

SIEMENS

MICROMASTER 420

Liste des paramètres

Edition 10/06



Documentation MICROMASTER 420

Guide "Premiers pas"

Est conçu pour la mise en service rapide avec le SDP et le BOP.



Instructions de service

Contiennent des informations sur les spécificités, l'installation, la mise en service, les modes de commande, la structure des paramètres système, le dépannage, les caractéristiques techniques et les options disponibles du MICROMASTER 420.



Liste des paramètres

Recense tous les paramètres classés par ordre fonctionnel, chacun étant accompagné d'un descriptif détaillé. La liste des paramètres contient également une série de schémas fonctionnels.



Catalogues

Présentent tous les critères nécessaires au choix d'un variateur, ainsi que des filtres, inductances, panneaux de commande ou options de communication.



English

Changes to the motor thermal protection feature of the MICROMASTER, SIMATIC & SINAMICS inverters

On 9th November 2010 Underwriters Laboratories Inc.(UL) revised the standard for “safety of power conversion equipment” which covers Siemens inverters. These changes in the standard become effective from the 9th of May 2013.

The changes relate to the performance of the software motor protection offered by the inverter, in that when the inverter is power-cycled it must now retain the motor temperature data for use when power is reapplied.

The following products have had a software update to comply with the new requirements.

- MICROMASTER 420 software V1.3 or above. (Order No. 6SE6420.....)
- MICROMASTER 430 software V2.2 or above. (Order No. 6SE6430.....)
- MICROMASTER 440 software V2.2 or above. (Order No. 6SE6440.....)
- SINAMICS G110 software V1.2 or above. (Order No. 6SL3211.....)
- SINAMICS G110D software V3.6 or above. (Order No. 6SL3511.....)
- SINAMICS Pool CU-2 software V4.6 or above *)
(CU230P-2, CU240E-2, CU240B-2, G120C, CU240D-2, CU250D-2).
- SIMATIC ET200pro FC-2 software V4.7 or above *)

These products now, by default, store the motor temperature (r0034 for SINAMICS G110 and MICROMASTER 420; r0035 for SINAMICS G110D and MICROMASTER 430/440) and re-use this value when power is reapplied:

Parameter P0610 has been changed to reflect this new requirement as follows:

The default value of parameter P0610 is now 6 and the following settings have been added:

- Value 4 = Warning Only, no reaction, no trip, save temperature on power down.
- Value 5 = Warning, I_{max} reduction, trip F0011, save temperature on power down.
- Value 6 = Warning, no reaction, trip F0011, save temperature on power down.

*) Those units have other settings and default values. Please refer to the relevant parameter lists.

The following products will not have the software update to support the new requirements.

- All MICROMASTER 3 variants (Order No. 6SE32.....)
- All MICROMASTER 410 (Order No. 6SE6410.....)
- All MICROMASTER 411 (Order No. 6SE6411.....)
- All MICROMASTER 436 (Order No. 6SE6436.....)
- All MICROMASTER MMI / CM2 (Order No. 6SE96.....)

These products are unchanged from their original design, but this is no longer compliant with the new requirements.

These products may still bear the UL symbol but it is now the end users responsibility to provide listed motor overload protection external to the inverter.

We suggest the end user consider devices such as the Siemens overload relay 3RU series on the motor side of the inverter in order to provide the motor protection, details of which can be found at the link below:

<http://www.automation.siemens.com/mcms/industrial-controls/en/protection-equipment/overload-relays/pages/default.aspx>



A 5 E 3 1 6 7 4 1 4 5 A

Deutsch

Änderung zum thermischen Motorschutz bei Frequenzumrichtern MICROMASTER, SIMATIC und SINAMICS

Ab 9. November 2010 hat "Underwriters Laboratories Inc.(UL)" den Standard "Safety of power conversion equipment" geändert. Davon sind auch Siemens-Frequenzumrichter betroffen. Die Änderung trat am 9. Mai 2013 in Kraft.

Die Änderung bezieht sich auf die Leistungsfähigkeit der Software für den Motorschutz, den der Frequenzumrichter bietet. Wenn bei dem Frequenzumrichter ein "Power-Cycle" durchgeführt wird, muss der Wert der Motortemperatur beim Wiedereinschalten beibehalten werden.

