

■ Table des matières

Sécurité	3
Ces règles concernant votre sécurité	4
Avertissement démarrages imprévus	4
 Présentation	6
Documentation disponible	7
 Caractéristiques techniques	8
Caractéristiques Techniques Générales	8
Caractéristiques électriques	13
 Installation	42
Installation électrique selon les normes CEM	56
Utilisation de câbles selon les normes CEM.	58
Mise à la terre de câbles de commande blindés tressés	59
Raccordement du secteur	60
Mise à la terre de sécurité :	60
Extra protection (RCD)	60
Commutateur RFI	61
Installation des câbles moteur	64
Branchement du moteur	64
Installation du câble de la résistance de freinage	65
Installation des bornes de relais	65
Installation d'une alimentation externe de 24 V CC :	65
Installation de la répartition de la charge	65
Installation du commutateur de température de la résistance de freinage:	66
Raccordement du bus	66
Installation électrique, câbles de commande	67
Exemples de raccordement	69
 Mise en oeuvre du variateur de vitesse VLT	72
Le panneau de commande	72
L'écran d'affichage	72
Voyants (LEDs)	73
Touches de commande	73
Configuration rapide à l'aide du menu rapide	76
Choix des paramètres	76
Mode menu	77
Initialisation manuelle	79
 Configuration d'applications	81
Réglage des paramètres	81
 Fonctions particulières	87
Changement entre commande locale et commande à distance	87
Commande avec fonction de freinage	88
Utilisation des références simples	90
Utilisation des références multiples	92
Adaptation automatique au moteur, AMA	94
Commande de frein mécanique	98

PID pour la commande de process	101
PID de commande de vitesse	102
Décharge rapide (Quick discharge)	103
Démarrage à la volée	105
Commande surcouple normal/élevé, boucle ouverte	107
Programmation de Limite de couple et arrêt	107
Programmation	109
Fonctionnement et Affichage	109
Charge et moteur	116
Références et Limites	127
Entrées et sorties	136
Fonctions particulières	153
Liaison série	168
Fonctions techniques	174
Autres	182
Dépannage	182
Messages d'état	183
Résumé des avertissements et alarmes	186
Avertissements	188

■ Version logiciel

VLT Série 5000

Manuel d'utilisation
Version logiciel: 3.5x



Ce manuel d'utilisation concerne l'ensemble des variateurs de vitesse VLT Série 5000 avec logiciel version 3.5x. Voir le numéro de la version du logiciel au paramètre 624.

175ZA438.12

Sécurité



Lorsqu'il est relié au secteur, le variateur de vitesse est traversé par des tensions élevées. Tout branchement incorrect du moteur ou du variateur de vitesse VLT risque d'endommager l'appareil et de causer des blessures graves ou mortelles. Veuillez donc vous conformer aux instructions de ce manuel et aux réglementations de sécurité locales et nationales.

■ Ces règles concernent votre sécurité

1. L'alimentation électrique doit impérativement être coupée avant toute intervention sur le variateur de vitesse VLT.
S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de déconnecter les bornes de puissance d'alimentation du variateur et du moteur.
2. La touche [Stop/Reset] du panneau de commande du variateur de vitesse VLT ne coupe pas l'alimentation électrique et ne doit donc en aucun cas être utilisée comme interrupteur de sécurité.
3. La mise à la terre du VLT doit être correcte afin de protéger l'utilisateur contre la tension d'alimentation et le moteur contre les surcharges, conformément aux réglementations locales et nationales.
4. Les courants de fuite à la masse sont supérieurs à 3,5 mA.
5. Le réglage d'usine ne prévoit pas de protection contre la surcharge du moteur. Pour obtenir cette fonction, régler le paramètre 128 sur la valeur *Arrêt ETR* ou la valeur *Avertissement ETR* .
Note: Cette fonction est initialisée à 1,16 x courant nominal du moteur et à la fréquence nominale du moteur.

Marché nord-américain : les fonctions ETR assurent la protection 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec NEC.

6. S'assurer que l'alimentation secteur est bien coupée avant de déconnecter les bornes de puissance d'alimentation du variateur et du moteur.
7. Attention : le variateur de vitesse VLT comporte d'autres alimentations de tension que L1, L2 et L3 lorsque la répartition de charge (connexion de circuit intermédiaire CC) et l'alimentation externe 24 V CC sont installées.

Vérifier que toutes les alimentations de tension sont débranchées et que le temps nécessaire s'est écoulé avant de commencer l'intervention de réparation.

■ Avertissement démarrages imprévus

1. Le moteur peut être stoppé à l'aide des entrées digitales, des commandes de bus, des références analogiques ou de l'arrêt local lorsque le variateur de vitesse VLT est relié au secteur.
Ces modes arrêt ne sont pas suffisants lorsque la sécurité des personnes exige l'élimination de tout risque de démarrage imprévu.
2. Le moteur peut se mettre en marche lors de la programmation des paramètres. Il faut donc toujours activer la touche [STOP/RESET] avant de modifier les données.
3. Un moteur à l'arrêt peut se mettre en marche en cas de panne des composants électroniques du variateur de vitesse ou après une surcharge temporaire, une panne de secteur ou un raccordement défectueux du moteur.



Avertissement :

Tout contact avec les parties électriques, même après la mise hors tension de l'appareil, peut causer des blessures graves ou mortelles. Veiller également à déconnecter d'autres alimentations de tension comme par ex.

l'alimentation externe 24 V CC, la répartition de charge (connexion de circuit intermédiaire CC) et le raccordement moteur en cas de sauvegarde cinétique.

laisser s'écouler 4 minutes dans le cas des VLT 5001-5006

laisser s'écouler 15 minutes dans le cas des VLT 5008-5500

175ZA439.11

Sécurité

■ Présentation

Ce Manuel d'utilisation est conçu comme un outil destiné à celui qui doit installer, utiliser et programmer le VLT Série 5000.

Publications techniques spécifiques concernant le VLT Série 5000 : un Manuel d'utilisation, un Manuel de configuration et une Configuration rapide.

Manuel d'utilisation : il s'agit d'instructions qui permettent d'assurer l'installation, le démarrage et la maintenance optimum.

Manuel de configuration : il contient toutes les informations utiles pour l'étude et permet de se familiariser avec la technologie, la gamme de produits, les caractéristiques techniques, etc.

Configuration rapide : il s'agit d'un Manuel d'installation qui permet à la plupart des utilisateurs d'installer et de démarrer rapidement leur VLT Série 5000.

Le Manuel d'utilisation et la Configuration rapide sont livrés avec l'appareil.

Lors de la lecture de ce Manuel d'utilisation, vous rencontrerez divers symboles auxquels il faut porter une attention toute particulière.

Les symboles suivants sont utilisés:



Avertissement d'ordre général.



N.B. !

L'attention du lecteur est particulièrement attirée sur le point concerné.



In-
dications d'avertissement de haute tension.

■ Documentation disponible

Voici une liste de la documentation disponible concernant les VLT 5000. Certaines différences peuvent apparaître selon les pays.

Documentation jointe à l'appareil :

Manuel d'utilisation	MG.51.AX.YY
Configuration rapide (fourni avec les unités Bookstyle)	MG.50.DX.YY
Configuration rapide ¹⁾	MG.50.FX.YY
Configuration rapide ²⁾	MG.50.GX.YY
Manuel d'installation des VLT 5300 - 5500	MG.56.AX.YY

Communication avec le VLT 5000 :

Manuel du VLT 5000 Profibus	MG.10.EX.YY
Manuel du VLT 5000 DeviceNet	MG.50.HX.YY
Manuel du VLT 5000 LonWorks	MG.50.MX.YY
Manuel du VLT 5000 Modbus	MG.10.MX.YY
Manuel du VLT 5000 Interbus	MG.10.OX.YY

Options d'application pour le VLT 5000 :

Manuel d'options du VLT 5000 SyncPos	MG.10.EX.YY
Manuel du contrôleur de positionnement du VLT 5000	MG.50.PX.YY
Manuel du contrôleur de synchronisation du VLT 5000	MG.10.NX.YY

Instructions pour le VLT 5000 :

Répartition de la charge	MI.50.NX.YY
Résistances de freinages du VLT 5000	MI.50.DX.YY
Résistances de freinage pour les applications horizontales (VLT 5001 - 5011)	MI.50.SX.YY
Modules de filtres LC	MI.56.DX.YY
Convertisseur de signaux d'entrée de codage (5V TTL vers 24 V cc)	MI.50.IX.YY
Plaque arrière du VLT 5000	MN.50.XX.YY

Documentation diverse sur le VLT 5000 :

Manuel de configuration	MG.51.BX.YY
Fiche technique	MD.50.AX.YY
Intégration d'un VLT 5000 Profibus dans un système Simatic S5	MC.50.CX.YY
Intégration d'un VLT 5000 Profibus dans un système Simatic S7	MC.50.AX.YY
Le VLT 5000 et les appareils de levage	MN.50.RX.YY

Divers (en anglais uniquement) :

Protection contre les risques électriques	MN.90.GX.YY
Choix de fusibles d'entrée	MN.50.OX.YY
VLT sur les réseaux IT	MN.90.CX.YY
Filtrage des courants harmoniques	MN.90.FX.YY
Traitement des environnements agressifs	MN.90.IX.YY

1. Fourni avec les unités compactes IP20 5001 - 5062 380 - 500 V ca et 5001 - 5027 200 - 240 V ca

2. Fourni avec les unités compactes IP54 5001 - 5062 380 - 500 V ca et 5001 - 5027 200 - 240 V ca

X = numéro de version

YY = version de langue

■ Caractéristiques Techniques Générales
■ Caractéristiques techniques

 Alimentation secteur (L1, L2, L3) :

Tension nominale du moteur, appareils 200-240 V	3 x 200/208/220/230/240V ±10%
Tension nominale, appareils 380-500 V	3 x 380/400/415/440/460V ±10%
Fréquence d'alimentation	48/62 Hz
Asymétrie max. de la tension secteur :	
VLT 5001-5011 : 380-500 V, VLT 5001-5006 : 200-240 V	± 2,0% de la tension secteur nominale
VLT 5016-5062 : 380-500 V, VLT 5008-5027 : 200-240 V	± 1,5% de la tension secteur nominale
VLT 5060-5500 : 380-500 V, VLT 5032-5052 : 200-240 V	± 3,0% de la tension secteur nominale
Facteur de puissance réelle (λ)	0,90 / 1,0 à charge nominale
Facteur puissance de déplacement ($\cos \varphi$)	près de l'unité (>0,98)
Nombre de commutations sur les entrées d'alimentation L1, L2, L3	environ 1 activation/min.
Seuil de court-circuit	100.000 A

Voir le chapitre exigences particulières du manuel de configuration

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

Tension de sortie	0-100% de la tension secteur
Fréquence de sortie	0 - 132 Hz, 0 - 1000 Hz
Tension nominale du moteur, appareils 200 - 240 V	200/208/220/230/240V
Tension nominale du moteur, appareils 380 - 500 V	380/400/415/440/460/480/500V
Fréquence nominale du moteur	50/60 Hz
Commutation sur la sortie	Illimitée
Temps de rampe	0,05 - 3600 s

 Caractéristiques de couple :

Couple de démarrage, VLT 5001-5027, 200 - 240 V, et VLT 5001-5062, 380 - 500 V	160% pendant 1 min.
Couple de démarrage, VLT 5032-5052, 200 - 240 V, et VLT 5060-5500, 380 - 500 V	150% pendant 1 min.
Couple de démarrage	180% pendant 0,5 s
Couple d'accélération	100%
Surcouple, VLT 5001-5027, 200 - 240 V, et VLT 5001-5062, 380 - 500 V	160%
Surcouple, VLT 5032-5052, 200 - 240 V, et VLT 5060-5500, 380 - 500 V	150%
Couple d'arrêt à vitesse nulle (boucle fermée)	100%

*Les caractéristiques de couple indiquées s'appliquent au variateur de vitesse VLT en surcouple élevé (160%).
En surcouple normal (110%), les valeurs sont plus faibles.*

 Carte de commande, entrées digitales :

Nombre d'entrées digitales programmables	8
Bornes n°	16, 17, 18, 19, 27, 29, 32, 33
Plage de tension	0 -24 V CC (logique positive PNP)
Plage de tension, " 0 " logique	< 5 V CC
Plage de tension, " 1 " logique	>10 V CC
Tension maximale sur l'entrée	28 V CC
Résistance à l'entrée, R _i	2 kΩ
Temps d'analyse par entrée	3 ms

Isolement galvanique sûr Toutes les entrées digitales sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV). En outre, les entrées digitales peuvent être isolées des autres bornes de la carte de commande en connectant une alimentation externe 24 V CC et en ouvrant le commutateur 4. Se reporter au chapitre Installation des câbles de commande.

Carte de commande, entrées analogiques :

Nombres d'entrées analogiques de courant/de thermistance programmables	2
Bornes n°	53, 54
Plage de tension	0 ±10 V CC (mise à l'échelle possible)
Résistance à l'entrée, R _i	10 kΩ
Nombre d'entrées de courant analogiques	1
Borne n°	60
Plage de courant	0/4 20 mA
Résistance à l'entrée, R _i	200 Ω
Résolution	10 bits signe +
Précision à l'entrée	Erreur max. 1% de l'échelle totale
Temps d'analyse par entrée	3 ms
Masse, borne n°	55

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

Carte de commande, entrée impulsions :

Nombre d'entrées impulsions programmables	4
Bornes n°	17, 29, 32, 33
Fréquence max. à la borne 17	5 kHz
Fréquence max. sur les bornes 29, 32, 33	20 kHz (collecteur PNP ouvert)
Fréquence max. à la borne 33	65 kHz (Push-pull)
Plage de tension	0 -24 V CC (logique positive PNP)
Plage de tension, " 0 " logique	< 5 V CC
Plage de tension, " 1 " logique	>10 V CC
Tension maximale sur l'entrée	28 V CC
Résistance à l'entrée, R _i	2 kΩ
temps d'analyse par entrée	3 ms
Résolution	10 bits, signe +
Précision (100 Hz -1 kHz) bornes 17,19,33	Erreur max. : 0,5% de l'échelle totale
Précision (1 kHz -5 kHz) borne 17	Erreur max. : 0,1% de l'échelle totale
Précision (1 kHz -65 kHz) bornes 29, 33	Erreur max. : 0,1% de l'échelle totale

Isolement galvanique sûr Toutes les entrées impulsions sont isolées galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV). En outre, les entrées impulsions peuvent être isolées des autres bornes de la carte de commande en connectant une alimentation externe 24 V CC et en ouvrant le commutateur 4. Se reporter au chapitre Câbles de commande.

Carte de commande, sorties digitales, codeur et analogiques :

Nombre de sorties digitales et analogiques programmables	2
Bornes, n°	42, 45
Plage de tension à la sortie digitale/codeur	0 - 24 V DC
Résistance minimale à la terre (borne 39) à la sortie digitale/codeur	600 Ω
Plages de fréquences (sortie digitale utilisée comme sortie codeur)	0-32 kHz
Plage de courant à la sortie analogique	0/4 - 20 mA
Résistance maximale à la terre (borne 39) à la sortie analogique	500 Ω

Précision de la sortie analogique Erreur max. 1,5% de l'échelle totale
 Résolution de la sortie analogique 8 bits
Isolement galvanique sûr : toutes les entrées digitales et analogiques sont isolées galvaniquement de la tension secteur (PELV) et des autres entrées et sorties.

Carte de commande, alimentation 24 V CC :

Bornes, n° 12, 13
 Charge maximale (protégée contre les courts-circuits) 200 mA
 Bornes n°, terre 20, 39
Isolement galvanique sûr : l'alimentation 24 V CC est isolée galvaniquement de la tension secteur (PELV) tout en ayant le même potentiel que les sorties analogiques.

Carte de commande, RS 485 communication série :

Bornes, n° 68 (TX+, RX+), 69 (TX-, RX-)
Isolement galvanique sûr : isolement galvanique complet.

Relais de sortie :

Nombre de relais de sortie programmables 2
 Bornes n°, carte de commande 4-5 (fermer)
 Charge max. (CA) sur les bornes 4-5, carte de commande 50 V AC, 1 A, 60 VA
 Charge max. (CC) sur les bornes 4-5, carte de commande 75 V DC, 1 A, 30 W
 Charge max. (CC) sur les bornes 4-5, carte de commande pour applications UL/cUL .. 30 V AC, 1 A / 42.5 V DC, 1 A
 Bornes n°, carte de puissance 1-3 (ouvrir), 1-2 (fermer)
 Charge max. (CA) sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance et carte de relais 240 V AC, 2 A, 60 VA
 Charge max. sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance et carte de relais 50 V DC, 2 A
 Charge min. sur les bornes 1-3, 1-2, carte de puissance et carte de relais 24 V DC 10 mA, 24 V AC 100 mA

Bornes de la résistance de freinage (uniquement appareils SB et EB) :

Bornes, n° 81, 82

Alimentation externe 24 V CC :

Bornes, n° 35, 36
 Plage de tension 24 V CC ± 15% (max. 37 V CC pendant 10 s)
 Tension d'ondulation max. 2 V DC
 Puissance absorbée 15 W - 50 W (50 W au démarrage pendant 20 ms)
 Fusible min. 6 A
Isolement galvanique sûr : isolement galvanique total à condition que l'alimentation externe 24 V CC soit également du type PELV.

Câbles, longueurs, sections et connecteurs :

Longueur max. du câble du moteur, câble blindé 150 m
 Longueur max. du câble du moteur, câble non blindé 300 m
 Longueur max. du câble du moteur, câble blindé VLT 5011 380-500 V 100 m
 Longueur max. de câble de frein, câble blindé 20 m

Longueur max. du câble du moteur en partage de charge, câble blindé 25 m du variateur de vitesse à la barre CC.

Section transversale max. des câbles du moteur, du frein et du partage de charge, voir le chapitre suivant.

Section transversale max. du câble pour une alimentation CC extérieure de 24 V 4.0 mm² /10 AWG

Section max. transversale pour les câbles de commande 1.5 mm² /16 AWG

Max. section transversale pour la liaison série 1.5 mm² /16 AWG

En cas de conformité à UL/cUL, il est nécessaire d'utiliser un câble avec une plage de température de 60/75°C VLT 5001 -5052 x 380-500 V et VLT 5001 - 5027 200 - 240V

En cas de conformité à UL/cUL, il est nécessaire d'utiliser un câble avec une plage de température de 75°C VLT 5060-5500 380-500 V, VLT 5032-5052 200-240 V

Les connecteurs sont destinés à être utilisés aussi bien avec les câbles en cuivre qu'avec les câbles en aluminium, sauf indication contraire.

Précision de l'afficheur (paramètres 009-012) :

Courant moteur [6], 0 à 140% de la charge Erreur max.: ± 2,0% de la tension secteur nominale

Couple % [7], 100 à 140% de la charge Erreur max.: ±5% de la taille nominale du moteur

Sortie [8], puissance en HP [9], 0 à 90% de la charge Erreur max.: ± 5% de la tension secteur nominale

Caractéristiques de contrôle :

Plage de fréquences 0 - 1000 Hz

Fréquence de sortie, résolution ±0.003 Hz

Temps de réponse du système 3 ms

Vitesse, plage de régulation (boucle ouverte) 1/100 de la vitesse synchrone

Vitesse, plage de régulation (boucle fermée) 1/1000 de la vitesse synchrone

Vitesse, précision (boucle ouverte) <1500 tr/mn : erreur max. ±7,5 tr/mn
>1500 tr/mn : erreur max. 0,5% de la vitesse actuelle

Vitesse, précision (boucle fermée) <1500 tr/mn : erreur max. ±1,5 tr/mn
>1500 tr/mn : erreur max. 0,1% de la vitesse actuelle

Précision de commande du couple (boucle ouverte) 0-150 tr/mn : erreur max. ±20% du couple nominal
150-1500 tr/mn : erreur max. ±10% du couple nominal
>1500 tr/mn : erreur max. ±20% du couple nominal

Précision de commande du couple (retour vitesse) Erreur max. ±5% du couple nominal

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

Référence externe

Protection IP 00, IP 20, IP 54

Essai de vibration .. 0,7 g RMS pour 18-1000 Hz (aléatoire). 3 directions durant 2 heures (IEC 68-2-34/35/36)

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

MAXHumidité relative max. 95 % sanscondensation (IEC 721-3-3; class 3K3) pour le fonctionnement

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

Environnement agressif (IEC 721 - 3 - 3) Blindé, classe 3C3

Température ambiante pour l'IP 20 (forte surcharge, couple de 160%) Max. 45°C (moyenne sur 24 heures
max. 40°C)

Température ambiante de l'IP 20 (surcharge normale, couple de 110%) .. Max. 40°C (moyenne sur 24 heures
max. 35°C)

Température ambiante de l'IP 54 (forte surcharge, couple de 160%) Max. 40°C (moyenne sur 24 heures max.
35°C)

Température ambiante de l'IP 54 (surcharge normale, couple de 110%) .. Max. 40°C (moyenne sur 24 heures
max. 35°C)

Température ambiante de l'IP 20/54 pour les VLT 5011 500 V Max. Max. 40°C (moyenne sur 24 heures max. 35°C)

Déclassement pour température ambiante élevée, voir exigences particulières du manuel de configuration

Température ambiante min. à pleine exploitation 0°C

Température ambiante min. en exploitation réduite -10°C

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

Altitude max. 1.000 m

Déclassement pour pression atmosphérique, voir exigences particulières du manuel de configuration

Normes CEM appliquées, Émission EN 50081-1/2, EN 61800-3, EN 55011, EN 55014

Normes CEM appliquées, Immunité EN 50082-2, EN 61000-4-2, IEC 1000-4-3, EN 61000-4-4

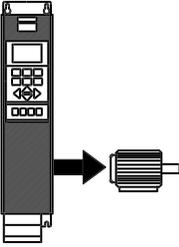
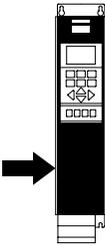
EN 61000-4-5, ENV 50140, ENV 50141, VDE 0160/1990.12

Se reporter au chapitre Exigences particulières du manuel de configuration

Protections VLT 5000 :

- Protection thermique électronique du moteur contre les surcharges.
- Surveillance de la température de la plaque de refroidissement : assure la mise en sécurité du variateur de vitesse VLT si la température atteint 90 °C pour IP 00 et IP 20. Mise en sécurité à 80 °C pour IP 54. La RAZ d'une surtempérature n'est possible que lorsque la température de la plaque de refroidissement est inférieure à 60 °C.
- Le variateur de vitesse VLT est protégé contre les courts-circuits sur les bornes U, V, W du moteur.
- Le variateur de vitesse VLT est protégé contre les défauts de mise à la terre sur les bornes U, V, W du moteur.
- Surveillance de la tension du circuit intermédiaire : assure l'arrêt de l'appareil en cas de tension du circuit intermédiaire trop faible ou trop élevée.
- En cas d'absence d'une phase du moteur, le variateur de vitesse VLT s'arrête, voir paramètre 234 *Surveillance des phases du moteur*.
- En cas de défaut réseau, le variateur de vitesse VLT peut générer une descente de rampe contrôlée.
- En cas d'absence d'une phase secteur, le variateur de vitesse VLT s'arrête lorsque le moteur est en charge.

■ Caractéristiques électriques
■ Tension secteur 3 x 200-240 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT	5001	5002	5003	5004	5005	5006
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A]	3.7	5.4	7.8	10.6	12.5	15.2
		$I_{VLT, MAX}$ 60 s	5.9	8.6	12.5	17	20	24.3
	Sortie (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]	1.5	2.2	3.2	4.4	5.2	6.3
	Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7
	Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	1	1.5	2	3	4	5
Section max. du câble moteur freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²)			4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Courant d'entrée nominal	(200 V) $I_{L,N}$ [A]	3.4	4.8	7.1	9.5	11.5	14.5
	Section max. du câble d'alimentation [mm ²]/[AWG] ²)		4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Fusibles d'entrée, taille max.	[-]/UL ¹) [A]	16/10	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30
	Rendement ³⁾		0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95
	Poids de l'IP 20 EB	[kg]	7	7	7	9	9	9.5
	Perte de puissance à charge max.	[W]	58	76	95	126	172	194
	Protection		IP 20					

1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTN-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

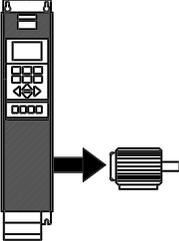
Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gG.

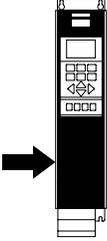
Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de fournir un maximum de 100.000 A_{RMS} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

■ Tension secteur 3 x 380 - 500 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT: 5001 5002 5003 5004				
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ 380 V \pm -440 V	2.2	2.8	4.1	5.6
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	3.5	4.5	6.5	9
		$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	1.9	2.6	3.4	4.8
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	3	4.2	5.5	7.7
Sortie	$S_{VLT,N}$ 380 V \pm -440 V	1.7	2.1	3.1	4.3	
	$S_{VLT,N}$ 441 V \pm -500 V	1.6	2.3	2.9	4.2	
Puissance de sortie sur l'arbre		$P_{VLT,N}$ [kW]	0.75	1.1	1.5	2.2
Puissance de sortie sur l'arbre		$P_{VLT,N}$ [HP]	1	1.5	2	3
Section max. du câble moteur freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²)			4/10	4/10	4/10	4/10

	Courant nominal d'entrée	$I_{L,N}$ 380 V	2.3	2.6	3.8	5.3	
		$I_{L,N}$ [A] (460 V)	1.9	2.5	3.4	4.8	
	Section max. du câble de puissance [mm ²]/[AWG] ²)			4/10	4/10	4/10	4/10
	Fusibles d'entrée. Taille max. [-]/UL ¹) [A]			16/6	16/6	16/10	16/10
Rendement ³)			0.96	0.96	0.96	0.96	
Poids de l'IP 20 EB [kg]			7	7	7	7.5	
Perte de puissance à charge max.		[W]	55	67	92	110	
Protection			IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	

1. Si une conformité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrées de type Bussmann KTS-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

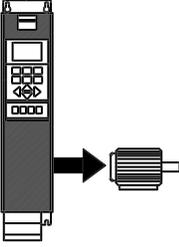
Si une conformité UL/cUL n'est pas requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible Bussmann précité ou le fusible de type gG.

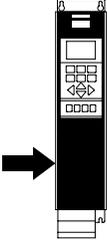
Un non respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour la protection d'un circuit capable de fournir un maximum de 100.000 A_{RMS} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

Tension secteur 3 x 380 - 500 V

Conforme aux exigences internationales		VLT type	5005	5006	5008	5011
	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	7.2	10	13	16
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	11.5	16	20.8	25.6
	Output	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	6.3	8.2	11	14.5
		$I_{VLT, MAX}$ 60/441/-500/230/240V	10.1	13.1	17.6	23.2
		$S_{VLT,N}$ 380 V \pm 440 V	5.5	7.6	9.9	12.2
		$S_{VLT,N}$ 441 V \pm 500 V	5.5	7.1	9.5	12.6
	Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	3.0	4.0	5.5	7.5
	Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	4	5	7.5	10
	Section max. du câble moteur freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²)		4/10	4/10	4/10	4/10

	Courant d'entrée	$I_{L,N}$ [A] 380 V	7	9.1	12.2	15.0
		$I_{L,N}$ 460 V	6	8.3	10.6	14.0
	Section max. du câble de puissance [mm ²]/[AWG] ²)		4/10	4/10	4/10	4/10
	Fusibles d'entrée, taille max. [-]/UL ¹) [A]		16/15	25/20	25/25	35/30
	Rendement ³)		0.96	0.96	0.96	0.96
	Poids de l'IP 20 EB [kg]		7.5	9.5	9.5	9.5
	Perte de puissance à charge max.	[W]	139	198	250	295
	Protection		IP 20	IP 20	IP 20	IP 20

1. Si une conformité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles de type Bussmann KTS-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

Si aucune conformité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible Bussmann précité ou le fusible de type gG.

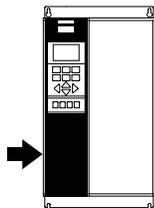
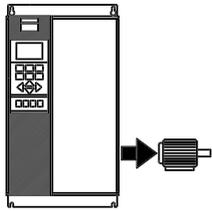
Un non respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour la protection d'un circuit capable de fournir un maximum de 100.000 A_{RMS} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

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

■ Tension secteur 3 x 200-240 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT:	5001	5002	5003	5004	5005	5006
Couple pour une forte surcharge (160 %) :								
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A]	3.7	5.4	7.8	10.6	12.5	15.2	
	$I_{VLT, MAX}$ 60 s	5.9	8.6	12.5	17	20	24.3	
Sortie (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]	1.5	2.2	3.2	4.4	5.2	6.3	
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7	
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	1	1.5	2	3	4	5	
Section max. des câbles vers le moteur, le freinage et la répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²⁾		4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
<hr/>								
Courant nominal d'entrée	(200 V) $I_{L,N}$ [A]	3.4	4.8	7.1	9.5	11.5	14.5	
Section max. des câbles de puissance		[mm ²]/[AWG] ²⁾	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
Fusibles d'entrée, taille max.	[-/UL ¹⁾] [A]	16/10	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30	
Rendement ³⁾		0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	
pois de l'IP 20 EB	[kg]	8	8	8	10	10	10	
Poids de l'IP 54	[kg]	11.5	11.5	11.5	13.5	13.5	13.5	
Perte de puissance à chargemx.		[W]	58	76	95	126	172	194
<hr/>								
Protection		IP 20 / IP54	IP 20 / IP54	IP 20 / IP 54	IP 20 / IP 54	IP / IP 54	IP 20 / IP 54	



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser les fusibles d'entrée de type Bussmann KTN-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gG.

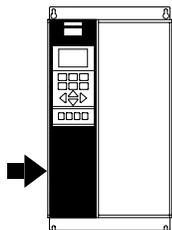
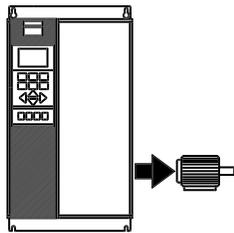
Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de fournir un maximum de 100.000 A_{RMS} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

■ Alimentation secteur 3 x 200 –240 V

Conforme aux exigences internationales		Type VLT	5008	5011	5016	5022	5027
Surcouple normal (110 %) :							
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A]		32	46	61.2	73	88
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A]		35.2	50.6	67.3	80.3	96.8
Sortie (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]		13.3	19.1	25.4	30.3	36.6
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]		7.5	11	15	18.5	22
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]		10	15	20	25	30
Surcouple élevé (160 %) :							
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A]		25	32	46	61.2	73
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A]		40	51.2	73.6	97.9	116.8
Sortie (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]		10	13	19	25	30
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]		5.5	7.5	11	15	18.5
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]		7.5	10	15	20	25
Section max. du câble moteur, freinage et répartition de la charge [mm ² / AWG] ²⁾⁵⁾	IP 54		16/6	16/6	35/2	35/2	50/0
	IP 20		16/6	35/2	35/2	35/2	50/0
Section min. du câble moteur, freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² /AWG] ²⁾			10/8	10/8	10/8	10/8	16/6
<hr/>							
Courant nominal d'entrée	(200 V) $I_{L,N}$ [A]		32	46	61	73	88
Section max. du câble, puissance [mm ²]/[AWG] ²⁾⁵⁾	IP 54		16/6	16/6	35/2	35/2	50/0
	IP 20		16/6	35/2	35/2	35/2	50/0
Fusibles d'entrée. Taille max.	[-]/UL ¹⁾ [A]		50	60	80	125	125
Fusibles d'entrée SMPS	[-]/UL ⁶⁾ [A]		4.0/4.0	4.0/4.0	4.0/4.0	4.0/4.0	4.0/4.0
Rendement ³⁾			0.95	0.95	0.95	0.95	0.95
Poids IP 20 EB	[kg]		21	25	27	34	36
Poids IP 54	[kg]		38	40	53	55	56
Perte de puissance à charge max.							
- surcouple élevé (160 %)	[W]		340	426	626	833	994
- surcouple normal (110 %)	[W]		426	545	783	1042	1243
Protection			IP 20/				
			IP 54				



1. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTN-R.

Dans le cas contraire, nous recommandons d'utiliser des fusibles Bussmann mentionnés ci-dessus ou des fusibles de type gG .

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

4. La section de câble min. correspond à la section la plus petite pouvant être raccordée aux bornes pour être conforme à IP 20. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble min..

5. Les câbles en aluminium avec une section supérieure à 35 mm² doivent être raccordés au moyen d'un connecteur Al-Cu.

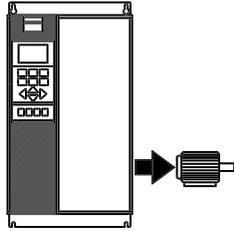
6. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur Ferras Shawmut type Y85443, le numéro de code Danfoss 612Z1182 doit être utilisé.

■ Alimentation secteur 3 x 380 -500 V

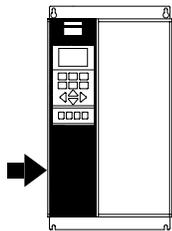
Conforme aux exigences internationales

Type VLT 5001 5002 5003 5004
Surcouple élevé (160 %) :

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	2.2	2.8	4.1	5.6
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	3.5	4.5	6.5	9
Sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	1.9	2.6	3.4	4.8
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	3	4.2	5.5	7.7
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	1.7	2.1	3.1	4.3
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	1.6	2.3	2.9	4.2
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	0.75	1.1	1.5	2.2
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	1	1.5	2	3
Section max. du câble moteur, freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²		4/10	4/10	4/10	4/10



Courant nominal d'entrée	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	2.3	2.6	3.8	5.3
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)	1.9	2.5	3.4	4.8
Section max. du câble de puissance [mm ²]/[AWG] ²		4/10	4/10	4/10	4/10
Fusibles d'entrée. Taille max.	[-]/UL ¹) [A]	16/6	16/6	16/10	16/10
Rendement ³)		0.96	0.96	0.96	0.96
Poids IP 20 EB	[kg]	8	8	8	8.5
Poids IP 54	[kg]	11.5	11.5	11.5	12
Perte de puissance à charge max.	[W]	55	67	92	110
Protection		IP 20 /	IP 20 /	IP 20 /	IP 20
		IP 54	IP 54	IP 54	IP 54



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTS-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

Si aucune conformité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gG.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

Tension secteur 3 x 380-500 V

Conforme aux exigences internationales

Type VLT 5005 5006 5008 5011
Surcouple élevé (160 %) :

	Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	7.2	10	13	16
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	11.5	16	20.8	25.6
		$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	6.3	8.2	11	14.5
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	10.1	13.1	17.6	23.2
	Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	5.5	7.6	9.9	12.2
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	5.5	7.1	9.5	12.6
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	3.0	4.0	5.5	7.5	
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	4	5	7.5	10	
Section max. du câble moteur, freinage et répartition de la charge [mm ²] / [AWG] ²⁾		4/10	4/10	4/10	4/10	

	Courant nominal d'entrée	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	7	9.1	12.2	15.0
		$I_{L,N}$ [A] (460 V)	6	8.3	10.6	14.0
Section max. des câbles de puissance [mm ²] / [AWG] ²⁾		4/10	4/10	4/10	4/10	
Fusibles d'entrée. Taille max.	[-]/UL ¹⁾ [A]	16/15	25/20	25/25	35/30	
Rendement ³⁾		0.96	0.96	0.96	0.96	
Poids IP 20 EB	[kg]	8.5	10.5	10.5	10.5	
Poids IP 54	[kg]	12	14	14	14	
Perte de puissance à charge max.	[W]	139	198	250	295	
Protection		IP 20 / IP 54	IP 20 / IP 54	IP 20 / IP 54	IP 20 / IP 54	

1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTS-R ou Ferraz Shawmut ATMR de classe CC.

Si aucune conformité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gG.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

■ Tension secteur 3 x 380-500 V

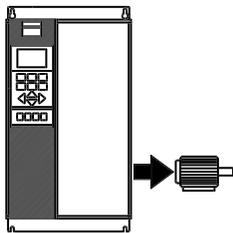
Conforme aux exigences internationales

Type de VLT :
5016
5022
5027
Couple pour une surcharge normale (110 %) :

		5016	5022	5027
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ 380 V \pm -440 V	32	37.5	44
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	35.2	41.3	48.4
	$I_{VLT,N}$ 441 V \pm -500 V	27.9	34	41.4
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	30.7	37.4	45.5
Output	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	24.4	28.6	33.5
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	24.2	29.4	35.8
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	15	18.5	22
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	20	25	30

Couple pour une surcharge élevée (160 %) :

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ 380 V \pm -440 V	24	32	37.5
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	38.4	51.2	60
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	21.7	27.9	34
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	34.7	44.6	54.4
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	18.3	24.4	28.6
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	18.8	24.2	29.4
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]	11	15	18.5
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]	15	20	25
Section max. du câble moteur	IP 54	16/6	16/6	16/6
freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ^{2) 4)}	IP20	16/6	16/6	35/2
Section max. du câble moteur				
freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG]		10/8	10/8	10/8



Courant nominal d'entrée	$I_{L,N}$ [A] 380 V	32	37.5	44
	$I_{L,N}$ [A] 460 V	27.6	34	41

Section max. du câble de puissance	IP 54	16/6	16/6	16/6
	IP 20	16/6	16/6	35/2

Fusibles d'entrée, taille max.	[]/UL ¹⁾ [A]	63/40	63/50	63/60
--------------------------------	--------------------------	-------	-------	-------

Fusibles d'entrée	[]/UL ⁵⁾ [A]	4.0/4.0	4.0/4.0	4.0/4.0
-------------------	--------------------------	---------	---------	---------

Rendement		0.96	0.96	0.96
-----------	--	------	------	------

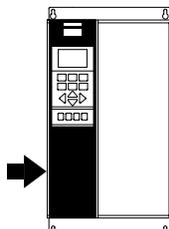
Poids de l'IP 20 EB	[kg]	21	22	27
---------------------	------	----	----	----

Poids de l'IP 54	[kg]	41	41	42
------------------	------	----	----	----

Perte de puissance à charge max.				
- couple pour une surcharge élevée (160 %)	[W]	419	559	655

- couple pour une surcharge normale (110 %)	[W]	559	655	768
---	-----	-----	-----	-----

Protection		IP 20/ IP 54	IP 20/ IP 54	IP 20/ IP 54
------------	--	-----------------	-----------------	-----------------



1. Si une conformité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTS-R.

Si aucune conformité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible Bussmann précité ou le fusible gG.

Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de fournir un maximum de 100.000 A_{rms} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

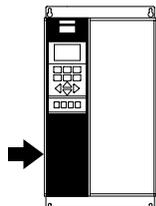
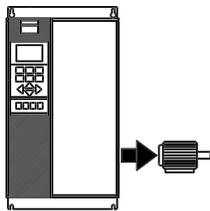
4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes en compatibilité avec l'IP 20. Toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant la section min. des câbles.

5. Si une conformité UL/cUL est requise, utiliser le Ferraz shawmut de type FA Y85443, numéro de code Danfoss 612Z1182.

Tension secteur 3 x 380 - 500 V

Conforme aux exigences internationales

		VLT type	5032	5042	5052	5062
Couple pour une surcharge normale (110 %) :						
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		61	73	90	106
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		67.1	80.3	99	117
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)		54	65	78	106
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)		59.4	71.5	85.8	117
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)		46.5	55.6	68.6	80.8
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)		46.8	56.3	67.5	91.8
Puissance sur l'arbre de sortie	$P_{VLT,N}$ [kW]		30	37	45	55
						75
						500 V
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]		40	50	60	75
						100
						500 V
Coupe pour une surcharge élevée (160 %) :						
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		44	61	73	90
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		70.7	97.6	116.8	135
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)		41.4	54	65	80
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)		66.2	86	104	120
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)		33.5	46.5	55.6	68.6
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)		35.9	46.8	56.3	69.3
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [kW]		22	30	37	45
						55
						500 V
Puissance de sortie sur l'arbre	$P_{VLT,N}$ [HP]		30	40	50	60
						75
						500 V
Section max. des câbles de moteur, freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG] ²⁾⁵⁾	IP 54		35/2	35/2	50/0	50/0
	IP20		35/2	35/2	50/0	50/0
Section min. des câbles de moteur, freinage et répartition de la charge [mm ²]/[AWG]			10/8	10/8	16/6	16/6
Courant nominal d'entrée	$I_{L,N}$ [A] (380 V)		60	72	89	104
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)		53	64	77	104
Section max. des câbles de puissance [mm ²]/[AWG] ^{2) 5)}	IP 54		35/2	35/2	50/0	50/0
	IP 20		35/2	35/2	50/0	50/0
Fusibles d'entrée, taille max.	[-]/UL ¹⁾ [A]		80/	100/	125/	150/
			80	100	125	150
Fusibles d'entrée SMPS	[-]/UL ⁶⁾ [A]		4.0/	4.0/	4.0/	4.0/
			4.0	4.0	4.0	4.0
Rendement			0.96	0.96	0.96	0.96
Poids de l'IP 20 EB		[kg]	28	41	42	43
Poids de l'IP 54		[kg]	54	56	56	60
Perte de puissance à charge max.						
- couple pour une surcharge élevée (160 %)		[W]	768	1065	1275	1571
- couple pour une surcharge normale (110 %)		[W]	1065	1275	1571	1851
Protection			IP	IP	IP	IP
			20/IP	20/IP	20/	IP 20/
			54	54	IP	IP 54
						54



1. Si une conformité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann KTS-R.

Si aucune conformité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gG.

Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de fournir un maximum de 100000 A_{RMS} (symmetrical), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

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

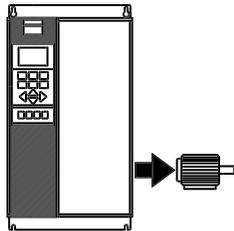
4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes en compatibilité avec l'IP 20. Toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant la section min. des câbles.

5. Les câbles en aluminium d'une section supérieure à 35 mm² doivent être connectés à l'aide d'un connecteur Al-C.

6. Si une conformité UL/cUL est requise, utiliser le Ferraz shawmut de type FA Y85443, numéro de code Danfoss 612Z1182.

■ Tension secteur 3 x 200-240 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT:	5032	5042	5052
Surcouple normal (110 %) :					
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (200-230 V)		115	143	170
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (200-230 V)		127	158	187
	$I_{VLT,N}$ [A] (231-240 V)		104	130	154
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (231-240 V)		115	143	170
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (200-230 V)		41	52	61
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (231-240 V)		41	52	61
Puissance de sortie sur l'arbre (200-240 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			30	37	45
Puissance de sortie sur l'arbre (200-240 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			40	50	60
Surcouple élevé (150 %) :					
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (200-230 V)		88	115	143
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (200-230 V)		132	173	215
	$I_{VLT,N}$ [A] (231-240 V)		80	104	130
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (231-240 V)		120	156	195
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (200-230 V)		32	41	52
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (231-240 V)		32	41	52
Puissance de sortie sur l'arbre (200-240 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			22	30	37
Puissance de sortie sur l'arbre (200-240 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			30	40	50
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (200-240) [mm ²] ⁵⁾			70	90	120
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (200-240) [mm ²] ⁵⁾			95	95	120
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (200-240 V) AWG] ^{2) 5)}			1/0	3/0	4/0
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (200-240 V) AWG] ^{2) 5)}			3/0	250mcm	300mcm
Section max. du câble moteur freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² / AWG] ^{2) 5)}			10/8	10/8	10/8



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

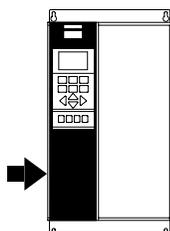
3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

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

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

Tension secteur 3 x 200-240 V

Conforme aux exigences internationales	Type de VLT:	5032	5042	5052
Courant nominal d'entrée $I_{L,N}$ [A] (230 V) 110%		101.3	126.6	149.9
Courant nominal d'entrée $I_{L,N}$ [A] (230 V) 150%		77.9	101.3	126.6
Section max. du câble cuivré de puissance (200-240 V) [mm ²] ⁵⁾		70	90	120
Section max. du câble aluminium de puissance (200-240 V) [mm ²] ⁵⁾		95	95	120
Section max. du câble cuivré de puissance (200-240 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾		1/0	3/0	4/0
Section max. du câble aluminium de puissance (200-240 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾		3/0	250mcm	300mcm
Section max. du câble moteur freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² / AWG] ²⁾ ⁵⁾		10/8	10/8	10/8
Fusibles d'entrée, taille max. [-]/UL ¹⁾ [A]		150	200	250
Fusibles d'entrée intégrés (circuit faible charge) [-]/UL ⁶⁾ [A]		15/15	15/15	15/15
Fusibles d'entrée intégrés (résistances faible charge) [-]/UL ⁷⁾ [A]		12/12	12/12	12/12
Fusibles d'entrée intégrés (SMPS) [-]/UL ⁸⁾ [A]		5/5		
Rendement ³⁾		0.96-0.97		
Poids de l'IP 00 [kg]		90	90	90
Poids IP 20 EB [kg]		101	101	101
Poids IP 54 [kg]		104	104	104
Perte de puissance à charge max. [W]		1089	1361	1613
Protection		IP 00 / IP 20/ IP 54 / Nema 1 avec bornes		



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

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

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

6. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur AC Littelfuse type KLK, le numéro de code Danfoss 176F1147 doit être utilisé.

7. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur DC Littelfuse type KLKD, le numéro de code Danfoss 176F1192 doit être utilisé.

8. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur Bussmann type KTK-5, le numéro de code Danfoss 175L3437 doit être utilisé.

■ Tension secteur 3 x 380-500 V

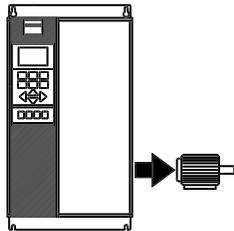
Conforme aux exigences internationales

Type de VLT : 5060⁶⁾ 5075 5100
Couple pour une surcharge normale (110 %):

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	106	147	177
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	117	162	195
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	106	130	160
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	117	143	176
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	73	102	123
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	92	113	139
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		55	75	90
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		75	100	125
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		75	90	110
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		100	125	150

Couple pour une surcharge élevée (150 %):

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	90.0	106	147
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	135	159	221
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	80.0	106	130
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	120	159	195
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	62.0	73.0	102
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	69.0	92.0	113
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		45	55	75
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		60	75	100
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		55	75	90
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		75	100	125
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		70	95	120
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾		70	70	95
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		95	120	150
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500) [mm ²] ⁵⁾		70	90	120
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		1/0	3/0	4/0
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		1/0	2/0	3/0
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		3/0	250mcm	300mcm
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		3/0	4/0	250mcm
Section min. du câble moteur, freinage et répartition des charges ⁴⁾ [mm ² / AWG ²⁾ ⁵⁾		10/8	10/8	10/8



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX. Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de délivrer un maximum de 100.000 A_{rms} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

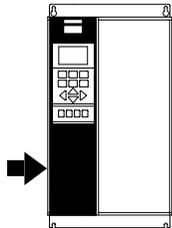
4. La section min. des câbles est la section du plus petit câble pouvant convenir aux bornes. Il faut toujours se conformer aux réglementations nationales et locales concernant les sections de câble.

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

6. Not for new designs. Pour les nouvelles configurations, utiliser le VLT 5062.

Tension secteur 3 x 380-500 V

Conforme aux exigences internationales	Type de VLT :			
	5060 ⁶⁾	5075	5100	
Courant max. d'entrée 110%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)	103	145	174
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)	103	128	158
Courant max. d'entrée 150%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)	87.6	103	145
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)	77.9	103	128
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾	70	95	120	
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾	70	70	95	
Section max. du câble aluminium de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾	95	120	150	
Section max. du câble aluminium de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾	70	90	120	
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾	1/0	3/0	4/0	
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾	1/0	2/0	3/0	
Section max. du câble aluminium de puissance (380-440 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾	3/0	250mcm	300mcm	
Max. section du câble aluminium de puissance (441-500 V) [AWG] ²⁾ ⁵⁾	3/0	4/0	250mcm	
Min. section du câble moteur, freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² / AWG] ²⁾ ⁵⁾	10/8	10/8	10/8	
Fusibles d'entrée, taille max. [-]/UL ¹⁾ [A]	150/150	250/220	250/250	
Fusibles d'entrée intégrés (circuit à faible charge) [-]/UL ⁷⁾ [A]	15/15	15/15	15/15	
Fusibles d'entrée intégrés (résistances à faible charge) [-]/UL ⁸⁾ [A]	12/12	12/12	12/12	
Fusibles d'entrée intégrés (SMPS) [-]/UL ⁹⁾ [A]	5.0/5.0	5.0/5.0	5.0/5.0	
Rendement	0.96-0.97	0.96-0.97	0.96-0.97	
Poids de l'IP 00 [kg]	109	109	109	
Poids de l'IP 20 EB [kg]	121	121	121	
Poids de l'IP 54 [kg]	124	124	124	
Perte de puissance à charge max. [W]	1430	1970	2380	
Protection	IP 00 / IP 20/ IP 54 / Nema 1 avec bornes			



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de délivrer un maximum de 100.000 A_{rms} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

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

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

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

6. Pas pour les nouvelles configurations. Pour les nouvelles configurations, utiliser le VLT 5062.new-line>7. Si une conformité UL/cUL est requise, utiliser le fusible CA Littelfuse de type KLK, n° de code Danfoss 175L3418.

8. Si une conformité UL/cUL est requise, utiliser le fusible CC Littelfuse de type KLKD, n° de code Danfoss 176F1192.

9. Si une conformité UL/cUL est requise, utiliser le Bussmann de type KTK-5, n° de code Danfoss 175L3437.

Tension secteur 3 x 380-500 V

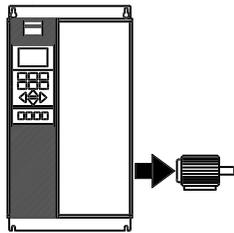
Conforme aux exigences internationales

Type de VLT : 5125 5150 5200 5250
Couple pour une surcharge normale (110 %):

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	212	260	315	368
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	233	286	347	405
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	190	240	302	361
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	209	264	332	397
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	147	180	218	255
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	165	208	262	313
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		110	132	160	200
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		150	200	250	300
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		132	160	200	250
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		200	250	300	350

Couple pour une surcharge élevée (150 %):

Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	177	212	260	315
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	266	318	390	473
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)	160	190	240	302
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)	240	285	360	453
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)	123	147	180	218
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)	139	165	208	262
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		90	110	132	160
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		125	150	200	250
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]		110	132	160	200
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]		150	200	150	300
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x70	2x95	2x120
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x70	2x95	2x120
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x120	2x120	2x150
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x95	2x120	2x150
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		2x1/0	2x2/0	2x3/0	2x250 mcm
Section max. du câble cuivré de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		2x1/0	2x1/0	2x3/0	2x4/0
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		2x2/0	2x4/0	2x250 mcm	2x350 mcm
Section max. du câble aluminium de moteur, freinage et répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾		2x2/0	2x3/0	2x250 mcm	2x300 mcm
Section min. du câble moteur, freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² / AWG ²⁾ ⁵⁾		10/8	10/8	16/6	16/6



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Un non-respect de cette recommandation risque d'entraîner un endommagement inutile de l'unité en cas de mauvais fonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de délivrer un maximum de 100.000 A_{rms} (symétrique), 500 V au maximum.

2. American Wire Gauge.

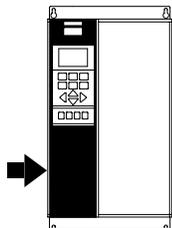
3. Mesuré avec des câbles moteur blindés de 30 m à la charge nominale et à la fréquence nominale.

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

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

■ Tension secteur 3 x 380-500 V

Conforme aux exigences internationales	Type de VLT:	5125	5150	5200	5250
Courant max. d'entrée 110%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)	208	256	317	363
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)	185	236	304	356
Courant max. d'entrée 150%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)	174	206	256	318
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)	158	185	236	304
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x70	2x95	2x120
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x70	2x95	2x120
Section max. du câble aluminium de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x120	2x120	2x150
Section max. du câble aluminium de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾		2x70	2x95	2x120	2x150
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [AWG] ^{2) 5)}		2x1/0	2x2/0	2x3/0	2x250mcm
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [AWG] ^{2) 5)}		2x1/0	2x1/0	2x3/0	2x4/0
Section max. du câble aluminium de puissance(380-440 V) [AWG] ^{2) 5)}		2x2/0	2x4/0	2x250mcm	2x350mcm
Section max. du câble aluminium de puissance(441-500 V) [AWG] ^{2) 5)}		2x2/0	2x3/0	2x250mcm	2x300mcm
Section min. du câble moteur, freinage et répartition de la charge ⁴⁾ [mm ² /AWG] ²⁾		10/8	10/8	10/8	16/6
Fusibles d'entrée, taille max. [-]/UL ¹⁾ [A]		300/300	350/350	450/400	500/500
Fusibles d'entrée intégrés (circuit faible charge) [-]/UL ⁶⁾ [A]		30/30	30/30	30/30	30/30
Fusibles d'entrée intégrés (résistances faible charge) [-]/UL ⁷⁾ [A]		12/12	12/12	12/12	12/12
Fusibles d'entrée intégrés (SMPS) [-]/UL ⁸⁾ [A]		5.0/5.0	5.0/5.0	5.0/5.0	5.0/5.0
Rendement		0.96-0.97	0.96-0.97	0.96-0.97	0.96-0.97
Poids de l'IP 00 [kg]		146	146	146	146
Poids IP 20 EB [kg]		161	161	161	161
Poids IP 54 [kg]		177	177	177	177
Perte de puissance à charge max. [W]		2860	3810	4770	5720
Protection		IP 00 / IP 20/ IP 54 / Nema 1 avec bornes			



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

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

5. Plot de connexion 1 x M8/2 x M8.

6. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur AC Littelfuse type KLK, le numéro de code Danfoss 176F1148 doit être utilisé.

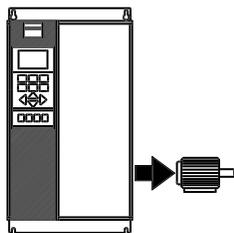
7. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur DC Littelfuse type KLKD, le numéro de code Danfoss 176F1192 doit être utilisé.

8. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur Bussmann type KTK-5, le numéro de code Danfoss 175L3437 doit être utilisé.

■ Alimentation secteur 3 x 380 -500 V

Conforme aux exigences internationales

		Type VLT	5300	5350	5450	5500
Surcouple normal (110 %) :						
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		480	600	658	745
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		528	660	724	820
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)		443	540	590	678
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)		487	594	649	746
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)		333	416	456	516
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)		384	468	511	587
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			250	315	355	400
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			300	350	450	500
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			315	355	400	500
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			350	450	500	600
Surcouple élevé (150 %) :						
Courant de sortie	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		395	480	600	658
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		593	720	900	987
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-500 V)		361	443	540	590
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-500 V)		542	665	810	885
Sortie	$S_{VLT,N}$ [kVA] (380-440 V)		274	333	416	456
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (441-500 V)		313	384	468	511
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			200	250	315	355
Puissance de sortie sur l'arbre (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			300	350	450	500
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			250	315	355	400
Puissance de sortie sur l'arbre (441-500 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			350	450	500	600
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾			2x150 3x70	2x185 3x95	2x240 3x120	2x300 3x150
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾			2x120 3x70	2x150 3x95	2x185 3x95	2x300 3x120
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾			2x185 3x120	2x240 3x150	2x300 3x185	3x185
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾			2x150 3x95	2x185 3x120	2x240 3x150	2x300 3x185
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾			2x250mcm 3x2/0	2x350mcm 3x3/0	2x400mcm 3x4/0	2x500mcm 3x250mcm
Section max. du câble cuivré de moteur, de freinage et de répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾			2x4/0 31/0	2x300mcm 3x3/0	2x350mcm 3x3/0	2x500mcm 3x4/0
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (380-440 V) AWG ²⁾ ⁵⁾			2x350mcm 3x4/0	2x500mcm 3x250mcm	2x600mcm 3x300mcm	2x700mcm 3x350mcm
Section max. du câble de moteur, de freinage et de répartition de la charge (441-500 V) AWG ²⁾ ⁵⁾			2x300mcm 3x3/0	2x400mcm 3x4/0	2x500mcm 3x250mcm	2x600mcm 3x300mcm



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

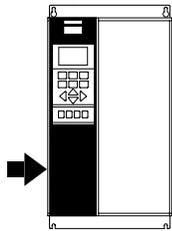
3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

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

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

■ Tension secteur 3 x 380-500 V

Conforme aux exigences internationales		Type de VLT:	5300	5350	5450	5500
Courant nominal d'entrée 110%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)		467	584	648	734
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)		431	526	581	668
Courant nominal d'entrée 150%	$I_{L,MAX}$ [A] (400 V)		389	467	584	648
	$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)		356	431	526	581
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾			2x150	2x185	2x240	2x300
			3x70	3x95	3x120	3x150
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾			2x120	2x150	2x185	2x300
			3x70	3x95	3x95	3x120
Section max. du câble aluminium de puissance (380-440 V) [mm ²] ⁵⁾			2x185	2x240	2x300	
			3x120	3x150	3x185	3x185
Section max. du câble aluminium de puissance (441-500 V) [mm ²] ⁵⁾			2x150	2x185	2x240	
			3x95	3x120	3x150	3x185
Section max. du câble cuivré de puissance (380-440 V) [AWG] ^{2) 5)}			2x250mcm	2x350mcm	2x400mcm	2x500mcm
			3x2/0	3x3/0	3x4/0	3x250mcm
Section max. du câble cuivré de puissance (441-500 V) [AWG] ^{2) 5)}			2x4/0	2x300mcm	2x350mcm	2x500mcm
			31/0	3x3/0	3x3/0	3x4/0
Section max. du câble aluminium de puissance (380-440 V) [AWG] ^{2) 5)}			2x350mcm	2x500mcm	2x600mcm	2x700mcm
			3x4/0	3x250mcm	3x300mcm	3x350mcm
Section max. du câble aluminium de puissance (441-500 V) [AWG] ^{2) 5)}			2x300mcm	2x400mcm	2x500mcm	2x600mcm
			3x3/0	3x4/0	3x250mcm	3x300mcm
Fusibles d'entrée, taille max. [-]/UL ¹⁾ [A]			630/600	700/700	800/800	800/800
Fusibles d'entrée intégrés (circuit faible charge) [-]/UL ⁶⁾ [A]			15/15	15/15	15/15	30/30
Fusibles d'entrée intégrés (résistances faible charge) [-]/UL ⁷⁾ [A]			12/12	12/12	12/12	12/12
Fusibles d'entrée intégrés (SMPS) [-]/UL ⁸⁾ [A]			5.0/5.0	5.0/5.0	5.0/5.0	5.0/5.0
Rendement			0.97	0.97	0.97	0.97
Poids de l'IP 00 [kg]			480	515	560	585
Poids IP 20 [kg]			595	630	675	700
Poids IP 54 [kg]			605	640	685	710
Perte de puissance à charge max. [W]			7500	9450	10650	12000
Protection			IP 00 / Nema 1 (IP 20) / IP 54			



1. Si une compatibilité UL/cUL est requise, il est nécessaire d'utiliser des fusibles d'entrée de type Bussmann FWH ou FWX.

Si aucune compatibilité UL/cUL n'est requise, nous **recommandons** d'utiliser le fusible de type Bussmann précité ou le fusible de type gR.

Le non-respect des présentes recommandations peut endommager inutilement le moteur en cas de dysfonctionnement. Les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit pouvant fournir un maximum de 100000 A_{rms} (symétrique), 500 V maximum.

2. American Wire Gauge.

3. Mesuré avec 30 m de câble moteur blindé à charge nominale et à fréquence nominale.

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

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

6. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur AC Littelfuse type KLK, le numéro de code Danfoss 175L3489 doit être utilisé.

7. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur DC Littelfuse type KLKD, le numéro de code Danfoss 176F1147 doit être utilisé.

8. Si les normes UL/cUL doivent être respectées, utiliser un connecteur Bussmann type KTK-5, le numéro de code Danfoss 175L3437 doit être utilisé.

■ Encombrement

Toutes les dimensions ci-dessous sont en mm.

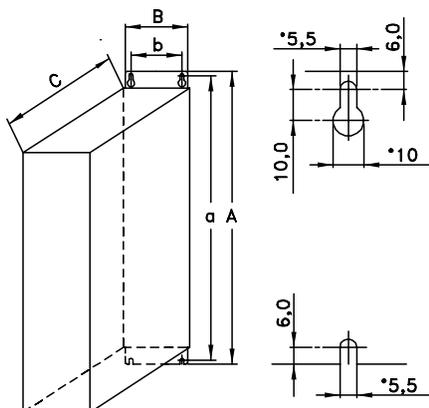
Type de VLT	A	B	C	D	a	b	ab/be	Type
Bookstyle IP 20								
5001 - 5003 200 - 240 V	395	90	260		384	70	100	A
5001 - 5005 380 - 500 V								
5004 - 5006 200 - 240 V	395	130	260		384	70	100	A
5006 - 5011 380 - 500 V								
Compact IP 00								
5032 - 5052 200 - 240 V	800	370	355		780	270	225	B
5060 - 5100 380 - 500 V								
5125 - 5250 380 - 500 V	1400	420	400		1380	350	225	B
5300 - 5500 380 - 500 V	1896	1099	494		1847	1065	400 ¹⁾	I
Compact IP 20								
5001 - 5003 200 - 240 V	395	220	160		384	200	100	C
5001 - 5005 380 - 500 V								
5004 - 5006 200 - 240 V	395	220	200		384	200	100	C
5006 - 5011 380 - 500 V								
5008 200 - 240 V	560	242	260		540	200	200	D
5016 - 5022 380 - 500 V								
5011 - 5016 200 - 240 V	700	242	260		680	200	200	D
5027 - 5032 380 - 500 V								
5022 - 5027 200 - 240 V	800	308	296		780	270	200	D
5042 - 5062 380 - 500 V								
5032 - 5052 200 - 240 V	954	370	335		780	270	225	E
5060 - 5100 380 - 500 V								
5125 - 5250 380 - 500 V	1532	420	400		1380	350	225	E
Compact Nema 1 avec bornes								
5032 - 5052 200 - 240 V	1004	370	335		780	270	225	E
5060 - 5100 380 - 500 V								
5125 - 5250 380 - 500 V	1582	420	400		1380	350	225	E
Compact Nema 1								
5300 - 5500 380 - 500 V	2060	1200	600		-	-	400 ¹⁾	H
Compact IP 54								
5001 - 5003 200 - 240 V	460	282	195	85	260	258	100	F
5001 - 5005 380 - 500 V								
5004 - 5006 200 - 240 V	530	282	195	85	330	258	100	F
5006 - 5011 380 - 500 V								
5008 - 5011 200 - 240 V	810	355	280	70	560	330	200	F
5016 - 5027 380 - 500 V								
5016 - 5027 200 - 240 V	940	400	280	70	690	375	200	F
5032 - 5062 380 - 500 V								
5032 - 5052 200 - 240 V	937	495	421	-	830	374	225	G
5060 - 5100 380 - 500 V								
5125 - 5250 380 - 500 V	1572	495	425	-	1465	445	225	G
5300 - 5500 380 - 500 V	2010	1200	600	-	-	-	400 ¹⁾	H

ab : espace minimal au-dessus de l'appareil

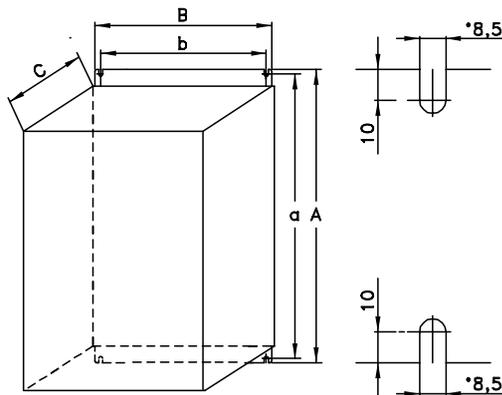
be : espace minimal au-dessous de l'appareil

1: uniquement au-dessus de l'appareil (ab) IP 00 lorsqu'il est monté dans une armoire Rittal.

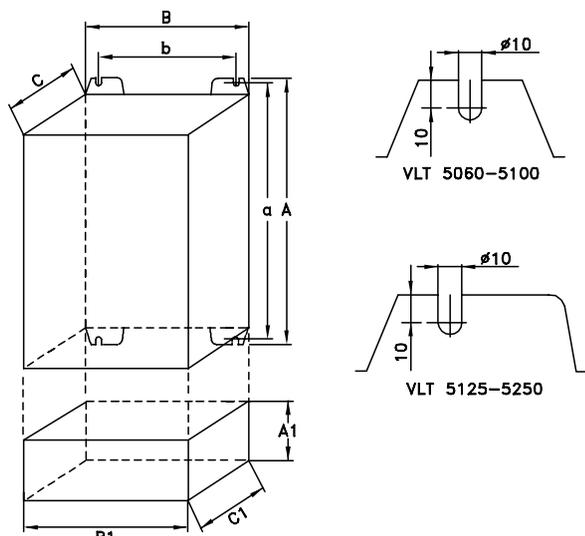
■ Encombrement, suite



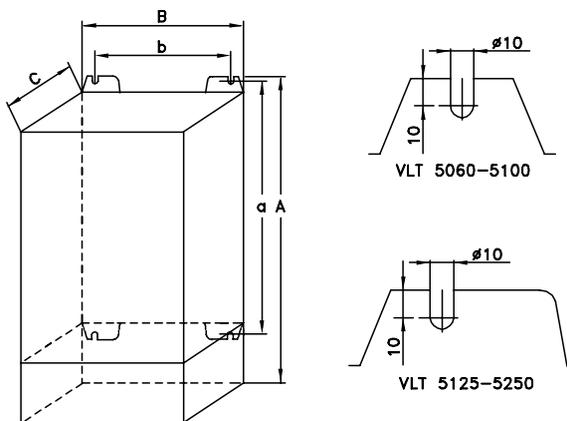
Type A, IP20



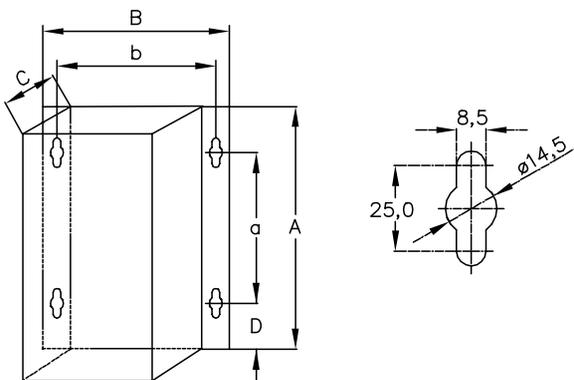
Type D, IP20



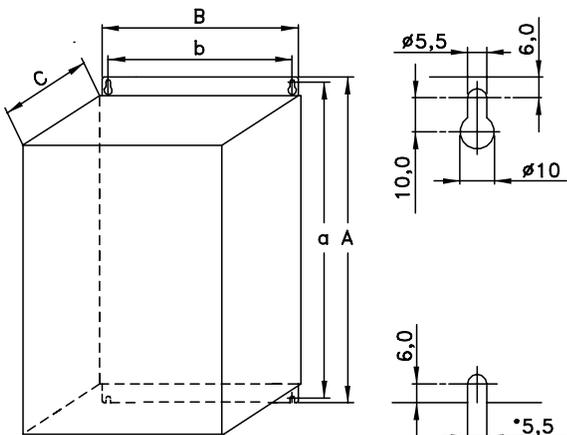
Type B, IP00
With option and enclosure IP20



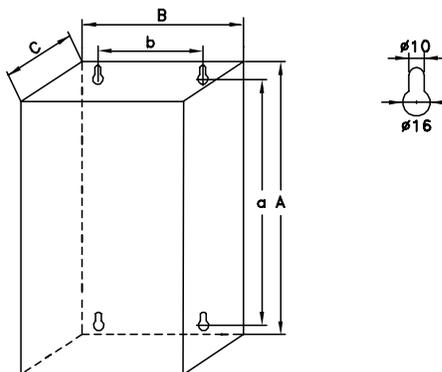
Type E, IP20/NEMA with terminals



Type F, IP54



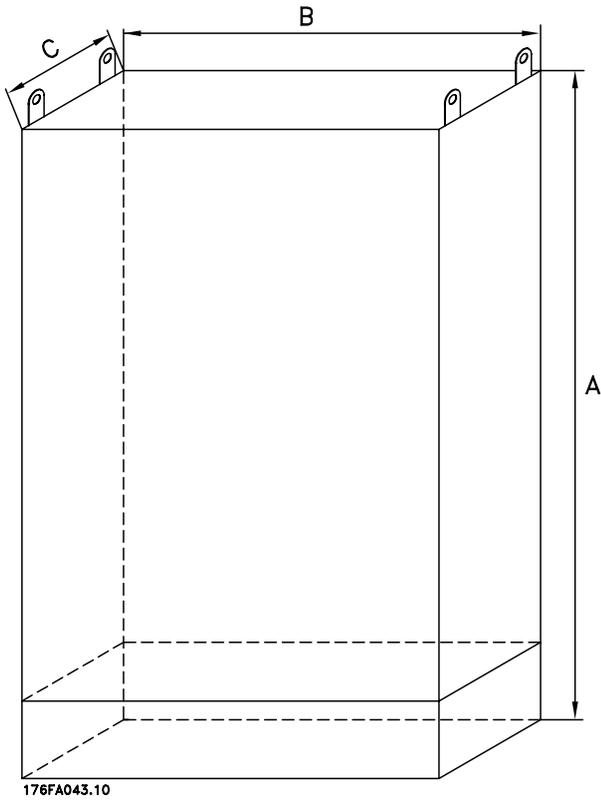
Type C, IP20



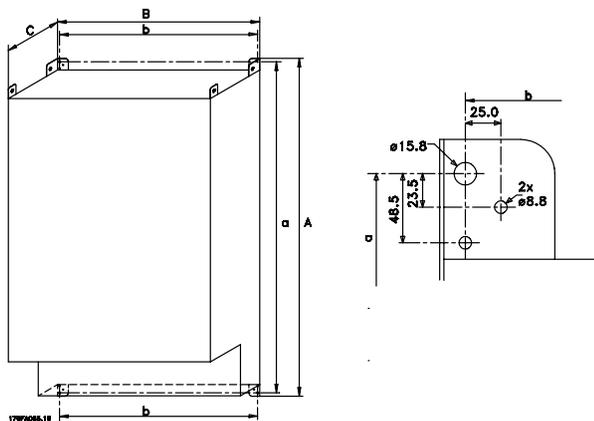
Type G, IP54

175ZA577.11

■ Type H, Nema 1, IP 54



■ Type I, IP 00



Installation mécanique



Veillez prendre note des exigences applicables au montage en armoire et au montage externe, voir la liste ci-dessous. Ces règles doivent être impérativement respectées afin d'éviter des blessures graves, notamment dans le cas d'installation d'appareils de grande taille.

