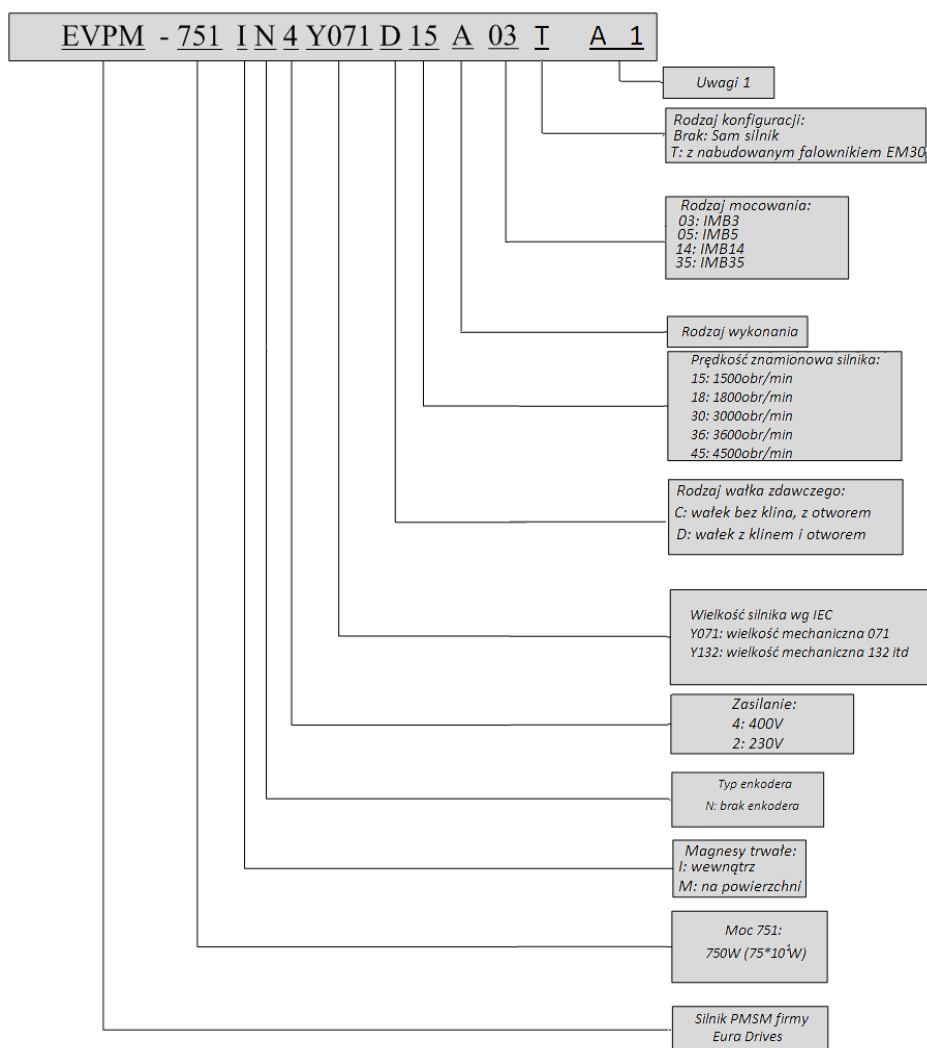
- przemiennik należy przechowywać w odpowiednim opakowaniu, najlepiej oryginalnym,
- w miejscu przechowywania należy zapewnić odpowiednią wentylację, odpowiednią temperaturę otoczenia, brak wilgoci, zapylenia i pyłu metalowego,
- co pół roku należy ładować kondensatory celem ich ochrony przed degradacją. Ładowanie powinno polegać na podłączeniu zasilania na przynajmniej 5 godzin.

Dodatek 2. Silniki

Dodatek 2.1. Tabliczka znamionowa silnika serii EVPM

| EURA DRIVES | | | | Three-Phase PM Motor | |
|---------------------------------|------------|--------------|----------|----------------------|--|
| Model: EVPM-751IN4Y071D15A03 | | | IEC60034 | | |
| 380 V | | 3~Mot | 4 Pole | 0.75 kW | |
| 1500 rpm | eff. 85.6% | 1.7 A | | 4.8 N•m | |
| Tmax. 9.6 N•m | | 16.5Ω | | 227.3mH | |
| Ke 120 V/krpm | | Y-connecting | | S1 | |
| No.***** | | Date:***** | | 5.4kg | |
| CE EURA DRIVES ELECTRIC CO.,LTD | | | | | |

Dodatek 2.2. Oznaczenie modelu silnika serii EVPM



Uwagi 1(A1):

A – Oznacza typ łożyska: I. brak oznaczenia: łożysko kulkowe poprzeczne (pozycja pracy pozioma, w kołnierzu)

II: łożysko skośne (pozycja pracy pionowa, wałkiem w dół)

III: łożysko skośne (pozycja pracy pionowa, wałkiem do góry)

1 – Lokalizacja wejść kablowych falownika: I. brak oznaczenia, wejścia kablowe przy wałku zdawczym silnika

II. wejścia kablowe przy wentylatorze chłodzącym silnika

Dodatek 2.3. Specyfikacja techniczna silników serii EVPM

| Typ silnika | Silnik PM (Permanent-magnet, z magnesami trwałymi) | |
|------------------------------|---|-----------|
| Materiał magnetyczny | Magnez trwały powstałe z pierwiastków ziem rzadkich o bardzo dużym natężeniu koercji | |
| Moc silnika | 0,75~11kW | 0,4~2,2kW |
| Zasilanie | 400V | 230V |
| Materiał magnetyczny wirnika | Wbudowane (Istotna zmiana indukcyjności w osi DQ) | |
| Materiał magnetyczny | Temperatura rozmagnesowania $\geq 130^{\circ}\text{C}$ | |
| Chłodzenie | Prędkość obrotowa wentylatora jest uzależniona od częstotliwości – chłodzenie własne | |
| Typy mocowań | Standardowe mocowanie łapowe B3, możliwe są mocowania kołnierzone B5, B35 lub B14 | |
| Stopień ochrony | IP55 | |
| Wzrost temperatury | Dla pracy ciągłej z znamionowym obciążeniem, wzrost temperatury $\leq 50^{\circ}\text{C}$ | |
| Certyfikaty | Certyfikat CE (IEC 60034) | |
| Sprawność silnika | Spełnia standardy IE4 | |

Dodatek 2.4. Lista typów silników serii EVPM

| Model silnika | Liczba pól | Prędkość obrotowa [obr/min] | Prąd znamionowy [A] | Moment znamionowy [Nm] | Możliwe chwilowe przeciążenia [Nm] |
|------------------------|------------|-----------------------------|---------------------|------------------------|------------------------------------|
| EVPM-401IN2Y063D15A03* | 4 | 1500 | 2,1 | 2,54 | 5,08 |
| EVPM-751IN2Y071D15A03* | 4 | 1500 | 2,9 | 4,8 | 9,6 |
| EVPM-112IN2Y071D15A03* | 4 | 1500 | 4,2 | 7 | 14 |
| EVPM-152IN2Y090D15A03* | 4 | 1500 | 5,7 | 9,6 | 19,2 |
| EVPM-222IN2Y090D15A03* | 4 | 1500 | 8,1 | 14 | 28 |
| EVPM-201IN4Y063D15A03* | 4 | 1500 | 0,6 | 1,27 | 2,54 |
| EVPM-401IN4Y063D15A03* | 4 | 1500 | 1,2 | 2,54 | 5,08 |
| EVPM-751IN4Y071D15A** | 4 | 1500 | 1,7 | 4,8 | 9,6 |
| EVPM-112IN4Y071D15A** | 4 | 1500 | 2,45 | 7 | 14 |
| EVPM-152IN4Y090D15A** | 4 | 1500 | 3,3 | 9,6 | 19,2 |
| EVPM-222IN4Y090D15A** | 4 | 1500 | 4,7 | 14 | 28 |
| EVPM-302IN4Y090D15A** | 4 | 1500 | 6,4 | 19,1 | 38,2 |
| EVPM-402IN4Y112D15A** | 4 | 1500 | 8,6 | 25,5 | 51,2 |
| EVPM-552IN4Y112D15A** | 4 | 1500 | 11,6 | 35 | 70 |
| EVPM-752IN4Y112D15A** | 4 | 1500 | 16 | 47,8 | 95,6 |
| EVPM-401IN2Y063D30A03* | 4 | 3000 | 2,4 | 1,27 | 2,54 |
| EVPM-751IN2Y071D30A03* | 4 | 3000 | 3,4 | 2,4 | 4,8 |
| EVPM-112IN2Y071D30A03* | 4 | 3000 | 4,9 | 3,5 | 7 |
| EVPM-152IN2Y090D30A03* | 4 | 3000 | 6,6 | 4,8 | 9,6 |
| EVPM-222IN2Y090D30A03* | 4 | 3000 | 9,4 | 7 | 14 |
| EVPM-201IN4Y063D30A03* | 4 | 3000 | 0,6 | 0,64 | 1,27 |
| EVPM-401IN4Y063D30A03* | 4 | 3000 | 2,1 | 1,27 | 2,54 |
| EVPM-751IN4Y071D30A** | 4 | 3000 | 2,9 | 2,4 | 4,8 |
| EVPM-112IN4Y071D30A** | 4 | 3000 | 4,2 | 3,5 | 7 |

| | | | | | |
|-----------------------|---|------|------|------|------|
| EVPM-152IN4Y090D30A** | 4 | 3000 | 5,7 | 4,8 | 9,6 |
| EVPM-222IN4Y090D30A** | 4 | 3000 | 8,1 | 7 | 14 |
| EVPM-302IN4Y090D30A** | 4 | 3000 | 6,4 | 9,55 | 19,2 |
| EVPM-402IN4Y112D30A** | 4 | 3000 | 8,6 | 12,8 | 25,6 |
| EVPM-552IN4Y112D30A** | 4 | 3000 | 11,6 | 17,5 | 35 |
| EVPM-752IN4Y112D30A** | 4 | 3000 | 16 | 24 | 48 |
| EVPM-113IN4Y132D30A** | 4 | 3000 | 22 | 35 | 70 |

Uwagi: * oznacza rodzaj konfiguracji:

brak oznaczenia: sam silnik

T: silnik z nbudowanym falownikiem EM30

** oznaczają:

I. pierwsza * od lewej oznacza rodzaj mocowania

II. druga * od lewej oznacza rodzaj konfiguracji

Dodatek 2.5. Zestawienia silników serii EVPM z przemiennikami serii EM30

| Przemienniki serii EM30 | Moc [kW] | Silniki serii EVPM |
|--------------------------------------|----------|--------------------------------|
| EM30-0007S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 0,75 | EVPM-751IN2Y071D30A03* |
| | | EVPM-751IN2Y071D15A03* |
| EM30-0015S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 1,5 | EVPM-152IN2Y090D30A03* |
| | | EVPM-152IN2Y090D15A03* |
| EM30-0022S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 2,2 | EVPM-222IN2Y090D30A03* |
| | | EVPM-222IN2Y090D15A03* |
| EM30-0030T2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 3 | Niestandardowe modele silników |
| EM30-0040T2J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 4 | |
| EM30-0055T2J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 5,5 | |
| EM30-0007T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 0,75 | |
| EM30-0015T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 1,5 | EVPM-751IN4/3Y071D30A03* |
| | | EVPM-751IN4/3Y071D15A03* |
| EM30-0022T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 2,2 | EVPM-152IN4/3Y090D30A03* |
| | | EVPM-152IN4/3Y090D15A03* |
| EM30-0030T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 3 | EVPM-222IN4/3Y090D30A03* |
| | | EVPM-222IN4/3Y090D15A03* |
| EM30-0040T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 4 | EVPM-302IN4/3Y090D30A03* |
| | | EVPM-302IN4/3Y090D15A03* |
| EM30-0055T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 5,5 | EVPM-402IN4/3Y112D30A03* |
| | | EVPM-402IN4/3Y112D15A03* |
| EM30-0075T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 7,5 | EVPM-552IN4/3Y112D30A03* |
| | | EVPM-552IN4/3Y112D15A03* |
| EM30-0110T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 11 | EVPM-752IN4/3Y112D30A03* |
| | | EVPM-752IN4/3Y112D15A03* |
| EM30-0110T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 11 | EVPM-113IN4/3Y132D30A03* |
| | | EVPM-113IN4/3Y132D15A03* |

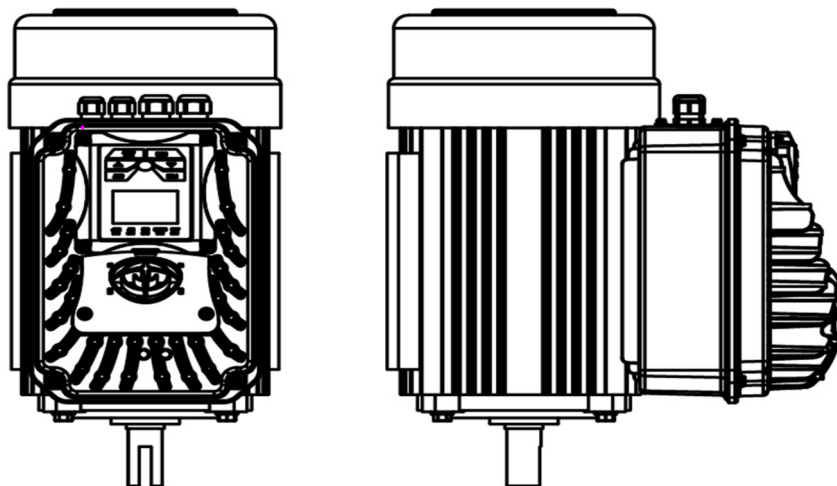
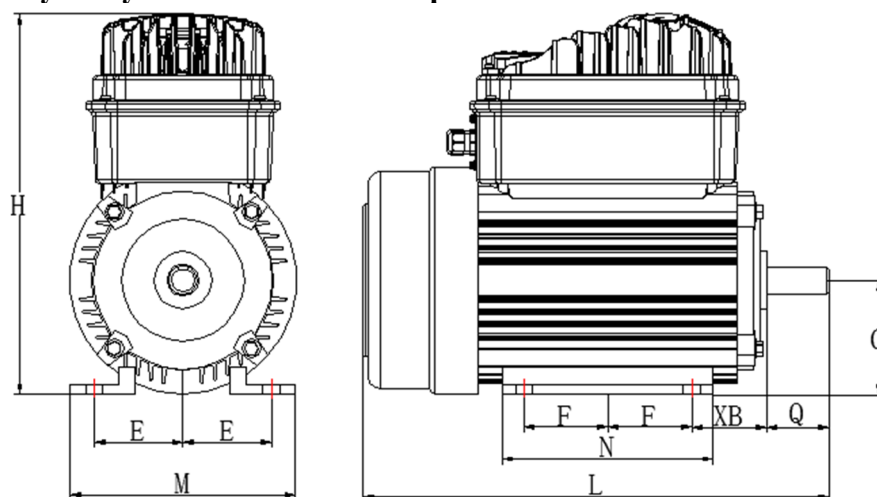
Uwagi: * oznacza rodzaj konfiguracji:

brak oznaczenia: sam silnik

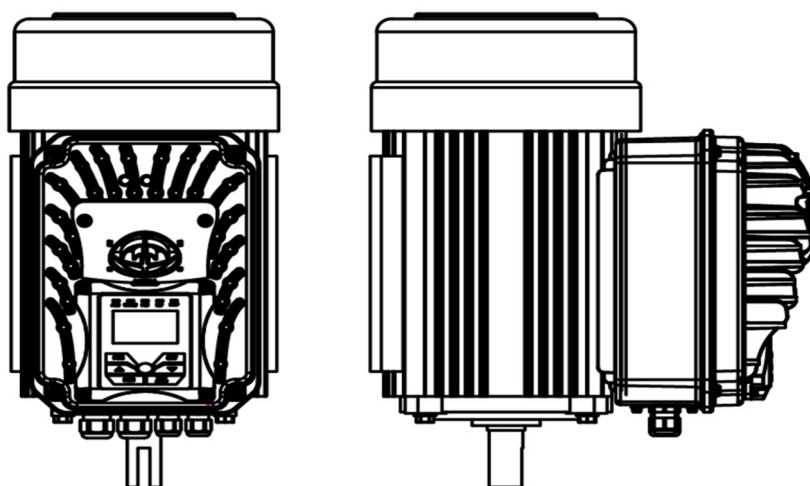
T: silnik z nbudowanym falownikiem EM30

Dodatek 2.6. Wymiary montażowe silników

Dodatek 2.6.1. Wymiary montażowe silnika z przemiennikami EM30



Z łożyskiem skośnym, pozycja pracy pionowa, wejścia kablowe przy wentylatorze



Z łożyskiem skośnym, pozycja pracy pionowa, wejścia kablowe przy wale zdawczym

Tabela z wymiarami:

| TYP | Wielkość | E [mm] | F [mm] | XB [mm] | Q [mm] | C [mm] | L [mm] | H [mm] | M [mm] |
|--------------------------------------|--------------------------------|-----------|-----------|------------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|
| EM30-0004S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 63 | 50 | 40 | 40 | 23 | 63 | 230 | 290 | 135 |
| EM30-0007S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 71 | 56 | 45 | 45 | 30 | 71 | 255 | 305 | 150 |
| EM30-0015S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0022S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0007T2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 71 | 56 | 45 | 45 | 30 | 71 | 255 | 305 | 150 |
| EM30-0015T2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| EM30-0022T2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0030T2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | Niestandardowe modele silników | | | | | | | | |
| EM30-0040T2J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | | | | | | | | | |
| EM30-0055T2J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | | | | | | | | | |
| EM30-0007T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 71 | 62,5 | 50 | 50 | 40 | 71 | 295 | 305 | 165 |
| EM30-0015T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0022T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0030T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 100L | 80 | 70 | 63 | 60 | 100 | 385 | 380 | 205 |
| EM30-0040T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 112 | 95 | 70 | 70 | 60 | 112 | 404 | 440 | 230 |
| EM30-0055T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 132S | 108 | 70 | 89 | 80 | 132 | 470 | 485 | 270 |
| | 132M | 108 | 89 | 89 | 80 | 132 | 510 | 485 | 270 |
| EM30-0075T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M1 | 132S | 108 | 70 | 89 | 80 | 132 | 470 | 485 | 270 |
| | 132M | 108 | 89 | 89 | 80 | 132 | 510 | 485 | 270 |
| EM30-0007S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 80M | 62,5 | 50 | 50 | 40 | 80 | 295 | 330 | 165 |
| EM30-0015S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| EM30-0022S2J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0007T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 80M | 62,5 | 50 | 50 | 40 | 80 | 295 | 330 | 165 |
| EM30-0015T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0022T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 90S | 70 | 50 | 56 | 50 | 90 | 320 | 360 | 180 |
| | 90L | 70 | 62,5 | 56 | 50 | 90 | 345 | 360 | 180 |
| EM30-0030T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 100L | 80 | 70 | 63 | 60 | 100 | 385 | 380 | 205 |
| EM30-0040T3J1U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 112 | 95 | 70 | 70 | 60 | 112 | 404 | 440 | 230 |
| EM30-0055T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 132S | 108 | 70 | 89 | 80 | 132 | 470 | 485 | 270 |
| | 132M | 108 | 89 | 89 | 80 | 132 | 510 | 485 | 270 |
| EM30-0075T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 132S | 108 | 70 | 89 | 80 | 132 | 470 | 485 | 270 |
| | 132M | 108 | 89 | 89 | 80 | 132 | 510 | 485 | 270 |
| EM30-0113T3J2U1F2 (AC02/4)(B1)(R3)M2 | 132S | 108 | 70 | 89 | 80 | 132 | 470 | 485 | 270 |
| | 132M | 108 | 89 | 89 | 80 | 132 | 510 | 485 | 270 |

Dodatek 2.7. Instalacja

1. Przed instalacją zapoznaj się z informacjami na tabliczce znamionowej silnika i sprawdź czy wszystkie wymagania zostały spełnione,
2. Przed instalacją należy sprawdzić stan otrzymanego silnika. Jeśli stwierdzono jakieś zniekształcenia lub uszkodzenia, mocowań lub zacisków elektrycznych silnika nie należy instalować, a problemy zgłosić do dostawcy.
3. Nie wolno silnika przeciągać za wał zdawczy
4. Silnik najlepiej przytwierdzić do podłoża za pośrednictwem specjalnych sprężyn lub gum celem eliminacji drgań.
5. Należy unikać drgań przenoszonych na łożyska silnika.
6. Należy zwrócić uwagę aby nie przekroczyć sił osiowych i promieniowych.
7. Pomiędzy wałem silnika i wałem urządzenia napędzanego musi być zachowana współosiowość.
8. Pomiar izolacji uzwojeń silnika R_i powinna być wykonany miernikiem izolacji napięciem pomiarowym 500V. Wartość izolacji nie może być niższa niż obliczona z następującego wzoru:

$$R_i \geq 0,38 * 2^{(7,5-0,1T)} M\Omega$$

T – temperatura otoczenia



Jeśli rezystancja uzwojeń jest zbyt niska należy wysuszyć uzwojenia. Suszyć uzwojenia można gorącym powietrzem lub metoda rezystancyjną.