Folgende Produkte erfüllen die neue Anforderung zum thermischen Motorschutz:

- MICROMASTER 420, ab Software V1.3 (Bestell- Nr. 6SE6420.....)
- MICROMASTER 430, ab Software V2.2 (Bestell- Nr. 6SE6430.....)
- MICROMASTER 440, Software V2.2. (Bestell- Nr. 6SE6440.....)
- SINAMICS G110, ab Software V1.2 (Bestell- Nr. 6SL3211.....)
- SINAMICS G110D , ab Software v3.6 (Bestell- Nr. 6SL3511.....)
- SINAMICS Pool CU-2 , ab Software V4.6 *)
(CU230P-2, CU240E-2, CU240B-2, G120C, CU240D-2, CU250D-2).
- SIMATIC ET200pro FC-2 , ab Software V4.7 *)

Dabei wird in der Werkseinstellung die Motortemperatur gespeichert (r0034 für SINAMICS G110 und MICROMASTER 420; r0035 für SINAMICS G110D und MICROMASTER 430/440) und beim Zuschalten der Spannung, also nach einem Power Cycle, für die Berechnung der Motortemperatur verwendet.

Die Änderung wird über folgende Erweiterung des Parameters P0610 realisiert.

Neue Einstellmöglichkeiten:

- Wert 4 = nur Warnung, keine Reaktion, Temperaturwert beim Ausschalten speichern.
- Wert 5 = Warnung, I_{max} reduzieren, Abschaltung mit F0011, Temperaturwert beim Ausschalten speichern.
- Wert 6 = Warnung , keine Reaktion, Abschaltung mit F0011, Temperaturwert beim Ausschalten speichern (**neue Werkseinstellung**)

*) Bei diesen Geräten gibt es andere Einstellmöglichkeiten und Werkseinstellungen. Beachten Sie die entsprechenden Listenhandbücher!

Die folgenden Produkte erfüllen die neue Anforderung zum thermischen Motorschutz nicht:

- Alle MICROMASTER 3 Varianten (Bestell- Nr. 6SE32.....)
- Alle MICROMASTER 410 (Bestell- Nr. 6SE6410.....)
- Alle MICROMASTER 411 (Bestell- Nr. 6SE6411.....)
- Alle MICROMASTER 436 (Bestell- Nr. 6SE6436.....)
- Alle MICROMASTER MMI / CM2 (Bestell- Nr. 6SE96.....)

Am Original Design dieser Produkte hat sich nichts geändert, aber sie erfüllen nicht mehr die neuen UL Vorschriften.

Diese Produkte dürfen am Typenschild ein UL Symbol zeigen, aber es ist in der Verantwortung des Endkunden einen gelisteten externen Motorüberlastschutz einzubauen.

Wir empfehlen dem Endkunden ein Siemens-Überlastrelais der Serie 3RU motorseitig am Frequenzumrichter zu installieren, um den Motorschutz zu gewährleisten.

Weitere Informationen zu den Sirius 3RU-Überlastrelais finden Sie unter folgendem Link:

<http://www.automation.siemens.com/mcms/industrial-controls/de/schutzgeraete/ueberlastrelais/Seiten/default.aspx>



A 5 E 3 1 6 7 4 1 4 5 A

Français

Changement de la fonction de protection thermique du moteur des variateurs de vitesse MICROMASTER & SINAMICS

Le 09 Novembre 2010 Underwriters Laboratories Inc.(UL) ont révisé les standards sur la "sécurité des convertisseurs de puissance" ("safety of power conversion equipment") qui s'appliquent aux variateurs de vitesse Siemens . Ces changements des standards sont effectifs à partir du 09 Mai 2013.

Les changements se rapportent à la performance de la fonction protection thermique du moteur des variateurs de vitesse, en ceci que lorsque le variateur de vitesse est mis hors tension, les données thermiques du moteur doivent désormais être conservées jusqu'à la prochaine mise sous tension et utilisation du produit.

Une mise à jour du software sur les produits suivants a été implémentée afin de se conformer aux nouveaux standards.