Le variateur de vitesse VLT *doit* être installé verticalement.

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

Afin d'éviter la surchauffe de l'appareil, il faut s'assurer que la température de l'air ambiant *ne dépasse pas la température max. indiquée pour le variateur de vitesse et que la température moyenne sur 24 heures ne soit pas dépassée*. La température max. et la moyenne sur 24 heures sont indiquées dans la section Caractéristiques techniques générales.

Pour l'installation du variateur de vitesse VLT sur une surface non plate (un châssis), veuillez vous reporter à l'instruction MN.50.XX.YY.

Pour une température ambiante située entre 45° et 55 °C, prévoir un déclassement du variateur de

vitesse selon le digramme du manuel de configuration. La durée de vie du variateur de vitesse sera réduite si l'on ne tient pas compte du déclassement pour température ambiante.

■ Intégration

	IP 00	IP 20	IP 54
Format livre	-	OK	-
Compact	OK	OK	OK

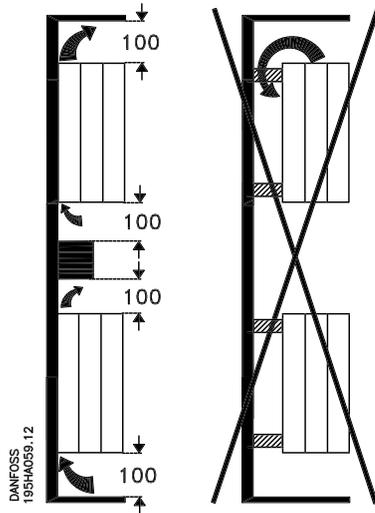
■ Montage externe

	IP 00	IP 20 / Nema 1	IP 54
Format livre	-	No	-
Compact	NO	No	OK

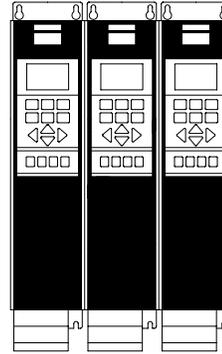
Compact avec couvercle supérieur IP 4x			
VLT 5001-5006 200 V	-	OK	OK
VLT 5001-5011 500 V	-	OK	OK

Compact avec protection de bornier IP 20			
VLT 5008-5027 200 V	-	OK	OK
VLT 5016-5052 500 V	-	OK	OK

■ Installation des VLT 5001-5006 200-240V, VLT 5001-5011 380-500 V, Format livre IP 20
Refroidissement



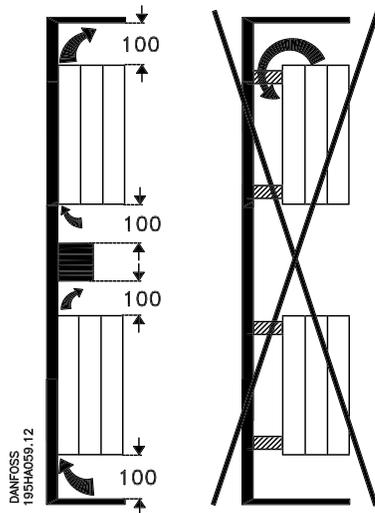
Côte à côte



Tous les appareils Format livre peuvent être montés côte à côte sans espace, car ils ne nécessitent pas de refroidissement latéral.

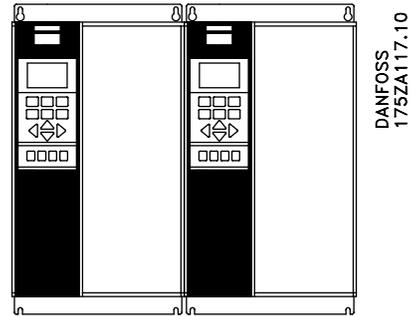
Tous les appareils Format livre nécessitent au minimum un espace de 100 mm au-dessus et au-dessous du boîtier.

■ Installation des VLT 5001-5006 200-240V, VLT 5001-5011380-500 V, CompactIP 20 et IP 54
Refroidissement



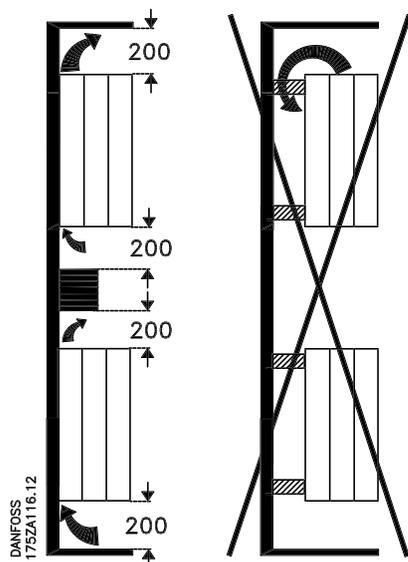
Tous les appareils Compact, que ce soit IP 20 ou IP 54, nécessitent un espace minimum de 100 mm au-dessus et au-dessous du boîtier. Le montage doit être effectué sur un plan vertical (aucune entretoise).

Côte à côte



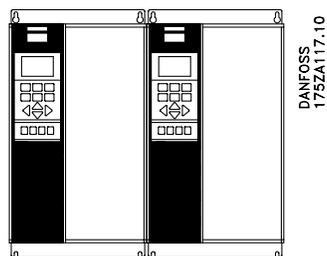
Tous les appareils Compact peuvent être montés côte à côte sans espace, car ils ne nécessitent pas de refroidissement latéral.

■ Installation des VLT 5008-5027 200-240 V, VLT 5016-5062380-500 V, CompactIP 20 et IP 54
Refroidissement

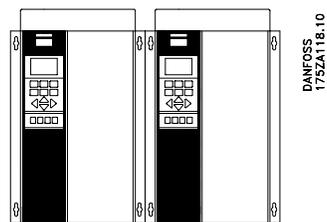


Tous les appareils Compact de la série susmentionnée, que ce soit IP 20 ou IP 54, nécessitent un espace minimum de 200 mm au-dessus et au-dessous du boîtier. Le montage doit être effectué sur un plan vertical (aucune entretoise).

Côte à côte



Compact IP 20

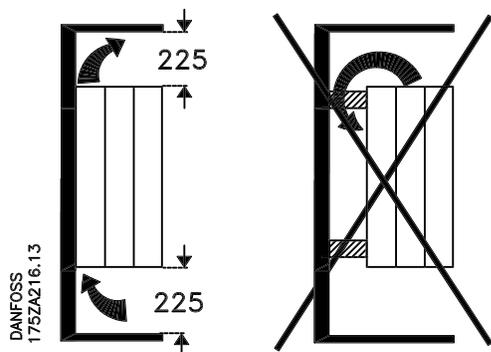


Compact IP 54 (bride contre bride)

Tous les appareils IP 20 et IP 54 de la série susmentionnée peuvent être montés côte à côte sans espace, car ils ne nécessitent pas de refroidissement latéral.

■ Installation du VLT 5060 - 5250 380 - 500 V,
VLT5032- 5052 200 - 240V, Compact IP 00, IP 20
et IP 54

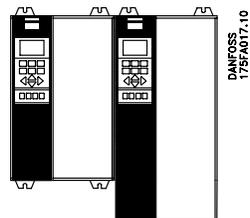
Refroidissement



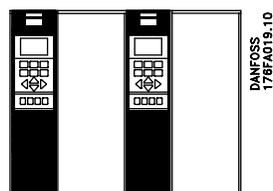
Toutes les unités Compact de la série susmentionnée nécessitent un espace minimal de 225 mm au-dessus et au-dessous de l'appareil et doivent être installées sur surface plane verticale (sans espaceurs). Ceci concerne l'IP 00 et l'IP 20, puisque l'IP 54 a déjà une plaque arrière.

Les tapis de filtrage des unités IP 54 doivent être changés lorsqu'ils sont sales.

Côte à côte



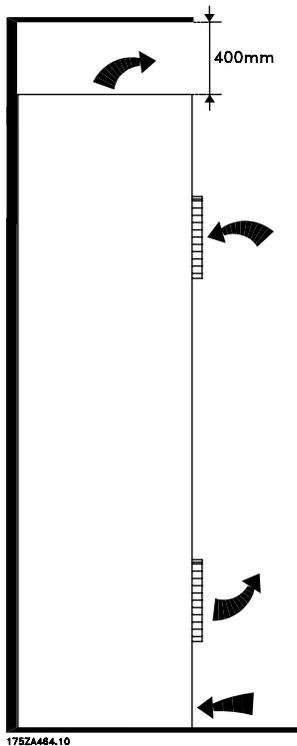
Compact IP 00 et IP 20



Compact IP 54

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

■ **Installation de Compact Nema 1 (IP 20) et IP 54**
VLT 5300-5500 380-500V
Refroidissement

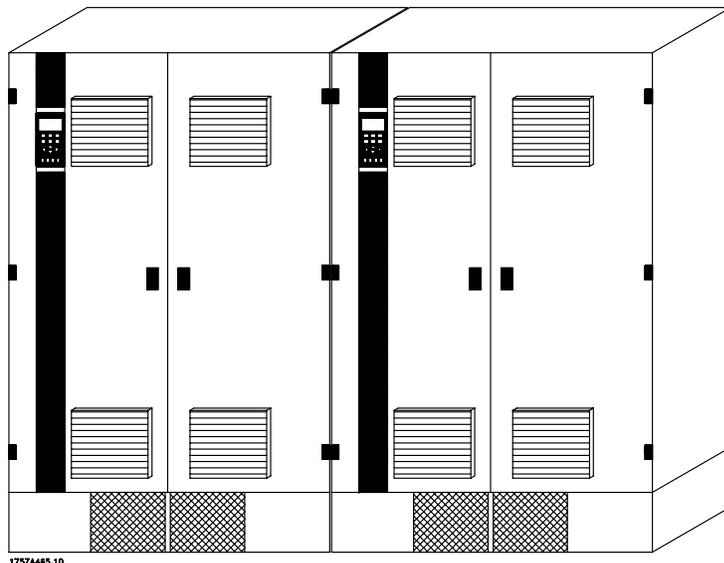


175ZA464.10

Toutes les unités tel que dans les séries mentionnées ci-dessus nécessitent un espace minimum de 400 mm au-dessus de l'enceinte et doivent être installées sur une surface plane. Cela s'applique aussi bien à l'unité Nema 1 (IP 20) qu'à l'unité IP 54. L'accès au VLT 5300-5500 exige un espace min. de 605 mm en face du variateur de vitesse.

Il est nécessaire de remplacer les treillis de filtrage dans les unités IP 54 dès lors qu'ils s'encrassent.

Côte à côte



175ZA465.10

Compact Nema 1 (IP 20) et IP 54

Toutes les unités Nema 1 (IP 20) et IP 54 tel que dans les séries mentionnées ci-dessus peuvent être installées côte à côte sans aucun espace entre elles étant donné que ces unités ne nécessitent pas de refroidissement sur les côtés.

■ **IP00 VLT 5300 - 5500 380 - 500V**

L'unité IP 00 est conçue pour être installée dans une armoire lorsque les instructions du manuel d'installation du VLT 5300 - 5500, MG.56.AX.YY,

sont suivies. À noter, les mêmes conditions que celles qui s'appliquent au Nema 1 / IP 54 doivent être remplies.

■ Installation électrique



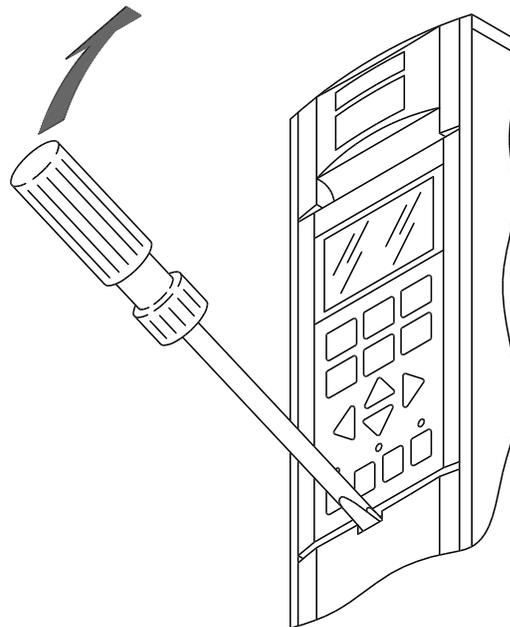
Lorsqu'il est relié au secteur, le variateur de vitesse est traversé par des tensions élevées. Toute installation incorrecte du moteur ou du variateur de vitesse risque d'endommager l'appareil et de provoquer des blessures graves ou mortelles. Veuillez donc vous conformer aux instructions de ce manuel et aux réglementations de sécurité locales et nationales. Tout contact avec les parties électriques, même après la mise hors tension de l'appareil, peut provoquer des blessures graves ou mortelles. Attendre au moins 4 minutes pour un VLT 5001-5006 et au moins 15 minutes pour mettre un VLT 5008-5500.



N.B. !

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

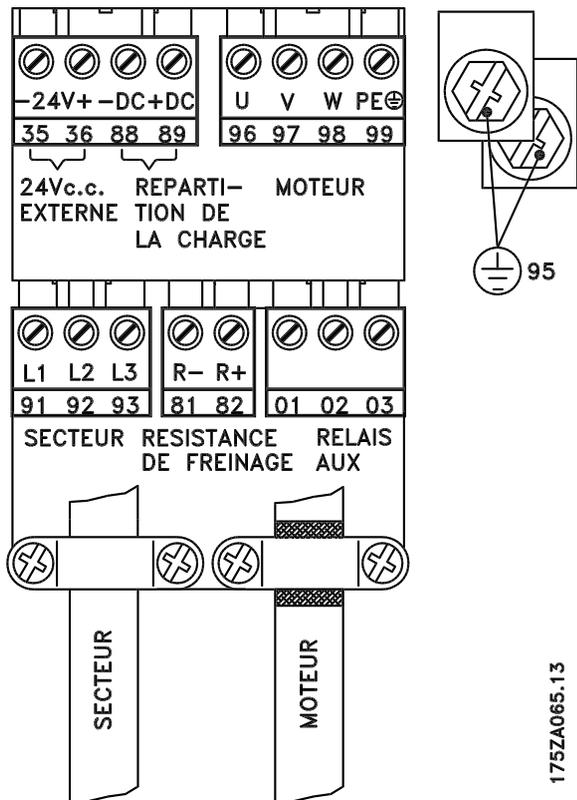
Toutes les bornes des câbles de commande sont placées sous la plaque de protection en face avant du variateur de vitesse. La plaque de protection (voir dessin) peut être retirée à l'aide d'un objet pointu (un tournevis ou autre).



DANFOSS
175ZA002.10

Une fois la plaque de protection retirée, l'installation en conformité avec les normes CEM peut commencer. Se reporter aux dessins de la section *installation en conformité avec les normes CEM*.

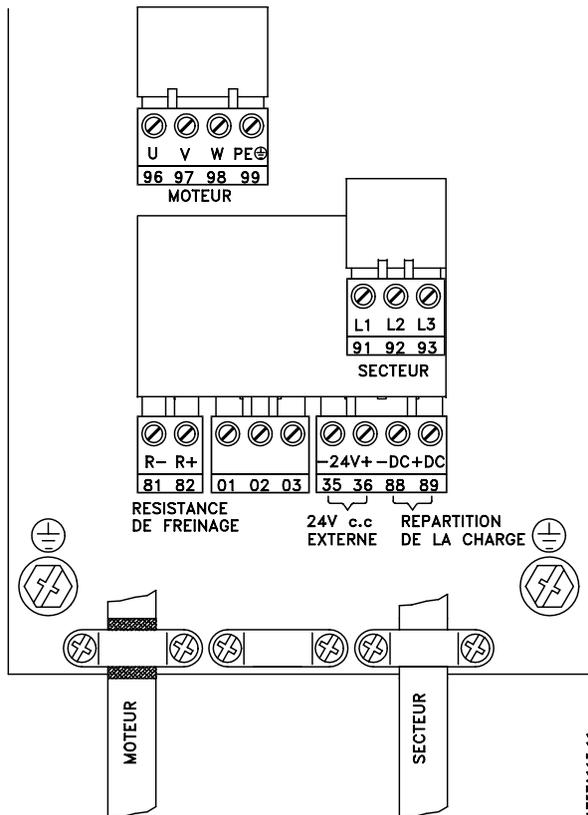
■ Installation électrique, câbles de puissance



Format livre

VLT 5001 - 5006 200 - 240 V

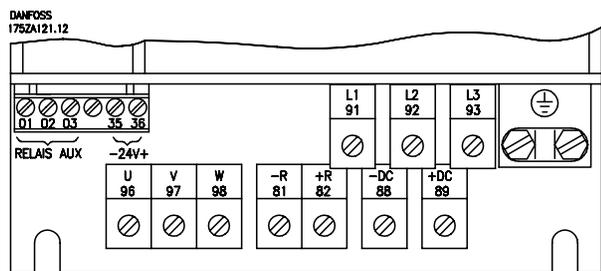
VLT 5001 - 5011 380 - 500 V



Compact IP 20/IP 54

VLT 5001 - 5006 200 - 240 V

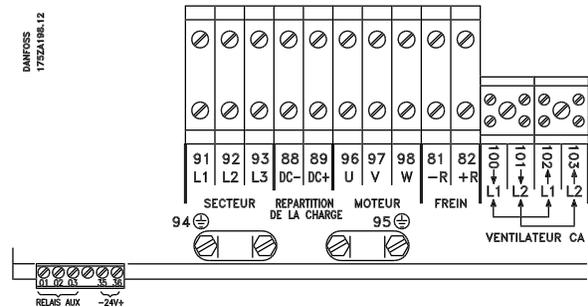
VLT 5001 - 5011 380 - 500 V



Compact IP 20

VLT 5008 - 5027 200 - 240 V

VLT 5016 - 5062 380 - 500 V



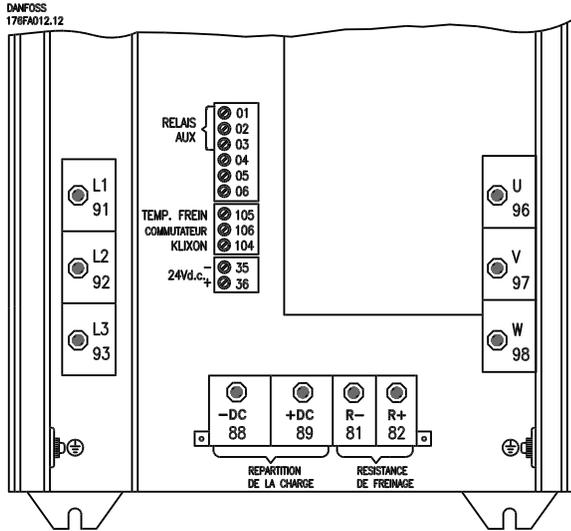
Compact IP 54

VLT 5008 - 5027 200 - 240 V

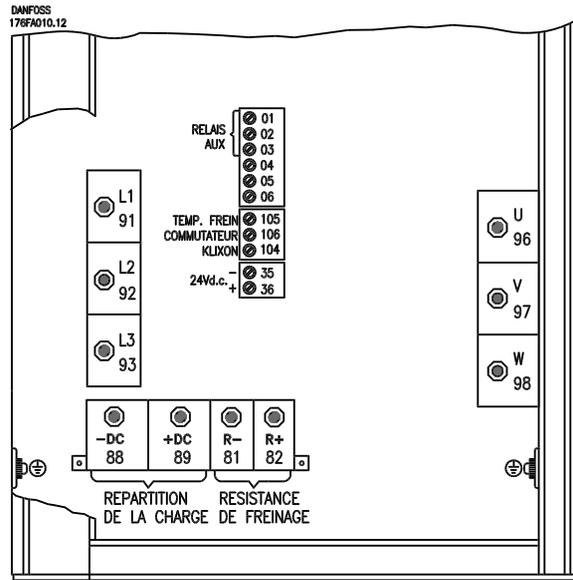
VLT 5016 - 5062 380 - 500 V

Installation

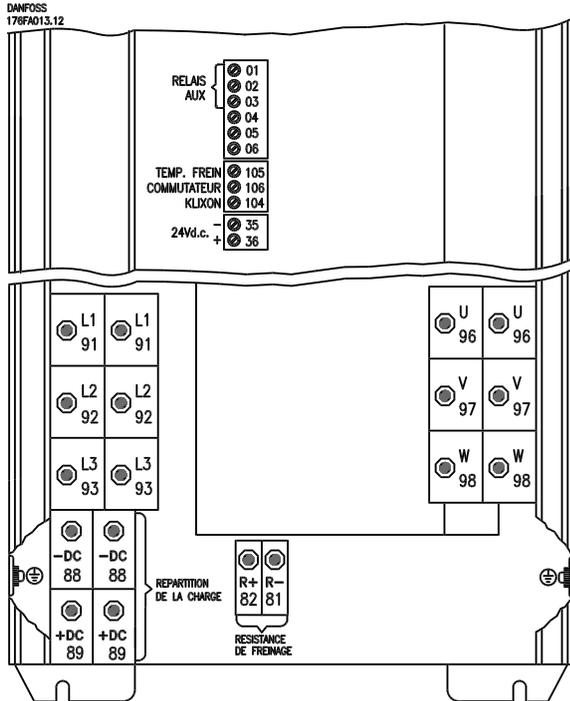
■ Installation électrique, câbles de puissance



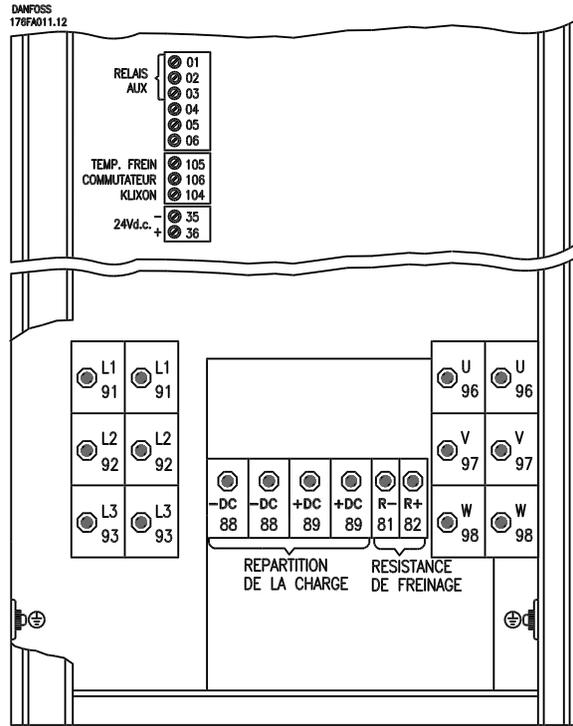
Compact IP 00/IP 20
VLT 5032 - 5052 200 - 240 V
VLT 5060 - 5100 380 - 500 V



Compact IP 54
VLT 5032 - 5052 200 - 240 V
VLT 5060 - 5100 380 - 500 V

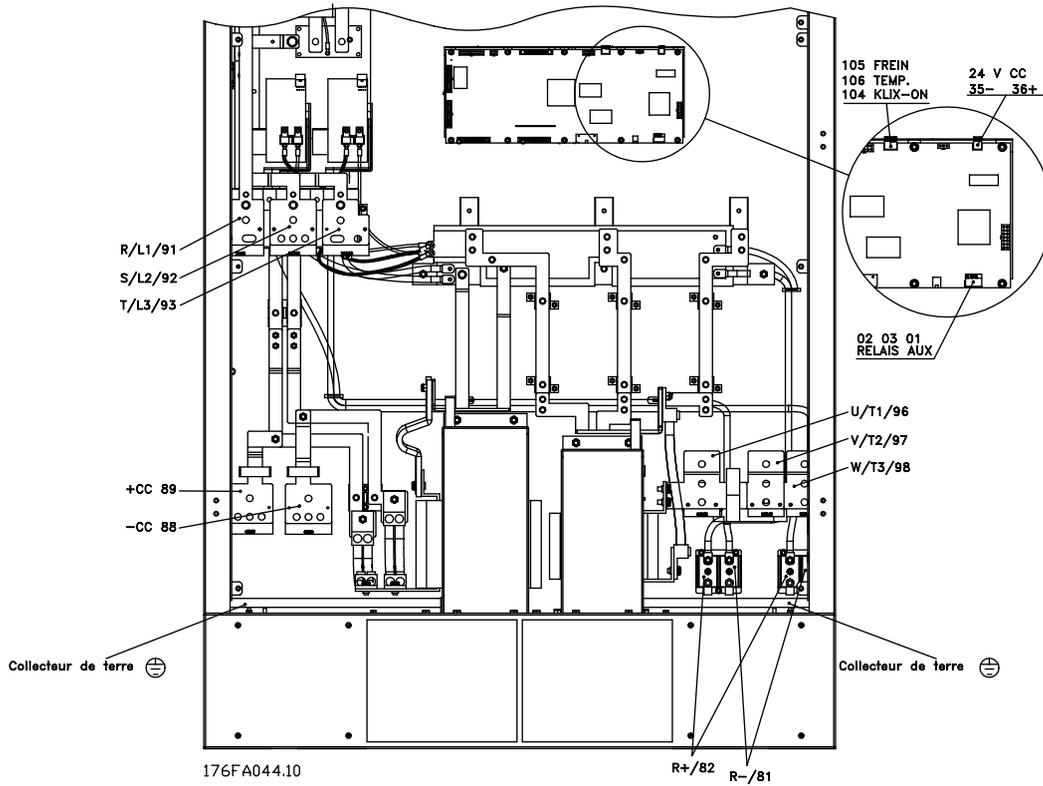


Compact IP 00/IP 20
VLT 5125 - 5250 380 - 500 V



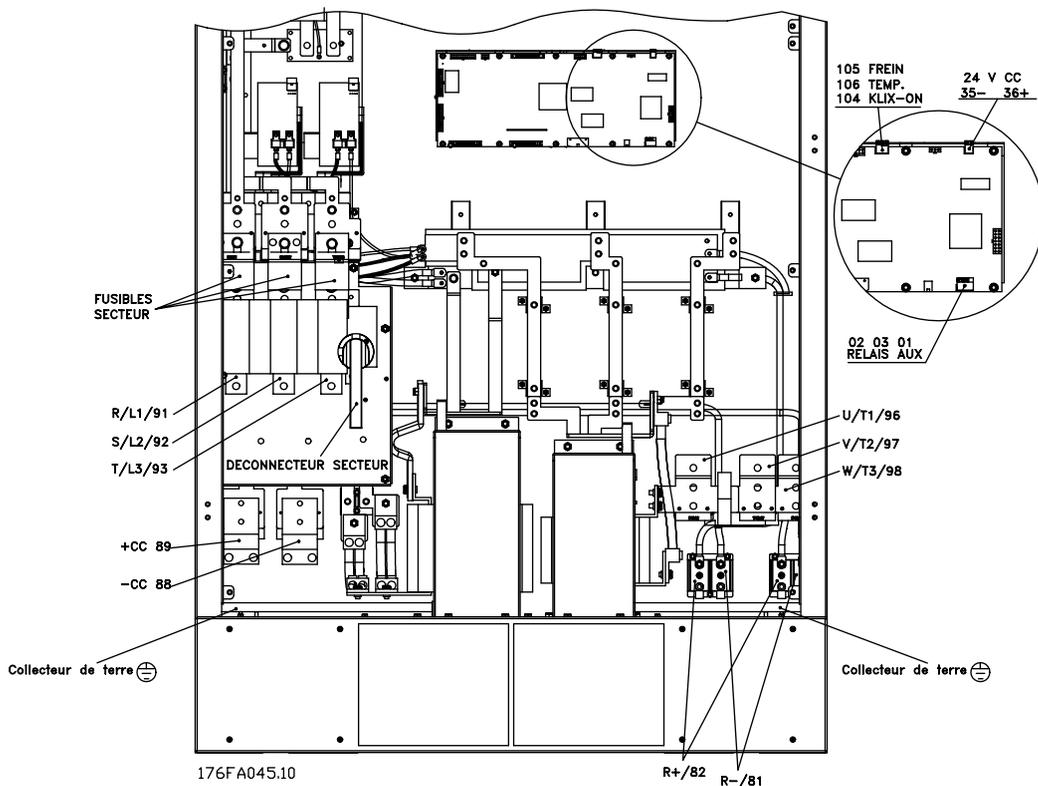
Compact IP 54
VLT 5125 - 5250 380 - 500 V

■ Installation électrique, câbles de puissance



Compact IP 20/IP 54
sans déconnecteur et fusibles secteur

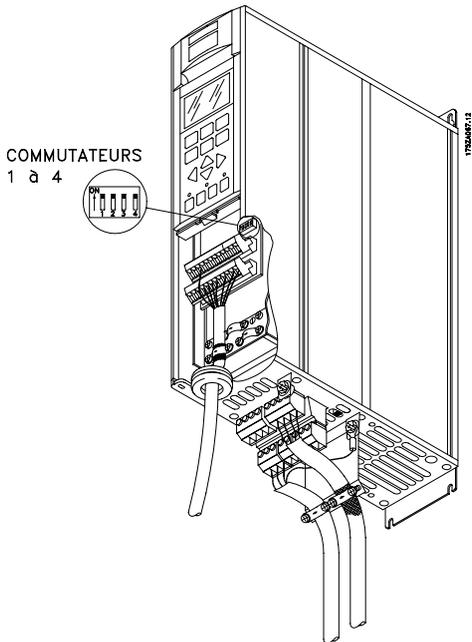
VLT 5300 - 5500 380 - 500 V



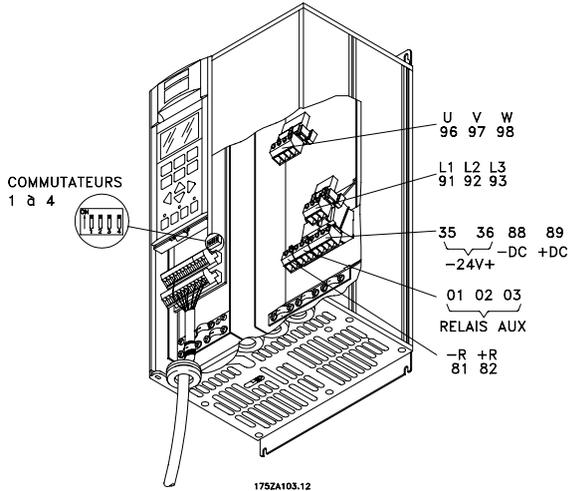
Compact IP 20/IP 54
avec déconnecteur et fusibles secteur
VLT 5300 - 5500 380 - 500 V

Installation

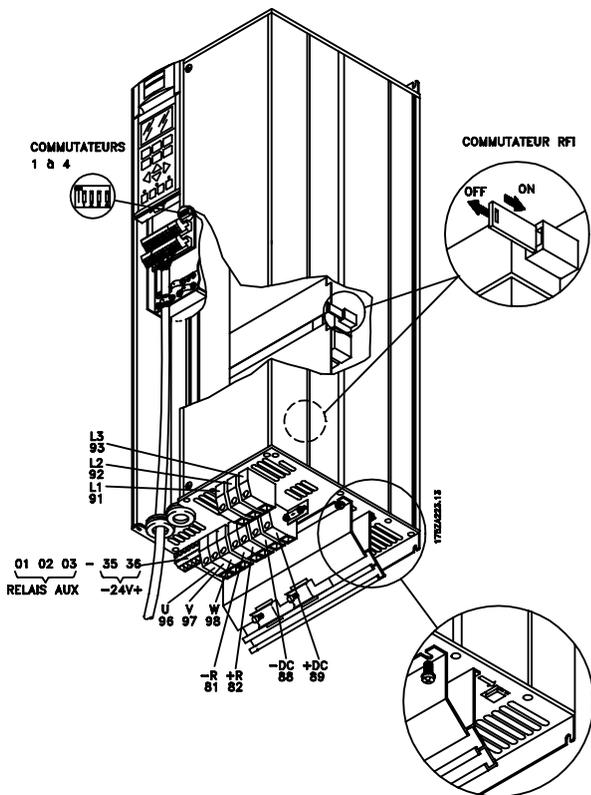
■ Installation électrique, protections



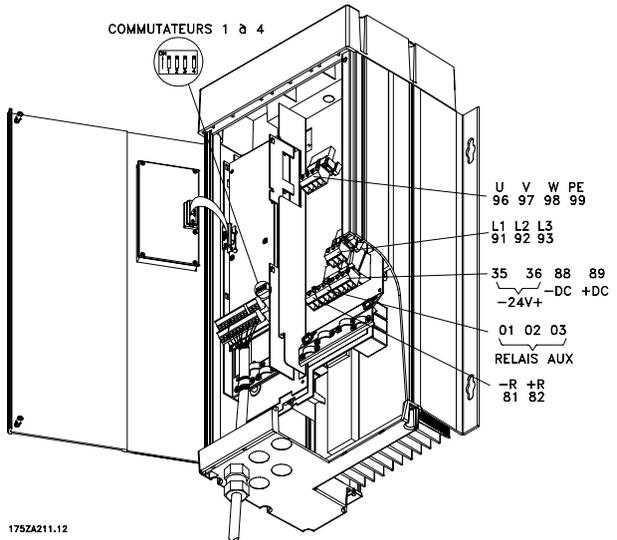
Format livre IP 20
VLT 5001-5006, 200-240 V
VLT 5001-5011, 380-500 V



Compact IP 20
VLT 5001-5006, 200-240 V
VLT 5001-5011, 380-500 V

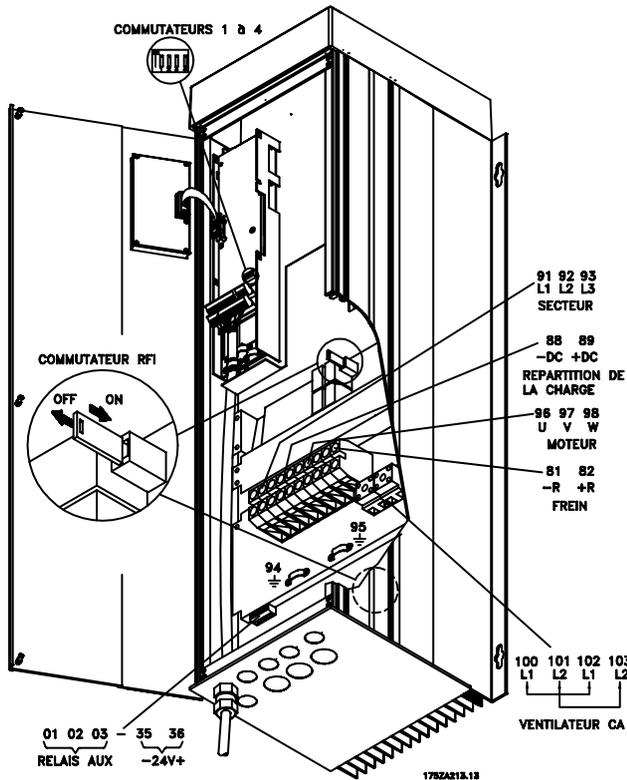


Compact IP 20
VLT 5008-5027, 200-240 V
VLT 5016-5062, 380-500 V

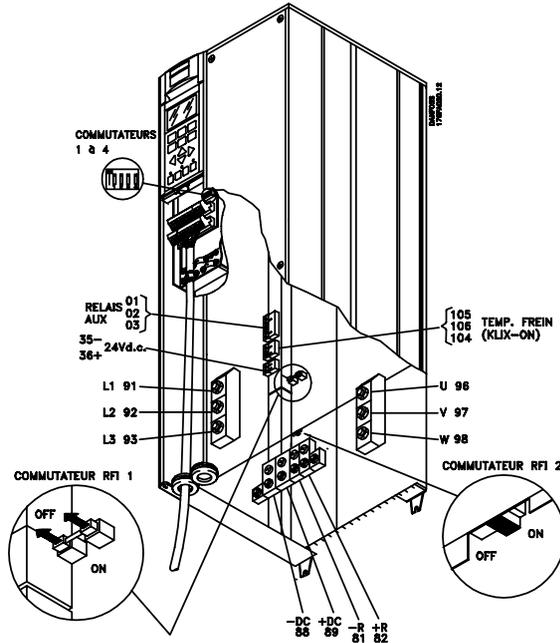


Compact IP 54
VLT 5001-5006, 200-240 V
VLT 5001-5011, 380-500 V

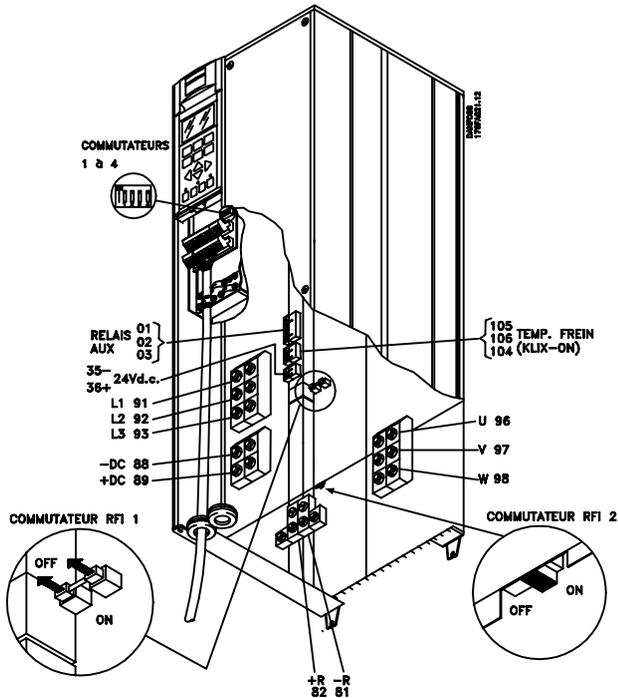
■ Installation électrique, protections



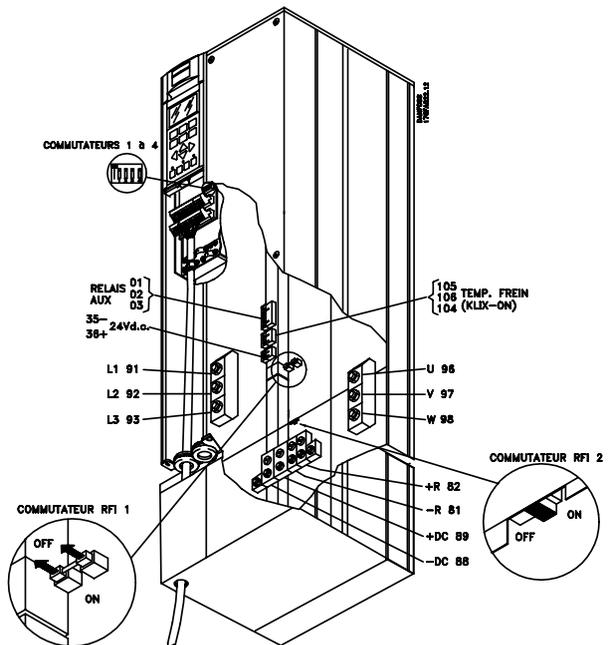
Compact IP 54
VLT 5008-5027, 200-240 V
VLT 5016-5062, 380-500 V



Compact IP 00
VLT 5032-5052, 200-240 V
VLT 5060-5100, 380-500 V



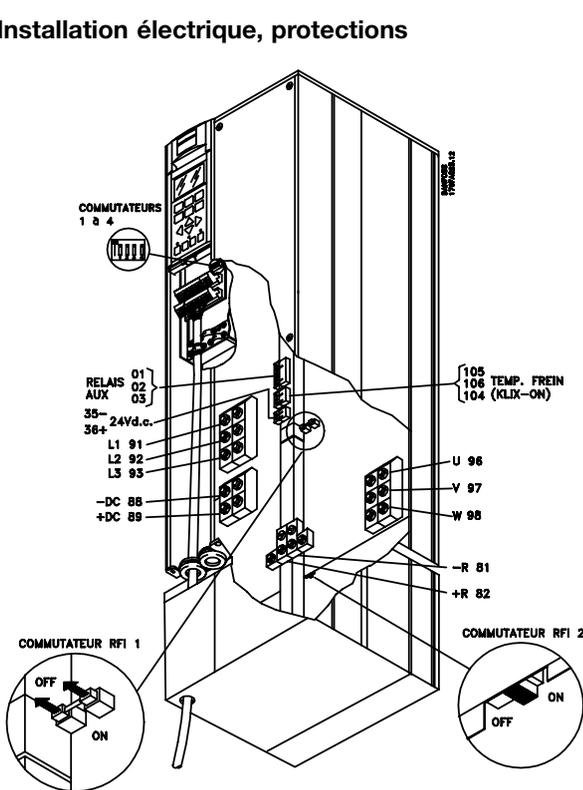
Compact IP 00
VLT 5125-5250, 380-500 V



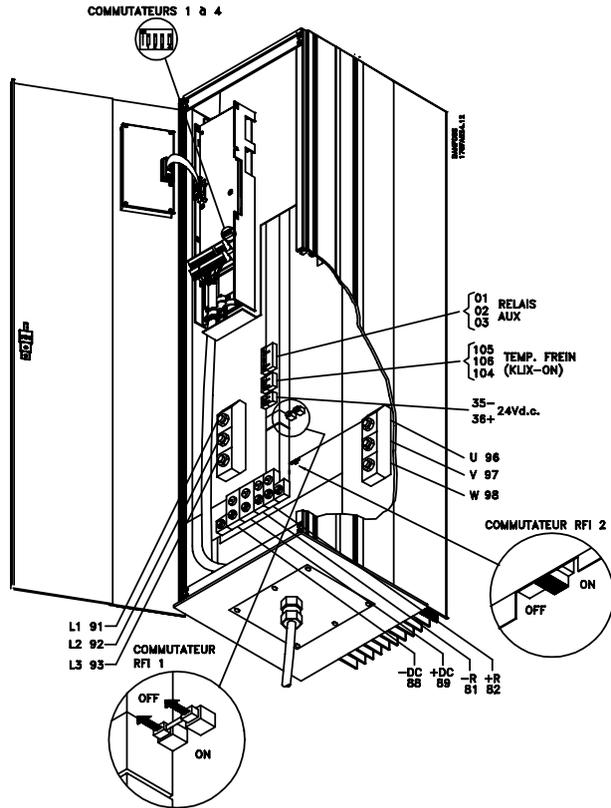
Compact IP 20
VLT 5032-5052, 200-240 V
VLT 5060-5100, 380-500 V

Installation

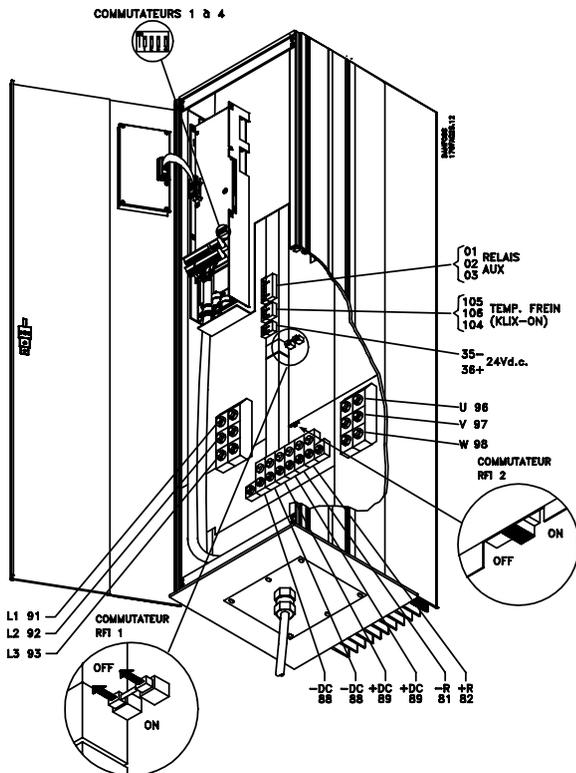
■ Installation électrique, protections



Compact IP 20
VLT 5125-5250, 380-500 V

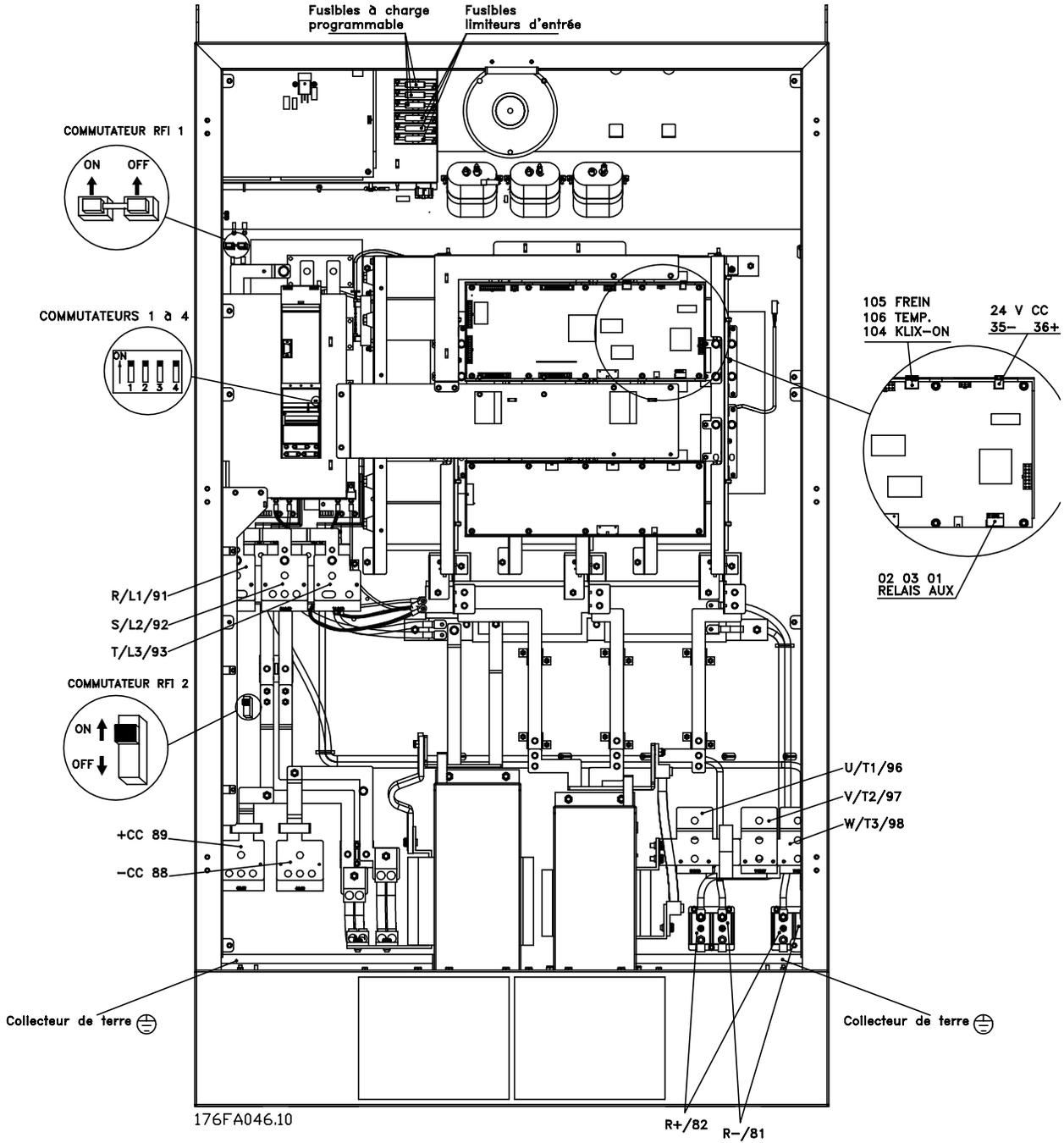


Compact IP 54
VLT 5032-5052, 200-240 V
VLT 5060-5100, 380-500 V



Compact IP 54
VLT 5125-5250, 380-500 V

■ Installation électrique, protections



Installation

Compact IP 20 / IP 54
VLT 5300-5500, 380-500 V

■ Installation électrique selon les normes CEM

Ce chapitre fournit des directives en vue d'une bonne construction mécanique lors de l'installation d'unités. Il est conseillé de suivre ces directives là où une conformité aux normes EN 50081, EN 55011 ou EN 61800-3 *Premier environnement* est requise. Si l'installation est conforme aux normes EN 61800-3 *Deuxième environnement*, il est alors acceptable de dévier de ces directives. Cependant, ce n'est pas recommandé. Voir aussi *Marquage CE, Émission et Résultats aux tests CEM* dans les conditions spéciales du Manuel de configuration pour plus de détails.

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

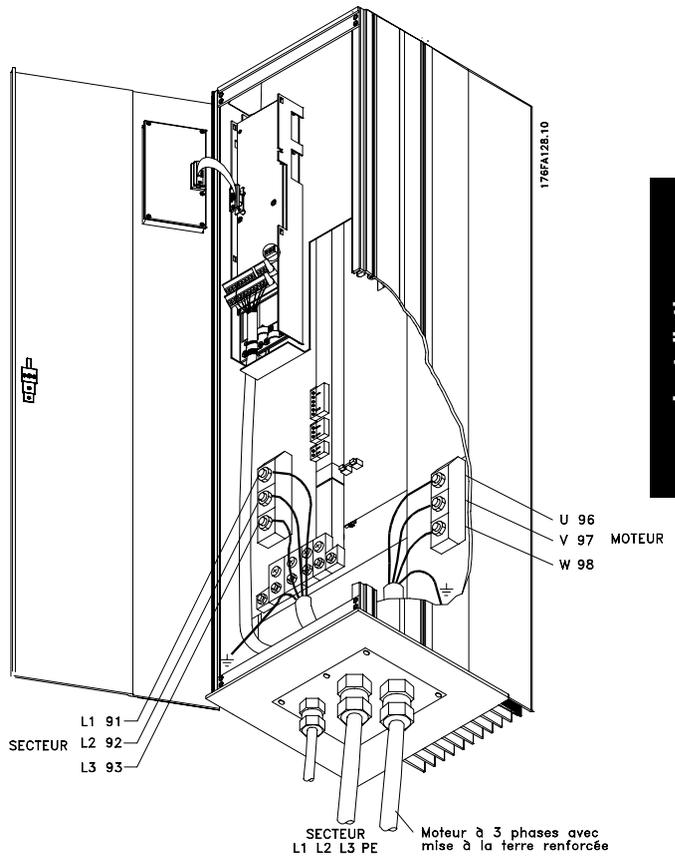
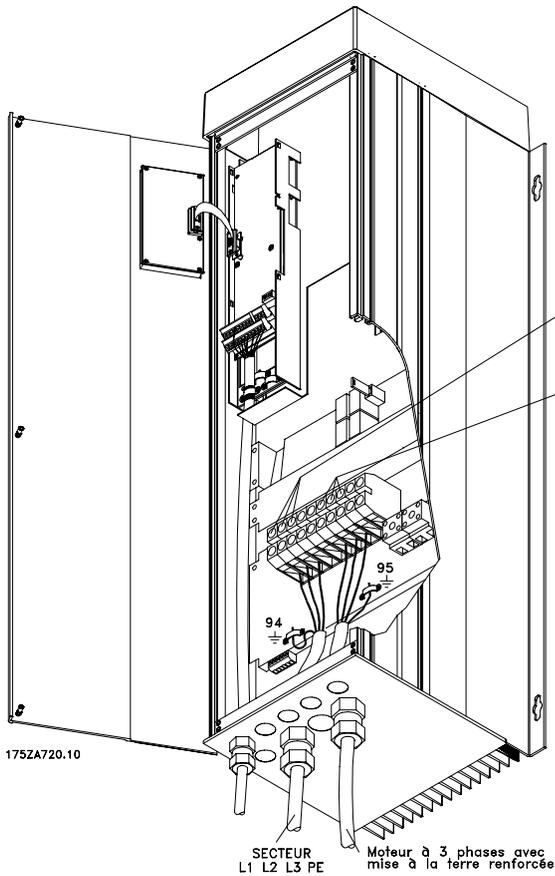
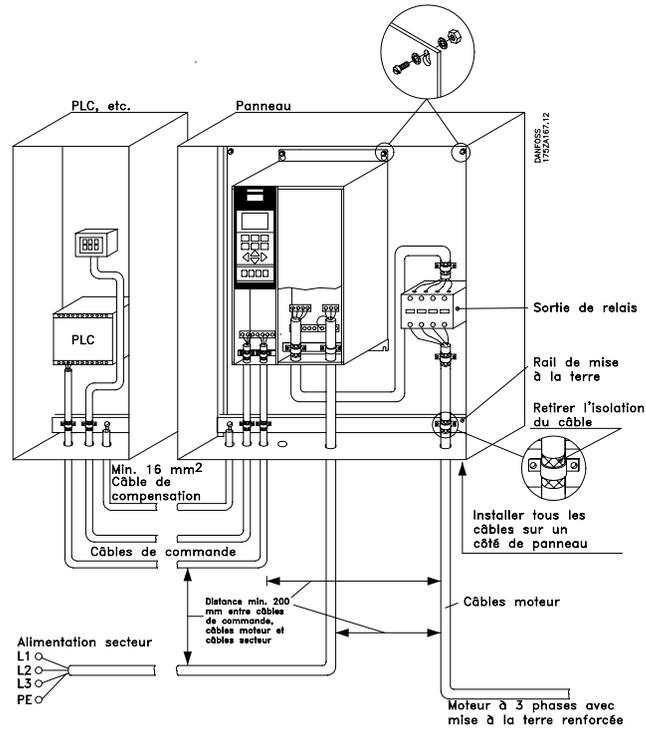
- N'utiliser que des câbles moteur blindés et des câbles de commande blindés. Le blindage doit assurer une couverture minimale de 80%. le matériel de blindage doit être métallique, généralement (sans s'y limiter) du cuivre, de l'aluminium, de l'acier ou du plomb. Les câbles ne sont sujets à aucune condition.
- Les installations utilisant des conduits métalliques rigides ne sont pas requises pour utiliser du câble blindé, mais le câble moteur doit être installé dans un conduit séparé des câbles de commande et de secteur. La connexion complète du conduit entre l'unité et le moteur est requise. La performance des conduits souples au regard des normes CEM varie beaucoup, et des informations doivent être obtenues auprès du fabricant.
- Raccorder le blindage/le conduit à la terre aux deux extrémités pour les câbles moteur ainsi que pour les câbles de commande. Voir aussi *Mise à la terre de câbles de commande blindés*.
- Éviter de terminer le blindage par des extrémités tressées. Une terminaison de ce type augmente l'impédance des hautes fréquences du blindage,

qui réduit son efficacité dans les hautes fréquences. Utiliser des étriers de serrage basse impédance à la place.

- Il est important d'assurer un bon contact électrique entre la plaque de montage et le boîtier métallique du variateur de vitesse. Cependant, ceci ne s'applique pas aux unités IP54 car elles sont conçues pour un montage mural, au VLT5060-5500, 380-500 V CC et au VLT5032-5052, 200-240 V CC dans une armoire IP20/Nema1.
- Utiliser des rondelles en étoile et des plaques de montage conductives galvaniquement pour assurer de bonnes connexions électriques aux installations IP00 et IP20.
- Éviter d'utiliser des câbles moteur ou de commande non blindés dans les armoires renfermant les câbles lorsque c'est possible.
- une connexion haute fréquence ininterrompue entre le variateur de vitesse VLT et les unités de moteur est nécessaire aux unités IP54.

L'illustration ci-dessous montre un exemple d'installation électrique d'un variateur de vitesse VLT IP 20 conforme aux normes CEM. Le variateur de vitesse VLT a été intégré à une armoire de montage avec contacteur de sortie et connecté à une unité PLC, qui dans cet exemple est installée dans une armoire séparée. Un autre mode d'installation peut assurer une performance conforme aux normes CEM, pourvu que les directives de construction mécanique ci-dessus soient suivies.

À noter, lorsque l'installation n'est pas exécutée selon les directives et lorsque des câbles et fils de commande non blindés sont utilisés, certaines conditions d'émission ne sont pas remplies, bien que les conditions d'immunité soient remplies. Voir la section *Résultat du test de conformité CEM* du manuel de configuration pour plus de détails.

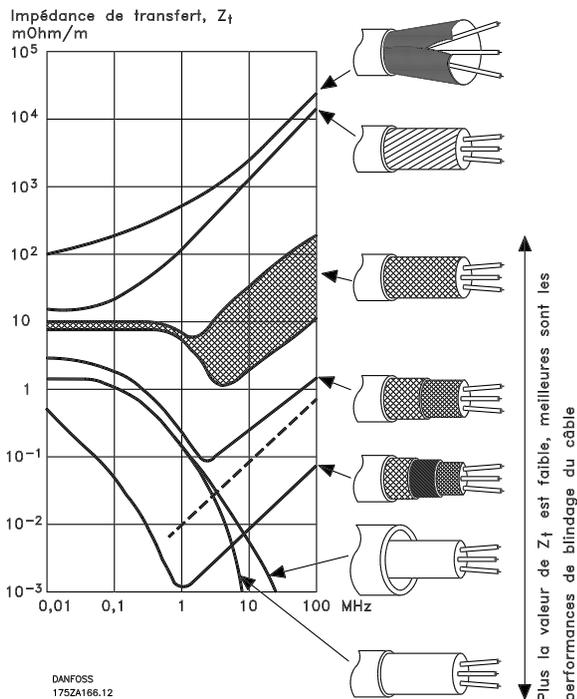


Installation

■ Utilisation de câbles selon les normes CEM.

Les câbles blindés tressés sont recommandés pour assurer aux câbles de commande une immunité conforme aux normes CEM et aux câbles moteur une émission conforme aux normes CEM.

La capacité d'un câble de réduire le rayonnement de bruit électrique est déterminée par l'impédance de commutation (Z_T). Le blindage des câbles est généralement conçu pour réduire le transfert de bruit électrique ; cependant, un blindage avec une impédance Z_T plutôt faible est plus efficace qu'un blindage avec une impédance plus élevée de valeur Z_T).



L'impédance de transfert (Z_T est rarement indiquée par les fabricants de câbles, mais il est souvent possible de faire une estimation de Z_T en évaluant la construction physique du câble.

L'impédance de transfert (Z_T peut être évaluée sur la base des facteurs suivants :

- La conductibilité du matériel blindé.
- La résistance de contact entre les différents conducteurs de blindage.
- La couverture du blindage, c'est-à-dire la surface physique du câble recouverte par le blindage.
- Le type de blindage, c'est-à-dire le dessin tressé ou torsadé.

Blindage aluminium sur fil en cuivre.

Fil cuivré tressé ou fil d'acier blindé.

Fil d'acier tressé en une seule couche avec divers taux de couverture de blindage.
C'est le câble de référence Danfoss.

Fil cuivré tressé en deux couches.

Deux couches de fil cuivré avec couche intermédiaire magnétique, blindée.

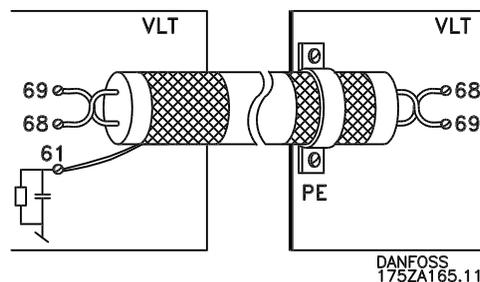
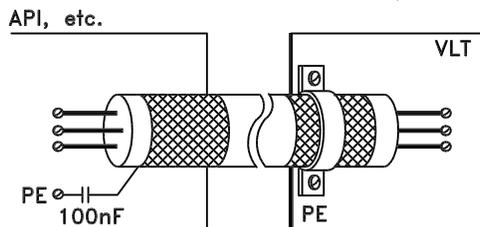
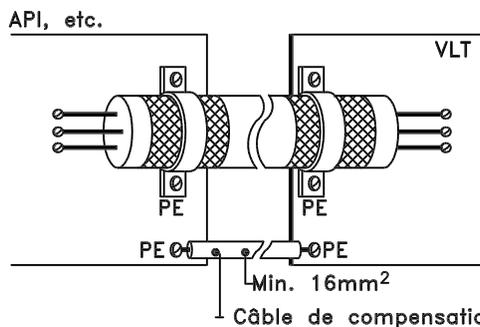
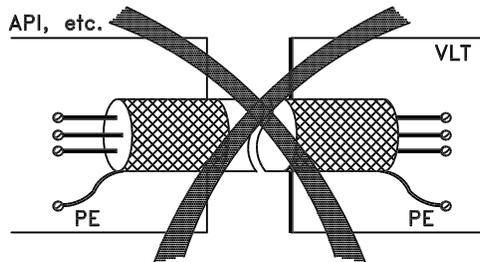
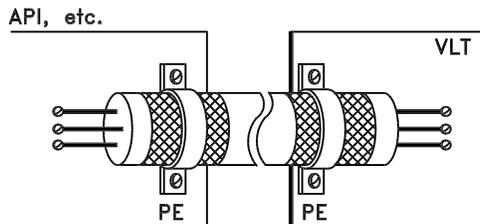
Câble gainé de cuivre ou d'acier.

Conduite de plomb avec 1,1 mm d'épaisseur de paroi.

■ Mise à la terre de câbles de commande blindés tressés

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

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



DANFOSS
175ZA165.11

Mise à la terre correcte

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

Mise à la terre erronée

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

Assurer le potentiel de terre entre PLC et VLT

En cas de différence de potentiel entre le variateur de vitesse VLT et le PLC (etc.), il peut se produire un bruit électrique qui perturbe l'ensemble du système. Ce problème peut être résolu en installant un câble de compensation à côté du câble de commande. Section min. du câble : 16 mm²

Boucles de mise à la terre de 50/60 Hz

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

Câbles de communication série

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

■ Couples de serrage et tailles de vis

Ce tableau montre le couple requis pour le montage des bornes sur le variateur de vitesse VLT. Pour les VLT 5001-5027 200-240 V, VLT 5001 -5052 380-500 V les câbles doivent être fixés à l'aide de vis. Pour les VLT 5032-5052 200-240 V, VLT 5060 -5500 380-500 V, les câbles doivent être fixés à l'aide de boulons.

Ces figures s'appliquent pour les bornes suivantes :

Bornes de secteur	N°	91, 92, 93
		L1, L2, L3
Bornes de moteur	N°	96, 97, 98 U, V, W
Borne de mise à la terre	N°	94, 95, 99
Bornes de la résistance de freinage		81, 82
Répartition de la charge		88, 89

Type de VLT	Couple de serrage	Taille de vis
3 x 200-240 V		
VLT 5001-5006	0,5 - 0,6 Nm	M3
VLT 5008-5011	1,8 Nm	M4
VLT 5016-5022	3,0 Nm	M5
VLT 5027	4,0 Nm	M6

Type de VLT	Couple de serrage	Taille de vis
(3 x 200-240 V)		
VLT 5032-5052 ¹⁾	11,3 Nm	M8

Type de VLT	Couple de serrage	Taille de vis
3 x 380-500 V		
VLT 5001-5011	0,5 - 0,6 Nm	M3
VLT 5016-5027	1,8 Nm	M4
VLT 5032-5042	3,0 Nm	M5
VLT 5052 - 5062	4,0 Nm	M6

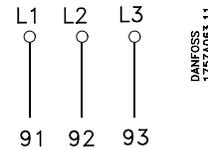
Type de VLT	Couple de serrage	Taille de vis
3 x 380-500 V		
VLT 5060-5100 ¹⁾	11,3 Nm	M8
VLT 5125-5250	11,3 Nm	M8
VLT 5300-5500 ²⁾	42 Nm	M12

¹⁾ Pour les bornes de freinage, le couple de serrage est de 3,0 Nm et la taille de vis est M6.

²⁾ Pour les bornes de freinage, le couple de serrage est de 42 Nm et la taille de vis est M8.

■ Raccordement du secteur

Raccorder les trois phases de la tension secteur aux bornes L₁, L₂, L₃.



■ Essai de haute tension

Un essai de haute tension peut être exécuté en mettant en court-circuit les bornes U, V, W, L₁, L₂ et L₃ et en envoyant au maximum 2,15 kV CC durant une seconde entre ce court-circuit et le châssis.



N.B. !

Le commutateur RFI doit être fermé (position ON) lors de l'exécution de l'essai de haute tension (voir section *Commutateur RFI*).

Les connexions secteur et moteur doivent être interrompues en cas d'essai de haute tension de toute l'installation si les courants de fuite sont trop élevés.

■ Mise à la terre de sécurité :



N.B. !

Le courant de fuite du variateur de vitesse est important. L'appareil doit être mis à la terre correctement par mesure de sécurité. Utiliser une borne de mise à la terre (voir section *Installation électrique, câbles de puissance*), qui permettent une mise à la terre renforcée.

Respecter les réglementations de sécurité nationales.

■ Protection thermique du moteur

Le relais thermique électronique des variateurs de vitesse VLT est homologué UL pour la protection de moteurs individuels lorsque le paramètre 128 est réglé sur *Arrêt ETR* et le paramètre 105 programmé sur le courant nominal du moteur (lu sur la plaque signalétique du moteur).

■ Extra protection (RCD)

Un dispositif de protection supplémentaire peut être installé comme un contrôleur permanent d'isolement (CPI) ou un relais différentiel. Ce dispositif doit néanmoins être conforme aux normes locales de sécurité.

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

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

Consulter également le paragraphe sur les exigences particulières dans le Manuel de configuration.

■ Commutateur RFI

Alimentation secteur isolée de la terre :

Si le variateur de vitesse VLT est alimenté par une source électrique isolée de la terre (réseaux IT), le commutateur RFI peut être désactivé (OFF). En position OFF, les condensateurs internes du RFI (condensateurs de filtrage) entre le châssis et le circuit intermédiaire sont coupés pour éviter d'endommager le circuit intermédiaire et pour réduire les courants à effet de masse (selon la norme IEC 61800-3).



N.B. !

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



N.B. !

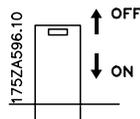
Un commutateur RFI ouvert n'est autorisé qu'aux fréquences de commutation réglées en usine.



N.B. !

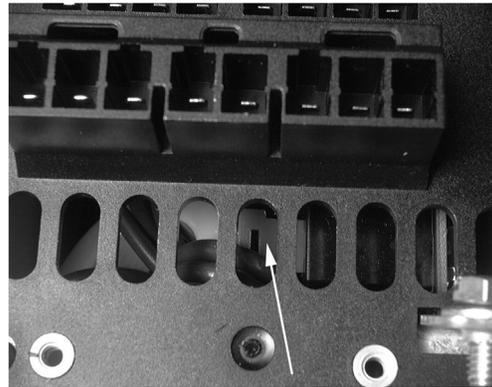
Le commutateur RFI déconnecte galvaniquement les condensateurs vers la terre.

Les commutateurs rouges s'activent à l'aide d'un tournevis par exemple. Ils sont désactivés (OFF) en les sortant et activés (ON) en les enfonçant (voir dessin ci-dessous). Le réglage d'usine est ON.