Należy unikać bezpośredniego zasilania uzwojeń przy metodzie rezystancyjnej. W pierwszej kolejności sprawdzamy czy obwód wirnika jest zwarty, następnie zasilamy uzwojenia silnika napięciem stałym za pośrednictwem regulatora napięcia kontrolując wartość prądu. Wartość prądu nie powinna przekraczać 50% wartości prądu znamionowego.

Dodatek 2.8. Rozwiązywanie problemów

Dodatek 2.8.1. Zjawiska dźwiękowe, rozróżnienie i usuwanie usterek,

| Dźwięk | Zjawiska | Rozróżnienie i usunięcie usterek |
|------------------------------------|--|--|
| Hałasujące łożyska | <ol style="list-style-type: none">1. Nieregularne dźwięki z pierścienia zewnętrznego łożyska, niemające związku z prędkością obrotową.2. Dźwięk szemrania, gulgotania przy niskich prędkościach, pojawiający się przed zatrzymaniem i/lub po starcie.3. Dźwięk szelestu niezależny od obciążenia4. Cykliczny dźwięk mruczenia który zmienia się proporcjonalnie w zależności od prędkości, lub przerywany dźwięk przeżuwania. Zjawiskom dźwiękowym towarzyszy nagrzewanie łożyska.5. Dźwięk mruczenia brzmi czasami, cichy, nieregularny, niezależny od prędkości. | <ol style="list-style-type: none">1. Brak smaru. Należy nasmarować lub wymienić łożyska.2. Emitowane przez zderzenie kulek lub rolek. Są eliminowane w miarę rozruchu. Są to normalne dźwięki i nie świadczą o uszkodzeniu łożyska.3. Należy dodatkowo nasmarować łożysko lub wymienić.4. Rysy na powierzchni kulek lub rolek, należy wymienić łożysko.5. Zabrudzenie łożyska, wyczyścić lub wymienić na nowe. |
| Szumy od pola elektromagnetycznego | <ol style="list-style-type: none">1. Szumy wysokiej częstotliwości dla poszczególnych prędkości2. Buczenie i brak możliwości uruchomienia silnika3. Brzęczenie i wibracje podczas uruchamiania silnika | <ol style="list-style-type: none">1. Zmienić częstotliwość nośną2. Przerwanie jednej z faz zasilających silnik lub zbyt mała energia dostarczana do uzwojeń stojana względem obciążenia.3. Zwarcie międzyfazowe lub doziemienie |
| Rezonans | Buczenie w zakresie konkretnej częstotliwości | Unikać pracy w tym konkretnym zakresie. Sprawdzić warunki instalacji, zaprogramowania, ewentualnie zmienić silnik. |

Dodatek 2.8.2. Zwarcie w uzwojeniach silnika

- Zwarcie pomiędzy uzwojeniami i masą

Natychmiast wyłączyć silnik i ustalić czy uzwojenia są uszkodzone. Hałas, wibracje i nagrzewanie podczas normalnej pracy są oznakami tego że dzieje się coś niepokojącego. Jeśli powierzchnia drutu z uszkodzoną izolacją ma styk z rdzeniem silnika, w tym momencie mamy zwarcie do obudowy (doziemienie).

- Zwarcie międzyzwojowe

Obejmuje ono zwarcia pomiędzy dwoma lub trzema fazami. Ich przyczyna może być podobna do uszkodzeń jakie powstają przy zwiarcach pomiędzy uzwojeniami i masą (doziemieniach). Główne przyczyny uszkodzeń:

- a. Wadliwe (uszkodzone) uzwojenia, zawilgocone nie wysuszone bezpośrednio podłączone do zasilania,
- b. Długotrwałe przeciążenie, uszkodzona izolacja na skutek przegrzania,

Dodatek 2.8.3. Przyczyny awarii silników podczas rozruchu, objawy i sposoby ich usuwania

| Przyczyna i objawy | Usuwanie |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none">1. Błąd podłączenia sterowania. Silnik nie startuje.2. Przerwa w zasilaniu dwóch faz. Brak jakichkolwiek dźwięków od strony silnika, silnik nie rusza.3. Przerwa jednej z faz zasilających. Słychać specyficzne buczenie, silnik nie rusza.4. Zbyt niskie napięcie zasilania.5. Zwarcie (doziemienie lub międzyfazowe). Może występować w uzwojeniu lub obwodzie zasilania. Objawem jest mały monet rozruchowy lub zadziałanie zabezpieczeń.6. Silnik nie rusza ponieważ statyczny moment obciążenia jest zbyt duży lub wewnątrz silnika znajduje się ciało obce, lub wirnik obraca się na wale silnika. Problemom towarzyszy buczenie. | <ol style="list-style-type: none">1. Sprawdzić i zmodyfikować obwód elektryczny.2. Sprawdzić przewód, połączenia, zaciski, bezpieczniki, włącznik, falownik, uzwojenia silnika.3. Postępować jak w punkcie 24. Sprawdzić włącznik lub falownik. Jeśli jest uszkodzony wymienić na wolny od wad.5. Sprawdzić ciągłość obwodu i stan izolacji. Jeśli występują problemy, należy je usunąć lub wezwać wyspecjalizowany serwis.6. Sprawdzić czy wał silnika obraca się swobodnie bez obciążenia, czy brak ciał obcych wewnątrz silnika, czy wirnik na wale jest poprawnie spasowany. Jeśli brak powyższych problemów, silnik należy wymienić na większą moc. |

Dodatek 2.8.4. Przyczyny awarii przegrzania silników, objawy i sposoby ich eliminacji

| Przyczyna i objawy | Usuwanie |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none">1. Niedopasowanie mocy,2. Brak jednej z faz, wysoka wartość prądu spowodowana uszkodzeniem izolacji uzwojeń, zbyt duża wartość przeciążenia zadeklarowana na zasilaniu (np. falowniku),3. Tarcie wirnika o rdzeń statora, utrudniony ruch wałka silnika spowodowany tarciem o pierścień zewnętrzny lub wewnętrzny łożyska,4. Zbyt wysoka temperatura otoczenia, za mała wydajność wentylatora chłodzącego, bezpośrednie nasłonecznienie | <ol style="list-style-type: none">1. Wymiana silnika na większą moc,2. Sprawdzić napęd i usunąć usterki,3. Sprawdzić czy wał silnika obraca się swobodnie pomiędzy wirnikiem i stojanem. Sprawdzić stan łożysk, uszczelnienia pomiędzy wałkiem i pokrywami bocznymi, pokryw bocznych w tym spasowanie. W skrajnym wypadku kontaktować się z dystrybutorem,4. Poprawa warunków otoczenia pracy silnika |

Dodatek 2.8.5. Przyczyny awarii zbyt dużego prądu silnika, objawy i sposoby ich eliminacji

| Przyczyna i objawy | Usuwanie |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none">1. Przemieszczenie rdzenia wirnika względem rdzenia stojana2. Liczba zwojów uzwojeń stojana lub przekrój jest inny niż w oryginalnie zaprojektowanym i wyprodukowanym silniku3. Grzanie rdzenia silnika po przezwojeniu. | <ol style="list-style-type: none">1. Regulacja położenia osiowego wirnika2. Wyciąć uzwojenia i jeszcze raz przezwoić3. Uzwojenia silnika należy po przezwojeniu zalakierować i wygrzać celem usztywnienia zaizolowania. |

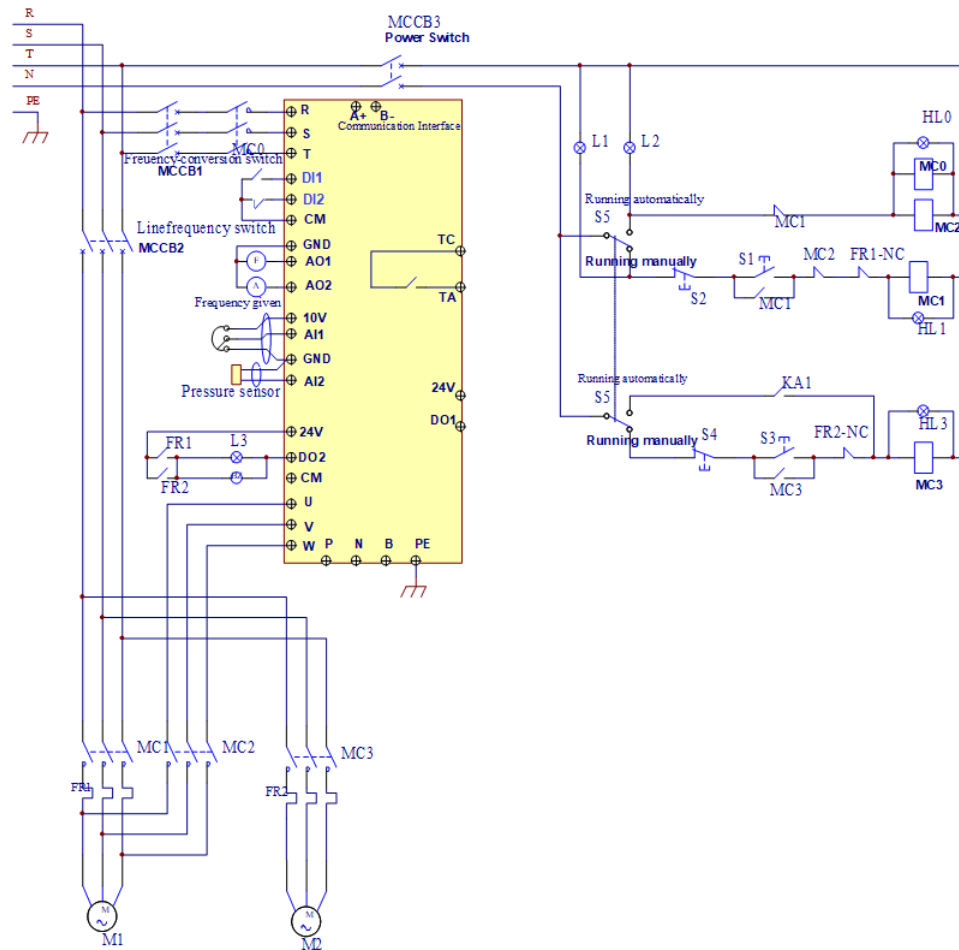
Dodatek 2.8.6. Okresowa konserwacja i prace remontowe

Silniki powinny podlegać regularnej obserwacji wzrokowej, słuchowej i dotykowej (temperatura). Obudowa musi być regularnie czyszczona sprężonym powietrzem. Co 2500h należy sprawdzić łożyska silnika. Przeprowadzić restart silnika i sprawdzić jego zachowanie. Należy zwracać szczególną uwagę na wzrost hałasu i temperatury silnika. Należy wymienić łożyska jeśli wał wirnika nie obraca się swobodnie. Może to świadczyć o nadmiernym zużyciu łożysk lub ich pęknięciu.



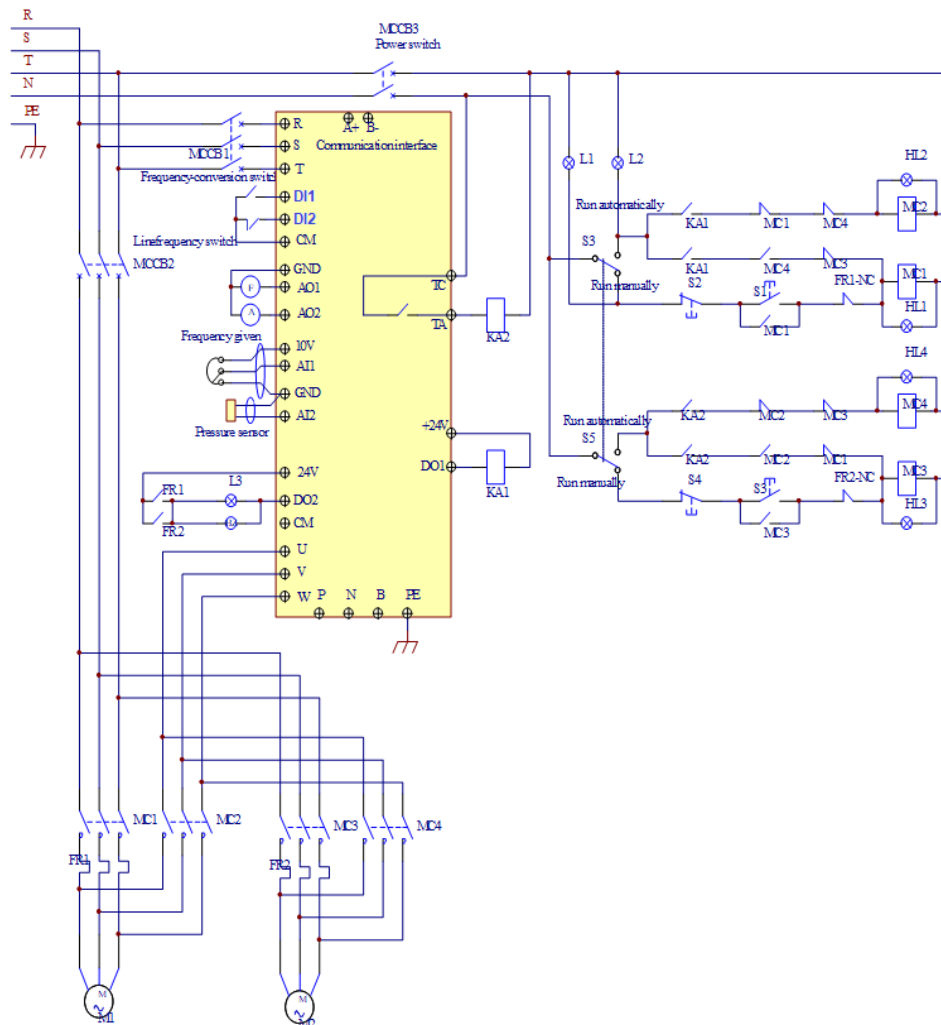
Uwaga: Silnika nie można czyścić wodą!

Dodatek 3. Przykład okablowania dla trybu 1 (FA00 – 1) regulacji PID



- Połączyć układ zgodnie z schematem sprawdzając poprawność jego połączenia. Włącznik MCCB3 załączony.
- Prosimy ustawić: F160=1 (przywrócenie nastaw fabrycznych), F114=10, F115=3, F203=9, F316=1 CM -DI1/NO/START/impulsowy, F317=2 CM-DI2/NC/STOP/impulsowy, F340=2, F406=2 (dla 4~20mA), F600=3, F601=2, F602=70, F603=70, F604=0,3, F605=0,3, F607=3, F608=140, F610=40, F707=(prąd silnika/prąd falownika)/100, F738=1,70, F741=1 (aktywować pod warunkiem że sygnał z sprzężenia mamy 4~20mA), F753=0, FA00=1, FA02=2 (przełącznik kodowania wejścia analogowego AI2 ustawić zgodnie z sygnałem sprzężenia zwrotnego), Sygnał sprzężenia podać na AI2, FA03= maksymalne ciśnienie ustawić jako zabezpieczenie instalacji, FA04=wartość zadana, FA05= ustawić minimalna dopuszczalna wartość ciśnienia, FA09=25 (minimalna częstotliwość), FA30=2, FA31=20, FA32=5, FA33=1, FA36=1, FA37=1, FA47=1, FA48=2
- Aby uruchomić tryb ręczny (manual) załączamy zasilanie sieciowe MCCB2. Kiedy naciśniemy S1 wystartuje pompa M1. Kiedy naciśniemy S2 zatrzymamy pompę M1. Kiedy naciśniemy S3 wystartuje pompa M2. Kiedy naciśniemy S4 zatrzymamy pompę M2.
- Aby uruchomić tryb automatyczny załączamy zasilanie sieciowe MCCB2, MCCB3 i przemiennika MCCB1.
- Podwójny przełącznik S3 przełączamy na tryb automatyczny (Running automatically).
- Aby wystartować pompę M1 wystarczy zewrzeć CM z DI1 (start w prawo), aby zatrzymać rozwieramy CM z DI2.
- Jeżeli ciśnienie nie jest wystarczające przemiennik przyspiesza do częstotliwości maksymalnej. Jeśli nadal ciśnienie jest zbyt małe to po czasie opóźnienia załączenia pompy głównej FA31, przemiennik wybiegiem zatrzyma pompę M1, i jednocześnie wystartuje pompę M2 bezpośrednio z sieci. Po czasie opóźnienia załączenia pompy regulowanej FA30 przemiennik wystartuje pompę M1, która będzie regulowana przemiennikiem.
- Jeżeli dwie pompy pracują jednocześnie, a ciśnienie jest zbyt duże przemiennik zaczyna pracować z minimalną częstotliwością. Jeśli ciśnienie jest nadal zbyt duże po czasie opóźnienia wyłączenia pompy głównej FA32 pompa M2 zostanie wyłączona.
- Jeżeli pracuje jedna pompa regulowana przemiennikiem na minimalnej częstotliwości to po czasie opóźnienia uśpienia FA10 przemiennik celem zmniejszenia zużycia energii i ochrony pompy zostanie zatrzymany. Przemiennik wejdzie w stan uśpienia, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat „SLP”.
- Jeżeli ciśnienie spadnie poniżej FA05 przemiennik wyjdzie automatycznie ze stanu uśpienia i zacznie normalną pracę.