- MICROMASTER 420 software V1.3 ou supérieur (Order No. 6SE6420.....)
- MICROMASTER 430 software V2.2 ou supérieur (Order No. 6SE6430.....)
- MICROMASTER 440 software V2.2 ou supérieur (Order No. 6SE6440.....)
- SINAMICS G110 software V1.12 ou supérieur (Order No. 6SL3211.....)
- SINAMICS G110D software V1.3 ou supérieur (Order No. 6SL3511.....)
- SINAMICS Pool CU-2 software V4.6 ou supérieur *)
(CU230P-2, CU240E-2, CU240B-2, G120C, CU240D-2, CU250D-2).
- SIMATIC ET200pro FC-2 software V4.7 ou supérieur *)

Désormais, les produits enregistrent par défaut la température du moteur (r0034 pour SINAMICS G110 et MICROMASTER 420 ; r0035 pour SINAMICS G110D et MICROMASTER 430/440) et réutilisent cette valeur dès que la puissance est rétablie sur l'équipement.

Le paramètre P0610 a été modifié afin de refléter ces changements, comme indiqué ci-dessous :

La valeur par défaut du paramètre P0610 est désormais 6, et les réglages suivants ont été ajoutés :

- Value 4 = Avertissement uniquement, température enregistrée lors de la mise hors tension.
- Value 5 = Avertissement et réduction I_{max}, arrêt F0011, température enregistrée lors de la mise hors tension.
- Value 6 = Avertissement, pas réaction, arrêt F0011, température enregistrée lors de la mise hors tension.

*) Ces appareils ont d'autres possibilités de réglage et d'autres réglages usine. Tenir compte des tables de paramètres !

Les versions de software des produits suivants n'intègrent pas les modifications pour répondre aux nouveaux standards UL.

- tous les MICROMASTER 3 variants (N° de réf. 6SE32.....)
- tous les MICROMASTER 410 (N° de réf. 6SE6410.....)
- tous les MICROMASTER 411 (N° de réf. 6SE6411.....)
- tous les MICROMASTER 436 (N° de réf. 6SE6436.....)
- tous les MICROMASTER MMI / CM2 (N° de réf. 6SE96.....)

Ces produits restent inchangés de leur conception d'origine et ne sont pas conforme à ce nouveau standards UL.

Bien que ces produits aient toujours le marquage UL, les utilisateurs finaux sont maintenant responsables de la mise en place sur le variateur d'équipement externe de protection thermique moteur listés.

Nous recommandons aux utilisateurs externes d'utiliser des relais de protection thermique côté moteur de type Siemens Sirius 3RU.

Plus d'informations sur ces relais sont disponibles sous le lien suivant :

<http://www.automation.siemens.com/mcms/industrial-controls/en/protection-equipment/overload-relays/pages/default.aspx>



A 5 E 3 1 6 7 4 1 4 5 A

Italiano

Modifiche della funzione di protezione termica del motore dei convertitori di frequenza MICROMASTER, SIMATIC e SINAMICS

In data 9 novembre 2010 Underwriters Laboratories Inc.(UL) ha rivisto lo standard per la "sicurezza delle apparecchiature di conversione di potenza" (*safety of power conversion equipment*) che si applica ai convertitori di frequenza Siemens. Queste modifiche della norma sono entrate in vigore il 9 maggio 2013.

Le variazioni riguardano le caratteristiche della protezione software del motore offerte dal convertitore di frequenza: quando quest'ultimo viene spento e riacceso deve ora memorizzare i dati termici del motore per riutilizzarli al momento della riaccensione.

I prodotti seguenti hanno implementato un aggiornamento del software per conformarsi ai nuovi requisiti normativi.