Alimentation secteur reliée à la terre :

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



175ZA649.10

Bookstyle IP 20

VLT 5001 - 5011 380 - 500 V

VLT 5001 - 5006 200 - 240 V

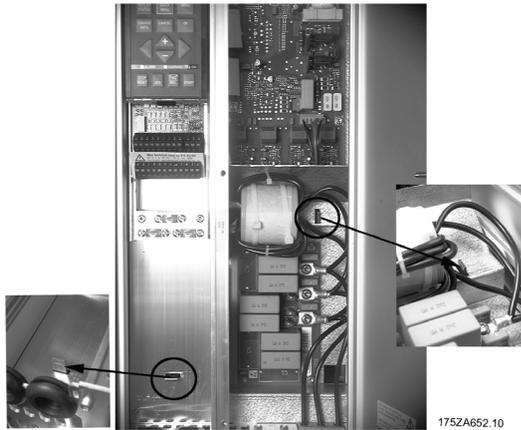


175ZA650.10

Compact IP 20

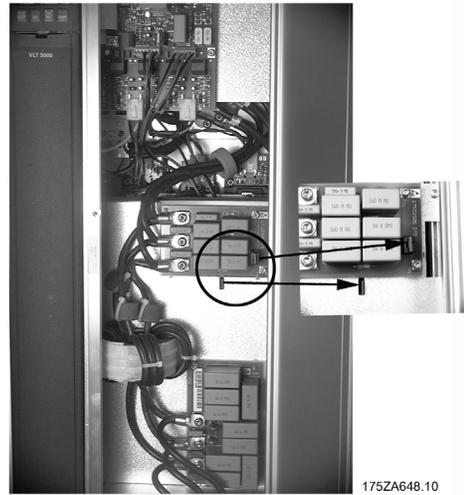
VLT 5001 - 5011 380 - 500 V

VLT 5001 - 5006 200 - 240 V



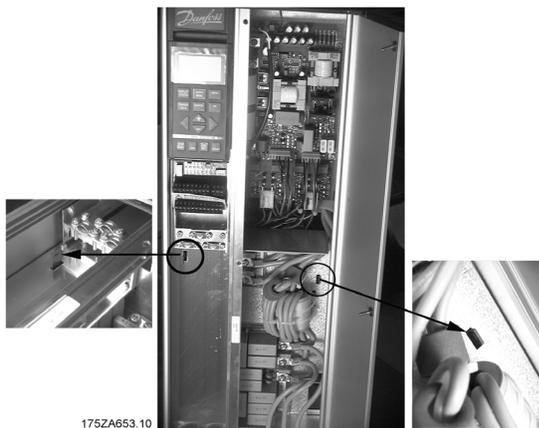
175ZA662.10

Compact IP 20
VLT 5016 - 5022 380 - 500 V
VLT 5008 200 - 240 V



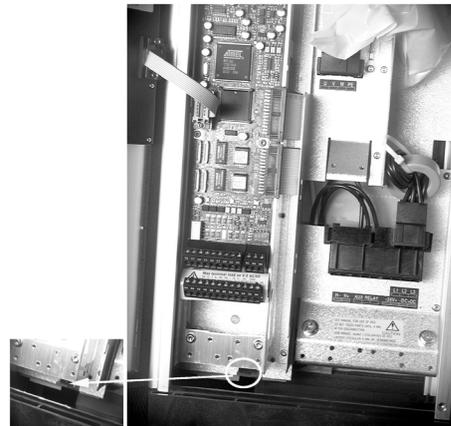
175ZA648.10

Compact IP 20
VLT 5042 - 5062 380 - 500 V
VLT 5022 - 5027 200 - 240 V



175ZA653.10

Compact IP 20
VLT 5027 - 5032 380 - 500 V
VLT 5011 - 5016 200 - 240 V

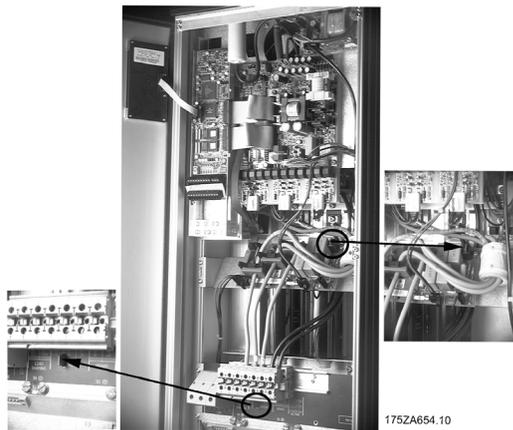


175ZA647.10

Compact IP 54
VLT 5001 - 5011 380 - 500 V
VLT 5001 - 5006 200 - 240 V



Compact IP 54
VLT 5016 - 5027 380 - 500 V
VLT 5008 - 5011 200 - 240 V



Compact IP 54
VLT 5032 -5062 380-500 V.
VLT 5016 -5027 200-240 V.

■ Installation des câbles moteur



N.B. !

En cas d'utilisation de câble non blindé, certains critères CEM ne sont pas respectés, voir le Manuel de Configuration.

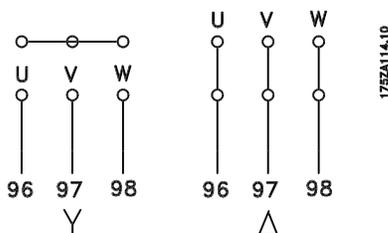
Afin de respecter les spécifications CEM en matière d'émission, le câble du moteur doit être blindé sauf indication contraire pour le filtre RFI concerné. Il est capital d'utiliser un câble moteur aussi court que possible pour réduire au strict minimum le niveau d'interférences et les courants de fuite.

Le blindage du câble du moteur doit être raccordé au boîtier métallique du variateur de vitesse et à celui du moteur. Le raccordement des blindages doit être effectué sur une surface aussi grande que possible (étrier de serrage). Les différents dispositifs de montage des variateurs de vitesse VLT le permettent.

Il convient d'éviter des extrémités de blindage tressées car elles détériorent l'effet de blindage aux fréquences élevées. Si le montage d'un disjoncteur ou d'un contacteur moteur impose une telle interruption, continuez le blindage en adoptant une impédance HF aussi faible que possible. Le variateur de vitesse a été testé avec un câble d'une longueur donnée et d'une section donnée. En augmentant la section du câble, la capacité - et donc le courant de fuite - augmente d'où la nécessité de réduire la longueur du câble de façon correspondante.

■ Branchement du moteur

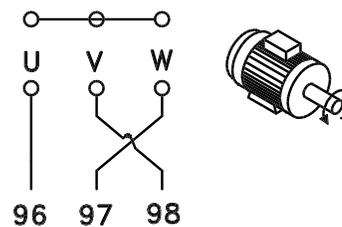
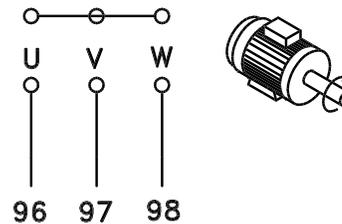
Les VLT Série 5000 permettent d'utiliser tous les types de moteurs asynchrones triphasés standard.



Les moteurs de petite taille sont généralement montés en étoile (200/400 V, D/Y).

Les moteurs de grande taille sont montés en triangle (400/690 V, D/Y).

■ Sens de rotation du moteur

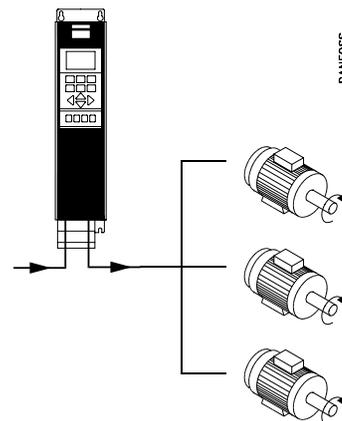


Le réglage effectué en usine correspond à une rotation dans le sens horaire quand la sortie du variateur de vitesse VLT est raccordée comme suit :

- Borne 96 reliée à U
- Borne 97 reliée à V
- Borne 98 reliée à W

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

■ Montage des moteurs en parallèle



Le variateur de vitesse VLT Série 5000 peut commander plusieurs moteurs montés en parallèle. Si les vitesses des moteurs doivent être différentes, il est nécessaire d'installer des moteurs de vitesse nominale différente. Les vitesses des moteurs peuvent varier simultanément et le rapport entre les vitesses nominales est maintenu sur toute la plage.

La valeur du courant total consommé par les moteurs ne doit pas dépasser la valeur maximale du courant de sortie nominal en continu $I_{VLT,N}$ du variateur de vitesse VLT.

Si les tailles des moteurs sont très différentes, le fonctionnement peut être perturbé au démarrage et à faible vitesse. Ceci est dû au fait que les moteurs de petite taille présentent une résistance ohmique de stator relativement élevée et qu'ils exigent donc une tension plus élevée au démarrage et à faible vitesse.

Dans les systèmes comportant des moteurs montés en parallèle, la protection thermique interne (ETR) n'est pas utilisable. Il est donc nécessaire d'équiper les moteurs d'un dispositif de protection supplémentaire, tel que des thermistances dans chaque moteur (ou des relais thermiques individuels).

Noter qu'il faut additionner tous les câbles moteur et que l'ensemble ne doit pas dépasser la longueur totale de câble moteur autorisée.

■ Installation du câble de la résistance de freinage

(Sur les installations standard avec frein ou les installations étendues avec frein uniquement).

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

Le câble de raccordement de la résistance de freinage doit être blindé. Relier le blindage au boîtier métallique du variateur de vitesse et à celui de la résistance de freinage à l'aide d'étriers.

Dimensionner la section du câble de la résistance de freinage en fonction du couple de freinage. Voir également les instructions de freinage, MI.50.DX.YY et MI.50.SX.YY pour plus de détails sur une installation sans danger.



N.B. !

Noter la présence éventuelle de tensions allant jusqu'à 850 V CC sur les bornes.

■ Installation des bornes de relais

Couple de serrage : 0,5 à 0,6 Nm

Dimension des vis : M3

N°	Fonction
1-3	Relais de sortie, 1+3 ouvrir, 1+2 fermer Voir paramètre 323 dans le manuel d'utilisation. Voir également <i>General technical data</i> .
4, 5	Relais de sortie, 4+5 fermer Voir paramètre 326 dans le manuel d'utilisation. Voir également <i>Caractéristiques techniques générales</i> .

■ Installation d'une alimentation externe de 24 V CC

:
(Only extended with brake).

Couple : 0.5 - 0.6 Nm

Taille des vis : M3

No.	Fonction
35, 36	Alimentation externe 24 V

Une alimentation externe 24 V CC peut servir d'alimentation basse tension pour le carte de commande et toute carte d'option installée. Ceci permet à une unité LCP (y compris les paramétrages) sans raccordement au secteur. Veuillez noter qu'un avertissement de basse tension sera émis lors de la connexion de l'alimentation 24 V CC ; cependant, aucune mise en arrêt ne se produira. Si l'alimentation externe 24 V CC est connectée ou mise en service en même temps que le secteur, un temps minimal de 200 msec. doit être saisi au paramètre 120 *Retard du démarrage*.

Un fusible d'entrée lent d'au moins 6 A peut être posé pour protéger l'alimentation externe de 24 V CC. La consommation de courant est de 15 à 50 W selon la charge de la carte de commande.



N.B. !

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

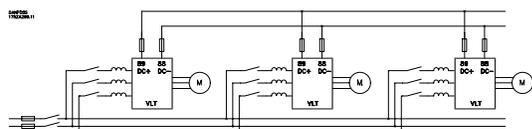
■ Installation de la répartition de la charge

(Sur les installations étendues avec frein uniquement).

N°	Fonction
88, 89	Répartition de la charge

Le câble de raccordement doit être blindé, et la longueur maximale entre le variateur de vitesse et la barre de courant continu est de 25 mètres. La répartition de la charge permet de relier le circuit intermédiaire de plusieurs variateurs de vitesse.

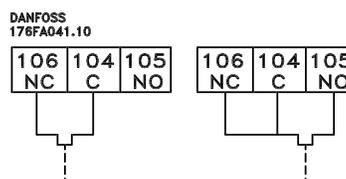
N.B. !
 Noter la présence éventuelle de tensions allant jusqu'à 850 V CC sur les bornes. La répartition de la charge nécessite un équipement supplémentaire. Pour de plus amples informations, veuillez consulter les Instructions de répartition de la charge MI.50.NX.XX.



N.B. !
 Cette fonction existe uniquement sur VLT 5032-5052, 200-240 V, et VLT 5060-5500, 380-500 V.

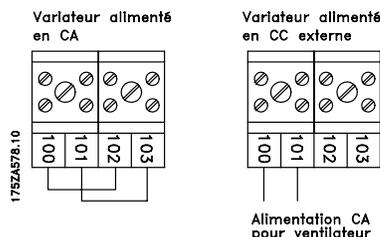
Si la température de la résistance de freinage est trop élevée et que le contact Klixon est défaillant, le variateur de vitesse VLT arrête de freiner. Ensuite, le moteur s'arrête en roue libre.

Il convient d'installer un contact Klixon qui peut être soit " normalement fermé " soit " normalement ouvert ". Si cette fonction n'est pas utilisée, les bornes 106 et 104 doivent être en court-circuit.



■ Alimentation du ventilateur

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



Uniquement pour les unités IP54 alimentant les VLT5016-5062, 380-500V et VLT5008-5027, 200-240 V CA. Si l'unité est alimentée par le bus de courant continu (répartition de la charge), les ventilateurs internes ne sont pas alimentés en courant alternatif. Dans ce cas ils doivent être alimentés par une source externe de courant alternatif.

■ Installation du commutateur de température de la résistance de freinage:

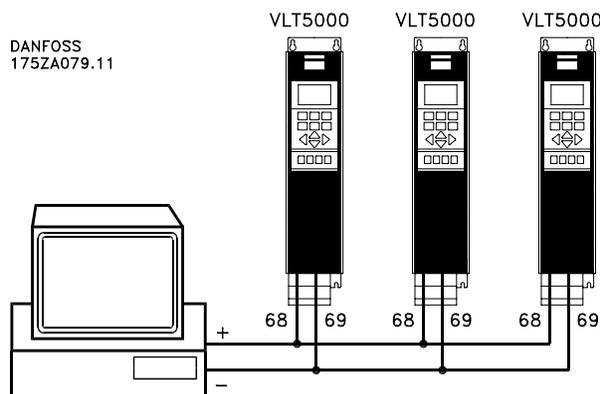
Couple de serrage : 0,5 à 0,6 Nm
 Dimension des vis : M3

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

■ Raccordement du bus

La liaison série selon la norme RS 485 (2 conducteurs) est raccordée aux bornes 68/69 du variateur de vitesse (signaux P et N). Signal P est le potentiel positif (TX+, RX+). Signal N est le potentiel négatif (TX-, RX-).

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



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

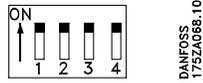
Bus termination

Le bus doit être terminé par un réseau de résistances à chaque extrémité. A cette fin, mettre les commutateurs 2 et 3 de la carte de commande sur "ON".

■ Commutateurs 1 à 4

Le sélecteur se trouve sur la carte de commande. L'utiliser pour la communication série, bornes 68 et 69.

La position indiquée correspond au réglage d'usine.



Le commutateur 1 n'a pas de fonction.

Les commutateurs 2 et 3 sont utilisés pour la terminaison du bus sériel RS 485.

Le commutateur 4 est utilisé pour séparer le potentiel de masse de l'alimentation 24 V CC interne de celui de l'alimentation 24 V CC externe.



N.B. !

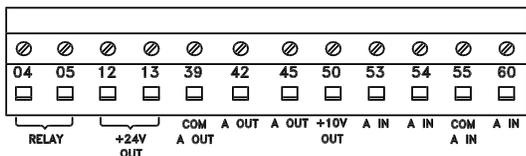
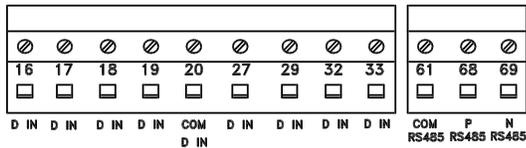
Noter que lorsque le commutateur 4 est en position OFF, l'alimentation 24 V CC externe est isolée galvaniquement du variateur de vitesse VLT.

■ Installation électrique, câbles de commande

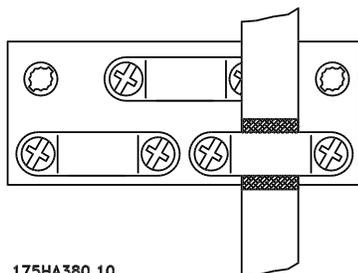
Couple de serrage : 0.5-0.6 Nm

Taille [?] / [W] M3

Voir aussi *Mise à la terre de câbles de commande blindés*.



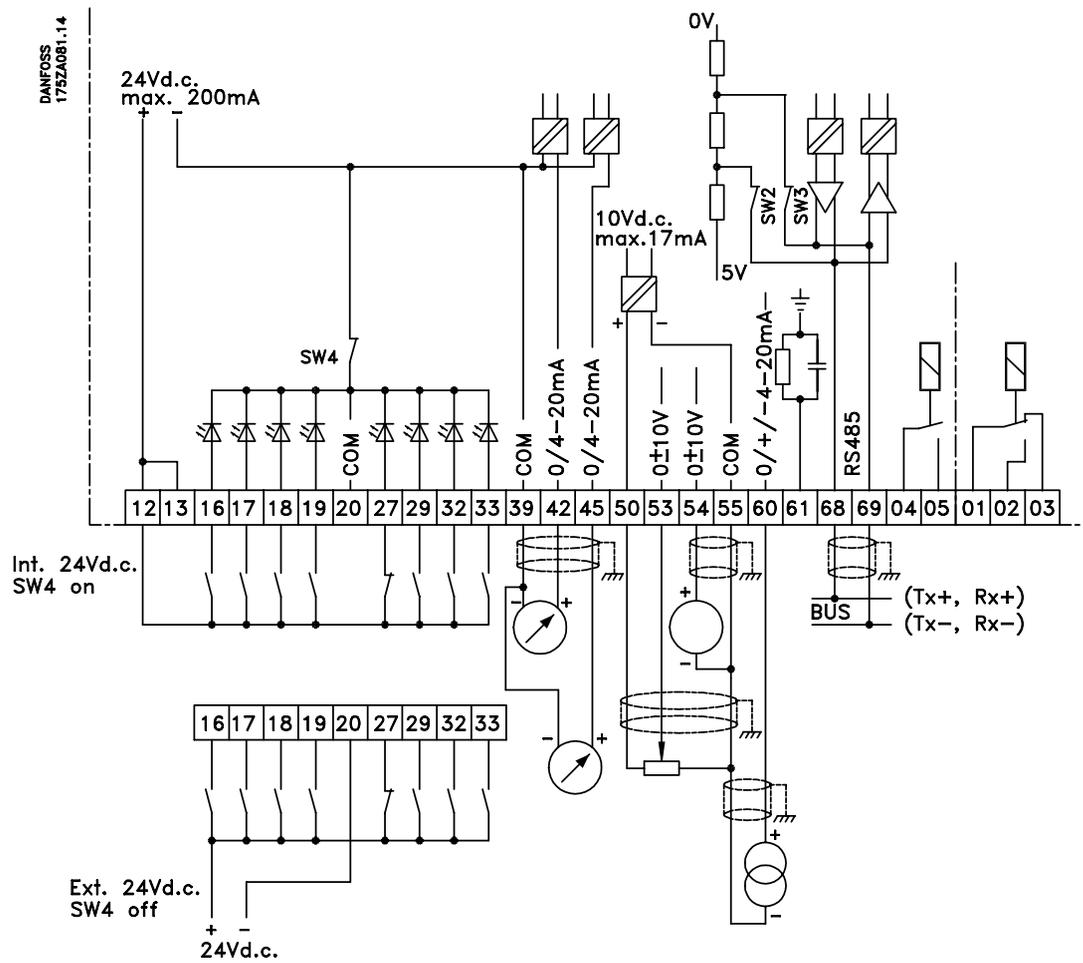
DANFOSS
175HA379.10



175HA380.10

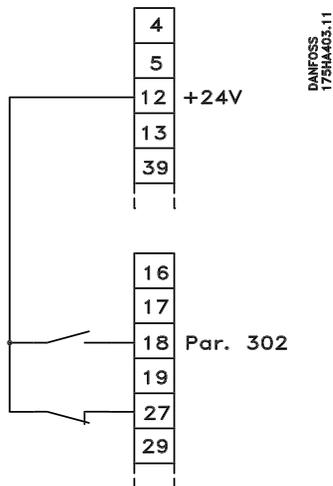
N°	Fonction
12, 13	Alimentation de tension vers les entrées numériques pour le 24 V CC afin qu'il puisse être utilisé pour les entrées numériques, le commutateur 4 sur la carte de commande doit être fermé, position "ON".
16-33	Entrées numériques/entrées de l'encodeur
20	Masse pour les entrées numériques
39	Masse pour les sorties analogiques/numériques
42, 45	Sorties analogiques/numériques pour l'indication de la fréquence, de la référence, du courant et de la force de tension
50	Tension du réseau vers le potentiomètre et la thermistance CC 10 V
53, 54	Entrée de référence analogique, tension 0 - ±10 V CC.
55	Masse pour les entrées de référence analogiques
60	Entrée de référence analogique, courant 0/4 -20 mA.
61	Via la liaison série. Voir le chapitre <i>Panneau de commande</i> . En règle générale, cette borne n'est pas utilisée.
68, 69	Interface RS 485, liaison série. Dans le cas où le variateur de vitesse est connecté à un bus, les commutateurs 2 et 3 (commutateurs 1- 4) doivent être fermés sur le premier et le dernier variateur de vitesse. Sur les autres variateurs de vitesse, les commutateurs 2 et 3 doivent être en position OFF. Le réglage d'usine est en position "ON", fermé.

■ Installation électrique



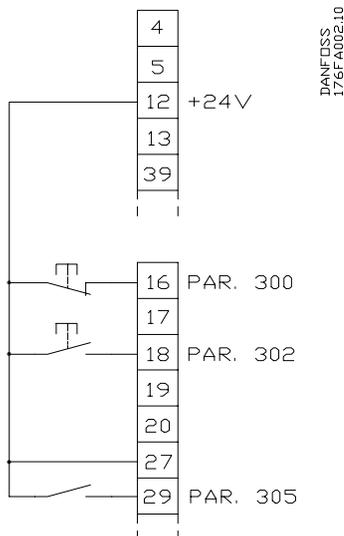
■ Exemples de raccordement

■ Marche/arrêt à deux conducteurs



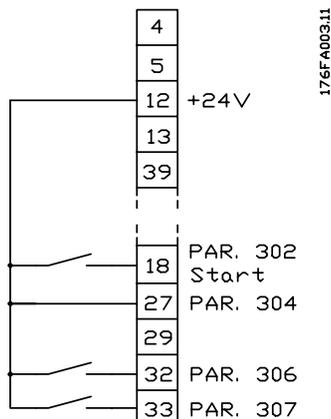
- Démarrage/arrêt avec la borne 18.
- Paramètre 302 = *Démarrage* [1]
- Stop rapide avec la borne 27.
- Paramètre 304 = *Lâchage moteur (contact NF)* [0]

■ Marche/arrêt impulsions



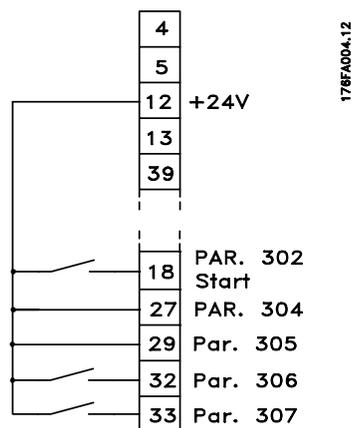
- Stop (contact NF) avec la borne 16.
- Paramètre 300 = *Stop (contact NF)* [2]
- Impulsion de démarrage avec la borne 18.
- Paramètre 302 = *Impulsion de démarrage* [2]
- Jogging avec la borne 29.
- Paramètre 305 = *Jogging* [5]

■ Raccordement, suite Changement de process



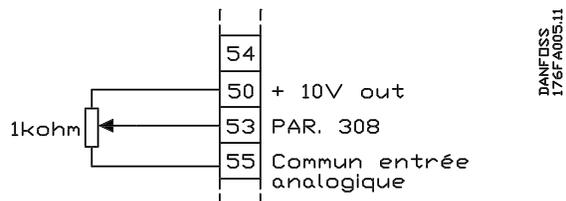
- Sélection du process avec les bornes 32 et 33.
- Paramètre 306 = *Sélection du process, lsb* [10]
- Paramètre 307 = *Sélection du process, msb* [10]
- Paramètre 004 = *Multiprocess* [5].

■ + vite /-vite vitesse digitale



- Accélération/décélération avec les bornes 32 et 33.
- Paramètre 306 = *Plus vite* [9]
- Paramètre 307 = *Moins vite* [9]
- Paramètre 305 = *Gel référence* [9].

■ Référence potentiomètre

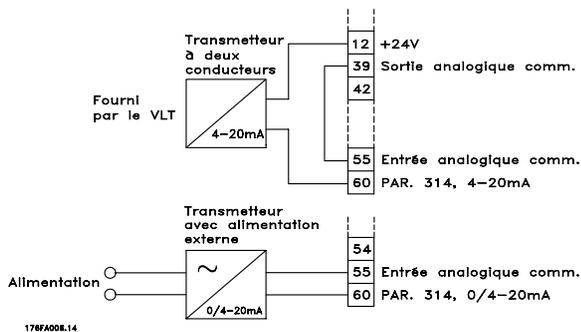


- Paramètre 308 = *Référence* [1]

Paramètre 309 = Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min.

Paramètre 310 = Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max.

■ Transmetteur à deux fils

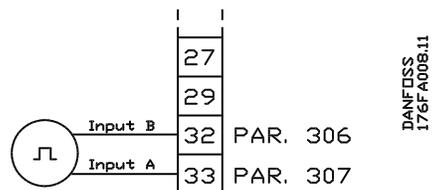


Paramètre 314 = Référence [1], Signal de retour [2]

Paramètre 315 = Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min.

Paramètre 316 = Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max.

■ Raccordement codeur

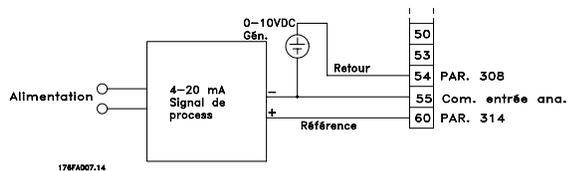


Paramètre 306 = Entrée retour codeur B [24]

Paramètre 307 = Entrée retour codeur A [25]

Dans le cas du raccordement d'un codeur ayant seulement une sortie vers Entrée retour codeur A [25], Entrée retour codeur B [24] doit être réglée sur Inactive [0].

■ Référence 4-20 mA avec retour vitesse



Paramètre 100 = Commande de vitesse en boucle fermée.

Paramètre 308 = Signal de retour [2]

Paramètre 309 = Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min.

Paramètre 310 = Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max.

Paramètre 314 = Référence [1]

Paramètre 315 = Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min.

Paramètre 316 = Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max.

Entrées digitales	borne n°	16	17	18	19	27	29	32	33
	paramètre	300	301	302	303	304	305	306	307
Valeur :									
Inactive	(INACTIVE)	[0]	[0]	[0]	[0]		[0]	[0]	[0]
Reset	(RESET)	[1]*	[1]				[1]	[1]	[1]
Lâchage moteur (contact NF)	(LACHAGE.MOTEUR)						[0]*		
Reset et lâchage moteur (contact NF)	(RAZ + LACHAGE.MOTEUR)						[1]		
Stop rapide (contact NF)	(ARRET RAPIDE.N.FERMÉ)						[2]		
Freinage par injection de CC (contact NF)	(FREIN INJECTION ICC)						[3]		
Stop (contact NF)	(ARRET N(FERMÉ))	[2]	[2]			[4]	[2]	[2]	[2]
Démarrage	(MARCHE)				[1]*				
Impulsion de démarrage	(MARCHE PAR PULSE)			[2]					
Inversion	(INVERSION SENS)				[1]*				
Démarrage avec inversion	(DEMARRAGE + INVERSIO)				[2]				
Uniquement démarrage sens horaire	(MARCHE/HORAIRE)	[3]		[3]			[3]	[3]	
Uniquement démarrage sens antihoraire	(MARCHE/ANTIHOAIRE)		[3]		[3]		[4]		[3]
Jogging	(JOGGING)	[4]	[4]				[5]*	[4]	[4]
Sélection référence digitale ou externe	(SELECTION.REF .1/0)	[5]	[5]				[5]	[5]	[5]
Sélection référence digitale, bit de plus faible poids (lsb)	(SELECT .REF.DIGIT .LSB)	[6]					[7]	[6]	
Sélection référence digitale, bit de plus fort poids (msb)	(SELECT .REF.DIGIT .MSB)		[6]				[8]		[6]
Gel référence	(FREEZE REFERENCE)	[7]	[7]*				[9]	[7]	[7]
Gel sortie	(GEL SORTIE)	[8]	[8]				[10]	[8]	[8]
Accélération (plus vite)	(PLUS VITE)	[9]					[11]	[9]	
Décélération (moins vite)	(MOINS VITE)		[9]				[12]		[9]
Sélection du process, bit de plus faible poids (lsb)	(SELECT .PROCESS. LSB)	[10]					[13]	[10]	
Sélection du process, bit de plus fort poids (msb)	(SELECT .PROCESS. MSB)	[10]					[14]		[10]
Sélection du process, bit de plus fort poids ou accélération (plus vite)	(PROCESS.MSB/+VITE)							[11]*	
Sélection du process, bit de plus faible poids ou décélération (moins vite)	(PROCESS. LSB/-VITE)								[11]*
Rattrapage	(RATTRAPAGE)	[11]					[15]	[12]	
Ralentissement	(RALENTISSEMENT)		[11]				[16]		[12]
Rampe 2	(RAMPE 2)	[12]	[12]				[17]	[13]	[13]
Panne secteur (contact NF)	(defaut secteur)	[13]	[13]				[18]	[14]	[14]
Référence impulsions	(REF .IMPULSIONS)		[23]				[28] ¹		
Retour impulsions	(RETOUR.IMPULSIONS)								[24]
Entrée retour codeur, A	(RET .CODEUR.CANAL 2A)								[25]
Entrée retour codeur, B	(RET .CODEUR.CANAL 2B)							[24]	

1) En choisissant cette fonction pour la borne 29, la même fonction pour la borne 17 ne sera pas valable, qu'elle ait été réglée ou non sur actif.

* = Réglage d'usine.

Installation

■ **Le panneau de commande**

Le panneau de commande est situé en face avant du VLT 5000.

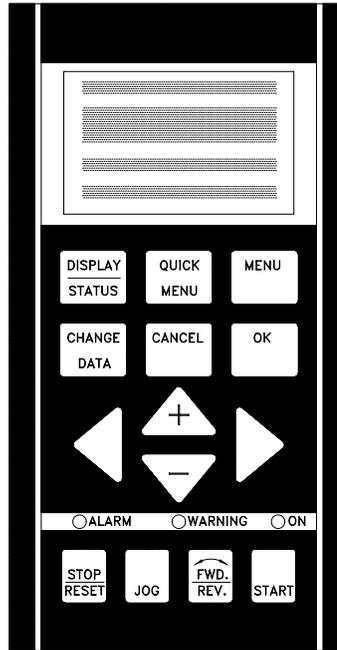
Il est débrochable et peut être installé à une distance maximale de 3 mètres du variateur, par exemple sur la porte d'une armoire, à l'aide d'un kit de montage optionnel.

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

- l'afficheur,
- les touches de programmation,
- les touches de commande en mode local.

L'afficheur comporte quatre lignes. En cours de fonctionnement il peut indiquer quatre variables d'exploitation et trois états de fonctionnement. Pendant la programmation, toutes les informations nécessaires à la configuration rapide et efficace des paramètres du variateur de vitesse VLT sont affichées. Trois témoins indiquant respectivement le variateur sous tension (secteur ou 24 V externe), l'avertissement et l'alarme complètent l'écran d'affichage.

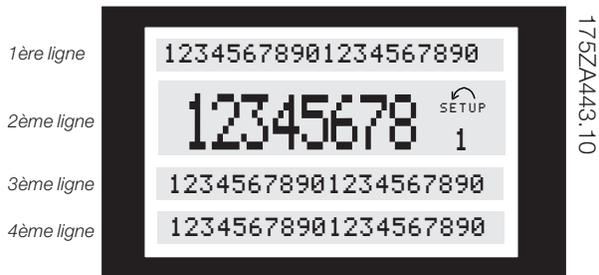
Tous les paramètres peuvent être modifiés avec le panneau de commande sauf si le paramètre 018 est réglé sur "Verrouillé".



DANFOSS
175ZA004.10

■ **L'écran d'affichage**

L'écran d'affichage est un écran rétroéclairé comportant au total quatre lignes alphanumériques et une indication du sens de rotation (flèche), le process en cours ainsi que le process éventuellement en cours de programmation.



175ZA443.10

1ère ligne La 1ère ligne affiche en continu jusqu'à 3 variables d'exploitation en fonctionnement normal ou un texte qui explique la 2ème ligne.

2ème ligne La 2ème ligne affiche en continu la valeur et le nom d'une variable d'exploitation (sauf en cas d'avertissement ou d'alarme).

3ème ligne La 3ème ligne, normalement vide, est utilisée en mode menu pour afficher le numéro et le nom soit du groupe soit du paramètre sélectionné.

4ème ligne La 4ème ligne est utilisée en fonctionnement normal pour afficher un texte d'état ou en mode changement de données pour afficher l'état ou la valeur du paramètre choisi.

Une flèche indique le sens de rotation du moteur. Le process sélectionné en tant que process actif au paramètre 004 est indiqué. En programmant un autre process que le process actif, le numéro du process en cours de programmation est indiqué à droite et ce numéro clignote.

■ Voyants (LEDs)

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

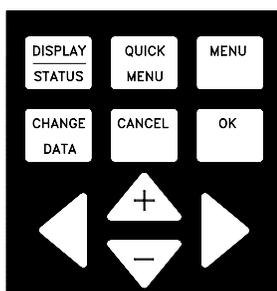


En cas de dépassement de certaines valeurs limites, le voyant d'alarme et/ou d'avertissement s'allument et un texte d'état et d'alarme correspondant s'affiche sur le panneau de commande.

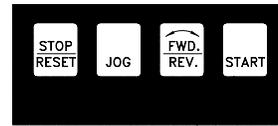
Le voyant d'indication de tension est activé lorsque le variateur de vitesse VLT est sous tension ou relié à une alimentation 24 V externe avec le rétro-clairage de l'écran d'affichage allumé.

■ Touches de commande

Les touches de commande sont réparties selon leurs fonctions. Les touches comprises entre l'écran d'affichage et les témoins sont utilisées pour le paramétrage et le choix de l'indication de l'afficheur en fonctionnement normal.



Les touches de commande en mode local sont placées sous les voyants.



■ Fonction des touches de commande

La touche **[DISPLAY/STATUS]** est utilisée pour choisir le mode d'indication de l'écran d'affichage ou pour passer en mode affichage soit à partir du mode menu rapide soit du mode menu.

La touche **[QUICK MENU]** est utilisée pour la programmation des paramètres faisant partie du mode menu rapide. Il est possible de changer directement entre le mode menu rapide et le mode menu.

La touche **[MENU]** est utilisée pour la programmation de l'ensemble des paramètres. Il est possible de changer directement entre le mode menu et le mode menu rapide.

La touche **[CHANGE DATA]** est utilisée pour modifier la valeur du paramètre sélectionné soit en mode menu soit en mode menu rapide.

La touche **[CANCEL]** est utilisée si la modification du paramètre sélectionné ne doit pas être effectuée.

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

Les touches **[+/-]** sont utilisées pour choisir un paramètre et pour modifier le paramètre sélectionné ou pour modifier le texte affiché à la deuxième ligne.

Les touches [**<->**] sont utilisées pour choisir un groupe ainsi qu'en cas de modification de paramètres numériques.

La touche [**STOP/RESET**] est utilisée pour arrêter le moteur ou pour faire une remise à zéro du variateur après une alarme (reset). Peut être activée ou désactivée dans le paramètre 014. Si l'arrêt est activé, la ligne 2 clignote et [START] doit être activé.

La touche [**JOG**] active la fréquence de sortie à une valeur pré-réglée tant que la touche est maintenue. Peut être activée ou désactivée dans le paramètre 015.

La touche [**FWD/REV**] modifie le sens de rotation du moteur. Une flèche sur l'écran indique le sens sélectionné mais uniquement en mode local. Peut être activée ou désactivée dans le paramètre 016.

La touche [**START**] active le démarrage du variateur de vitesse après un arrêt par la touche [STOP]. Elle est toujours active mais n'est pas prioritaire sur les ordres de stop donnés par les bornes.



■ Mode affichage - sélection de l'état de lecture

Trois options sont possibles pour le choix d'état de lecture du mode Affichage I, II et III. Le choix de lecture détermine le nombre de variables d'exploitation lues.

État de lecture	I	II:	III:
:			
Ligne 1	Description d'une variable de fonctionnement à la ligne 2	Valeur des données de 3 variables d'exploitation à la ligne 1	Description de 3 variables d'exploitation à la ligne 1

Le tableau ci-dessous indique les unités liées aux variables aux première et deuxième lignes de l'affichage.



N.B. !

Si les touches de commande locale sont actives, elles le sont à la fois lorsque le variateur de vitesse VLT est réglé sur *commande locale* and for *commande à distance* dans le paramètre 002, exception faite de [Fwd/rev] qui n'est active qu'en commande locale.



N.B. !

Si aucune fonction d'arrêt externe n'a été sélectionnée et que la touche [Stop] est inactivée, le moteur peut être démarré et arrêté seulement en coupant l'alimentation du moteur.

■ Indication de l'afficheur

L'afficheur comporte plusieurs états d'affichage différents - voir la liste ci-dessous - selon que le variateur de vitesse VLT est en fonctionnement normal ou en cours de programmation.

■ Mode affichage

En fonctionnement normal, il est possible au choix d'indiquer en continu jusqu'à 4 variables d'exploitation différentes : 1,1 et 1,2 et 1,3 et 2. Sur la 4ème ligne s'affichent soit les états de fonctionnement, soit les alarmes ou les avertissements.

Variable d'exploitation :	Unité
Référence	[%]
Référence	[unité]
Retour	[unité]
Fréquence	[Hz]
fréquence x coefficient	[-]
Courant moteur	[A]
Couple	[%]
Puissance	[kW]
Puissance	[HP]
Energie de sortie	kWh
Tension moteur	[V]
Tension continue du circuit intermédiaire	[V]
Charge thermique du moteur	[%]
Charge thermique du variateur de vitesse	[%]
Heures d'exploitation	[heures]
État des entrées, dig. Entrée	[code binaire]
État des entrées, borne analogique 53	[V]
Input status, analogue terminal 54	[V]
État des entrées, borne analogique 60	[mA]
Référence d'impulsion	[Hz]
Référence externe	[%]
Mot d'état	[hex]
2 activations/min.	[kW]
activation/sec.	[kW]
Temp. radiateur	[°C]
Mot d'alarme	[hex]
Mot de contrôle	[hex]
Mot d'avertissement	[hex]
Mot d'état élargi	[hex]
Avertissement carte d'option communication	[hex]
[tr/mn]	[min ⁻¹]
fréquence x coefficient	[-]

Les variables d'exploitation 1.1, 1.2 et 1.3 de la première ligne, et variable d'exploitation 2 de la deuxième ligne sont sélectionnées via les paramètres 009, 010, 011 et 012.

- Lecture I :
État d'indication par défaut après démarrage ou initialisation.



La ligne 2 indique la valeur d'une variable d'exploitation avec l'unité correspondante et la ligne 1 indique un texte qui explique la ligne 2. Dans cet exemple, la fréquence a été sélectionnée comme variable par l'intermédiaire du paramètre 009. En fonctionnement normal, une autre variable peut être lue immédiatement par l'intermédiaire des touches [+/-].

- État de lecture II:
Le changement entre les états de lecture I et II se fait en appuyant brièvement sur la touche [DISPLAY / STATUS].



Dans cet état, les valeurs des données de quatre variables d'exploitation s'affichent en même temps, indiquant l'unité associée (voir tableau). Dans l'exemple, Référence, Couple, Courant et Fréquence sont sélectionnées comme variables des première et deuxième lignes.

- État de lecture III:
Cet état de lecture est affiché tant que la touche [DISPLAY / STATUS] est maintenue enfoncée. Une fois la touche relâchée, un passage à l'état de lecture II aura lieu, sauf si la touche est maintenue pendant moins d'une seconde env., auquel cas il s'agira toujours de l'état de lecture I.



C'est là que sont donnés les noms de paramètres et les unités pour les variables d'exploitation de s première et deuxième lignes. La variable d'exploitation 2 reste inchangée.

- État de lecture IV :

Cet état d'affichage est possible durant le fonctionnement s'il est nécessaire de modifier un autre process sans arrêter le variateur de vitesse VLT. La fonction est activée dans le paramètre 005, *Process à programmer*.



À ce niveau, le numéro du process à programmer clignote à droite du process actif.

■ Configuration des paramètres

Le VLT Série 5000 est conçu pour s'adapter à des applications souvent très variées, ce qui entraîne un nombre de paramètres élevé.

L'utilisateur a donc la possibilité de choisir entre deux modes de programmation : un mode menu et un mode menu rapide.

Le premier mode donne accès à l'ensemble des paramètres. Avec le second, l'utilisateur parcourt l'ensemble des paramètres essentiels et nécessaires à la mise en oeuvre du variateur de vitesse VLT pour s'adapter à la plupart des configurations. Quel que soit le mode de programmation choisi, la modification d'un paramètre dans un mode est automatiquement recopiée dans l'autre mode et vice-versa.

■ Structure du mode menu rapide comparé au mode menu

Chaque paramètre a un nom et un numéro qui restent les mêmes dans les deux modes de programmation. En mode menu, les paramètres sont répartis en groupes. Le premier chiffre du numéro de paramètre (en partant de la gauche) indique le numéro de groupe du paramètre concerné.

- Dans le menu rapide, l'utilisateur ne doit programmer que les quelques paramètres suffisants pour optimiser le fonctionnement du moteur. Les réglages "usine" des autres paramètres tels les entrées/sorties suffisent généralement à la plupart des applications.
- Le mode menu permet de choisir et de modifier l'ensemble des paramètres. Certains paramètres sont cependant "condamnés" en fonction du choix de configuration (paramètre 100).

■ Configuration rapide à l'aide du menu rapide

La configuration rapide est activée en appuyant sur la touche [QUICK MENU] qui fait apparaître sur l'écran l'indication suivante :



En bas de l'écran s'affichent le numéro et le nom du premier paramètre ainsi que son état ou sa valeur. La première fois que la touche [Quick Menu] est activée après la mise sous tension de l'appareil, l'indication commence toujours en position 1 - voir le schéma ci-dessous.

■ Choix des paramètres

Le choix des paramètres est effectué à l'aide des touches [+/-].

Les paramètres suivants sont accessibles :

Pos.:	N° :	Paramètre	Unité :
1	001	Langue	
2	102	Puissance moteur	[kW]
3	103	Tension moteur	[V]
4	104	Fréquence moteur	[Hz]
5	105	Courant moteur	[A]
6	106	Vitesse nominale moteur	[rpm]
7	107	Adaptation automatique au moteur, AAM	
8	204	Référence minimale,	[Hz]
9	205	Référence maximale	[Hz]
10	207	Rampe accélération 1	[sec.]
11	208	Rampe décélération 1	[sec.]
12	002	Commande locale/à distance	
13	003	Référence locale	

Après la sélection d'un groupe de paramètres, chaque paramètre peut être choisi à l'aide des touches [+ / -] :



A la 3ème ligne de l'écran s'affichent le numéro et le nom du paramètre et à la 4ème ligne son état ou sa valeur.

■ Mode menu

Le mode menu est activé en appuyant sur la touche [MENU] qui fait apparaître sur l'écran l'indication suivante :



La ligne 3 de l'écran indique le numéro du groupe et le nom du paramètre.

■ Choix des paramètres

En mode menu, les paramètres sont répartis en groupes. Le choix d'un groupe de paramètres s'effectue à l'aide des touches [< / >]. Les groupes de paramètres suivants sont accessibles :

N° de groupe	Groupe de paramètres
0	Exploitation et affichage
1	Charge et moteur
2	Références et limites
3	Entrées et sorties
4	Fonctions particulières
5	Liaison série
6	Fonctions techniques
7	Options d'application
8	Profil Fieldbus
9	Communication Fieldbus

■ Modification de données

Qu'un paramètre soit sélectionné en mode menu rapide ou en mode menu, la procédure de modification de sa valeur reste la même.

Appuyez sur la touche [CHANGE DATA]

Le trait qui souligne la ligne 4 clignote. La procédure de modification de la valeur du paramètre sélectionné dépend si celui-ci représente une valeur numérique ou un texte.

■ Modification de la valeur d'un paramètre: texte

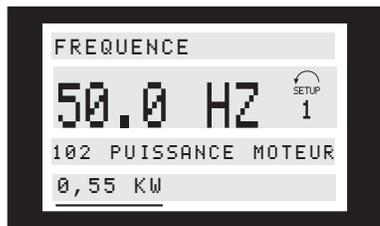
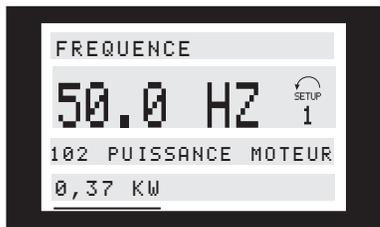
Dans le cas où la valeur du paramètre sélectionné est un texte, sa modification se fait à l'aide des touches [+/-].



La ligne inférieure de l'écran indiquera le texte qui sera mémorisé en confirmant par [OK].

■ Modification de la valeur d'un groupe de paramètres numériques

Dans le cas où la valeur du paramètre sélectionné est numérique, sa modification se fait à l'aide des touches [+/-] :



La valeur sélectionnée clignote.

La ligne inférieure de l'écran indiquera la valeur du paramètre qui sera mémorisé en confirmant par [OK].

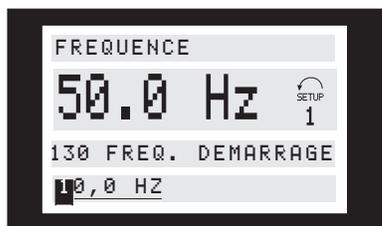
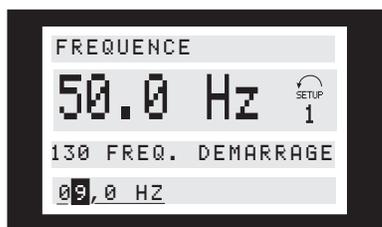
■ Modification par pas d'une donnée

Certains paramètres peuvent être modifiés au choix, soit progressivement soit par pas prédéfini. C'est le cas de la puissance du moteur (paramètre 102), de la tension du moteur (paramètre 103) et de la fréquence du moteur (paramètre 104).

Ceci signifie que les paramètres sont modifiés soit en affectant une valeur prédéfinie, soit en affectant la valeur numérique exacte désirée.

■ Modification progressive d'une valeur numérique

Dans le cas où la valeur du paramètre sélectionné est numérique, sélectionner d'abord le premier chiffre à l'aide des touches [< >], puis modifier progressivement le chiffre sélectionné à l'aide des touches [+/-] :



Le chiffre sélectionné clignote.

La ligne inférieure de l'écran indiquera la valeur du paramètre qui sera mémorisée en confirmant par [OK].

■ Lecture et programmation des paramètres indexés

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

Le paramètre 615 - 617 contient un journal historique pouvant être lu. Choisir le paramètre en cours, appuyer sur la touche [CHANGE DATA] et utiliser les touches [+] et [-] pour faire défiler le journal des valeurs. Durant la lecture, la ligne 4 de l'affichage clignote.

Si une option de bus est montée dans l'unité, la programmation du paramètre 915 - 916 doit être exécutée comme suit :

Choisir le paramètre en cours, appuyer sur la touche [CHANGE DATA] et utiliser les touches [+] et [-] pour faire défiler les différentes valeurs indexées. Pour modifier la valeur du paramètre, sélectionner la valeur indexée et appuyer sur la touche [CHANGE DATA] l'emploi des touches [+] et [-] fait clignoter la valeur à modifier. Pour accepter la nouvelle valeur, appuyer sur [OK]. Pour annuler, appuyer sur [CANCEL].

Il est aussi possible d'effectuer l'initialisation via le paramètre 620.

■ Initialisation manuelle

Débrancher l'alimentation secteur tout en appuyant sur les touches suivantes :

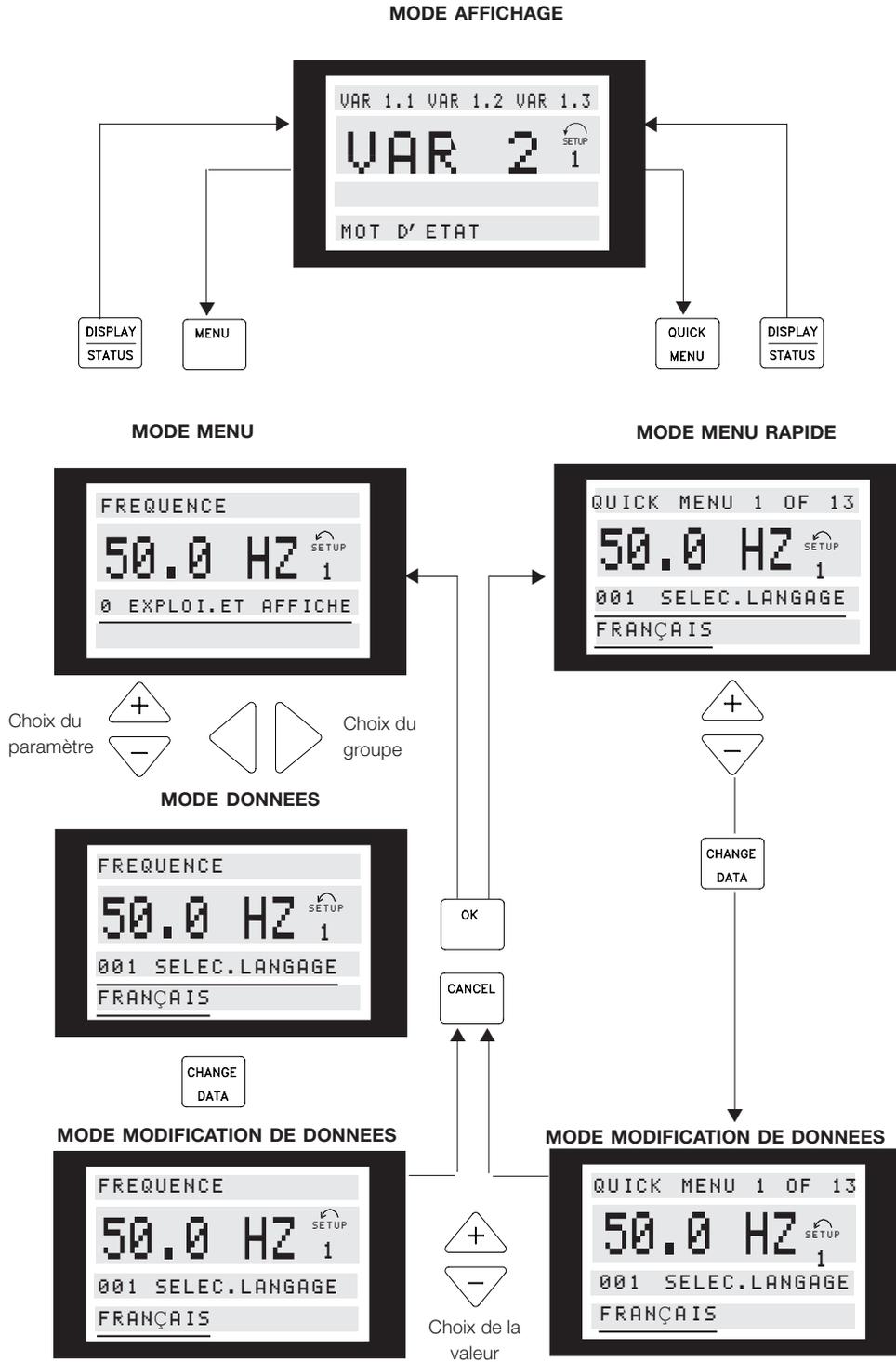
[Affichage/état]
MODIF. DONNEES
[correcte]

en même temps, rebrancher l'alimentation secteur. Relâcher les touches, le variateur de vitesse est reprogrammé avec les réglages d'usine.

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

Paramètre Paramètre 600, Nombre d'heures d'exploitation :
Paramètre 601, Nombre d'heures de fonctionnement :
Paramètre 602, Compteur de kWh :
Paramètre 603, Nombre de démarrages :
Paramètre 604, Nombre de surchauffes :
Paramètre 605, Nombre de surtensions :

■ Structure du menu



175ZA446.11

■ Configuration d'applications

Ce paramètre permet de sélectionner une configuration du variateur de vitesse VLT correspondant à l'application.



N.B. !

Régler d'abord les paramètres 102 à 106 sur les caractéristiques du moteur (plaque signalétique).

Il est possible de choisir parmi les configurations suivantes :

- Commande de vitesse en boucle ouverte
- Commande de vitesse en boucle fermée
- Commande de process en boucle fermée
- Commande de couple en boucle ouverte
- Commande de couple, retour vitesse

Le choix de caractéristique moteur spécial peut être combiné avec toutes les configurations d'applications.

■ Réglage des paramètres

Choisir *Commande de vitesse en boucle ouverte* pour obtenir un contrôle normal de la vitesse sans

signal de retour externe du moteur ou de l'installation (cependant avec compensation de glissement).

Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Commande de vitesse en boucle ouverte :

Paramètre :		Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de vitesse en boucle ouverte	[0]
200	Plage/sens fréquence de sortie		
201	Fréquence de sortie, limite basse	Uniquement si [0] ou [2] est sélectionné dans le par. 200	
202	Fréquence de sortie, limite haute		
203	Référence et signal de retour, plage		
204	Référence minimale	Uniquement si [0] est sélectionné dans le par. 203	
205	Référence maximale		

Choisir *Commande de vitesse en boucle fermée* si l'application comporte un signal de retour, si la préci-

sion du mode précédent n'est pas suffisante ou si un couple de maintien maximum est souhaité.

Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Commande de vitesse en boucle fermée (PID) :

Paramètre :	Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de vitesse en boucle fermée [1]
200	Plage/sens fréquence de sortie	Output frequency low limit
201	Fréquence de sortie, limite basse	
202	Fréquence de sortie, limite haute	
203	Référence et signal de retour, plage	
414	Retour minimum	Uniquement si [0] ou [2] est sélectionné dans le par. 200
415	Retour maximum	
204	Référence minimale	Uniquement si [0] est sélectionné dans le par. 203
205	Référence maximale	
417	Mode vitesse, gain proportionnel du PID,	
418	Mode vitesse, temps d'action intégrale du PID	
419	Mode vitesse, temps d'action dérivée du PID	
420	Mode vitesse, limite gain différentiel du PID	
421	Mode vitesse, temps de filtre retour du PID	

Choisir *Commande de process en boucle fermée* si l'application comporte un signal de retour qui n'est pas en relation directe avec la vitesse du moteur (tr/

mn. / Hz) mais qui est une autre grandeur, par ex. température, pression, etc. Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Commande de process en boucle fermée (Process PID) :			
Paramètre :		Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de process en boucle fermée	[3]
200	Plage/sens fréquence de sortie		
201	Fréquence de sortie, limite basse		
202	Fréquence de sortie, limite haute		
203	Référence et signal de retour, plage		
414	Retour minimum	Uniquement si [0] ou [2] est sélectionné dans le par. 200	
415	Retour maximum		
204	Référence minimale	Uniquement si [0] est sélectionné dans le par. 203	
205	Référence maximale		
416	Unités de process		
437	Mode process, contrôle normal/inversé du PID		
438	Mode process, anti-saturation du PID		
439	Mode process, fréquence de démarrage du PID		
440	Mode process, gain proportionnel du PID		
441	Mode process, temps d'action intégrale du PID		
442	Mode process, temps d'action dérivée du PID		
443	Mode process, limite gain différentiel du PID		
444	Mode process, temps de filtre retour du PID		

Choisir *Commande de couple en boucle ouverte* si l'on souhaite une régulation PI qui modifie la fréquence du moteur afin de maintenir la référence de couple (Nm). Ce mode convient particulièrement aux applications comprenant des bobineuses et des extrudeuses.

Choisir *Commande de couple en boucle ouverte* si l'on ne souhaite pas modifier le sens de rotation en cours d'exploitation, c'est-à-dire une référence de couple positive ou négative est utilisée constamment.

Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Commande de couple en boucle ouverte :

Paramètre :	Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de couple en boucle ouverte [4]
200	Plage/sens fréquence de sortie	
201	Fréquence de sortie, limite basse	
202	Fréquence de sortie, limite haute	
203	Référence et signal de retour, plage	
204	Référence minimale	Uniquement si [0] est sélectionné dans le par. 203
205	Référence maximale	
414	Retour minimum	
415	Retour maximum	
433	Mode couple, gain proportionnel du PID	
434	Mode couple, temps d'action intégrale du PID	

Choisir *Commande de couple, retour vitesse* ,pour obtenir un signal de retour du codeur. Ce mode convient particulièrement aux applications comprenant des bobineuses et des extrudeuses.

Choisir *Commande de couple, retour vitesse* afin de pouvoir modifier le sens de rotation tout en maintenant la référence de couple.

Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Commande de couple, retour vitesse :		
Paramètre :	Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de couple, retour vitesse [5]
200	Plage/sens fréquence de sortie	
201	Fréquence de sortie, limite basse	
202	Fréquence de sortie, limite haute	
203	Référence et signal de retour, plage	
204	Référence minimale	Uniquement si [0] est sélectionné dans le par. 203
205	Référence maximale	
414	Retour minimum	
415	Retour maximum	
306	Entrée retour codeur, B	[24]
307	Entrée retour codeur, A	[25]
329	Codeur, signal de retour, impulsions/tr	
421	Mode vitesse, temps de filtre retour du PID	
448	Mode couple, rapport de démultiplication	
447	Commande de couple, retour vitesse, compensation de couple	
449	Mode couple, perte de friction	

Après configuration du *Commande de couple, retour vitesse* , il convient de calibrer le variateur de vitesse VLT de sorte que le couple actuel corresponde au couple du VLT. Cela nécessite l'installation sur l'arbre d'un lecteur de couple afin de pouvoir régler avec précision les paramètres 447 *Compensation de couple* , et 449 *Perte de friction* . Il est recommandé d'effectuer une AAM avant le calibrage du couple. Effectuer la procédure suivante avant de mettre en service l'installation :

1. Installer un lecteur de couple sur l'arbre.
2. Démarrer le moteur avec une référence de couple positive et un sens de rotation positif. Relever la valeur indiquée par le lecteur de couple.
3. En maintenant la référence de couple, changer le sens de rotation en négatif. Relever la valeur indiquée par le lecteur de couple, régler le couple sur la même valeur que pour la référence de couple positive et le sens de rotation positif. Ce réglage peut être effectué à l'aide du paramètre 449 *Perte de friction*.
4. Avec un moteur chaud et une charge d'environ 50%, régler le paramètre 447 *Compensation de couple* ,afin qu'il corresponde au lecteur de couple. Le variateur de vitesse est maintenant prêt à l'exploitation.

Choisir *Caractéristique moteur spécial* si le variateur de vitesse VLT doit être adapté à des moteurs synchrones ou à des moteurs montés en parallèle.

Régler les paramètres suivants dans l'ordre indiqué :

Caractéristique moteur spécial :

Paramètre :	Réglage :	Valeur :
101	Couple, courbe caractéristique	Caractéristique moteur spécial [5] or [15]
432 + 431	Fréquence F5/Tension U5	
430 + 429	Fréquence F4/Tension U4	
428 + 427	Fréquence F3/Tension U3	
426 + 425	Fréquence F2/Tension U2	
424 + 423	Fréquence F1/Tension U1	
422	Tension U0	

■ Changement entre commande locale et commande à distance

Le variateur de vitesse VLT peut être commandé localement à partir du panneau de commande ou à

distance. Ci-après, une vue d'ensemble des fonctions/commandes disponibles est présentée (touches du panneau de commande, entrées digitales ou via la liaison série) dans les deux modes.

Lorsque le paramètre 002 est réglé sur commande locale [1] :

Sur le panneau local, les touches suivantes peuvent être utilisées pour la commande locale :

Touche :	Paramètre :	Valeur :
[STOP]	014	[1]
[JOG]	015	[1]
[RESET]	017	[1]
[FWD/REV]	016	[1]

Régler le paramètre 013 sur *mode local en boucle ouverte* [1] ou *mode local/comme au paramètre 100* [3]:

1. Référence locale réglée dans le paramètre 003, modification possible à l'aide des touches "+/-".
2. Inversion à l'aide de la touche [Fwd/Rev].

Régler le paramètre 013 sur *mode local digital en boucle ouverte* [2] ou *mode local digital/comme au paramètre 100* [4]:

Le réglage des paramètres indiqué ci-dessus permet de commander le variateur de vitesse VLT à l'aide de :

Entrées digitales :

1. Référence locale réglée dans le paramètre 003, modification possible à l'aide des touches "+/-".
2. RAZ via les bornes digitales 16, 17, 29, 32 ou 33.
3. Arrêt via les bornes digitales 16, 17, 27, 29, 32 ou 33.
4. Sélection du process, bit de plus faible poids (lsb) via les bornes digitales 16, 29 ou 32.
5. Sélection du process, bit de plus fort poids (msb) via les bornes digitales 17, 29 ou 33.
6. Rampe 2 via les bornes digitales 16, 17, 29, 32 ou 33.
7. Arrêt rapide via la borne digitale 27.
8. Freinage par injection de courant continu via la borne digitale 27.

9. RAZ et arrêt en roue libre via la borne digitale 27.
10. Arrêt en roue libre via la borne digitale 27.
11. Inversion via la borne digitale 19.
12. Sélection du process, bit de plus fort poids (msb)/+ vite, via la borne digitale 32.
13. Sélection du process, bit de plus faible poids (lsb)/- vite, via la borne digitale 33.

Port de communication série :

1. Rampe 2
2. RAZ
3. Sélection du process, bit de plus faible poids (lsb)
4. Sélection du process, bit de plus fort poids (msb)
5. Relais 01
6. Relais 04

Lorsque le paramètre 002 est réglé sur commande à distance [0] :

Touche	Paramètre :	Valeur :
[STOP]	014	[1]
[JOG]	015	[1]
[RESET]	017	[1]

■ Commande avec fonction de freinage

La fonction freinage a pour objet de limiter la tension du circuit intermédiaire lorsque le moteur fonctionne en générateur. A titre d'exemple, cela se produit lorsque la charge entraîne le moteur et envoi de l'énergie vers le variateur en chargeant son circuit intermédiaire.

Le frein se compose d'un hacheur auquel est raccordé une résistance externe de freinage. Une mise en place externe de la résistance de freinage offre les avantages suivants :

- La résistance de freinage peut être choisie en fonction de l'application concernée.
- L'énergie de freinage est dégagée en dehors du panneau de commande, là où il est plus facile de l'évacuer.
- Aucune surcharge thermique de l'électronique du variateur de vitesse VLT en cas de surcharge de la résistance de freinage.

Le module freinage est protégé contre les courts-circuits de la résistance. En cas de court-circuit du transistor de freinage, une des sorties relais ou digitale peut être programmée pour indiquer le défaut. La fonction freinage permet également d'afficher la puissance instantanée et la puissance moyenne des 120 dernières secondes et de surveiller que la puissance dégagée ne dépasse pas une limite fixée par l'intermédiaire du paramètre 402. Le paramètre 403 permet de sélectionner la fonction à effectuer lorsque la puissance transmise dans la résistance de freinage dépasse la limite fixée au paramètre 402.



N.B. !

La surveillance de la puissance de freinage n'est pas une fonction de sécurité, cette dernière nécessitant un interrupteur thermique. La résistance de freinage n'est pas protégée contre les fuites à la terre.

■ Choix de la résistance de freinage

Il faut bien connaître l'application afin de pouvoir choisir la résistance de freinage appropriée, c'est-à-dire la fréquence et la puissance de freinage.

L'ED de la résistance, souvent utilisé par les fournisseurs de moteurs pour indiquer la charge autorisée, indique le facteur de marche auquel travaille la résistance. L'ED de la résistance est calculé comme suit :

$$ED \text{ (duty - cycle)} = \frac{t_b}{(t_2 - t_1)}$$

où $t_2 - t_1$ = la durée du cycle en secondes et t_b la durée de freinage en secondes (pour la durée du cycle).

La charge maximale autorisée pour la résistance de freinage est indiquée comme une puissance de pointe à un ED donné. La puissance de pointe de la résistance de freinage ainsi que la valeur de la résistance doivent donc être déterminées.

L'exemple et la formule qui suivent ne sont applicables qu'au VLT 5000.

La puissance de pointe peut être calculée à partir de la résistance de freinage la plus élevée à mettre en oeuvre :

$$P_{\text{pointe}} = P_{\text{moteur}} \times M_{\text{FREIN}(\%)} \times \eta_{\text{MOTEUR}} \times \eta_{\text{VLT}} \text{ [W]}$$

where $M_{\text{BR}(\%)}$ est exprimé en % du couple nominal. La valeur de la résistance de freinage est calculée comme suit :

$$R_{\text{REC}} = \frac{U_{\text{DC}}^2}{P_{\text{PEAK}}} \quad [\Omega]$$

On voit que la résistance de freinage dépend de la tension du circuit intermédiaire (UCC).

Dans le cas des variateurs de vitesse VLT 5000 dont la tension secteur est de 3 x 380-500 V, le frein s'active à 822 V (Ucc) et pour ceux dont la tension secteur est de 3 x 200-240 V, le frein s'active à 397 V (Ucc).



N.B. !

Ne pas oublier de vérifier si votre résistance de freinage supporte une tension de 850 V ou 430 V dans le cas où vous n'utilisez pas des résistances de freinage Danfoss.

R_{REC} est la résistance de freinage recommandée par Danfoss, en d'autres termes celle qui assure à l'utilisateur que le variateur de vitesse peut freiner au couple de freinage le plus élevé (M_{br}) de 160%. Les valeurs typiques de η_{motor} et de η_{VLT} sont respectivement de 0,90 et 0,98. Pour les variateurs de vitesse VLT de respectivement 500 V et 200 V, R_{REC} au couple de freinage de 160% peut s'écrire :

$$R_{\text{REC}} = \frac{478801}{P_{\text{MOTOR}}} \quad [\Omega]$$

$$R_{\text{REC}} = \frac{111684}{P_{\text{MOTOR}}} \quad [\Omega]$$

**N.B. !**

La valeur ohmique de la résistance de freinage maximale choisie ne doit pas être inférieure de plus de 10% à celle recommandée par Danfoss. En sélectionnant une résistance de freinage de valeur ohmique supérieure, on n'obtient pas un couple de freinage de 160% et l'on risque que le VLT 5000 disjoncte par mesure de sécurité. Pour de plus amples renseignements, prière de consulter les instructions concernant le frein, MI.50.Dx.xx.

**N.B. !**

En cas d'apparition d'un court-circuit dans la résistance de freinage, il n'est possible d'empêcher la puissance de pertes dans la résistance de freinage qu'en utilisant un interrupteur de secteur ou un contacteur afin de déconnecter le VLT du secteur. (Le contacteur peut être commandé par le VLT).

■ Utilisation des références simples

La référence simple comporte un seul signal actif de référence, soit une référence externe soit une référence présélectionnée (interne).

La référence externe peut être une tension, un courant, une fréquence (impulsionnelle) ou binaire par la liaison série.

Ci-après, deux exemples montrent comment les références simples sont utilisées par le VLT Série 5000.

Exemple 1 :

Signal externe de référence = 1 V (min.) - 5 V (max.)

Référence = 5 Hz - 50 Hz

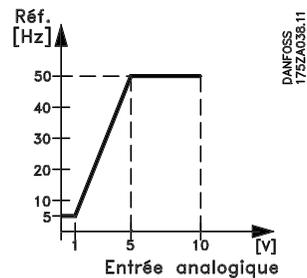
Configuration (paramètre 100) = Commande de vitesse en boucle ouverte.

analogique sur la borne 53, 54 ou 60, impulsionnelle sur la borne 17 ou 29 binaire (par liaison série).

/ Externe :

Référence simple =

\ Références prédéfinies (par. 215 à 218)



Réglage :

Paramètre :	Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de vitesse en boucle ouverte
308	Fonction entrée analogique	Référence
309	Signal de référence min.	Min.
310	Signal de référence max.	Max.
203	Plage de référence	Plage de référence
204	Référence minimale	Référence minimale
205	Référence maximale	Référence maximale

Il est aussi possible d'utiliser :

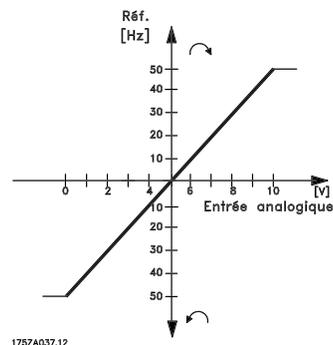
- Rattrapage/ralentissement via les entrées digitales 16, 17, 29, 32 ou 33
- Gel référence via les entrées digitales 16, 17, 29, 32 ou 33.

Exemple 2 :

Signal externe de référence = 0 V (min.) - 10 V (max.)

Référence : 50 Hz sah - 50 Hz sh

Configuration (paramètre 100) = Commande de vitesse en boucle ouverte



Réglage :			
Paramètre :		Réglage :	Valeur :
100	Configuration	Commande de vitesse en boucle ouverte	[0]
308	Fonction entrée analogique	Référence	[1]
309	Signal de référence min.	Min.	0 V
310	Signal de référence max.	Max.	10 V
203	Plage de référence)	Plage de référence	- Max - + Max [1]
205	Référence max.		100 Hz
214	Type de référence	Somme	[0]
215	Référence prédéfinie		-50%
200	Plage/sens fréquence de sortie	Deux sens, 0 à 132 Hz	[1]

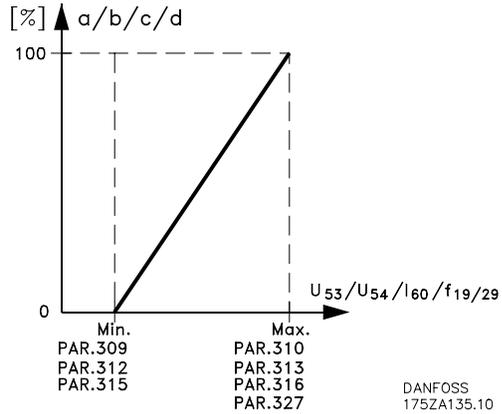
Il est aussi possible d'utiliser :

- Rattrapage/ralentissement via les entrées digitales 16, 17, 29, 32 ou 33
- Gel référence via les entrées digitales 16, 17, 29, 32 ou 33.