Dodatek 4. Przykład okablowania dla trybu 2 (FA00 – 2) regulacji PID



- Połączyć układ zgodnie z schematem sprawdzając poprawność jego połączenia. Włącznik MCCB3 załączony.
- Prosimy ustawić: F160=1 (przywrócenie nastaw fabrycznych), F114=10, F115=3, F203=9, F316=1 CM -DI1/NO/START/impulsowy, F317=2 CM-DI2/NC/STOP/impulsowy, F340=2, F406=2 (dla 4~20mA), F600=3, F601=2, F602=70, F603=70, F604=0,3, F605=0,3, F607=3, F608=140, F610=40, F707=(prąd silnika/prąd falownika)/100, F738=1,70, F741=1 (aktywować pod warunkiem że sygnał z sprzężenia mamy 4~20mA), F753=0, FA00=2, FA02=2 (przełącznik kodowania wejścia analogowego AI2 ustawić zgodnie z sygnałem sprzężenia zwrotnego), Sygnał sprzężenia podać na AI2, FA03= maksymalne ciśnienie ustawić jako zabezpieczenie instalacji, FA04=wartość zadana, FA05= ustawić minimalna dopuszczalna wartość ciśnienia, FA09=25 (minimalna częstotliwość), FA30=2, FA31=20, FA32=5, FA33=1, FA36=1, FA37=1, FA47=2, FA48=1
- Aby uruchomić tryb ręczny (manual) załączamy zasilanie sieciowe MCCB2. Kiedy naciśniemy S1 wystartuje pompa M1. Kiedy naciśniemy S2 zatrzymamy pompę M1. Kiedy naciśniemy S3 wystartuje pompa M2. Kiedy naciśniemy S4 zatrzymamy pompę M2.
- Aby uruchomić tryb automatyczny załączamy zasilanie sieciowe MCCB2, MCCB3 i przemiennika MCCB1.
- Podwójny przełącznik S3 przełączamy na tryb automatyczny (Running automatically).
- Aby wystartować pompę M1 wystarczy zewrzeć CM z DI1 (start w prawo), aby zatrzymać rozwieramy CM z DI2.
- Sprawi to, że pompa regulowana M1 rozpocznie pracę. Jeżeli ciśnienie nie jest wystarczające przemiennik przyspiesza do częstotliwości maksymalnej. Jeśli nadal ciśnienie jest zbyt małe to po czasie opóźnienia załączenia pompy głównej FA31, przemiennik wybiegiem zatrzyma pompę M1, i jednocześnie wystartuje pompę M2 bezpośrednio z sieci. Po czasie opóźnienia załączenia pompy regulowanej FA30 przemiennik wystartuje pompę M1, która będzie regulowana przemiennikiem.
- Po czasie przełączenia FA25 wszystkie pompy zostają wybiegiem zatrzymane, a przekaźnik KA2 zostaje aktywowany. W tym momencie pompy regulowane M1 i M2 rozpoczynają pracę. Jeżeli ciśnienie nie jest wystarczające przemiennik przyspiesza do częstotliwości maksymalnej. Jeśli nadal ciśnienie jest zbyt małe to po czasie opóźnienia załączenia pompy głównej FA31, przemiennik wybiegiem zatrzyma pompę M2, i jednocześnie wystartuje pompę M1 bezpośrednio z sieci. Po czasie opóźnienia załączenia pompy regulowanej FA30 przemiennik wystartuje pompę M2, która będzie regulowana przemiennikiem.
- Jeżeli dwie pompy pracują jednocześnie a ciśnienie jest zbyt duże przemiennik zaczyna pracować z minimalną częstotliwością. Jeśli ciśnienie jest nadal zbyt duże po czasie opóźnienia wyłączenia pompy głównej FA32 pompa M2 zostanie wyłączona.
- Jeżeli pracuje jedna pompa regulowana przemiennikiem na minimalnej częstotliwości to po czasie opóźnienia uśpienia FA10 przemiennik celem zmniejszenia zużycia energii i ochrony pompy zostanie zatrzymany. Przemiennik wejdzie w stan uśpienia, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat „SLP”.
- Jeżeli ciśnienie spadnie poniżej FA05 przemiennik wyjdzie automatycznie ze stanu uśpienia i zacznie normalną pracę

Dodatek 5. Podłączenie przetwornika 4-20mA (dwuprzewodowego). Przykład podłączenia oraz parametryzacji przetwornicy:

Zworki wejść analogowych:

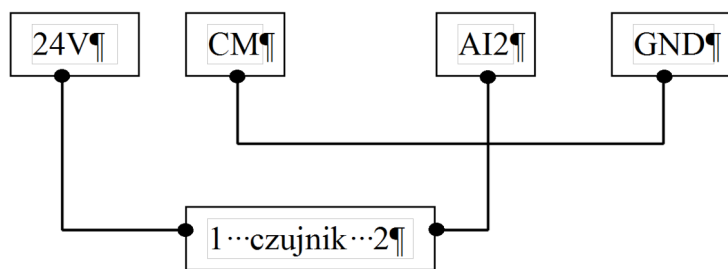
- 1 zworka do góry (ON)
- 2 zworka do góry (ON)

F106 – 2 (tryb sterowania)
F111 – 50 (max częstotliwość)
F112 – 0 (minimalna częstotliwość)
F114 – 30 (czas przyspieszania)
F115 – 30 (czas zwalniania)
F118 – 50 (częstotliwość znamionowa zasilania silnika)
F131 – 274 (wyświetlane wartości pracy: częstotliwość, prąd, wartość zadana i rzeczywista PID)
F132 – 72 (wyświetlanie wartości zatrzymania: częstotliwość zadana, wartość zadana i rzeczywista PID)
F137 – 0 (liniowa charakterystyka pracy)
F203 – 9 (sterowanie PID)
F208 – 1 (start / stop, zwarcie / rozwarcie CM – DI3)
F406 – 2 (określenie minimalnej wartości sygnału analogowego, tutaj jest to 4mA)
F607 – 3 (automatyczny dobór parametrów dynamicznych napięcia i prądu w przypadku przeciążenia)
F608 – 140 (prąd graniczny automatycznej korekcji parametrów) [%]
F609 – 140 (napięcie graniczne automatycznej korekcji parametrów) [%]
F610 – 60 (czas działania funkcji F607)
F613 – 1 (lotny start, aktywować jeśli istnieje zagrożenie restartu falownika na obracający się silnik)
F707 – (ustawić odpowiednią wartość, aby zabezpieczyć silnik przed przeciążeniem)
 $F707 = ((\text{prąd silnika}) / \text{prąd przemiennika}) * 100\%$
F727 – 1 (aktywowanie zabezpieczenia przed uruchomieniem bez obciążenia lub brakiem fazy na wyjściu, szczególnie ważne dla układów z wyłącznikami serwisowymi)
F737 – 1 (programowe ograniczenie prądu)
F738 – 1,70 (współczynnik ograniczenia prądu)
F741 – 1 (kontrola wejścia analogowego)
F753 – 0 (silnik bez obcego chłodzenia)
F800 – 2 (aktywacja autotuningu silnika)
F801 – moc silnika
F802 – napięcia zasilania silnika
F803 – prąd znamionowy silnika
F805 – prędkość znamionowa silnika
F810 – częstotliwość znamionowa zasilania silnika
Po wpisaniu parametrów silnika z tabliczki znamionowej proszę nacisnąć zielony przycisk RUN, pojawi się napis TEST. Po pomiarze, który powinien trwać do około 1 minuty, napęd jest gotowy do pracy.
FA00 – 0 (pojedyncza pompa)
FA01 – 0 (źródło zadawania FA04)
FA02 – 2 (źródło sprzężenia PID AI2)
FA03 – 80 (wyznaczyć maksymalną wartość sprzężenia czyli maksimum ciśnienia)
FA04 - obliczyć według wzoru (dla przykładu 70%)
FA05 – 60 (wyznaczyć minimalną wartość sprzężenia czyli minimum ciśnienia , bardzo ważne dla aktywnej funkcji uśpienia)
FA06 – 1 (ujemne sprzężenie)
FA07 – 0 (aktywna funkcja uśpienia)
FA09 – 39 (minimalna częstotliwość dla PID)
FA10 – 60 (czas opóźnienia uśpienia)
FA11 – 1 (czas opóźnienia aktywacji)
FA12 – 50 (max. częstotliwość PID)
FA33 – 1 (zwalnianie po rampie)
Pozostałe kody z zakresu FA należy ustawić w zależności od potrzeb obiektowych.

Podłączenie:

- zworka pomiędzy GND i CM
- przetwornik podłączony pomiędzy 24V i AI2

Należy pamiętać o biegunowości przetwornika czyli 24V pod „+” przetwornika, a AI2 pod „-” przetwornika.



Obliczanie parametru FA04 dla sygnału sprzężenia 4-20mA:

wzór: $(\max - \min) / 10 = (\text{wartość zadana} - \min) / X$

max - maksymalna wartość przetwornika ciśnienia np.: 6bar

min - minimalna wartość przetwornika ciśnienia np.: 0Bar

wartość zadana np.: 4,2bar

$(6-0) / 10 = (4,2-0) / X$

$6 / 10 = 4,2 / X$

$6X = 42$

$6X = 42$

$X = 7$

$FA04 = X \cdot 10 = 70\%$

Dodatek 6. Podłączenie przetwornika 0-10V (trójprzewodowego). Przykład podłączenia oraz parametryzacji przetwornicy:

Zworki wejść analogowych:

- 1 zworka na dół (OFF)

- 2 zworka do góry (ON)

F106 – 2 (tryb sterowania)

F111 – 50 (max częstotliwość)

F112 – 0 (minimalna częstotliwość)

F114 – 30 (czas przyspieszania)

F115 – 30 (czas zwalniania)

F118 – 50 (częstotliwość znamionowa zasilania silnika)

F131 – 274 (wyświetlane wartości pracy: częstotliwość, prąd, wartość zadana i rzeczywista PID)

F132 – 72 (wyświetlanie wartości zatrzymania: częstotliwość zadana, wartość zadana i rzeczywista PID)

F137 – 0 (liniowa charakterystyka pracy)

F203 – 9 (sterowanie PID)

F208 – 1 (start / stop, zwarcie / rozwarcie CM – DI3)

F406 – 0,1 (określenie minimalnej wartości sygnału analogowego)

F607 – 3 (automatyczny dobór parametrów dynamicznych napięcia i prądu w przypadku przeciążenia)

F608 – 140 (prąd graniczny automatycznej korekcji parametrów) [%]

F609 – 140 (napięcie graniczne automatycznej korekcji parametrów) [%]

F610 – 60 (czas działania funkcji F607)

F613 – 1 (lotny start, aktywować jeśli istnieje zagrożenie restartu falownika na obracający się silnik)

F707 – (ustawić odpowiednią wartość, aby zabezpieczyć silnik przed przeciążeniem)

$F707 = ((\text{prąd silnika}) / \text{prąd przemiennika}) \cdot 100\%$

F727 – 1 (aktywowanie zabezpieczenia przed uruchomieniem bez obciążenia lub brakiem fazy na wyjściu, szczególnie ważne dla układów z wyłącznikami serwisowymi)

F737 – 1 (programowe ograniczenie prądu)

F738 – 1,70 (współczynnik ograniczenia prądu)

F753 – 0 (silnik bez obcego chłodzenia)

F800 – 2 aktywacja autotuning silnika

F801 – moc silnika

F802 – napięcia zasilania silnika

F803 – prąd znamionowy silnika

F805 – prędkość znamionowa silnika

F810 – częstotliwość znamionowa silnika

Po wpisaniu parametrów silnika z tabliczki znamionowej proszę nacisnąć zielony przycisk RUN, pojawi się napis TEST. Po pomiarze, który powinien trwać do około 1 minuty, napęd jest gotowy do pracy.

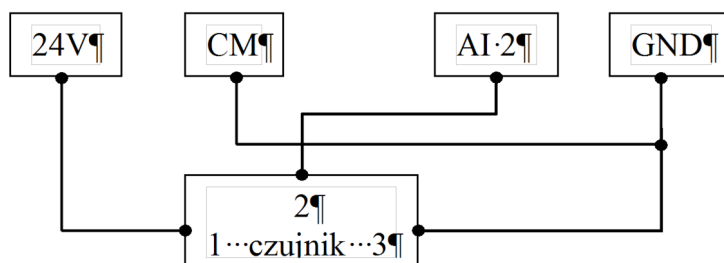
FA00 – 0 (pojedyncza pompa)
 FA01 – 0 (źródło zadawania FA04)
 FA02 – 2 (źródło sprzężenia PID AI2)
 FA03 – (wyznaczyć maksymalną wartość sprzężenia czyli maksimum ciśnienia)
 FA04 - obliczyć według wzoru (dla przykładu 50%)
 FA05 – (wyznaczyć minimalną wartość sprzężenia czyli minimum ciśnienia , bardzo ważne dla aktywnej funkcji uśpienia)
 FA06 – 1 (ujemne sprzężenie)
 FA07 – 0 (aktywna funkcja uśpienia)
 FA09 – 39 (minimalna częstotliwość dla PID)
 FA10 – 60 (czas opóźnienia uśpienia)
 FA11 – 1 (czas opóźnienia aktywacji)
 FA12 – 50 (max. częstotliwość PID)
 FA33 – 1 (zwalnianie po rampie)
 Pozostałe kody z zakresu FA należy ustawić w zależności od potrzeb obiektowych.

Podłączenie:

- zworka pomiędzy GND i CM

- przetwornik podłączony pomiędzy 24V i GND (zasilanie), sygnał podany na AI2

Należy pamiętać o biegunowości przetwornika, czyli 24V pod „+” przetwornika, GND pod „-”, przetwornika, a AI2 pod wyjście analogowe przetwornika.



Obliczanie parametru FA04 dla sygnału sprzężenia 0-10V:

wzór: $(\max - \min) / 0 = (\text{wartość zadana} - \min) / X$

max - maksymalna wartość przetwornika ciśnienia np.: 10Bar

min – minimalna wartość przetwornika ciśnienia np.: 0Bar

wartość zadana np.: 5bar

$(10-0)/10=(5-0)/X$

$10/10=5/X$

$10X=50$

$X=5$

$FA04=X*10=50$

Dodatek 7. Aplikacja sterowania układem wentylacji:

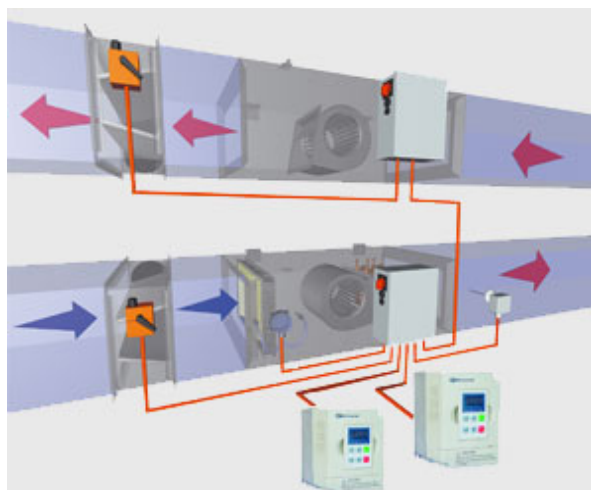
F106 – 2 (tryb sterowania skalarny, wektorowy w takich układach nie będzie pracował poprawnie)

F111 – 50 (maksymalna częstotliwość wynika z zapotrzebowania na wydajność wentylatora, oraz możliwości obciążenia silnika i przemiennika)

F112 – 0 (minimalna częstotliwość wynika z charakterystyki wydajności wentylatora oraz chłodzenia silnika (zazwyczaj to 35Hz). W tym kodzie ustawiana dla sterowania cyfrowego, dla sterowania analogowego w kodzie F401)

F114 – 30 czas przyspieszania ustawić na tyle długi, aby nie dochodziło do przeciążenia

F115 – 60 czas zwalniania powinien być długi ponieważ bezwładność układów wentylatorowych jest duża i generowana przez silnik energia musi zostać rozproszona w samym przemienniku.



F118 – 50 (częstotliwość znamionowa zasilania silnika)
 F137 – 1 (charakterystyka pracy) lub 3 (auto korekcja momentu, energooszczędna. Wymaga wykonania autotuningu silnika jak w punkcie 1). Charakterystyka z autokorekcją momentu jest zalecana szczególnie dla układów działających na granicy obciążenia i/lub znacznie powyżej znamionowego punktu pracy silnika np. >60Hz
 F607 – 3 (automatyczny dobór parametrów dynamicznych napięcia i prądu w przypadku przeciążenia)
 Dla regulacji częstotliwości >1,2*częstotliwości znamionowej silnika sugerujemy F607=0
 F608 – 140 (prąd graniczny automatycznej korekcji parametrów) [%]
 F609 – 140 (napięcie graniczne automatycznej korekcji parametrów) [%]
 F610 – 60 (czas działania funkcji F607)
 F613 – 1 (lotny start, czyli przejmowanie obracającego się silnika)
 F707 – (ustawić odpowiednią wartość, aby zabezpieczyć silnik przed przeciążeniem) [%]
 $F707 = ((\text{prąd silnika}) / \text{prąd przeniennika}) * 100\%$
 F727 – 1 (aktywowanie zabezpieczenia przed uruchomieniem bez obciążenia lub brakiem fazy na wyjściu, szczególnie ważne dla układów z wyłącznikami serwisowymi)
 W przypadku kiedy będzie się pojawiał błąd PFO przy starcie lub zwalnianiu prosimy o zwiększenie dynamiki układu (skrócić czasy przyspieszania i zwalniania) lub wyłączenie kontroli (F727-0).
 F737 – 1 (programowe ograniczenie prądu)
 F738 – 1,70 (współczynnik ograniczenia prądu)
 F753 – 0 (silnik bez obcego chłodzenia)
 F800 – 2 (aktywacja autotuningu silnika)
 F801 – moc silnika
 F802 – napięcia zasilania silnika
 F803 – prąd znamionowy silnika
 F805 – prędkość znamionowa silnika
 F810 – częstotliwość znamionowa silnika
 Po wpisaniu parametrów silnika z tabliczki znamionowej proszę nacisnąć zielony przycisk RUN, pojawi się napis TEST. Po pomiarze, który powinien trwać do około 1 minuty, napęd jest gotowy do pracy.
 Co do szczegółów prosimy odnosić się do pełnej instrukcji w wersji papierowej lub dostępnej na stronie internetowej: www.hfinverter.com

Przykładowe aplikacje z dodatków należy traktować, jako przykłady ustawień. Dodatki stanowią pomoc i mają zwracać uwagę na ważne kody. Nie zwalnia to aplikanta od zapoznania się z pełną instrukcją oraz z posiadania wiedzy na temat techniki napędowej i aplikacji które wykonuje. Podane wartości należy zweryfikować z rzeczywistym układem!

Dodatek 8. Kody błędów.

W przypadku wystąpienia błędu, użytkownik może odczytać jego kod, oraz wartości prądu, napięcia i częstotliwości w momencie jego wystąpienia. Wartości te zapisane są w funkcjach F708~F719. Gdy falownik wyświetli błąd nie należy od razu go kasować. Należy najpierw znaleźć wszystkie przyczyny wystąpienia błędu i usunąć je przed resetem oraz ponownym uruchomieniem falownika.

UWAGA!

Usilne kasowanie błędu bez wyeliminowania przyczyny może doprowadzić do uszkodzenia przeniennika częstotliwości i nie stanowi rozwiązania problemu.