- MICROMASTER 420 software V1.3 o successiva. (n. di ordinazione 6SE6420.....)
- MICROMASTER 430 software V2.2 o successiva. (n. di ordinazione 6SE6430.....)
- MICROMASTER 440 software V2.2 o successiva. (n. di ordinazione 6SE6440.....)
- SINAMICS G110 software V1.2 o successiva. (n. di ordinazione 6SL3211.....)
- SINAMICS G110D software V3.6 o successiva. (n. di ordinazione 6SL3511.....)
- SINAMICS Pool CU-2 software V4.6 o successiva *)
(CU230P-2, CU240E-2, CU240B-2, G120C, CU240D-2, CU250D-2).
- SIMATIC ET200pro FC-2 software V4.7 o successiva *)

Tali prodotti memorizzano adesso sistematicamente la temperatura del motore (r0034 per SINAMICS G110 e MICROMASTER 420; r0035 per SINAMICS G110D e MICROMASTER 430/440) e riutilizzano questo valore alla riaccensione:

Il parametro P0610 è stato modificato come segue per tenere conto di questo nuovo requisito:
Il valore predefinito del parametro P0610 è diventato 6 e sono state aggiunte le seguenti impostazioni:

- Valore 4 = solo avviso, nessuna reazione, nessuna disinserzione, memorizzazione della temperatura allo spegnimento.
- Valore 5 = solo avviso, riduzione I_{max}, disinserzione F0011, memorizzazione della temperatura allo spegnimento.
- Valore 6 = solo avviso, nessuna reazione, disinserzione F0011, memorizzazione della temperatura allo spegnimento.

*) Queste unità presentano impostazioni e valori predefiniti differenti. Fare riferimento alla lista parametri corrispondente.

I prodotti seguenti non implementeranno l'aggiornamento software e di conseguenza non supporteranno i nuovi requisiti.

- Tutte le varianti MICROMASTER 3 (n. di ordinazione 6SE32.....)
- Tutti i MICROMASTER 410 (n. di ordinazione 6SE6410.....)
- Tutti i MICROMASTER 411 (n. di ordinazione 6SE6411.....)
- Tutti i MICROMASTER 436 (n. di ordinazione 6SE6436.....)
- Tutti i MICROMASTER MMI / CM2 (n. di ordinazione 6SE96.....)

Questi prodotti restano invariati rispetto alla loro progettazione originale, ma non sono più compatibili con i nuovi requisiti.

Questi prodotti possono mantenere il simbolo UL, ma compete all'utente finale assicurare la protezione esterna contro i sovraccarichi del motore richiesta dalla norma per il convertitore di frequenza.

Per assicurare la protezione del motore si consiglia all'utente finale di ricorrere a dispositivi come i relè di sovraccarico Siemens della serie 3RU sul lato motore del convertitore di frequenza. Per i dettagli fare riferimento al link seguente:

<http://www.automation.siemens.com/mcms/industrial-controls/en/protection-equipment/overload-relays/pages/default.aspx>



A 5 E 3 1 6 7 4 1 4 5 A

Cambios en la función de protección térmica del motor de los convertidores MICROMASTER, SIMATIC y SINAMICS

El 9 de noviembre de 2010, Underwriters Laboratories Inc. (UL) revisó el estándar de "seguridad de los equipos convertidores de energía", que afecta a los convertidores de Siemens. Estos cambios en el estándar entraron en vigor el 9 de mayo de 2013.

Los cambios están relacionados con el rendimiento de la protección del motor por software ofrecida por el convertidor, por la cual, cuando el convertidor se apaga y se vuelve a encender, debe conservar los datos sobre la temperatura del motor para utilizarlos al volver a arrancar.

Para cumplir con los nuevos requisitos, se ha actualizado el software de los productos siguientes.

- Software MICROMASTER 420 V1.3 o superior. (Ref. 6SE6420.....)
- Software MICROMASTER 430 V2.2 o superior. (Ref. 6SE6430.....)
- Software MICROMASTER 440 V2.2 o superior. (Ref. 6SE6440.....)
- Software SINAMICS G110 V1.2 o superior. (Ref. 6SL3211.....)
- Software SINAMICS G110D V3.6 o superior. (Ref. 6SL3511.....)
- Software SINAMICS Pool CU-2 V4.6 o superior *)
(CU230P-2, CU240E-2, CU240B-2, G120C, CU240D-2, CU250D-2).
- Software SIMATIC ET200pro FC-2 V4.7 o superior. *)