■ Utilisation des références multiples

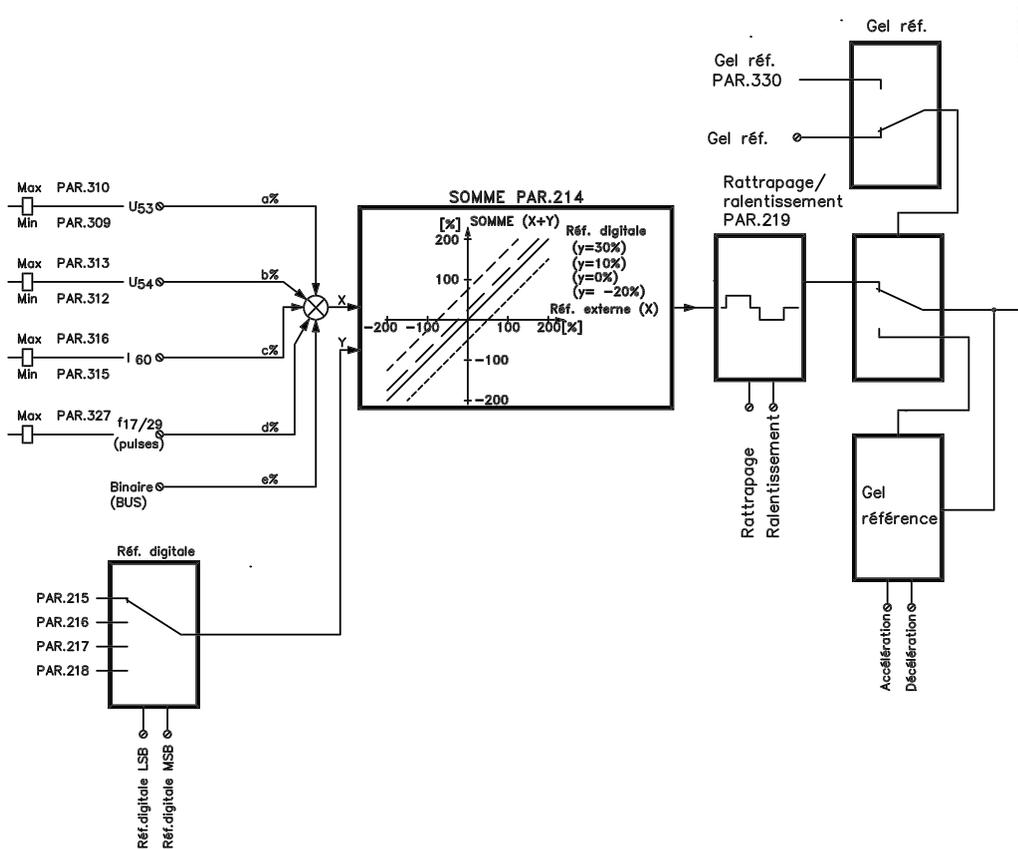
La référence multiple comporte deux signaux de référence ou plus, soit des références externes soit des références présélectionnées (internes). Le paramètre 214 permet de les combiner de 3 manières différentes :

- / sommatrice
- Référence – relative multiple
- \ externe/présélectionnée

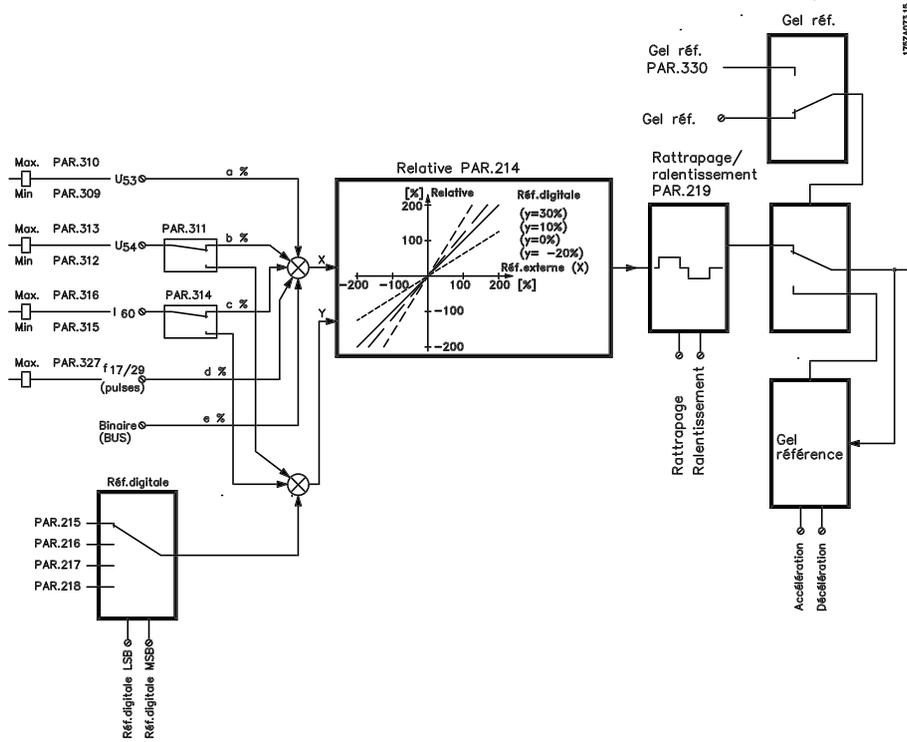


Le tableau ci-dessous montre chaque type de référence (sommatrice, relative et externe/présélectionnée) :

SOMMATRICE

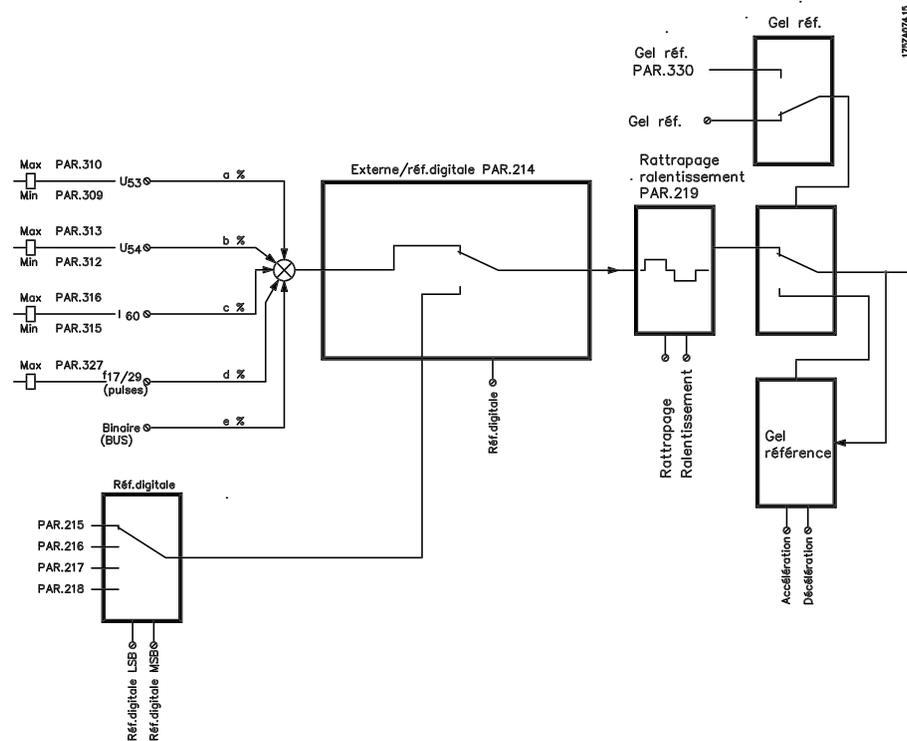


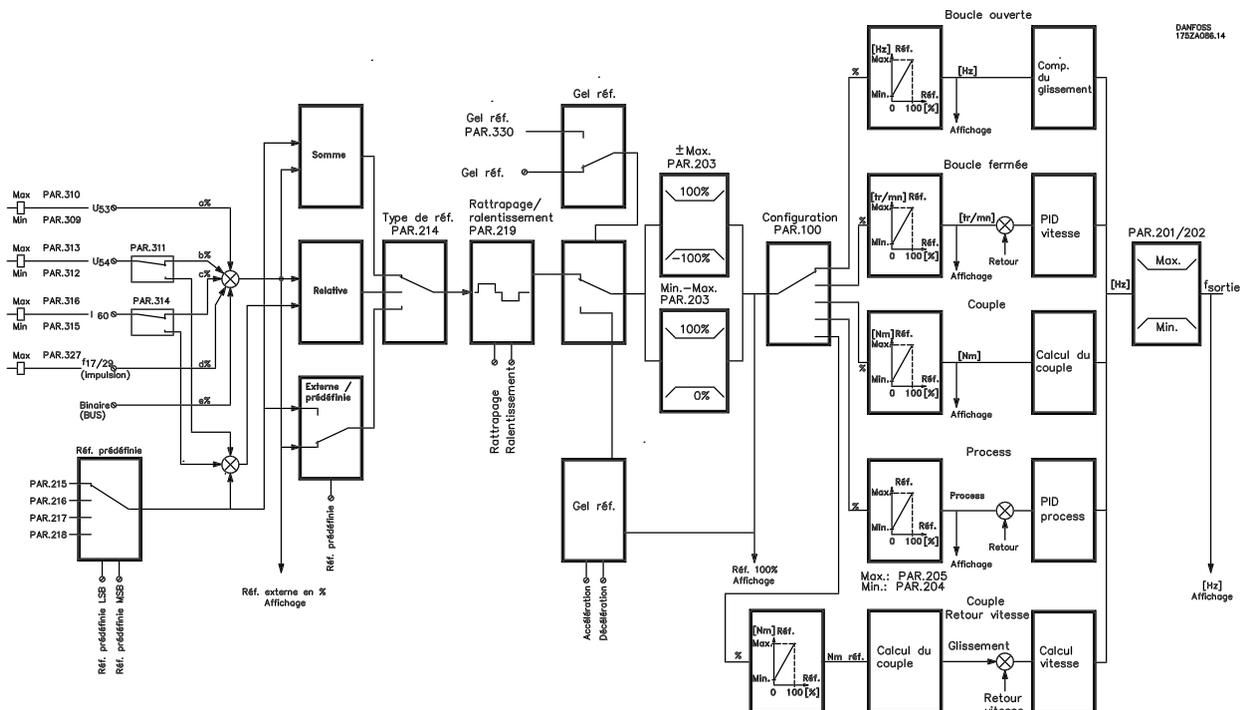
RELATIVE



Fonctions particulières

EXTERNE/PRESELECTIONNEE



Vue d'ensemble de l'utilisation des références multiples

■ Adaptation automatique au moteur, AMA

L'adaptation automatique au moteur est un algorithme de test qui mesure les paramètres électriques durant l'arrêt du moteur. Cela signifie que l'AMA ne délivre pas de couple.

L'AMA est utile pour mettre en œuvre des systèmes où l'utilisateur veut optimiser le réglage du variateur de vitesse VLT par rapport au moteur employé. Ceci est surtout utilisé lorsque le réglage d'usine n'est pas suffisant.

Deux paramètres de moteur sont de première importance dans l'adaptation automatique au moteur : la résistance du stator, R_s , et la réactance à un niveau normal de magnétisation, X_s . Le paramètre 107 permet de choisir l'adaptation automatique au moteur en déterminant les valeurs R_s et X_s ou l'adaptation au moteur réduite en ne déterminant que la valeur R_s . La durée totale de l'adaptation automatique au moteur varie de quelques minutes pour les petits moteurs à plus de 10 minutes pour les gros moteurs.

Limitations et conditions préliminaires :

- Pour que l'AMA permette de déterminer de manière optimale les paramètres du moteur, les données exactes figurant sur la plaque d'identificateur du moteur raccordé au variateur

de vitesse VLT doivent être saisies aux paramètres 102 à 106.

- Il est recommandé de réaliser l'AMA avec le moteur froid, afin d'obtenir la meilleure adaptation du variateur de vitesse. Plusieurs AMA peuvent entraîner l'échauffement du moteur avec pour résultat une augmentation de la résistance du stator R_s .
- L'AMA ne peut être exécutée que si le courant nominal du moteur est au minimum 35% du courant nominal de sortie du variateur de vitesse VLT. L'AMA peut être exécutée sur un moteur trop gros.
- Si un filtre LC est inséré entre le variateur de vitesse VLT et le moteur, il ne sera possible que d'exécuter un test réduit. Si un réglage général est nécessaire, retirer le filtre LC tout en exécutant une AMA totale. À l'issue de l'AMA, réinsérer le filtre LC.
- En cas de couplage de moteurs en parallèle, n'exécuter qu'une AMA réduite le cas échéant.
- En cas d'utilisation de moteurs synchrones, il n'est possible que d'exécuter une AMA réduite.
- Les câbles de moteur longs peuvent avoir un effet sur la mise en œuvre de la fonction AMA si leur résistance est plus élevée que celle du stator du moteur.

Comment exécuter une AMA

1. Appuyer sur la touche [STOP/RESET].
2. Saisir les données de la plaque d'identification du moteur dans les paramètres 102 à 106
3. Déterminer si une AMA totale [ENABLE (RS,XS)] ou réduite [ENABLE RS] est nécessaire dans le paramètre 107
4. Connecter la borne 12 (24 V CC) à la borne 27 de la carte de commande
5. Appuyer sur la touche [START] ou connecter la borne 18 (démarrage) à la borne 12 (24 V CC) pour démarrer l'adaptation automatique au moteur.

L'adaptation automatique au moteur passe maintenant quatre tests (pour l'AMA réduite, uniquement les deux premiers tests). Les différents tests peuvent être suivis sur l'affichage après le texte

WORKING au paramètre 107 :

1. Une vérification des erreurs initiales contrôle les données de la plaque d'identification et les erreurs physiques. L'affichage indique **WORKING**.
2. DC test where the stator resistance is estimated. L'affichage indique **WORKING..**
3. Un test de transitoires estime l'inductance des fuites. L'affichage indique **WORKING...**
4. Un test de courant alternatif estime la réactance du stator. L'affichage indique **WORKING....**



N.B. !

L'AMA ne peut être exécutée que si aucune alarme ne se produit lors du réglage.

Discontinue AMA

S'il est nécessaire d'interrompre l'adaptation automatique au moteur, appuyer sur la touche [STOP/RESET] ou déconnecter la borne 18 de la borne 12.

L'adaptation automatique au moteur s'arrête avec un des messages suivants après le test :

Avertissements et messages d'alarme

ALARME 21 :

Auto-optimisation OK

Appuyer sur la touche [STOP/RESET] or ou déconnecter la borne 18 de la borne 12. Cette alarme indique que l'AMA est bonne et que l'unité est correctement adaptée au moteur.

ALARME 22 :

Auto-optimisation not OK

[AUTO MOTOR ADAPT OK]

une erreur a été détectée durant l'adaptation automatique au moteur. Appuyer sur la touche [STOP/

RESET] ou déconnecter la borne 18 de la borne 12. vérifier la cause possible de l'erreur associée au message d'alarme reçu. Le chiffre qui suit le texte est le code d'erreur, qui figure au journal des erreurs du paramètre 615. L'adaptation automatique au moteur ne met pas à jour les paramètres. il est possible d'exécuter une adaptation automatique au moteur réduite.

CHECK P.103,105 [0]

[AUTO MOT ADAPT FAIL] Le paramètre 102, 103 ou 105 a une valeur erronée. Corriger la valeur et recommencer l'AMA.

LOW P.105 [1]

Le moteur raccordé est trop petit pour pouvoir exécuter l'AMA. Pour activer l'AMA, le courant nominal du moteur (paramètre 105) doit être supérieur à 35% du courant nominal de sortie du variateur de vitesse VLT.

ASYMMETRICAL IMPEDANCE [2]

L'AMA a détecté une impédance asymétrique dans le moteur raccordé au système. Le moteur est peut-être défectueux.

MOTOR TOO BIG [3]

Le moteur raccordé est trop gros pour pouvoir exécuter l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond pas au moteur utilisé.

MOTOR TOO SMALL [4]

Le moteur raccordé est trop petit pour pouvoir exécuter l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond pas au moteur utilisé.

TIME OUT [5]

L'AMA échoue en raison de signaux de mesure bruyants. Essayer de recommencer plusieurs fois l'AMA jusqu'à ce qu'elle s'exécute. Veuillez noter que plusieurs AMA risquent de faire chauffer le moteur à un niveau qui élève la résistance du stator, RS. Cela n'est cependant pas critique dans la plupart des cas.

INTERRUPTED BY USER [6]

L'AMA a été interrompue par l'utilisateur.

INTERNAL FAULT [7]

Une erreur interne s'est produite dans le variateur de vitesse VLT. Contactez votre fournisseur Danfoss.

LIMIT VALUE FAULT [8]

Les valeurs des paramètres détectées pour le moteur sont hors de la plage admissible de fonctionnement du variateur de vitesse VLT.

MOTOR ROTATES [9]

L'arbre du moteur tourne. S'assurer que la charge n'est pas capable de faire tourner l'arbre du moteur. Puis recommencer l'AMA.

AVERTISSEMENT 39-42 :

Une erreur s'est produite durant l'adaptation automatique au moteur. vérifier les causes possibles de l'erreur en fonction du message d'avertissement. Appuyer sur la touche [CHANGE DATA] et sélectionner " CONTINUE " s'il est nécessaire de continuer l'AMA en dépit de l'avertissement, ou appuyer sur la touche [STOP/RESET] ou déconnecter la borne 18 de la borne 12 pour arrêter l'AMA.

AVERTISSEMENT : 39**CHECK P.104,106**

La valeur du paramètre 102, 104 ou 106 est probablement erronée. Vérifier la valeur et choisir " Continue " ou " Stop ".

AVERTISSEMENT : 40**CHECK P.103,105**

La valeur du paramètre 102, 103 ou 105 est probablement erronée. vérifier la valeur et choisir " Continue " ou " Stop ".

AVERTISSEMENT : 41**MOTOR TOO BIG**

Le moteur raccordé est probablement trop petit pour pouvoir exécuter l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond peut-être pas au moteur. Vérifier le moteur et choisir " Continue " ou " Stop ".

AVERTISSEMENT : 42**MOTOR TOO SMALL**

Le moteur raccordé est probablement trop petit pour pouvoir réaliser l'AMA. La valeur du paramètre 102 ne correspond peut-être pas au moteur. Vérifier le moteur et choisir " Continue " ou " Stop ".

■ Adaptation automatique au moteur, AAM via VLT-Software Dialog

L'adaptation automatique au moteur peut également être activée à l'aide de VLT Software Dialog localement ou via modem.

Procédure à suivre pour effectuer une adaptation automatique au moteur via VLT Software Dialog :

1. Démarrer Configuration des paramètres et sélectionner "Créer nouveau réglage".
2. Sélectionner type de VLT et tension. Sélectionner ensuite "Hors ligne".
3. Démarrer "Assistant" qui permet de configurer rapidement les paramètres utiles du moteur.
4. Une fois "Assistant" terminé, sélectionner adaptation automatique au moteur complète ou réduite dans le paramètre 107.
5. Sauvegarder le fichier de configuration des paramètres et terminer la configuration des paramètres.
6. Redémarrer Configuration des paramètres et sélectionner "Fichier, ouvrir".
7. Ouvrir le fichier sauvegardé et sélectionner "En ligne".
8. Envoyer le fichier au(x) variateur(s) de vitesse VLT devant effectuer une adaptation automatique au moteur.
9. Terminer Configuration des paramètres.

Démarrage de l'adaptation automatique au moteur, AAM :

1. Démarrer Test run.
2. Scanner les variateurs de vitesse VLT et sélectionner celui qui est prêt pour une adaptation automatique au moteur.
3. Appuyer sur la touche [Start] de Test. L'adaptation automatique au moteur tourne.

Après un passage normal et terminaison :

1. Attendre l'apparition d'un message d'arrêt.
2. Appuyer ensuite sur la touche [RESET] de Test.
3. L'AAM est terminée et le variateur de vitesse VLT est prêt à fonctionner.

En cas d'alarme, 1 setgray l'indicateur ALARME 22 :

1. Appuyer sur la touche [Reset].
2. Rechercher les causes d'erreur possibles en fonction du message d'alarme.

■ Commande de frein mécanique

Dans les applications de relevage/abaissement, il est nécessaire de pouvoir commander un frein électromécanique.

Pour commander le frein, il faut utiliser une sortie de relais (bornes 01 à 04). La sortie doit rester fermée (hors circuit) pendant tout le temps où le variateur de vitesse VLT n'est pas capable de 'maintenir' le moteur, par ex. à cause d'une charge trop importante.

Dans le paramètre 323 ou 326 (sorties de relais 01, 04), sélectionner *Commande de frein mécanique* [32] ou *Commande de frein mécanique étendue* [34] pour les applications avec frein électromécanique.

Pendant le Démarrage/Arrêt et l'abaissement en courant, le courant de sortie est contrôlé. En cas de sélection de *Commande de frein mécanique* [32] et si le courant est en-dessous du niveau sélectionné au paramètre 223 *Avertissement : Courant faible*, le frein mécanique est fermé (hors circuit).

Pour point de départ, il est possible de sélectionner un courant qui corresponde à env. 70% du courant magnétisant. Paramètre 225 *Avertissement : Fréquence basse* donne la fréquence pendant

l'abaissement en courant, moment auquel il faut fermer à nouveau le frein mécanique.

En cas de sélection de *Commande mécanique de frein étendue* [34], le frein mécanique est fermé (hors circuit) pendant le démarrage et jusqu'à ce que le courant de sortie soit au-dessus du niveau sélectionné au paramètre 223 *Avertissement : courant bas I*

Pendant l'arrêt, le frein mécanique est relâché jusqu'à ce que la fréquence soit en-dessous du niveau sélectionné au paramètre 225 *Avertissement: fréquence basse f*

Avertissement par la *Commande de frein mécanique* [34] indiquant que le frein ne ferme pas dans le cas où le courant de sortie est en-dessous du paramètre 223 *Avertissement : courant bas I*

Aucun avertissement de niveau bas du courant.

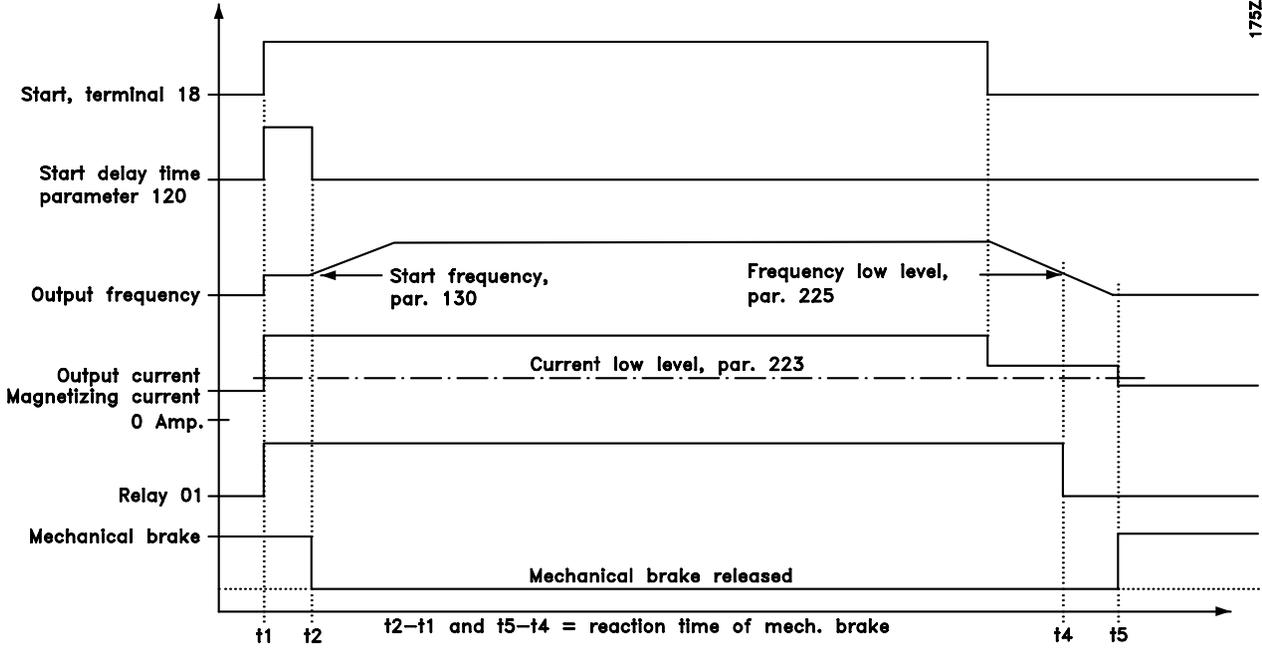
Dans une situation où le variateur de vitesse est en état d'alarme ou en surtension, le frein mécanique est immédiatement mis en circuit.



N.B. !

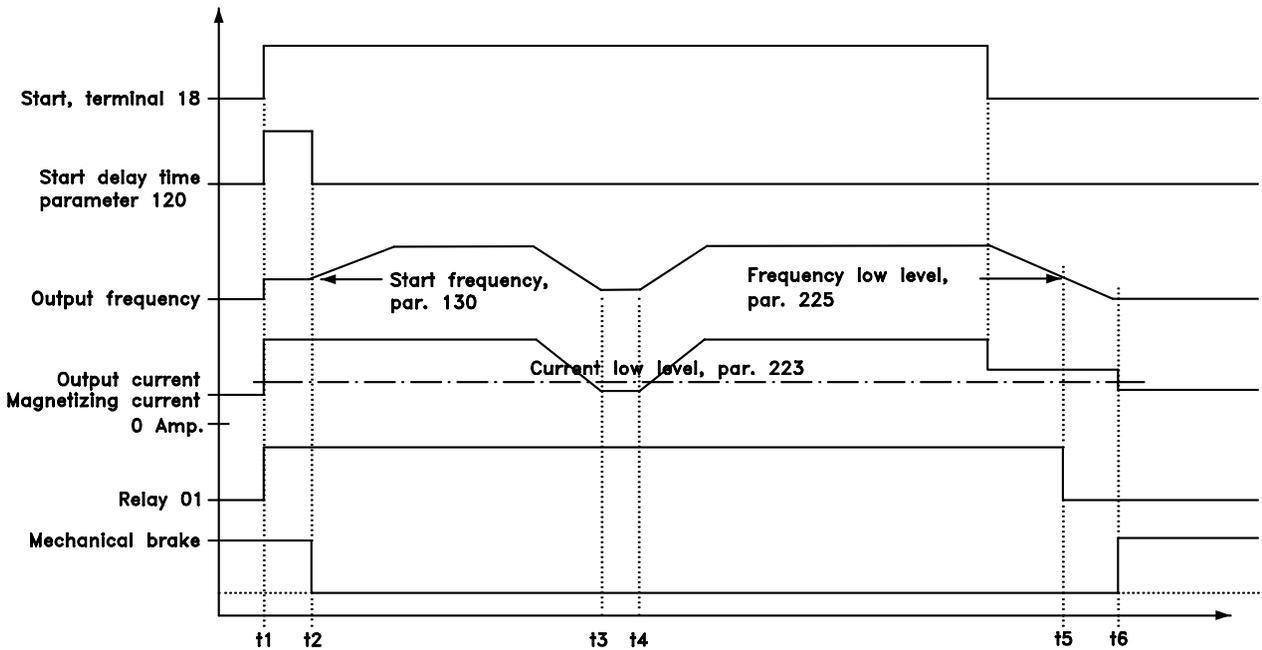
L'application indiquée ne concerne que le relevage/abaissement sans contrepoids.

Mechanical brake control



Fonctions particulières

Extended mechanical brake control



t_2-t_1 and t_6-t_5 = reaction time of mech. brake
 t_3-t_4 = motor current below current low level

Commande de frein mécanique

Paramètre	Réglage :	La valeur des données dépasse
323 Relais 01 ou param. 326 relais 04	Commande de frein mécanique	[32]
323 Relais 01 ou param. 326 relais 04	Commande de frein mécanique étendue	[34]
223 Avertissement : courant bas I	env. 70% du courant magnétisant ¹⁾	
225 Avertissement : fréquence basse f	3 – 5 Hz ²⁾	
122 Fonction à l'arrêt	Prémagnétisation	[3]
120 Retard du démarrage	0,1 à 10,0 s	
121 Fonction au démarrage	Fréquence/tension démarrage dans le sens horaire ³⁾	[3]
130 Fréquence de démarrage	Régler à la fréquence de glissement	
131 Tension initiale de démarrage	Régler l'intensité du moteur I _{M,N} (pas plus que 160% de I _{M,N})	

- Pendant le démarrage et l'arrêt, la limite de courant tel qu'au paramètre 223 décide du niveau de commutation.
- Cette valeur indique la fréquence durant l'abaissement en courant, moment auquel il faut fermer à nouveau le frein mécanique. Cela suppose qu'un signal d'arrêt a été émis.
- Il est nécessaire de s'assurer que le démarrage du moteur s'effectue dans le sens horaire (relevage), dans le cas contraire, il est possible que le variateur de vitesse baisse la charge. Si exigé, commuter les connexions U, V, W.

■ PID pour la commande de process

Retour

Le signal de retour doit être relié à une borne du variateur de vitesse. Utiliser le schéma ci-dessous afin de déterminer la borne à utiliser et les paramètres à programmer.

<u>Type de retour</u>	<u>Borne</u>	<u>Parameters</u>
Pulse	33	307
Tension	53	308, 309, 310
Courant	60	314, 315, 316

D'autre part, les paramètres 414 et 415 *Retour minimum/maximum* doivent être réglés sur une valeur dans une unité de processus qui corresponde à la mise à l'échelle de la valeur minimum et de la valeur maximum pour un signal raccordé à la borne. Sélectionner l'unité de processus dans le paramètre 416.

Référence

Il est possible de régler une référence minimum et une référence maximum (204 et 205), qui représentent la limite de la somme de toutes les références. La plage de référence ne peut être plus étendue que la plage de retour.

Dans le cas où une ou plusieurs références de valeurs de consigne sont exigées, il est plus facile de régler de telles références directement aux paramètres 215 à 218. Sélectionner parmi les références prédéfinies en raccordant les bornes 16, 17, 29, 32 et/ou 33 à la borne 12. Les bornes utilisées sont en fonction de la sélection effectuée au niveau des paramètres des différentes bornes (paramètres 300, 301, 305, 306 et/ou 307). Utiliser le tableau ci-dessous pour sélectionner des références prédéfinies.

	<u>Sélection</u> <u>référence</u> <u>digitale msb</u>	<u>Sélection</u> <u>référence</u> <u>digitale lsb</u>
Réf. prédéfinie 1	0	0
Réf. prédéfinie 2	0	1
Réf. prédéfinie 3	1	0
Réf. prédéfinie 4	1	1

Dans le cas où une référence extérieure est exigée, il est possible d'utiliser aussi bien une référence analogique qu'une référence d'impulsion. Lorsqu'un signal de courant est utilisé comme signal de retour, seule la tension peut être utilisée en tant que référence analogique. Utiliser le schéma ci-dessous afin de déterminer la borne à utiliser et les paramètres à programmer.

<u>Type de</u> <u>référence</u>	<u>Borne</u>	<u>Parameters</u>
Pulse	17 ou 29	301 ou 305
Tension	53 ou 54	308, 309, 310 ou 311, 312, 313
Courant	60	314, 315, 316

Il est possible de programmer des références relatives. Une référence relative est un pourcentage (Y) de la somme des références extérieures (X). Ce pourcentage est additionné à la somme des références extérieures, ce qui donne la référence active (X + XY). Voir chapitre *Utilisation des références multiples*.

En cas d'utilisation de références relatives, il est nécessaire de régler le paramètre 214 à *Relative* [1]. Cela rend les références prédéfinies relatives. D'autre part, *Référence relative* [4] peut être programmée sur les bornes 54 et/ou 60. Dans le cas où une référence relative extérieure a été sélectionnée, le signal à l'entrée représente un pourcentage de la gamme totale de la borne. Les références relatives sont indiquées par des signes.



N.B. !

Il est préférable de régler les bornes qui ne sont pas utilisées à *Aucune fonction* [0].

Commande inversée

Dans le cas où la transmission doit réagir à l'augmentation de vitesse et à un retour croissant, *Inverse* doit être sélectionné au paramètre 437. Une commande normale signifie que la vitesse du moteur baisse quand le signal de retour augmente.

Anti-saturation

L'appareil de commande de processus est réglé avec la fonction anti-saturation en position active. Cette fonction implique l'initialisation de l'intégrateur à une fréquence correspondant à la fréquence de sortie actuelle lorsqu'une limite de fréquence ou de courant ou de tension est atteinte. Cela empêche l'intégration d'un écart qui ne peut, en aucun cas, être compensé par un changement de vitesse. Cette fonction peut être désactivée dans le paramètre 438.

Conditions de démarrage

Dans certaines applications, un réglage optimal de l'appareil de commande de processus nécessite trop de temps pour l'obtention de la valeur de processus désirée. Dans ces applications, fixer la fréquence de sortie à laquelle le variateur de vitesse doit faire monter le moteur avant d'activer le régulateur de process peut présenter un avantage. Pour ce faire, programmer une fréquence de démarrage au

paramètre 439 *Mode processus, fréquence de démarrage du PID* .

Limite du gain différentiel du PID

Dans le cas où il existe des changements rapides dans la référence ou le retour dans une application donnée - ce qui signifie que l'écart change de manière rapide - il est possible que le différenciateur devienne trop dominant. Cela résulte du fait qu'il réagit aux changements au niveau de l'écart. Plus l'écart change rapidement, plus le gain du différenciateur est important. Le gain du différenciateur peut donc être limité afin de permettre le réglage du temps de différenciation correct pour les changements lents ainsi qu'un gain rapide adéquat pour les changements rapides. Pour ce faire, utiliser le paramètre 443 *PID Processus Différenciateur limite gain*

Filtre retour

En cas d'oscillation du signal de retour de courant/tension, il est possible d'amortir ces oscillations au moyen d'un filtre de retour. Régler le filtre retour sur une constante de temps adéquate. Cette constante de temps représente la fréquence limite des ondulations qui se produisent sur le signal de retour. Dans le cas où le filtre de retour a été réglé à 0.1s, la limite de fréquence sera de 10 RAD/sec., ce qui correspond à $(10/2 \times \pi) = 1.6$ Hz. Cela signifie que tous les courants/tensions qui varient de plus de 1,6 oscillations par seconde seront supprimés par le filtre. En d'autres termes, la commande ne s'effectuera que sur un signal de retour qui varie avec une fréquence inférieure à 1,6 Hz. Sélectionner une constante de temps adéquate au paramètre 444, *Filtre de retour Processus PID* .

Optimisation de l'appareil de commande de processus

Maintenant, les réglages de base ont été effectués et tout ce qui reste à faire est d'optimiser le gain proportionnel, le temps d'intégration et le temps de différenciation (paramètres 440, 441, 442). Dans la plupart des processus, il est possible d'effectuer cela en suivant les lignes directives telles qu'indiquées ci-dessous.

1. Démarrer le moteur
2. Régler le paramètre 440 (gain proportionnel) à 0.3 et l'augmenter jusqu'à ce que le signal de retour commence, à nouveau, à varier de manière continue. Ensuite, diminuer la valeur jusqu'à ce que le signal de retour se soit stabilisé. Maintenant, diminuer le gain proportionnel de 40-60%.
3. Régler le paramètre 441 (temps d'intégration) à 20s et diminuer la valeur jusqu'à ce que le signal

de retour commence, à nouveau, à varier de manière continue. Augmenter le temps d'intégration jusqu'à ce que le signal de retour se stabilise, suivi d'une augmentation de 15-50%.

4. N'utiliser le paramètre 442 que pour les systèmes à action très rapide uniquement (temps de différenciation). La valeur caractéristique est de quatre fois le temps d'intégration réglé. Le différenciateur devrait uniquement être utilisé une fois que le réglage du gain proportionnel et le temps d'intégration entièrement optimisés.



N.B. !

Si nécessaire, il est possible d'activer plusieurs fois démarrage/arrêt de manière à provoquer un changement du signal de retour.

Voir également *Diagramme* dans le manuel de configuration.

■ PID de commande de vitesse

Retour

Le signal de retour doit être relié à une borne sur le variateur de vitesse. Utiliser le tableau ci-dessous pour déterminer la borne à utiliser et les paramètres à programmer.

<u>Type de retour</u>	<u>Borne</u>	<u>Paramètre</u>
Impulsion	32	306
Impulsion	33	307
Impulsion retour / tr/mn.		329
Tension	53	308, 309, 310
Courant	60	314, 315, 316

D'autre part, le retour minimum et le retour maximum (paramètres 414 et 415) doivent être réglés sur une valeur en unité de process correspondant au minimum et au maximum sur la borne. Le retour minimum ne peut être inférieur à 0. L'unité de process est choisie dans le paramètre 416.

Référence

Il est possible de régler une référence minimale et une référence maximale (204 et 205) qui limitent la somme de toutes les références.

La plage de référence ne peut pas dépasser la plage de retour.

Si l'on souhaite une ou plusieurs références prédéfinies, le plus simple est de régler celle(s)-ci directement dans les paramètres 215 à 218. La sélection entre les différentes références prédéfinies se fait en reliant les bornes 16, 17, 29, 32 et/ou 33 à

la borne 12. Le choix des paramètres des différentes bornes (paramètres 300, 301, 305, 306 et/ou 307) détermine les bornes à relier. Le tableau ci-dessous permet de déterminer comment choisir les références prédéfinies.

Réf. prédéfinie	Réf. prédéfinies bit de plus <u>fort</u> poids	Réf. prédéfinies bit de plus <u>faible</u> poids
Réf. prédéfinie 1 (par. 215)	0	0
Réf. prédéfinie 2 (par. 216)	0	1
Réf. prédéfinie 3 (par. 217)	1	0
Réf. prédéfinie 4 (par. 218)	1	1

Dans le cas d'une référence externe, il peut s'agir d'une référence analogique ou d'une référence d'impulsions. Si le signal de retour est un courant, seule la tension peut être utilisée comme référence analogique. Utiliser le tableau ci-après pour déterminer la borne à utiliser et les paramètres à programmer.

Type de référence	Borne	Paramètre
Impulsion	17 ou 29	301 ou 305
Tension	53 ou 54	308, 309, 310 ou 311, 312, 313
Courant	60	314, 315, 316

Il est possible de programmer des références relatives qui sont un pourcentage (Y) de la somme des références externes (X). Ce pourcentage est ajouté à la somme des références externes, ce qui donne la référence active (X + XY). Voir figures, pages 62 et 63.

Afin d'utiliser des références relatives, le paramètre 214 doit être réglé sur *Relative* [1]. Les références prédéfinies deviennent alors relatives. Il est également possible de programmer la borne 54 et/ou 60 sur *Référence relative* [4]. En choisissant une référence relative externe, le signal sur l'entrée est un pourcentage de la plage correspondant à la borne. Les références relatives sont additionnées en tenant compte des signes.



N.B. !

Régler les bornes non utilisées sur *Inactif* [0].

Limite de gain différentiel

Dans le cas d'une application, pour laquelle la référence ou le retour change très vite, d'où un changement rapide de l'erreur, le différenciateur peut rapidement devenir trop dominant. Ceci est dû au fait qu'il réagit en fonction des variations de l'erreur et plus l'erreur change rapidement, plus le gain du différenciateur est important. Il est donc possible de limiter le gain différentiel de manière à pouvoir régler un temps différentiel raisonnable en cas de modifications lentes et un gain raisonnablement fixe en cas de modifications rapides. Ceci se fait dans le paramètre 420, *Limite de gain différentiel du PID de vitesse* .

Filtre retour

En présence de quelques courants/tensions d'ondulation sur le signal de retour, une atténuation peut être obtenue à l'aide d'un filtre retour. Régler le filtre retour sur une constante de temps adéquate. Cette constante de temps est l'expression d'une fréquence d'interruption des ondulations présentes sur le signal de retour. Si le filtre retour est réglé sur 0,1 sec., la fréquence d'interruption est de 10 RAD/sec. correspondant à $(10/2 \times p) = 1,6$ Hz. Cela implique que tous les courants/tensions qui varient de plus de 1,6 oscillations par seconde seront filtrés et écartés. En d'autres termes, la commande ne portera que sur un signal de retour dont la fréquence varie de moins de 1,6 Hz. La constante de temps adéquate est sélectionnée dans le paramètre 421, *Temps de filtre retour du PID de vitesse* .

■ Décharge rapide (Quick discharge)

Cette fonction nécessite un VLT du type EB. Elle sert à décharger les condensateurs du circuit intermédiaire après coupure de l'alimentation secteur. Cette fonction peut être utile en cas de maintenance du variateur de vitesse VLT et/ou de l'installation du moteur. Le moteur doit être arrêté lorsque la fonction décharge rapide est activée. Si le moteur fonctionne en mode générateur, la décharge rapide ne peut être réalisée.

La fonction décharge qui peut être sélectionnée via le paramètre 408 démarre lorsque la tension du circuit intermédiaire a baissé à une valeur donnée et que l'onduleur est arrêté.

Afin de permettre la décharge rapide, le variateur de vitesse VLT doit avoir une alimentation externe 24 V CC raccordée aux bornes 35 et 36 et sa propre résistance de freinage raccordée aux bornes 81 et 82.

Pour le dimensionnement de la résistance de décharge destinée à la décharge rapide, prière de consulter les instructions frein MI.50.DX.XX.

N.B. !

La décharge rapide est seulement possible si le variateur de vitesse VLT comporte une alimentation 24 V CC externe et qu'une résistance externe de freinage/décharge est raccordée.

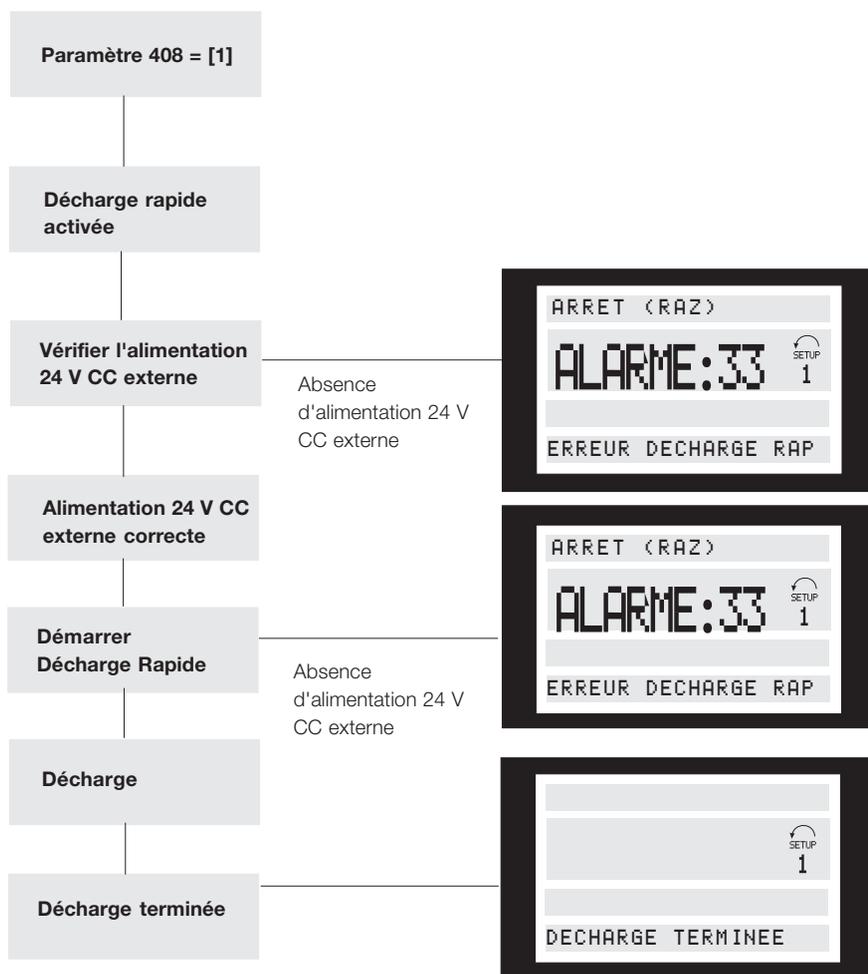


Avant toute intervention d'entretien et de maintenance sur l'installation (variateur de vitesse VLT + moteur), vérifier que la tension du circuit intermédiaire est inférieure à 60 V CC en mesurant sur les bornes 88 et 89 de répartition de la charge.



N.B. !

La puissance dégagée lors de la décharge rapide ne fait pas partie de la fonction de surveillance de la puissance, paramètre 403. Il faut en tenir compte en dimensionnant la résistance.



175ZA447.10

■ Panne secteur/décharge rapide avec panne secteur

La première colonne du schéma indique *Panne secteur*, à sélectionner au paramètre 407. En sélectionnant *Inactive*, la procédure panne secteur ne sera pas réalisée. En sélectionnant par ex. *Descente de rampe contrôlée* [1], le variateur de vitesse VLT contrôle le moteur jusqu'à 0 Hz. En sélectionnant *Active* [1] au paramètre 408, une

décharge rapide de la tension du circuit intermédiaire est effectuée après l'arrêt du moteur.

Une entrée digitale permet toujours d'activer panne secteur et/ou décharge rapide en sélectionnant sur l'une des bornes de commande (16, 17, 29, 32, 33) *Panne secteur (contact NF)* est active en cas de niveau logique '0'.


N.B. !

Le variateur de vitesse VLT peut être endommagé si la fonction décharge rapide à l'aide de l'entrée digitale est répétée, la tension secteur étant raccordée.

Panne secteur par. 407	Décharge rapide par. 408	Panne secteur (contact NF), entrée digitale	Fonction
Inactive [0]	Inactive [0]	Niveau logique '0'	1
Inactive [0]	Inactive [0]	Niveau logique '1'	2
Inactive [0]	Active [1]	Niveau logique '0'	3
Inactive [0]	Active [1]	Niveau logique '1'	4
[1]-[4]	Inactive [0]	Niveau logique '0'	5
[1]-[4]	Inactive [0]	Niveau logique '1'	6
[1]-[4]	Active [1]	Niveau logique '0'	7
[1]-[4]	Active [1]	Niveau logique '1'	8

Fonction n° 1

Les fonctions panne secteur et décharge rapide sont inactives.

Fonction n° 2

Les fonctions panne secteur et décharge rapide sont inactives.

Fonction n° 3

L'entrée digitale active la fonction décharge rapide quel que soit le niveau de la tension du circuit intermédiaire et que le moteur tourne ou pas.

Fonction n° 4

La décharge rapide est activée lorsque la tension du circuit intermédiaire a baissé à une valeur donnée et que l'onduleur s'est arrêté. Voir la procédure à la page précédente.

Fonction n° 5

L'entrée digitale active la fonction panne secteur que l'appareil soit sous tension ou pas. Voir les différentes fonctions au paramètre 407.

Fonction n° 6

La fonction panne secteur est activée lorsque la tension du circuit intermédiaire a baissé à une valeur donnée. Sélectionner la fonction en cas de panne secteur au paramètre 407.

Fonction n° 7

L'entrée digitale active aussi bien la décharge rapide que la fonction panne secteur, quel que soit le niveau de la tension du circuit intermédiaire et que le moteur tourne ou pas.

C'est d'abord la fonction panne secteur qui est active et ensuite la décharge rapide.

Fonction n° 8

La décharge rapide et la fonction panne secteur sont activées lorsque la tension du circuit intermédiaire baisse à une valeur donnée.

C'est d'abord la fonction panne secteur qui est active et ensuite la décharge rapide.

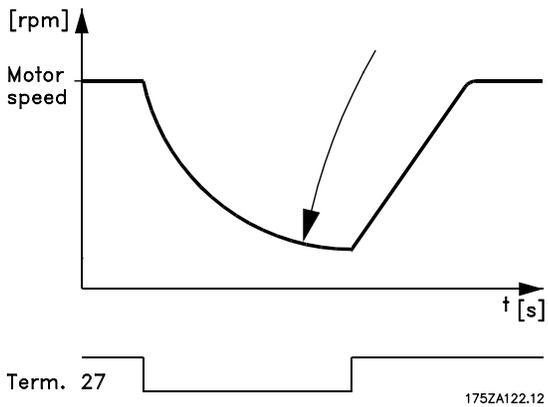
■ Démarrage à la volée

Cette fonction permet de "rattraper" un moteur qui n'est plus commandé par le variateur de vitesse VLT. Le choix de cette fonction se fait via le paramètre 445.

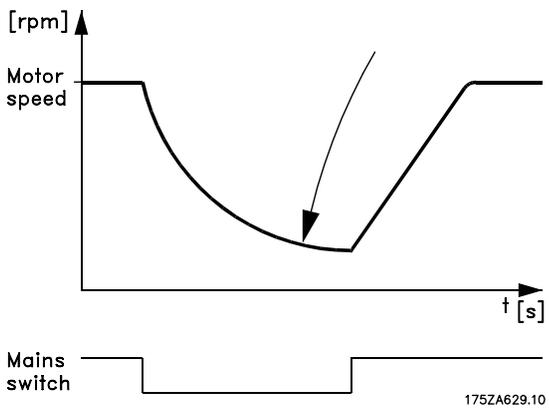
En sélectionnant démarrage à la volée, cette fonction est activée dans quatre situations :

1. Après arrêt en roue libre par l'intermédiaire de la borne 27.
2. Après la mise sous tension secteur.
3. Si le variateur de vitesse VLT est dans un état de disjonction et qu'un signal de RAZ a été donné.
4. Si le variateur de vitesse VLT lâche le moteur, par ex., à cause d'un état d'erreur et que l'erreur disparaît avant la disjonction, le VLT rattrape le moteur et revient au fonctionnement selon la référence.

1. *Démarrage à la volée* est actif.

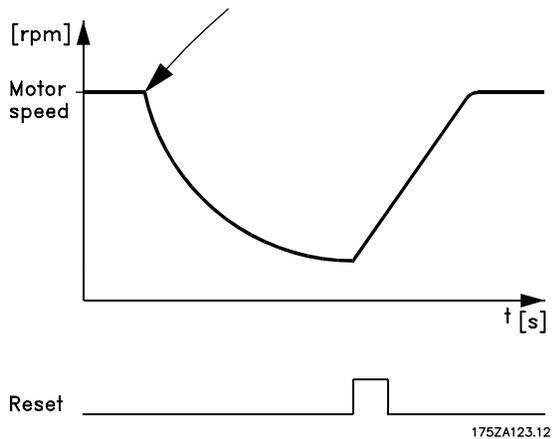


2. Démarrage à la volée est actif.

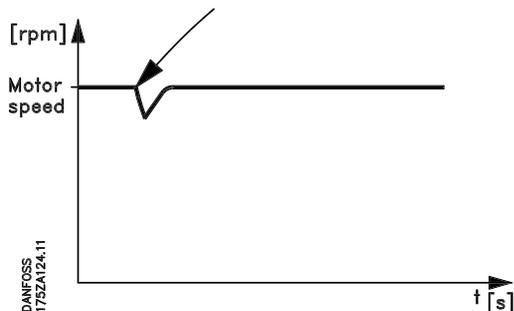


La séquence de recherche du moteur en rotation dépend de *Rotation, plage/sens* (paramètre 200). En choisissant *Uniquement sens horaire*, le variateur de vitesse VLT commence par chercher à partir de la *Fréquence maximale* (paramètre 202) jusqu'à 0 Hz. Si le variateur de vitesse VLT ne trouve pas le moteur en rotation au cours de la séquence de recherche, il effectue un freinage par injection de courant continu afin de tenter de réduire la vitesse du moteur en rotation à 0 tr/mn. Ceci nécessite que le freinage par injection de courant continu soit activé via les paramètres 125 et 126. En sélectionnant *Deux sens*, le variateur de vitesse cherche d'abord à trouver le sens de rotation du moteur et ensuite la fréquence. Si le moteur n'est pas trouvé, il est supposé que le moteur est à l'arrêt ou tourne à faible vitesse, le variateur de vitesse VLT démarrera alors le moteur normalement après la recherche.

3. Le variateur de vitesse VLT disjoncte et *Démarrage à la volée* est actif.



4. Le variateur de vitesse VLT lâche le moteur un instant, *Démarrage à la volée* est activé et rattrape le moteur à nouveau.



■ Commande surcouple normal/élevé, boucle ouverte

Cette fonction permet de faire délivrer un couple constant de 100% par le variateur de vitesse VLT avec un moteur surdimensionné.

Le choix entre surcouple normal ou élevé est effectué dans le paramètre 101.

Ce même paramètre permet de sélectionner la courbe caractéristique d'un couple constant élevé/normal (CT) ou d'un couple variable élevé/normal (VT).

En sélectionnant *la courbe caractéristique d'un couple élevé*, il est possible avec un moteur nominal raccordé au variateur de vitesse VLT de délivrer un couple de 160% pendant 1 minute aussi bien en CT qu'en VT. En sélectionnant *la courbe caractéristique d'un couple normal*, il est possible avec un moteur surdimensionné de délivrer un couple de 110% pendant 1 minute aussi bien en CT qu'en VT. Cette fonction s'utilise notamment pour des applications avec des pompes et des ventilateurs qui ne nécessitent pas de surcouple..

Le choix de la courbe caractéristique d'un couple normal pour un moteur surdimensionné présente l'avantage que le variateur de vitesse VLT peut délivrer un couple constant de 100% sans déclassement pour moteur surdimensionné.



N.B. !

Pour les VLT 5001-5006, 200-240 V, et VLT 5001-5011, 380-500 V, il n'est pas possible de sélectionner cette fonction.

■ Régulateur interne de limite de courant

Le VLT 5000 comporte un régulateur de limite de courant intégré qui est activé lorsque le courant du moteur et donc le couple dépassent les limites de couple réglées dans les paramètres 221 et 222. Si le VLT 5000 est en limite de courant en mode moteur ou en mode générateur, le variateur de vitesse VLT tente de descendre le plus rapidement possible en dessous des limites de couple réglées sans perdre le contrôle du moteur.

Pendant que le régulateur de courant est actif, il est *uniquement* possible d'arrêter le variateur de vitesse à l'aide de la borne 27 si le par. correspondant est réglé sur *Lâchage moteur (contact NF) [0]* ou *Reset et lâchage moteur (contact NF) [1]*.

Un signal sur les bornes 16 à 33 n'est pas actif tant que le variateur de vitesse VLT n'est pas sorti de la limite de courant. Noter que le moteur ne respectera pas le temps de descente de rampe du fait que la borne 27 doit être programmée sur *Lâchage moteur*

(*contact NF*) [0] ou *Reset et lâchage moteur (contact NF)* [1].

■ Programmation de Limite de couple et arrêt

Dans des applications avec frein électromécanique externe, par ex. pour le relevage/l'abaissement, il est possible d'arrêter le variateur de vitesse VLT via un signal d'arrêt " normal " et d'activer simultanément le frein électromécanique externe.

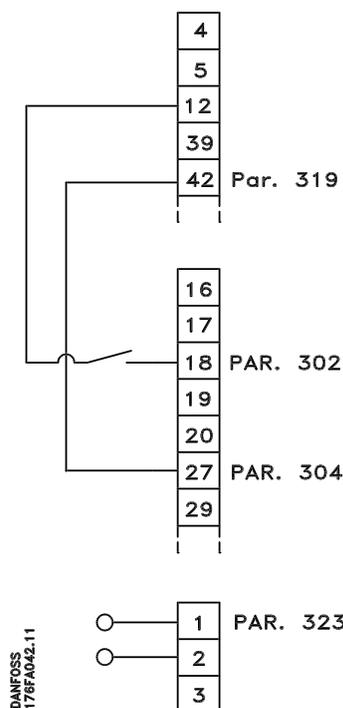
L'exemple de raccordement montre comment programmer le variateur de vitesse VLT.

Le frein externe peut être raccordé aux relais 01 ou 04, voir *Commande de frein mécanique*, page 66. La borne 27 doit être réglée sur *Lâchage moteur (contact NF)* [0] ou *Reset et lâchage moteur (contact NF)* [1] et la borne 42 sur *Limite de couple et arrêt* [27].

Description :

Lorsqu'un signal d'arrêt est actif via la borne 18 et que le variateur de vitesse VLT n'est pas en limite de courant, le moteur suit la rampe de descente jusqu'à 0 Hz.

Si le variateur de vitesse VLT est en limite de couple et qu'un signal d'arrêt est activé, la borne 42 *Sortie* (programmed to *Limite de couple et arrêt* [27]) est activée. Le signal vers la borne 27 passe de niveau logique '1' à logique '0' et le moteur s'arrête en roue libre.



- Démarrage/arrêt avec la borne 18.
Paramètre 302 = *Démarrage* [1].

- Stop rapide avec la borne 27.

Paramètre 304 = *Lâchage moteur (contact NF)* [0].

- Borne 42 Sortie

Paramètre 319 = *Limite de couple et arrêt* [27].

- Borne 01 Relais de sortie

Paramètre 323 = *Commande de frein mécanique*
[32].

■ Fonctionnement et Affichage

001 Langue

(SELEC. LANGAGE)

Valeur:

★ Anglais (ENGLISH)	[0]
Allemand (DEUTSCH)	[1]
Français (FRANCAIS)	[2]
Danois (DANSK)	[3]
Espagnol (ESPAÑOL)	[4]
Italien (ITALIANO)	[5]

Fonction:

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

Description du choix:

Il est possible de choisir entre *l'anglais* [0], *l'allemand* [1], *le français* [2], *le danois* [3], *l'espagnol* [4] et *l'italien* [5].

002 Commande locale/à distance

(SELEC.COMMANDE)

Valeur:

★ Commande à distance (A DISTANCE)	[0]
Commande locale (LOCAL)	[1]

Fonction:

Deux méthodes peuvent être sélectionnées pour piloter le variateur de vitesse : *Commande à distance* [0] et *Commande locale* [1].

Description du choix:

Le choix de l'option *Commande à distance* [0] permet de piloter le variateur de vitesse via :

1. les bornes de commande ou la liaison série.
2. La touche [START]. Toutefois, cela n'annule en aucun cas les commandes Arrêt (arrêt/désactivé) saisies au moyen d'entrées numériques ou la liaison série.
3. les touches [STOP/RESET] et [JOG] sous réserve que ces fonctions soient activées.

Le choix de l'option *Commande locale* [1] permet de piloter le variateur de vitesse via :

1. La touche [START]. Toutefois, cela n'annule en aucun cas les commandes Arrêt sur les bornes numériques (dans le cas où [2] ou [4] a été sélectionné au paramètre 013).
2. les touches [STOP/RESET] et [JOG] sous réserve que ces fonctions soient activées.
3. La touche [FWD/REV], sous réserve d'activation au paramètre 016 et de sélection de [1] ou [3] au paramètre 013.

4. Il est possible de commander la référence locale via le paramètre 003 au moyen des touches "curseur haut" et "curseur bas".

5. Une commande de contrôle externe peut être raccordée aux bornes 16, 17, 19, 27, 29, 32 ou 33. Toutefois, [2] ou [4] doivent être sélectionnées au paramètre 013.

Voir aussi le chapitre *Passer de la commande locale à la commande à distance* .

003 Référence locale

(REFERENCE LOCALE)

Valeur:

Par. 013 réglé sur [1] ou [2] :

0 à f_{MAX} ★ 000.000

Par. 013 réglé sur [3] ou [4] et par. 203 réglé sur [0] :
Réf_{MIN} à Réf_{MAX} ★ 000.000

Par. 013 réglé sur [3] ou [4] et par. 203 réglé sur [1] :
- Réf_{MAX} à +Réf_{MAX} ★ 000.000

Fonction:

Ce paramètre permet de régler à partir du panneau de commande la valeur de référence souhaitée (vitesse ou référence selon le choix effectué au paramètre 013).

L'unité se règle automatiquement sur la configuration sélectionnée au paramètre 100 s'il s'agit de *Commande de process en boucle fermée* [3] ou *Commande de couple en boucle ouverte* [4].

Description du choix:

La mise en oeuvre de cette fonction nécessite la sélection de *local* [1] au paramètre 002.

La valeur entrée reste mémorisée après une coupure de courant, voir paramètre 019.

Dans ce paramètre, on ne quitte pas automatiquement le mode "changement de données" (après un dépassement de temps).

Il est impossible de régler la *référence locale* au niveau du port de communication série.

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



Attention ! La valeur entrée reste mémorisée après une coupure de courant. Le moteur peut donc démarrer inopinément après sa remise sous tension si le paramètre 019 est programmé en Redémarrage automatique [0].

004 Process actif (SELEC. PROCESS)

Valeur:

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

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner le process désiré (fonctions demandées au variateur de vitesse).

Tous les paramètres (groupe 0 à 6) peuvent être programmés dans quatre process différents. Il existe également un process d'usine qui ne peut être modifié.

Description du choix:

L'option *Process d'usine* [0] renferme les données réglées en usine. Elle peut servir de référence pour ramener éventuellement les autres process à un état donné.

Les paramètres 005 et 006 permettent de copier un process dans un ou plusieurs autres process.

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

L'option *Multiprocess* [5] permet de sélectionner la commutation à distance entre plusieurs process. Les bornes 16, 17, 29, 32 et 33, ainsi que la liaison série, peuvent être utilisées à cette fin.

005 Process à programmer (PROGRAMP PROCESS)

Valeur:

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

Fonction:

Il est possible de sélectionner un process à programmer pendant le fonctionnement du variateur (aussi bien par le panneau de commande que par la liaison série). La programmation de ces quatre pro-

cess peut se faire indépendamment du process actif (choisi au paramètre 004).

Description du choix:

L'option *Process d'usine* [0] renferme les données réglées en usine. Elle peut servir de référence pour ramener éventuellement les autres process à un état donné.

Les *process 1 à 4* [1] à [4] sont quatre process individuels pouvant être utilisés au choix. Ils sont librement programmables, indépendamment de la configuration active retenue, et permettent ainsi de piloter le mode de fonctionnement du variateur de vitesse VLT.



N.B. !

D'une manière générale, la modification d'un paramètre ou sa copie dans le process actif se répercute immédiatement sur le fonctionnement de l'appareil.

006 Copie du process (COPIE PROCESS)

Valeur:

★Aucune copie (PAS DE COPIE)	[0]
Copier de # vers process 1 (COPIE DANS PROCESS1)	[1]
Copier de # vers process 2 (COPIE DANS PROCESS2)	[2]
Copier de # vers process 3 (COPIE DANS PROCESS3)	[3]
Copier de # vers process 4 (COPIE DANS PROCESS4)	[4]
Copier de # vers tous les process (COPIE DANS TOUS 1A 4)	[5]

★ # = le process sélectionné dans le paramètre 005

Fonction:

Le process sélectionné au paramètre 005 est copié dans l'un ou l'ensemble des autres process. Les paramètres 001, 004, 005, 500 et 501 ne sont pas copiés en même temps que le paramètre 006 *Copie du process* .

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

Description du choix:

La copie commence après avoir tapé l'option souhaitée et après avoir confirmé son choix en appuyant sur la touche de validation.

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

L'afficheur indique que la copie est en cours.

007 Copie LCP (panneau de commande local) (COPIE PROGRAMME)

Valeur:

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

Fonction:

Le paramètre 007 est mis en oeuvre si l'on souhaite utiliser la fonction "Copie" proposée par le panneau de commande.

Cette fonction permet de transférer une configuration paramétrée d'un variateur de vitesse VLT à un autre en déplaçant le panneau de commande.

Description du choix:

Sélectionner *Envoi de tous les paramètres* [1] pour transférer l'ensemble des paramètres au panneau de commande.

Sélectionner *Réception de tous les paramètres* [2] pour copier et transmettre tous les paramètres au variateur de vitesse VLT doté du panneau de commande.

Sélectionner *Réception des par. indépendants de la puissance* [3] si seuls ces paramètres doivent être écrits. C'est le cas en présence d'un variateur de vitesse VLT dont la puissance nominale diffère de celle du variateur délivrant la configuration paramétrée. Noter que les paramètres 102 à 106, qui dépendent de la puissance, doivent être programmés après une copie.



N.B. !

Ecriture/lecture ne peut s'effectuer qu'en mode stop.

008 Affichage du coefficient applicable à la fréquence du moteur (FREQ X COEFF)

Valeur:

0.01 - 100.00 ★ 1

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner le coefficient (multiplicateur) applicable à la fréquence du moteur (f_M). Il est indiqué sur l'afficheur, lorsque les paramètres 009 à 012 sont réglés sur Fréquence x Coefficient [5].

Description du choix:

Régler sur le coefficient désiré.

009 Afficheur ligne 2 (AFFICH. LIGNE 2)

Valeur:

Référence [%] (REFERENCE [%])	[1]
Référence [unité] (REFERENCE [UNITE])	[2]
Retour [unité] (RETOUR [UNITE])	[3]
★Fréquence [Hz] (FREQUENCE [HZ])	[4]
Fréquence x mise à l'échelle [-] (FREQUENCE X COEFF)	[5]
Courant moteur [A] (COURANT MOTEUR [A])	[6]
Couple [%] (COUPLE [%])	[7]
Puissance [kW] (PUISSANCE [KW])	[8]
Puissance [ch] (PUISSANCE [CV])	[9]
Energie de sortie [kWh] (ENERGIE SORTIE [KWH])	[10]
Tension moteur [V] (TENSION MOTEUR [V])	[11]
Tension circuit intermédiaire [V] (TENSION CONTINUE [V])	[12]
Etat thermique du moteur [%] (THERMIQUE MOTEUR [%])	[13]
Etat thermique du VLT [%] (THERMIQUE VLT [%])	[14]
Nombre d'heures de fonctionnement [heures] (HEURES FONCTION.)	[15]
Entrées digitales [code binaire] (ENTREES DIG. BINAIRE)	[16]
Entrée analogique 53 [V] (ENTREE ANALOG 53 [V])	[17]
Entrée analogique 54 [V] (ENTREE ANALOG 54 [V])	[18]
Entrée analogique 60 [mA] (ENTREE ANALOG 60 [MA])	[19]
Fréquence d'impulsions [Hz] (REFERENCE PULSES HZ)	[20]
Référence externe [%] (REFERENCE EXTERNE [%])	[21]
Mot d'état [Hex] (MOT DETAT [HEXA])	[22]
Puissance de freinage/2 mn [kW] (PUISSANCE FREIN/2MIN)	[23]
Puissance de freinage/s [kW] (PUISSANCE FREIN/S)	[24]
Temp. du variateur [°C] (TEMP. RADIATEUR [°C])	[25]
Mot d'alarme [Hex] (MOT D'ALARME [HEXA])	[26]
Mot de contrôle [Hex] (MOT CONTROLE [HEXA])	[27]
Mot d'avertissement 1 [Hex] (MOT AVERT. 1 [HEXA])	[28]
Mot d'état élargi [Hex] (MOT ETAT ELARGI [HEX])	[29]
Avertissement carte d'option communication (MOT AVERT COMM [HEX])	[30]

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

Régime moteur, tr/mn [min^{-1}] (MOTEUR RPM [RPM])	[31]
Régime moteur, tr/mn, x coefficient [-] (MOTEUR RPM X COEF)	[32]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la valeur affichée sur la ligne 2 de l'écran.

Les paramètres 010 à 012 permettent de choisir trois autres valeurs qui sont affichées sur la ligne 1 de l'écran.

Description du choix:

- Référence [%]** : correspond à la référence totale (somme des références digitales/analogiques/présélectionnées/liaison série/gel référence, ainsi que des valeurs de rattrapage et de ralentissement).
- Référence [unité]** : correspond à la valeur d'état de la borne 17/29/53/54/60 avec l'unité donnée par la sélection de configuration dans le paramètre 100 (Hz, Hz et tr/mn).
- Retour [unité]** : indique l'état des bornes 33, 53 et 60 avec l'unité et le coefficient sélectionnés aux paramètres 414, 415 et 416.
- Fréquence [Hz]** : indique la fréquence du moteur, en d'autres termes, la fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT.
- Fréquence x mise à l'échelle [-]** : correspond à la fréquence moteur f_M instantanée (sans atténuation des résonances) multipliée par le coefficient réglé au paramètre 008.
- Courant moteur [A]** : indique le courant de phase du moteur (valeur efficace).
- Couple [%]** : indique la charge actuelle du moteur par rapport à son couple nominal.
- Puissance [kW]** : indique la puissance instantanée absorbée par le moteur (en kW).
- Puissance [ch]** : indique la puissance instantanée absorbée par le moteur (en ch).
- Energie de sortie [kWh]** : indique l'énergie absorbée par le moteur depuis la dernière RAZ au paramètre 618.
- Tension moteur [V]** : indique la tension appliquée au moteur.
- Tension circuit intermédiaire [V]** : indique la tension du circuit intermédiaire du variateur de vitesse VLT.
- Etat thermique du moteur [%]** : indique la charge thermique calculée ou estimée du moteur. 100 % correspondent à la valeur limite entraînant le déclenchement.
- Etat thermique du VLT [%]** : indique la charge thermique calculée ou estimée du variateur de vitesse VLT. 100 % correspondent à la valeur limite entraînant la mise en sécurité.

- Nombre d'heures de fonctionnement [heures]** : indique le nombre d'heures de fonctionnement du moteur depuis la dernière RAZ au paramètre 619.
- Entrée digitale [code binaire]** : indique l'état du signal délivré par les 8 bornes digitales (16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 et 33). L'entrée 16 correspond au bit le plus à gauche. "0" = absence de signal, "1" = signal raccordé.
- Entrée analogique 53 [V]** : indique la valeur du signal à la borne 53.
- Entrée analogique 54 [V]** : indique la valeur du signal à la borne 54.
- Entrée analogique 60 [mA]** : indique la valeur du signal à la borne 60.
- Fréquence d'impulsions [Hz]** : indique le cas échéant la fréquence des impulsions (en Hz) appliquée à l'une des bornes 17 ou 29.
- Référence externe [%]** : indique la somme des références externes en % (somme des réf. analogiques/impulsionnelles/par liaison série).
- Mot d'état [Hex]** : indique sous forme de code hexadécimal le mot d'état envoyé par le variateur de vitesse VLT au niveau du port de communication série.
- Puissance de freinage/2 mn [kW]** : indique la puissance de freinage transmise dans une résistance de freinage externe. La puissance moyenne est constamment calculée pour les 120 dernières secondes. Une valeur de résistance est supposée entrée au paramètre 401.
- Puissance de freinage/s [kW]** : indique la puissance de freinage instantanée transmise dans une résistance de freinage externe. Indiquée sous forme d'une valeur instantanée. Une valeur de résistance est supposée entrée au paramètre 401.
- Temp. du variateur [°C]** : indique la température instantanée de la plaque de refroidissement du variateur de vitesse VLT. La valeur limite de mise en défaut est de $90 \pm 5^\circ \text{C}$, rétablissement à $60 \pm 5^\circ \text{C}$.
- Mot d'alarme [code hexadécimal]** : indique une ou plusieurs alarmes en code hexadécimal. Voir page 160 pour de plus amples renseignements.
- Mot de contrôle [code hexadécimal]** : indique le mot de contrôle destiné au variateur de vitesse VLT. Voir Communication série, dans le Manuel de Configuration.
- Mot d'avertissement 1 [code hexadécimal]** : indique un ou plusieurs avertissements en code hexadécimal. Voir page 160 pour de plus amples renseignements.
- Mot d'état élargi [code hexadécimal]** : indique un ou plusieurs états en code hexadécimal. Voir page 160 pour de plus amples renseignements.