Dodatek 8.1. Tabela błędów

| Kod błędu | Opis | Przyczyna | Rozwiązanie |
|--------------------------|---|---|---|
| Revisable when stop | Zakaz modyfikacji funkcji | - funkcji nie można modyfikować podczas pracy przeniennika | - modyfikacji prosimy dokonywać w stanie wstrzymania (zatrzymany układ) |
| Not open password | Złe hasło, lub nieprawidłowa wartość funkcji | - Błąd pojawi się, jeżeli wartość funkcji nie będzie prawidłowa | - Sprawdzić czy funkcja jest zgodna z ustawieniami opisanymi w instrukcji |
| | | - Złe wprowadzone hasło zabezpieczające | - Jeśli zapomnieliśmy hasła, przeniennik należy odesłać do serwisu celem jego usunięcia |
| | | - Próba zmiany ustawień podczas pracy przeniennika | - większość ustawień przeniennika można zmieniać tylko w przypadku kiedy przeniennik jest zatrzymany. |
| Read only non-modifiable | Funkcja nieedytowalna – możliwy tylko odczyt | Są to funkcje które można tylko odczytywać. Nie można ich edytować. | |
| OC | Przetężenie sprzętowe (wynika z ochrony elementów przeniennika) | - Zbyt krótki czas przyspieszania | - wydłużyć czas przyspieszania (F114) |
| | | - Zwarcie w obwodzie wyjściowym - Zbyt mała moc przeniennika | - sprawdzić stan przewodów zasilających silnik; stan izolacji uzwojeń silnika |

| | | | |
|------------|---|--|---|
| OC1 | Przetężenie programowe (deklarowane w kodach F737 i F738) | | - sprawdzić prąd znamionowy silnika i na tej podstawie dobrać przemiennik |
| OC2 | Przetężenie prądowe | - Zablokowany wirnik silnika - Błędny pomiar - Źłe zadeklarowane parametry silnika - Restart obracającego się silnika | - sprawdzić, obciążenie silnika - zmniejszyć wartość kompensacji momentu U/f (F136...F151) - sprawdzić poprawność pomiaru prądu - sprawdzić parametry silnika i przeprowadzić od nowa procedurę autotuningu - restartować silnik po całkowitym zatrzymaniu |
| OL1 | Przeciążenie falownika | Za duże obciążenie przemiennika | - Zmniejszyć obciążenie |
| OL2 | Przeciążenie silnika | Za duże obciążenie silnika | - Sprawdzić poprawność pomiaru - Zwiększyć wydajność falownika (F706) - Wymienić falownik i/lub silnik na mocniejszy |
| OE | Przepięcie DC | - Napięcie zasilające za wysokie - Za duża bezwładność obciążenia - Za krótki czas zwalniania - Źłe skonfigurowane parametry regulatora PID - Pojawienie się zmiennej bezwładności silnika | - Sprawdzić poziom napięcia zasilającego - Dodać rezystor hamujący - Zwiększyć czas zwalniania - Poprawnie skonfigurować parametry regulatora PID - Sprawdzić charakter obciążenia, zastosować rezystor, zmniejszyć oscylacje momentu lub szybkość ich narastania |
| LU | Zbyt niska wartość napięcia zasilającego | - złe parametry napięcia zasilającego - zła jakość połączeń elektrycznych | - Sprawdzić parametry napięcia zasilającego - Sprawdzić połączenia elektryczne. |
| PFI | Złe parametry napięcia wejściowego | Asymetria napięcia zasilającego | - Sprawdzić napięcie wejściowe, głównie obecność wszystkich faz - Sprawdzić poprawność ustawienia parametrów |
| PFO | Brak fazy wyjściowej lub obciążenia | - brak podłączenia silnika - luźny lub wypięty przewód silnikowy - uszkodzone uzwojenie silnika | - podłączyć silnik - sprawdzić okablowanie - sprawdzić silnik |
| OH | Przegrzanie radiatora | - Za wysoka temperatura otoczenia - Zbyt zabrudzony radiator - Słaba wentylacja w miejscu instalacji - Uszkodzony wentylator - Zbyt wysoka częstotliwość nośna lub za duża kompensacja momentu | - Poprawić wentylację w szafie sterowniczej - Oczyszczyć radiator - Zainstalować zgodnie z wymaganiami - Wymienić wentylator - Zmniejszyć częstotliwość kluczowania lub charakterystykę kompensacji momentu |
| OH1 | Przegrzanie uzwojeń silnika | - Za wysoka temperatura otoczenia - Słaba wentylacja w miejscu instalacji - Uszkodzony wentylator | - sprawdzić warunki pracy silnika - zastosować obce chłodzenie - oczyścić system chłodzenia - sprawdzić silnik |
| Err | Błąd wewnętrzny/programowy (Err) | Kontakt z serwisem | Kontakt z serwisem |
| Err1 | Złe hasło, lub nieprawidłowa wartość funkcji | - Błąd pojawi się, jeżeli wartość funkcji nie będzie prawidłowa - Źle wprowadzone hasło zabezpieczające Próba zmiany ustawień podczas pracy przemiennika | - Sprawdzić czy funkcja jest zgodna z ustawieniami opisanymi w instrukcji - Jeśli zapomnieliśmy hasła, przemiennik należy odesłać do serwisu celem jego usunięcia - większość ustawień przemiennika można zmieniać tylko w przypadku kiedy przemiennik jest zatrzymany. |
| Err2 | Złe parametry pomiaru silnika (autotuningu) | - Niepodłączony silnik do przemiennika - Źle podłączony silnik do przemiennika | Sprawdzić podłączenie silnika i skorygować ewentualne błędy. |
| Err3 | Sygnał pojawienia się prądu przed rozruchem | - Przemiennik wykrył przepływający prąd przed podaniem sygnału start | - Sprawdzić czy szyna łącząca płytę sterującą Control PCB z płytą mocy Power PCB nie jest wypięta. - Kontaktować się z serwisem |
| Err4 | Brak pomiaru prądu | - Uszkodzenie czujnika pomiaru prądu - Niewłaściwe lub brak połączenia między płytą Power PCB (płytą mocy) a Control PCB (płytą sterującą) | - Kontaktować się z serwisem - Sprawdzić czy szyna łącząca obie płyty nie jest „luźna” |
| Err5 | Złe parametry regulatora PID | Źle sparametryzowany regulator PID | Sprawdzić ustawienia i zoptymalizować |
| AErr | Brak sygnału analogowego (rozłączenie) | - wypięty lub przerwany przewód wejścia analogowego - uszkodzenie źródła sygnału analogowego | - Sprawdzić oprzewodowanie oraz połączenia - Sprawdzić źródło sygnału i ewentualnie wymienić |
| EP/EP2/EP3 | Bieg jałowy | - uszkodzenie przeniesienia napędu - suchobieg pompy (brak wody) - zmiana obciążenia lub uszkodzenie | -Sprawdzić przeniesie napędu (np pasek) - sprawdzić czy jest woda - sprawdzić obciążenie (FA26) |
| nP | Przekroczenie granicznej wartości ciśnienia | - zbyt wysokie ciśnienie (ujemne sprężenie) - zbyt niskie ciśnienie (dodatnie sprężenie) | - zmniejszyć częstotliwość minimalna PID (FA09) |
| ESP | Stop awaryjny | Dla sterowania 2 lub 3 przewodowego pojawi się w chwili wciśnięcia przycisku „STOP” lub w chwili aktywowania/dezaktywowania wejścia cyfrowego zaprogramowanego jako stop awaryjny. | - uszkodzenie przycisku klawiatury - sprawdzić czy na wejście awaryjnego zatrzymania nie ma podanego sygnału lub dezaktywowanego (w zależności od logiki działania) |

| | | | |
|------|---|--|--|
| CE | Przekroczenie czasu między poleceniami | <ul style="list-style-type: none"> - uszkodzenie magistrali komunikacyjnej - zakłócenia komunikacyjne - zbyt długi czas pomiędzy poleceniami wysyłanymi z PC/PLC | <ul style="list-style-type: none"> - sprawdzić fizycznie stan połączeń - na końcach magistrali wstawić terminatory - sprawdzić konfigurację mastera |
| FL* | Przekroczenie czasu odtwarzania prędkości lotnego startu | <ul style="list-style-type: none"> - przemiennik nie jest w stanie przejść z funkcji lotnego startu do normalnej pracy w czasie F619 | <ul style="list-style-type: none"> - zbyt krótki czas odtwarzania prędkości F619 (ustawiać w granicach 30~120s) - skontaktować się z serwisem |
| Err6 | Aktywacja funkcji Watchdog | <ul style="list-style-type: none"> - uszkodzenie zewnętrznego elementu (czujnika) - błąd kontrolowanego elementu (np. układ jest zatrzymany) | <ul style="list-style-type: none"> - sprawdzić zewnętrzny element (czujnik) - sprawdzić czy kontrolowany element pracuje poprawnie |
| GP | Zabezpieczenie doziemienia (nie dotyczy przemienników 1-fazowych) | <ul style="list-style-type: none"> - uszkodzenie przewodu silnikowego, zwarcie do ziemi - uszkodzenie izolacji silnika, zwarcie do ziemi - uszkodzenie przemiennika | <ul style="list-style-type: none"> - wymiana przewodu na nowy - naprawa uszkodzonego silnika - kontakt z serwisem |
| PCE | Niepokojące błędy dotyczące silnika PMSM | <ul style="list-style-type: none"> - błędy w pomiarze parametrów silnika - zbyt duże obciążenie | <ul style="list-style-type: none"> - wykonać prawidłowy pomiar parametrów silnika - zmniejszyć obciążenie |
| EEEP | Błąd zapisu/odczytu EEPROM | <ul style="list-style-type: none"> - otaczająca interferencja (zakłócenia) - Uszkodzenie pamięci EEPROM | <ul style="list-style-type: none"> - wyeliminować zakłócenia - kontakt z serwisem |
| PP | Brak sygnału analogowego (rozłączenie) dla sprzężenia PID | <ul style="list-style-type: none"> - wypięty lub przerwany przewód wejścia analogowego - uszkodzenie źródła sygnału analogowego | <ul style="list-style-type: none"> - Sprawdzić oprzewodowanie oraz połączenia - Sprawdzić źródło sygnału i ewentualnie wymienić |
| SLP | Uśpienie dla PID | <ul style="list-style-type: none"> - brak zapotrzebowania/rozbioru, układ oczekuje na spadek parametru pracy poniżej minimum | W wyniku sterowania PID częstotliwość robocza była równa FA09 przez czas FA10. |
| EP4 | Wykrycie suchobiegu | <ul style="list-style-type: none"> - brak czynnika na wlocie - zamknięcie obwodu | <ul style="list-style-type: none"> - sprawdź obwód wejściowy do pompy (pomp), - sprawdź, czy zawory wlotowe są otwarte, - sprawdź, czy w rurze wlotowej jest woda |
| CE1 | Rozłączenie klawiatury | Odlączenie klawiatury zewnętrznej dla F930>0 | <ul style="list-style-type: none"> - odłączenie klawiatury od falownika - uszkodzenie przewodu klawiatury - uszkodzenie klawiatury |
| SLP1 | Uśpienie dla PID przetwornika wlotu | <ul style="list-style-type: none"> - brak zapotrzebowania/rozbioru, układ oczekuje na spadek parametru pracy poniżej minimum | W wyniku sterowania PID częstotliwość robocza była równa FA09 przez czas FA10. |
| nP1 | Przekroczenie ciśnienia przetwornika wlotu | <ul style="list-style-type: none"> - zbyt wysokie ciśnienie (ujemne sprzężenie) - zbyt niskie ciśnienie (dodatnie sprzężenie) | - zmniejszyć częstotliwość minimalna PID (FA09) |
| EP5 | Wykrycie suchobiegu przetwornika wlotu | <ul style="list-style-type: none"> - brak czynnika na wlocie - zamknięcie obwodu | <ul style="list-style-type: none"> - sprawdź obwód wejściowy do pompy (pomp), - sprawdź, czy zawory wlotowe są otwarte, - sprawdź, czy w rurze wlotowej jest woda |
| AEr0 | Rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wylotu | <ul style="list-style-type: none"> - wypięty lub przerwany przewód wejścia analogowego - uszkodzenie źródła sygnału analogowego | <ul style="list-style-type: none"> - Sprawdzić oprzewodowanie oraz połączenia - Sprawdzić źródło sygnału i ewentualnie wymienić |
| EP6 | Wykrycie wycieku | <ul style="list-style-type: none"> - pęknięcie rury/otwarcie wylotu - niedrożność lub przymknięcie zaworu | <ul style="list-style-type: none"> - sprawdź rury. - sprawdź niedrożność w obwodzie lub częściowo zamknięte zawory. |
| FILL | Nieudana próba napełniania | <ul style="list-style-type: none"> - otwarte wyloty - pęknięta rura | - sprawdź instalację rurociągu. |
| ErAT | Błąd autostrojenia pompy | <ul style="list-style-type: none"> - brak zaworu zwrotnego - otwarty wylot | - autotuning zakończył się bez znalezienia punktu ciśnienia zaworu zwrotnego. |
| AEr1 | Rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wlotu | <ul style="list-style-type: none"> - wypięty lub przerwany przewód wejścia analogowego - uszkodzenie źródła sygnału analogowego | <ul style="list-style-type: none"> - Sprawdzić oprzewodowanie oraz połączenia - Sprawdzić źródło sygnału i ewentualnie wymienić |
| ErT0 | Nieprawidłowe ustawienia kalendarza/zegara | <ul style="list-style-type: none"> - wykluczające się czynności harmonogramu kalendarza | - przejrzyj parametry grupy FDxx. |
| ErJA | Zablokowanie pompy | <ul style="list-style-type: none"> - ciało stałe blokujące lub utrudniające pracę pompy | - sprawdź, czy ciało stałe nie blokuje wirnika pompy |
| SSLP | niewystarczające nasłonecznienie/uśpienie (SSLP) | <ul style="list-style-type: none"> - zbyt mała eksploracja słońca w stosunku do zapotrzebowania na moc | <ul style="list-style-type: none"> - brak działań naprawczych, sprawdź FB56, FB55 lub FB57. <p>W wyniku sterowania PID częstotliwość robocza była równa FA09 przez czas FA10.</p> |
| Er71 | Przekroczenie czasu oczekiwania (Timeout) | Podczas procesu kopiowania/zapisu po upływie czasu 3s układ nie uzyska poprawnej odpowiedzi | Dotyczy zewnętrznego copystika lub klawiatury z pamięcią RAM. |
| Er72 | Zapis podczas pracy | Próba zapisu, kiedy układ miał podany sygnał RUN (w czasie pracy) | |

| | | | |
|------|---|---|--|
| Er73 | Kopiowanie/zapis bez odblokowania zabezpieczenia hasłem | Należy znać i odblokować hasło urządzenia w F100, które daje możliwość kopiowania/zapisu | |
| Er74 | Próba zapis pomiędzy różnymi modelami | Brak zgodności kodów kopia/zapis, poziomów napięć, mocy wersji oprogramowania. Zapis zostaje zablokowany. | |
| Er75 | Kopiowanie/zapis zabronione | F638=0 | |
| E001 | Dwa falowniki mają ten sam adres | Sprawdzić adresy urządzeń zmieniać powielający się | Kiedy korzystamy z sterowania master / slave po wewnętrznej magistrali CAN i wystąpi błąd w ustawieniach, falownik może wyświetlić komunikat o błędzie |
| E002 | Master wygeneruje błąd kiedy FA55 \neq 0, a rzeczywista liczba pomp slave jest mniejsza niż FA55, | Zadeklarować rzeczywistą liczbę pomp slave | |
| E003 | Błąd wewnętrznej komunikacji CAN | Zrestartować układ i sprawdzić stan magistrali | |
| E004 | master wygeneruje błąd kiedy FA55 \neq 0, a rzeczywista liczba pomp slave jest większa niż FA55 | Zadeklarować rzeczywistą liczbę pomp slave | |

* Jeśli układ nie może wystartować z aktywną funkcją lotnego startu (błąd FL), należy układ zatrzymać, deaktywować lotny start, zatrzymany silnik, uruchomić i ponownie zatrzymać. Aktywować lotny start i sprawdzić czy układ działa poprawnie. Jeśli mamy nadal problemem z lotnym startem należy funkcję deaktywować i układ zabezpieczyć hamowaniem przed startem (F600-1, F602-50, F604-20).

Lotny start lub hamowanie DC przed startem muszą być aktywne tylko w przypadku gdzie mamy duże bezwładności i możliwość restartu na obracający się silnik.

Dodatek 8.2. Możliwe awarie i środki ich przeciwdziałania.

| | | |
|---|--|--|
| Silnik nie pracuje | Zła jakość połączeń kablowych lub złe podłączenie okablowania | Sprawdzić jakość połączeń elektrycznych. Sprawdzić prawidłowość podłączenia układu. |
| | Uszkodzenie silnika | Sprawdzić czy silnik jest sprawny. |
| | Przeciążenie | Zmniejszyć obciążenie silnika |
| | Pojawienie się komunikatu błędu | Sprawdzić jaki to jest błąd, wyeliminować przyczynę i skasować komunikat błędu |
| Zły kierunek pracy silnika | Niezgodne podłączenie zacisków wyjściowych U, V, W z silnikiem | Sprawdzić i ewentualnie poprawić |
| | Złe zdefiniowany kierunek w kodzie przemiennika | Sprawdzić konfigurację kierunku w kodach przemiennika |
| Silnik pracuje, ale zmiana prędkości nie jest możliwa | Błędnie zdefiniowane parametry zadawania częstotliwości | Skorygować odpowiednie parametry |
| | Przeciążenie | Zmniejszyć obciążenie silnika |
| | Złe okablowanie | Sprawdzić czy okablowanie jest prawidłowe dla danego układu i ewentualnie poprawić. |
| Nieprawidłowa prędkość obrotowa silnika | Złe zmierzona prędkość obrotowa silnika | Sprawdzić pomiar i skonfrontować z danymi z tabliczki znamionowej |
| | Złe ustawiona prędkość w przemienniku | Sprawdzić czy zadana prędkość jest poprawna |
| | Złe skonfigurowany napęd | Sprawdzić czy poprawnie wprowadzono dane silnika z tabliczki |
| | Złe napięcie wyjściowe przemiennika | Sprawdzić poprawność ustawienia charakterystyki U/f |
| Niestabilna praca silnika | Zbyt duże obciążenie | Zmniejszyć obciążenie |
| | Zbyt duże zmiany obciążenia | Ograniczyć wielkość zmian obciążenia, zwiększyć wydajność przemiennika |
| | Awaria silnika | Sprawdzić i ewentualnie wymienić |
| | Brak fazy napięcia wyjściowego przemiennika | Poprawić okablowanie układu |
| Błąd zasilania | Zbyt duże obciążenie prądowe w stosunku do zainstalowanego okablowania | Sprawdzić okablowanie i jakość połączeń |
| | | Sprawdzić wyłącznik główny |
| | | Zmniejszyć obciążenie |
| | | Sprawdzić jakie błędy pokazuje przemiennik |
| Przemiennik nie zapamiętuje ustawień po zdjęciu zasilania | Dotyczy sytuacji kiedy parametryzacja jest realizowana za pomocą PLC lub PC (Intcom) | W kodzie F219 ustawić wartość „0”. |

Dodatek 8.3. Tabela zawierająca parametry wyświetlane w kodach od F708 do F710

| Parametr wyświetlany | Opis parametru |
|----------------------|--|
| 02: | przekroczenie prądu wyjściowego lub zwarcie(OC) |
| 03: | przekroczenie napięcia na szynie DC (OE) |
| 04: | niewłaściwe parametry napięcia zasilania (PFI) |
| 05: | przeciążenie przemiennika (OL1) |
| 06: | niskie napięcie zasilania (LU) |
| 07: | przegrzanie przemiennika (OH) |
| 08: | przeciążenie silnika (OL2) |
| 09: | błąd (Err) |
| 10: | (LL) |
| 11: | zewnętrzny błąd awarii (ESP) |
| 12: | wykrycie prądu przed rozruchem (Err3) |
| 13: | odłączony silnik podczas autotuningu (Err2) |
| 15: | brak pomiaru prądu (Err4) |
| 16: | programowe przekroczenie prądu wyjściowego (OC1) |
| 17: | brak fazy wyjściowej lub brak obciążenia (PFO) |
| 18: | rozłączenie wejścia analogowego (AErr) |
| 19: | bieg jałowy (EP3) |
| 20: | bieg jałowy (EP/EP2) |
| 21: | przerwanie sygnału sprzężenia PID (PP) |
| 22: | przekroczenie wartości granicznej ciśnienia (nP) |
| 23: | złe parametry PID (Err5) |
| 24: | uśpienie dla PID (SLP) |
| 25: | wykrycie suchobiegu (EP4) |
| 26: | zabezpieczenie doziemienia (GP) |
| 32: | Niepokojące błędy dotyczące silnika PMSM (PCE) |
| 35: | zabezpieczenie PTC – przegrzanie silnika (OH1) |
| 45: | przerwanie komunikacji modbus (CE) |
| 46: | błąd lotnego startu (FL) |
| 47: | błąd zapisu/odczytu EEPROM (EEEP) |
| 49: | zadziałanie funkcji Watchdog (Err6) |
| 53: | rozłączenie klawiatury (CE1) |
| 55: | uśpienie dla PID przetwornika wlotu (SLP1) |
| 56: | przekroczenie ciśnienia przetwornika wlotu (nP1) |
| 57: | wykrycie suchobiegu przetwornika wlotu(EP5) |
| 58: | rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wylotu (AEr0) |
| 67: | przetężenie prądowe po stronie wyjściowej (OC2) |
| 69: | wykrycie wycieku (EP6) |
| 71: | nieudana próba napełniania (FILL) |
| 72: | błąd autostrojenia pompy (ErAT) |
| 73: | rozłączenie wejścia analogowego przetwornika wlotu (AEr1) |
| 74: | nieprawidłowe ustawienia kalendarza/zegara (ErT0) |
| 75: | zablokowanie pompy (ErJA) |
| 76: | niewystarczające nasłonecznienie/uśpienie (SSLP) |

Dodatek 9. Dobór modułów i rezystorów hamujących.