De forma predeterminada, estos productos almacenan la temperatura del motor (r0034 para SINAMICS G110 y MICROMASTER 420; r0035 para SINAMICS G110D y MICROMASTER 430/440) y reutilizan ese valor al volver a arrancar:

El parámetro P0610 se ha modificado para reflejar este nuevo requisito de la forma siguiente:

El valor predeterminado del parámetro P0610 ahora es 6, y se han añadido los siguientes ajustes:

- Valor 4 = Solo aviso, sin reacción, sin disparo, guardar temperatura al apagar.
- Valor 5 = Aviso, reducción $I_{m\acute{a}x}$, disparo F0011, guardar temperatura al apagar.
- Valor 6 = Aviso, sin reacción, disparo F0011, guardar temperatura al apagar.

*) Estas unidades tienen otros ajustes y valores predeterminados. Consulte las listas de parámetros pertinentes.

Los productos siguientes no dispondrán de la actualización de software para cumplir los nuevos requisitos.

- Todas las variantes de MICROMASTER 3 (Ref. 6SE32.....)
- Todos los MICROMASTER 410 (Ref. 6SE6410.....)
- Todos los MICROMASTER 411 (Ref. 6SE6411.....)
- Todos los MICROMASTER 436 (Ref. 6SE6436.....)
- Todos los MICROMASTER MMI/CM2 (Ref. 6SE96.....)

Estos productos no han sufrido cambios respecto a su diseño original, pero ya no cumplen los nuevos requisitos.

Estos productos todavía pueden llevar el símbolo UL, pero ahora es responsabilidad de los usuarios finales proporcionar una protección homologada contra sobrecarga del motor externa al convertidor.

Para la protección del motor, recomendamos al usuario final dispositivos como el relé de sobrecarga de la serie 3RU de Siemens en el lado del motor del convertidor. Puede encontrar información detallada en el enlace siguiente:

<http://www.automation.siemens.com/mcms/industrial-controls/en/protection-equipment/overload-relays/pages/default.aspx>



A 5 E 3 1 6 7 4 1 4 5 A

SIEMENS

MICROMASTER 420

Liste des paramètres
Documentation utilisateur

Valable pour

Variateur de type
MICROMASTER 420

Edition 10/06

SW
1.2

Edition 10/06

**Schéma bloc et
Bornes 1**

**Liste des
paramètres 2**

**Diagramme
fonctionnel 3**

Défauts et alarmes 4

**Liste des
abréviations 5**

**Attention**

Veillez vous reporter à l'ensemble des définitions et des avertissements contenus dans les instructions de service. Vous trouverez les instructions de service sur le CD-ROM de documentation fourni avec votre variateur. En cas de perte de ce CD-ROM, vous pouvez le recommander auprès de votre agence Siemens sous le numéro de référence 6SE6400-5AB00-1AP0.

De plus amples informations sont disponibles sur notre site Internet :

<http://www.siemens.de/micromaster>

Qualité Siemens des logiciels et formations certifiée conforme à ISO 9001, n° d'enreg. 2160-01

Sauf autorisation écrite, la reproduction, la communication et l'usage du présent document ou de son contenu sont interdits. Tout manquement à cette règle expose son auteur au versement de dommages et intérêts. Tous nos droits sont réservés, y compris ceux découlant de la délivrance d'un brevet ou de l'enregistrement d'un modèle d'utilité.

© Siemens AG 2001 - 2006. Tous droits réservés.

MICROMASTER® est une marque déposée de Siemens AG.

Des fonctions autres que celles décrites dans le présent document peuvent être disponibles. Il n'en découle cependant aucune obligation de notre part de fournir ces fonctions avec une nouvelle commande ou dans le cadre du service après-vente.

Nous avons vérifié la conformité du contenu du présent document avec le matériel et le logiciel qui y sont décrits. Des divergences n'étant cependant pas exclues, nous ne pouvons nous porter garants d'une conformité intégrale. Les informations fournies dans ce document sont révisées régulièrement et les corrections nécessaires seront insérées dans l'édition suivante. N'hésitez pas à nous faire part de vos suggestions d'amélioration.