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

Avertissement carte d'option communication

[Hex] : gives a warning word if there is a fault on the communication bus. Is only active if communication options have been installed. Without communication options, 0 Hex is displayed.

Régime moteur, tr/mn [min⁻¹] indique la vitesse du moteur. En mode vitesse en boucle fermée, la valeur est mesurée. Dans d'autres modes, la valeur est calculée sur la base du glissement du moteur.

Régime moteur, tr/mn, x coefficient [-] indique le régime du moteur multiplié par un facteur réglé au paramètre 008.

(LOC CTRL/COMME P100) [3]
 ★Mode local/comme au paramètre 100 (LOC+DIG CTRL/P100) [4]

Fonction:

Sélectionner la fonction souhaitée dans le cas où le Mode local a été sélectionné au paramètre 002. Voir aussi la description du paramètre 100.

Description du choix:

Sélectionner *Mode local désactivé* [0] pour inhiber tout réglage de la référence locale au paramètre 003 *Référence locale* .

Il n'est possible de passer qu'à *Mode local désactivé* [0] depuis l'une des autres options de réglage au paramètre 013 et lorsque le variateur de vitesse a été réglé à cet effet *Commande à distance* [0] au paramètre 002.

Le Mode local en boucle ouverte [1] est utilisé dans le cas où la vitesse est réglable (en Hz) via le paramètre 003 et dans le cas où le variateur de vitesse a été réglé à cet effet *Mode local* [1] au paramètre 002.

Dans le cas où le paramètre 100 n'a pas été réglé à *Boucle ouverte de commande de vitesse* [0], basculer à *Boucle ouverte de commande de vitesse* [0]

Le Mode local numérique en boucle ouverte [2] fonctionne en tant que *Mode local en boucle ouverte* [1], sauf si le paramètre 002 a été réglé à *Fonctionnement local* [1], le moteur est commandé via les entrées numériques, selon le schéma dans le chapitre *Basculer entre la commande locale et la commande à distance* .

Mode local/comme au paramètre 100 [3] est sélectionné dans le cas où la référence doit être réglée via le paramètre 003.

Mode local numérique/comme au paramètre 100 [4] fonctionne en tant que *Mode local/comme au paramètre 100* [3], même si, dans le cas où le paramètre 002 a été réglé à *Fonctionnement local* [1], il est possible de commander le moteur via les entrées numériques conformément au schéma dans le chapitre *Basculer entre la commande locale et la commande à distance* .



Basculer de la Commande à distance au Mode local numérique en boucle ouverte :

- 010 Ligne d'affichage 1.1 (LIGNE D’AFFICHAGE 1.1)**
- 011 Ligne d'affichage 1.2 (LIGNE D’AFFICHAGE 1.2)**
- 012 Ligne d'affichage 1.3 (LIGNE D’AFFICHAGE 1.3)**

Valeur:
 Voir paramètre 009.

Fonction:
 Les paramètres 010 - 012 permettent d'opter pour l'affichage de trois valeurs de données différentes, respectivement ligne 1 position 1, ligne 1 position 2 et ligne 1 position 3.
 Pour l'affichage, appuyer sur la touche [AFFICHER/ETATS].

Description du choix:
 Il est possible de choisir entre 32 différentes valeurs de données, voir le paramètre 009.

Le réglage d'usine pour chaque paramètre est le suivant:

Par. 010	Référence [%]
Par. 011	Courant du moteur [A]
Par. 012	Puissance [kW]

- 013 Mode local/comme au paramètre 100 (CTRL/CONFIG.LOC)**

Valeur:

Mode local désactivé (INACTIF)	[0]
Mode local en boucle ouverte (LOC CTRL/BOUCLE OUV.)	[1]
Mode local en boucle ouverte (LOC+DIG CTRL/BOUCLE OUVERTE)	[2]
Mode local/comme au paramètre 100	

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

La fréquence instantanée du moteur et le sens de rotation seront conservés. Si le sens de rotation instantané ne correspond pas au signal d'inversion (référence négative), la référence se règle sur 0.M sera réglé à 0 Hz.

Basculer du Mode local numérique en boucle ouverte à la Commande à distance :

La configuration choisie au paramètre 100 *Configuration* est activée. Eviter les mouvements brusques lors du basculement.

Basculer de la Commande à distance au Mode local/comme au paramètre 100 ou Mode local numérique/comme au paramètre 100.

La référence instantanée sera conservée. Si le signal de référence est négatif, la référence locale se règle sur 0.

Basculer du Mode local/comme au paramètre 100 ou Commande locale à distance comme au paramètre 100 à Commande à distance.

La référence locale est remplacée par le signal de référence actif de la commande à distance.

014 Stop local (ARRET LOCAL)

Valeur:

Impossible (INACTIVE)	[0]
★Possible (ACTIVE)	[1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner ou de désactiver la fonction arrêt local du panneau de commande.

Il est possible d'utiliser cette touche lorsque le paramètre 002 est réglé sur *Commande à distance [0]* ou *Commande locale [1]*.

Description du choix:

La touche [Stop] est désactivée si l'option *Impossible* [0] est retenue pour ce paramètre.



N.B. !

La touche [Stop] est prioritaire sur l'ensemble des ordres de démarrage si l'option *Possible* est sélectionnée.

015 Jogging, mode local (JOGGING LOCAL)

Valeur:

★Impossible (INACTIF)	[0]
Possible (ACTIF)	[1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner ou de désactiver la fonction jogging du panneau de commande.

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

Il est possible d'utiliser cette touche lorsque le paramètre 002 est réglé sur *Commande à distance [0]* ou *Commande locale [1]*.

Description du choix:

La touche [Jog] est désactivée si l'option *Impossible* [0] est retenue pour ce paramètre.

016 Inversion locale

(INVERSION LOCAL)

Valeur:

★Impossible (INACTIVE)	[0]
Possible (ACTIVE)	[1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner ou de désactiver la fonction inversion du panneau de commande. Cette touche ne peut être utilisée que si le paramètre 002 est réglé sur *Commande locale [1]* et le paramètre 013 sur *Mode local en boucle ouverte [1]* ou *Mode local/comme au paramètre 100 [3]*.

Description du choix:

La touche [Fwd/Rev] est désactivée si l'option *"Impossible"* [0] est retenue pour ce paramètre. Voir également le paramètre 200.

017 RAZ locale de la fonction "Stop" (RESET LOCAL)

Valeur:

Impossible (INACTIVE)	[0]
★Possible (ACTIVE)	[1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner ou de désactiver la fonction RESET sur le clavier.

Il est possible d'utiliser cette touche lorsque le paramètre 002 est réglé sur *Commande à distance [0]* ou *Commande locale [1]*.

Description du choix:

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



N.B. !

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

018 Verrouillage empêchant une modification des données

(MODIF. DONNES)

Valeur:

- ★ Non verrouillé (NON VERROUILLEE) [0]
- Verrouillé (VERROUILLEE) [1]

Fonction:

Ce paramètre permet de "verrouiller" la commande et d'éviter une modification quelconque des données via le panneau de commande local (modifications cependant toujours possibles via le port de communication série).

Description du choix:

La sélection de *Verrouillé* [1] empêche toute modification des données.

019 Mode d'exploitation à la mise sous tension, commande locale

(ACT. LOC/SECTEUR)

Valeur:

- Redémarrage automatique, utiliser réf. mémorisée (REDEMARRAGE AUTO) [0]
- ★ Stop forcé, utiliser réf. mémorisée (LOCAL = STOP) [1]
- Stop forcé, régler la réf. sur 0 (LOCAL=STOP REF = 0) [2]

Fonction:

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

Cette fonction ne peut être activée que si l'option *Commande locale* a été choisie au paramètre 002.

Description du choix:

Sélectionner *Redémarrage automatique, utiliser réf. mémorisée* [0] si l'appareil doit démarrer en adoptant la référence locale (réglage au paramètre 003) et le mode (start ou stop) initié à l'aide des touches correspondantes avant la mise hors circuit.

Sélectionner *Stop forcé, utiliser réf. mémorisée* [1] si l'appareil doit rester en mode stop lors de la mise sous tension et adopter cet état jusqu'à l'actionnement de la touche "Start". La référence locale réglée au paramètre 003 est mise en oeuvre après initialisation de l'ordre de démarrage.

Sélectionner *Stop forcé, régler la réf. sur 0* [2] si l'appareil doit rester en mode stop lors de la mise sous tension. La référence locale (paramètre 003) est remise à zéro.



N.B. !

En mode *Commande à distance* (paramètre 002), l'état marche/arrêt à la mise sous tension dépend des signaux externes de commande. En sélectionnant *Impulsion de démarrage* [2] au paramètre 302, le moteur reste arrêté après avoir été raccordé au secteur.

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

■ Charge et moteur
100 Configuration
(CONFIGURATION)
Valeur:

★ Commande de vitesse en boucle ouverte (BOUCLE.OUVERT .VITESS)	[0]
Commande de vitesse en boucle fermée (BOUCLE.FERMEE.VITESS)	[1]
Commande de process en boucle fermée (BOUCLE. FERMEE. PROC)	[3]
Commande de couple en boucle ouverte (MODE COUPLE)	[4]
Commande de couple, retour vitesse (CONTR. COUPLE VITESSE)	[5]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la configuration à laquelle le variateur de vitesse VLT doit s'adapter. La mise en oeuvre d'une application spécifique est ainsi facilitée car l'écran n'affiche pas les paramètres inutiles (inactifs) dans le cadre de la configuration donnée. Le changement entre les différentes configurations d'application permet d'assurer un passage sans à-coups (uniquement fréquence).

Description du choix:

Sélectionner *Commande de vitesse en boucle ouverte* [0] pour obtenir un contrôle normal de la vitesse (sans signal de retour) et une compensation automatique du glissement garantissant une vitesse constante indépendamment des variations de charge. Les compensations sont actives mais peuvent être désactivées dans les paramètres du groupe 100.

Sélectionner *Commande de vitesse en boucle fermée* [1] pour obtenir un couple de maintien intégral à 0 tr/mn et améliorer la précision de la vitesse. Il convient de fournir un signal de retour et de régler le régulateur PID (voir également l'exemple de raccordement dans le Manuel de Configuration).

Sélectionner *Commande de process en boucle fermée* [3] pour activer le régulateur de process interne qui permet une régulation précise du process en fonction d'un signal de process donné. Ce signal peut être réglé dans l'unité de process actuelle ou en pourcentage. Le process doit fournir un signal de retour et le régulateur de process doit être réglé (voir également l'exemple de raccordement dans le Manuel de Configuration).

Sélectionner *Commande de couple en boucle ouverte* [4] pour réguler la vitesse et maintenir constant

le couple. Ceci se fait sans signal de retour du fait que le VLT 5000 calcule avec précision le couple à partir de la mesure du courant (voir également l'exemple de raccordement dans le Manuel de Configuration).

En sélectionnant *Commande de couple, retour vitesse* [5] il faut raccorder un signal de retour codeur aux bornes digitales 32 et 33.

Le paramètre 205 *Référence maximale* et le paramètre 415 *Retour maximum* doivent être adaptés à l'application en choisissant [1], [3], [4] et [5].

101 Couple, courbe caractéristique
(SELECTION COUPLE)
Valeur:

★ Elevé - couple constant (H-COUPLE CONSTANT)	[1]
Elevé - couple variable faible (H-COUPLE VAR: BAS)	[2]
Elevé - couple variable moyen (H-COUPLE VAR: MOYEN)	[3]
Elevé - couple variable élevé (H-COUPLE VAR: HAUT)	[4]
Elevé - caractéristique moteur spécial (H-SPEC.MOTEUR CARACT)	[5]
Elevé - couple variable avec couple de démarrage faible (H-VT BAS DEM.CT)	[6]
Elevé - couple variable avec couple de démarrage moyen (H-VT MOYEN DEM.CT)	[7]
Elevé - couple variable avec couple de démarrage élevé (H-VT HAUT DEM.CT)	[8]
Normal - couple constant (N-COUPLE CONSTANT)	[11]
Normal - couple variable faible (N-COUPLE VAR: BAS)	[12]
Normal - couple variable moyen (N-COUPLE VAR: MOYEN)	[13]
Normal - couple variable élevé (N-COUPLE VAR: HAUT)	[14]
Normal - caractéristique moteur spécial (N-SPEC.MOTEUR CARACT)	[15]
Normal - couple variable avec couple de démarrage constant faible (N-VT BAS DEM.CT)	[16]
Normal - couple variable avec couple de démarrage constant moyen (N-VT MOYEN DEM.CT)	[17]
Normal - couple variable avec couple de démarrage constant élevé	

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

(N-VT HAUT DEM.CT)

[18]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner le principe mis en oeuvre pour adapter la courbe tension/fréquence du variateur de vitesse VLT aux caractéristiques de charge. Le changement entre les différentes caractéristiques de couple permet d'assurer un passage sans à-coups (uniquement tension).

Description du choix:



N.B. !

Pour les VLT 5001-5006, 200-240 V, et VLT 5001-5011, 380-500 V, il n'est possible de sélectionner qu'une des courbes caractéristiques de couple [1] à [8].

En sélectionnant la courbe caractéristique d'un couple élevé [1] à [5], le variateur de vitesse VLT peut livrer un couple de 160%.

En sélectionnant la courbe caractéristique d'un couple normal [11] à [15], le variateur de vitesse VLT peut livrer un couple de 110%.

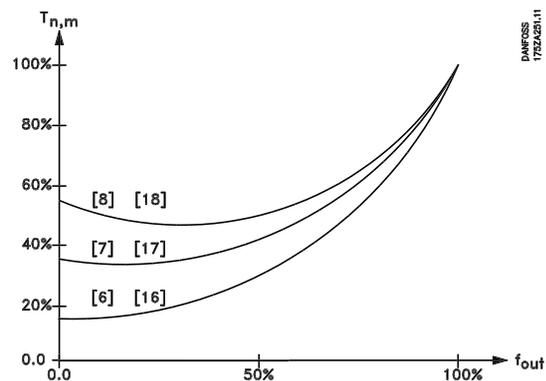
Le mode normal est utilisé pour un moteur surdimensionné. Voir la description, page 74.

Noter que le couple peut être limité dans le paramètre 221.

Sélectionner *Couple constant* pour asservir la courbe caractéristique tension/fréquence à la charge. La tension de sortie augmente proportionnellement à la charge (intensité) pour maintenir une magnétisation constante du moteur et compenser ses pertes internes lors du démarrage.

Sélectionner *Couple variable faible*, *Couple variable moyen* ou *Couple variable élevé* en présence d'une charge quadratique (pompes centrifuges et ventilateurs).

Sélectionner *Elevé - couple variable avec couple de démarrage faible* [6], *moyen* [7] ou *élevé* [8] en cas de nécessité d'un couple initial de démarrage supérieur à celui qu'il est possible d'obtenir avec les trois premières caractéristiques, voir la fig. ci-dessous.



La courbe du couple doit être choisie de sorte à bénéficier d'un fonctionnement irréprochable, d'une consommation énergétique minimale et d'un niveau sonore aussi faible que possible. Sélectionner *Caractéristique moteur spécial* en présence d'un réglage tension/fréquence particulier correspondant au moteur actuel. Les points d'inflexion sont réglés aux paramètres 422 à 432.



N.B. !

La compensation de glissement n'est pas activée en fonctionnement avec couple variable ou caractéristique moteur spécial.

102 Puissance du moteur (PUISSANCE MOTEUR)

Valeur:

0.18 kW (0.18 KW)	[18]
0.25 kW (0.25 KW)	[25]
0.37 kW (0.37 KW)	[37]
0.55 kW (0.55 KW)	[55]
0.75 kW (0.75 KW)	[75]
1.1 kW (1.10 KW)	[110]
1.5 kW (1.50 KW)	[150]
2.2 kW (2.20 KW)	[220]
3 kW (3.00 KW)	[300]
4 kW (4.00 KW)	[400]
5.5 kW (5.50 KW)	[550]
7.5 kW (7.50 KW)	[750]
11 kW (11.00 KW)	[1100]
15 kW (15.00 KW)	[1500]
18.5 kW (18.50 KW)	[1850]
22 kW (22.00 KW)	[2200]
30 kW (30.00 KW)	[3000]
37 kW (37.00 KW)	[3700]
45 kW (45.00 KW)	[4500]
55 kW (55.00 KW)	[5500]
75 kW (75.00 KW)	[7500]
90 kW (90.00 KW)	[9000]
110 kW (110.00 KW)	[11000]
132 kW (132.00 KW)	[13200]
160 kW (160.00 KW)	[16000]
200 kW (200.00 KW)	[20000]
250 kW (250.00 KW)	[25000]

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

280 kW (280.00 KW)	[28000]
315 kW (315.00 KW)	[31500]
355 kW (355.00 KW)	[35500]
400 kW (400.00 KW)	[40000]
450 kW (450.00 KW)	[45000]
500 kW (500.00 KW)	[50000]

★ Selon l'appareil.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la puissance (en kW) correspondant à la puissance indiquée sur la plaque signalétique du moteur.

Une valeur nominale (en kW) dépendant du type d'appareil est définie en usine.

Description du choix:

Choisir une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur. 4 puissances inférieures et une puissance supérieure au réglage d'usine sont proposées.

En outre, il est possible de régler en continu la puissance du moteur (se reporter également à la procédure décrite en page 53).

La valeur sélectionnée modifie automatiquement les valeurs de paramétrage du moteur dans les paramètres 108 à 118.



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

103 Tension du moteur (TENSION MOTEUR)

Valeur:

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

★ Selon l'appareil.

Fonction:

Choisir une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur.



N.B. !

Le moteur reçoit toujours la tension correspondant au secteur mais en cas de fonctionnement en mode générateur, la tension peut être supérieure.

Description du choix:

Choisir une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur, quelle que soit la tension secteur du variateur de vitesse VLT.

En outre, il est possible de régler en continu, la tension du moteur. La valeur sélectionnée modifie automatiquement les valeurs de paramétrage du moteur dans les paramètres 108 à 118.

Pour les moteurs 230/400 V fonctionnant à 87 Hz, régler sur la valeur correspondant à la plaque signalétique d'un appareil 230 V. Le paramètre 202 *Fréquence de sortie, limite haute* et le paramètre 205 *Référence maximale* doivent être adaptés à l'application 87 Hz.



N.B. !

En cas de branchement en triangle, la tension nominale en triangle doit être sélectionnée.



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

104 Fréquence du moteur

(FREQUENCE MOTEUR)

Valeur:

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

★ Fréquence max. du moteur 1000 Hz.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la fréquence nominale $f_{M,N}$ du moteur (indiquée sur la plaque signalétique).

Description du choix:

Choisir une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur.

En outre, il est possible de régler en continu, la fréquence du moteur. Il convient de rectifier les paramètres 108 et 109 si la valeur adoptée diffère de 50 ou 60 Hz.

Pour les moteurs 230/400 V fonctionnant à 87 Hz, régler sur la valeur correspondant à la plaque signalétique d'un appareil 230 V. Le paramètre 202 *Fréquence de sortie, limite haute* et le paramètre

205 *Référence maximale* doivent être adaptés à l'application 87 Hz.



N.B. !

En cas de branchement en triangle, la tension nominale en triangle doit être sélectionnée.



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.



N.B. !

Il est important d'entrer une valeur correcte car celle-ci est reprise dans la commande VVC^{plus} . La valeur maximale est égale à $f_{M,N} \times 60$. Régler $f_{M,N}$ au paramètre 104.



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

105 Intensité du moteur (COURANT MOTEUR)

Valeur:

0.01 - $I_{VLT,MAX}$ [0.01 - XXX.X]

★ Dépend du moteur choisi.

Fonction:

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

Description du choix:

Choisir une valeur correspondant à la plaque signalétique du moteur. Entrez une valeur en ampères.



N.B. !

Il est important d'entrer une valeur correcte car celle-ci est reprise dans la commande VVC^{plus} .



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

106 Vitesse nominale du moteur

(VITESSE MOTEUR)

Valeur:

100 - 60000 rpm (RPM) [100 - 60000]

★ Dépend du moteur choisi.

Fonction:

Sélectionner la valeur correspondant à la vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$ indiquée sur la plaque signalétique.

Description du choix:

La vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$, entre autres, à calculer la compensation optimale du glissement.

107 Adaptation automatique du moteur, AMA

(AUTO MOTOR ADAPT)

Valeur:

- ★ Adaptation inactive (INACTIF) [0]
- Adaptation active, R_S et X_S (ACTIVE) [1]
- Adaptation active, R_S ((MARCHE/HORAIRE)) [2]

Fonction:

Dans le cas où cette fonction est utilisée, le variateur de vitesse règle automatiquement les paramètres nécessaires à la commande (paramètres 108/109) avec le moteur fixe. L'adaptation automatique du moteur assure une utilisation optimale du moteur. Il est recommandé de réaliser l'AMA, moteur froid, afin d'obtenir la meilleure adaptation du variateur de vitesse.

La fonction AMA est activée en appuyant sur la touche [START] après avoir sélectionné [1] ou [2]. Voir aussi le chapitre *Adaptation automatique du moteur*.

Le chapitre *Adaptation automatique du moteur, AMA, via le dialogue logiciel VLT* indique comment activer l'adaptation automatique du moteur au moyen du VLT Software Dialog. Après une séquence normale, l'affichage indique "SIGNAL D'ALARME 21". Via la touche de commande [STOP/RESET]. Le variateur de vitesse n'est pas prêt à fonctionner.

Description du choix:

Sélectionner *Active, R_S et X_S* [1] dans le cas où le variateur de vitesse doit être capable d'effectuer l'adaptation automatique du moteur aussi bien la résistance de stator R_S que la réactance de stator X_S .

Sélectionner *Optimisation active, R_S* [2] dans le cas où un essai réduit doit être effectué dans lequel la résistance en courant continu est définie.

Programmation

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



N.B. !

Il est important de régler les paramètres 102-106 du moteur de manière correcte, étant donné que ces derniers font partie de l'algorithme de l'AMA. Dans la plupart des applications, il suffit de correctement saisir les paramètres de moteur 102-106. Pour obtenir une adaptation dynamique optimale du moteur, il est nécessaire d'effectuer une AMA.

L'adaptation du moteur peut, selon le rendement du moteur en question, durer jusqu'à 10 minutes.



N.B. !

Il ne doit y avoir aucun couple générateur externe pendant l'adaptation automatique.



N.B. !

En cas de changement du réglage des paramètres 102-109, les paramètres 110-118 restitueront le réglage d'usine.

108 Résistance du stator (RES. OHM.STATOR)

Valeur:

★Dépend de moteur choisi.

Fonction:

Après réglage des caractéristiques du moteur dans les paramètres 102 à 106, un certain nombre de réglages des différents paramètres dont la résistance du stator R_S s'effectue automatiquement. Une valeur de R_S entrée manuellement doit s'appliquer à un moteur froid. Il est possible d'améliorer la performance de l'arbre en effectuant un réglage précis de R_S et de X_S , voir la procédure ci-dessous.

Description du choix:

R_S peut être réglée comme suit :

1. Adaptation automatique au moteur : le variateur de vitesse VLT effectue des mesures sur le moteur pour déterminer les valeurs. Toutes les compensations sont remises sur 100%.
2. Le fournisseur du moteur délivre les valeurs.
3. Obtention des valeurs en effectuant des mesures manuelles :
 - R_S peut être calculée en mesurant la résistance $R_{\text{PHASE-to-PHASE}}$ entre deux phases. Lorsque $R_{\text{PHASE-to-PHASE}}$ est inférieure à 1-2 ohm (typiquement des moteurs supérieurs à 4-5,5 kW, 400 V), il convient d'utiliser un ohmmètre spécial (pont double de Thomson ou similaire).
 $R_S = 0.5 \times R_{\text{PHASE-to-PHASE}}$

4. Utilisation des réglages d'usine de R_S , que le variateur de vitesse VLT sélectionne en fonction de la plaque signalétique du moteur.



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

109 Réactance du stator

(IND.OHM.STATOR)

Valeur:

★Dépend du moteur choisi.

Fonction:

Après réglage des caractéristiques du moteur dans les paramètres 102 à 106, un certain nombre de réglages des différents paramètres dont la résistance du stator X_S s'effectue automatiquement. Il est possible d'améliorer la performance de l'arbre en effectuant un réglage précis de R_S et de X_S , voir la procédure ci-dessous.

Description du choix:

X_S peut être réglée comme suit :

1. Adaptation automatique au moteur : le variateur de vitesse VLT effectue des mesures sur le moteur pour déterminer les valeurs. Toutes les compensations sont remises sur 100%.
2. Le fournisseur du moteur délivre les valeurs.
3. Obtention des valeurs en effectuant des mesures manuelles :
 - X_S Sinon, ces valeurs peuvent être lues en exploitation à vide à la fréquence nominale du moteur U_L et le courant à vide I_ϕ .
Sinon, ces valeurs peuvent être lues en exploitation à vide à la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$, compensation de glissement (par. 115) = 0% et compensation de charge à vitesse élevée (par. 114) = 100%.

$$X_S = \frac{U_L}{\sqrt{3} \times I_\phi}$$

4. Utilisation des réglages d'usine de X_S , que le variateur de vitesse VLT sélectionne en fonction de la plaque signalétique du moteur.

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



N.B. !

Si le réglage des paramètres 102 à 109 est modifié, les paramètres 110 à 118 reviennent au réglage d'usine.

110 Magnétisation du moteur, 0 tr/mn (MAGNETIS MOTEUR)

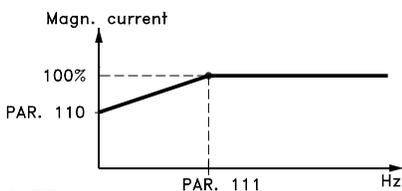
Valeur:

0 à 300 % ★ 100 %

Fonction:

Ce paramètre permet à l'opérateur d'opter pour une autre charge thermique du moteur quand celui-ci tourne à faible vitesse.

Ce paramètre est associé au paramètre 111.



Description du choix:

Entrer une valeur en % du courant nominal de magnétisation.

Un réglage trop bas peut se traduire par une réduction du couple sur l'arbre moteur.

111 Min. frequency normal magnetizing (FR.MIN.MAGNETIS)

Valeur:

0,1 à 10,0 Hz ★ 1.0 Hz

Fonction:

Ce paramètre est associé au paramètre 110. Se reporter également à la figure présentée au paramètre 110.

Description du choix:

Régler sur la fréquence souhaitée (point d'inflexion). Les paramètres 110 et 111 ne sont plus pertinents si

la fréquence réglée est inférieure à la fréquence de glissement du moteur.

113 Compensation de la charge à faible vitesse (XOMP. VIT BASSE)

Valeur:

0 à 300 % ★ 100 %

Fonction:

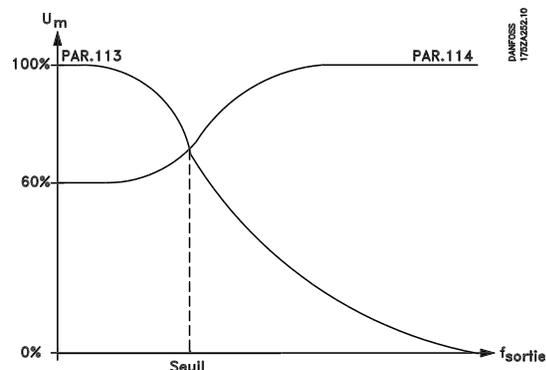
Ce paramètre permet de compenser la tension en fonction de la charge quand le moteur tourne à faible vitesse.

Description du choix:

On obtient une courbe caractéristique tension/fréquence idéale et donc une compensation de la charge à faible vitesse.

La plage de fréquences à laquelle *Compensation de la charge à faible vitesse* est active dépend de la taille du moteur. Cette fonction est active à :

Taille du moteur	Seuil
0.5 kW - 7.5 kW	< 10 Hz
11 kW - 45 kW	< 5 Hz
55 kW - 355 kW	< 3-4 Hz



114 Compensation de la charge à vitesse élevée (COMP. VIT HAUTE)

Valeur:

0 à 300 % ★ 100 %

Fonction:

Ce paramètre permet de compenser la tension en fonction de la charge quand le moteur tourne à vitesse élevée.

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

Description du choix:

Compensation de la charge à vitesse élevée permet de compenser la charge à partir de la fréquence à laquelle *Compensation de la charge à faible vitesse* s'est arrêtée de fonctionner jusqu'à la fréquence maximale.

Cette fonction est active à :

Taille du moteur	Seuil
0.5 kW - 7.5 kW	>10 Hz
11 kW - 45 kW	>5 Hz
55 kW - 355 kW	>3-4 Hz

115 Compensation du glissement

(COMPENSATION DU GLISSEMENT)

Valeur:

-500 à 500 % ★ 100 %

Fonction:

La compensation du glissement se calcule automatiquement en utilisant, entre autres, la vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$. Le paramètre 115 permet de régler avec précision la compensation du glissement et de corriger ainsi les tolérances inhérentes à la valeur $n_{M,N}$. Cette fonction n'est pas active en même temps que couple variable (paramètre 101 – courbes couple variable) *Commande de couple, retour vitesse et caractéristique moteur spécial*

Description du choix:

Entrez une valeur en pourcentage de la fréquence nominale du moteur (paramètre 104).

116 Constante de temps applicable à la compensation du glissement

(TEMPS.CORP.GLISS)

Valeur:

0,05 à 5,00 s ★ 0,50 s

Fonction:

Ce paramètre détermine le temps de réaction de la compensation du glissement.

Description du choix:

Une valeur élevée se traduit par une réaction lente. Inversement, une faible valeur implique une réaction

rapide. Il convient d'allonger ce temps si des résonances interviennent à basses fréquences.

117 Atténuation des résonances

(AMORT. RESONANCE)

Valeur:

0 à 500 % ★ 100 %

Fonction:

Le réglage des paramètres 117 et 118 permet d'éliminer les problèmes de résonance aux fréquences élevées. Le paramètre 117 et 118 permet le réglage de l'atténuation.

Description du choix:

Il convient d'augmenter la constante du paramètre 118 pour réduire l'amplitude des résonances.

118 Constante de temps applicable à l'atténuation des résonances

(TEMPS. AMORTISS)

Valeur:

5 à 50 ms ★ 5 ms

Fonction:

Le réglage des paramètres 117 et 118 permet d'éliminer les problèmes de résonance aux fréquences élevées.

Description du choix:

Choisir la constante de temps permettant une atténuation maximale.

119 Couple de démarrage élevé

(COUPLE DEM ELEVE)

Valeur:

0.0 - 0.5 sec. ★ 0.0 sec.

Fonction:

Afin d'assurer un couple de démarrage élevé, un courant d'env. $2 \times I_{VLT,N}$ est autorisé pendant 0,5 sec. max. Le courant est toutefois limité par la protection de l'onduleur du variateur de vitesse VLT.

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

Description du choix:

Régler la durée souhaitée applicable au couple de démarrage élevé.

120 Retard du démarrage

Valeur:

0,0 à 10,0 s ★ 0,0 sec.

Fonction:

Ce paramètre permet de temporiser le démarrage. Le variateur de vitesse VLT démarre en adoptant le mode sélectionné au paramètre 121.

Description du choix:

Régler la durée précédant le début de l'accélération.

121 Fonction au démarrage

Valeur:

- CC de maintien durant la temporisation du démarrage (COURANT CC TEMPORISE) [0]
- cc de freinage durant la temporisation du démarrage (FREINAG CC TEMPORISE) [1]
- ★Roue libre durant la temporisation du démarrage (ROUE LIBRE TEMPORISE) [2]
- Démarrage fréquence/tension dans le sens horaire (FONCTION VERTICALE) [3]
- Démarrage fréquence/tension dans le sens de référence (FONCTION HORIZONTALE) [4]
- VVC^{plus} dans le sens horaire (VVC+ VERTICALE) [5]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner l'état pendant la temporisation du démarrage (paramètre 120).

Description du choix:

Sélectionner *CC de maintien durant la temporisation du démarrage* [0] pour appliquer au moteur un courant continu de maintien (paramètre 124) pendant ce laps de temps.

Sélectionner *CC de freinage durant la temporisation du démarrage* [1] pour appliquer au moteur un courant continu de freinage (paramètre 125) pendant ce laps de temps.

Sélectionner *Roue libre durant la temporisation du démarrage* [2] pour que le variateur de vitesse ne pilote pas le moteur pendant ce laps de temps (onduleur hors circuit).

Les fonctions *Démarrage fréquence/tension dans le sens horaire* [3] et *VVC^{plus} dans le sens horaire* [5] sont généralement utilisées pour des applications de relevage/abaissement.

La fonction *Démarrage fréquence/tension dans le sens de référence* [4] est généralement utilisée pour des applications avec contrepoids.

Sélectionner *Démarrage fréquence/tension dans le sens horaire* [3] pour mettre en œuvre la fonction décrite aux paramètres 130 et 131 pendant la temporisation du démarrage.

Indépendamment de la valeur adoptée par le signal de référence, la fréquence de sortie correspond au réglage de la fréquence de démarrage au paramètre 130 et la tension de sortie au réglage de la tension de démarrage au paramètre 131.

Sélectionner *VVC^{plus} dans le sens horaire* [5] afin d'obtenir la fonction décrite au paramètre 130. Fréquence de démarrage durant la temporisation du démarrage. La tension de démarrage est calculée automatiquement. Noter que cette fonction n'utilise que la fréquence de démarrage pendant la temporisation du démarrage. Indépendamment de la valeur adoptée par le signal de référence, la fréquence de sortie correspond au réglage de la fréquence de démarrage au paramètre 130.

122 Fonction à l'arrêt

(FONCTION ARRET)

Valeur:

- ★Roue libre (ROUE LIBRE) [0]
- CC de maintien (MAINTIEN COURANT CC) [1]
- Contrôle moteur (TEST MOTEUR) [2]
- Prémagnétisation (PREMAGNETIZING) [3]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la fonction du variateur de vitesse après un ordre d'arrêt ou quand la fréquence a atteint 0 Hz par la rampe.

Voir le paramètre 123 pour le seuil d'activation de la fonction choisie. La fonction est active indépendamment de l'ordre d'arrêt.

Description du choix:

Sélectionner *Roue libre* [0] pour permettre au variateur de vitesse VLT de "lâcher" le moteur (onduleur hors circuit).

Sélectionner *CC de maintien* [1] pour activer le courant continu de maintien réglé dans le paramètre 124.

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

Sélectionner *Contrôle moteur* [2] pour permettre au variateur de vitesse VLT de vérifier la présence éventuelle d'un moteur raccordé.

Sélectionner *Prémagnétisation* [3] pour créer dans le moteur un champ magnétique lui permettant de fournir rapidement un couple donné. Le champ magnétique est créé, le moteur étant à l'arrêt mais raccordé à la tension.

123 Fréquence min. activant la fonction à l'arrêt

(MIN.F.FONC/ARRET)

Valeur:

0,0 à 10,0 Hz ★ 0 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la fréquence activant la fonction choisie au paramètre 122.

Description du choix:

Entrer la fréquence souhaitée.

124 Courant continu de maintien

(COURANT MAINTIEN)

Valeur:

$(OFF) - \frac{I_{VLT,N}}{I_{M,N}} \times 100 \%$ ★ 50 %

Fonction:

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur.



N.B. !

La fréquence de commutation du variateur de vitesse VLT est de 4 kHz quand un courant continu de maintien est appliqué.

Ce paramètre permet de maintenir le moteur (couple de maintien) ou de le préchauffer.

Description du choix:

L'accès à ce paramètre est conditionné par le choix de l'option *CC de maintien* [1] au paramètre 121 ou 122. S'exprime en % de l'intensité nominale du moteur $I_{M,N}$ réglée au paramètre 105.

100% de courant continu de maintien correspondent à $I_{M,N}$.



Attention ! Veiller à ne pas appliquer trop longtemps une valeur égale à 100 % de $I_{M,N}$ sous peine d'endommager le moteur.

125 Courant continu de freinage

(COURANT FREINAGE)

Valeur:

0 (OFF) - $\frac{I_{VLT,N}}{I_{M,N}} \times 100 \%$ ★ 50 %

Fonction:

Ce paramètre permet de régler le courant continu de freinage mis en oeuvre lors d'un ordre d'arrêt quand la fréquence de freinage par injection de courant continu réglée au paramètre 127 est atteinte ou que l'inversion du freinage par injection de courant continu est activée via la borne digitale 27 ou via la liaison série. Ce courant est appliqué durant le temps de freinage par injection de courant continu réglé au paramètre 126.



N.B. !

La valeur maximale dépend du courant nominal du moteur. La fréquence de commutation du variateur de vitesse VLT est de 4,5 kHz quand un courant continu de freinage est appliqué.

Description du choix:

Ce paramètre s'exprime en % de l'intensité nominale du moteur $I_{M,N}$ réglée au paramètre 105.

100% de courant continu de maintien correspondent à $I_{M,N}$.



Attention ! Veiller à ne pas appliquer trop longtemps une valeur égale à 100 % de $I_{M,N}$ sous peine d'endommager le moteur.

126 Temps de freinage par injection de courant continu

(TEMPS. FREINAGE)

Valeur:

0,0 (inactif) à 60,0 s ★ 10,0 s

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la durée du freinage par injection de courant continu (paramètre 125).

Description du choix:

Régler sur la durée souhaitée.

127 127 Fréquence d'application du freinage par injection de courant continu (FREQ. FREINAGE)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée
 au paramètre 202 ★ 0.0 Hz (OFF)

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la fréquence d'application du freinage par injection de courant continu (paramètre 125) dans le cadre d'un ordre d'arrêt.

Description du choix:

Régler sur la fréquence souhaitée.

128 Protection thermique du moteur (THERMIQUE MOTEUR)

Valeur:

- ★ Inactif (INACTIF) [0]
- Avertissement thermistance (AVERT THERMISTANCE) [1]
- Arrêt thermistance (ARRET THERMISTANCE) [2]
- ETR Avertissement 1 (ETR AVERTIS. 1) [3]
- ETR Stop 1 (ETR ARRET 1) [4]
- ETR Avertissement 2 (ETR AVERTIS.2) [5]
- ETR Stop 2 (ETR ARRET 2) [6]
- ETR Avertissement 3 (ETR AVERTIS. 3) [7]
- ETR Stop 3 (ETR ARRET 3) [8]
- ETR Avertissement 4 (ETR AVERTIS. 4) [9]
- ETR Stop 4 (ETR ARRET 4) [10]

Fonction:

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

- Par l'intermédiaire d'une thermistance raccordée à l'une des entrées analogiques des bornes 53 et 54 (paramètres 308 et 311).
- En calculant la charge thermique en fonction de la charge instantanée et du temps. Le résultat est comparé avec le courant nominal du moteur $I_{M,N}$ et la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$. Les calculs tiennent compte d'une charge plus faible à vitesses plus faibles en raison de la ventilation réduite.

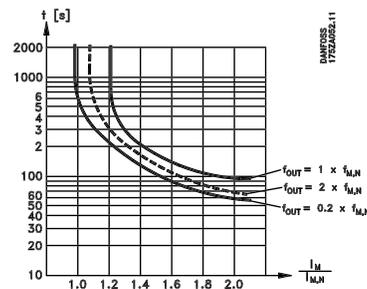
Les fonctions ETR 1 à 4 ne commencent à calculer la charge qu'à partir du moment où un process dans lequel elles sont sélectionnées soit choisi. Ceci per-

met d'utiliser la fonction ETR également en cas d'alternance entre deux ou plusieurs moteurs. Marché nord-américain : les fonctions ETR assurent la protection 20 contre la surcharge du moteur en conformité avec NEC.

Description du choix:

Sélectionner *Inactif* si l'opérateur ne souhaite ni avertissement ni débrayage (stop d'urgence) en cas de surcharge du moteur. Sélectionner *Avertissement thermistance* si l'opérateur souhaite l'avertissement en cas de surchauffe de la thermistance raccordée et par conséquent du moteur. Sélectionner *Arrêt thermistance* si l'opérateur souhaite l'arrêt (ALARME) en cas de surchauffe de la thermistance raccordée et par conséquent du moteur.

Sélectionner *ETR Avertis 1-4*, si le message correspondant doit s'afficher lorsque le moteur, selon les calculs, est en surcharge. Sélectionner *ETR Arrêt 1-4* pour débrayer lorsque le moteur, selon les calculs, est en surcharge. Il est également possible de programmer le variateur de vitesse VLT pour qu'il délivre un signal d'avertissement via une des sorties digitales. Le signal étant délivré aussi bien en cas d'avertissement que d'arrêt (avertissement thermique).



129 Ventilateur externe du moteur (VENTIL EXT MOT)

Valeur:

- ★ Non (NON) [0]
- Oui (OUI) [1]

Fonction:

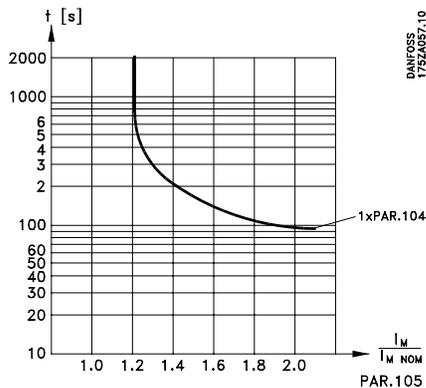
Ce paramètre permet d'indiquer au variateur de vitesse VLT si le moteur est équipé d'un ventilateur alimenté en externe et qu'il n'a donc pas besoin d'un déclassement à faibles vitesses.

Programmation

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

Description du choix:

Si l'option *Oui* [1] est sélectionnée, la courbe de la figure ci-dessous est adoptée lorsque la fréquence du moteur est inférieure. Si la fréquence du moteur est supérieure, le déclassement sera toujours effectué comme s'il n'y avait pas de ventilateur.



Description du choix:

Régler sur la valeur nécessaire pour débloquer le frein mécanique.

La mise en oeuvre de ce paramètre est conditionnée par le choix de l'option [3] ou [4] au paramètre 121, le réglage d'une temporisation du démarrage au paramètre 120 et la présence d'un signal de référence.

130 Fréquence de démarrage (FREQ. DEMARRAGE)

Valeur:

0,0 à 10,0 Hz ★ 0.0 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la fréquence de sortie à laquelle le moteur doit démarrer.

La fréquence de sortie se cale directement sur la valeur réglée. Ce paramètre peut servir dans le cadre de montées ou de descentes (moteurs à induit conique).

Description du choix:

Régler sur la fréquence de démarrage souhaitée. La mise en oeuvre de ce paramètre est conditionnée par le choix de l'option [3] ou [4] au paramètre 121, le réglage d'une temporisation du démarrage au paramètre 120 et la présence d'un signal de référence.

131 Tension de démarrage (TENS DEMARRAGE)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 103 ★ 0.0 Volt

Fonction:

Certains moteurs tels que ceux à induit conique demandent une tension ou une fréquence additionnelle au démarrage pour déconnecter le frein mécanique. Pour ce faire, utiliser les paramètres 130 et 131.

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

■ Références et Limites

200 Plage/sens fréquence de sortie

(FRQ.SORT.DIR/ROT)

Valeur:

- Uniquement sens horaire, 0 à 132 Hz (132 HZ SENS HORAIRE) [0]
- Deux sens, 0 à 132 Hz (132 HZ DEUX SENS) [1]
- Sens horaire, 0 à 1 000 Hz (1000 HZ SENS HORAIRE) [2]
- Deux sens, 0 à 1 000 Hz (1000 HZ DEUX SENS) [3]
- Uniquement sens antihoraire, 0 à 132 Hz (132 HZ SENS ANTIHORAIRE) [4]
- Uniquement sens antihoraire, 0 à 1000 Hz (1000 HZ SENS ANTIHORAIRE) [5]

Fonction:

Ce paramètre permet de se protéger contre une inversion intempestive. En outre, il est possible de sélectionner la fréquence de sortie maximale applicable, indépendamment des réglages effectués aux autres paramètres.



N.B. !

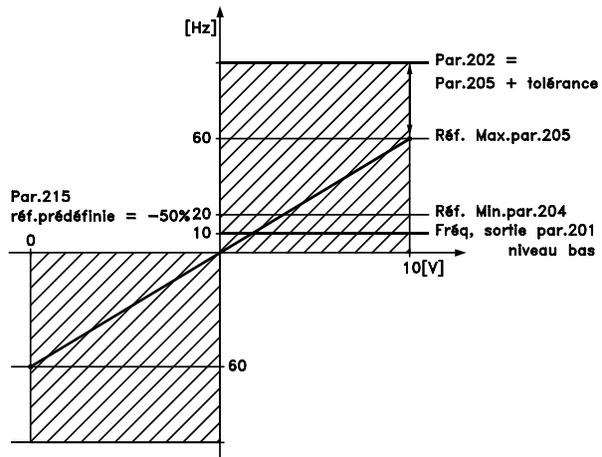
La fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT ne peut jamais être supérieure à 1/10ème de la fréquence de commutation.

Ce paramètre n'est pas utilisé en même temps que *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Sélectionner le sens et la fréquence de sortie souhaités.
 Noter que la fréquence de sortie est limitée à la plage $f_{MIN} - f_{MAX}$ si l'option *Uniquement sens horaire, 0 à 132 Hz* [0], *Sens horaire, 0 à 1 000 Hz* [2], *Sens antihoraire, 0 à 132 Hz* [4] ou *Sens antihoraire, 0 à 1 000 Hz* [5] est retenue.
 La fréquence de sortie est limitée à la plage $\pm f_{MAX}$ (la fréquence minimale n'a pas d'importance) si l'option *Deux sens, 0 à 132 Hz* [1] ou *Deux sens, 0 à 1 000 Hz* [3] est retenue.

Exemple :



DANFOSS
175ZA294.11

Paramètre 200 *Plage/sens fréquence de sortie* = Deux sens..

201 Fréquence de sortie, limite basse (F_{MIN})

(FRQ.SORT.LIM.BAS)

Valeur:

0,0 à f_{MAX} ★ 0.0 Hz

Fonction:

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

La fréquence minimale ne peut jamais être supérieure à la fréquence maximale f_{MAX} .
 Si l'option "Deux sens" a été sélectionnée au paramètre 200, la fréquence minimale n'a pas d'importance.

Description du choix:

Il est possible d'opter pour une valeur comprise entre 0,0 Hz et la fréquence maximale (f_{MAX}) sélectionnée au paramètre 202.

202 Fréquence de sortie, limite haute (F_{MAX})

(FRQ.SORT.LIM.HTE)

Valeur:

$f_{MIN} - 132/1000$ Hz (paramètre 200)★ Selon l'appareil.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la fréquence maximale correspondant à la vitesse maximale du fonctionnement du moteur. Le réglage d'usine est de 132 Hz pour les VLT 5001-5062, 380-500 V, et 5001-5027, 200-240 V. Pour les VLT 5075-5250, 380-500 V, et 5032-5052, 200-240 V, le réglage d'usine est de 66 Hz.

Programmation

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

Voir également le paramètre 205.



N.B. !

La fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT ne peut jamais être supérieure à 1/10ème de la fréquence de commutation.

Description du choix:

Il est possible d'opter pour une valeur comprise entre f_{MIN} et la valeur sélectionnée au paramètre 200.



N.B. !

Si la fréquence maximale du moteur est réglée sur une valeur supérieure à 500 Hz, le paramètre 446 doit être réglé sur type de modulation 60° AVM [0].

203 Référence et signal de retour, plage

(SIGNE REF.ET RET)

Valeur:

★ Min à Max (MIN A MAX) [0]
- Max à + Max (-MAX A +MAX) [1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner le signe des signaux de référence et de retour positif dans le 1er quadrant, positif ou négatif dans le 3ème quadrant. La limite minimale peut être une valeur négative sauf si *Commande de vitesse en boucle fermée a été choisie* (paramètre 100).

Il convient de sélectionner *Min à Max* [0] si *Commande de process en boucle fermée a été choisie* au paramètre 100.

Description du choix:

Sélectionner la plage souhaitée.

204 Référence minimale

(REF. MINIMALE)

Valeur:

-100.000,000 à Ref_{MAX} ★ 0.000
Dépend du paramètre 100.

Fonction:

La *référence minimale* est la valeur minimale que peut adopter la somme de toutes les références. Le par *Référence minimale n* est actif que si le par. 203 est réglé sur *Min à Max* [0], il est cependant toujours actif en *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Fonction uniquement activée quand le paramètre 203 est réglé sur *Min. à max.* [0].

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

Régler sur la valeur souhaitée.

L'unité suit la configuration sélectionnée au paramètre 100.

Commande de vitesse en boucle ouverte :	Hz
Commande de vitesse en boucle fermée :	rpm
Commande de couple en boucle ouverte :	Nm
Commande de couple, retour vitesse :	Nm
Commande de process en boucle fermée :	Unités de process (par. 416)

Caractéristique moteur spécial activée au paramètre 101 suit l'unité choisie au paramètre 100.

205 Référence maximale

(REF. MAXIMALE)

Valeur:

Ref_{MIN} à 100.000,000 ★ 50.000

Fonction:

La *référence maximale* est la valeur maximale que peut adopter la somme de toutes les références. Si la valeur boucle fermée a été choisie dans le paramètre 100, la référence maximale ne peut être réglée sur une valeur supérieure au retour maximum (paramètre 415).

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

L'unité suit la configuration sélectionnée au paramètre 100.

Commande de vitesse en boucle ouverte :	Hz
Commande de vitesse en boucle fermée :	rpm
Commande de couple en boucle ouverte :	Nm
Commande de couple, retour vitesse :	Nm
Commande de process en boucle fermée :	Unités de process (par. 416)

Caractéristique moteur spécial activée au paramètre 101 suit l'unité choisie au paramètre 100.

206 Type de rampe (TYPE DE RAMPE)

Valeur:

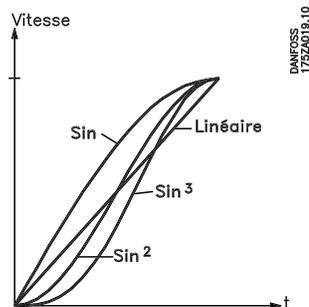
- ★ Linéaire (LINEAIRE) [0]
- Sinusoïdale (SINUSOIDALE FORME 1) [1]
- Sinus carré² (SINUSOIDALE FORME 2) [2]
- Sinus cube³ (SINUSOIDALE FORME 3) [3]

Fonction:

Ce paramètre propose 4 types de rampe.

Description du choix:

Sélectionner le type de rampe selon l'allure de la courbe d'accélération/décélération.



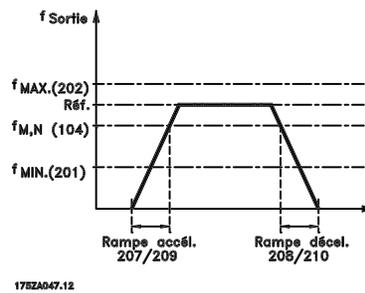
207 Temps de montée de la rampe 1 (RAMPE ACCEL. 1)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil

Fonction:

Le temps de montée de la rampe 1 correspond à la durée de l'accélération nécessaire pour passer de 0 Hz à la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$ (paramètre 104) ou au temps demandé pour atteindre la vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$ (si l'option *Commande de vitesse en boucle fermée* a été retenue au paramètre 100). Cette fonction suppose que le courant de sortie n'atteint pas la limite de couple réglée au paramètre 221.



Description du choix:

Programmer le temps de montée de rampe souhaité.

208 Temps de descente de la rampe 1 (RAMPE DECEL. 1)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil.

Fonction:

Le temps de descente de la rampe correspond à la durée de la décélération nécessaire pour passer de la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$ (paramètre 104) à 0 Hz ou à la vitesse nominale du moteur $n_{M,N}$, sous réserve que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur, ou quand le courant en fonctionnement générateur atteint la limite de couple réglée au paramètre 222.

Description du choix:

Programmer le temps de descente de rampe souhaité.

209 Temps de montée de la rampe 2 (RAMPE ACCEL. 2)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil.

Fonction:

Voir description au paramètre 207.

Description du choix:

Programmer le temps de montée de rampe souhaité. Le changement de la rampe 1 à la rampe

Programmation

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

2 se fait via un signal sur l'entrée digitale borne 16, 17, 29, 32 ou 33.

210 Temps de descente de la rampe 2

(RAMPE DECEL. 2)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil.

Fonction:

Voir description au paramètre 208.

Description du choix:

Programmer le temps de descente de rampe souhaité. Le changement de la rampe 1 à la rampe 2 se fait via un signal sur l'entrée digitale borne 16, 17, 29, 32 ou 33.

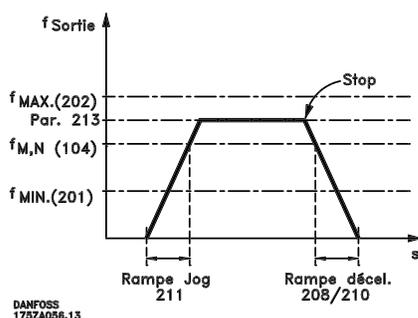
211 Temps de la rampe de jogging (RAMPE JOGGING)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil.

Fonction:

Le temps de la rampe de jogging est le temps d'accélération et de décélération de 0 Hz à la fréquence nominale du moteur $f_{M,N}$ (paramètre 104), sous réserve que le courant de sortie ne soit pas supérieur à la limite de couple (réglée au paramètre 221).



Le temps de la rampe de jogging est déclenché par l'application d'un signal dédié au niveau du panneau de commande, des entrées digitales ou via la liaison série.

Description du choix:

Régler le temps de rampe souhaité.

212 Temps de descente de la rampe, stop rapide

(RAMPE STOPIRAPID)

Valeur:

0,05 à 3600 s ★ Selon l'appareil.

Fonction:

Le temps de descente de la rampe correspond à la durée de la décélération nécessaire pour passer de la fréquence nominale du moteur à 0 Hz, sous réserve que le fonctionnement générateur du moteur n'occasionne pas de surtension dans l'onduleur, ou quand le courant en fonctionnement générateur atteint la limite de couple réglée au paramètre 222. L'arrêt rapide est activé à l'aide d'un signal sur l'entrée digitale, borne 27, ou via la liaison série.

Description du choix:

Programmer le temps de descente de rampe souhaité.

213 Fréquence de jogging (FREQ. JOGGING)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 202 ★ 10.0 Hz

Fonction:

La fréquence de jogging f_{JOG} correspond à la fréquence de sortie fixe du variateur de vitesse VLT quand la fonction "Jogging" est activée.

Description du choix:

Régler sur la fréquence souhaitée.

214 Type de référence

(TYPE REFERENCE)

Valeur:

★ Sum. (SOMME) [0]
Relative (RELATIVE) [1]
Externe/prédéfinie (EXTERNE/PRÉDÉFINIE) [2]

Fonction:

Il est possible de définir le mode de sommation des références prédéfinies et des autres références. Utiliser à cet effet, *Somme* ou *Relative*. La fonction *Externe/prédéfinie* permet de passer d'une référence externe à une référence prédéfinie.

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

Description du choix:

Sélectionner *Somme* [0] pour ajouter l'une des références prédéfinies (paramètres 215 à 218) exprimée en pourcentage de la plage de référence maximum

Sélectionner *Somme* [1] pour ajouter l'une des références prédéfinies (paramètres 215 à 218 exprimée en pourcentage de la plage de référence en vigueur.

De plus, il est possible d'utiliser le paramètre 308 afin de sélectionner l'addition des signaux tels que sur les bornes 54 et 60 à la somme des références actives.

Sélectionner *Externe/prédéfinie* [2] pour passer d'une référence externe à une référence prédéfinie via une borne 16, 17, 29, 32 ou 33 (paramètre 300, 301, 305, 306 or 307) . Les références prédéfinies représentent un pourcentage de la plage de références.

Les références externes correspondent à la somme des références analogiques, impulsionnelles et éventuellement les références de bus. Voir également les schémas correspondant à *l'Utilisation des références multiples* .



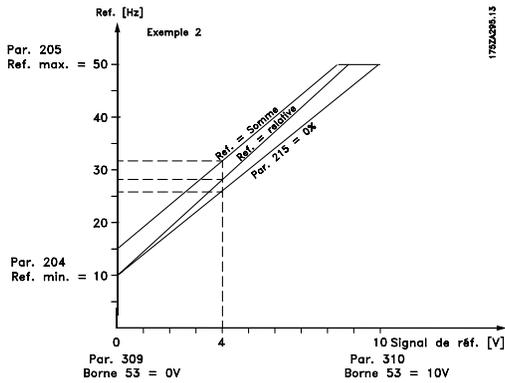
N.B. !

Si l'option *Somme* ou *Relative* est sélectionnée, l'une des références prédéfinies sera toujours active. Si l'opérateur souhaite que les références prédéfinies n'aient pas d'influence, les régler sur 0 % (comme le réglage d'usine).

L'exemple montre comment calculer la fréquence de sortie en cas d'utilisation *Références prédéfinies* avec *Somme* et *Relative* au paramètre 214. Paramètre 205 *Référence maximale* a été réglé à 50 Hz.

Par. 204 <i>Référence min.</i>	Aug- menta- tion [Hz]	Fréquence 4,0 à 200,0 V	Par. 215 <i>Référence prédéfinie</i>	Par. Référence 214 type = <i>Somme</i> [0]	Par. 214 type = <i>Relative</i> [1]
1) 0	5	20 Hz	15 %	Fréquence de sortie $00+20+7.5 = 27.5$ Hz	Fréquence de sortie $00+20+3 = 23,0$ Hz
2) 10	4	16 Hz	15 %	$10+16+6.0 = 32.0$ Hz	$10+16+2.4 = 28.4$ Hz
3) 20	3	12 Hz	15 %	$20+12+4,5 = 36,5$ Hz	$20+12+1.8 = 33.8$ Hz
4) 30	2	8 Hz	15 %	$30+8+3,0 = 41,0$ Hz	$30+8+1,2 = 39,2$ Hz
5) 40	1	4 Hz	15 %	$40+4+1.5 = 45.5$ Hz	$40+4+0,6 = 44,6$ Hz

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



215 Référence prédéfinie 1 (REF. DIGITALE 1)

216 Référence prédéfinie 2 (REF. DIGITALE 2)

217 Référence prédéfinie 3 (REF. DIGITALE 3)

218 Référence prédéfinie 4 (REF. DIGITALE 4)

Valeur:

-100.00 % - +100.00 % ★ 0.00%
de la plage de références/référence externe

Fonction:

Les paramètres 215 à 218 permettent de programmer (prédéfinir) quatre références. La référence prédéfinie est exprimée en pourcentage de la plage de référence MAX) ou comme le pourcentage d'autres références externes selon l'option retenue au paramètre 214. Dans le cas où Réf. MIN 0 a été programmée, la référence prédéfinie en tant que pourcentage sera calculée sur la base de la différence entre RéfMAX et RéfMIN , à la suite de quoi la valeur est additionnée à RéfMIN .

Description du choix:

Régler la ou les références fixes parmi lesquelles on souhaite pouvoir choisir.

Afin d'utiliser les références fixes, il est nécessaire d'avoir sélectionné Réf. prédéfinie active sur les bornes 16, 17, 29, 32 ou 33.

Il est possible de procéder à la sélection de références fixes en activant les bornes 16, 17, 29, 32 ou 33 - voir le tableau ci-dessous.

(Bornes 17/29/33). Sélection référence digitale msb
(Bornes 16/29/32). Sélection référence digitale lsb

0	0	Réf. prédéfinie 1
0	1	Réf. prédéfinie 2
1	0	Réf. prédéfinie 3
1	1	Réf. prédéfinie 4

Voir éventuellement le schéma correspondant à *Utilisation des références multiples*.

219 Rattrapage/ralentissement (RATRAP/RALENTISS)

Valeur:

0,00 à 100% de la référence actuelle ★ 0.00%

Fonction:

Ce paramètre permet d'entrer un pourcentage (relatif) qui est ajouté ou retranché du signal de la référence prédéfinie.

Description du choix:

Si *Rattrapage* a été sélectionné par l'intermédiaire d'une des bornes 16, 29 ou 32 (paramètres 300, 305 et 306), le pourcentage (relatif) choisi au paramètre 219 est ajouté à la référence totale. Si *Ralentissement* a été sélectionné par l'intermédiaire d'une des bornes 17, 29 ou 33 (paramètres 301, 305 et 307), le pourcentage (relatif) choisi au paramètre 219 est retranché de la référence totale.

221 Limite de couple pour le mode moteur (LIMIT COUPL MOTEUR)

Valeur:

0.0 % - xxx.x % of T_{M,N} ★ 160 % de T_{M,N}

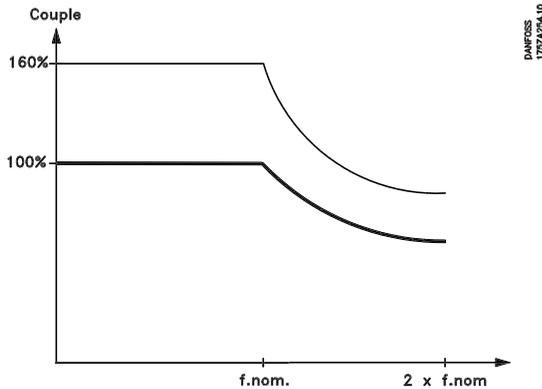
Fonction:

Cette fonction est importante pour toutes les configurations d'application ; la commande de vitesse, de processus et de couple.

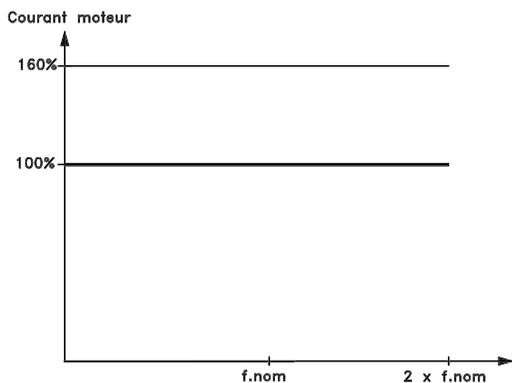
Ce paramètre permet de sélectionner le couple limite de fonctionnement du moteur. Le limiteur de

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

couple est actif dans la plage de fréquence jusqu'à la fréquence nominale du moteur (paramètre 104). Dans la plage synchrone extrême, la fréquence est supérieure à la fréquence nominale du moteur ; cette fonction agit comme limiteur de couple. Voir la procédure ci-dessous.



DANFOSS
175A254,10



DANFOSS
175A254,10

Description du choix:

Voir le paramètre 409 pour de plus amples détails.

Afin de protéger le moteur en l'empêchant d'atteindre le couple de décrochage, le réglage d'usine est de 1,6 fois le couple nominal du moteur (valeur calculée).

En cas d'utilisation d'un moteur synchrone, la limite de couple doit être augmentée par rapport au réglage d'usine.

En cas de changement du réglage des paramètres 101 à 106, les paramètres 221/222 ne changent pas automatiquement au réglage d'usine.

222 La limite de couple pour le gain différentiel (LIMIT COUPL GAIN DIFF)

Valeur:

0.0 % - xxx.x % of $T_{M,N}$ ★ 160 %
Le couple max. dépend de l'unité et de la taille de moteur sélectionné.

Fonction:

Cette fonction est importante pour toutes les configurations d'application ; la commande de vitesse, de processus et de couple.

Il est possible de fixer une limite au gain différentiel. Le limiteur de couple est actif dans la plage de fréquence jusqu'à la fréquence nominale du moteur (paramètre 104).

Dans la plage synchrone extrême, dans laquelle la fréquence est supérieure à la fréquence nominale du moteur, cette fonction agit comme limiteur de courant.

Voir Fig. pour le paramètre 221 ainsi que le paramètre 409 pour de plus amples détails.

Description du choix:

En cas de sélection de *Frein de résistance* [1] au paramètre 400, la limite de couple change de 1,6 fois le couple nominal du moteur.

223 Avertissement : courant bas

(AVERT I. BAS)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 224 ★ 0.0 A

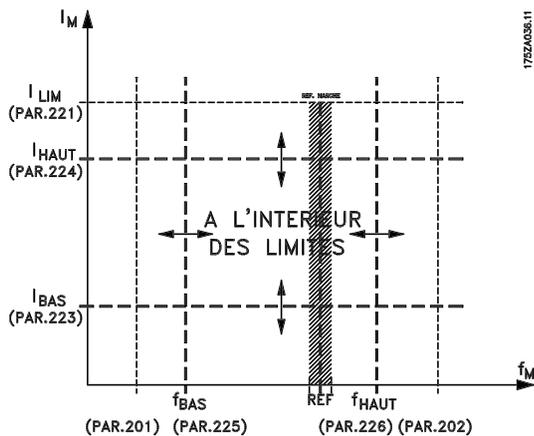
Fonction:

L'écran affiche "COURANT BAS" si le courant du moteur est inférieur à la limite IBAS programmée sous ce paramètre.

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326).

Description du choix:

Il convient de programmer la limite inférieure I_{BAS} du signal (courant du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse.



224 Avertissement : courant haut (AVERT I HAUT)

Valeur:

La valeur réglée au paramètre 223 à $I_{VLT,MAX}$ ★ $I_{VLT,MAX}$

Fonction:

L'écran affiche "COURANT HAUT" si le courant du moteur dépasse la limite I_{HAUT} programmée sous ce paramètre.

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326).

Description du choix:

Il convient de programmer la limite supérieure I_{HAUT} , du signal (courant du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse. Voir figure, paramètre 223.

225 Avertissement : fréquence basse (AVERT FREQ BAS)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 226 ★ 0.0 Hz

Fonction:

L'écran affiche "FREQUENCE BASSE" si la fréquence du moteur est inférieure à la limite f_{BAS} , programmée sous ce paramètre.

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326).

Description du choix:

Il convient de programmer la limite inférieure f_{BAS} , du signal (fréquence du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse. Voir figure, paramètre 223.

226 Avertissement : fréquence haute (AVERT FREQ HAUT)

Valeur:

La valeur réglée au par. 225 à celle réglée au par. 202 ★ 132.0 Hz

Fonction:

L'écran affiche "FREQUENCE HAUTE" si la fréquence du moteur dépasse la limite f_{HAUT} , programmée sous ce paramètre.

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326).

Description du choix:

Il convient de programmer la limite supérieure f_{HAUT} , du signal (fréquence du moteur) dans la plage de fonctionnement normal du variateur de vitesse. Voir figure, paramètre 223.

227 Avertissement : signal de retour (FB) bas (AVERT RET BAS)

Valeur:

100 000,000 à la valeur réglée au paramètre 228 ★ -4000.000

Fonction:

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326) si le signal de retour appliqué est inférieur à la valeur définie pour ce paramètre.

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

228 Avertissement : signal de retour (FB) haut (AVERT RET HAUT)

Valeur:

Valeur du paramètre 227 à 100 000,000 ★ 4000.000

Fonction:

Il est possible de programmer les sorties pour obtenir un signal d'état à la borne 42 ou 45, ainsi qu'au

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

niveau de la sortie de relais 01 ou 04 (paramètres 319, 321, 323 et 326) si le signal de retour appliqué est supérieur à la valeur définie pour ce paramètre.

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

229 Largeur de bande de bipasse de fréquence (BANDE BYPASS FR.)

Valeur:

0 (INACTIF) à 100% ★ 0 (OFF) %

Fonction:

Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance mécaniques.

Les paramètres 230 à 233 permettent de programmer les fréquences de sortie à éviter (bipasse de fréquence). Le paramètre 229 permet de définir la largeur de bande de ces bipses de fréquence. La fonction bipasse de fréquence n'est pas active si le par. 002 est réglé sur *Commande locale* et le par. 013 sur *Commande locale en boucle ouverte* ou *Commande locale digitale en boucle ouverte*.

Description du choix:

La largeur de bande de bipasse est réglée en tant que pourcentage de la fréquence de bipasse sélectionnée dans les paramètres 230 à 233.

La largeur de bande de bipasse indique la variation maximale de la fréquence de bipasse.

Exemple: une fréquence de bipasse de 100 Hz et une largeur de bande de bipasse de 1% sont sélectionnées. Dans ce cas, la fréquence de bipasse peut varier entre 99,5 Hz et 100,5 Hz, c'est-à-dire 1% de 100 Hz.

230 Bipasse de fréquence 1 (FREQ. BYPASS 1)

231 Bipasse de fréquence 2 (FREQ. BYPASS 2)

232 Bipasse de fréquence 3 (FREQ. BYPASS 3)

233 Bipasse de fréquence 4 (FREQ. BYPASS 4)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 200 ★ 0.0 Hz

Fonction:

Certains systèmes imposent de ne pas utiliser certaines fréquences de sortie afin d'éviter des problèmes de résonance mécaniques.

Description du choix:

Entrer les fréquences à éviter.

Se reporter également au paramètre 229.

234 Surveillance des phases moteur

(SURV. PHASE MOT)

Valeur:

★ Activée (ACTIVE) [0]
Désactivée (INACTIVE) [1]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la surveillance des phases moteur.

Description du choix:

En sélectionnant *Activée* le variateur de vitesse réagit en cas d'absence d'une phase moteur avec pour résultat l'alarme 30, 31 ou 32.

En sélectionnant *Désactivée*, **aucune** alarme n'est émise en cas d'absence d'une phase moteur. Le moteur peut être endommagé et/ou surchauffer s'il fonctionne sur seulement deux phases. Par conséquent, il est recommandé de maintenir ACTIVÉE la fonction surveillance des phases moteur.