W przemiennikach przy dynamicznym hamowaniu należy opcjonalnie zastosować dodatkowo rezystor hamujący spełniający parametry techniczne podane w poniższej tabeli lub chopper i rezystor hamujący.

| Model przemiennika częstotliwości | Zasilanie [V] | Moc znamionowa silnika [kW] | Minimalny opór rezystora hamującego [Ω] | Minimalna moc rezystora [W] |
|-----------------------------------|---------------|-----------------------------|--|-----------------------------|
| EM30-0004S2 | 1f ~230 | 0.4 | 80 | 80 |
| EM30-0007S2 | | 0.75 | 65 | 65 |
| EM30-0015S2 | | 1.5 | 45 | 45 |
| EM30-0022S2 | | 2.2 | 35 | 35 |
| EM30-0004T2 | 1f ~230 | 0.4 | 80 | 50 |
| EM30-0007T2 | | 0.75 | 65 | 100 |
| EM30-0015T2 | | 1.5 | 45 | 150 |
| EM30-0022T2 | | 2.2 | 35 | 250 |
| EM30-0030T2 | | 3.0 | 30 | 300 |
| EM30-0040T2 | | 4.0 | 25 | 400 |

| | | | | |
|-------------|---------|------|-----|------|
| EM30-0055T2 | | 5.5 | 20 | 550 |
| EM30-0007T3 | 3f ~400 | 0.75 | 150 | 75 |
| EM30-0015T3 | | 1.5 | 100 | 150 |
| EM30-0022T3 | | 2.2 | 100 | 250 |
| EM30-0030T3 | | 3.0 | 66 | 300 |
| EM30-0040T3 | | 4.0 | 66 | 400 |
| EM30-0055T3 | | 5.5 | 66 | 550 |
| EM30-0075T3 | | 7.5 | 66 | 750 |
| EM30-0110T3 | | 11 | 40 | 1100 |

Uwaga: Dla dużych bezwładności zaleca się stosowanie rezystorów hamujących o większej mocy. Standardowo zaleca się stosowanie rezystorów odpowiadających 20% mocy znamionowej przemiennika.

Opór rezystorów nie może być mniejszy od minimalnego. Moc dobieranych rezystorów hamujących jest uzależniona od ich rezystancji, częstotliwości hamowań, bezwładności obciążenia, dynamiki itp. Im mniejszy opór tym skuteczność hamowania jest większa, ale również moc wydzielona na rezystorze będzie większa. Doboru zewnętrznych modułów hamujących innych od katalogowo dobranych trzeba dokonać na podstawie przewidywanych oporów rezystorów hamujących (tym samym prądów) oraz mocy jaka będzie wydzielana w czasie (dynamika hamowania, bezwładność, itp.).

Do obliczenia prądu maksymalnego podczas hamowania dla układów z zasilaniem 3-fazowym należy przyjąć napięcie 1000V DC. Zakres napięć podczas normalnej pracy modułu hamującego mieści się pomiędzy 700~800V DC. Dla układów z zasilaniem 1-fazowym przyjmujemy napięcie 500V DC. Zakres napięć podczas normalnej pracy modułu hamującego mieści się z granicach 380~450V.

Dodatek 9.1. Określenie mocy rezystora hamującego:

Oprócz rezystancji rezystora hamującego której wartość graniczna jest określana wartościami granicznymi prądu choppera i diód zwrotnych musimy określić również moc rezystora hamującego. Wartość ta może być określona w sposób doświadczalny lub możemy ją policzyć. W ramach tego musimy określić dwie wartości:

- chłonność rezystora hamującego. Jest to określenie mocy rezystora dla pojedynczego hamowania (wartość szczytowa).
- średnia moc rezystora w całym cyklu pracy

$$P_{\text{Szczytowa}} = \frac{0.0055J * (n_1^2 - n_2^2)}{t_h} [W]$$

$$P_{\text{Średnia}} = \frac{P_{\text{Szczytowa}} * t_h}{t_c} [W]$$

J: bezwładność [kgm²]

n₁: prędkość początkowa hamowania [obr/min]

n₂: prędkość końcowa hamowania [obr/min]

t_h: czas hamowania [s]

t_c: czas cyklu pracy[s]

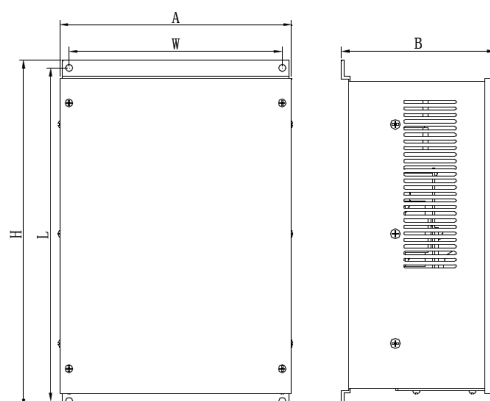
Dodatek 9.2. Opis modułów zewnętrznych



Moduł hamujący/choper (HFBU-DR)

Tabela zastosowań oraz wymiarów poszczególnych modułów

| Typ modułu | Wymiary zewnętrzne [mm] | Wymiary montażowe [mm] | Śruby | Dobór rezystora hamującego | Wymiary rezystorów [mm] | Wymiar instalacyjny rezystora [mm] | Dobór do mocy przebiegnięcia |
|-------------|-------------------------|------------------------|-------|----------------------------|-------------------------|------------------------------------|------------------------------|
| HFBU-DR0101 | 135x135x226 | 100x211 | M4 | 90Ω/1,5kW | 484x68x125 | 454 | ≤7,5kW |
| HFBU-DR0102 | 135x135x226 | 100x211 | M4 | 90Ω/3kW | 487x70x210 | 459 | 11~15kW |



Doboru rezystorów najlepiej dokonywać wg wytycznych producenta.

Moduły serii HFBUDR są przeznaczone do hamowania dynamicznego układów napędowych pracujących w niskim zakresie częstotliwości o/lub przeciętnych momentach bezwładności. Dla układów hamowania dynamicznego dużych częstotliwości o/lub dużych bezwładnościach zaleca się moduły serii EBUDR.



Moduł hamujący (EBUDR)

Charakterystyka produktu:

Moduł jest wyposażony w wyświetlacz LED za pomocą którego możemy monitorować:

- napięcie na szynie DC
- temperaturę modułu master i slave
- prąd na szynie DC

Kilka jednostek może działać w jednej konfiguracji jako master / slave, a ich ustawień możemy dokonywać za pomocą klawiatury.

Przełącznik awarii z funkcjami:

- zabezpieczenia nadmiarowo-prądowego
- przegrzanie układu
- zwarcie

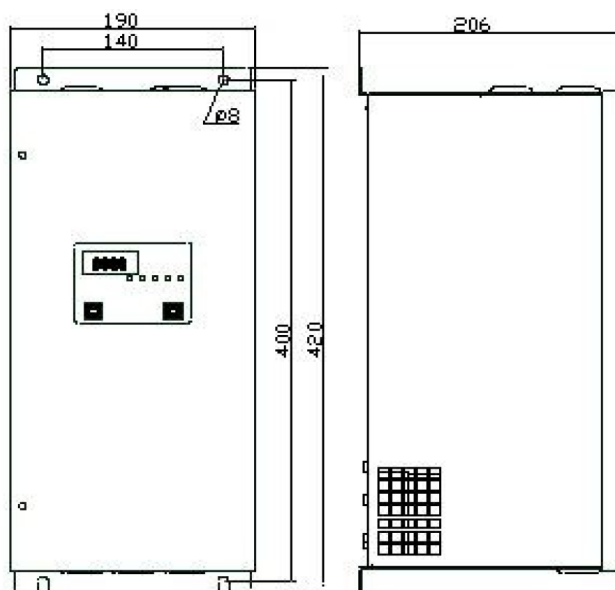
| Parametr | | Opis |
|-------------------|-----------------------|--|
| Wejście | Napięcie | AC 230/400/660/690V w zależności od modelu |
| | Napięcie pomocnicze | AC 230V, 50/60Hz |
| Tryby sterowania | Tryb hamowania | Auto regulacja napięcia |
| | Czas reakcji | W ciągu 1ms |
| | Napięcie hamowania | Ustawiane za pomocą panelu |
| | Napięcie histerezy | 20V |
| | Tryb chłodzenia | Chłodzenie wymuszone, wentylator sterowany temperaturą |
| | Wejście cyfrowe | Jedno programowalne wejście cyfrowe |
| | Wyjście cyfrowe | Jedno programowalne wyjście cyfrowe |
| | Funkcje ochronne | - Przekroczenie prądu - przekroczenie temperatury - zwarcie |
| Wyświetlacz 4xLED | Sygnalizacja stanu | - potwierdzenie zasilania - wskazanie ustawień - wskazania master/slave - potwierdzenie hamowania |
| | Monitor pracy | - temperaturę modułu - napięcie na szynie DC |
| Warunki pracy | Środowisko pracy | Wolne od bezpośredniego nasłonecznienia, gazów żrących i palnych, kurzu, pyłu, wilgoci, pary, soli itp. |
| | Temperatura otoczenia | -10°C÷+50°C |
| | Wilgotność | Mniej niż 90% (bez sprzplania) |
| | Wibracje | Poniżej 0,5g |
| Obudowa | IP20 | |

Parametry modułu

| Typ | Prąd znamionowy [A] | Prąd szczytowy [A] | Przekrój przewodu [mm²] |
|------------|---------------------|--------------------|-------------------------|
| EBUDR20-T3 | 80 | 200 | 25 |

T3 – 400V

T6 - 690V



Dodatek 10. Zastosowanie dławików i filtrów w układach napędowych

Producent zaleca zastosowanie dławików w układach napędowych przede wszystkim celem ochrony przemiennika, sieci i silnika.

Dławiki sieciowe 1-fazowe

Dławiki sieciowe stosuje się w jednofazowych układach zasilających najczęściej do ochrony tyrystorów i tranzystorów mocy przed gwałtownym wzrostem prądu przewodzenia. Ponadto dławiki sieciowe ograniczają przepięcia komutacyjne w obwodzie oraz amplitudę impulsów prądu wstecznego przy wyłączaniu tyrystorów. Dławiki sieciowe pełnią jednocześnie rolę zabezpieczenia sieci zasilającej przed propagacją wyższych harmonicznych.

Zakres możliwych wykonania ograniczony jest przez poniższe równanie:

$$0,05 < 2\pi f \times L \times I_2 \times 10^{-6} < 100$$

gdzie: f - [Hz], L - [mH], I - [A]

Dławiki sieciowe 3-fazowe

Trójfazowe dławiki sieciowe najczęściej współpracują z przekształtnikowymi układami napędowymi. Dławiki te ograniczają szybkość narastania prądu rozruchowego w układzie oraz wzajemne oddziaływania komutacyjne przekształtników zasilanych z tego samego transformatora. Proces komutacji w układach z dławikami sieciowymi przebiega łagodnie, a przepięcia komutacyjne są tłumione. Dławiki sieciowe zabezpieczają ponadto sieć zasilającą przed niekorzystnym wpływem przekształtników ograniczając propagację wyższych harmonicznych w sieci. Podczas przepływu prądu znamionowego na dławiku wystąpi 2% lub 4% owy spadek napięcia. Wartość indukcyjności fazowej dławika wyrażoną w [mH] można wyznaczyć w zależności:

$$L = \frac{\Delta U_L \% \cdot U_n}{2\pi\sqrt{3} \cdot f_n \cdot I_n} \cdot 10^3 \quad [\text{mH}]$$

gdzie :

$\Delta U\%$ - procentowy spadek napięcia na indukcyjności dławika

U_n - znamionowe napięcie międzyfazowe [V]

I_n - prąd znamionowy [A]

f_n - częstotliwość znamionowa [Hz]

Dławiki silnikowe

Dławiki silnikowe mają szerokie zastosowanie w przekształtnikowych układach napędowych prądu przemiennego. W zależności od rodzaju układu napędowego, z którym współpracują mają do spełnienia wiele zadań m.in.: zapewnienie ciągłości oraz wygładzenie pulsacji prądu silnika, ograniczenie prądu zwarciovego w obwodzie obciążenia przekształtnika jak również tłumienie przepięć komutacyjnych i kompensację pojemności linii zasilającej. Dodatkowo poprawiają sinusoidalność prądu i napięcia silnika.

Dławiki ograniczające dU/dt

Dławiki du/dt mają zastosowanie w układach napędowych na wyjściu przemienników częstotliwości. Zadaniem dławików du/dt jest ograniczenie stromości narastania napięcia, dzięki czemu zwiększają żywotność silników chroniąc izolację silnika przed uszkodzeniem, obniżając temperaturę pracy oraz zmniejszając poziom hałasu silnika. Ponadto, pozwalają zwiększyć długość kabla zasilającego silnik od 30 do 100 mb. w zależności od częstotliwości kluczenia. Zmniejszają także emisję zaburzeń elektromagnetycznych.

Filtry sinus

Filtry sinus stosowane są w celu ochrony izolacji silnika, zwiększenia jego niezawodności oraz zmniejszenia poziomu hałasu. Filtry te przetwarzają sygnał napięcia wyjściowego falownika PWM na przebieg sinusoidalny eliminując wyższe harmoniczne, które powodują dodatkowe straty zarówno w przewodach zasilających silnik jak i w samym silniku. Sinusoidalny prąd i napięcie wyjściowe filtra pozwala na stosowanie kabli o znacznych długościach bez konieczności ich ekranowania oraz pełne wykorzystanie mocy czynnej układu napędowego.

Bardzo ważne jest prawidłowe podłączenie filtra, gdyż bezpośrednie przyłączenie kondensatorów do wyjścia przemiennika grozi uszkodzeniem układu.

Filtry sieciowe

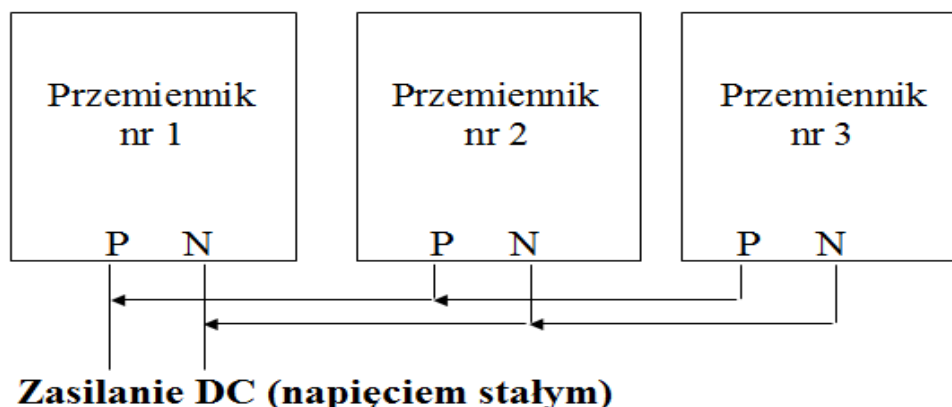
Źródłem zakłóceń elektromagnetycznych są między innymi urządzenia przekształtnikowe w których duża częstotliwość zmian prądu i duże stromości impulsów prądowych wywołanych komutacją bardzo szybkich półprzewodnikowych przekształtników mocy powodują zakłócenia elektromagnetyczne emitowane do otoczenia oraz przez sieć energetyczną. Przyjmuje się że zakłócenia o częstotliwości poniżej 10MHz rozprzestrzeniają się głównie przez przewodnictwo, zwane też emisją przewodową, powyżej 30MHz przez promieniowanie. Pośrednie częstotliwości mają swój udział w obu rodzajach emisji. Przy zakłóceniach sieciowych w zakresie częstotliwości od 150kHz do 30 MHz stosuje się filtry EMC (RFI) o takim poziomie tłumienia, aby poziom emisji wywołanej tymi zakłóceniami był niższy od przewidzianej w normach.




Rozróżnia się następujące klasy filtrów:

- klasa C3 (przemysłowa). Filtry wbudowane w naszych przemiennikach do mocy 90kW.
- klasa C1 i C2 (mieszkaniowe). Filtry o bardzo dużej tłumienności przewidziane dla środowisk podatnych na zakłócenia.

Doboru filtrów i dławików dokonują nasi konsultanci. W przypadku pytań prosimy o kontakt z naszą firmą!

Dodatek 11. Zasilanie po szynie DC (w tym fotowoltaika)



| | |
|---|--|
|  | Informacje o zasilaniu falowników z paneli fotowoltaicznych. <ul style="list-style-type: none"> Falowniki nie posiadające dostępu do szyny DC (brak zacisków P - N) zasilamy poprzez zaciski L1 i L2. Wszystkie napędy serii EM30 posiadają dostęp do szyny DC. |
|  | Informacje o napięciu zasilania prądem stałym. <ul style="list-style-type: none"> Napięcie zasilania dla falowników jednofazowych 230 V AC musi być utrzymywane w zakresie 260 ~ 390 V DC (maksymalnie 240 ~ 400 V DC) Napięcie zasilania falowników trójfazowych 400 V AC musi być utrzymywane w zakresie 350 ~ 750 V DC. (maksymalnie 300 ~ 800 V DC) |
|  | Kontrola faz dla zasilania DC. <ul style="list-style-type: none"> Aby uniknąć alarmu 4: PFI z powodu braku fazy na wejściu zasilania (kiedy układ jest zasilany z szyny DC lub z faz L1-L2), kontrola faz wejściowych zasilania musi zostać wyłączona. Patrz parametr F724 w tabeli PID. |

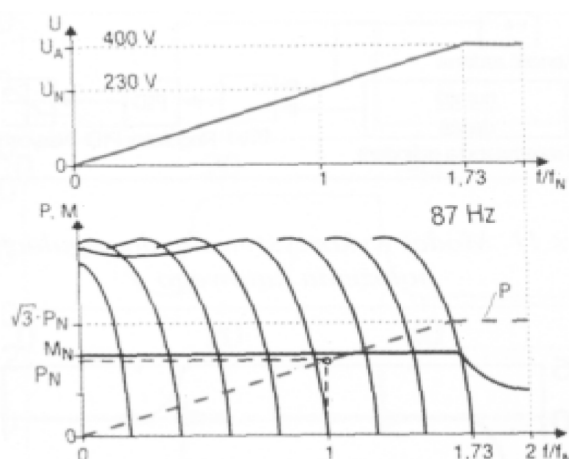
Dodatek 12. Technika 87 Hz

To rozwiązanie służy do poszerzenia zakresu regulacji prędkości (0~87Hz) przy zachowaniu stałego momentu, oraz pozwala na zwiększenie mocy silnika.

W tym przypadku silnik (230/400V / Δ/Y) łączymy w trójkąt. Silnik tak podłączony (230V) dla tej samej mocy pobiera większy prąd (najczęściej jest on określony na tabliczce znamionowej przez producenta silnika i jest większy o $\sqrt{3}$) dlatego należy dobrać falownik nie do mocy ale do konkretnej wartości prądu, jej moc będzie większa o $\sqrt{3}$ od mocy znamionowej na tabliczce zaciskowej silnika.

W samym falowniku trzeba pamiętać o ustawieniu częstotliwości załomu na wartość 87 Hz w przeciwnym wypadku możemy spowodować spalenie silnika i uszkodzenie przetwornicy.