Les manuels Siemens sont imprimés sur du papier blanchi sans chlore, produit à partir de bois issu d'exploitations forestières contrôlées. Aucun solvant n'est utilisé au cours du processus d'impression ou de reliure.

Document susceptible de modifications sans avis préalable.

Paramètres MICROMASTER 420

Cette liste de paramètres doit uniquement être utilisée avec les instructions de service du MICROMASTER 420. Veuillez tenir compte en particulier des avertissements et des remarques figurant dans ces manuels.

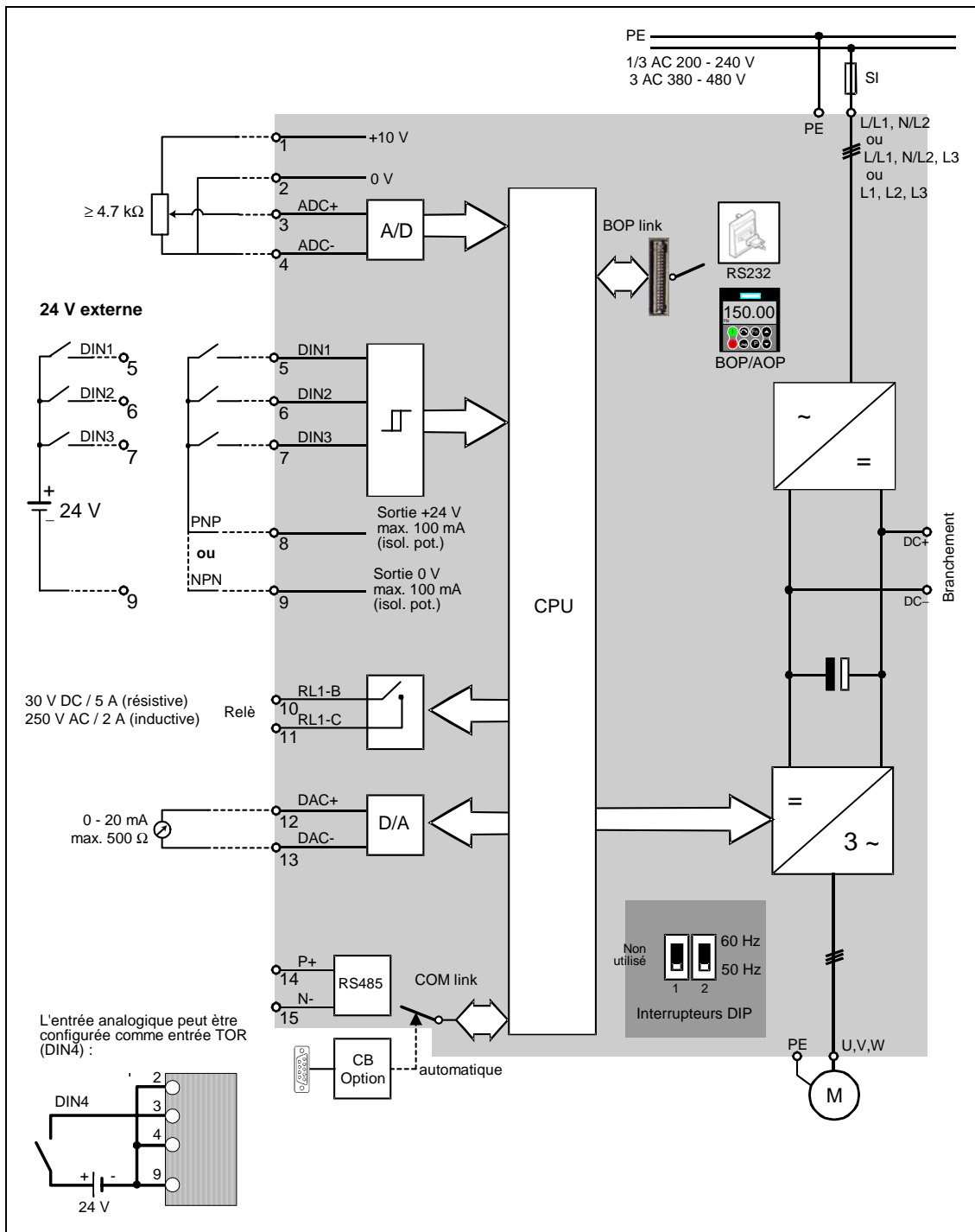
Sommaire

1	Schéma bloc et Bornes	7
1.1	Schéma bloc.....	7
1.2	Connexions de puissance	8
1.3	Bornes de commande	8
2	Paramètres	9
2.1	Introduction aux paramètres système du MICROMASTER.....	9
2.2	Mise en service rapide (P0010 = 1)	12
2.3	Binector Input Parameter	14
2.4	Connector Input Parameter.....	14
2.5	Binector Output Parameter.....	14
2.6	Connector Output Parameter	15
2.7	Connector/Binector Output Parameter.....	15
3	Descriptif des paramètres	16
3.1	Paramètres généraux.....	16
3.2	Paramètres de diagnostic.....	20
3.3	Paramètres du variateur (HW)	28
3.4	Paramètres du moteur.....	33
3.5	Source de commande	44
3.6	Entrées TOR	46
3.7	Sorties TOR.....	51
3.8	Entrées analogiques.....	53
3.9	Sorties analogiques.....	58
3.10	Paramètres de commande FCOM	61