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

■ Entrées et sorties

Entrées digitales	borne n°	16	17	18	19	27	29	32	33
	paramètre	300	301	302	303	304	305	306	307
Valeur :									
Inactive	(INACTIVE)	[0]	[0]	[0]	[0]		[0]	[0]	[0]
Reset	(RESET)	[1]*	[1]				[1]	[1]	[1]
Lâchage moteur (contact NF)	(LACHAGE.MOTEUR)					[0]*			
Reset et lâchage moteur (contact NF)	(RAZ + LACHAGE.MOTEUR)					[1]			
Stop rapide (contact NF)	(ARRET RAPIDE.N.FERMÉ)					[2]			
Freinage par injection de CC	(FREIN INJECTION ICC)					[3]			
Stop (contact NF)	(ARRET N(FERMÉ)	[2]	[2]			[4]	[2]	[2]	[2]
Démarrage	(MARCHE)			[1]*					
Impulsion de démarrage	(MARCHE PAR PULSE)		[2]						
Inversion	(INVERSION SENS)				[1]*				
Démarrage avec inversion	(DEMARRAGE + INVERSIO)				[2]				
Uniquement démarrage sens horaire	(MARCHE/HORAIRE)	[3]		[3]			[3]	[3]	
Uniquement démarrage sens anti-horaire	(MARCHE/ANTIHOAIRE)		[3]		[3]		[4]		[3]
Jogging	(JOGGING)	[4]	[4]				[5]*	[4]	[4]
Sélection référence digitale ou externe	(SELECTION.REF .1/0)	[5]	[5]				[5]	[5]	[5]
Sélection référence digitale, bit de plus faible poids (lsb)	(SELECT.REF .DIGIT.LSB)	[5]					[7]	[6]	
Sélection référence digitale, bit de plus fort poids (msb)	(SELECT.REF .DIGIT.MSB)		[6]				[8]		[6]
Gel référence	(GEL REFERENCE)	[7]	[7]*				[9]	[7]	[7]
Gel sortie	(GEL SORTIE)	[8]	[8]				[10]	[8]	[8]
Accélération (plus vite)	(PLUS VITE)	[9]					[11]	[9]	
Décélération (moins vite)	(MOINS VITE)		[9]				[12]		[9]
Sélection du process, bit de plus faible poids (lsb)	(SELECT.PROCESS. LSB)	[10]					[13]	[10]	
Sélection du process, bit de plus fort poids (msb)	(SELECT.PROCESS. MSB)		[10]				[14]		[10]
Sélection du process, bit de plus fort poids ou accélération (plus vite)	(PROCESS.MSB/+VITE)							[11]*	
Sélection du process, bit de plus faible poids ou décélération (moins vite)	(PROCESS. LSB/-VITE)								[11]
Rattrapage	(RATTRAPAGE)	[11]					[15]	[12]	
Ralentissement	(RALENTISSEMENT)		[11]				[16]		[12]
Rampe 2	(RAMPE 2)	[12]	[12]				[17]	[13]	[13]
Panne secteur (contact NF)	(defaut secteur)	[13]	[13]				[18]	[14]	[14]
Référence impulsions	(REF .IMPULSIONS)		[23]				[28] ¹		
Retour impulsions	(RETOUR.IMPULSIONS)								[24]
Entrée retour codeur, 2A	(RET.CODEUR.CANAL 2A)								[25]
Entrée retour codeur, 2B	(RET.CODEUR.CANAL 2B)							[24]	

1) En choisissant cette fonction pour la borne 29, la même fonction pour la borne 17 ne sera pas valable, qu'elle ait été réglée ou non sur actif.

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

300 Borne 16,

((ENTREE DIGITALE) 16)

Fonction:

Pour ce paramètre et les paramètres suivants, il est possible de choisir entre les différentes fonctions liées aux entrées aux bornes 16-33.

Les options de fonction sont indiquées dans le tableau page 111. La fréquence maximale pour les bornes 16, 17, 18 et 19 est de 5 kHz. La fréquence maximale pour les bornes 29, 32 et 33 est de 65 kHz.

Description du choix:

Sélectionner **Inactive** si le variateur de vitesse ne doit pas réagir aux signaux appliqués à la borne.

Réinitialiser met à zéro le variateur de vitesse après un signal d'alarme ; toutefois, il n'est pas possible de remettre à zéro l'ensemble des alarmes.

Le fonctionnement inverse en roue libre jusqu'au stop est utilisé pour permettre au variateur de vitesse de lâcher le moteur pour qu'il fonctionne en roue libre jusqu'au stop. Le niveau logique "0" se traduit par un fonctionnement en roue libre jusqu'au stop.

Réinitialiser et fonctionnement inverse en roue libre jusqu'au stop, est utilisé pour activer le fonctionnement en roue libre jusqu'au stop au même instant que Réinitialiser. Le niveau logique "0" se traduit par un fonctionnement en roue libre jusqu'au stop.

Stop rapide inverse est utilisé pour arrêter le moteur conformément à la rampe de stop rapide (réglée au paramètre 212). Le niveau logique "0" se traduit par un stop rapide.

Sélectionner **Freinage par injection de CC (contact NF)** pour stopper le moteur en lui appliquant une tension continue durant un laps de temps donné, voir paramètres 125, -127.

Noter que cette fonction n'est activée que si les paramètres 126 et 127 adoptent une valeur différente de 0. Le niveau logique "0" se traduit par un freinage par injection de courant continu.

Stop inverse est activé en interrompant la tension à la borne. Ce qui signifie que dans le cas où la borne n'a aucune tension, le moteur ne peut fonctionner. Le stop est effectué conformément à la rampe sélectionnée (paramètres 207/208/209/210).



Aucun des ordres d'arrêt susmentionnés ne doit être utilisé pour mettre hors circuit dans le cadre d'une réparation. Au lieu de cela, couper l'alimentation secteur.

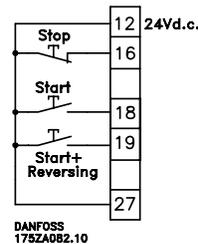


N.B. !

Il est important de noter que lorsque le variateur de vitesse est à la limite de courant et qu'il a reçu un ordre d'arrêt, il s'arrêtera uniquement la borne 42, 45, 01 ou 04 a été raccordée à la borne 27. Il est nécessaire, à la borne 42, 45, 01 ou 04, de sélectionner les données *Limite de courant* et stop [27].

Sélectionner **Démarrage** pour obtenir un ordre de marche/arrêt (commande de fonctionnement groupe 2). Niveau logique "1" = start, niveau logique "0" = stop.

002



Impulsion de démarrage : si une impulsion d'au moins 3 ms est appliquée, le variateur de vitesse va démarrer le moteur sous réserve qu'aucun ordre de stop n'ait été donné (commande de fonctionnement groupe 2). Le moteur s'arrête dans le cas où Stop inverse est brièvement activé.

Sélectionner **Inversion** pour modifier le sens de rotation de l'arbre du moteur. Le niveau logique "0" n'entraîne pas d'inversion. Le niveau logique "1" se traduit par une inversion. Le signal d'inversion n'affecte que le sens de rotation, il n'active pas le démarrage.

L'inversion suppose la sélection de *Deux directions* au paramètre 200.

Non activé en cas de sélection de *Commande de process en boucle fermée* ou *Commande de couple, retour de vitesse*.

Sélectionner **Démarrage avec inversion** pour activer marche/arrêt (commande de fonctionnement groupe 2) et inversion avec le même signal. Aucun signal n'est possible à la borne 18 dans le même temps. Agit comme une inversion d'impulsion de

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

démarrage, sous réserve qu'une impulsion de démarrage ait été sélectionnée pour la borne 18. L'inversion est inactive en *Commande de process en boucle fermée*.

Sélectionner **Démarrage sens aiguilles d'une montre** pour obtenir qu'au démarrage l'arbre du moteur ne tourne que dans le sens des aiguilles d'une montre.

Utilisation déconseillée en *Commande de process en boucle fermée*.

Sélectionner **Démarrage sens inverse** pour obtenir qu'au démarrage l'arbre du moteur ne tourne que dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. Utilisation déconseillée en *Commande de process en boucle fermée*.

Sélectionner Discontinuité pour passer de la fréquence de sortie à la fréquence de discontinuité réglée au paramètre 213. Il est possible de régler le temps à la rampe au paramètre 211. Discontinuité est inactive dans le cas où un ordre de stop a été émis (démarrage-inactif). Discontinuité annule le stop (ordre de fonctionnement, groupe 2).

Référence digitale active permet de changer entre la référence à distance et la référence prédéfinie. Il va de soi que *Externe/prédéfini* [2] a été sélectionné au paramètre 214. Niveau logique '0' = références externes actives; niveau logique '1' = une des quatre références prédéfinies est activée conformément au tableau ci-dessous.

Sélection de référence pré-définie, bit de plus faible poids, LSB et référence pré-définie, bit de plus fort poids, MSB permettent de choisir l'une des quatre références prédéfinies, voir tableau ci-dessous :

	Sélection référence digitale msb	Sélection référence digitale lsb
Réf. prédéfinie 1	0	0
Réf. prédéfinie 2	0	1
Réf. prédéfinie 3	1	0
Réf. prédéfinie 4	1	1

Sélectionner **Gel référence** pour geler la référence instantanée. La référence gelée représente, maintenant, le point activé/la condition afin que *Accélération* et *Décélération* puissent être utilisées. En cas d'utilisation de l'accélération/décélération, le changement de vitesse suit toujours la rampe 2 (paramètres 209/210) dans la plage 0 - Réf_{MAX}.

Sélectionner **Gel sortie** pour geler la fréquence instantanée du moteur (en Hz). La fréquence gelée de sortie représente, maintenant, le point activé/condition afin que *Accélération* et *Décélération* puissent être utilisées.

En cas d'utilisation de l'accélération/décélération, le changement de vitesse suit toujours la rampe 2 (paramètres 209/210) dans la plage 0 - f_{M,N}.



N.B. !

Dans le cas où *Gel sortie* est activé, le variateur de vitesse ne peut pas être arrêté via les bornes 18 et 19, mais uniquement via la borne 27 (à programmer pour *Fonctionnement en roue libre jusqu'au stop, inverse* [0] ou *Réinitialisation et fonctionnement en roue libre jusqu'au stop, inverse* [1]).

Après **Gel sortie**, les intégrateurs PID sont remis à zéro.

Sélectionner **Accélération** et *Décélération* pour un contrôle digital de la variation de vitesse. Cette fonction n'est active qu'à condition d'avoir sélectionné *Gel référence* ou *Gel sortie*. Tant qu'il y a un niveau logique `1` sur la borne sélectionnée pour l'accélération, la référence ou la fréquence de sortie augmentera. Suivre la rampe 2 (paramètre 209) dans la plage 0 - f_{MIN}.

Tant qu'il y a un niveau logique `1` sur la borne sélectionnée pour la décélération, la référence ou la fréquence de sortie sera réduite. Suivre la rampe 2 (paramètre 210) dans la plage 0 - f_{MIN}. Une impulsion (niveau logique "1" au niveau haut durant 3 ms au minimum et temps de repos de 3 ms au minimum) entraîne une variation de vitesse de 0,1% (référence) ou de 0,1 Hz (fréquence de sortie).

Exemple :

	Borne	Référence prédéfinie
	(16)	(17)
Aucune modif. de vitesse	0	0
Décélération	0	1
Accélération	1	0
Décélération	1	1

Il est possible de modifier *Gel référence* même si le variateur de vitesse s'est arrêté. En cas de perte de niveau du secteur, la référence gelée sera reconstituée.

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

Sélection de processus, Isb et Sélection de processus, msb permet de choisir une des quatre initialisations; toutefois, cela suppose que le paramètre 004 a été réglé à *Multi processus* .

Sélection de processus, msb/Accélération et Sélection de processus, Isb/SDécélérer - en même temps que l'utilisation de *Gel référence* ou *Gel sortie* - permet une variation de la vitesse.

La sélection de processus s'effectue conformément au tableau de vérification ci-dessous :

	Sélection de processus		Référence Gel
	(32)msb	(33)Isb	Sortie Gel.
Setup 1	0	0	0
Process 2	0	1	0
Process 3	1	0	0
Process 4	1	1	0
Aucune modif. de vitesse	0	0	1
Décélération	0	1	1
Accélération	1	0	1
Décélération	1	1	1
Décélération			

Sélectionner **Rattrapage/ralentissement** pour élever ou abaisser la valeur de référence conformément au pourcentage programmé au paramètre 219 *Rattrapage/ralentissement* .

	Ralentissement	Rattrapage
Vitesse stable	0	0
Réduire de _%	1	0
Augmenter de _%	0	1
Réduire de _%	1	1

Sélectionner **Rampe 2** pour passer de la rampe 1 (paramètres 207 et 208) à la rampe 2 (paramètres 209 et 210). Le niveau logique "0" correspond à la rampe 1, le niveau logique "1" à la rampe 2.

Sélectionner Interruption de secteur inversée dans le cas où le paramètre 407 *Interruption de secteur* et/ou le paramètre 408 *Décharge rapide* doivent être activés. Interruption de secteur inversée est activé en situation logique `0`.

Voir aussi Défaillance secteur/arrêt rapide à la page 66, si exigé.



N.B. !

Le variateur de vitesse peut être entièrement endommagé en répétant la fonction Arrêt rapide sur l'entrée numérique lorsque la tension du réseau raccordée au système.

Sélectionner Référence d'impulsion dans le cas où une série d'impulsions (fréquence) de 0 Hz est utilisée, correspondant à Réf_{MIN} , paramètre 204. La fréquence est réglée au paramètre 327, correspondant à Réf_{MAX} .

Sélectionner **Retour impulsions** si le signal de retour est une série d'impulsions (fréquence).

Sélectionner Retour encodeur, entrée A, dans le cas où le retour de l'encodeur est à utiliser après avoir opté pour Contrôle de vitesse en boucle fermée ou Commande de couple, retour de vitesse au paramètre 100. Initialiser Impulsion/rpm au paramètre 329.

Sélectionner Retour encodeur, entrée B, dans le cas où le retour de l'encodeur est à utiliser avec une impulsion de 90° pour enregistrer le sens de rotation.

301 Borne 17, entrée

(ENTREE DIGIT 17)

Valeur:

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 17. Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

La fréquence maximale pour la borne 17 est de 5 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

302 Borne 18 démarrage, entrée

(ENTREE DIGIT 18)

Valeur:

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 18. Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

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

La fréquence maximale pour la borne 18 est de 5 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

303 Borne 19, entrée**(ENTREE DIGIT 19)****Valeur:**

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 19. Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

La fréquence maximale pour la borne 19 est de 5 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

304 Borne 27, entrée**(ENTREE DIGIT 27)****Valeur:**

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 27. Les possibilités de fonction sont montrées dans le tableau, page 102.

La fréquence maximale pour la borne 27 est de 5 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

305 Borne 29, entrée**(ENTREE DIGIT 29)****Valeur:**

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 29.

Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

La fréquence maximale pour la borne 29 est de 65 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

306 Borne 32, entrée**(ENTREE DIGIT 32)****Valeur:**

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 32. Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

La fréquence maximale pour la borne 32 est de 65 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

307 Borne 33, entrée**(ENTREE DIGIT 33)****Valeur:**

Voir paramètre 300.

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions susceptibles d'être affectées à la borne 33. Ces fonctions sont reprises dans le synoptique de la page 102.

La fréquence maximale pour la borne 33 est de 65 kHz.

Description du choix:

Voir paramètre 300.

entrée analogique	n°	(Tension) 53	(Tension) 54	(courant) 60
	Paramètre	308	311	314
Valeur :				
Désactivé	(INACTIVE)	[0]	[0] ★	[0]
Référence	(REFERENCE %)	[1] ★	[1]	[1] ★
Signal de retour	(RETOUR)	[2]		[2]
COUPLE [%]	(CTRL LIM COUPLE)	[3]	[2]	[3]
Therminstance	ENTREE THERMISTANCE	[4]	[3]	
REFERENCE [%]	(REFERENCE %)		[4]	[4]
FRQ.SORT .LIM.HTE	FRQ.SORT .LIM.HTE		[5]	

Fonction:

Ce paramètre permet de choisir l'option souhaitée à la borne 53.

La mise à l'échelle du signal d'entrée s'effectue aux paramètres 309 et 310.

Description du choix:

Désactivé Sélectionner cette option si le variateur de vitesse ne doit pas réagir aux signaux appliqués à la borne.

Référence Sélectionner cette option pour permettre le changement de référence au moyen d'un signal de référence.

Dans le cas où d'autres entrées sont appliquées, elles sont additionnées en tenant compte de leurs signaux.

Signal de retour [Unité] Sélectionner cette option en cas d'utilisation de commande en boucle fermée avec un signal analogique.

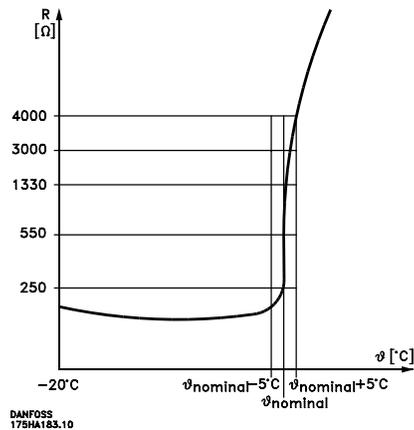
LIMITE COUPLE Sélectionner cette option dans le cas où la valeur de couple réglée au paramètre 221 doit être modifiée au moyen d'un signal analogique. (REF.DIGIT.ACTIVE) Sélectionner cette option dans le cas où une thermorésistance intégrée au moteur doit permettre l'arrêt du variateur de vitesse en cas de surchauffe du moteur. La valeur de déclenchement est de 3 kohm.



N.B. !

Dans le cas où la température du moteur est utilisée à travers une thermorésistance via le variateur de vitesse, il est à noter ce qui suit

En cas de courts-circuits entre le bobinage et la thermorésistance, non conforme à PELV. Pour une conformité avec PELV, la thermorésistance doit être utilisée de manière externe.



Si le moteur est équipé d'un thermocontact KLIXON, celui-ci peut être raccordé à l'entrée. En cas de fonctionnement de moteurs montés en parallèle, il est possible de raccorder en série les thermistances/thermocontacts (résistance totale inférieure à 3 kohm). Au paramètre 128 *Protection thermique du moteur*, sélectionner *Avertissement thermistance* [1] ou *Arrêt thermistance* [2.]

Sélectionner Référence relative dans le cas où un réglage relatif de la somme de référence est exigé. Cette fonction est uniquement active si *Relative* a été sélectionnée (paramètre 214). La fréquence relative à la borne 54/60 représente un pourcentage de la plage entière du terminal en question. Ce pourcentage sera additionné à la somme des autres références. Dans le cas où plusieurs références relatives ont été sélectionnées (références prédéfinies 215-218, 311 et 314), celles-ci seront additionnées en premier, ensuite, cette somme sera additionnée à la somme des références actives.



N.B. !

En cas de sélection du signal *Référence* ou *Retour* sur plus d'une borne, des signes seront ajoutés à ces signaux.

Fréquence de couple max. . Cela est uniquement utilisé dans *Commande de couple en boucle ouverte*

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

(paramètre 100) pour limiter la fréquence de sortie. Sélectionné dans le cas où la fréquence sortie max. doit être contrôlée par un signal d'entrée analogique. La plage de fréquences va de *Fréquence de sortie, limite basse* (paramètre 201) à *Fréquence de sortie, limite haute* (paramètre 202).

309 Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 53)

Valeur:

0,0 à 10,0 V ★ 0,0 V

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 204

Description du choix:

Régler sur la tension souhaitée. Voir également la section correspondant à *Utilisation des références* .

310 Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLEMAX 53 AI.)

Valeur:

0,0 à 10,0 V ★ 10,0 V

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 205

Description du choix:

Régler sur la tension souhaitée. Voir également la section correspondant à *Utilisation des références* .

311 Borne 54, entrée analogique, tension (ENTREE ANA. 54)

Valeur:

Voir description au paramètre 308.
Inactive

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions possibles pour l'entrée, borne 54. La mise à l'échelle du signal d'entrée s'effectue aux paramètres 312 et 313.

Description du choix:

Voir description au paramètre 308.

312 Borne 54, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 54 AI)

Valeur:

0,0 à 10,0 V ★ 0,0 V

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 204

Description du choix:

Régler sur la tension souhaitée. Voir également la section correspondant à *Utilisation des références* .

313 Borne 54, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLEMAX 54 AI.)

Valeur:

0,0 à 10,0 V ★ 10,0 V

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 205

Description du choix:

Régler sur la tension souhaitée. Voir éventuellement le schéma correspondant à *Utilisation des références* .

314 Borne 60, entrée analogique, courant (ENTREE ANA. 60)

Valeur:

Voir description au paramètre 308.
Référence

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une des fonctions possibles pour l'entrée, borne 60. La mise à l'échelle du signal d'entrée s'effectue aux paramètres 315 et 316.

Description du choix:

Voir description au paramètre 308.

315 Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min. (ECHELLE MIN. 60)

Valeur:

0,0-20,0 mA ★ 0,0 mA

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 204.

En cas d'utilisation de la fonction du paramètre 317, la valeur doit être réglée à >2 mA.

Description du choix:

Régler sur le courant souhaité.

Voir éventuellement le schéma correspondant à *Utilisation des références*.

316 Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max. (ECHELLE MAX.60)

Valeur:

0,0 à 20,0 mA ★ 20,0 mA

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 205.

Description du choix:

Régler sur le courant souhaité.

Voir éventuellement le schéma correspondant à *Utilisation des références*.

317 Temporisation (TEMPORISATION/60)

Valeur:

0 à 99 s ★ 10 s

Fonction:

La fonction sélectionnée au paramètre 318 est activée si la valeur du signal de référence appliqué à

l'entrée, borne 60, reste inférieure à 50 % de la valeur réglée au paramètre 315 durant un laps de temps supérieur à celui défini au paramètre 317.

Description du choix:

Régler sur la durée souhaitée.

318 Fonction à l'issue de la temporisation (FONCTION/TEMPO60)

Valeur:

- ★ Désactivé (INACTIF) [0]
- Gel de la fréquence de sortie (GEL FREQUENCE SORTIE) [1]
- Stop (ARRET) [2]
- Jogging (JOGGING) [3]
- Vitesse max. (VITESSE MAXIMUM) [4]
- Stop et débrayage (ARRET . AVEC. ALARME) [5]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la fonction à activer si le signal d'entrée sur la borne 60 devient inférieur à 2 mA, à condition que le paramètre 315 soit réglé sur une valeur supérieure à 2 mA, et la temporisation réglée (paramètre 317) soit dépassée.

Si plusieurs fonctions à l'issue de la temporisation se présentent en même temps, le variateur de vitesse VLT accorde la priorité suivante à la fonction à l'issue de la temporisation :

1. Paramètre 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*
2. Paramètre 346 *Fonction à l'issue de la temporisation de perte du codeur*
3. Paramètre 514 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus*

Description du choix:

La fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT peut :

- être gelée sur la valeur instantanée,
- passer à l'arrêt,
- passer à la fréquence de jogging,
- passer à la fréquence maximale,
- passer à l'arrêt suivi d'une alarme

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

Sorties	N° de borne	42	45	01 (relais)	04 (relais)
	Paramètres	319	321	323	326
Valeur :					
Inactive	(INACTIVE)	[0]	[0]	[0]	[0]
Commande prête	(COMMANDE PRETE)	[1]	[1]	[1]	[1]
Variateur prêt	(VARIATEUR PRET)	[2]	[2]	[2]	[2]
Prêt - Commande à distance	(VLT PRET A DISTANCE)	[3]	[3]	[3]	[3] ★
Validation, pas d'avertissement	(PRET PAS DAVERT)	[4]	[4]	[4]	[4]
Fonctionnement	(MOTEUR TOURNE)	[5]	[5]	[5]	[5]
Fonctionnement, pas d'avertissement	(TOURNE/SANS AVERTISS)	[6]	[6]	[6]	[6]
Fonctionnement dans la plage prescrite sans avertissement	(F DANS GAM/PAS AVERT)	[7]	[7]	[7]	[7]
Fonctionnement conforme à la référence sans avertissement()	(F SUR REF/PAS AVERT)	[8]	[8]	[8]	[8]
Alarme	(ALARM)	[9]	[9]	[9]	[9]
Alarme ou avertissement	(ALARM OU AVERTISS)	[10]	[10]	[10]	[10]
Limite de couple	(LIMITE DE COUPLE)	[11]	[11]	[11]	[11]
Hors de la plage de courant prescrite	(HORS GAMME COURANT)	[12]	[12]	[12]	[12]
Supérieur à l bas	(SUP.A.COURANT BAS)	[13]	[13]	[13]	[13]
Inférieur à l haut	(INF.A.COURANT HAUT)	[14]	[14]	[14]	[14]
Hors de la plage de fréquence prescrite	(HORS GAMME FREQUENC)	[15]	[15]	[15]	[15]
Supérieur à f bas	(SUP.A.FREQUENCE BAS)	[16]	[16]	[16]	[16]
Inférieur à f haut	(INF.A.FREQUENCE HAUT)	[17]	[17]	[17]	[17]
Hors de la plage prescrite du signal de retour	(HORS GAMME RETOUR)	[18]	[18]	[18]	[18]
Supérieur à signal de retour bas	(SUP.A. RETOUR BAS)	[19]	[19]	[19]	[19]
Inférieur à signal de retour haut	(INF.A.RETOUR HAUT)	[20]	[20]	[20]	[20]
Surcharge thermique	(AVERT. THERM MOTEUR)	[21]	[21]	[21]	[21]
Prêt - pas de surcharge thermique	(OK/PAS AVERT THERMIQ)	[22]	[22]	[22] ★	[22]
Prêt - pas de surcharge thermique en pilotage à distance.	(OK DIST PAS AVERT)	[23]	[23]	[23]	[23]
Prêt - tension secteur dans la plage prescrite	(PRET TENSION OK)	[24]	[24]	[24]	[24]
Inversion	(INVERSION DU SENS)	[25]	[25]	[25]	[25]
Bus OK	(TENSION BUS CC OK)	[26]	[26]	[26]	[26]
Limite de couple et arrêt	(SUR REFERENCE COUPLE)	[27]	[27]	[27]	[27]
Frein sans avertissement frein	(FREINAGE SANS AVERT)	[28]	[28]	[28]	[28]
Frein prêt sans défaut	(FREIN OK PAS DEFAUT)	[29]	[29]	[29]	[29]
Défaut de freinage	(DEFAUT FREIN (IGBT))	[30]	[30]	[30]	[30]
Relais 123	(RELAY 123)	[31]	[31]	[31]	[31]
Commande de frein mécanique	(CTRL FREIN. MECANIQUE)	[32]	[32]	[32]	[32]
Mot de commande, bits 11 et 12	(CTRL MOT BIT 11/12)			[33]	[33]
Commande élargie de frein mécanique	(EXT. MECH BRAKE CON)	[34]	[34]	[34]	[34]

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

Sorties	N° de borne	42	45	01 (relais)	04 (relais)
	Paramètres	319	321	323	326
Valeur (suite de la page précédente) :					
0-100 Hz ⇒ 0-20 mA	(0-100 Hz = 0-20 mA)	[36]	[36]		
0-100 Hz ⇒ 4-20 mA	(0-100 Hz = 4-20 mA)	[37]	[37]		
0-100 Hz ⇒ 0-32000 p	(0-100 Hz = 0-32000P)	[38]	[38]		
0 - f _{MAX} ⇒ 0-20 mA	(0-FMAX = 0-20 mA)	[39]	[39] ★		
0 - f _{MAX} ⇒ 4-20 mA	(0-FMAX = 4-20 mA)	[40]	[40]		
0 - f _{MAX} ⇒ 0-32000 p	(0-FMAX = 0-32000P)	[41]	[41]		
Ref _{MIN} - Ref _{MAX} ⇒ 0-20 mA	(REF MIN-MAX = 0-20 mA)	[42]	[42]		
Ref _{MIN} - Ref _{MAX} ⇒ 4-20 mA	(REF MIN-MAX = 4-20 mA)	[43]	[43]		
Ref _{MIN} - Ref _{MAX} ⇒ 0-32000 p	(REF MIN-MAX = 0-32000P)	[44]	[44]		
FB _{MIN} - FB _{MAX} ⇒ 0-20 mA	(FB MIN-MAX = 0-20 mA)	[45]	[45]		
FB _{MIN} - FB _{MAX} ⇒ 4-20 mA	(FB MIN-MAX = 4-20 mA)	[46]	[46]		
FB _{MIN} - FB _{MAX} ⇒ 0-32000 p	(FB MIN-MAX = 0-32000P)	[47]	[47]		
0 - I _{MAX} ⇒ 0-20 mA	(0-IMAX = 0-20 mA)	[48] ★	[48]		
0 - I _{MAX} ⇒ 4-20 mA	(0-IMAX = 4-20 mA)	[49]	[49]		
0 - I _{MAX} ⇒ 0-32000 p	(0-IMAX = 0-32000P)	[50]	[50]		
0 - T _{LIM} ⇒ 0-20 mA	(0-TLIM = 0-20 mA)	[51]	[51]		
0 - T _{LIM} ⇒ 4-20 mA	(0-TLIM = 4-20 mA)	[52]	[52]		
0 - T _{LIM} ⇒ 0-32000 p	(0-TLIM = 0-32000P)	[53]	[53]		
0 - T _{NOM} ⇒ 0-20 mA	(0-TNOM = 0-20 mA)	[54]	[54]		
0 - T _{NOM} ⇒ 4-20 mA	(0-TNOM = 4-20 mA)	[55]	[55]		
0 - T _{NOM} ⇒ 0-32000 p	(0-TNOM = 0-32000P)	[56]	[56]		
0 - P _{NOM} ⇒ 0-20 mA	(0-PNOM = 0-20 mA)	[57]	[57]		
0 - P _{NOM} ⇒ 4-20 mA	(0-PNOM = 4-20 mA)	[58]	[58]		
0 - P _{NOM} ⇒ 0-32000 p	(0-PNOM = 0-32000P)	[59]	[59]		
0 - SyncRPM ⇒ 0-20 mA	(0 - SyncRPM = 0-20 mA)	[60]	[60]		
0 - SyncRPM ⇒ 4-20 mA	(0 - SyncRPM = 4-20 mA)	[61]	[61]		
0 - SyncRPM ⇒ 0-32000 p	(0 - SyncRPM = 0-32000 p)	[62]	[62]		
0 - RPM à FMAX ⇒ 0-20 mA	(0 - RPFMAX = 0-20 mA)	[63]	[63]		
0 - RPM à FMAX ⇒ 4-20 mA	(0 - RPFMAX = 4-20 mA)	[64]	[64]		
0 - RPM à FMAX ⇒ 0-32000 p	(0 - RPFMAX = 0-32000 p)	[65]	[65]		

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

Fonction:

Cette sortie peut être aussi bien digitale qu'analogique. En mode digital (options [0] à [65]), elle délivre un signal de 24 V CC et en mode analogique, elle délivre un signal 0 à 20 mA, un signal 4 à 20 mA ou des impulsions.

Description du choix:

L'option *Commande prête*, indique que le variateur de vitesse VLT est opérationnel et qu'une tension d'alimentation est raccordée à la carte de commande.

L'option *Variateur prêt*, indique qu'une tension d'alimentation est appliquée à la carte de commande du variateur de vitesse VLT et que le VLT est prêt à l'exploitation.

L'option *Prêt - Commande à distance*, indique qu'une tension d'alimentation est appliquée à la carte de commande du variateur de vitesse VLT et le paramètre 002 est réglé sur *Commande à distance*.

L'option *Validation, pas d'avertissement*, indique que le variateur de vitesse VLT est opérationnel mais qu'aucun ordre de démarrage ou de stop n'a été donné (démarrage désactivé). Absence d'avertissement.

L'option *Fonctionnement*, indique qu'un ordre de démarrage a été donné.

L'option *Fonctionnement, pas d'avertissement*, indique que la fréquence de sortie est supérieure à celle définie au paramètre 123 ou signale la présence d'un ordre de démarrage. Absence d'avertissement.

L'option *Fonctionnement dans la plage prescrite sans avertissement*, indique que le fonctionnement met en oeuvre les plages de courant et de fréquence programmées aux paramètres 223 à 226.

L'option *Fonctionnement conforme à la référence sans avertissement*, indique que la vitesse est conforme à la référence. Absence d'avertissement.

L'option *Alarme* indique que la sortie est activée en cas d'alarme.

L'option *Alarme ou avertissement*, indique que la sortie est activée en cas d'alarme ou d'avertissement.

L'option *Limite de couple*, indique que la limite définie au paramètre 221 est dépassée.

L'option *Hors de la plage de courant prescrite*, indique que le courant du moteur est hors de la plage programmée aux paramètres 223 et 224.

L'option *Supérieur à I bas*, indique que le courant du moteur est supérieur à la valeur réglée au paramètre 223.

L'option *Inférieur à I haut*, indique que le courant du moteur est inférieur à la valeur réglée au paramètre 224.

L'option *Hors de la plage de fréquence prescrite*, indique que la fréquence de sortie est hors de la plage de fréquence programmée aux paramètres 225 et 226.

L'option *Supérieur à f bas*, indique que la fréquence de sortie est supérieure à la valeur réglée au paramètre 225.

L'option *Inférieur à f haut*, indique que la fréquence de sortie est inférieure à la valeur réglée au paramètre 226.

L'option *Hors de la plage prescrite du signal de retour*, indique que le signal de retour est hors de la plage programmée aux paramètres 227 et 228.

L'option *Supérieur à signal de retour bas*, indique que le signal de retour est supérieur à la valeur réglée au paramètre 227.

L'option *Inférieur à signal de retour haut*, indique que le signal de retour est inférieur à la valeur réglée au paramètre 228.

L'option *Surcharge thermique*, indique que la limite de température est dépassée dans le moteur, dans le variateur de vitesse VLT, dans la résistance de freinage ou dans la thermistance.

L'option *Prêt - pas de surcharge thermique*, indique que le variateur de vitesse VLT est opérationnel, qu'une tension d'alimentation est appliquée à la carte de commande et qu'aucun signal de commande n'est injecté dans les entrées. Absence de surchauffe.

L'option *Prêt - pas de surcharge thermique en pilotage à distance*, indique que le variateur de vitesse VLT est opérationnel et réglé pour être commandé à distance. Une tension d'alimentation est appliquée à la carte de commande mais aucun signal de commande n'est injecté dans les entrées. Absence de surchauffe.

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

L'option *Prêt - tension secteur dans la plage prescrite*, indique que le variateur de vitesse VLT est opérationnel et qu'une tension d'alimentation est appliquée à la carte de commande. Aucun signal de commande n'est injecté dans les entrées. La tension secteur est dans la plage prescrite (voir chapitre 8).

L'option *Inversion* indique que le niveau logique "1" correspond à relais activé, 24 V CC sur la sortie, quand le moteur tourne dans le sens horaire. Le niveau logique "0" correspond à relais non activé, absence de signal sur la sortie, quand le moteur tourne dans le sens antihoraire.

L'option *Bus OK*, signale un échange de données au niveau du port de communication série (absence de temporisation).

L'option *Limite de couple et arrêt* est utilisée en relation avec l'arrêt en roue libre (borne 27) qui permet de donner un signal d'arrêt même si le variateur de vitesse est en limite de couple. Le signal est inversé, c'est-à-dire qu'il a le niveau logique '0', lorsque le variateur de vitesse, en limite de couple, a reçu le signal d'arrêt.

L'option *frein, sans avertissement*, indique que le frein est actif. Absence d'avertissements.

L'option *frein prêt, sans défaut*, indique que le frein est prêt à l'exploitation. Absence d'erreurs.

L'option *défaut de freinage*, indique que la sortie est de niveau logique "1" en cas de court-circuit de l'IGBT du frein. Cette fonction sert à protéger le variateur de vitesse VLT en cas de défaut de modules de freinage. Afin d'éviter un risque d'incendie éventuel dans la résistance de freinage, la sortie ou le relais peut être utilisé pour déconnecter la tension d'alimentation du variateur de vitesse VLT.

L'option *Relais 123*, si Fieldbus profile [0] a été sélectionné dans le paramètre 512, le relais est commandé si le niveau logique d'ARRET1, d'ARRET2 ou d'ARRET3 (bits du mot de commande) est "1".

L'option *Commande de frein mécanique*, permet de piloter un frein mécanique externe, voir description *Commande de frein mécanique*.

L'option *Mot de commande* indique que le relais est piloté par les bits 11 et 12 du mot de commande série. Le bit 11 correspond au relais 01 et le bit 12 au relais 04. Si le paramètre 514 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus* est actif, les relais 01 et 04 sont mis hors tension.

Se reporter à la section du manuel de configuration réservée à la communication série.

L'option *Commande élargie de frein mécanique* permet de piloter un frein mécanique externe, voir description *Commande de frein mécanique*.

$0-100 \text{ Hz} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$0-100 \text{ Hz} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0-100 \text{ Hz} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, d'un signal de sortie proportionnel à la fréquence de sortie dans la plage de 0 à 100 Hz.

$0-f_{MAX} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$0-f_{MAX} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0-f_{MAX} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, d'un signal de sortie proportionnel à la fréquence de sortie dans la plage de 0 - f_{MAX} (paramètre 202).

$Ref_{MIN} - Ref_{MAX} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$Ref_{MIN} - Ref_{MAX} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$Ref_{MIN} - Ref_{MAX} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel à la valeur de référence dans la plage $Ref_{MIN} - Ref_{MAX}$ (paramètres 204 et 205).

$FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel à la valeur de retour dans la plage $FB_{MIN} - FB_{MAX}$ (paramètres 414 et 415).

$0 - I_{VLT, MAX} \Rightarrow 0-20 \text{ mA or}$

$0 - I_{VLT, MAX} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0 - I_{VLT, MAX} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel au courant de sortie dans la plage $0 - I_{VLT, MAX} - I_{VLT, MAX}$ qui dépend des réglages des paramètres 101 et 103, ressort des *Caractéristiques techniques* ($I_{VLT, MAX}$ (60 s)).

$0 - T_{LIM} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$0 - T_{LIM} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0 - T_{LIM} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel au couple de sortie dans la plage $0 - T_{LIM}$ (paramètre 221). La valeur 20 mA correspond à la valeur réglée au paramètre 221.

$0 - T_{NOM} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$0 - T_{NOM} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0 - T_{NOM} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel au couple de sortie du moteur. La valeur 20 mA correspond au couple nominal du moteur.

$0 - P_{NOM} \Rightarrow 0-20 \text{ mA}$

$0 - P_{NOM} \Rightarrow 4-20 \text{ mA et}$

$0 - P_{NOM} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, $0 - P_{NOM} \Rightarrow 0-32000 \text{ p}$, obtention d'un signal de sortie proportionnel à la

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

puissance nominale du moteur. La valeur 20 mA correspond à la valeur réglée au paramètre 102.

0 - SyncRPM \Rightarrow 0-20 mA et
 0 - SyncRPM \Rightarrow 4-20 mA et
 0 - SyncRPM \Rightarrow 0-32000 p, obtention d'un signal de sortie proportionnel au régime moteur synchrone.

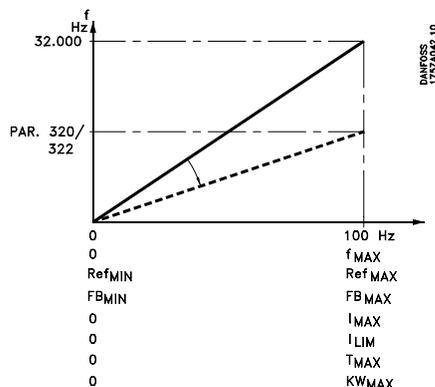
0 - RPM à F_{MAX} \Rightarrow 0-20 mA et
 0 - RPM à F_{MAX} \Rightarrow 4-20 mA et
 0 - RPM à F_{MAX} \Rightarrow 0-32000 p, obtention d'un signal de sortie proportionnel au régime nominal du moteur à f_{MAX} (paramètre 202).

320 Borne 42, sortie, mise à l'échelle des impulsions (ECHELLE PULSE 42)

Valeur:
 1 à 32000 HZ ★ 5000

Fonction:
 Ce paramètre permet de mettre à l'échelle le signal impulsionnel de sortie.

Description du choix:
 Régler sur la valeur souhaitée.



321 Borne 45, sortie (SORTIE SIGNAL 45)

Valeur:
 Voir description au paramètre 319.

Fonction:
 Cette sortie peut être aussi bien digitale qu'analogique. En mode digital (options [0] à [35]), elle délivre un signal de 24 V (40 mA max.). En mode analogique (options [36] à [59]), elle permet de sélectionner une plage de 0 à 20 mA, de 4 à 20 mA ou un signal impulsionnel de sortie pouvant être mis à l'échelle.

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

Description du choix:
 Voir description au paramètre 319.

322 Borne 45, sortie, mise à l'échelle des impulsions (ECHELLE PULSE 45)

Valeur:
 1 à 32000 Hz ★ 5000

Fonction:
 Ce paramètre permet de mettre à l'échelle le signal impulsionnel de sortie.

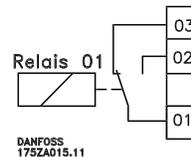
Description du choix:
 Régler sur la valeur souhaitée.

323 Relais 01, sortie (SORTIE RELAIS 01)

Valeur:
 Voir description au paramètre 319.

Fonction:
 Cette sortie actionne un contact de relais. Il est possible de mettre en oeuvre la sortie de relais 01 pour indiquer un état et émettre des avertissements. Le relais est excité quand les conditions appropriées sont remplies. Les paramètres 324 et 325 permettent de temporiser la fermeture et l'ouverture.

Description du choix:
 Voir description au paramètre 319. Schéma de connexion, voir figure ci-dessous.



324 Relais 01, temporisation de la fermeture (TEMP.RELAIS 1/0N)

Valeur:
 0,00 à 10,00 mn ★ 0,00 s

Fonction:
 Ce paramètre permet de temporiser la fermeture du relais 01 (bornes 01 à 02).

Description du choix:

Entrer la valeur souhaitée (réglable par pas de 0,02 s).

325 Relais 01, temporisation de l'ouverture (TEMP.RELAIS1/OFF)

Valeur:

0,00 à 10,00 mn ★ 0,00 s

Fonction:

Ce paramètre permet de temporiser l'ouverture du relais 01 (bornes 01 à 03).

Description du choix:

Entrer la valeur souhaitée (réglable par pas de 0,02 s).

326 Relais 04, sortie

(SORTIE RELAIS 04)

Valeur:

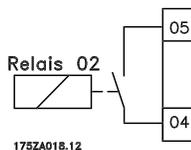
Voir description au paramètre 319.

Fonction:

Cette sortie actionne un contact de relais. Il est possible de mettre en oeuvre la sortie de relais 04 pour indiquer un état et émettre des avertissements. Le relais est excité quand les conditions appropriées sont remplies.

Description du choix:

Voir description au paramètre 319. Schéma de connexion, voir figure ci-dessous.



327 Référence impulsionnelle, fréquence max. (F.MAX.PULSES.REF)

Valeur:

100 à 65 000 Hz à la borne 29
100 à 5 000 Hz à la borne 17 ★ 5000 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la référence maximale réglée au paramètre 205.

Description du choix:

Régler la référence impulsionnelle souhaitée.

328 Signal de retour, impulsions, fréquence max.

(F.MAX.PULSES.RET)

Valeur:

100 à 65 000 Hz à la borne 33 ★ 25000 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la valeur correspondant à la fréquence maximale du signal de retour.

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

329 Encoder feedback pulse/rev.

(PULSES/TOUR RET)

Valeur:

128 impulsions/tr (128)	[128]
256 impulsions/tr (256)	[256]
512 impulsions/tr (512)	[512]
★ 1024 impulsions/tr (1024)	[1024]
2048 impulsions/tr (2048)	[2048]
4096 impulsions/tr (4096)	[4096]

★ Cette valeur est également réglable en continu dans la plage 1 - 4096 impulsions/tr.

Fonction:

Ce paramètre permet de régler le nombre d'impulsions par tour du codeur correspondant à la vitesse de rotation du moteur.

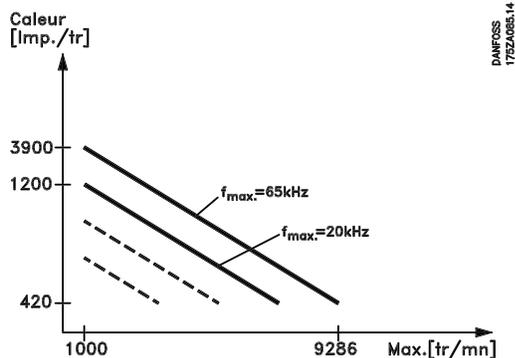
Il n'est possible d'accéder à ce paramètre que via *Commande de vitesse en boucle fermée* et *Commande de couple, retour vitesse* (parameter 100).

Description du choix:

Lire la valeur correcte sur le codeur.

Noter la limitation applicable à la vitesse (tr/mn) pour un nombre donné d'impulsions/tr. Voir la figure ci-dessous.

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



Le codeur utilisé doit être de type collecteur ouvert PNP 0/24 CC (max. 20 kHz) ou un couplage Push Pull 0/24 V CC (max. 65 kHz).

330 Fonction de gel référence/sortie (GEL REF./FSORTIE)

Valeur:

★ Inactive (INACTIF)	[0]
Gel référence (GEL REFERENCE)	[1]
Gel sortie (GEL SORTIE)	[2]

Fonction:

Ce paramètre permet de geler la référence ou la sortie.

Description du choix:

L'option *Gel référence* [1] gèle la référence actuelle. La référence gelée sert alors de base à l'accélération et à la décélération.

L'option *Gel sortie* [2] gèle la fréquence actuelle du moteur (Hz). La fréquence gelée sert alors de base à l'accélération et à la décélération.



N.B. !

Si l'option *Gel sortie* est active, il n'est pas possible d'arrêter le variateur de vitesse via les bornes 18 et 19 mais seulement via la borne 27 (à programmer sur *Lâchage moteur (contact NF)* [0] ou *Reset et lâchage moteur (contact NF)* [1]).

Après *Gel sortie*, les intégrateurs du PID sont remis à zéro.

345 Temporisation de perte du codeur

(DEPAS.PERTE COD.)

Valeur:

0 à 60 s ★ 1 s

Fonction:

Si le signal du codeur est interrompu aux bornes 32 ou 33, la fonction sélectionnée au paramètre 346 est activée.

Si le signal de retour du codeur est différent de la fréquence de sortie +/- 3 x le glissement nominal du moteur, la fonction perte de codeur est activée. Une temporisation de perte du codeur peut apparaître même si le codeur fonctionne correctement. Vérifier les paramètres du moteur dans le groupe 100 s'il n'est pas possible de trouver d'erreur dans le codeur. La fonction perte de codeur n'est active qu'en *Commande de vitesse en boucle fermée* [1] et *Commande de couple, retour vitesse* [5], voir paramètre 100 Configuration.

Description du choix:

Régler sur le temps nécessaire.

346 Fonction perte de codeur

(FONCT.PERTE COD.)

Valeur:

★ Désactivé (INACTIF)	[0]
Gel de la fréquence de sortie (GEL REFERENCE)	[1]
Jogging (JOGGING)	[3]
Vitesse max. (VITESSE MAXIMALE)	[4]
Stop et débrayage (ARRET .AVEC.ALARME)	[5]
Sélection de Process 4 (SELECT .PROCESS 4)	[7]

Fonction:

Ce paramètre permet d'activer la fonction si le signal du codeur est déconnecté aux bornes 32 ou 33.

Si plusieurs fonctions à l'issue de la temporisation se présentent en même temps, le variateur de vitesse VLT accorde la priorité suivante à la fonction à l'issue de la temporisation :

1. Paramètre 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*
2. Paramètre 346 *Fonction à l'issue de la temporisation de perte du codeur*
3. Paramètre 514 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus* .

Description du choix:

La fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT peut :

- être gelée sur la valeur instantanée
- passer à la fréquence de jogging
- passer à la fréquence maximale
- passer à l'arrêt suivi d'une alarme
- passer au Process 4

**357 Borne 42, mise à l'échelle de la valeur min. sortie
(MISE ÉCH. VAL. MIN. SORT. 42)**

**359 Borne 45, mise à l'échelle de la valeur min. sortie
(MISE ÉCH. VAL. MIN. SORT. 45)**

Valeur:

000 - 100% ★ 0%

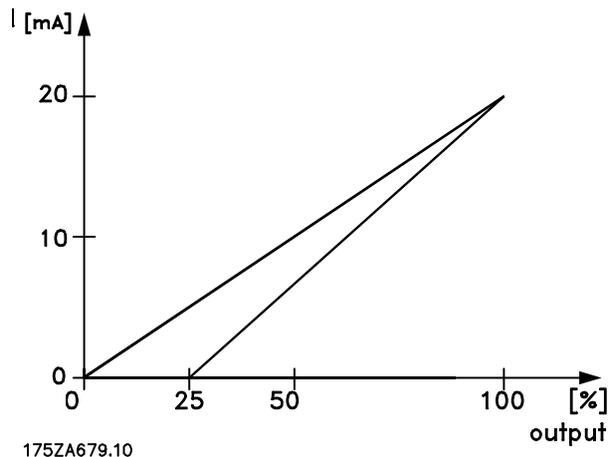
Fonction:

Ces paramètres sont conçus pour mettre à l'échelle la valeur minimale de sortie du signal analogique sélectionné aux bornes 42 et 45.

Description du choix:

La valeur minimale doit être mise à l'échelle sous forme de pourcentage de la valeur de signal maximale, par exemple, 0 mA est souhaité à 25 % de la valeur de sortie maximale, par conséquent la valeur 25 % est programmée.

La valeur ne peut jamais être supérieure au réglage correspondant de *Mise à l'échelle de la valeur max. sortie* si cette valeur est inférieure à 100 %.



175ZA679.10

**358 Borne 42, mise à l'échelle de la valeur max. sortie
(MISE ÉCH. VAL. MAX. SORT. 42)**

**360 Borne 45, mise à l'échelle de la valeur max. sortie
(MISE ÉCH. VAL. MAX. SORT. 45)**

Valeur:

000 - 500% ★ 100%

Fonction:

Ces paramètres sont conçus pour mettre à l'échelle la valeur maximale de sortie du signal analogique sélectionné aux bornes 42 et 45.

Description du choix:

Régler la valeur à la valeur max. souhaitée pour le signal du courant de sortie.

Valeur maximale :

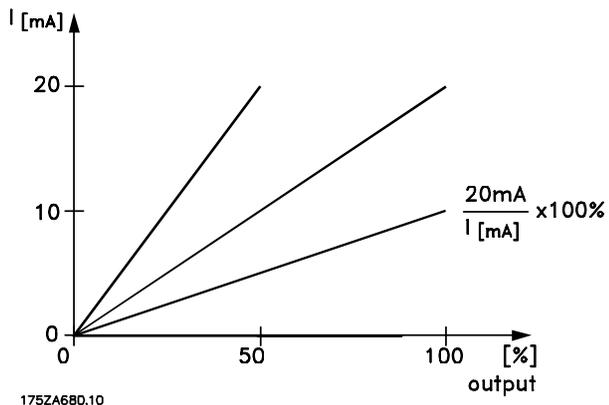
La sortie peut être mise à l'échelle pour donner un courant inférieur à 20 mA à l'échelle totale ou égal à 20 mA pour une sortie inférieure à 100 % pour la valeur de signal maximale.

Si 20 mA est le courant de sortie souhaité pour une valeur comprise entre 0 et 100 % de la sortie à l'échelle totale, programmer la valeur du pourcentage dans le paramètre, à savoir 50 % = 20 mA. Si un courant compris entre 4 et 20 mA est souhaité comme sortie maximale (100 %), la valeur du pourcentage à programmer dans le variateur est calculée de la façon suivante :

$$20 \text{ mA} / \text{souhaité maximum courant} * 100\% ,$$

$$\text{c'est-à-dire } 10 \text{ mA} = \frac{20}{10} * 100 = 200\%$$

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



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

■ Fonctions particulières

400 Fonction de freinage / contrôle de surtension

(FONCTION FREIN)

Valeur:

★ Désactivé (INACTIF)	[0]
Freinage par résistance (FREINAGE RESISTANCE)	[1]
Contrôle de surtension (CONT. SURTENSION)	[2]
Contrôle de surtension et arrêt (CONT.SURTENSION STOP)	[3]

Fonction:

Le réglage d'usine est *Désactivé* [0] pour les VLT 5001-5062, 380-500 V, et 5001-5027, 200-240 V. Pour les VLT 5060-5250, 380-500 V, et 5032-5052, 200-240 V, le réglage d'usine est *Contrôle de surtension* [2].

L'option *Freinage par résistance* [1] est utilisée afin de programmer le variateur de vitesse VLT au raccordement d'une résistance de freinage.

Le raccordement d'une résistance de freinage permet une tension plus élevée dans le circuit intermédiaire lors du freinage (fonctionnement générateur).

La fonction *Freinage par résistance* [1] n'est active que pour les appareils comportant une unité de freinage dynamique intégrée (appareils SB et EB).

L'option *Contrôle de surtension* (sans résistance de freinage) est une fonction active pour tous les types d'appareils (ST, SB et EB).

Cette fonction permet d'éviter un arrêt si la tension du circuit intermédiaire augmente. Cette fonction génère une augmentation de la fréquence de sortie de manière à utiliser l'énergie du circuit intermédiaire.

Cette fonction est utile du fait qu'elle évite l'arrêt du variateur de vitesse VLT, dans le cas, par exemple, où la durée de descente de rampe est trop courte. La durée de descente de rampe est alors rallongée.

N.B. !



Noter que le rallongement de la durée de la descente de rampe peut être contraire au but recherché dans certaines applications.

Description du choix:

Sélectionner *Freinage par résistance* [1] si une résistance de freinage est raccordée.

Sélectionner *Contrôle de surtension* [2] pour obtenir dans tous les cas la fonction contrôle de surtension, également quand stop est activé. Lorsque le con-

trôle de surtension est actif, le variateur de vitesse VLT ne s'arrête pas sur un signal d'arrêt.

Sélectionner *Contrôle de surtension et arrêt* [3] pour écartier la fonction contrôle de surtension en cas de descente de rampe après une activation du stop.



Avertissement : l'utilisation de l'option *Contrôle de surtension* [2] lorsque la tension d'alimentation du variateur de vitesse VLT est à proximité de ou supérieure à la limite maximale, entraîne le risque d'une augmentation de la fréquence du moteur, ce qui empêche le variateur de vitesse VLT d'arrêter le moteur quand stop est activé. Si la tension d'alimentation dépasse 264 V pour les appareils 200-240 V ou 550 V pour les appareils 380- 500 V, il convient de sélectionner *Contrôle de surtension et arrêt* [3] afin de pouvoir arrêter le moteur.

401 Résistance de freinage, ohms

(R.OHM RESISTANCE)

Valeur:

Selon l'appareil ★ Selon l'appareil

Fonction:

Ce paramètre permet d'indiquer la valeur de la résistance de freinage. Cette valeur est utilisée pour la surveillance de la puissance dégagée par la résistance de freinage si cette option est retenue au paramètre 403.

Description du choix:

Régler la valeur de la résistance concernée.

402 Limite de puissance, kW

(P.KW RESISTANCE)

Valeur:

Selon l'appareil ★ Selon l'appareil

Fonction:

Ce paramètre indique la limite de surveillance de la puissance dégagée par la résistance de freinage.

Description du choix:

La limite de surveillance est l'image du facteur de marche maximal (120 sec.) qui apparaît et de la puissance maximale de la résistance de freinage pour ce facteur de marche selon la formule suivante :
Appareils 200 - 240 V : $P = \frac{397^2 \times t}{R \times 120}$

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

Appareils 380 - 500 V : $P = \frac{822^2 \times t}{R \times 120}$

403 Surveillance de la puissance (P.KW RESISTANCE)

Valeur:

Inactif (INACTIF)	[0]
★Avertissement (AVERTISSEMENT)	[1]
Arrêt (ALARME)	[2]

Fonction:

Ce paramètre permet d'activer un système surveillant la puissance dégagée par la résistance de freinage. La puissance est calculée sur la base de la valeur (en ohms) de la résistance (paramètre 401), de la tension du circuit intermédiaire et du temps de fonctionnement de la résistance. Si la puissance sur 120 s dépasse 100% de la limite de surveillance (paramètre 402) et que l'option *Avertissement* [1] a été sélectionnée, un avertissement est affiché. L'avertissement disparaît si la puissance devient inférieure à 80%. Si la puissance calculée dépasse 100% de la limite de surveillance et que l'option *Arrêt* [2] du paramètre 403 *Surveillance de la puissance* a été sélectionnée, le variateur de vitesse VLT disjoncte avec une alarme. Si la surveillance de puissance est réglée sur *Inactif* [0] ou *Avertissement* [1], la fonction de freinage continue d'être active même si la limite de surveillance est dépassée. Ceci implique un risque de surcharge de la résistance de freinage.

La précision de mesure de la surveillance de puissance dépend de la précision de la valeur en ohms de la résistance (supérieure à ±20%).



N.B. !

La puissance dégagée lors de la décharge rapide ne fait pas partie de la fonction de surveillance de la puissance.

Description du choix:

Choisir si la fonction doit être activée (*Avertissement/Alarme*) ou désactivée.

404 Contrôle du freinage (TEST FREINAGE)

Valeur:

★Désactivé (INACTIF)	[0]
Avertissement (AVERTISSEMENT)	[1]
Arrêt (ALARME)	[2]

Fonction:

Ce paramètre permet d'activer une fonction de test et de surveillance qui donne un avertissement ou une alarme. Lors de la mise sous tension, le raccordement de la résistance de freinage est contrôlé. Le test concernant le court-circuit éventuel de la résistance de freinage a lieu au cours du freinage et celui concernant le court-circuit éventuel de l'IGBT en dehors du freinage. La fonction de freinage est interrompue par un avertissement ou un arrêt.

La séquence du test est la suivante :

1. Si la tension du circuit intermédiaire est supérieure à la tension de démarrage du frein, le contrôle de freinage est interrompu.
2. Si la tension du circuit intermédiaire est instable, le contrôle de freinage est interrompu.
3. Un test du frein est effectué.
4. Si la tension du circuit intermédiaire est inférieure à la tension de démarrage, le contrôle de freinage est interrompu.
5. Si la tension du circuit intermédiaire est instable, le contrôle de freinage est interrompu.
6. Si la puissance de freinage est supérieure à 100%, le contrôle de freinage est interrompu.
7. Si la tension du circuit intermédiaire est supérieure à la tension du circuit intermédiaire - 2% avant le test de frein, le contrôle de freinage est interrompu et un avertissement ou une alarme est donné.
8. Contrôle de freinage correct.

Description du choix:

En sélectionnant *Désactivé* [0] un avertissement est toujours donné lorsque la résistance de freinage ou l'IGBT du frein est court-circuité. La déconnexion éventuelle de la résistance de freinage n'est pas testée.

En sélectionnant *Avertissement* [1] is selected, the brake resistor and brake IGBT will be monitored with respect to short-circuiting. In addition, on power-up it will be checked whether the brake resistor has been disconnected.



N.B. !

Lorsque *Désactivé* [0] ou *Avertissement* [1] a été sélectionné, un avertissement ne peut être éliminé qu'en mettant hors tension puis en remettant sous tension, à condition d'avoir corrigé le défaut. Noter qu'en sélectionnant *Désactivé* [0] ou *Avertissement* [1], le variateur de vitesse VLT continue même lorsqu'un défaut a été détecté.

Dans le cas d' *Arrêt* [2], le variateur de vitesse VLT s'arrête avec une alarme (arrêt verrouillé), si la résis-

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

tance de freinage est court-circuitée ou déconnectée ou si l'IGBT du frein est court-circuité.

405 Mode remise à zéro (MODE RESET)

Valeur:

★RESET manuelle (RESET MANUELLE)	[0]
RESET automatique x 1 (1 RESET AUTOMATIQUE)	[1]
RESET automatique x 2 (2 RESET AUTOMATIQUE)	[2]
RESET automatique x 3 (3 RESET AUTOMATIQUE)	[3]
RESET automatique x 4 (4 RESET AUTOMATIQUE)	[4]
RESET automatique x 5 (5 RESET AUTOMATIQUE)	[5]
RESET automatique x 6 (6 RESET AUTOMATIQUE)	[6]
RESET automatique x 7 (7 RESET AUTOMATIQUE)	[7]
RESET automatique x 8 (8 RESET AUTOMATIQUE)	[8]
RESET automatique x 9 (9 RESET AUTOMATIQUE)	[9]
RESET automatique x 10 (10 RESET AUTOMATIQUE)	[10]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner le mode de Reset souhaité à l'issue d'un arrêt. Il est possible de redémarrer le variateur de vitesse VLT après avoir procédé à la remise à zéro.

Description du choix:

Sélectionner *Reset manuelle* [0] pour effectuer la remise à zéro au moyen de la touche [Reset] ou des entrées digitales.

Sélectionner une option comprise entre [1] et [10] si le variateur de vitesse VLT doit procéder (1 à 10 fois) à une RESET automatique à l'issue d'un arrêt.



N.B. !

Le compteur interne de RESET AUTOMATIQUE est remis à zéro 10 minutes après la première RESET AUTOMATIQUE.



Attention ! Un démarrage intempestif du moteur n'est pas à exclure !

406 Pause précédant le redémarrage automatique (TEMPS RESET AUTO)

Valeur:

0 à 10 s ★ 5 s

Fonction:

Ce paramètre permet de régler le laps de temps séparant le déclenchement d'un arrêt et l'actionnement de la remise à zéro automatique.

Cette fonction suppose que l'option "Reset automatique" a été retenue au paramètre 405.

Description du choix:

Régler sur le temps souhaité.

407 Défaut secteur

(DEFAULT SECTEUR)

Valeur:

★Pas d'activité (PAS D'ACTIVITÉ)	[0]
Décélération contrôlée (DECELERATION CONTROLEE)	[1]
Décélération et arrêt contrôlés (CTRL. DECELERATION-ARRET)	[2]
Roue libre (ROUE LIBRE)	[3]
Sauvegarde cinétique (SAUVEGARDE CINETIQUE)	[4]
Suppression d'alarme contrôlée (SUPP ALARM CTRL)	[5]

Fonction:

L'utilisation de la fonction Défaut secteur permet d'abaisser en courant la charge à 0 Hz en cas de défaut d'alimentation secteur vers le variateur de vitesse.

Au paramètre 450 *Tension secteur durant défaut secteur*, la limite tension doit être réglée au point où la fonction *Défaut secteur* doit être activée.

Cette fonction peut aussi être activée en sélectionnant *Défaut secteur inversé* sur l'entrée numérique. En cas de sélection de *Sauvegarde cinétique* [4], la fonction de la rampe aux paramètres 206-212 est désactivée.

La performance de l'abaissement en courant contrôlé et la sauvegarde cinétique est limitée en dessous de 70%.

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

Description du choix:

Sélectionner *Inactif* [0] si la fonction n'est pas souhaitée. En cas de sélection de *Décélération contrôlée* [1], le moteur est intégré via la rampe d'arrêt rapide réglée au paramètre 212. En cas de rétablissement de la tension d'alimentation durant la décélération, le variateur de vitesse démarre à nouveau. En cas de sélection de *Décélération contrôlée* et *arrêt* [2], le moteur est intégré via le paramètre d'arrêt rapide réglé au paramètre 212.

Le variateur de vitesse s'arrête à 0 Hz (ALARME 36, défaut secteur). En cas de rétablissement de la tension d'alimentation durant la décélération, le variateur de vitesse poussera la rampe d'arrêt rapide et l'arrêt jusqu'au bout. En cas de sélection de *Fonctionnement en roue libre* [3], le variateur de vitesse arrêtera les onduleurs et le moteur se met à fonctionner en roue libre.

Paramètre 445 *Moteur mobile* doit être activé, de manière à ce qu'en cas de rétablissement de la tension d'alimentation, le variateur de vitesse puisse rattraper le moteur et démarrer à nouveau.

En cas de sélection de *Sauvegarde cinétique* [4], le variateur de vitesse essaiera d'utiliser l'énergie de la charge afin de maintenir une tension constante du circuit intermédiaire. Dans le cas où la tension d'alimentation est rétablie, le variateur de vitesse démarrera à nouveau.

En cas de sélection de *Suppression d'alarme contrôlée* [5], le variateur de vitesse s'arrête en cas de défaut secteur et l'unité n'est pas arrêtée OFF1, OFF2 ou OFF3 via le HPFP. Uniquement activé en cas de sélection de profil de bus de champ (par. 512) et Profibus installé.

408 Arrêt rapide

(ARRET RAPIDE)

Valeur:

★ Inactif (INACTIF) [0]
Possible (ACTIVE) [1]

Fonction:

Il est possible d'opter pour l'arrêt rapide des capacitanceurs intermédiaires de circuit au moyen d'une résistance externe.

Description du choix:

Cette fonction est uniquement active dans les unités étendues, étant donné qu'elle exige une connexion externe CC de 24 V et une résistance de frein ou une résistance d'arrêt ; dans le cas contraire, la sélection des données est limitée à *Inactive* [0].

Il est possible d'activer cette fonction en sélectionnant un signal d'entrée numérique pour *Défaut secteur inversé*. Sélectionner *Inactif* [0] si la fonction n'est pas souhaitée. Sélectionner *Activer* et connecter une alimentation externe CC de 24 V et une résistance de frein/arrêt.

Voir la figure. *Arrêt rapide*

409 Trip delay torque

(TEMPS EN I LIMIT)

Valeur:

0 à 60 s (INACTIF) ★ Désactivé

Fonction:

Un débrayage s'effectue à l'expiration du temps indiqué si le variateur de vitesse VLT enregistre que le couple de sortie atteint les limites aux paramètres 221 et 222.

Description du choix:

Sélectionner le temps durant lequel le variateur de vitesse VLT peut fonctionner à la valeur limite de couple avant qu'il ne s'arrête.

Le réglage 60 sec. = désactivé indique que ce temps est infini, la surveillance thermique du VLT reste cependant active.

410 Temporisation de l'arrêt - onduleur

(TEMPS EN U LIMIT)

Valeur:

0 à 35 s ★ Selon le type d'appareil

Fonction:

Un débrayage s'effectue à l'expiration du temps indiqué si le variateur de vitesse VLT enregistre une surtension ou une sous-tension durant le laps de temps retenu.

Description du choix:

Sélectionner le temps que le variateur de vitesse VLT peut fonctionner en présence d'une surtension ou d'une sous-tension avant qu'il ne débraie.

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



N.B. !

Il peut arriver que l'appareil signale une anomalie lors de la mise sous tension si la valeur choisie est inférieure au réglage d'usine.

411 Fréquence de commutation (FREQ. COMMUTOND)

Valeur:

★ Dépend de la puissance de l'appareil.

Fonction:

La valeur réglée détermine la fréquence de commutation de l'onduleur. Il est possible de minimiser les bruits éventuels du moteur en réglant la fréquence de commutation.



N.B. !

La fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT ne peut jamais être supérieure à 1/10ème de la fréquence de commutation.

Description du choix:

Régler au paramètre 411 la fréquence de commutation quand le moteur tourne et définir ainsi la fréquence correspondant au niveau sonore minimal du moteur.

Voir également le paramètre 446 - type de modulation. Voir déclassement dans le Manuel de Configuration.



N.B. !

Une fréquence de commutation supérieure à 3,0 kHz (4,5 kHz pour 60° AVM) se traduit par un déclassement automatique de la puissance maximale de sortie du variateur de vitesse VLT.

412 Fréquence de commutation variant avec la fréquence de sortie (FR.COMMUT/FR.MOT)

Valeur:

★ Impossible (INACTIVE) [0]
Possible (ACTIVE) [1]

Fonction:

Cette fonction permet de relever la fréquence de commutation quand la fréquence de sortie diminue. Ce paramètre est mis en oeuvre dans les applications faisant intervenir une courbe caractéristique où la perte de charge quadratique (pompes centrifuges et ventilateurs) varie selon la fréquence de sortie. La fréquence maximale de commutation est toutefois définie par la valeur affectée au paramètre 411.

Description du choix:

Sélectionner *Impossible* [0] pour avoir une fréquence de commutation fixe.

Régler la fréquence de commutation au paramètre 411. Sélectionner *Possible* [1] si la fréquence de commutation doit diminuer quand la fréquence de sortie augmente.

413 Facteur de surmodulation (SUR MODULATION)

Valeur:

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

Fonction:

Ce paramètre permet de régler la fonction de surmodulation applicable à la tension de sortie.

Description du choix:

Inactif signifie que la tension de sortie n'est pas surmodulée et que toute ondulation du couple est évitée sur l'arbre du moteur. Cette technique peut s'avérer judicieuse en présence de rectifieuses p. ex.

Actif signifie qu'il est possible d'obtenir une tension de sortie supérieure à la tension secteur (jusqu'à 15%).

414 Retour minimum (MIN. RETOUR)

Valeur:

-100 000,000 à Retour max. ★ 0,000

Fonction:

Les paramètres 414 et 415 permettent de mettre à l'échelle l'affichage de sorte qu'il indique le signal de retour en unité réelle, proportionnel au signal d'entrée. La valeur doit être environ 10% plus élevée que le par. 205 *Référence maximale* afin d'éviter que le variateur de vitesse intègre une erreur éventuelle de décalage.

La valeur est affichée si *Retour [unité]* [3] est retenu dans l'un des paramètres 009 à 012 ainsi qu'au mode affichage. Le paramètre 416 permet de sélectionner une unité pour le signal de retour.

A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée*, *Commande de process en boucle fermée* et *Commande de couple, retour vitesse*, (paramètre 100).

Description du choix:

Fonction seulement active lorsque le paramètre 203 est réglé sur *Min à Max* [0].

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

Régler sur la valeur devant être affichée à l'écran lorsque le *Retour minimum est atteint sur l'entrée de retour choisie* (paramètres 308 ou 314).

Le choix de la configuration (paramètre 100) et de la référence/plage de retour (paramètre 203) peut limiter cette valeur.

Si *Commande de vitesse en boucle fermée* [1] est sélectionnée au paramètre 100, le retour minimum ne peut être réglé sur une valeur inférieure à 0.

415 Retour maximum

(MAX. RETOUR)

Valeur:

Retour min. à 100 000,000 ★ 1,500.000

Fonction:

Voir description au paramètre 414.