Prześledźmy wykres poniżej:



Z wykresu widzimy, że przy takim ustawieniu falownika przy częstotliwości równej 50 Hz napięcie wynosi 230V - czyli wartości znamionowe dla silnika połączanego w trójkąt, a zatem zmieniając częstotliwość w zakresie od 0 Hz do 50 Hz osiągamy takie same możliwości regulacyjne jak dla standardowej konfiguracji silnik – przemiennik.

Całość wygląda ciekawiej, jeżeli prędkość obrotową regulować będziemy w zakresie powyżej 50 Hz do 87 Hz. Okazuje się, że w tym zakresie zachowujemy stałą proporcję pomiędzy napięciem a częstotliwością, czyli posiadamy możliwość napędu ze stałym momentem aż do 87 Hz!

W tej części opisu, dla niektórych czytelników, może być przerażająca myśl potraktowania silnika napięciem 400V, podczas gdy znamionowa wartość napięcia międzyfazowego wynosi przecież 230V. Ale w tym przypadku wysokość napięcia nie jest groźna - znaczenie ma fakt, że napięcie 400V zostanie podane przy częstotliwości 87 Hz a nie 50 Hz. Dlaczego się tak dzieje?: **silnik jako duża indukcyjność posiada impedancję proporcjonalną do częstotliwości. Jeśli zatem podamy na taką indukcyjność podwyższone napięcie ale przy podwyższonej jednocześnie częstotliwości to nie spowodujemy zwiększenia wartości prądu, zatem jeżeli prąd nie wzrośnie to i o silnik możemy być spokojni.**

W tym momencie można by powiedzieć, że osiągnięto stan idealny, mamy szeroki zakres regulacji z zachowaniem proporcji U/f, ale...

Należy zachować umiar z obrotami silnika ponad znamionowe, dlatego nie powinno się stosować techniki 87 Hz do silników dwubiegunowych - prędkość w tym przypadku wzrosła by do ok. 5.000 obr/min. Dlatego stosowanie tej techniki zalecane jest dla silników czterobiegunowych, wtedy ich prędkość wzrośnie do ok. 2.800 obr/min, (lub o większej liczbie biegunów), ale trzeba się upewnić, że producent silnika dopuszcza takie obroty. Związane jest to chociażby z wytrzymałością zastosowanych przez producenta silnika łożysk. Należy jeszcze zwrócić uwagę na chłodzenie silnika. Zaleca się, aby silniki zasilane przez falowniki były wyposażone w układ obcej wentylacji, szczególnie przy zastosowaniu techniki 87 Hz, ewentualnie można przewymiarować silniki o stopień wyżej w typoszeregu.

Wnioski dotyczące techniki 87 Hz.

1. Większy jest zakres regulacji, w przedziale od 0 Hz do 87 Hz.
2. Utrzymując znamionowy moment obciążenia przy częstotliwości 87 Hz powoduje się pracę silnika przy obciążeniu mocą $\sqrt{3} P_N$, czyli silnik z przykładu o mocy 1,1 kW osiągnąłby moc około 1,9 kW - co przy długotrwałym obciążeniu może to skrócić żywotność silnika. Producenci silników w tym przypadku przewidują dla swoich silników możliwość długotrwałego obciążenia, ale tylko mocą silnika o stopień wyżej w typoszeregu - dla silnika z przykładu byłaby to moc 1,5 kW a nie 1,9 kW. W praktyce oznacza to świadome zredukowanie momentu obciążenia przy ponad znamionowych obrotach co jednak i tak jest korzystne, niż przy zakresie regulacji od 0 Hz do 50 Hz. Oczywiście, należy pamiętać, że zawsze jest do dyspozycji krótkotrwała możliwość pracy na pełnej mocy.
3. Zakres regulacji wzrasta, bo wzrasta całkowity obszar pracy ze stałym momentem. W większości jest to zaleta, jednak w układach dynamicznych stanowić może wadę bo przecież wzrasta też czas rozpędu od zera do pełnej prędkości - jeśli pełną prędkość przyjmujemy 87 Hz.
4. Technikę 87 Hz zastosujemy tylko, gdy silnik posiada uzwojenie 230/400V (dla standardowych układów) - typowe dla mocy do około 4 kW - w zależności od producenta. Silniki większej mocy posiadają z reguły uzwojenie 400/690V w celu umożliwienia zastosowania rozruchu gwiazda-trójkąt, ale istnieje możliwość zamówienia wersji 230/400V

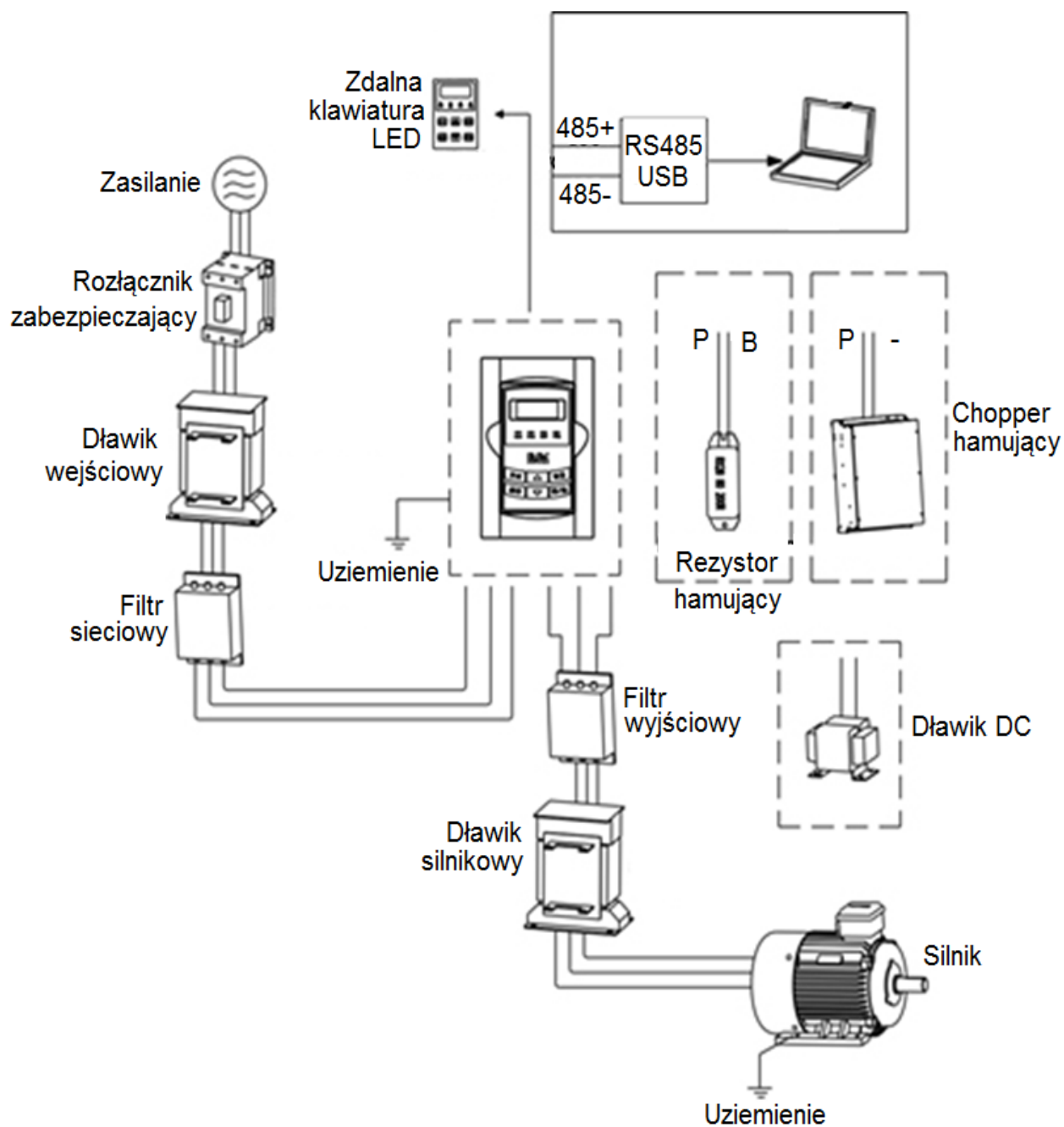
Dodatek 13. Dobór wentylatorów do chłodzenia szaf z przemiennikami

| Typ przemiennika częstotliwości Eura Drives | Moc przemiennika | Zasilanie przemiennika | Wydajność wentylatora chłodzącego | Oddawana moc przez przemiennik |
|--|------------------|------------------------|--------------------------------------|-----------------------------------|
| | kW | V | m³/h | W |
| EM30-0004S2 | 0,40 | 1x230 | 44 | 40 |
| EM30-0007S2 | 0,75 | 1x230 | 44 | 55 |
| EM30-0015S2 | 1,50 | 1x230 | 44 | 81 |
| EM30-0022S2 | 2,20 | 1x230 | 44 | 118 |
| EM30-0007T3 | 0,75 | 3x400 | 44 | 38 |
| EM30-0015T3 | 1,5 | 3x400 | 44 | 52 |
| EM30-0022T3 | 2,2 | 3x400 | 44 | 73 |
| EM30-0030T3 | 3,0 | 3x400 | 44 | 97 |
| EM30-0040T3 | 4,0 | 3x400 | 44 | 127 |
| EM30-0055T3 | 5,5 | 3x400 | 44 | 172 |
| EM30-0075T3 | 7,5 | 3x400 | 88 | 232 |
| E2100-0110T3 | 11 | 3x400 | 88 | 330 |

Dodatek 14. Momenty dokręcenia przewodów

| Rozmiar śrubek | Moment dokręcenia (Nm) |
|------------------|------------------------|
| M3 | 0,6 |
| M4 | 1,3 |
| M5 | 3,0 |
| M6 | 4,2 do 5 |
| Listwa sterująca | 0,5 |


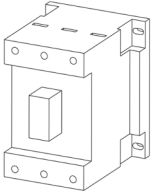
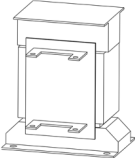
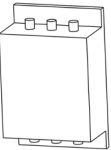
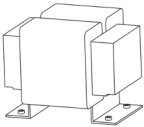
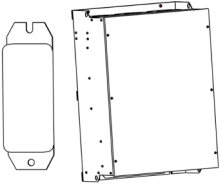
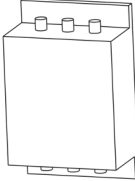
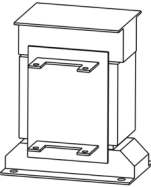
Dodatek 15. Urządzenia peryferyjne powiązane z przemiennikiem częstotliwością



Uwagi:

Układ choppera hamującego jest wbudowany w przemiennikach w wykonaniu T3. Zastosowanie rezystora hamującego jest uzależniona od bezwładności i dynamiki działania układu.

Parametry graniczne rezystorów hamujących są podane w jednym dodatku do niniejszej instrukcji.

| Obraz | Nazwa | Opis |
|---|----------------------------|---|
|  | Przewody | Służą do przesyłania sygnałów elektrycznych |
|  | Rozłącznik zabezpieczający | Jego zadanie to nie dopuszczenie do porażenia, ochrona sieci zasilającej, ochrona okablowania przed nadmiernym prądem w chwili wystąpienie zwarcia. Należy wybrać zabezpieczenie o odpowiednio dobranym prądzie zgodnie z DTR, redukcją wyższych harmonicznych i prądzie zadziałania powyżej 30mA. Do każdego przemiennika dajemy oddzielne zabezpieczenie. |
|  | Dławik wejściowy | Stosowany w celu poprawy współczynnika mocy po stronie zasilania, zmniejszenia szybkości narastania prądów zwarciovych i zmniejszenia wyższych harmonicznych generowanych przez przemiennik częstotliwości. Ogranicza również przepięcia od strony zasilania. |
|  | Filtr sieciowy | Stosowany w celu eliminacji zakłóceń generowanych przez falownik do sieci zasilającej. Powinien być zainstalowany jak najbliżej przemiennika częstotliwości. |
|  | Dławik DC | Stosowany w celu poprawy współczynnika mocy po stronie zasilania, zmniejszenia szybkości narastania prądów zwarciovych i zmniejszenia wyższych harmonicznych generowanych przez przemiennik częstotliwości. |
|  | Rezystor i chopper | Pozwala na skrócenie czasu zatrzymania (szczególnie istotne tam gdzie mamy dużą bezwładność). |
|  | Filtr wyjściowy | Stosowany w celu eliminacji zakłóceń generowanych przez falownik po stronie wyjściowej (w przewodach silnikowych i silniku). Powinien być zainstalowany jak najbliżej przemiennika częstotliwości. |
|  | Dławik silnikowy | Ogranicza przepięcia występujące podczas włączania i wyłączania modułów IGBT. Jest to szczególnie ważne dla długich odcinków przewodów silnikowych. Przy okazji dławik ogranicza wyższe harmoniczne i szybkość narastania prądów zwarciovych. |

Dodatek 16. Kontrola komunikacji master-slave dla sterowania PID (w układach wielopompowych)

I. Ogólne informacje

Jeśli mamy do czynienia z aplikacją kilku pomp pracujących w jednym systemie możemy za pośrednictwem przemienników serii EM30 zrealizować sterowanie nimi na dwa sposoby.

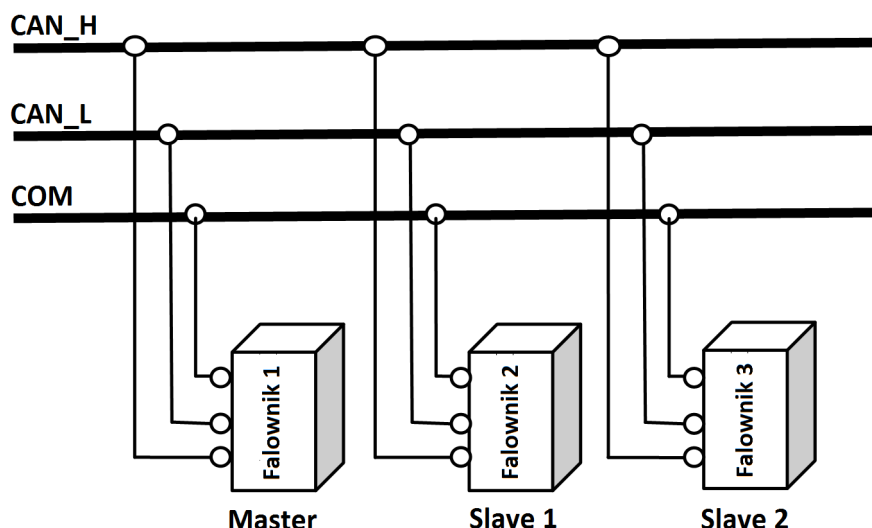
- pierwszy sposób to sterowanie wszystkimi pompami w zależności ciśnienia z wykorzystaniem regulatora PID. Przemienniki są zarządzane tutaj jednostką zewnętrzną (sterownikiem).
- drugi sposób to każda z pomp jest wyposażona w przemiennik częstotliwości. Jeden z nich jest zadeklarowany jako tzw master który zarządza całym systemem. Pozostałe przemienniki to tzw slave'y. Podstawowe cechy systemu to:
 - napędy w systemie pompowym master/slave są spięte ze sobą po magistrali CAN
 - największa prędkość transmisji danych dla tej aplikacji wynosi 1MBps
 - w systemie może pracować maksymalnie master + 14 pomp slave
 - master odczytuje sygnał z przetwornika ciśnienia systemu pompowego. Na tej podstawie z wykorzystaniem regulatora PID zarządza systemem pompowym. Jeśli ciśnienie jest zbyt małe, automatycznie dołącza poszczególne slave'y, regulując przy okazji ich wydatek tak aby uzyskać zadaną wartość ciśnienia. Jeśli ciśnienie wzrasta to zmniejsza wydatek i/lub odłącza slave tak aby utrzymać wartość zadaną.
 - jeśli master zostanie wykluczony z systemu z powodu awarii, jego rolę automatycznie przejmie jeden z napędów slave
 - w systemie w celu utrzymania ciągłości pracy może być zainstalowany więcej niż jeden przetwornik ciśnienia (każdy falownik może mieć swój przetwornik). Po uszkodzeniu przetwornika który aktualnie kontroluje system kolejny przejmuje jego rolę.

II. Sterowanie

- sterowanie kilkoma pompami współpracującymi w jednym systemie zostało zaadoptowane do komunikacji CAN
- długość magistrali CAN.

Jest ona uzależniona od warunków obiektowych i samej specyfiki aplikacji. Szybkość transmisji jest uzależniona od długości magistrali zgodnie z danymi dotyczącymi komunikacji CAN. W rzeczywistości mogą jednak występować różnice pomiędzy założeniami teoretycznymi, a rzeczywistością. Dlatego każdy układ należy pod tym względem rozpatrywać indywidualnie ponieważ oprócz odległości decydujące znaczenie ma jakość wykonania magistrali która może mieć wpływ na prędkość transmisji. Generalnie im dłuższa magistrala tym mniejsza prędkość transmisji.

- do budowy magistrali CAN zaleca się stosować dedykowane przewody komunikacyjne, ekranowane.



III. Konfiguracja systemu

- upewnij się że okablowanie systemu jest wykonane prawidłowo. Należy ustalić ten sam tryb sterowania silnikami (min. F106, F137 itp) w poszczególnych przemiennikach, aktywować

zabezpieczenia i ich parametry, oraz ustawić parametry pracy dla niskich częstotliwości przy sterowaniu U/f (skalarnym) tak aby nie dochodziło do utknięcia napędu oraz jego przegrzania. Dla ustawień wszystkich napędów w danym systemie należy trzymać się jednego schematu postępowania.

- sprawdzić kierunek wirowania. Każdy z napędów powinien być sprawdzony oddzielnie w trybie sterowania skalarnego. Kierunki wszystkich napędów powinny być zgodne. Jeśli kierunek w danym napędzie nie jest prawidłowy, należy go zmienić np. poprzez zamianę dwóch faz po stronie wyjściowej przemiennika.
- zanim przystąpimy do sterowania master/slave należy każdy z falowników sparametryzować do współpracy z odpowiadającym mu silnikiem. Czyli dla każdego napędu należy przeprowadzić tuning i parametryzację zabezpieczeń.
- w systemie wielopompowym master odczytuje wartość ciśnienia z przetwornika i reguluje wydajnością swojej pompy z wykorzystaniem regulatora PID. Jeżeli ciśnienie spada to przyspiesza aż do osiągnięcia maksymalnej częstotliwości. Jeśli układ nie jest w stanie utrzymać zadanej wartości ciśnienia dla maksymalnej częstotliwości, to po czasie opóźnienia FA31 zostaje równolegle dołączona do układu pompa typu slave. Układy wspólnie pracują celem utrzymania wartości zadanej, jeśli tego wymaga sytuacja zostają dołączone kolejne układy slave. Jeśli ciśnienie jest zbyt wysokie to master zaczyna zwalniać aż do osiągnięcia wartości minimalnej częstotliwości. Po czasie FA32 zostaje od układu odłączona pompa typu slave. Postępowanie będzie analogicznie jeśli w układzie pracuje więcej pomp, aż zostanie sam master który będzie sterował swoją wydajnością. Jeśli ciśnienie jest nadal zbyt duże, master zwalnia do minimalnej częstotliwości i po czasie FA10 wchodzi w tzw. stan uśpienia komunikując to na wyświetlaczu jako „SLP”.
- w układzie master/slave jeśli master przejdzie w stan offline lub wystąpi błąd to po upływie 1s spośród układów typu slave zostanie automatycznie wybrany master który zacznie zarządzać systemem.
- każdy z przemienników w systemie musi mieć swój niepowtarzalny adres (F900)

IV. Ustawienie podstawowych parametrów:

| Kod | | Możliwości nastawy | | Ważne |
|------|--------------------------------|-----------------------|--|--|
| Nr | Nazwa | Nastawa dla aplikacji | Zakres | |
| F203 | Główne źródło częstotliwości X | 9 | 0 – pamięć cyfrowa 1 – zewnętrzne analogowe AI1 2 – zewnętrzne analogowe AI2 3 – zadawanie impulsowe 4 – stopniowa kontrola prędkości 5 – bez pamięci cyfrowej 6 – z potencjometru na klawiaturze-jeżeli dotyczy 7 – zastrzeżone 8 – zastrzeżone 9 – regulator PID 10 – RS485 ModBus | Obowiązkowa |
| F900 | Adres komunikacji | 1 | 1~255 – adres pojedynczej pompy | Dla kaskady pomp zarządzanej po wewnętrznej magistrali CAN dostępny zakres adresów to 1~15 |
| FA00 | Tryby pracy układu pompowego | 0 | 0: Sterowanie pojedynczą pompą 1: Regulowana + nieregulowana/e (slave) (Slave bez rotacji) 2 – Regulowana + nieregulowana/e (z naprzemienną rotacją co ustalony czas) 5 – Regulowana + nieregulowana/e (z naprzemienną rotacją kiedy regulowana jest trybie uśpienia) 6: Regulowana + nieregulowane (slave) (Slave z rotacją co ustalony czas) 7 : Regulowana + nieregulowane (slave) (Slave z rotacją kiedy Master jest trybie uśpienia) | Dla kaskady pomp zarządzanej po wewnętrznej magistrali CAN wybieramy z trybów 10~12 Obowiązkowa |

| | | | | |
|-------------|-----------------------------|----|---|---|
| | | | 10: Kaskada pomp w stałym układzie 11: Kaskada z kroczącym <i>Master</i> według zadeklarowanego czasu 12: Kaskada z kroczącym <i>master</i> w trakcie trybu jego uśpienia | |
| FA02 | Źródło sprzężenia zwrotnego | 1 | 1 – AI1 2 – AI2 3 – FI (wejście impulsowe) 4 – zastrzeżone 5 – prąd wyjściowy 6 – moc wyjściowa 7 – moment wyjściowy | Najczęściej przetwornik ciśnienia posiada sygnał wyjściowy 4~20mA stąd zaleca się ustawić 2 Dostosować do aktualnej sytuacji |
| FA04 | Wartość zadana PID [%] | 50 | FA05~100 | Zadana wartość ciśnienia Dostosować do aktualnej sytuacji |
| FA44 | Tryb sterowania M/S | 0 | 0: Slave Setpoint = Master Setpoint 1: Slave Setpoint = PID setpoint | Wybór trybu pracy master/slave |

Uwagi: Użytkownik w powyższych tabelach ma podane podstawowe ustawienia do działania systemu. Resztę ustawień należy dostosować do indywidualnych potrzeb aplikacyjnych. Dla kodów gdzie mamy „**Obowiązkowa**” wartość musi być zaprogramowana zgodnie z dokumentacją. Prędkość transmisji dostosować do długości magistrali. W razie czego wydłużyć przerwę pomiędzy poleceniami mastera. Należy pamiętać że kierunki pomp muszą być zgodne.

Dodatek 17. Warunki gwarancji

17. 1. Ogólne Warunki Gwarancji HF Inverter Polska

Toruń, dn.20.12.2022

wersja 201220222

I Postanowienia początkowe

1. Ogólne Warunki Sprzedaży, zwane dalej „OWS”, określają zasady zawierania umów sprzedaży produktów, rzeczy, komponentów i usług, łącznie zwanych dalej „Towarami”, oferowanymi przez przedsiębiorstwo HF Inverter Polska Spółka Cywilna Łukasz Bubilek, Zbigniew Kilichowski, Jarosław Osiński, Mariusz Snowacki, z siedzibą w Toruniu, ul. Marii Skłodowskiej-Curie 101e, zwane dalej „Spółką” z przedsiębiorcą (w rozumieniu art. 43¹ k.c.) oraz konsumentem (w rozumieniu art. 22¹ k.c.) zwanych dalej „Kupującym”.
2. Kupujący oświadcza, że nabycie Towaru udokumentowane fakturą ma dla niego zawodowy charakter i przypisuje się mu uprawnienia przedsiębiorcy.
3. OWS stanowią integralną część wszystkich umów sprzedaży zawieranych pomiędzy Spółką a Kupującym.
4. OWS mogą być zmienione przez strony umowy wyłącznie w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości – w formie pisemnej pod rygorem nieważności.
5. W przypadku, gdy strony tak postanowią, OWS może być integralną częścią innego niż oferta lub umowa dokumentu określającego treść stosunku prawnego istniejącego pomiędzy Spółką a Kupującym.
6. Postanowienia OWS zostają podane do wiadomości i akceptacji Kupującemu na stronie internetowej działającej pod adresem <https://hfinverter.com>, w siedzibie Spółki lub jako załącznik do oferty lub umowy lub dokumentu sprzedaży.
7. OWS obowiązują niezależnie od tego, czy Spółka wytwarza Towary we własnym zakresie, czy też nabywa je od swoich dostawców.
8. OWS w wersji obowiązującej w momencie zawarcia umowy z Kupującym lub w każdym razie w wersji ostatnio podanej do jego wiadomości mają zastosowanie również do przyszłych umów bez konieczności ponownego powoływania się przez Spółkę na nie w każdym indywidualnym przypadku.
9. W przypadku umów ramowych i zobowiązań ciągłych Kupujący będzie powiadamiany na piśmie o wszelkich zmianach w OWS. Zmiany uznawane są za przyjęte, jeśli Kupujący nie wyraził sprzeciwu na piśmie w ciągu 30 dni od otrzymania powiadomienia. W powiadomieniu o zmianach w OWS zawarta będzie klauzula o tej konsekwencji.
10. Obowiązują wyłącznie niniejsze postanowienia OWS. Odmienne, sprzeczne lub uzupełniające postanowienia Kupującego stają się częścią umowy tylko wtedy i tylko w takim zakresie, w jakim Spółka wyraziła zgodę na ich obowiązywanie w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości – w formie pisemnej pod rygorem nieważności. Ten wymóg zgody obowiązuje w każdym przypadku, również wtedy, gdy Spółka zawarła umowę z Kupującym, znając jego ogólne warunki handlowe.
11. W przypadku, gdy po złożeniu przez Spółkę oferty lub umowy, ale przed jej przyjęciem przez Kupującego, Kupujący w zamówieniu lub innym swoim dokumencie wprowadzi zmiany w treści oferty Spółki (warunków technicznych i/lub finansowych i/lub zmieniających OWS) lub umowy, uznaje się, iż Kupujący i Spółka prowadzą negocjacje. Akceptacja przez Spółkę zmian zaproponowanych przez Kupującego wymaga w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości formy pisemnej pod rygorem nieważności. Brak ww. akceptacji oznacza, iż Spółka podtrzymuje swoją pierwotną treść oferty i/lub umowy, która wygasa z dniem upływu okresu ważności.

II Oferty

1. Ogłoszenia, reklamy, cenniki, katalogi produktów i inne informacje o Towarach oferowanych przez Spółkę skierowane do Kupującego lub ogółu poczytuje się nie za ofertę, lecz za zaproszenie do zawarcia umowy.
2. Zastrzega się, iż wzorce, schematy i rysunki załączone do oferty lub dostarczone w innym terminie służą wyłącznie celom poglądowym. Spółka zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w trakcie wykonywania przedmiotu umowy pod warunkiem zachowania funkcjonalności wynikającej z oferty Spółki stanowiącej podstawę zawarcia umowy.
3. Jeżeli nie oznaczono tego w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości terminem ważności oferty Spółki przedstawionej Kupującemu jest okres 14 dni kalendarzowych liczony od dnia dostarczenia oferty Kupującemu. Po tym okresie oferta bezwzględnie wygasa.
4. W przypadku, gdy postanowienia oferty Spółki i OWS pozostawać będą ze sobą w sprzeczności, zastosowanie odpowiedniej kolejności mają następujące dokumenty: oferta Spółki a następnie OWS. Oznacza to, iż zastosowanie mają postanowienia dokumentu znajdującego się wyżej w hierarchii zdefiniowanej w niniejszym punkcie. Sprzeczne postanowienia dokumentu znajdującego się niżej w hierarchii są nieważne.

III Zawarcie umowy

1. Zamówienie Towaru przez Kupującego uważane jest za wiążącą ofertę zawarcia umowy.

2. Przyjęcie zamówienia Kupującego przez Spółkę może zostać zadeklarowane w formie pisemnej (np. poprzez potwierdzenie zamówienia) przesłane dowolnym kanałem kontaktowym (tradycyjnym lub teleinformatycznym) lub poprzez dostarczenie towaru Kupującemu.
3. Kupujący odpowiada za prawidłowość informacji i danych podanych na zamówieniu lub w załączonych do zamówienia dokumentach. Podanie błędnych informacji i danych w zamówieniu lub umowie przez Kupującego nie stanowi podstawy do odstąpienia przez Kupującego od umowy.
4. Kupujący nie może odmówić przyjęcia Towarów dostarczonych zgodnie z jego zamówieniem.

IV Ceny i warunki płatności

1. O ile nie uzgodniono inaczej w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości, Kupującego obowiązują ceny Towaru loco magazyn Spółki w dniu dostawy lub pozostawienia Towaru do dyspozycji Kupującego.
2. Każdorazowo do ceny Towaru doliczony zostanie podatek VAT w wysokości obowiązującej w chwili powstania obowiązku podatkowego.
3. Ceny określone w walutach obcych przeliczane są na złote polskie wg. kursu sprzedaży BNP Paribas S.A. z dnia wystawienia dokumentu sprzedaży.
4. Formą zapłaty ceny i innych należności Spółki jest przelew na konto bankowe Spółki. Inne formy płatności wymagają wcześniejszego uzgodnienia między stronami umowy. Kompensata wzajemnych wierzytelności wymaga zgody Spółki wyrażonej w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości.
5. Kalkulacja cen Towaru odbywa się wyłącznie przy założeniu stabilnych warunków gospodarczych. Jeżeli w okresie między zawarciem umowy a terminem jej wykonania w sposób znaczący wzrosną koszty realizacji umowy, w szczególności ceny surowców, koszty pracy, koszty produkcji, wysokość podatków, kurs waluty, Spółka jest uprawniona według własnego wyboru do zmiany ceny uwzględniającej zmianę warunków gospodarczych lub do odstąpienia od umowy w terminie 21 dni kalendarzowych od ujawnienia się takich okoliczności. Jeżeli w terminie 7 dni kalendarzowych od dnia zawiadomienia o zmianie ceny Kupujący nie zgłosi sprzeciwu, uważa się, że zaakceptował on nową cenę. Zgłoszenie sprzeciwu przez Kupującego co do zmiany ceny uprawnia Spółkę do rozwiązania bądź odstąpienia od umowy w terminie 7 dni kalendarzowych licząc od doręczenia sprzeciwu.
6. O ile nie uzgodniono inaczej w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości, podstawowym warunkiem płatności za zamówiony towar jest przedpłata.
7. O ile nie uzgodniono inaczej w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości, zapłata za dostarczony Towar powinna nastąpić w terminie ustalonym na dokumencie sprzedaży lub umowie. Wraz z upływem ustalonego terminu płatności Kupujący popada w opóźnienie. W okresie opóźnienia od ceny nabycia naliczane są odsetki według obowiązującej w danym czasie ustawowej stopy procentowej. Spółka zastrzega sobie prawo do dochodzenia dalszego odszkodowania za opóźnienie.
8. Jeżeli opóźnienia w zapłacie powtarzają się, Spółce niezależnie od prawa żądania odsetek za opóźnienia przysługuje prawo:
 - a. Postawienia wszystkich należności za dostarczone Towary w stan natychmiastowej wymagalności;
 - b. Realizowania dostaw tylko po uregulowania zaległych płatności i po dokonaniu przez Kupującego przedpłaty w ustalonej przez Spółkę wysokości;
 - c. Zawieszenie do odwołania Kupującemu prawa do udzielonych mu opustów;
 - d. Naprawienia szkody na podstawie art.471 Kodeksu Cywilnego;
 - e. Odstąpienia od umowy.
9. Spółce przysługują uprawnienia wskazane w rozdziale IV pkt. 8 a), b), c), d) i e) również w przypadku, gdy w ocenie Spółki stan majątkowy Kupującego, stwarza jakiegokolwiek ryzyko braku zapłaty za dostarczony Towar w terminie.
10. Zgłoszenie wad Towaru, reklamacji nie uprawnia Kupującego do wstrzymania zapłaty należności za Towar bądź za jego część. Kupującemu w takim przypadku nie służy wobec Spółki prawo złożenia oświadczenia o potrąceniu.

V Dostawy, wydanie Towaru

1. Dostawa zamówionego Towaru odbywa się z magazynu Spółki, który jest również miejscem wykonania zobowiązań i ewentualnego późniejszego wykonania.
2. Na życzenie i koszt Kupującego Towar zostanie dostarczony pod wskazany adres na terenie Polski – dostawa krajowa. W takim przypadku wykonanie zobowiązań (wydanie Towaru) następuje z chwilą, gdy Spółka powierza Towar przewoźnikowi. O ile nie uzgodniono inaczej, Spółka jest uprawniona do określenia rodzaju przesyłki we własnym zakresie w szczególności wyboru przewoźnika (firmy transportowej), trasy wysyłki, opakowania i ubezpieczenia.
3. Na życzenie i koszt Kupującego Towar zostanie dostarczony pod wskazany adres poza teren Polski – dostawa zagraniczna. W takim przypadku wykonanie zobowiązań (wydanie Towaru) następuje z chwilą, gdy Spółka powierza Towar przewoźnikowi. O ile nie uzgodniono inaczej, Spółka jest uprawniona do określenia rodzaju przesyłki we własnym zakresie w szczególności wyboru przewoźnika, trasy wysyłki, opakowania i ubezpieczenia. Kupujący zobowiązuje się do przestrzegania wszystkich krajowych i międzynarodowych przepisów dotyczących eksportu i sankcji, w szczególności przepisów Unii Europejskiej i Rzeczypospolitej Polskiej.
4. W momencie przyjęcia dostawy Towaru Kupujący zobowiązany jest sprawdzić dostawę pod względem jakościowym i ilościowym, pod rygorem utraty prawa powoływania się na ewentualne wady i braki w terminie późniejszym. Stwierdzenie przez Kupującego istnienia nieznaczącej wady np. uszkodzenie opakowania Towaru, ale nie samego Towaru czy braki ilościowe Towaru w chwili odbioru nie może być powodem odmowy przyjęcia Towaru.

5. Ryzyko utraty lub uszkodzenia Towaru przechodzi na Kupującego z chwilą wydania Towaru lub jego części Kupującemu.
6. Jeżeli dostawa Towaru jest opóźniona z przyczyn leżących po stronie Kupującego, to wówczas ryzyko przypadkowej utraty, uszkodzenia lub pogorszenia jakości Towaru przechodzi na Klienta z chwilą gotowości Towaru do dostawy, o czym Spółka powiadamia Kupującego.
7. W przypadku wystąpienia siły wyższej, a w szczególności: wypadków, pożaru, powodzi, wyładowań atmosferycznych, czynów chuligańskich, konfliktów zbrojnych i wojen, Spółka nie ponosi odpowiedzialności za utracone korzyści Kupującego i nie może on rościć praw odszkodowawczych ani nałożyć kar na Spółkę.
8. Osoba dokonująca odbioru Towaru w imieniu Kupującego ma obowiązek skontrolowania i potwierdzenia własnym, czytelnym podpisem zgodności Towaru z zamówieniem pod kątem ilościowym i jakościowym w momencie wydania. Wszystkie rozbieżności odnotowuje się na piśmie i nie mogą one być powodem odmowy przyjęcia Towaru.
9. Spółka nie ponosi odpowiedzialności, jeśli dostawa Towaru jest niemożliwa lub opóźniona z przyczyn niezależnych od Spółki. Spółka jest zobowiązana do poinformowania Kupującego o przyczynach opóźnienia lub niemożliwości dostawy, chyba że okoliczności uniemożliwiają takie zawiadomienie. Jeżeli okres opóźnienia przekracza 45 dni kalendarzowych, każdej ze stron przysługuje prawo odstąpienia od umowy bez prawa żądania jakiegokolwiek odszkodowania. Jeśli umowa przewidywała dostawę Towaru w osobnych partiach, częściowo, ewentualne odstąpienie od umowy dotyczy wyłącznie opóźnionej części zamówienia, a nie zamówień przewidzianych do realizacji w terminie późniejszym.

VI Brak odbioru Towaru lub odmowa przyjęcia Towaru.

1. W przypadku, gdy Kupujący nie odbiera zamówionego Towaru i odmawia jego przyjęcia w wyznaczonym terminie, Spółka ma prawo do żądania od Kupującego zwrotu poniesionych kosztów produkcji Towaru i/lub poniesionych kosztów zakupu Towaru u dostawcy Spółki wraz z poniesionymi kosztami transportu i opłatami celno-skarbowymi. Spółka ma prawo również żądać od Kupującego zwrotu kosztów składowania Towaru w wysokości 10 (dziesięć) złotych netto za każdy dzień przechowywania liczony od dnia po upływie wyznaczonego terminu odbioru zamówionego Towaru.
2. W przypadku, gdy Kupujący zwleka z odbiorem zamówionego Towaru powyżej 7 dni kalendarzowych liczonych od daty postawienia Towaru do dyspozycji Kupującego, Spółka ma prawo żądać od Kupującego zwrotu kosztów składowania Towaru w wysokości 10 (dziesięć) złotych netto za każdy dzień przechowywania liczony od dnia po upływie wyznaczonej daty postawienia Towaru do dyspozycji Kupującego.
3. W przypadku, gdy Spółka ponosi winę za zwłokę w postawieniu Towaru do dyspozycji Kupującego, Kupującemu przysługuje prawo do żądania od Spółki opustu ceny zamówionego Towaru w wysokości 0,25% za każdy pełny dzień zwłoki, jednak nie więcej niż 15% opustu ceny zamówionego Towaru.
4. Spółka może odstąpić od umowy po uprzednim wezwaniu do odbioru Towaru przez Kupującego i bezskutecznym upływie dodatkowo wskazanego terminu do odbioru Towaru. W przypadku odstąpienia od umowy uiszczona przez Kupującego przedpłata pełni funkcję kary umownej należnej Spółce za odstąpienie od umowy. W przypadku gdy nie dokonano przedpłaty, Kupujący zobowiązany jest do zapłaty kary umownej za odstąpienie przez Spółkę od umowy z przyczyn leżących po stronie Kupującego w wysokości 40% wartości zamówionego Towaru.

VII Odpowiedzialność stron umowy

1. O ile z OWS nie wynika inaczej, Spółka ponosi odpowiedzialność:
 - a. W przypadku umyślnego działania;
 - b. W przypadku rażącego zaniedbania ze strony przedstawicieli ustawowych i pracowników Spółki;
 - c. W przypadku podstępnego działania;
 - d. Za szkody wynikające z naruszenia istotnych zobowiązań umownych tj. zobowiązań, których wypełnienie jest warunkiem koniecznym dla prawidłowego wykonania umowy i na których przestrzeganiu Kupujący regularnie polega i może polegać;
 - e. W odniesieniu do roszczeń wynikających z ustawy o odpowiedzialności za produkt;
 - f. W odniesieniu do roszczeń wynikających z Oświadczenia Gwarancyjnego Spółki;
 - g. O ile z innych powodów odpowiedzialność jest ustawowo obowiązkowa.
2. Z wyjątkiem punktów VII-1a) i VII-1c), Spółka nie ponosi odpowiedzialności za utratę zysków.
3. Z wyjątkiem punktów VII-1a) i VII-1c), Spółka nie ponosi odpowiedzialności za przestoje w produkcji i zwrot wydatków.
4. W przypadku wystąpienia szkody wskazanej w punkcie VII-1d), odpowiedzialność Spółki jest ograniczona do wartości zamówionego Towaru, maksymalnie jednak do kwoty 50.000 (pięćdziesiąt tysięcy) złotych.
5. Spółka nie ponosi odpowiedzialności za szkody spowodowane niewłaściwym użytkowaniem lub przechowywaniem Towaru przez Kupującego oraz za błędy wykonawcze i projektowe osób trzecich.
6. Spółka nie ponosi odpowiedzialności za szkody spowodowane w czasie transportu i rozładunku Towaru.
7. Spółka nie ponosi odpowiedzialności za jakąkolwiek szkodę spowodowaną przez Towar po jego odebraniu przez Kupującego.
8. Roszczenia odszkodowawcze Kupującego zgodnie z postanowieniami OWS oraz zgodnie z ustawą o odpowiedzialności za produkt przedawniają się wyłącznie zgodnie z ustawowymi terminami przedawnienia.