Description du choix:

Régler sur la valeur devant être affichée à l'écran lorsque le *Retour maximum est atteint sur l'entrée de retour choisie* (paramètres 308 ou 314).

Le choix de la configuration peut limiter cette valeur (paramètre 100).

416 Unités de process

(TYPE REF. ET RET.)

Valeur:

SANS	[0]
★%	[1]
PPM	[2]
tr/mn	[3]
bar	[4]
cycle/mn	[5]
IMP/s	[6]
UNITS/s	[7]
UNITS/mn	[8]
UNITS/h	[9]
°C	[10]
Pa	[11]
l/s	[12]
m ³ /s	[13]
l/min	[14]
m ³ /min	[15]
l/h	[16]
m ³ /h	[17]
kg/s	[18]
kg/min	[19]
kg/h	[20]
t/min	[21]
t/h	[22]
m	[23]
N m	[24]
m/s	[25]

m/min	[26]
°F	[27]
in wg	[28]
gal/s	[29]
ft ³ /s	[30]
gal/min	[31]
ft ³ /min	[32]
gal/h	[33]
ft ³ /h	[34]
lb/s	[35]
lb/min	[36]
lb/h	[37]
lb ft	[38]
ft/s	[39]
ft/min	[40]

Fonction:

Choisir entre les différentes unités que l'on souhaite afficher.

L'unité est également utilisée directement en *Commande de process en boucle fermée* en tant qu'unité pour *Référence minimale/maximale* (paramètres 204/205) et *Retour minimum/maximum* (paramètres 414/415).

La possibilité de choix d'unité au paramètre 416 dépend du choix dans les paramètres suivants :

Par. 002 *Commande locale/à distance*.

Par. 013 *Mode local digital/comme au paramètre 100*.

Par. 100 *Configuration*.

L'option Commande à distance est sélectionnée au paramètre 002.

Si l'option *Commande de vitesse en boucle ouverte* ou *Commande de couple en boucle ouverte*, est sélectionnée au paramètre 100, l'unité choisie au paramètre 416 peut être utilisée pour l'affichage (par. 009 à 012 *Retour [unité]*) des paramètres de process.

Le paramètre de process que l'on souhaite afficher peut être raccordé en tant que signal analogique externe à la borne 53 (par. 308: *Signal de retour*) ou la borne 60 (par. 314: *Signal de retour*), ainsi qu'en tant qu'impulsion à la borne 33 (par. 307: *Retour impulsions*).

Note: La référence ne peut être affichée qu'en Hz (*Commande de vitesse en boucle ouverte*) ou en Nm (*Commande de couple en boucle ouverte*).

Si l'option *Commande de vitesse en boucle fermée*, est sélectionnée au paramètre 100, le paramètre 416 n'est pas actif du fait que la référence et le retour sont toujours affichés en tr/mn.

Si l'option *Commande de process en boucle fermée*, est sélectionnée au paramètre 100, l'unité choisie au paramètre 416 est utilisée pour l'affichage de la

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

référence (par. 009 à 12: *Référence [unité]*) et le retour (*Retour [unité]*) .

La mise à l'échelle de l'affichage en fonction de la plage choisie (par. 309/310, 312/313, 315/316, 327 et 328) pour le signal externe raccordé se fait aux paramètres 204 et 205 pour la référence et aux paramètres 414 et 415 pour le retour.

L'option Commande locale est sélectionnée au paramètre 002.

Si le paramètre 013 est réglé sur *Mode local en boucle ouverte* ou *Mode local digital en boucle ouverte*, la référence est affichée en Hz quel que soit le choix au paramètre 416. Un signal de retour ou signal de process raccordé aux bornes 53, 60 ou 33 (impulsion) sera cependant affiché avec l'unité choisie au paramètre 416.

Si le paramètre 013 est réglé sur *Mode local/comme au paramètre 100* ou *Mode local digital/comme au paramètre 100*, l'unité sera la même que celle décrite ci-dessus pour l'option *Commande à distance* au paramètre 002.



N.B. !

Ce qui précède concerne l'affichage de *Référence [unité]* et *Retour [unité]* . En sélectionnant *Référence [%]* ou *Retour [%]* , la valeur affichée est indiquée en pourcentage de la plage choisie.

Description du choix:

Sélectionner l'unité souhaitée pour le signal de référence/retour.

417 Mode vitesse, gain proportionnel du PID (VIT. GAIN P)

Valeur:

0,000 (INACTIF) à 0,150 ★ 0.015

Fonction:

Le gain proportionnel indique le facteur d'amplification de l'erreur (écart entre le signal de retour et la consigne). A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un gain élevé se traduit par une régulation rapide.

Mais un gain trop important peut affecter la régularité du process en cas de dépassement.

418 Mode vitesse, temps d'action intégrale du PID

(VIT. TEMPS I)

Valeur:

2,00 à 999,99 ms (1 000 = INACTIF) ★ 8 ms

Fonction:

Le temps d'action intégrale détermine la durée mise par le régulateur PID pour corriger l'erreur. Plus l'erreur est importante et plus le gain augmentera. Le temps d'action intégrale entraîne une temporisation du signal et donc une atténuation. A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un temps d'action intégrale de courte durée se traduit par une régulation rapide.

Une durée trop courte peut cependant rendre la régulation instable.

Si le temps d'action intégrale est long, des écarts importants par rapport à la référence souhaitée peuvent apparaître du fait que le régulateur de process mettra longtemps à réguler par rapport à une erreur donnée.

419 Mode vitesse, temps d'action dérivée du PID

(VIT. TEMPS D)

Valeur:

0,00 (INACTIF) à 200,00 ms ★ 30 ms

Fonction:

Le différenciateur ne réagit pas sur une erreur constante. Il n'apporte qu'un gain lorsque l'erreur change. Plus l'erreur change rapidement, plus le gain du différenciateur est important.

Le gain est proportionnel à la vitesse à laquelle l'erreur change.

A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un temps d'action dérivée de longue durée se traduit par un pilotage rapide. Une durée trop longue peut toutefois affecter la régularité du process.

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

L'action dérivée est désactivée quand le temps est réglé sur 0 ms.

420 Mode vitesse, limite gain différentiel du PID

(VIT. LIM-GAIN D)

Valeur:

5,0 à 50,0 ★ 5.0

Fonction:

Il est possible de fixer une limite au gain différentiel. Le gain différentiel augmentant à fréquences élevées, il peut être utile de pouvoir le limiter. Ceci permet d'obtenir une partie purement différentielle à faibles fréquences et une partie différentielle constante à fréquences élevées. A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Sélectionner la limite souhaitée pour le gain.

421 Mode vitesse, temps de filtre retour du PID

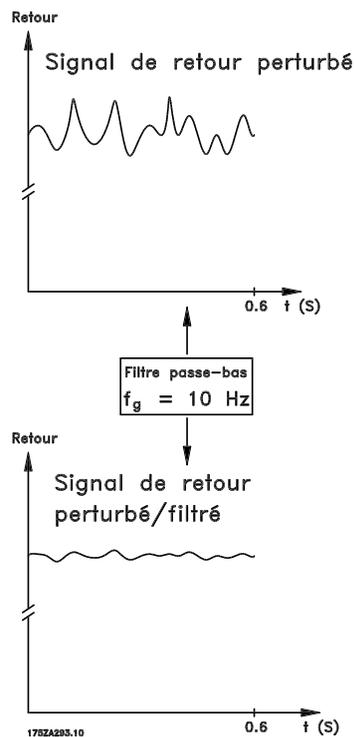
(VIT. TEMPS FILT)

Valeur:

5 à 200 ms ★ 10 ms

Fonction:

Des ondulations sur le signal de retour peuvent être atténuées par le filtre retour, afin de réduire leur influence sur la régulation, ce qui présente un avantage en cas de forte perturbation du signal. Voir la figure. A utiliser avec *Commande de vitesse en boucle fermée* et *Commande de couple, retour vitesse* (paramètre 100).



Description du choix:

En programmant une constante de temps (t) de 100 ms par ex., la fréquence d'interruption du filtre retour sera égale à $1/0,1 = 10 \text{ RAD/sec}$. correspondant à $(10/2 \times \pi) = 1,6 \text{ Hz}$. Le régulateur PID ne règle donc qu'un signal de retour dont la fréquence varie de moins de 1,6 Hz. Si la variation du signal de retour dépasse 1,6 Hz, le régulateur PID ne réagit pas.

422 Tension U 0 - à 0 Hz

(TENSION UO (OHZ))

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 103 ★ 20.0 volts

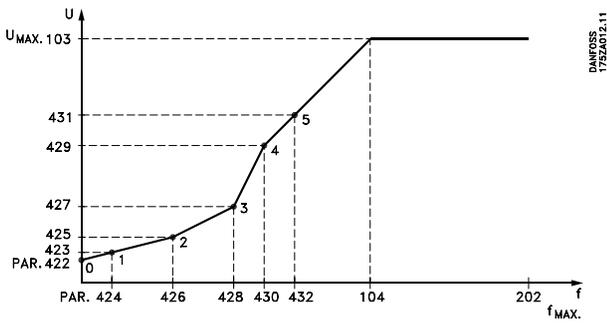
Fonction:

Les paramètres 422 à 432 sont utilisés si *Caractéristique moteur spécial* est sélectionnée au par. 101. Il est possible d'obtenir une courbe caractéristique tension/fréquence à partir de 6 tensions et fréquences définissables.

Description du choix:

Régler sur la tension souhaitée à 0 Hz. Voir figure ci-dessous.

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



423 Tension U1

(TENSION U1)

Valeur:

Après $U_{VLT,MAX}$ Réglage d'usine du par. 103

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur Y du 1er point de rupture.

Description du choix:

Régler la tension souhaitée à la fréquence F1 réglée au paramètre 424.
Voir paramètre 422.

424 Fréquence F1

(FREQUENCE F1)

Valeur:

0,0 à la valeur du par. 426 Réglage d'usine du par. 104

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur X du 1er point de rupture.

Description du choix:

Régler la fréquence souhaitée à la tension U1 au paramètre 423.
Voir paramètre 422.

425 Tension U2

(TENSION U2)

Valeur:

Après $U_{VLT,MAX}$ Réglage d'usine du par. 432

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur Y du 2ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la tension souhaitée à la fréquence F2 réglée au 426.

Voir paramètre 422.

426 Fréquence F2

(FREQUENCE F2)

Valeur:

par. 424 à la valeur du par. 428 FB Réglage d'usine du par. 104

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur X du 2ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la fréquence souhaitée à la tension U2 réglée au paramètre 425.

Voir paramètre 422.

427 Tension U3

(TENSION U3)

Valeur:

Après $U_{VLT,MAX}$ Réglage d'usine du par. 103

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur Y du 3ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la tension souhaitée à la fréquence F3 réglée au paramètre 428.

Voir paramètre 422.

428 Fréquence F3

(FREQUENCE F3)

Valeur:

par. 426 à la valeur du par. 430 FB Réglage d'usine du par. 104

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur X du 3ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la fréquence désirée à la tension U3 réglée au paramètre 427.

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

Voir paramètre 422.

429 Tension U4

(TENSION U4)

Valeur:

Après $U_{VLT,MAX}$ Réglage d'usine du par. 103

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur Y du 4ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la tension souhaitée à la fréquence F4 réglée au paramètre 430.

Voir le schéma pour le paramètre 422.

430 Fréquence F4

(FREQUENCE F4)

Valeur:

par. 428 à la valeur du par. 432 FB Réglage d'usine du par. 104

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur X au 4ème point de rupture

Description du choix:

Régler la fréquence souhaitée à la tension U4 réglée au paramètre 429.

Voir le schéma pour le paramètre 422.

431 Tension U5

(TENSION U5)

Valeur:

Après $U_{VLT,MAX}$ Réglage d'usine du par. 103

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur Y au 5ème point de rupture.

Description du choix:

Régler la tension souhaitée à la fréquence F5 réglée au paramètre 432.

432 Fréquence F5

(FREQUENCE F5)

Valeur:

par. 430 à 1000 Hz Réglage d'usine du par. 104

Fonction:

Ce paramètre règle la valeur X au 5ème point de rupture.

Ce paramètre n'est pas limité par le paramètre 200.

Description du choix:

Régler la fréquence souhaitée à la tension U5 réglée au paramètre 431.

Voir paramètre 422.

433 Commande de couple en boucle ouverte, gain proportionnel du PID

(COUPLE-BO GAIN P)

Valeur:

0 (Inactif) à 500% ★ 100%

Fonction:

Le gain proportionnel indique le facteur d'amplification de l'erreur (écart entre le signal de retour et la consigne).

A utiliser avec *Commande de couple en boucle ouverte* (paramètre 100).

Description du choix:

Un gain élevé se traduit par une régulation rapide. Mais un gain trop important peut affecter la régularité du process en cas de dépassement.

434 Commande de couple en boucle ouverte, temps d'action intégrale du PID

(COUPLE-BO TPS I)

Valeur:

0,002 à 2,000 sec. ★ 0.02 sec.

Fonction:

L'intégrateur donne un gain croissant en présence d'une erreur constante entre la référence et la mesure interne du couple. Plus l'erreur est importante plus le gain augmentera rapidement. Le temps d'action intégrale est le temps nécessaire à l'intégrateur pour atteindre le même gain que le gain

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

proportionnel. A utiliser avec *Commande de couple en boucle ouverte* (paramètre 100).

Description du choix:

Un temps d'action intégrale de courte durée se traduit par une régulation rapide. Une durée trop courte peut cependant rendre la régulation instable.

437 Mode process, contrôle normal/inversé du PID

(PROC. CONTRL-INV)

Valeur:

- ★ Normal (NORMAL) [0]
- Inversé (INVERSE) [1]

Fonction:

Il est possible de choisir dans quelle mesure le régulateur de process doit augmenter/diminuer la fréquence de sortie en cas de différence entre les signaux de référence et de retour.

A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Sélectionner *Normal* [0] si le variateur de vitesse VLT doit diminuer la fréquence de sortie en cas de hausse du signal de retour.

Sélectionner *Inversé* [1] si le variateur de vitesse VLT doit augmenter la fréquence de sortie en cas de hausse du signal de retour.

438 Mode process, PID anti-saturation

(PROC. ANTI-SATUR)

Valeur:

- Inactive (INACTIVE) [0]
- ★ Active (ACTIVE) [1]

Fonction:

Il est possible de choisir dans quelle mesure le régulateur de process doit continuer à réguler une erreur même s'il n'est pas possible d'augmenter/réduire la fréquence de sortie.

A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Le paramètre est réglé en usine sur *Active* [1], ce qui implique une initialisation de la partie intégration par rapport à la fréquence de sortie actuelle si la limite de courant ou la fréquence max./min. a été atteinte. Le régulateur de process ne redevient actif que lorsque l'erreur est égale à zéro ou a changé de signe.

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

Sélectionner *Inactive* [0] si l'intégrateur doit continuer à intégrer l'erreur même s'il n'est pas possible de la faire disparaître en régulant.



N.B. !

En sélectionnant *Inactive* [0] l'intégrateur doit d'abord, lorsque l'erreur change de signe, intégrer à partir du niveau atteint à la suite de l'erreur précédente avant de modifier la fréquence de sortie.

439 Mode process, fréquence de démarrage du PID

(PROC. VAL.DEMAR.)

Valeur:

f_{MIN} à f_{MAX}
(paramètres 201 et 202) ★ paramètre 201

Fonction:

Au signal de démarrage, le variateur de vitesse VLT réagit en *Commande de vitesse en boucle ouverte* et change seulement pour *Commande de process en boucle fermée*. lorsque la fréquence de démarrage programmée est atteinte. Cela permet de régler une fréquence correspondant à la vitesse à laquelle le process fonctionne normalement d'où l'obtention plus rapide de l'état de process souhaité. A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Régler sur la fréquence de démarrage souhaitée.



N.B. !

Si le variateur de vitesse arrive à la limite de courant avant d'atteindre la fréquence de démarrage souhaitée, le régulateur de process n'est pas activé. Afin de l'activer quand-même, il convient de diminuer la fréquence de démarrage à la fréquence de sortie actuelle, ce qui peut être fait en cours de fonctionnement.

440 Mode process, gain proportionnel du PID

(PROC. GAIN P)

Valeur:

0,00 à 10,00 ★ 0.01

Fonction:

Le gain proportionnel indique le facteur d'amplification de l'erreur (écart entre le signal de retour et la consigne).

A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un gain élevé se traduit par une régulation rapide. Mais un gain trop important peut affecter la régularité du process en cas de dépassement.

**441 Mode process, temps d'action intégrale du PID
(PROC. TEMPS I)**
Valeur:

0,01 à 9999,99 sec. (INACTIF) ★ INACTIF

Fonction:

L'intégrateur donne un gain croissant en présence d'une erreur constante entre la consigne et le signal de retour. Plus l'erreur est importante plus le gain augmentera rapidement. Le temps d'action intégrale est le temps nécessaire à l'intégrateur pour atteindre le même gain que le gain proportionnel. A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un temps d'action intégrale de courte durée se traduit par une régulation rapide. Une durée trop courte peut cependant rendre la régulation instable. Si le temps d'action intégrale est long, des écarts importants par rapport à la consigne souhaitée peuvent apparaître du fait que le régulateur de process mettra longtemps à réguler par rapport à une erreur donnée.

**442 Mode process, temps d'action dérivée du PID
(PROC. TEMPS D)**
Valeur:

0,00 (INACTIF) à 10,00 sec. ★ 0.00 sec.

Fonction:

Le différenciateur ne réagit pas sur une erreur constante. Il n'apporte qu'un gain lorsque l'erreur change. Plus l'erreur change rapidement, plus le gain du différenciateur est important. Le gain est proportionnel à la vitesse à laquelle l'erreur change. A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Un temps d'action dérivée de longue durée se traduit par une régulation rapide. Une durée trop longue peut toutefois affecter la régularité du process.

**443 Mode process, limite gain différentiel du PID
(PROC. LIM-GAIN D)**
Valeur:

5,0 à 50,0 ★ 5.0

Fonction:

Il est possible de fixer une limite au gain différentiel. Celui-ci augmente en cas de changements rapides d'où l'utilité de le limiter. Cela permet d'obtenir un gain différentiel réel aux changements lents et un gain différentiel constant aux changements rapides de l'erreur. A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Sélectionner la limite souhaitée pour le gain différentiel.

**444 Mode process, temps de filtre retour du PID
(PROC. TEMPS FILT)**
Valeur:

0,01 à 10,00 ★ 0.01s

Fonction:

Des ondulations sur le signal de retour peuvent être atténuées par le filtre retour, afin de réduire leur influence sur la régulation du process, ce qui présente un avantage en cas de forte perturbation du signal. A utiliser avec *Commande de process en boucle fermée* (paramètre 100).

Description du choix:

Sélectionner la constante de temps (τ) souhaitée. En programmant une constante de temps (τ) de 100 ms par ex., la fréquence d'interruption du filtre retour sera égale à $1/0,1 = 10$ RAD/sec. correspondant à $(10/2 \times \pi) = 1,6$ Hz. Le régulateur PID ne règle donc qu'un signal de retour dont la fréquence varie de moins de 1,6 Hz. Si la variation du signal de retour

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

dépasse 1,6 Hz, le régulateur de process ne réagit pas.

nominal de sortie $I_{VLT,N}$ a lieu à partir d'une fréquence de commutation de 3,0 kHz.

445 Démarrage à la volée

(DEM. A LA VOLEE)

Valeur:

★ Inactive (INACTIVE) [0]
Active (ACTIVE) [1]

Fonction:

Cette fonction permet de "rattraper" un moteur, à la volée, par ex. à cause d'une panne de courant.

Description du choix:

Sélectionner *Inactive* si la fonction n'est pas souhaitée.

Sélectionner *Active* si le variateur de vitesse VLT doit "rattraper" et commuter sur un moteur en rotation.

Voir également la description de la fonction, page 73.

446 Type de modulation

(TYPE MODULATION)

Valeur:

60° AVM (60° AVM) [0]
★ SFAVM (SFAVM) [1]

Fonction:

Choisir entre deux modèles de modulation : 60° AVM ou SFAVM.

D'autre part, il est possible de choisir une fonction automatique pour laquelle le variateur de vitesse VLT change automatiquement de SFAVM à 60° AVM.

Description du choix:

Sélectionner *60° AVM* pour obtenir la possibilité de fonctionner avec une fréquence de commutation allant jusqu'à 14/10. Le déclassement du courant nominal de sortie $I_{VLT,N}$ a lieu à partir d'une fréquence de commutation de 4,5 kHz.

Sélectionner *SFAVM* pour obtenir la possibilité de fonctionner avec une fréquence de commutation allant jusqu'à 5/10 kHz. Le déclassement du courant

447 Couple, retour de vitesse Compensation de couple

(PRO-BF COMP)

Valeur:

-100 - 100% ★ 0%

Fonction:

Ce paramètre est uniquement utilisé dans le cas où *Commande de couple, retour de vitesse* [5] a été sélectionné au paramètre 100. La compensation de glissement est utilisée en relation avec le calibrage du variateur de vitesse. Le réglage du paramètre 447, *Compensation de couple*, permet de calibrer le couple de sortie.

Voir chapitre *Réglage des paramètres, réglage de couple et retour de vitesse*.

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

448 Commande de couple, retour vitesse Rapport de démultiplication avec codeur

(COUPLE-VR REDUCT)

Valeur:

0,001 à 100 000 ★ 1.000

Fonction:

Ce paramètre est uniquement utilisé quand l'option *Commande de couple, retour vitesse* [5] a été choisie au paramètre 100.

Si l'arbre de transmission est équipé d'un codeur, il faut régler sur un rapport de démultiplication afin de permettre au variateur de vitesse VLT de calculer correctement la fréquence de sortie.

Pour un rapport de démultiplication de 1:10 (démultiplication du régime moteur), régler la valeur du paramètre sur 10. Si le codeur est installé directement sur l'arbre du moteur, le rapport de démultiplication doit être réglé sur 1,00.

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

Description du choix:

Régler sur la valeur souhaitée.

449 Couple, retour de vitesse Perte par frottement
(CPL-RV PERT FROT. PERTE)
Valeur:

0,00 à -50,00% de la force de tension nominale du moteur ★ 0.00%

Fonction:

Ce paramètre n'a pas de fonction lorsque l'option *Commande de couple, retour de vitesse* a été sélectionnée au paramètre 100 *Configuration* .

Régler la perte par frottement en tant que pourcentage fixe du couple nominal. En cas de fonctionnement du moteur, la perte par frottement est additionnée au couple, tandis qu'en cas de fonctionnement générateur, elle en est déduite.

Voir le chapitre. *Réglage des paramètres, réglage de couple, retour de vitesse* .

Description du choix:

Régler la valeur souhaitée.

450 Tension secteur en cas de panne secteur (TENS. PANNE SECT)
Valeur:

180 à 240 V pour appareils 200-240 V ★ 180
342 à 500 V pour appareils 380-500 V ★ 342

Fonction:

Ce paramètre permet de régler le niveau de tension auquel le paramètre 407 *Panne secteur* doit être activé.

Le niveau de tension d'activation des fonctions panne de secteur doit être inférieur à la tension secteur nominale qui alimente le variateur de vitesse VLT. En règle générale, le paramètre 450 peut être réglé sur une valeur inférieure de 10% à la tension secteur nominale.

Description du choix:

Régler le niveau d'activation des fonctions panne de secteur.


N.B. !

Si la valeur réglée est trop importante, la fonction panne de secteur réglée au paramètre 407 peut être activée même en présence de l'alimentation secteur.

453 Rapport de transformation de vitesse en boucle fermée
((RAPP TRANSF VITESSE))
Valeur:

0.01 - 100.00 ★ 1.00

Fonction:

Ce paramètre n'a pas de fonction lorsque l'option *Commande de vitesse en boucle fermée* a été sélectionnée au paramètre 100 *Configuration* .

En cas de fixation du retour de vitesse à l'arbre de poignon, il est nécessaire de régler un rapport de transformation, le cas contraire, le variateur de vitesse ne pourra pas détecter une perte de l'encodeur.

Pour un rapport de transformation de 1:10 (motoréduction d'un tpm du moteur), régler la valeur du paramètre à 10.

Dans le cas où l'encodeur a été fixé directement sur l'arbre du moteur, régler le rapport de transformation à 1.00.

Noter que ce paramètre a uniquement un impact sur la fonction de perte de l'encodeur.

Description du choix:

Régler sur la valeur exigée.

454 Compensation du temps mort (COMP. TEMPS MORT)
Valeur:

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

Fonction:

La compensation active du temps mort de l'onduleur qui fait partie de l'algorithme de contrôle VLT 5000 (VC+) est responsable d'instabilité à l'arrêt lors du fonctionnement en boucle fermée. L'objet de ce paramètre est de mettre hors circuit la compensation active du temps mort afin d'éviter l'instabilité.

Description du choix:

Sélectionner *Inactif* [0] pour désactiver la compensation du temps mort.

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

Sélectionner *Actif* [1] pour activer la compensation du temps mort.

455 Surveillance de la fréquence de sortie

(FREQ.SORT SURV.)

Valeur:

Inactive	[0]
★Active	[1]

Fonction:

Ce paramètre est utilisé si l'avertissement *35 Hors de la plage de fréquences* ne doit pas être actif à l'affichage en mode process en boucle fermée. Ce paramètre n'a pas d'influence sur le mot d'état élargi..

Description du choix:

Sélectionner *Active* [1] afin de permettre l'affichage en cas d'apparition de l'avertissement *35 ors de la plage de fréquences*. Sélectionner *Inactive* [0] afin de désactiver l'affichage en cas d'apparition de l'avertissement *35 Hors de la plage de fréquences*.

457 Fonction défaut phase

(FONCT. DÉFAUT PHASE)

Valeur:

★Disjonction (DISJONCTION)	[0]
Avertissement (AVERTISSEMENT)	[1]

Fonction:

Sélectionner la fonction à activer si l'asymétrie de la tension secteur devient trop élevée ou si une phase est absente.

Description du choix:

À *Disjonction* [0], le variateur de vitesse VLT arrête le moteur en quelques secondes (en fonction de la taille du variateur).

À *Avertissement* [1], seul un avertissement est exporté lorsqu'une panne secteur survient, mais dans des cas graves, d'autres conditions extrêmes peuvent entraîner un arrêt.

N.B. !



Si *Avertissement* a été sélectionné, la durée de vie du variateur sera réduite lorsque la panne secteur persiste.



N.B. !

En défaut de phase, les ventilateurs externes de refroidissement de certains types de variateurs ne peuvent pas être activés. Afin d'éviter une surchauffe, une alimentation externe peut être raccordée au VLT 5032 - 5052 200 – 240 V et au VLT 5075 - 5500 380 – 500 V, voir *Electrical installation* .

■ Liaison série
500 Address
(ADRESSE BUS)
Valeur:

1 à 126 ★ 1

Fonction:

Ce paramètre permet de définir l'adresse des divers variateurs de vitesse VLT. Cette fonction est utilisée en présence d'un API ou d'un microordinateur.

Description du choix:

Chaque variateur de vitesse VLT peut se voir affecter une adresse comprise entre 1 et 126. L'adresse 0 est retenue si un système maître (API ou microordinateur) souhaite envoyer simultanément le même message à l'ensemble des variateurs de vitesse VLT raccordés au port série. Dans ce cas, les variateurs de vitesse VLT ne retournent pas d'accusé de réception. Il convient de mettre en oeuvre un répéteur si le nombre d'unités raccordées (variateurs de vitesse VLT + systèmes maîtres) dépasse 31. Il est impossible de sélectionner le paramètre 500 au moyen du port série.

501 Vitesse de transmission
(VITESSE TRANS.)
Valeur:

300 Bauds (300 BAUDS)	[0]
600 Bauds (600 BAUDS)	[1]
1200 Bauds (1200 BAUDS)	[2]
2400 Bauds (2400 BAUDS)	[3]
4800 Bauds (4800 BAUDS)	[4]
★9600 Bauds (9600 BAUDS)	[5]

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la vitesse de transmission des données sur la liaison série. La vitesse exprimée en bauds correspond au nombre de bits transmis par seconde.

Description du choix:

Il convient de régler la vitesse de transmission du variateur de vitesse VLT sur une valeur compatible avec la vitesse de transmission du microordinateur ou de l'API. Il est impossible de sélectionner le paramètre 501 au moyen du port série RS 485.

La durée de transmission des données définie par la vitesse réglée en bauds ne représente qu'une partie du temps total de communication.

502 Roue libre
(ROUE LIBRE)
503 Arrêt rapide
(ARRET RAPID)
504 Freinage par injection de courant continu
(FREINAGE CONTINU)
505 Démarrage
(DEMARRAGE)
507 Sélection du process
(PROCESS)
508 Sélection de la vitesse
(REF. INTERNE)
Valeur:

Entrée digitale (ENTREE DIGITALE)	[0]
Bus (LIAISON SERIE)	[1]
Fonction logique ET (DIGITALE ET SERIE)	[2]
★Fonction logique OU (DIGITALE OU SERIE)	[3]

Fonction:

Les paramètres 502 à 508 permettent de piloter le variateur de vitesse VLT à l'aide des bornes (entrées digitales) ou du bus.

Si les options *Fonction logique ET* et *Bus* sont retenues, l'ordre correspondant ne peut être activé que s'il transite par le port de communication série. En cas de sélection de la *Fonction logique OU*, l'ordre doit également être activé via l'une des entrées digitales.

Description du choix:

Sélectionner *Entrée digitale* [0] pour que l'ordre de commande correspondant ne puisse être activé que par une entrée digitale.

Sélectionner *Bus* [1] pour que l'ordre de commande correspondant ne puisse être activé que par un bit du mot de commande (communication série).

Sélectionner *Fonction logique ET* [2] pour que l'ordre de commande correspondant ne puisse être activé qu'en présence d'un signal (niveau actif = 1) venant simultanément du mot de commande et d'une entrée digitale.

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

Entrée digitale 505-508	Bus	Ordre de commande
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

Sélectionner *Fonction logique OU* [3] pour que l'ordre de commande correspondant puisse être activé en présence d'un signal (niveau actif = 1) venant du mot de commande ou d'une entrée digitale.

Entrée digitale 505-508	Bus	Ordre de commande
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1



N.B. !

Les paramètres 502 à 504 portent sur les fonctions d'arrêt. Voir l'exemple ci-dessous concernant le paramètre 502 (Roue libre). Ordre d'arrêt actif = "0".

Paramètre 502 = *fonction logique ET*

Entrée digitale	Bus	Ordre de commande
0	0	1 Roue libre
0	1	0 Moteur tourne
1	0	0 Moteur tourne
1	1	0 Moteur tourne

Paramètre 502 = *fonction logique OU*

Entrée digitale	Bus	Ordre de commande
0	0	1 Roue libre
0	1	1 Roue libre
1	0	1 Roue libre
1	1	0 Moteur tourne

506 Inversion

(INVERSION)

Valeur:

★ Entrée digitale (ENTREE DIGITALE)	[0]
Bus (LIAISON SERIE)	[1]
Fonction logique ET (DIGITALE ET SERIE)	[2]
Fonction logique OU (DIGITALE OU SERIE)	[3]

Fonction:

Voir description au paramètre 502.

Description du choix:

Voir description au paramètre 502.

509 Bus, jogging 1

(FREQ. BUS JOG 1)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 202 ★ 10.0 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une vitesse fixe (jogging) activée au travers du port de communication série.

Cette fonction est identique à celle du paramètre 213.

Description du choix:

La fréquence de jogging f_{JOG} se règle dans la plage f_{MIN} (paramètre 201) - f_{MAX} (paramètre 202).

510 Bus, jogging 2

(FREQ. BUS JOG 2)

Valeur:

0,0 à la valeur réglée au paramètre 202 ★ 10.0 Hz

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner une vitesse fixe (jogging) activée au travers du port de communication série.

Cette fonction est identique à celle du paramètre 213.

Description du choix:

La fréquence de jogging f_{JOG} se règle dans la plage f_{MIN} (paramètre 201) - f_{MAX} (paramètre 202).

512 Profil du télégramme

(PROFIL DU TELEGRAMME)

Valeur:

Profil Fieldbus (PROFIL FIELDBUS)	[0]
★ FC Drive (TRANSMISSION FC)	[1]

Fonction:

Il est possible de choisir entre deux profils du mot de contrôle.

Description du choix:

Sélectionner le profil souhaité du mot de contrôle. Voir *Communication série* dans le *Manuel de configuration* pour de plus amples renseignements.

Consulter aussi les manuels concernant le fieldbus pour de plus amples détails.

Stop et débrayage (ARRET AVEC ALARME) [4]
[5]

513 Intervalle de temps, bus

(TPS ENTRE 2 MESS)

Valeur:

1 à 99 s ★ 1 s

Fonction:

Ce paramètre permet de régler le temps maximal théorique séparant la réception de deux messages consécutifs. La communication série est supposée finie si ce temps est dépassé. La fonction alors souhaitée se règle au paramètre 514.

Description du choix:

Régler sur le temps souhaité.

514 Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus

(ACTION APRES TPS)

Valeur:

Désactivé (INACTIF) [0]
Gel sortie (GEL SORTIE) [1]
Stop (ARRET) [2]
Jogging (JOGGING) [3]
Vitesse max. (VITESSE MAXIMALE)

Fonction:

Ce paramètre permet de sélectionner la fonction adoptée par le variateur de vitesse VLT en cas de dépassement du temps réglé au paramètre 513. Si les options [1] à [5] sont activées, les relais 01 et 04 sont désactivés.

Si plusieurs fonctions à l'issue de la temporisation se présentent en même temps, le variateur de vitesse VLT accorde la priorité suivante à la fonction à l'issue de la temporisation :

1. Paramètre 318 *Fonction à l'issue de la temporisation*
2. Paramètre 346 *Fonction à l'issue de la temporisation de perte du codeur*
3. Paramètre 514 *Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps du bus*

Description du choix:

Il est possible de geler la fréquence de sortie du variateur de vitesse VLT sur la valeur instantanée ou sur la référence, de commuter à l'arrêt, d'adopter la fréquence de jogging (paramètre 213), d'opter pour la fréquence max. de sortie (paramètre 202) ou d'arrêter et d'initier un débrayage.

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

Paramètre n°	Description	Affichage texte	Unité	Mise à jour intervalle
515	Référence %	(REFERENCE)	%	80 ms
516	Référence [unité]	(REFERENCE [UNITE])	Hz, Nm ou tr/mn	80 ms
517	Retour	(FEEDBACK)	À sélectionner via le par. 416	80 ms
518	Fréquence	(FREQUENCE)	Hz	80 ms
519	Fréquence x coefficient	(FREQUENCE X COEF)	-	80 ms
520	Courant	(COURANT MOTEUR)	Amp x 100	80 ms
521	Couple	(COUPLE)	%	80 ms
522	Puissance, kW	(PUISSANCE (kW))	kW	80 ms
523	puissance, HP	(PUISSANCE (HP))	HP (US)	80 ms
524	Tension moteur	(TENSION MOTEUR)	V	80 ms
525	Tension circuit intermédiaire	(TENSION CONTINUE)	V	80 ms
526	Temp. moteur	(THERMIQUE MOTEUR)	%	80 ms
527	Temp. VLT	(THERMIQUE VLT)	%	80 ms
528	Entrée digitale	(ENTREE DIGITALE)	Code binaire	2 ms
529	Borne 53, entrée analogique	(ENTREE ANALOG 53)	V	20 ms
530	Borne 54, entrée analogique	(ENTREE ANALOG 54)	V	20 ms
531	Borne 60, entrée analogique	(ENTREE ANALOG 60)	mA	20 ms
532	Référence d'impulsion	(REF. IMPULSIONS)	Hz	20 ms
533	Référence externe %	(MOT REFERENCE)		20 ms
534	Mot d'état	(MOT D'ETAT [HEX])	Code hexadécimal	20 ms
535	Puissance de freinage/ 2 min.	(ENERGIE FREIN./2 MIN)	kW	
536	Puissance de freinage/ s	(ENERGIE FREIN./S)	kW	
537	Température radiateur	(TEMP.RADIATEUR)	°C	1,2 s
538	Mot d'alarme	(MOT D'ALARME [HEXA])	Code hexadécimal	20 ms
539	Mot de contrôle VLT	(MOT CONTROLE [HEXA])	Code hexadécimal	2 ms
540	Mot d'avertissement, 1	(MOT AVERT. 1)	Code hexadécimal	20 ms
541	Mot d'état étendu, hexadécimal	(MOT D'ETAT ETENDU)	Code hexadécimal	20 ms
557	RPM moteur	(MOTOR RPM)	Tr/mn	80 ms
558	Tr/mn moteur x coefficient	(TR/MIN MOTEUR X COEF)	-	80 ms

Fonction:

Ces paramètres peuvent être lus via la liaison série et via l'afficheur en mode affichage, voir également paramètres 009 - 012.

Description du choix:
Référence %, paramètre 515 :

La valeur affichée correspond à la référence totale (total des références digitales/analogiques/prédéfinies/bus/gel réf./rattrapage et ralentissement).

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

Unité de référence, paramètre 516 :

Indique la valeur du courant aux bornes 17/29/53/54/60 de l'unité après le choix de la configuration au paramètre 100 (Hz, Nm ou tr/mn) ou au paramètre 416. Si nécessaire, voir également paramètres 205 et 416.

Retour, paramètre 517 :

Indique la valeur de l'état aux bornes 33/53/60 à l'unité/échelle sélectionnée aux paramètres 414, 416 et 416.

Fréquence, paramètre 518 :

La valeur affichée correspond à la fréquence réelle du moteur f_M (sans amortissement des résonances)

Fréquence x coefficient, paramètre 519 :

La valeur affichée correspond à la fréquence réelle du moteur f_M (sans amortissement des résonances) multipliée par un facteur (coefficient) défini au paramètre 008.

Courant moteur, paramètre 520 :

La valeur affichée correspond au courant du moteur mesuré comme valeur moyenne I_{RMS} .

La valeur est filtrée ce qui signifie qu'un intervalle d'environ 1,3 secondes peut s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.

Couple, paramètre 521 :

La valeur affichée correspond au couple, avec signe, appliqué à l'arbre du moteur. La valeur est donnée sous forme de pourcentage du couple nominal. Il n'y a pas de linéarité exacte entre le courant et le couple moteur 160 % par rapport au couple nominal. Certains moteurs fournissent un couple supérieur. Par conséquent, la valeur minimale et la valeur maximale dépendent du courant moteur max. et du moteur utilisé.

La valeur est filtrée ce qui signifie qu'un intervalle d'environ 1,3 secondes peut s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.

N.B. !


Si le réglage des paramètres moteur ne correspond pas au moteur utilisé, les valeurs d'affichage seront inexactes et négatives, même si le moteur ne fonctionne pas ou produit un couple positif.

Puissance, (kW), paramètre 522 :

La valeur affichée est calculée sur la base de la tension et du courant moteur réels.

La valeur est filtrée ce qui signifie qu'un intervalle d'environ 1,3 secondes peut s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.

Puissance(HP), paramètre 523 :

La valeur affichée est calculée sur la base de la tension et du courant moteur réels.

La valeur est indiquée sous forme HP.

La valeur est filtrée ce qui signifie qu'un intervalle d'environ 1,3 secondes peut s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.

Tension du moteur, paramètre 524:

La valeur affichée est une valeur calculée utilisée pour contrôler le moteur.

Tension continue du circuit intermédiaire, paramètre 525 :

La valeur affichée est une valeur mesurée.

La valeur est filtrée ce qui signifie qu'un intervalle d'environ 1,3 secondes peut s'écouler entre une modification de valeur d'entrée et la modification de la valeur de l'affichage des données.

Temp. moteur, paramètre 526 :
Temp. VLT, paramètre 527 :

Seuls des nombres entiers sont affichés.

Entrée digitale, paramètre 528 :

La valeur affichée indique l'état du signal délivré par les 8 bornes digitales (16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 et 33).

L'affichage est binaire et le chiffre à l'extrême gauche indique l'état de la borne 16, alors que le chiffre à l'extrême droite donne l'état de la borne 33.

Borne 53, entrée analogique, paramètre 529 :

La valeur affichée indique la valeur du signal à la borne 53.

La mise à l'échelle (paramètres 309 et 310) n'influence pas l'affichage. Les valeurs min. et max. sont déterminées par la compensation et l'ajustement des gains du variateur AD.

Borne 54, entrée analogique, paramètre 530 :

La valeur affichée indique la valeur du signal à la borne 54.

La mise à l'échelle (paramètres 312 et 313) n'influence pas l'affichage. Les valeurs min. et max. sont déterminées par la compensation et l'ajustement des gains du variateur AD.

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

Borne 60, entrée analogique, paramètre 531 :

La valeur affichée indique la valeur du signal à la borne 60.

La mise à l'échelle (paramètres 315 et 316) n'influence pas l'affichage. Les valeurs min. et max. sont déterminées par la compensation et l'ajustement des gains du variateur AD.

Référence impulsions, paramètre 532 :

La valeur affichée indique toute référence d'impulsion en Hz raccordée à l'une des entrées digitales.

Référence externe %, paramètre 533 :

La valeur indiquée donne, sous forme de pourcentage, la somme des références externes (total des références analogiques/bus/impulsions).

Mot d'état, paramètre 534 :

Indique le mot d'état transmis via la liaison série au format hexadécimal à partir du variateur de vitesse VLT. Consulter le Manuel de configuration.

Puissance de freinage/2 min., paramètre 535 :

Indique la puissance de freinage transmise à une résistance de freinage externe. La puissance moyenne est calculée sur une base continue pour les 120 dernières secondes.

Puissance de freinage/s, paramètre 536 :

Indique la puissance de freinage donnée transmise à une résistance de freinage externe. Indiquée sous forme de valeur instantanée.

Température radiateur, paramètre 537 :

Indique la température donnée du radiateur du variateur de vitesse VLT. La valeur limite d'arrêt est de $90 \pm 5^\circ\text{C}$, le rétablissement de l'unité étant à $60 \pm 5^\circ\text{C}$.

Mot d'alarme, paramètre 538 :

Indique au format hexadécimal la présence d'une alarme sur le variateur de vitesse VLT. Voir le chapitre *Mots d'avertissement 1, mots d'état élargi et mots d'alarme pour de plus amples informations*.

Mot de contrôle VLT, paramètre 539 :

Indique le mot de contrôle transmis via la liaison série au format hexadécimal au variateur de vitesse VLT. Consulter le *Manuel de configuration* pour de plus amples renseignements.

Mot d'avertissement 1, paramètre 540 :

Indique au format hexadécimal la présence éventuelle d'un avertissement dans le variateur de vitesse VLT. Voir le chapitre *Mots d'avertissement 1*,

mots d'état élargi et mots d'alarme pour de plus amples informations.

Mot d'état élargi format hexadécimal, paramètre 541 :

Indique au format hexadécimal la présence éventuelle d'un avertissement dans le variateur de vitesse VLT.

Voir le chapitre *Mots d'avertissement 1, mots d'état élargi et mots d'alarme pour de plus amples informations*.

RPM moteur, paramètre 557:

La valeur affichée correspond au RPM moteur réel. En contrôle process en boucle fermée ou ouverte, le RPM moteur est estimé. Il est mesuré dans les modes vitesse en boucle fermée.

RPM moteur x coefficient, paramètre 558:

La valeur affichée correspond au RPM moteur réel multiplié par un facteur (coefficient) défini au paramètre 008.

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

■ Fonctions techniques

Paramètre n°	Description Variables d'exploitation	Texte affiché	Unité	Plage
600	Heures d'exploitation	(HEURES EX- PLOITAT)	Heures	0 - 130,000.0
601	Heures de fonction- nement	(HEURES FONC- TION)	Heures	0 - 130,000.0
602	Compteur de kWh	(COMPTEUR kWh)	Nbre	0 - 9999
603	Nbre de démarrages	(NBRE DEMAR- RAGES)	Nbre	0 - 9999
604	Nbre de surtempéra- tures	(NBRE SURTEMP.)	Nbre	0 - 9999
605	Nbre de surtensions	(NBRE SURTEN- SIONS)	Nbre	0 - 9999

Fonction:

Ces paramètres peuvent être lus via la liaison série et sur l'afficheur dans les paramètres.

Description du choix:
Heures d'exploitation, paramètre 600 :

Indique le nombre d'heures d'exploitation du variateur de vitesse VLT.

Cette valeur est mise à jour toutes les heures dans le variateur de vitesse VLT et enregistrée lorsque l'unité est mise hors tension.

Heures de fonctionnement, paramètre 601 :

Indique le nombre d'heures d'exploitation du variateur de vitesse VLT depuis la réinitialisation au paramètre 619.

Cette valeur est mise à jour toutes les heures dans le variateur de vitesse VLT et enregistrée lorsque l'unité est mise hors tension.

Compteur de kWh, paramètre 602 :

Indique la consommation du moteur en kW sous forme de valeur moyenne sur une heure, depuis la réinitialisation au paramètre 618.

Nbre de démarrages, paramètre 603 :

Indique le nombre de mises en circuit de la tension d'alimentation du variateur de vitesse VLT.

Nbre de surtempératures, paramètre 604 :

Indique le nombre de défauts de surtempérature pour le variateur de vitesse VLT.

Nbre de surtensions, paramètre 605 :

Indique le nombre de surtensions pour le variateur de vitesse VLT.

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

Paramètre n°	Description Enregistrement de données	Texte affiché	Unité	Plage
606	Entrées digitales	(ENREG: ENTREE DIGI-TALE)	Décimal	0 - 255
607	Mot de contrôle	(ENREG: MOT CONT-ROLE)	Décimal	0 - 65535
608	Mot d'état	(ENREG: MOT ETAT BUS)	Décimal	0 - 65535
609	Référence	(ENREG: REFERENCE)	%	0 - 100
610	Retour	(ENREG: RETOUR)	Par. 416	999,999.99 - 999,999.99
611	Fréquence de sortie	(ENREG: FREQ. MO-TEUR)	Hz.	0.0 - 999.9
612	Tension de sortie	(ENREG: TENSION MO-TEUR)	V	50 - 1000
613	Courant de sortie	(ENREG: COURANT MO-TEUR)	A	0.0 - 999.9
614	Tension circuit intermédiaire	(ENREG: TENSION CON-TINUE)	V	0.0 - 999.9

Fonction:

Au moyen de ce paramètre, il est possible de visualiser jusqu'à 20 enregistrements de données, où [0] est l'enregistrement le plus récent et [19] le plus ancien. Chaque enregistrement de données est effectué toutes les 160 ms dès que le signal de démarrage a été donné. Si un signal d'arrêt est donné, les 20 derniers enregistrements de données sont sauvegardés et les valeurs sont disponibles pour être affichées. Cela est utile, par exemple, lors de la réparation après un arrêt.

Ce paramètre peut être lu via la liaison série et sur l'afficheur.

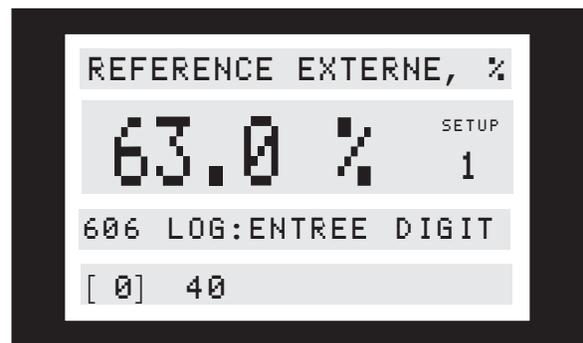
Description du choix:

Le numéro de l'enregistrement de données est indiqué entre crochets : [1]. Les enregistrements de données sont gelés en cas d'arrêt et réactivés lorsque le variateur de vitesse VLT est réactivé. L'enregistrement des données est actif lorsque le moteur fonctionne.

Gèle un enregistrement de données en cas d'arrêt et le réactive lors de la réinitialisation du variateur de vitesse VLT. L'enregistrement des données est actif lorsque le moteur fonctionne.

Entrées digitales, paramètre 606 :

La valeur des entrées digitales est donnée sous forme de nombre décimal dans la plage de 0 à 255. Le numéro de l'enregistrement de données est indiqué entre crochets : [1]


Mot de contrôle, paramètre 607 :

La valeur du mot de contrôle est donnée sous forme de nombre décimal dans la plage de 0 à 65535.

Mot d'état, paramètre 608 :

La valeur du mot d'état est donnée sous forme de nombre décimal dans la plage de 0 à 65535.

Référence, paramètre 609 :

La valeur de la référence est indiquée sous forme de pourcentage dans la plage de 0 à 100 %.

Retour, paramètre 610 :

La valeur est indiquée en tant que retour sous forme de paramètre.

Fréquence de sortie, paramètre 611 :

La valeur de la fréquence moteur est indiquée sous forme de fréquence dans la plage de 0,0 à 999,9 Hz.

Tension de sortie, paramètre 612 :

La valeur de la tension moteur est indiquée en volts dans la plage de 50 à 1000 V.

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

Courant de sortie, paramètre 613 :

La valeur du courant moteur est indiquée en ampères dans la plage de 0,0 à 999,9 A.

Tension continue du circuit intermédiaire, paramètre 614 :

La valeur de la tension continue du circuit intermédiaire est indiquée en volts dans la plage de 0,0 à 999,9 V.

615 Mémoire des défauts : code de défaut

(DEF: CODE DE DEFAULT)

Valeur:

[Indice 1 à 10] : Code de défaut 0 - 44

Fonction:

Ce paramètre permet de voir à quelle valeur un arrêt s'est produit.

10 [de 0 à 10] valeurs de défauts sont enregistrées.

Le numéro de défaut le plus bas [1] contient la valeur de donnée la plus récente/mémorisée en dernier et le numéro de défaut le plus haut [10] contient la valeur de donnée la plus ancienne.

Description du choix:

Indiqué par un code à chiffres dans lequel le numéro d'arrêt se rapporte à un code d'alarme qui peut être relevé dans le tableau à la page 143.

Réinitialiser la mémoire des défauts après l'initialisation manuelle.

616 Mémoire des défauts : heure

(DEF: TEMPS)

Valeur:

[Indice 1 à 10] :

Fonction:

Ce paramètre permet de voir le nombre total d'heures d'exploitation avant l'arrêt. 10 [de 0 à 10] valeurs de défauts sont indiquées.

Le numéro de défaut le plus bas [1] contient la valeur de donnée la plus récente/mémorisée en dernier et le numéro de défaut le plus haut [10] contient la valeur de donnée la plus ancienne.

Description du choix:

Affichage sous forme d'une option.

Plage : 0.0 - 9999.9.

Réinitialiser la mémoire des défauts après l'initialisation manuelle.

617 Mémoire des défauts : Valeur

(DEF: VALEUR)

Valeur:

[Indice 1 à 10] :

Fonction:

Ce paramètre permet de voir à quelle valeur de courant ou de tension un arrêt s'est produit.

Description du choix:

Affichage sous forme d'une valeur.

Plage : 0.0 - 999.9.

Réinitialiser la mémoire des défauts après l'initialisation manuelle.

618 Reset du compteur de kWh

(RAZ: COMPT. KWH)

Valeur:

Pas de RAZ (PAS DE RAZ)	[0]
RAZ (RAZ COMPTEUR)	[1]

Fonction:

Remise à zéro du compteur de kWh (paramètre 602).

Description du choix:

Si la valeur RAZ [1] est sélectionnée et en appuyant sur la touche [OK], le compteur de kWh du variateur de vitesse VLT est remis à zéro. Ce paramètre ne peut être sélectionné via le port de communication série, RS 485.



N.B. !

Lorsque la touche [OK] est activée, la remise à zéro est effectuée.

619 Reset compteur heures de fonctionnement

(RAZ: NBRE.HEURE)

Valeur:

Pas de RAZ (PAS DE RAZ)	[0]
RAZ (RAZ COMPTEUR)	[1]

Fonction:

Remise à zéro du compteur du nombre d'heures de fonctionnement (paramètre 601).

Description du choix:

Si la valeur RAZ [1] est sélectionnée et en appuyant sur la touche [OK], le compteur du nombre d'heures de fonctionnement du variateur de vitesse VLT est

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

remis à zéro. Ce paramètre ne peut être sélectionné via le port de communication série, RS 485.



N.B. !

Lorsque la touche [OK] est activée, la remise à zéro est effectuée.

620 Etat d'exploitation

(MOD.EXPLOITATION)

Valeur:

- ★ Fonctionnement normal (FONCTION NORMALE) [0]
- Fonctionnement avec onduleur désactivé (FONCTION SANS ONDUL.) [1]
- Essai de la carte de commande (TEST CARTE CONTROLE) [2]
- Initialisation (REINITIALISATION) [3]

Fonction:

En dehors du fonctionnement normal, ce paramètre peut être utilisé pour 2 tests différents.

Il permet également d'effectuer une initialisation manuelle de l'ensemble des paramètres (exception faite des paramètres 603 à 605).

Cette fonction n'est active qu'après avoir coupé et remis l'alimentation secteur du variateur de vitesse VLT.

Description du choix:

Utiliser *Fonctionnement normal* [0] pour l'exploitation normale avec le moteur dans l'application choisie. Sélectionner *Fonctionnement avec onduleur désactivé* [1] si l'on souhaite contrôler l'influence du signal de commande sur la carte de commande et ses fonctions sans que l'onduleur entraîne le moteur. Sélectionner *Essai de la carte de commande* [2] si l'on souhaite contrôler les entrées analogiques et digitales, les sorties analogiques, digitales de relais de la carte de commande ainsi que la tension de commande de +10 V. Cet essai nécessite le raccordement d'un connecteur de test avec des liaisons internes.

Suivre la procédure ci-dessous pour effectuer l'essai de la carte de commande :

1. Sélectionner *Essai de la carte de commande*.
2. Mettre hors tension secteur et attendre que l'éclairage de l'écran d'affichage disparaisse.
3. Enficher le connecteur de test (voir ci-dessous).
4. Mettre sous tension.
5. Appuyer sur la touche [OK] (en absence de panneau de commande local, régler sur *Fonctionnement normal*, et le VLT démarre normalement).
6. Effectuer différents essais.
7. Appuyer sur la touche [OK].

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

8. Le paramètre 620 est automatiquement réglé sur *Fonctionnement normal*.

En cas de défauts test, le variateur de vitesse VLT s'engage dans une boucle infinie. Il convient de remplacer la carte de commande.

Connecteurs d'essai (relier les bornes suivantes entre elles) :

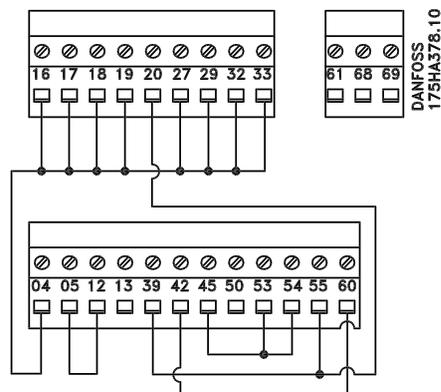
4 - 16 - 17 - 18 - 19 - 27 - 29 - 32 - 33

5 - 12

39 - 20 - 55

42 - 60

45 - 53 - 54



Sélectionner *Initialisation* [3] si l'on souhaite le réglage d'usine pour l'appareil sans remise à zéro des paramètres 500, 501 + 600 à 605 + 615 à 617.



N.B. !

Le moteur doit être arrêté avant de pouvoir effectuer une initialisation.

Procédure d'initialisation :

1. Sélectionner *Initialisation*.
2. Appuyer sur la touche [OK].
3. Mettre hors tension secteur et attendre que l'éclairage de l'écran d'affichage disparaisse.
4. Mettre sous tension.

Il est possible d'effectuer une initialisation manuelle en maintenant enfoncées 3 touches tout en mettant sous tension secteur. Une initialisation manuelle ramène tous les paramètres au réglage d'usine, exception faite des par. 600 à 605.

Procédure d'initialisation manuelle :

1. Mettre hors tension secteur et attendre que l'écran d'affichage s'éteigne.
2. Maintenir enfoncées [DISPLAY/STATUS] + [MENU] + [OK] tout en mettant sous tension

secteur. L'afficheur indique maintenant MANUAL INITIALIZE.

3. Lorsque l'afficheur indique UNIT READY, le variateur de vitesse VLT est initialisé.

Paramètre n°	Description Plaque signalétique	Texte affiché
621	Type VLT	(TYPE VLT)
622	Partie puissance	(N° CODE VLT)
623	Numéro de code VLT	(N° CODE VLT)
624	Numéro de version de logiciel	(VERSION.SOFTWARE)
625	Numéro d'identification du panneau de commande locale LCP	(N° ID LCP)
626	Numéro d'identification de la base de données	(ID BD PARAM)
627	Numéro d'identification de la partie puissance	(NO.SOFT .PUISS)
628	Type, option application	(TYPE. OPTION)
629	Numéro de code option d'application	(NO. CODE APP.)
630	Type, option communication	(TYPE OPTION 2)
631	Numéro de code option de communication	(NO. OPTION 2)

Fonction:

Les principales données de l'unité peuvent être lues sur l'afficheur et via la liaison série.

Description du choix:

Type VLT, paramètre 621 :

Le type VLT indique la taille de l'unité et la fonction de base concernée.

Par exemple : VLT 5008 380-500 V.

Partie puissance, paramètre 622 :

La partie puissance indique la partie puissance utilisée.

Par exemple : Élargie avec freinage.

Numéro de code VLT, paramètre 623 :

Le numéro de code indique le numéro de code du type VLT en question.

Par exemple : 175Z0072.

Numéro de version de logiciel, paramètre 624 :

Ce paramètre indique le numéro de version du logiciel.

Par exemple : V 3,10.

numéro d'identification du panneau de commande locale LCP, paramètre 625 :

Les principales données de l'unité peuvent être lues sur l'afficheur et via la liaison série.

Par exemple : ID 1,42 2 kB.

Numéro d'identification de la base de données, paramètre 626 :

Les principales données de l'unité peuvent être lues sur l'afficheur et via la liaison série.

Par exemple : ID 1,14.

Numéro d'identification de la partie puissance, paramètre 627 :

Les principales données de l'unité peuvent être lues sur l'afficheur et via la liaison série.

Par exemple : ID 1,15.

Type option application, paramètre 628 :

Ce paramètre indique le type des options d'application livrées en standard avec le variateur de vitesse VLT.

Numéro de code option d'application, paramètre 629 :

Ce paramètre indique le numéro de code de l'option d'application.

Type option communication, paramètre 630 :

Ce paramètre indique le type des options de communication livrées en standard avec le variateur de vitesse VLT.

Numéro de code option de communication, paramètre 631 :

Ce paramètre indique le numéro de code de l'option de communication.

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



N.B. !

Les paramètres 700 à 711 concernant la carte de relais ne sont activés que si une carte d'options de relais est installée dans le VLT 5000.

700 Sortie relais 6

(SORTIE RELAIS6)

703 Sortie relais 7

(SORTIE RELAIS7)

706 Sortie relais 8

(SORTIE RELAIS8)

709 Sortie relais 9

(SORTIE RELAIS9)

Fonction:

Cette sortie active un contact de relais.
Les sorties de relais 6/7/8/9 peuvent être utilisées pour indiquer l'état ainsi que des avertissements. Le relais est activé lorsque les conditions de valeurs concernées ont été remplies.
Il est possible de programmer l'activation/la désactivation dans les paramètres 701/704/707/710 Temp. relais 6/7/8/9 ON et les paramètres 702/705/708/711 Temp. relais 6/7/8/9 OFF .

Description du choix:

Voir le choix de données et de connexions dans les paramètres 319 à 326.

701 Temporisation relais 6/ON

(TEMP. RELAIS6/ON)

704 Temporisation relais 7/ON

(RELAY7 ON DELAY)

707 Temporisation relais 8/ON

(TEMP. RELAIS8/ON)

710 Temporisation relais 9/ON

(TEMP. RELAIS9/ON)

Valeur:

0 - 600 sec. ★ 0 sec.

Fonction:

Ce paramètre permet de temporiser l'activation des relais 6/7/8/9 (bornes 1-2).

Description du choix:

Entrer la valeur requise.

702 Temporisation relais 6/OFF

(TEMP. RELAIS6/OFF)

705 Temporisation relais 7/OFF

(TEMP. RELAIS7/OFF)

708 Temporisation relais 8/OFF

(TEMP. RELAIS8/OFF)

711 Temporisation relais 9/OFF

(TEMP. RELAIS9/OFF)

Valeur:

0 - 600 sec. ★ 0 sec.

Fonction:

Ce paramètre permet de temporiser l'activation des relais 6/7/8/9 (bornes 1-2).

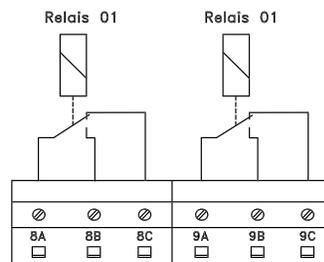
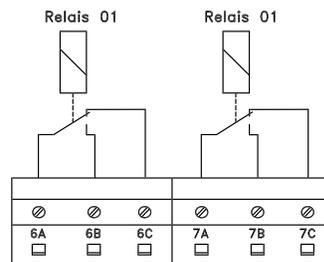
Description du choix:

Entrer la valeur requise.

■ Installation électrique de la carte de relais

Les relais sont connectés comme suit.

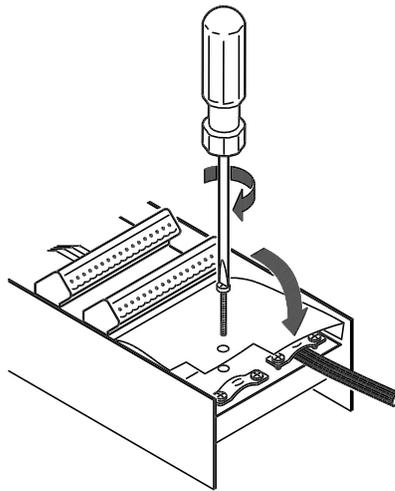
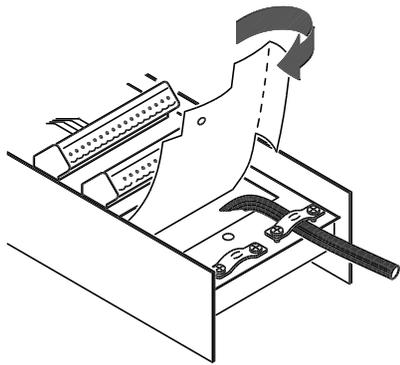
Relais 6-9 :
A-B fermer, A-C ouvrir
Max. 240 V AC, 2A



DANFOSS
175M4442.11

Afin d'obtenir une double isolation, le film plastique doit être installé comme le montre le dessin ci-dessous.

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



DANFOSS
175HA475.10

Sorties	N° de borne	Relais 06	Relais	Relais 08	Relais 09
		07			
	Paramètres	700	703	706	709
Valeur :					
Inactive	(INACTIVE)	[0]	[0]	[0]	[0]
Commande prête	(COMMANDE PRETE)	[1]	[1]	[1]	[1]
Variateur prêt	(VARIATEUR PRET)	[2] ★	[2]	[2]	[2]
Prêt - Commande à distance	(VLT PRET A DISTANCE)	[3]	[3]	[3]	[3]
Validation, pas d'avertissement	(PRET PAS D'AVERT)	[4]	[4]	[4]	[4]
Fonctionnement	(MOTEUR TOURNE)	[5]	[5]	[5]	[5]
Fonctionnement, pas d'avertissement	(TOURNE/SANS AVERTISS)	[6]	[6]	[6]	[6]
Fonctionnement dans la plage prescrite sans avertissement	(F DANS GAM/PAS AVERT)	[7]	[7]	[7]	[7]
Fonctionnement conforme à la référence sans avertissement (F SUR REF/PAS AVERT)		[8]	[8]	[8]	[8]
Alarme	(ALARM)	[9]	[9]	[9]	[9] ★
Alarme ou avertissement	(ALARM OU AVERTISS)	[10]	[10]	[10]	[10]
Limite de couple	(LIMITE DE COUPLE)	[11]	[11]	[11]	[11]
Hors de la plage de courant prescrite	(HORS GAMME COURANT)	[12]	[12]	[12]	[12]
Supérieur à l bas	(SUP.A.COURANT BAS)	[13]	[13]	[13]	[13]
Inférieur à l haut	(INF.A.COURANT HAUT)	[14]	[14]	[14]	[14]
Hors de la plage de fréquence prescrite	(HORS GAMME FREQUENC)	[15]	[15]	[15]	[15]
Supérieur à f bas	(SUP.A.FREQUENCE BAS)	[16]	[16]	[16]	[16]
Inférieur à f haut	(INF.A.FREQUENCE HAUT)	[17]	[17]	[17]	[17]
Hors de la plage prescrite du signal de retour	(HORS GAMME RETOUR)	[18]	[18]	[18]	[18]
Supérieur à signal de retour bas	(SUP.A. RETOUR BAS)	[19]	[19]	[19]	[19]
Inférieur à signal de retour haut	(INF.A.RETOUR HAUT)	[20]	[20]	[20]	[20]
Surcharge thermique	(AVERT. THERM MOTEUR)	[21]	[21]	[21]	[21]
Prêt - pas de surcharge thermique	(OK/PAS AVERT THERMIQ)	[22]	[22]	[22]	[22]
Prêt - pas de surcharge thermique en pilotage à distance. (OK DIST PAS AVERT)		[23]	[23]	[23]	[23]
Prêt - tension secteur dans la plage prescrite	(PRET TENSION OK)	[24]	[24]	[24]	[24]
Inversion	(INVERSION DU SENS)	[25]	[25]	[25]	[25]
Bus ok	(TENSION BUS CC OK)	[26]	[26]	[26]	[26]
Limite de couple et arrêt	(SUR REFERENCE COUPLE)	[27]	[27]	[27]	[27]
Frein sans avertissement frein	(FREINAGE SANS AVERT)	[28]	[28]	[28]	[28]
Frein prêt sans défaut	(FREIN OK PAS DEFALT)	[29]	[29]	[29]	[29]
Défaut de freinage	(DEFALT FREIN (IGBT))	[30]	[30]	[30]	[30]
Relais 123	(RELAY 123)	[31]	[31]	[31]	[31]
Commande de frein mécanique	(CTRL FREIN. MECANIQUE)			[32]	[32]
Mot de commande, bits 11 et 12	(CTRL MOT BIT 11/12)			[33]	[33]
Réseau ON	(ALIMENTATION OK)	[50]	[50]	[50] ★	[50]
Moteur tourne	(MOTEUR TOURNE)	[51]	[51] ★	[51]	[51]

Fonction:
Description du choix:

Description des choix, voir paramètre 319.

L'option *Réseau ON* [50], a la même fonction logique que *Fonctionnement* [5].

L'option *Moteur tourne* [51], a la même fonction logique que *Commande de frein mécanique* [32]

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

■ Messages d'état**■ Dépannage****Problème****Comment le traiter****1. Le moteur tourne de façon irrégulière**

Si le moteur tourne de façon irrégulière mais qu'aucun défaut n'est détecté, il se peut que le variateur de vitesse VLT ait été réglé incorrectement.

Ajuster les réglages des données du moteur.

Prière de contacter Danfoss si les nouveaux réglages ne permettent pas au moteur de tourner régulièrement.

2. Le moteur ne fonctionne pas

Vérifier la présence de rétro-éclairage sur l'afficheur.

Si un rétro-éclairage est observé, vérifier si un message d'erreur est affiché. Le cas échéant, prière de consulter le chapitre Avertissements, dans le cas contraire, se reporter au problème 5.

S'il n'y a pas de rétro-éclairage, vérifier si le VLT est raccordé au secteur. Le cas échéant, se reporter au problème 4.

3. Le moteur ne freine pas

Se reporter au problème 6.

4. Aucun message ou rétro-éclairage sur l'afficheur

Vérifier que les fusibles d'entrée du VLT ne sont pas grillés.

S'ils sont grillés, appeler le service d'assistance Danfoss.

Dans le cas contraire, vérifier que la carte de commande n'est pas en surcharge.

Si c'est le cas, débrancher toutes les fiches de signal de commande de la carte de commande et vérifier si le défaut disparaît. Le cas échéant, s'assurer que l'alimentation 24 V n'est pas court-circuitée.

Dans le cas contraire, appeler le service d'assistance Danfoss.

5. Moteur arrêté, afficheur éclairé, mais aucun message d'erreur

Démarrer le VLT en appuyant sur [START] sur le panneau de commande.

Vérifier si l'affichage est gelé, c'est-à-dire impossible à modifier ou indéfinissable.

Le cas échéant, vérifier si des câbles blindés ont été utilisés et sont correctement raccordés.

Dans le cas contraire, vérifier que le moteur est raccordé et que toutes les phases moteur sont OK.

Le VLT doit être réglé pour fonctionner avec des références locales :

Paramètre 002 = Fonctionnement local

Paramètre 003 = valeur de référence souhaitée

Relier CC 24 V à la borne 27.

Modifier la référence en appuyant sur " + " ou " - ".

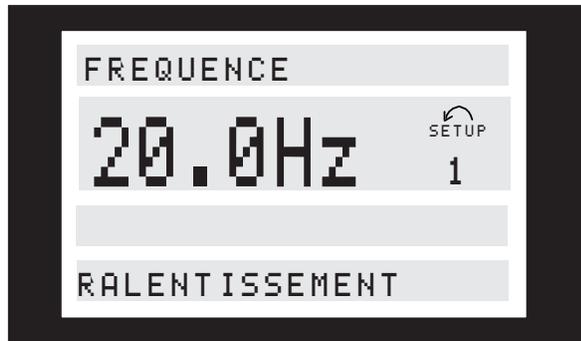
Est-ce que le moteur fonctionne ?

Si oui, vérifier que les signaux de commande vers la carte de commande sont OK.

Dans le cas contraire, appeler le service d'assistance Danfoss.

■ Messages d'état

Les messages d'état apparaissent dans la 4ème ligne de l'affichage, voir l'exemple ci-dessous. Le message d'état est affiché durant env. 3 secondes.


Démarrage dans le sens/le sens inverse des aiguilles d'une montre (START HORA/ANTI):

L'entrée des saisies numériques et l'entrée des données de paramètre sont en conflit.

Ralentissement

La fréquence de sortie du variateur de vitesse est réduite par le pourcentage sélectionné au paramètre 219.

Rattrapage

La fréquence de sortie du variateur de vitesse est augmentée par le pourcentage sélectionné au paramètre 219.

signal de retour (FB) haut (Retour Haut)

La valeur FB est plus élevée que la valeur réglée au paramètre 228. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

signal de retour (FB) bas (RETOUR BAS)

La valeur FB est plus basse que la valeur réglée au paramètre 227. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

Fréquence de sortie, limite haute (FRÉQUENCE HAUTE)

La fréquence de sortie est plus élevée que la valeur réglée au paramètre 226. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

Fréquence de sortie basse (FREQUENCE BASSE)

La fréquence de sortie est plus basse que la valeur réglée au paramètre 225. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

Courant de sortie haut (COURANT HAUT)

Le courant de sortie est plus haut que la valeur réglée au paramètre 224. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

Courant de sortie bas (COURANT BAS)

Le courant de sortie est plus bas que la valeur réglée au paramètre 223. Ce message ne s'affiche que lorsque le moteur est en marche.

Freinage max. par injection de courant continu (FREINAGE MAX) :

Le frein fonctionne.

Un freinage optimum est réalisé lorsque la valeur au paramètre 402 *Limite de puissance au frein, KW* est dépassée.

Freinage (FREINAGE)

Le frein fonctionne.

Fonctionnement de rampe (A DIST/ RAMPE) :

A Distance a été sélectionné au paramètre 002 et la fréquence de sortie est modifiée conformément au réglage des rampes.

Fonctionnement de la rampe (LOCAL/ RAMPE):

Local a été sélectionné au paramètre 002 et la fréquence de sortie est modifiée conformément au réglage des rampes.

Marche, mode local (LOCAL/MARCHE OK):

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et un ordre de démarrage est émis soit sur la borne 18 (DEMARRAGE ou IMPULSION DE DEMARRAGE au paramètre 302) soit sur la borne 19 (INVERSION DEMARRAGE paramètre 303).

Marche, commande à distance (A DIST./MARCHE OK) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et un ordre de démarrage a été émis soit sur la borne 18 (DEMARRAGE ou IMPULSION DE DEMARRAGE au paramètre 302), sur la borne 19 (INVERSION DEMARRAGE paramètre 303) soit via le bus série.

Variateur de vitesse prêt, commande à distance (A DIST./UNITE PRET) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et *Fonctionnement en roue libre jusqu'au stop inverse* au paramètre 304, et il y a 0 V sur la borne 27.

Variateur de vitesse prêt, mode local (LOCAL/ UNITE PRETE) :

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et *Fonctionnement en roue libre inverse* au paramètre 304, et il y a 0 V sur la borne 27.

Stop rapide, commande à distance (A DISTANCE/ STOP RAPIDE) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via un signal de stop rapide sur la borne 27 (ou éventuellement via la liaison série).

Stop rapide (contact NF)

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via un signal de stop rapide sur la borne 27 (ou éventuellement via la liaison série).

CC stop, commande à distance (A DIST./CC STOP):

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via un signal d'arrêt CC sur l'entrée numérique (ou éventuellement via la liaison série).

CC Frein, local (LOCAL/ CC STOP) :

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via un signal de frein CC sur la borne 27 (ou éventuellement via la liaison série).

Stop, commandé à distance (A DIST./STOP) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via le tableau de commande ou une entrée numérique (ou éventuellement via la liaison série).

Stop, local (LOCAL/ STOP) :

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via le tableau de commande ou l'entrée numérique (ou éventuellement via la liaison série).

Mode local stop, à distance (A DIST./MODE LOCAL STOP) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via le tableau de commande. Le signal de fonctionnement en roue libre sur la borne est haut.

Mode local stop, local (LOCAL/MODE LOCAL STOP) :

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et le variateur de vitesse a été arrêté via le tableau de commande. Le signal de fonctionnement en roue libre sur la borne 27 est haut.

Stand by (STAND BY):

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002. Le variateur de vitesse démarre dès qu'il reçoit un signal de démarrage via une entrée numérique (ou la liaison série).

Gel sortie (GEL SORTIE) :

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 en même temps que *Gel référence* au paramètre 300, 301, 305, 306 ou 307, et la borne en question (16, 17, 29, 32 ou 33) a été activée (ou éventuellement via la liaison série).

Fonctionnement discontinu, commandé à distance**(REM/RUN JOG):**

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et *Discontinuité* au paramètre 300, 301, 305, 306 ou 307, et la borne en question (16, 17, 29, 32 ou 33) a été activée (ou éventuellement via la liaison série).

Fonctionnement discontinu, mode local (LOCAL/ MARCHE DISCONTINU) :

Le mode local a été sélectionné au paramètre 002 et *Discontinuité* au paramètre 300, 301, 305, 306 ou 307, et la borne en question (16, 17, 29, 32 ou 33) a été activée (ou éventuellement via la liaison série).

Commande de surtension (COMMANDE SURTENSION) :

La tension de circuits intermédiaire du variateur de vitesse est trop élevée. Le variateur de vitesse essaie d'éviter un déclenchement en augmentant la fréquence de sortie.

La fonction est activée dans le paramètre .

Adaptation automatique du moteur (ADAPTATION MOTEUR AUTOMATIQUE) :

L'adaptation automatique du moteur est en marche.

Vérification frein terminée (VERIF FREIN OK) :

Mise à l'essai de la vérification frein de la résistance de frein et du transistor de frein réussie.

Décharge rapide terminée (DECHARGE RAPIDE OK) :

La décharge rapide a été exécutée avec succès.

Exceptions XXXX (EXCEPTIONS XXXX) :

Le microprocesseur de la carte de commande a été arrêté et le variateur de vitesse est hors service. Il est possible que cela soit dû à un bruit dans les câbles de réseau, de moteur ou de commande, ce qui entraîne l'arrêt du microprocesseur de la carte de commande.

Vérifier si la compatibilité électromagnétique est correcte au niveau de la connexion de ces câbles.

Arrêt de rampe en mode bus de champ magnétique (OFF1) :

OFF1 signifie que la transmission est arrêtée par l'abaissement en courant. L'ordre d'arrêt a été émis à travers un bus de champ magnétique ou la liaison série RS485 (sélectionner le bus de champ magnétique au paramètre 512).

Fonctionnement en roue libre jusqu'au stop en mode bus de champ magnétique (OFF2) :

OFF2 signifie que la transmission est arrêtée par fonctionnement en roue libre. L'ordre d'arrêt a été émis à travers un bus de champ magnétique ou la liaison série RS485 (sélectionner le bus de champ magnétique au paramètre 512).

Arrêt rapide en mode de champ magnétique (OFF3) :

OFF3 signifie que la transmission a été arrêtée par stop rapide. L'ordre d'arrêt a été émis à travers le bus de champ magnétique ou la liaison série RS485 (sélectionner le bus de champ magnétique au paramètre 512).

Démarrage non possible (DEMARRAGE INHIBE) :

La transmission est en mode de profil de bus de champ magnétique. OFF1, OFF2 ou OFF3 ont été activés. OFF1 doit être basculé pour permettre le démarrage (OFF1 réglé de 1 à 0 à 1)

N'est pas prêt pour le fonctionnement (UNITE NON PRETE) :

La transmission est en mode de profil de bus de champ magnétique (paramètre 512). La transmission n'est pas prête à fonctionner étant donné que le bit 00, 01 ou 02 dans le mot de commande est "0", la transmission s'est déclenchée ou il n'y a pas d'alimentation secteur (uniquement constaté sur les unités avec une alimentation CC de 24 V).

Prêt pour le fonctionnement (COMMANDE PRET)

Le variateur de vitesse est prêt à fonctionner. En ce qui concerne les unités étendues fournies avec une alimentation CC de 24 V, le message s'affiche aussi lorsqu'il n'y a pas d'alimentation secteur.

Discontinuité bus, commandé à distance (A DIST./MARCHE DISCONT. BUS1):

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le bus de champ magnétique a été sélectionné au paramètre 512. La discontinuité bus a été sélectionnée par le bus de champ magnétique ou par le bus série.

Discontinuité bus, commandé à distance (A DIST./MARCHE DISC. BUS2):

La commande à distance a été sélectionnée au paramètre 002 et le bus de champ magnétique a été sélectionné au paramètre 512. La discontinuité bus a été sélectionnée par le bus de champ magnétique ou par le bus série.

■ Résumé des avertissements et alarmes

Le tableau reproduit les différents avertissements et alarmes et indique si le défaut provoque le verrouillage du variateur de vitesse. Après un Arrêt verrouillé il faut couper l'alimentation secteur et corriger la cause du défaut. Reconnecter l'alimentation secteur et réinitialiser le variateur de vitesse avant la mise en état.

Lorsque les deux colonnes avertissement et alarme sont cochées, cela peut signifier l'apparition d'un avertissement avant une alarme. Cela peut également signifier qu'il est possible de programmer dans quelle mesure on souhaite un avertissement ou une alarme dans le cas d'une erreur donnée. Cela est possible, par exemple au paramètre 404 *Vérification frein*. Après un arrêt, l'alarme et l'avertissement clignotent mais si le défaut est supprimé, seule l'alarme clignotera. Après une réinitialisation, le variateur de vitesse est à nouveau prêt à fonctionner.

N°	Description	Avertissement	Alarme	Arrêt verrouillé
1	Tension Basse 10 Volts (CC/INTERM/BAS)	X		
2	Défaut zéro signal (TEMPS/ZERO SIGNAL HS)	X	X	
3	Pas de moteur (PAS DE MOTEUR)	X		
4	Défaut phase (MANQUE PHAS/SECTEUR)	X	X	X
5	Avertissement tension haute (CC/INTERM/HAUT)	X		
6	Avertissement tension basse (CC/INTERM/BAS)	X		
7	Surtension (SURTENSION CC/INTERM)	X	X	
8	Sous-tension (SOUSTENSION CC/INTER)	X	X	
9	Surcharge onduleur (TEMPS ONDULEUR)	X	X	
10	Surcharge moteur (TEMPS, MOTEUR)	X	X	
11	Thermistance du moteur (THERMISTANCE MOTEUR)	X	X	
12	Limite de courant (COURANT LIMITE)	X	X	
13	Surcourant (SURCOURANT)	X	X	X
14	Défaut mise à la terre (DEFAUT TERRE)		X	X
15	Défaut mode commutation (DEFAUT MODE COMM.)		X	X
16	Court-circuit (COURT-CIRCUIT)		X	X
17	Dépassement temps bus standard (STD/DEPASS.TPS/BUS)	X	X	
18	Dépassement temps bus HPFP (HPFP/DEPASSEMENT TPS)	X	X	
19	Défaut en EEprom sur la carte d'alimentation (EE DEFAUT CARTE ALIMENTATION)	X		
20	Défaut en EEprom sur la carte d'alimentation (EE DEFAUT CARTE ALIMENTATION)	X		
21	Auto-optimisation OK (ADAPT. AUTOM. MOTEUR OK)		X	
22	Auto-optimisation non OK (DEFAUT ADAPT. AUTOM. MOTEUR)		X	
23	Défaut mise à l'essai de frein (DEFAUT ESSAI FREIN)	X	X	
25	Résistance de frein court-circuitée (DEFAUT RESISTANCE FREIN)	X		
26	Puissance résistance de frein à 100% (PUISSANCE FREIN 100%)	X	X	
27	Transistor de frein court-circuité (DEFAUT TRANSISTOR FREIN)	X		
29	Surchauffe radiateur		X	X
30	Phase moteur U manquante (PHASE MOTEUR U MANQUANT)		X	
31	Phase moteur V manquante (PHASE MOT. V MANQUANT)		X	
32	Phase moteur W manquante (PHASE MOT. W MANQUANT)		X	
33	Décharge rapide non OK (DEFAUT DECHARGE RAPIDE)		X	X
34	Erreur de communication PROFIBUS (ERR. OPTION PROFIBUS DEFAUT)	X	X	
35	Hors gamme de fréquence (AVERT/GAMMFREQ)	X		
36	Défaut secteur (DEFAUT SECTEUR)	X	X	
37	Erreur interne (ERREUR INTERNE)		X	X
39	Vérifier paramètres 104 et 106 (VERIF. P.104 & P.106)	X		
40	Vérifier paramètres 103 et 105 (VERIF. P.103 & P.105)	X		
41	Moteur trop grand (Moteur trop grand)	X		
42	Moteur trop petit (Moteur trop petit)	X		
43	Erreur Frein (ERREUR FREIN)		X	X
44	Perte encodeur (DEFAUT ENCODEUR)	X	X	

■ Avertissements

L'afficheur clignote entre état normal et avertissement. Un avertissement apparaît sur la première et la deuxième ligne de l'afficheur. Voir les exemples ci-dessous :



Messages d'alarme

L'alarme apparaît sur les lignes 2 et 3 de l'afficheur, voir exemple ci-dessous :



AVERTISSEMENT 1

Moins de 10 V (10 V MIN) :

La tension de 10 V à la borne 50 de la carte de commande est inférieure à 10 V.

Retirer une partie de la charge de la borne 50, puisque l'alimentation de 10 V est en surcharge. Max. 17 mA/min. 590 Ω.

AVERTISSEMENT/ALARME 2

Défaut zéro signal (TEMPS/ZERO SIGNAL HS) :

Le signal de courant de la borne 60 est inférieur à 50 % de la valeur réglée au paramètre 315 *Borne 60*, mise à l'échelle de la valeur min.

AVERTISSEMENT/ALARME 3

Pas de moteur (PAS DE MOTEUR) :

La fonction de contrôle du moteur (voir paramètre 122) indique qu'aucun moteur n'a été connecté à la sortie du variateur de vitesse VLT.

AVERTISSEMENT/ALARME 4

Défaut phase (MANQUE PHAS/SECTEUR) :

Une des phases secteur est absente ou l'asymétrie de la tension secteur est trop élevée.

Ce message peut également s'afficher en cas d'erreur dans le redresseur d'entrée du variateur de vitesse VLT.

Vérifier la tension d'alimentation et les courants d'alimentation du variateur de vitesse VLT.

AVERTISSEMENT 5

Avertissement tension haute

(CC/INTERM/HAUT):

La tension du circuit intermédiaire (CC) est plus élevée que la limite de surtension du système de contrôle. Le variateur de vitesse VLT est encore actif.

AVERTISSEMENT 6

Avertissement tension basse (CC/INTERM/BAS):

La tension du circuit intermédiaire (CC) est inférieure à la limite de sous-tension du système de contrôle.

Le variateur de vitesse VLT est encore actif.

AVERTISSEMENT/ALARME 7

Surtension (SURTENSION CC/INTERM):

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) dépasse la limite de surtension de l'onduleur (voir tableau), le variateur de vitesse VLT s'arrête après écoulement de la durée réglée au paramètre 410.

Par ailleurs, la tension est indiquée sur l'afficheur. L'erreur peut être éliminée en raccordant une résistance de freinage (si le variateur de vitesse VLT comporte un découpeur de freinage intégré, EB ou SB) ou en augmentant la durée choisie au paramètre 410. En outre, *Fonction de freinage/contrôle de la surtension* peut être activé au paramètre 400.

Alarme/limites d'avertissement
:

VLT Série 5000	3 x 200 - 240 V	3 x 380 -500 V	
	[CCV]	[CCV]	
Sous-tension	211	402	
Avertissement tension basse	222	423	
Avertissement tension haute	384/405	801/840	(sans freinage – avec freinage)
Surtension	425	855	

Les tensions indiquées correspondent à la tension du circuit intermédiaire du variateur de vitesse VLT avec une tolérance de $\pm 5\%$. La tension secteur correspondante est la tension du circuit intermédiaire divisée par 1,35

AVERTISSEMENT/ALARME 8

Sous-tension (SOUSTENSION CC/INTER) :

Si la tension du circuit intermédiaire (CC) est inférieure à la limite de sous-tension de l'onduleur (voir tableau de la page précédente), il est nécessaire de vérifier si une alimentation 24 V est raccordée.

Si aucune alimentation 24 V n'est raccordée, le variateur de vitesse VLT s'arrête après une durée donnée en fonction de l'unité.

Par ailleurs, la tension est indiquée sur l'afficheur.

Vérifier si la tension d'alimentation correspond au variateur de vitesse VLT, voir caractéristiques techniques.

AVERTISSEMENT/ALARME 9

Surcharge onduleur (TEMPS ONDULEUR) :

La protection thermique électronique de l'onduleur signale que le variateur de vitesse est proche de la mise en sécurité en raison d'une surcharge (courant trop élevé pendant trop longtemps). Le compteur de la protection thermique électronique de l'onduleur émet un avertissement à 98 % et s'arrête à 100 % avec une alarme. Le variateur de vitesse VLT ne peut pas être remis à zéro tant que le compteur n'est pas inférieur à 90 %.

L'erreur vient du fait que le variateur de vitesse VLT est surchargé de plus de 100 % pendant trop longtemps.

AVERTISSEMENT/ALARME 10

Surtempérature moteur (TEMPS MOTEUR) :

La protection thermique électronique signale que le moteur est trop chaud. Le paramètre 128 permet de choisir si le variateur de vitesse VLT doit émettre un avertissement ou une alarme lorsque le compteur a atteint 100 %. L'erreur vient du fait que le moteur est surchargé de plus de 100 % pendant trop longtemps. Vérifier que les paramètres du moteur 102 à 106 sont correctement réglés.

AVERTISSEMENT/ALARME 11

Thermistance du moteur (THERMISTANCE MOTEUR) :

La thermistance ou la liaison de la thermistance est interrompue. Le paramètre 128 permet de choisir si le variateur de vitesse VLT doit émettre un avertissement ou une alarme. Vérifier que la thermistance est correctement reliée entre les bornes 53 ou 54 (entrée de tension analogique) et la borne 50 (alimentation +10 V).

AVERTISSEMENT/ALARME 12

Limite de couple (COUPLE LIMITE) :

Le couple est supérieur à la valeur du paramètre 221 (fonctionnement moteur) ou le couple est supérieur à la valeur du paramètre 222 (fonctionnement régénérateur).

AVERTISSEMENT/ALARME 13

Surcourant (SURCOURANT) :

Le courant de pointe de l'onduleur (env. 200 % du courant nominal) est dépassé. L'avertissement dure env. 1 à 2 secondes après quoi le variateur de vitesse VLT s'arrête avec une alarme. Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT, vérifier que l'arbre du moteur peut tourner et que la taille du moteur correspond au variateur de vitesse VLT.

ALARME : 14

Défaut mise à la terre (DEFAUT TERRE)

Présence d'une fuite à la masse d'une phase de sortie, soit dans le câble entre le variateur de vitesse et le moteur soit dans le moteur lui-même.

Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et éliminer le défaut de mise à la terre.

ALARME : 15**Défaut mode commutation (DEFAULT MODE COMM.) :**

Défaut d'alimentation en mode commutation (alimentation interne ± 15 V).

Contactez votre fournisseur Danfoss.

ALARME : 16**Court-circuit (COURT-CIRCUIT) :**

Court-circuit des bornes du moteur ou dans le moteur lui-même.

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

AVERTISSEMENT/ALARME 17**Dépassement temps bus standard (STD/DEPASS.TPS/BUS)**

Absence de communication avec le variateur de vitesse VLT.

Cet avertissement est actif uniquement lorsque le paramètre 514 a été réglé à une valeur autre que *INACTIF*

Si le paramètre 514 est réglé sur stop et *débrayage*, le variateur émet d'abord un avertissement, passe ensuite en descente de rampe et s'arrête avec une alarme.

Le paramètre 513 *Intervalle de temps, bus* peut éventuellement être augmenté.

AVERTISSEMENT/ALARME 18**Dépassement temps bus HPFP (HPFP/DEPASS.TPS/BUS)**

Absence de communication avec le variateur de vitesse VLT.

Cet avertissement est actif uniquement lorsque le paramètre 804 a été réglé à une valeur autre que *INACTIF*

Si le paramètre 804 est réglé sur *Stop et débrayage*, le variateur émet d'abord un avertissement, passe ensuite en descente de rampe et s'arrête avec une alarme.

Le paramètre 803 *Intervalle de temps, bus* peut éventuellement être augmenté.

AVERTISSEMENT 19**Défaut dans l'EEPROM de la carte de puissance (ERREUR/EE/CARTE PUIS.)**

Défaut dans l'EEPROM de la carte de puissance. Le variateur de vitesse VLT continue de fonctionner mais est susceptible de tomber en panne lors de la prochaine mise sous tension. Contactez votre fournisseur Danfoss.

AVERTISSEMENT 20**Défaut dans l'EEPROM de la carte de commande (ERREUR/EE/CARTE COMM.)**

Défaut dans l'EEPROM de la carte de commande. Le variateur de vitesse VLT continue de fonctionner mais est susceptible de tomber en panne lors de la prochaine mise sous tension. Contactez votre fournisseur Danfoss.

ALARME 21**Auto-optimisation OK (ADAPT AUTO MOTEUR OK)**

L'adaptation automatique au moteur est OK et le variateur de vitesse VLT est maintenant prêt à fonctionner.

ALARME : 22**Auto-optimisation incorrecte (ADAPT AUTO MOT ECHEC)**

Un défaut a été observé au cours de l'adaptation automatique au moteur. Le texte de l'afficheur indique un message d'erreur. Le chiffre après le texte correspond au code de l'erreur, qui peut être visualisé dans la mémoire des défauts au paramètre 615.

VERIFIER P.103,105 [0]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

MIN P.105 [1]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

IMPEDANCE ASYMETRIQUE [2]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

MOTEUR TROP GROS [3]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

MOTEUR TROP PETIT [4]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

TEMPORISATION [5]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

INTERRUPTION PAR L'UTILISATEUR [6]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

ERREUR INTERNE [7]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

ERREUR VALEUR LIMITE [8]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.

MOTEUR TOURNE [9]

Voir le chapitre *Adaptation automatique au moteur, AMA*.


N.B. !

L'AMA peut uniquement être effectuée s'il n'y a aucune alarme au cours de l'adaptation.

AVERTISSEMENT/ALARME 23
Défaut au cours du test de freinage (ECHEC TEST FREIN.) :

Le test de freinage est effectué uniquement après mise sous tension. Si *Avertissement* a été sélectionné au paramètre 404, un avertissement est émis lorsque le test de freinage détecte un défaut.

Si *Arrêt* a été sélectionné au paramètre 404, le variateur de vitesse VLT s'arrête lorsque le test de freinage détecte un défaut.

Le test de freinage peut échouer pour les raisons suivantes :

Aucune résistance de freinage raccordée ou défaut dans les raccordements ; résistance de freinage défectueuse ou transistor de freinage défectueux. Un avertissement ou une alarme indique que la fonction de freinage est toujours active.

AVERTISSEMENT 25
Défaut résistance de freinage (DEFAUT RESIST. FREIN.) :

La résistance de freinage est contrôlée au cours du fonctionnement ; en cas de court-circuit, la fonction de freinage est déconnectée et l'avertissement est émis. Le variateur de vitesse VLT peut encore fonctionner, même sans la fonction de freinage. Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et remplacer la résistance de freinage.

ALARME/AVERTISSEMENT 26
Puissance résistance de freinage 100 % (AVERT PUIS FREIN 100 %) :

La puissance transmise à la résistance de freinage est calculée sous forme de pourcentage, comme étant la valeur moyenne au cours des 120 dernières secondes, sur la base de la valeur de résistance de la résistance de freinage (paramètre 401) et de la tension du circuit intermédiaire. L'avertissement est actif lorsque la puissance de freinage dégagée est supérieure à 100 %. Si *Arrêt* [2] a été sélectionné au paramètre 403, le variateur de vitesse VLT s'arrête avec cette alarme.

AVERTISSEMENT 27
Défaut transistor de freinage (DEFAUT IGBT FREIN.) :

Le transistor de freinage est contrôlé au cours du fonctionnement ; en cas de court-circuit, la fonction de freinage est déconnectée et l'avertissement est émis. Le variateur de vitesse VLT peut encore fonctionner mais puisque le transistor de freinage a été court-circuité, une puissance élevée sera transmise à la résistance de freinage même si elle est inactive. Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et retirer la résistance de freinage.



Avertissement : Il y a un risque de transmission de puissance élevée à la résistance de freinage si le transistor de freinage a été court-circuité.

ALARME : 29
Surtempérature radiateur (SURTEMP. RADIATEUR):

Si la protection est IP 00 ou IP 20, la température d'arrêt du radiateur est de 90°C. Si une protection IP 54 est utilisée, la température d'arrêt est de 80°C. La tolérance est de ± 5°C. L'erreur de température ne peut être remise à zéro tant que la température du radiateur n'est pas inférieure à 60°C.

L'erreur peut être la suivante :

- Température ambiante trop élevée.
- Câble moteur trop long
- Fréquence de commutation trop élevée

ALARME : 30
Phase U moteur absente (PHASE U MOT. ABSENTE) :

La phase U moteur entre le variateur de vitesse VLT et le moteur est absente.

Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et vérifier la phase U moteur.

ALARME : 31
Phase V moteur absente (PHASE V MOT. ABSENTE) :

La phase V moteur entre le variateur de vitesse VLT et le moteur est absente.

Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et vérifier la phase V moteur.

ALARME : 32
Phase W moteur absente (PHASE W MOT. ABSENTE) :

La phase W moteur entre le variateur de vitesse VLT et le moteur est absente.

Mettre hors tension le variateur de vitesse VLT et vérifier la phase W moteur.

ALARME : 33**Décharge rapide incorrecte****(DECHARGE RAPIDE INCOR.) :**

Vérifier qu'une alimentation externe 24 V CC a été raccordée et qu'une résistance externe de freinage/décharge a été installée.

AVERTISSEMENT/ALARME : 34**Erreur de communication Profibus****(ERREUR DE COMMUNICATION PROFIBUS) :**

Le profibus sur la carte d'option communication ne fonctionne pas.

AVERTISSEMENT : 35**Hors de la plage de fréquences****(HORS DE LA PLAGE DE FREQUENCES) :**

L'avertissement est actif si la fréquence de sortie a atteint sa *Limite basse de fréquence de sortie* (paramètre 201) ou *Limite haute de fréquence de sortie* (paramètre 202). Si le variateur de vitesse VLT est en mode *Contrôle process en boucle fermée* (paramètre 100), l'avertissement est actif sur l'afficheur. Si le mode du variateur de vitesse VLT est différent de *Contrôle process en boucle fermée*, le bit 008000 *Hors de la plage de fréquences* du mot d'avertissement élargi est actif mais aucun avertissement n'est affiché.

AVERTISSEMENT/ALARME : 36**Panne secteur (PANNE SECTEUR) :**

Cet avertissement/alarme est actif uniquement si la tension d'alimentation du variateur de vitesse VLT est perdue et si le paramètre 407 *Erreur secteur* a été réglé à une valeur autre que *INACTIF*. Si le paramètre 407 est réglé sur *Arrêt par descente de rampe* [2], le variateur de vitesse VLT émet d'abord un avertissement, puis passe en descente de rampe et s'arrête avec une alarme. Vérifier les fusibles du variateur de vitesse VLT.

ALARME : 37**Défaut onduleur (DEFAUT ONDULEUR)**

L'IGBT ou la carte de puissance est défectueux. Contactez votre fournisseur Danfoss.

Avertissements Auto-optimisation

L'adaptation automatique au moteur est interrompue, puisque certains paramètres ont probablement été réglés incorrectement ou que le moteur utilisé est trop petit/gros pour poursuivre l'AMA. Un choix doit être fait en appuyant sur [MODIF DONNEES] et en sélectionnant " Poursuivre " + [OK] ou " Arrêter " + [OK].

Si les paramètres doivent être modifiés, sélectionner " Arrêter " ; relancer l'AMA

AVERTISSEMENT : 39**VERIFIER P.104,106**

Le réglage des paramètres 102, 104 ou 106 est probablement incorrect. Vérifier le réglage et sélectionner " Poursuivre " ou " Arrêter ".

AVERTISSEMENT : 40**VERIFIER P.103,105**

Le réglage des paramètres 102, 103 ou 105 est probablement incorrect. Vérifier le réglage et sélectionner " Poursuivre " ou " Arrêter ".

AVERTISSEMENT : 41**MOTEUR TROP GROS**

Le moteur utilisé est probablement trop gros pour poursuivre l'AMA. Il se peut que le réglage du paramètre 102 ne corresponde pas au moteur. Vérifier le moteur et sélectionner " Poursuivre " ou " Arrêter ".

AVERTISSEMENT : 42**MOTEUR TROP PETIT**

Le moteur utilisé est probablement trop petit pour poursuivre l'AMA. Il se peut que le réglage du paramètre 102 ne corresponde pas au moteur. Vérifier le moteur et sélectionner " Poursuivre " ou " Arrêter ".

ALARME : 43**Défaut frein (DEFAUT FREIN)**

Un défaut a été observé sur le frein. Le texte de l'afficheur indique un message d'erreur. Le chiffre après le texte correspond au code de l'erreur, qui peut être visualisé dans la mémoire des défauts au paramètre 615.

Échec vérification frein (ECHEC VERIF. FREIN) [0]

La vérification du frein effectuée au cours de la mise sous tension indique que le frein a été déconnecté. Vérifier que le frein a été correctement raccordé et qu'il n'a pas été débranché.

Résistance de freinage court-circuitée**(DEFAUT RESIST. FREIN.) [1]**

La sortie de freinage a été court-circuitée. Remplacer la résistance de freinage.

IGBT de freinage court-circuité**(DEFAUT IGBT FREIN.) [2]**

L'IGBT de freinage a été court-circuité. Ce défaut signifie que l'unité ne peut interrompre le freinage et que, par conséquent, la résistance est sous alimentation constante.

AVERTISSEMENT/ALARME : 44**Perte codeur (DEFAULT CODEUR)**

Le signal du codeur est interrompu à partir de la borne 32 ou 33. Vérifier les raccordements.

■ Mots d'avertissement 1, mots d'état élargi et mots d'alarme

Les mots d'avertissement 1, mots d'état élargi et mots d'alarme sont affichés en format hexadécimal. En présence de plusieurs avertissements ou alarmes, le total de tous les avertissements ou alarmes est affiché.

Les mots d'avertissement 1, mots d'état élargi et mots d'alarme peuvent également être affichés via la liaison série dans les paramètres 540, 541 et 538.

Bit (Hex)	Mot d'avertissement 1 (paramètre 540)
000001	Défaut au cours du test de freinage
000002	Défaut dans la carte de puissance de l'EEPROM
000004	Carte de commande de l'EEPROM
000008	Dépassement temps bus HPFP
000010	Dépassement temps bus standard
000020	Surcourant
000040	Limite couple
000080	Thermistance moteur
000100	Surcharge moteur
000200	Surcharge onduleur
000400	Sous-tension
000800	Surtension
001000	Avertissement tension basse
002000	Avertissement tension haute
004000	Défaut phase
008000	Pas de moteur
010000	Défaut zéro signal (4-20 mA signal de courant bas)
020000	10 Volts min
040000	
080000	Puissance résistance de freinage 100 %
100000	Défaut résistance de freinage
200000	Défaut transistor de freinage
400000	Hors de la plage de fréquences
800000	Erreur de communication bus de terrain
1000000	
2000000	Panne secteur
4000000	Moteur trop petit
8000000	Moteur trop gros
10000000	Vérifier P. 103 et P. 105
20000000	Vérifier P. 104 et P. 106
40000000	Perte codeur

Bit (Hex)	Mot d'état élargi (paramètre 541)
000001	Marche en rampe
000002	Adaptation automatique au moteur
000004	Démarrage sens /sens inverse des aiguilles d'une montre
000008	Ralentissement
000010	Rattrapage
000020	Retour haut
000040	Retour bas
000080	Courant de sortie haute
000100	Courant de sortie basse
000200	Fréquence de sortie haute
000400	Fréquence de sortie basse
000800	Test de freinage ok
001000	Freinage max.
002000	Freinage
004000	Décharge rapide OK
008000	Hors de la plage de fréquences

Bit (Hex)	Mot d'alarme 1 (paramètre 538)
000001	Échec test de freinage
000002	Arrêt verrouillé
000004	Adaptation AMA incorrecte
000008	Adaptation AMA OK
000010	Défaut mise sous tension
000020	Défaut ASIC
000040	Dépassement temps bus HPFP
000080	Dépassement temps bus standard
000100	Court-circuit
000200	Défaut mode commutation
000400	Défaut mise à la terre
000800	Surcourant
001000	Limite couple
002000	Thermistance moteur
004000	Surcharge moteur
008000	Surcharge onduleur
010000	Sous-tension
020000	Surtension
040000	Défaut phase
080000	Défaut zéro signal (4-20 mA signal de courant bas)
100000	Surtempérature radiateur
200000	Phase W moteur absente
400000	Phase V moteur absente
800000	Phase U moteur absente
1000000	Décharge rapide incorrecte
2000000	Erreur de communication bus de terrain
4000000	Panne secteur
8000000	Défaut onduleur
10000000	Défaut puissance de freinage
20000000	Perte codeur

Autres

■ Vocabulaire

VLT:

$I_{VLT,MAX}$

Le courant maximal de sortie.

$I_{VLT,N}$

Le courant nominal de sortie pouvant être fourni par le variateur de vitesse VLT.

$U_{VLT,MAX}$

La tension maximale de sortie.

Sortie :

I_M

Le courant appliqué au moteur.

U_M

La tension appliquée au moteur.

f_M

La fréquence appliquée au moteur.

f_{JOG}

La fréquence appliquée au moteur lorsque la fonction jogging est activée (via les bornes digitales ou le clavier).

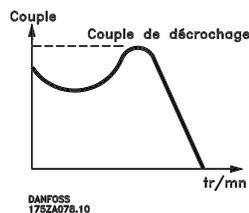
f_{MIN}

La fréquence minimale appliquée au moteur.

f_{MAX}

La fréquence maximale appliquée au moteur.

Couple de décrochage



η_{VLT}

Le rendement du variateur de vitesse VLT est défini comme le rapport entre la puissance dégagée et la puissance absorbée.

Entrée :

Ordre de commande :

Le panneau de commande local et les entrées digitales permettent de démarrer et d'arrêter le moteur raccordé.

Les fonctions sont divisées en deux groupes aux priorités suivantes :

Groupe 1

RAZ, Arrêt en roue libre, RAZ et Arrêt en roue libre, Arrêt rapide, Freinage par injection de courant continu, Arrêt et touche [Stop].

Groupe 2

Démarrage, Impulsion de démarrage, Inversion, Démarrage avec inversion, Jogging et Gel sortie

Le groupe 1 est appelé ordre de démarrage désactivé.

Le groupe 1 diffère du groupe 2 du fait qu'il nécessite l'annulation de tous les signaux d'arrêt pour que le moteur puisse démarrer. Ensuite, le moteur est démarré par un simple signal de démarrage du groupe 2.

Un ordre d'arrêt donné selon le groupe 1 entraîne l'affichage de STOP (arrêt).

L'absence d'un ordre de démarrage selon le groupe 2 entraîne l'affichage de STAND BY (veille).

Ordre de démarrage désactivé :

Un ordre d'arrêt faisant partie du groupe 1 d'ordres de commande, voir ce dernier.

Ordre d'arrêt :

Voir Ordres de commande.

Moteur :

$I_{M,N}$

Le courant nominal du moteur (plaque signalétique).

$f_{M,N}$

La fréquence nominale du moteur (plaque signalétique).

$U_{M,N}$

La tension nominale du moteur (plaque signalétique).

$P_{M,N}$

La puissance nominale absorbée par le moteur (plaque signalétique).

$n_{M,N}$

La vitesse nominale du moteur (plaque signalétique).

$T_{M,N}$

Le couple nominal (moteur).

Références :

Réf. prédéfinie :

Une référence définie fixe pouvant être réglée de -100% à +100% de la plage de référence. Quatre références prédéfinies peuvent être sélectionnées par l'intermédiaire des bornes digitales.

Réf. analogique :

Signal appliqué aux entrées 53, 64 ou 60. Tension ou courant.

Réf. impulsionnelle :

Signal appliqué aux entrées digitales (bornes 17 ou 29).

Réf. binaire :

Signal appliqué à la liaison série.

Ref_{MIN}

La valeur minimale pouvant être adoptée par le signal de référence. Se règle au paramètre 204.

Ref_{MAX}

La valeur maximale pouvant être adoptée par le signal de référence. Se règle au paramètre 205.

Autres :ELCB:

Signifie Earth Leakage Circuit Breaker (disjoncteur de mise à la terre).

lsb:

Bit de plus faible poids.

S'utilise en communication série.

msb

Bit de plus fort poids

S'utilise en communication série.

PID:

Le régulateur PID maintient la sortie souhaitée pour le process (pression, température, etc.) en adaptant la fréquence de sortie en fonction de la variation de charge.

Arrêt :

Un état qui apparaît dans différentes situations, par ex. en cas de surcharge du variateur de vitesse VLT. Un arrêt s'annule en appuyant sur Reset ou, dans certains cas, automatiquement.

Arrêt verrouillé :

Un état qui apparaît dans différentes situations, par ex. en cas de surcharge du variateur de vitesse VLT. Un arrêt verrouillé s'annule en mettant hors tension secteur et en redémarrant le variateur de vitesse VLT.

Initialisation :

En effectuant l'initialisation le variateur de vitesse VLT est ramené au réglage d'usine.

Process :

Il existe quatre process qui permettent de sauvegarder des paramétrages. Il est possible de changer entre les quatre paramétrages et d'éditer dans un process pendant qu'un autre est actif.

LCP:

Panneau de commande constituant une interface complète d'utilisation et de programmation des VLT Série 5000.

Le panneau de commande est débrochable et peut être installé, à l'aide d'un kit de montage, à une distance maximale de 3 mètres du variateur de vitesse VLT, par exemple sur la porte d'une armoire.

VVC^{Plus}

Comparé au contrôle effectué par les variateurs de fréquence standard, le VVC^{Plus} permet d'améliorer la dynamique et la stabilité de vitesse aux variations du couple de charge ou de référence.

Compensation de glissement :

Normalement, la vitesse du moteur est influencée par la charge et cette dépendance de la charge est indésirable. Le variateur de vitesse VLT compense le glissement en augmentant la fréquence en fonction du courant effectif mesuré.

Thermistance :

Une résistance dépendant de la température placée à l'endroit où l'on souhaite surveiller la température (VLT ou moteur).

Entrées analogiques :

Les entrées analogiques permettent de programmer/commander diverses fonctions du variateur de vitesse VLT. Il existe deux types d'entrées analogiques :

Entrée de courant, 0 - 20 mA

Entrée de tension, 0 - 10 V CC.

Sorties analogiques :

Il existe deux sorties analogiques pouvant fournir un signal 0-20 mA, 4-20 mA ou un signal impulsionnel.

Entrées digitales :

Les entrées digitales permettent de programmer/commander diverses fonctions du variateur de vitesse VLT.

Sorties digitales :

Il existe quatre sorties digitales dont deux qui peuvent activer un relais. Les sorties peuvent fournir un signal 24 V CC (max. 40 mA).

Résistance de freinage :

La résistance de freinage est un module pouvant absorber une énergie de freinage qui se produit en cas de freinage régénératif. Lors du freinage la tension du circuit intermédiaire augmente et un hacheur veille à dévier le surplus d'énergie vers la résistance de freinage.

Codeur d'impulsions :

Générateur digital externe d'impulsions utilisé pour fournir un retour sur la vitesse du moteur, par ex. Le codeur est utilisé dans des applications qui nécessitent une grande précision de la commande de vitesse.

AWG:

Signifie American Wire Gauge, c'est-à-dire unité de mesure américaine de la section de câble.

Initialisation manuelle :

Maintenir enfoncées simultanément les touches [Change data] + [Menu] + [OK] pour effectuer une initialisation manuelle.

60° AVM

Type de modulation appelé 60° A synchronous V ector M odulation (modulation vectorielle asynchrone).

SFAVM

Type de modulation appelé S tator F lux oriented A synchronous V ector M odulation (modulation vectorielle asynchrone à flux statorique orienté).

Adaptation automatique au moteur, AAM :

Algorithme d'adaptation automatique au moteur qui détermine à l'arrêt les paramètres électriques du moteur raccordé.

Paramètres en ligne/hors ligne :

Les paramètres en ligne sont activés directement après la modification de la valeur de donnée. Les paramètres hors ligne sont seulement activés après avoir appuyé la touche OK sur l'unité de commande.

Caractéristique VT :

Couple variable, s'utilise pour les pompes et ventilateurs.

Caractéristique CT :

Couple constant, s'utilise pour toutes les applications, par ex. des applications avec transporteur à bande et grue. La caractéristique CT n'est pas utilisée pour les pompes et ventilateurs.

MCM:

Signifie Mille Circular Mil, unité de mesure américaine de la section de câble. 1 MCM \equiv 0.5067 mm² .

■ Réglages d'usine

N° de par. #	Paramètre description	Réglage d'usine	Plage	Modifications au cours du fonctionnement	4 process	Conversion indice	Données type
001	Langue	anglais		Oui	Non	0	5
002	Commande locale/à distance	Commande à distance		Oui	Oui	0	5
003	Référence locale	000.000		Oui	Oui	-3	4
004	Process actif	Process 1		Oui	Non	0	5
005	Process à programmer	Process actif		Oui	Non	0	5
006	Copie des process	Aucune copie		Non	Non	0	5
007	Copie LCP	Aucune copie		Non	Non	0	5
008	Affichage du coefficient applicable à la fréquence du moteur	1	0.01 - 100.00	Oui	Oui	-2	6
009	Display line 2	Fréquence [Hz]		Oui	Oui	0	5
010	Display line 1.1	Référence [%]		Oui	Oui	0	5
011	Display line 1.2	Courant du moteur [A]		Oui	Oui	0	5
012	Display line 1.3	Puissance [kW]		Oui	Oui	0	5
013	Commande locale/configura	Unité de commande digitale LCP/comme au par.100		Oui	Oui	0	5
014	Arrêt local	Actif		Oui	Oui	0	5
015	Jogging, mode local	Inactif		Oui	Oui	0	5
016	Inversion locale	Inactif		Oui	Oui	0	5
017	RAZ locale d'arrêt	Actif		Oui	Oui	0	5
018	Verrouillage empêchant une modification des données	Non verrouillé		Oui	Oui	0	5
019	État d'exploitation à la mise sous tension, commande locale	Stop forcé, utiliser réf. mémorisée		Oui	Oui	0	5

Modifications au cours du fonctionnement :

Un " Oui " signifie que le paramètre peut être modifié, alors que le variateur de vitesse VLT fonctionne. Un " Non " signifie que le variateur de vitesse VLT doit être arrêté avant l'appart d'une modification.

4 process :

Un " Oui " signifie qu'il est possible de programmer le paramètre individuellement dans chacun des quatre process, c'est-à-dire que le même paramètre peut avoir quatre valeurs de données différentes. En cas de " Non ", la valeur de donnée sera la même pour les quatre process.

Indice de conversion :

Le chiffre réfère à un facteur de conversion à utiliser en cas d'écriture ou de lecture avec un variateur de vitesse VLT.

Indice de conversion	Facteur de conversion
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

Type de données :

Le type de données indique le type et la longueur du télégramme.

Type de données	Description
3	Nombre entier 16 bits
4	Nombre entier 32 bits
5	Sans signe 8 bits
6	Sans signe 16 bits
7	Sans signe 32 bits
9	Séquence de texte

Autres

N° de par.#	Description du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modification en cours d'exploitation	4-process	Indice de conversion	Type de données
100	Configuration	Commande de vitesse en boucle ouverte		Non	Oui	0	5
101	Couple, courbe caractéristique	Elevé - couple-constant		Oui	Oui	0	5
102	Puissance du moteur	Selon l'appareil	0.18-500 kW	Non	Oui	1	6
103	Tension du moteur	Selon l'appareil	200 - 500 V	Non	Oui	0	6
104	Fréquence du moteur	50 Hz / 60 Hz		Non	Oui	0	6
105	Intensité du moteur	Dépend du moteur choisi	0.01- $I_{VLT,MAX}$	Non	Oui	-2	7
106	Vitesse nominale du moteur	Dépend du moteur choisi	100-60000 tr/mn	Non	Oui	0	6
107	Adaptation automatique au moteur, AAM	Inactif		Non	Non	0	5
108	Résistance du stator	Dépend du moteur choisi		Non	Oui	-4	7
109	Réactance du stator	Dépend du moteur choisi		Non	Oui	-2	7
110	Magnétisation du moteur, 0 tr/mn	100 %	0 à 300 %	Oui	Oui	0	6
111	Fréquence min., magnétisation normale	1.0 Hz	0.1 - 10.0 Hz	Oui	Oui	-1	6
112							
113	Compensation de la charge à faible vitesse	100 %	0 à 300 %	Oui	Oui	0	6
114	Compensation de la charge à vitesse élevée	100 %	0 à 300 %	Oui	Oui	0	6
115	Compensation du glissement	100 %	-500 à 500 %	Oui	Oui	0	3
116	Constante de temps applicable à la compensation du glissement	0.50 s	0.05 à 1.00 s	Oui	Oui	-2	6
117	Atténuation des résonances	100 %	0 à 500 %	Oui	Oui	0	6
118	Constante de temps applicable à l'atténuation des résonances	5 ms	5 à 50 ms	Oui	Oui	-3	6
119	Couple de démarrage élevé	0.0 sec.	0.0 - 0.5 s	Oui	Oui	-1	5
120	Retard du démarrage	0.0 sec.	0.0 - 10.0 s	Oui	Oui	-1	5
121	Fonction au démarrage	Roue libre durant temp. démar.		Oui	Oui	0	5
122	Fonction à l'arrêt	Roue libre		Oui	Oui	0	5
123	Fréquence min. act. fonc. à l'arrêt	0.0 Hz	0.0 - 10.0 Hz	Oui	Oui	-1	5
124	Courant continu de maintien	50 %	0 à 100 %	Oui	Oui	0	6
125	Courant continu de freinage	50 %	0 à 100 %	Oui	Oui	0	6
126	Temps de freinage par injection de CC	10.0 sec.	0.0 à 60.0 s	Oui	Oui	-1	6
127	Fréquence d'appl. frei. par inj. de CC	INACTIF	0.0-par. 202	Oui	Oui	-1	6
128	Protection thermique du moteur	Inactif		Oui	Oui	0	5
129	Ventilateur externe du moteur	Non		Oui	Oui	0	5
130	Fréquence de démarrage	0.0 Hz	0.0-10.0 Hz	Oui	Oui	-1	5
131	Tension de démarrage	0.0 V	0.0-par. 103	Oui	Oui	-1	6

N° de par.#	Description du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modification en cours d'exploitation	4 process	Indice de conversion	Type de données
200	Plage/sens fréquence de sortie	Uniquement sens horaire,0 à132 Hz		Non	Oui	0	5
201	Fréquence de sortie, limite basse	0.0 Hz	0.0 à - f _{MAX}	Oui	Oui	-1	6
202	Fréquence de sortie, limite haute	66 / 132 Hz	f _{MIN} - par. 200	Oui	Oui	-1	6
203	Référence et signal de retour, plage	Min à max		Oui	Oui	0	5
204	Référence minimale	0.000	-100,000.000 à Ref _{fMAX}	Oui	Oui	-3	4
205	Référence maximale	50.000	Ref _{fMIN} à 100,000.000	Oui	Oui	-3	4
206	Type de rampe	Linéaire		Oui	Oui	0	5
207	Temps de montée de la rampe 1	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
208	Temps de descente de la rampe 1	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
209	Temps de montée de la rampe 2	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
210	Temps de descente de la rampe 2	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
211	Temps de la rampe de jogging	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
212	Temps de descente de la rampe, stop rapide	Selon l'appareil	0.05 à 3600	Oui	Oui	-2	7
213	Fréquence de jogging	10.0 Hz	0.0 - par. 202	Oui	Oui	-1	6
214	Type de référence	Somme		Oui	Oui	0	5
215	Référence prédéfinie 1	0.00 %	- 100.00 à 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
216	Référence prédéfinie 2	0.00 %	- 100.00 à 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
217	Référence prédéfinie 3	0.00 %	- 100.00 à 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
218	Référence prédéfinie 4	0.00 %	- 100.00 à 100.00 %	Oui	Oui	-2	3
219	Rattrapage/ralentissement	0.00 %	0.00 à 100 %	Oui	Oui	-2	6
220							
221	Limite de courant en mode moteur	160 %	0.0 % - xxx %	Oui	Oui	-1	6
222	Limite de couple	160 %	0.0 % - xxx %	Oui	Oui	-1	6
223	Avertissement: courant bas	0.0 A	0.0 - par. 224	Oui	Oui	-1	6
224	Avertissement: courant haut	I _{VLT,MAX}	Par. 223 - I _{VLT,MAX}	Oui	Oui	-1	6
225	Avertissement: fréquence basse	0.0 Hz	0.0 - par. 226	Oui	Oui	-1	6
226	Avertissement: fréquence haute	132.0 Hz	Par. 225 - par. 202	Oui	Oui	-1	6
227	Avertissement: signal de retour (FB) bas	-4000.000	-100,000.000 - par. 228	Oui		-3	4
228	Avertissement: signal de retour (FB) haut	4000.000	Par. 227 - 100,000.000	Oui		-3	4
229	Largeur de bande de bipasse de fréquence	OFF	0 - 100 %	Oui	Oui	0	6
230	Bipasse de fréquence 1	0.0 Hz	0.0 - par. 200	Oui	Oui	-1	6
231	Bipasse de fréquence 2	0.0 Hz	0.0 - par. 200	Oui	Oui	-1	6
232	Bipasse de fréquence 3	0.0 Hz	0.0 - par. 200	Oui	Oui	-1	6
233	Bipasse de fréquence 4	0.0 Hz	0.0 - par. 200	Oui	Oui	-1	6
234	Surveillance des phases moteur	Activée		Oui	Oui	0	5

N° de par. #	Paramètre description	Réglage d'usine	Plage	Modifica- tions au cours du fonction- nement	4 pro- cess	Conver- sion indice	Don- nées type
300	Borne 16, entrée	Reset		Oui	Oui	0	5
301	Borne 17, entrée	Gel référence		Oui	Oui	0	5
302	Démarrage borne 18, entrée	Marche		Oui	Oui	0	5
303	Borne 19, entrée	Inversion		Oui	Oui	0	5
304	Borne 27, entrée	Lâchage moteur (contact NF)		Oui	Oui	0	5
305	Borne 29, entrée	Jogging		Oui	Oui	0	5
306	Borne 32, entrée	Sélection de process, MSB/ac- céleration		Oui	Oui	0	5
307	Borne 33, entrée	Sélection de pro- cess, LSB/ décélération		Oui	Oui	0	5
308	Borne 53, entrée analogique, tension	Référence		Oui	Oui	0	5
309	Borne 53, mise à l'échelle de la valeur min.	0,0 V	0,0 à 10,0 V	Oui	Oui	-1	5
310	Borne 53, mise à l'échelle de la valeur max.	10,0 V	0,0 à 10,0 V	Oui	Oui	-1	5
311	Borne 54, entrée analogique, tension	Désactivé		Oui	Oui	0	5
312	Borne 54, mise à l'échelle de la valeur min.	0,0 V	0,0 à 10,0 V	Oui	Oui	-1	5
313	Borne 54, mise à l'échelle de la valeur max.	10,0 V	0,0 à 10,0 V	Oui	Oui	-1	5
314	Borne 60, entrée analogique, courant	Référence		Oui	Oui	0	5
315	Borne 60, mise à l'échelle de la valeur min.	0,0 mA	0,0 à 20,0 mA	Oui	Oui	-4	5
316	Borne 60, mise à l'échelle de la valeur max.	20,0 mA	0,0 à 20,0 mA	Oui	Oui	-4	5
317	Temporisation	10 s	1 à 99 s	Oui	Oui	0	5
318	Fonction à l'issue de la temporisation	Désactivé		Oui	Oui	0	5
319		0-I _{MAX} & THORN ; 0 à 20 mA		Oui	Oui	0	5
320	Borne 42, sortie impulsionnelle max.	5000 Hz	1 à 32000 Hz	Oui	Oui	0	6
321	Borne 45, sortie	0 à f _{MAX} & THORN ; 0 à 20 mA		Oui	Oui	0	5
322	Borne 45, sortie impulsionnelle max.	5000 Hz	1 à 32000 Hz	Oui	Oui	0	6
323	Relais 01, sortie	Prêt – aucun aver- tissement thermique		Oui	Oui	0	5
324	Relais 01, retard activé	0,00 s	0,00 à 600 s	Oui	Oui	-2	6
325	Relais 01, retard désactivé	0,00 s	0,00 à 600 s	Oui	Oui	-2	6
326	Relais 04, sortie	Prêt – commande à distance		Oui	Oui	0	5
327	Référence impulsions, fréquence max.	5000 Hz		Oui	Oui	0	6
328	Retour impulsions, fréquence max.	25000 Hz		Oui	Oui	0	6
329	Impulsions/rév. retour codeur	1024 impulsions/rév.	1 à 4096 im- pulsions/rév.	Oui	Oui	0	6
330	Gel référence/fonction sortie	Désactivé		Oui	Non	0	5
345	Temporisation perte codeur	1 s	0 à 60 s	Oui	Oui	-1	6
346	Fonction perte codeur	INACTIF		Oui	Oui	0	5
357	Borne 42, mise à l'échelle de la valeur min. sortie	0 %	000 - 100%	Oui	Oui	0	6
358	Borne 42, mise à l'échelle de la valeur max. sortie	100%	000 à 500 %	Oui	Oui	0	6
359	Borne 45, mise à l'échelle de la valeur min. sortie	0 %	000 à 100 %	Oui	Oui	0	6
360	Borne 45, mise à l'échelle de la valeur max. sortie	100 %	000 à 500 %	Oui	Oui	0	6

N° de par. #	Paramètre description	Réglage d'usine	Plage	Modifications au cours du fonctionnement	4 processus	Con-version indice	Don-nées type
430	Fréquence F 4	paramètre 104	par.426-par.432	Oui	Oui	-1	6
431	Tension U 5	paramètre 103	0,0 - U _{VLT, MAX}	Oui	Oui	-1	6
432	Fréquence F 5	paramètre 104	par.426 - 1000 Hz	Oui	Oui	-1	6
433	Gain proportionnel couple	100%	0 (désactivé) à 500 %	Oui	Oui	0	6
434	Temps d'action intégrale couple	0,02 s	0,002 à 2,000 s	Oui	Oui	-3	7
437	Mode process, contrôle normal/inversé du PID	Normal		Oui	Oui	0	5
438	Mode process, PID anti-saturation	Actif		Oui	Oui	0	5
439	Mode process, fréquence de démarrage du PID	paramètre 201	f _{min} - f _{max}	Oui	Oui	-1	6
440	Mode process, gain proportionnel du PID	0.01	0.00 - 10.00	Oui	Oui	-2	6
441	Mode process, temps d'action intégrale du PID	9999,99 s (désactivé)	0,01 à 9999,99 s	Oui	Oui	-2	7
442	Mode process, temps d'action dérivée du PID	0,00 s (désactivé)	0,00 à 10,00 s	Oui	Oui	-2	6
443	Mode process, limite gain différentiel du PID	5.0	5.0 - 50.0	Oui	Oui	-1	6
444	Mode process, temps de filtre retour du PID	0.01	0.01 - 10.00	Oui	Oui	-2	6
445	Démarrage à la volée	Inactif		Oui	Oui	0	5
446	Modèle de commutation	SFAVM		Oui	Oui	0	5
447	Compensation couple	100%	-100 - +100%	Oui	Oui	0	3
448	Rapport transmission	1	0.001 - 100.000	Non	Oui	-2	4
449	Perte de charge	0%	0 - 50%	Non	Oui	-2	6
450	Tension secteur à l'erreur secteur	Dépend de l'appareil	Dépend de l'appareil	Oui	Oui	0	6
453	Mode vitesse, rapport transmission en boucle fermée	1	0.01-100	Non	Oui	0	4
454	Compensation temps mort	Actif		Non	Non	0	5
455	Contrôle plage de fréquences	Actif				0	5
457	Fonction perte phase	Disjonction		Oui	Oui	0	5

N° de par. #	Paramètre description	Réglage d'usine	Plage	Modifications au cours du fonctionnement	4 processus du fonctionnement	Con-version indice	Don-nées type
430	Fréquence F 4	paramètre 104	par.426-par.432	Oui	Oui	-1	6
431	Tension U 5	paramètre 103	0,0 - U _{VLT, MAX}	Oui	Oui	-1	6
432	Fréquence F 5	paramètre 104	par.426 - 1000 Hz	Oui	Oui	-1	6
433	Gain proportionnel couple	100%	0 (désactivé) à 500 %	Oui	Oui	0	6
434	Temps d'action intégrale couple	0,02 s	0,002 à 2,000 s	Oui	Oui	-3	7
437	Mode process, contrôle normal/inversé du PID	Normal		Oui	Oui	0	5
438	Mode process, PID anti-saturation	Actif		Oui	Oui	0	5
439	Mode process, fréquence de démarrage du PID	paramètre 201	f _{min} - f _{max}	Oui	Oui	-1	6
440	Mode process, gain proportionnel du PID	0.01	0.00 - 10.00	Oui	Oui	-2	6
441	Mode process, temps d'action intégrale du PID	9999,99 s (désactivé)	0,01 à 9999,99 s	Oui	Oui	-2	7
442	Mode process, temps d'action dérivée du PID	0,00 s (désactivé)	0,00 à 10,00 s	Oui	Oui	-2	6
443	Mode process, limite gain différentiel du PID	5.0	5.0 - 50.0	Oui	Oui	-1	6
444	Mode process, temps de filtre retour du PID	0.01	0.01 - 10.00	Oui	Oui	-2	6
445	Démarrage à la volée	Inactif		Oui	Oui	0	5
446	Modèle de commutation	SFAVM		Oui	Oui	0	5
447	Compensation couple	100%	-100 - +100%	Oui	Oui	0	3
448	Rapport transmission	1	0.001 - 100.000	Non	Oui	-2	4
449	Perte de charge	0%	0 - 50%	Non	Oui	-2	6
450	Tension secteur à l'erreur secteur	Dépend de l'appareil	Dépend de l'appareil	Oui	Oui	0	6
453	Mode vitesse, rapport transmission en boucle fermée	1	0.01-100	Non	Oui	0	4
454	Compensation temps mort	Actif		Non	Non	0	5
455	Contrôle plage de fréquences	Actif				0	5
457	Fonction perte phase	Disjonction		Oui	Oui	0	5

N° de par.	Description du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Mod-ification en cours d'exploitation	4- process	In-dice de con- version	Type de données
500	Adresse	1	0 à 126	Oui	No	0	6
501	Vitesse de transmission	9600		Oui	No	0	5
502	Roue libre	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
503	Arrêt rapide	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
504	Freinage par injection de courant continu	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
505	Démarrage	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
506	Inversion	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
507	Sélection du process	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
508	Sélection de la vitesse	Fonction logique ou		Oui	Oui	0	5
509	Bus, jogging 1	10.0 Hz	0.0 - parameter 202	Oui	Oui	-1	6
510	Bus, jogging 2	10.0 Hz	0.0 - parameter 202	Oui	Oui	-1	6
511							
512	Profil du télégramme	FC Drive		Non	Oui	0	5
513	Intervalle de temps, bus	1 s	1 à 99 s	Oui	Oui	0	5
514	Fonction à l'expiration de l'intervalle de temps, bus	Désactivé		Oui	Oui	0	5
515	Lecture des données : référence %			Non	Non	-1	3
516	Lecture des données : référence, unité			Non	Non	-3	4
517	Lecture des données : signal de retour			Non	Non	-3	4
518	Lecture des données : fréquence			Non	Non	-1	6
519	Lecture des données : fréquence x coefficient			Non	Non	-2	7
520	Lecture des données : courant			Non	Non	-2	7
521	Lecture des données : couple			Non	Non	-1	3
522	Lecture des données : puissance, kW			Non	Non	-1	7
523	Lecture des données : puissance, ch			Non	Non	-2	7
524	Lecture des données: tension du moteur			Non	Non	-1	6
525	Lecture des données : tension continue du circuit intermédiaire			Non	Non	0	6
526	Lecture des données: temp. du moteur			Non	Non	0	5
527	Lecture des données : temp. du VLT			Non	Non	0	5
528	Lecture des données : entrée digitale			Non	Non	0	5
529	Lecture des données : borne 53, entrée analogique			Non	Non	-2	3
530	Lecture des données : borne 54, entrée analogique			Non	Non	-2	3
531	Lecture des données : borne 60, entrée analogique			Non	Non	-5	3
532	Lecture des données : référence d'impulsion			Non	Non	-1	7
533	Lecture des données : référence externe %			Non	Non	-1	3
534	Lecture des données : mot d'état, binaire			Non	Non	0	6
535	Lecture des données : Puissance de freinage/2 mn			Non	Non	2	6
536	Lecture des données : Puissance de freinage/sec.			Non	Non	2	6
537	Lecture des données : température de la plaque de refroidissement			Non	Non	0	5
538	Lecture des données : mot d'alarme, binaire			Non	Non	0	7
539	Lecture des données : mot de contrôle VLT, binaire			Non	Non	0	6
540	Lecture des données : mot d'avertissement, 1			Non	Non	0	7
541	Lecture des données : mot d'avertissement, 2			Non	Non	0	7
557	Lecture des données : régime moteur, tr/mn			Non	Non	0	4
558	Lecture des données : régime moteur, tr/mn, x coefficient			Non	Non	-2	4

N° de par.	Description du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modif- cation en cours d'exploitation	4 process	Indice de conver- sion	Type de données
600	Données d'exploitation : nombre d'heures d'exploitation			Non	Non	74	7
601	Données d'exploitation : heures de fonctionnement			Non	Non	74	7
602	Données d'exploitation : compteur de kWh			Non	Non	1	7
603	Données d'exploitation : nombre de démarrages			Non	Non	0	6
604	Données d'exploitation : nombre de surchauffes			Non	Non	0	6
605	Données d'exploitation : nombre de surtensions			Non	Non	0	6
606	Tableau de bord : entrée digitale			Non	Non	0	5
607	Tableau de bord : mot de commande			Non	Non	0	6
608	Tableau de bord : mot d'état, bus			Non	Non	0	6
609	Tableau de bord : référence			Non	Non	-1	3
610	Tableau de bord : retour			Non	Non	-3	4
611	Tableau de bord : fréquence moteur			Non	Non	-1	3
612	Tableau de bord : tension moteur			Non	Non	-1	6
613	Tableau de bord : courant moteur			Non	Non	-2	3
614	Tableau de bord : tension CC			Non	Non	0	6
615	Mémoire des défauts : code de défaut			Non	Non	0	5
616	Mémoire des défauts : heure			Non	Non	-1	7
617	Mémoire des défauts : valeur			Non	Non	0	3
618	Reset du compteur de kWh	Pas de RAZ		Oui	Non	0	5
619	Reset compteur heures de fonctionnement	Pas de RAZ		Oui	Non	0	5
620	Etat d'exploitation	Fonctionnement normal		Non	Non	0	5
621	Plaque d'identification : VLT type			Non	Non	0	9
622	Plaque d'identification : partie puissance			Non	Non	0	9
623	Plaque d'identification : numéro de code VLT			Non	Non	0	9
624	Plaque d'identification : logiciel, version n°			Non	Non	0	9
625	Plaque d'identification : numéro d'identification panneau de commande local			Non	Non	0	9
626	Plaque d'identification : numéro d'identification base de données			Non	Non	-2	9
627	Plaque d'identification : numéro d'identification partie puissance			Non	Non	0	9
628	Plaque d'identification : type, option application			Non	Non	0	9
629	Plaque d'identification : n° de code, option application			Non	Non	0	9
630	Plaque d'identification : type, option communication			Non	Non	0	9
631	Plaque d'identification : n° de code, option communication			Non	Non	0	9

VLT® Série 5000

N° de par.	Description du paramètre	Réglage d'usine	Plage	Modification en cours d'exploitation	4 process	Indice de conversion	Type de données
700	Sortie relais 6	Variateur prêt		Oui	Oui	0	5
701	Temporisation relais 6/ON	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
702	Temporisation relais 6/OFF	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
703	Sortie relais 7	Moteur tourne		Oui	Oui	0	5
704	Temporisation relais 7/ON	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
705	Temporisation relais 7/OFF	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
706	Sortie relais 8	Réseau ON		Oui	Oui	0	5
707	Temporisation relais 8/ON	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
708	Temporisation relais 8/OFF	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
709	Sortie relais 9	Alarme		Oui	Oui	0	5
710	Temporisation relais 9/ON	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6
711	Temporisation relais 9/OFF	0 sec.	0.00-600 sec.	Oui	Oui	-2	6

+		Configuration rapide à l'aide du menu rapide.....	76
+ vite /- vite vitesse digitale	69	Control card, digital/pulse and analogue outputs:.....	9
0		Control card, rs 485 serial communication:.....	10
001 Langue (SELEC. LANGAGE).....	109	Correspondance entre les bornes et les fonctionsdes paramètres.	71
A		Couples de serrage et tailles de vis.....	60
Adaptation automatique au moteur, AAM via VLTSofwareDia- log	97	D	
Adaptation automatique au moteur, AMA.....	94	Décharge rapide (Quick discharge)	103
Alimentation externe 24 V CC :.....	10	Démarrage à la volée	105
Alimentation secteur (L1, L2, L3) :.....	8	E	
Alimentation secteur 3 x 200 -240V.....	17	Encombrement.....	39
Alimentation secteur 3 x 380 -500 V.....	19, 35	Essai de haute tension.....	60
Avertissement démarrages imprévus	4	External 24 volt dc supply:	10
Avertissementgénéral.....	4	Extra protection (RCD)	60
Avertissements.....	188	F	
B		Fonction des touches de commande.....	73
Bornes de la résistance de freinage (uniquementappareils SB et EB) :.....	10	I	
Brake resistor terminals (only sb and eb units):.....	10	Indication de l'afficheur.....	74
Branchement du moteur	64	Initialisation manuelle	79
C		Installation électrique	48, 68
Câbles, longueurs, sections etconnecteurs :.....	10	Installation électrique, câbles depuissance.....	49, 50, 51
Caractéristiques de contrôle :.....	11	Installation électrique, câblesdecommande.....	67
Caractéristiques de couple :.....	8	Installation électrique, protections	52, 53, 54, 55
Caractéristiques de sortie VLT (U, V, W):.....	8	Installation d'une alimentationexterne de 24 V CC :.....	65
Caractéristiques techniques.....	8, 9	Installation de la répartitiondela charge	65
Caractéristiques techniques générales	10, 11	Installation des bornes de relais.....	65
Carte de commande, alimentation 24 V CC :.....	10	Installation des câbles moteur.....	64
Carte de commande, entrée impulsions:	9	Installation du câble de la résistancede freinage	65
Carte de commande, entrées analogiques:.....	9	Installation du commutateur de températurede la résistance de freinage:	66
Carte de commande, entrées digitales:	8	Installation mécanique.....	42
Carte de commande, RS 485 communication série:	10	Intégration.....	42
Carte de commande, sorties digitales, codeur etanalogiques :9		L	
Carte de commande, entrée impulsions :.....	9	L'écran d'affichage.....	72
Carte de commande, entrées digitales :.....	8	Lecture et programmation des paramètresindexés.....	79
Ces règles concernent votre sécurité.....	4	M	
Changement entre commande locale et commande àdis- tance.....	87	Marche/arrêt à deux conducteurs	69
Choix de la résistance de freinage.....	88	Marche/arrêtimpulsions.....	69
Choix des paramètres.....	76, 77	Messages d'état	183
Commande avec fonction de freinage	88	Mise à la terre de câbles de commandeblindéstressés.....	59
Commande surcouple normal/élevé,boucle ouverte.....	107	Mise à la terre de sécurité:.....	60
Commandede frein mécanique	98	Mode affichage	74
Commutateur RFI.....	61	Mode affichage - sélection del'état de lecture.....	74
Commutateurs 1 à 4	67		
Configuration d'applications.....	81		
Configuration des paramètres.....	76		

Mode menu	77
Modification de données.....	77
Modification de la valeur d'un groupe de paramètres- numériques	77
Modification de la valeur d'un paramètre:texte	77
Modification par pas d'une donnée	78
Modification progressive d'une valeur numérique.....	78
Montage des moteurs en parallèle.....	64
Montage externe	42
Mots d'avertissement 1, mots d'étatélargiet mots d'alarme.	194

P

Panne secteur/décharge rapide avec pannesecteur	104
Panneau de commande.....	72
PID de commande de vitesse	102
PID pour la commande de process.....	101
Précision de l'afficheur(paramètres 009-012) :.....	11
Précisionde l'afficheur (paramètres009-012) :.....	11
Présentation.....	6
Programmation de Limite de couple et arrêt	107
Protection thermique du moteur	60
Protections VLT 5000 :.....	12

R

Référence 4-20 mA avec retour vitesse.....	70
Référence externe	11
Référence potentiomètre.....	69
Référencesexternes :.....	11
Réglage des paramètres.....	81
Régulateur interne de limite de courant	107
Résumé des avertissementsetalarmes.....	186
Raccordement codeur.....	70
Raccordement du bus.....	66
Raccordement du secteur	60
Relais de sortie :.....	10
Relay outputs:.....	10
Raccordement, suite Changement de process.....	69

S

Sens de rotation du moteur.....	64
Structure du menu.....	80
Structure du mode menu rapide comparé aumode menu.....	76

T

Tension secteur 3 x 200-240 V.....	13, 16, 25
Tension secteur 3 x 380 - 500 V	14
Tension secteur 3 x 380-500 V.....	21, 27, 33, 37
Torque characteristics:	8
Touches de commande.....	73
Transmetteur à deux fils.....	70

U

Utilisation de câbles selon lesnormes CEM.	58
Utilisation des références multiples.....	92
Utilisation des références simples.....	90

V

VLT 5000 Series protection:	12
Vlt output data (u, v, w):	8
Vocabulaire.....	196
Voyants (LEDs)	73