VIII Postanowienia końcowe

1. W przypadku nieważności niektórych postanowień OWS wskutek wprowadzenia odmiennych regulacji ustawowych, pozostałe postanowienia nie tracą swojej ważności.
2. Spółka i Kupujący będą dążyć do polubownego załatwienia wszelkich sporów wynikłych w związku z wykonywaniem umów objętych postanowieniami OWS. W przypadku niemożności polubownego załatwienia sporu, właściwym do rozstrzygnięcia sporu będzie sąd właściwy dla miejsca siedziby Spółki. W przypadku, gdy Kupujący posiada siedzibę poza terytorium Rzeczypospolitej Polskiej, sądem właściwym będzie sąd w Toruniu, tym samym wyłącza się zastosowanie jakichkolwiek porozumień i konwencji międzynarodowych ustanawiających odmienną od powyżej właściwości sądów.

3. W sprawach nieuregulowanych w OWS mają zastosowanie przepisy prawa polskiego w tym Kodeksu Cywilnego.
4. Spółka zastrzega sobie prawo własności wydanego Towaru do momentu całkowitego zapłacenia ceny przez Kupującego.
5. Zgłoszenie wad Towaru przez Kupującego musi zostać wykonane zgodnie z Oświadczeniem Gwarancyjnym Spółki.
6. Poufność informacji i ochrona danych osobowych zdefiniowane zostały w dokumencie „Poufność Informacji” obowiązującym w Spółce.

17.2. Oświadczenie Gwarancyjne HF INVERTER Polska Sp.C.

I Postanowienia początkowe

1. Oświadczenie Gwarancyjne, zwane dalej „OG”, określają formę i zasady udzielenia gwarancji przez firmę HF Inverter Polska Sp.C. z siedzibą w Toruniu, ul. Marii Skłodowskiej-Curie 101e, zwaną dalej „Gwarantem” i określają formę i zasady rozpatrzenia reklamacji rzeczy, komponentów i usług, łącznie zwanych dalej „Towarami”, przedsiębiorcom (w rozumieniu art. 43¹ k.c.) oraz konsumentom (w rozumieniu art. 22¹ k.c.) zwanych dalej „Kupującym”.
2. OG stanowi integralną część oferty lub umowy z Gwarantem.
3. OG może być zmienione przez strony umowy wyłącznie w sposób jednoznaczny i niebudzący wątpliwości – w formie pisemnej pod rygorem nieważności.
4. W przypadku, gdy strony tak postanowią, OG może być integralną częścią innego niż oferta lub umowa dokumentu określającego treść stosunku prawnego istniejącego pomiędzy Gwarantem a Kupującym.
5. Postanowienia OG zostają podane do wiadomości i akceptacji Kupującemu na stronie internetowej działającej pod adresem <https://hfinverter.com>, w siedzibie Gwaranta lub jako załącznik do oferty lub umowy lub dokumentu sprzedaży.
6. Gwarant nie jest zobowiązany do wystawienia osobnego dokumentu potwierdzającego udzieloną gwarancję Kupującemu a dokumentem potwierdzającym udzielenie gwarancji jest dowód sprzedaży Towaru.
7. Przez sprzedaż Towarów rozumie się każdy stosunek prawny na podstawie którego Gwarant przenosi na Kupującego własność produktów, komponentów lub świadczy usługi.
8. W przypadku braku zgodności Towaru z umową, Kupującemu z mocy prawa przysługują środki ochrony prawnej ze strony Gwaranta zgodnie z obowiązującym na terytorium Rzeczypospolitej Polskiej przepisami prawa. OG nie ma wpływu na te środki ochrony prawnej.
9. Gwarant i Kupujący przyjmują, że Towar zgodny z umową nadaje się do celów, do których zazwyczaj używa się Towaru tego rodzaju z uwzględnieniem przepisów prawa, norm technicznych lub dobrych praktyk inżynierskich.

II Zakres obowiązywania

1. Gwarant zapewnia sprawne działanie Towaru pod warunkiem korzystania z nich zgodnie z przeznaczeniem i warunkami eksploatacji określonymi w dokumentacji w szczególności instrukcji obsługi Towaru lub dokumentacji techniczno-ruchowej Towaru lub innych dokumentów przekazanych Kupującemu przez Gwaranta.
2. Kupujący ma obowiązek do zapoznania się z instrukcją obsługi, dokumentacją techniczną i innymi dokumentami przekazanymi przez Gwaranta wraz z Towarem lub udostępnionymi na stronie internetowej Gwaranta i stosowania się do zaleceń obsługi, montażu, czynności serwisowych zawartych w tych dokumentach.
3. Wszystkie prace z zakresu obsługi Towaru mogą być wykonywane wyłącznie przez personel fachowy/kwalifikowany i zgodnie z instrukcją obsługi, dokumentacją techniczną i innymi dokumentami dostarczonymi lub udostępnionymi przez Gwaranta.
4. Pojęcie personelu fachowego/kwalifikowanego odnosi się do osób, które poznały konstrukcję, technikę instalacji, sposoby usuwania usterek i konserwacji i które posiadają odpowiednie kwalifikacje zawodowe tj.:
 - a. wykształcenie w dziedzinie techniki, a w szczególności mechaniki, budowy maszyn, elektroniki, energoelektroniki, automatyki i mechatroniki z dyplomem ukończenia lub osoby nie posiadające takiego wykształcenia, lecz posiadające doświadczenie zawodowe w służbach technicznych lub utrzymania ruchu zapewniające bezpieczne i prawidłowe zainstalowanie i uruchomienie dostarczonych Towarów;
 - b. zaznajomili się z instrukcją obsługi, dokumentacją techniczną i innymi dokumentami dostarczonymi lub udostępnionymi przez Gwaranta wraz z Towarem;
 - c. osoby posiadające stosowne uprawnienia SEP oraz inne wymagane przez obowiązujące przepisy bezpieczeństwa i higieny pracy;

IV Warunki Gwarancji

1. Gwarant odpowiada przed Kupującym za wady materiałowe i wady prawne sprzedanego Towaru.
2. Gwarancja na nowy Towar obowiązuje w okresie 12 miesięcy od dnia wydania Towaru, chyba, że indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej wskazują inny okres.
3. Gwarancja na usługi serwisowe, wykonane przez Gwaranta, obowiązuje w okresie 3 miesięcy od dnia wydania Towaru po serwisowego, chyba, że indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej wskazują inny okres.

4. Podstawą odpowiedzialności Gwaranta za wady sprzedanego Towaru jest przede wszystkim porozumienie w sprawie jego właściwości materiałowych i prawnych. Za porozumienie w sprawie właściwości materiałowych i prawnych Towaru uważane są w szczególności oferty, opisy produktów i specyfikacje Towaru lub indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej.
5. Odpowiedzialność Gwaranta podlegają wyłącznie Towary kompletne, zdadne do weryfikacji przez serwis Gwaranta.
6. Z tytułu gwarancji Kupującemu ani osobom trzecim nie przysługuje wobec Gwaranta roszczenie o odszkodowanie za jakiegokolwiek szkody powstałe wskutek wad Towaru, w tym szkody związane z demontażem wadliwych Towarów i montażem Towarów nieobciążonych wadami. Jedynym zobowiązaniem Gwaranta zgodnie z OG, jest dostarczenie części zamiennych lub naprawa lub wymiana Towaru na wolny od wad, zgodnie z warunkami OG.
7. Gwarant nigdy nie odpowiada za wady Towaru, o których wiedział Kupujący w momencie zawarcia umowy lub nie wiedział z powodu zaniedbania z jego strony.
8. Warunkiem dochodzenia roszczeń z tytułu wad Towaru przez Kupującego jest wywiązanie się z jego ustawowych obowiązków sprawdzenia i reklamacji oraz postępowanie zgodnie z procedurą gwarancyjną wskazaną w OG.

V Wyłączenia

1. Gwarancja nie obejmuje Towaru, którego na podstawie przedłożonych dokumentów i cech Towaru nie można zidentyfikować jako Towaru zakupionego u Gwaranta.
2. Gwarancja nie obejmuje Towaru nieposiadającego tabliczki znamionowej Gwaranta lub Towaru posiadającego tabliczkę znamionową Gwaranta noszącą ślady nieuprawnionej zmiany jej treści lub nieuprawnionej zamiany, podmiany z innego Towaru.
3. Uprawnienia gwarancyjne wygasają w przypadku zaistnienia jednej z następujących przesłanek:
 - a. Kupujący dokona jakiegokolwiek zmiany Towaru, niezaakceptowanej przez Gwaranta;
 - b. Kupujący dokona jakiegokolwiek próby naprawy Towaru, niezaakceptowanej przez Gwaranta.
 - c. Zaniechaniu i/lub powstrzymaniu się dokonywania przeglądów okresowych zalecanych przez Gwaranta;
 - d. Wystąpią zaległości płatności za zakupiony Towar przekraczające 30 dni, nawet, gdy płatność za zgłaszany do reklamacji Towar została już uregulowana.
4. Gwarancją nie są objęte wady powstałe z innych przyczyn, a szczególnie w wyniku:
 - a. Nieprawidłowego użytkowania lub zastosowania;
 - b. Nieprawidłowej instalacji, w tym instalacji przez osoby nieuprawnione, które nie mieszczą się w definicji personelu fachowego/kwalifikowanego;
 - c. Nieprawidłowego doboru Towaru do warunków istniejących w miejscu montażu;
 - d. Nieprawidłowego montażu, konserwacji, magazynowania i transportu Towaru;
 - e. Uszkodzeń mechanicznych, chemicznych, termicznych lub celowego uszkodzenia Towaru i wywołanie w nim wady;
 - f. Nieuprawnionej modyfikacji Towaru;
 - g. Uszkodzeń powstałych w wyniku stosowania nieoryginalnych lub niezgodnych z zaleceniami Gwaranta materiałów;
 - h. Uszkodzeń wynikłych ze zdarzeń losowych, czynników noszących znamiona siły wyższej, a w szczególności: wypadków, pożaru, powodzi, wyładowań atmosferycznych, czynów chuligańskich, konfliktów zbrojnych i wojen;
 - i. Uszkodzeń wynikłych z czynników zewnętrznych, a w szczególności: działania cieczy lub wilgoci, chemikaliów i innych substancji, wibracji, nadmiernego gorąca, nieprawidłowej wentylacji, wahań napięcia sieci zasilającej, podłączenia nadmiernego lub nieprawidłowego napięcia, promieniowania, stanów nieustalonych oraz działań jakichkolwiek sił zewnętrznych i uderzeń, chyba, że indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej wskazują inaczej;
 - j. Wadliwego działania urządzeń mających wpływ na działanie Towaru.
5. Gwarancją nie są objęte części podlegające okresowemu zużyciu oraz części i materiały eksploatacyjne, a w szczególności:
 - a. wentylatory zainstalowane w przeniennikach częstotliwości lub softstarterach;
 - b. potencjometry, klawiatury i panele operatorskie;
 - c. łożyska;
 - d. uszczelki, uszczelnienia o-ring, simmeringi, pierścienie uszczelniające;
 - e. smary i oleje;
 - f. elastomery zastosowane w ramionach reakcyjnych;chyba, że indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej wskazują inaczej.
6. Gwarancja nie obejmuje zarażenia przez nieautoryzowane oprogramowanie (np. wirusy komputerowe) lub użytkowania Towaru z oprogramowaniem innym niż dostarczone przez Gwaranta lub oprogramowaniem nieprawidłowo zainstalowanym.
7. Gwarancja nie obejmuje błędów projektowych, inżynierskich systemu Kupującego, w skład, którego wchodzi Towar.
8. Gwarancja nie obejmuje nieprawidłowego doboru Towaru przez Kupującego lub nieprawidłowy dobór lub oferta Gwaranta wskazana Kupującemu na podstawie błędnych lub niekompletnych informacji przekazanych Gwarantowi przez Kupującego.

VI Procedura gwarancyjna

1. Gwarant zobowiązuje się do usunięcia wady Towaru w następujący sposób:
 - a. Towar, w którym stwierdzono wadę należy niezwłocznie wyłączyć z użytkowania pod rygorem utraty przez Kupującego uprawnień wynikających z OG;
 - b. Kupujący w formie pisemnej zgłasza Gwarantowi wadę Towaru; wymagane informacje w pisemnym zgłoszeniu zawiera:

- nazwę Towaru i jego numer seryjny;
- datę zakupu;
- szczegółowy opis uszkodzenia lub wady Towaru wraz z dodatkowymi informacjami dotyczącymi powstania uszkodzenia lub wady;
- zdjęcie/-a dokumentujące wystąpienie wady Towaru;
- dane kontaktowe oraz sposób kontaktu z Kupującym, który zgłasza wadę Towaru.

Przyjmuje się, że formą pisemną jest zgłoszenie przesłane do Gwaranta w postaci:

- **listu**, przesłanego pocztą lub dostarczone osobiście na adres Gwaranta tj.: HF INVERTER Polska Sp. C. ul. Marii Skłodowskiej-Curie 101e, 87-100 Toruń;
- **listu e-mail**, przesłanego pocztą elektroniczną na adres e-mail Gwaranta, tj.: serwis@hfinverter.com;
- **listu przesłanego faksem** na numer faksu Gwaranta, tj.: +48 56 623 73 17

- Pisemne zgłoszenie wady Towaru powinno być dostarczone Gwarantowi niezwłocznie, nie później jednak niż w ciągu 5 dni roboczych (dni inne niż soboty i dni ustawowo wolne od pracy) liczonych od dnia wystąpienia wady, pod rygorem utraty uprawnień wynikających w OG;
- Usunięcie zgłoszonej wad/-y Towaru przez Gwaranta powinno nastąpić niezwłocznie w czasie obiektywnie możliwym dla przeprowadzenia niezbędnych prac i czynności z tym związanych.
 - Gwarant, nie później niż w ciągu 5 dni roboczych (dni inne niż soboty i dni ustawowo wolne od pracy) liczonych od dnia fizycznego przekazania Gwarantowi Towaru ze zgłoszenia, poinformuje Klienta o sposobie i terminie usunięcia zgłoszonej wady.
 - Gwarant ma prawo żądać dostarczenia wadliwego Towaru na koszt Kupującego.
 - W przypadku wady Towaru nietypowego lub wyprodukowanego na indywidualne zlecenie Kupującego, w szczególności Towar o specyficznych parametrach lub właściwościach, do którego usunięcie wady wymaga specjalistycznych części zamiennych, Gwarant zastrzega sobie prawo wydłużenia okresu usunięcia wady o okres niezbędny do sprowadzenia i/lub wyprodukowania ww. części zamiennych, nie dłużej jednak niż o 120 dni, chyba, że indywidualne postanowienia umowne zawarte w formie pisemnej wskazują inny okres.
 - W przypadku, gdy Kupujący i Gwarant ustalą w formie pisemnego zlecenia serwisowego, Gwarant wyśle swój serwis w miejsce montażu Towaru celem diagnozy i/lub usunięcia wady Towaru.
 - Koszt usunięcia wady Towaru w miejscu jego montażu z uzasadnioną reklamacją ponosi Gwarant, pod warunkiem, że Gwarant jest odpowiedzialny za rzeczową wadę Towaru.
 - W przypadku nieuzasadnionego wezwania serwisowego, Kupujący zostanie obciążony kosztami dojazdu i usług serwisowych zgodnie z cennikiem serwisowym Gwaranta.
 - W przypadku, gdy strony nie ustalą inaczej, Gwarant nie będzie zobowiązany do wykonania prac demontażowych lub rozbiórkowych ukierunkowanych na zapewnienie serwisowi Gwaranta dostępu do Towaru. Kupujący zobowiązany jest do wykonania tych prac na własny koszt i ryzyko.
 - W przypadku, gdy strony nie ustalą inaczej, Gwarant nie będzie zobowiązany do wykonania prac montażowych lub instalacyjnych Towaru po usunięciu wady Towaru i/lub wymiany na nowy, wolny od wad Towar. Kupujący zobowiązany jest do wykonania tych prac na własny koszt i ryzyko.
 - W przypadku, gdy strony nie ustalą inaczej, Kupujący zobowiązany jest zapewnić Gwarantowi swobodny dostęp do Towaru i jego lokalizacji, jak również umożliwić Gwarantowi przeprowadzenia bezpiecznej procedury serwisowej (usunięcia wady Towaru) zgodnie z obowiązującymi przepisami BHP w szczególności zapewnić niezbędne zwyżki (podesty, drabiny, rusztowania, itp.) odpowiednie przygotowanie miejsca i możliwości techniczne. W innym przypadku Gwarant ma prawo odmówić działań serwisowych.
 - W przypadku, gdy zweryfikowanie reklamacji Towaru wymaga zaawansowanych kwalifikacji, którymi nie dysponuje Gwarant, Gwarant uprawniony jest do zlecenia stosownej ekspertyzy osobie trzeciej. W przypadku, gdy reklamacja Towaru okaże się być bezzasadna na podstawie takiej ekspertyzy, Klient jest zobowiązany do zwrotu na rzecz Gwaranta kosztów sporządzenia tej ekspertyzy.
 - Jeżeli Gwarant w wykonaniu swoich obowiązków wynikających z OG dostarczył Kupującemu jako uprawnionemu z OG za wadliwy Towar, Towar wolny od wad albo dokonał istotnych napraw usuwając wady Towaru, termin gwarancji biegnie na nowo od chwili dostarczenia Towaru wolnego od wad Kupującemu. Jeżeli Gwarant wymienił część Towaru przepis powyższy stosuje się odpowiednio do części wymienionej. Zastrzega się jednak, iż wydłużony w ww. trybie okres gwarancji nie może spowodować wydłużenia całkowitego okresu gwarancji ponad 125% pierwotnego okresu gwarancji – po tym okresie gwarancja bezwzględnie wygasa. W zw. z tym wyłącza się zastosowanie art. 581 §1 Kodeksu Cywilnego.

VII Postanowienia końcowe

- Gwarant nie ponosi odpowiedzialności za publiczne oświadczenia (np. teksty reklamowe) osób trzecich (np. przedstawiciela Gwaranta), których Kupujący nie wskazał Gwarantowi jako decydujących dla dokonania zakupu Towaru.
- Jeżeli dostarczony Towar jest wadliwy, Gwarant może najpierw zdecydować, czy wypełni świadczenie poprzez usunięcie wady (naprawę), czy poprzez dostarczenie Towaru wolnego od wad (wymiana). Wymienione wadliwe Towary lub części Towarów przechodzą na własność Gwaranta. Prawo Gwaranta do odmowy dalszych świadczeń na warunkach ustawowych pozostaje nienaruszone.
- Termin przedawnienia dla roszczeń z tytułu wad materiałowych i wad prawnych Towaru wynosi dwa lata od daty dostawy.
- W sprawach nieuregulowanych postanowieniami OG mają zastosowanie przepisy Kodeksu Cywilnego.

Zasady zawierania umów sprzedaży Towarów oferowanych przez Gwaranta określają Ogólne Warunki Sprzedaży obowiązujące u Gwaranta w dniu zawarcia umowy.

[illegible]