3.11	Paramètres de communication	65
3.12	Source de consigne.....	70
3.13	Fréquences fixes	72
3.14	Potentiomètre motorisé (MOP)	75
3.15	Marche par à-coups (JOG).....	77
3.16	Canal de consigne.....	79
3.17	Générateur de rampe.....	84
3.18	Reprise au vol	88
3.19	Redémarrage automatique	90

3.20	Frein de maintien du moteur	92
3.21	Frein CC	94
3.22	Frein combiné.....	96
3.23	Régulateur Vcc.....	97
3.24	Type de régulation.....	99
3.25	Paramètres de régulation U/f	100
3.25.1	Compensation de glissement.....	105
3.25.2	Amortissement de résonance	106
3.25.3	Régulateur I _{max}	107
3.25.4	Démarrage progressif.....	108
3.26	Paramètres du variateur (modulateur	109
3.27	Identification du moteur	110
3.28	Paramètres de référence.....	111
3.29	Paramètres de communication (USS, CB).....	113
3.30	Défauts, alarmes, surveillances	125
3.31	Régulateurs technologiques (régulateurs PID)	132
3.32	Paramètres du variateur.....	143
4	Diagramme fonctionnel	145
5	Défauts et alarmes	179
5.1	Codes et défauts	179
5.2	Codes d'alarmes.....	184
6	Liste des abréviations.....	189

1 Schéma bloc et Bornes

1.1 Schéma bloc



1.2 Connexions de puissance

Après retrait des couvercles, vous avez accès aux bornes du réseau et aux bornes moteur.

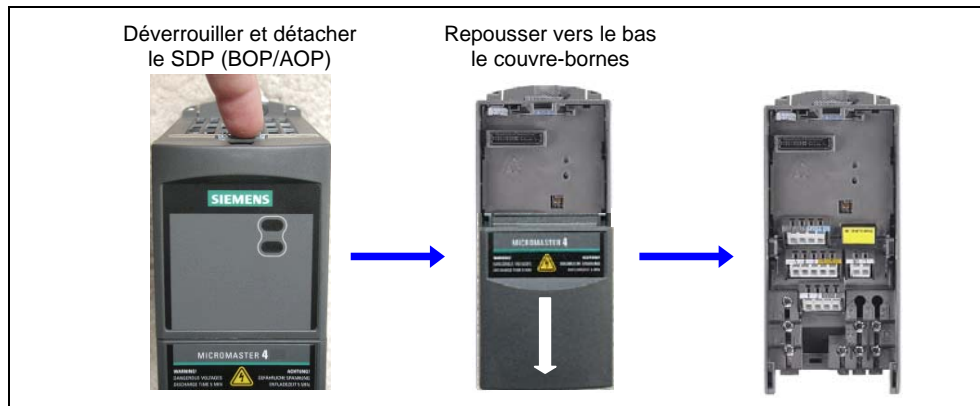


Figure 1-1 Dépose des platines frontales

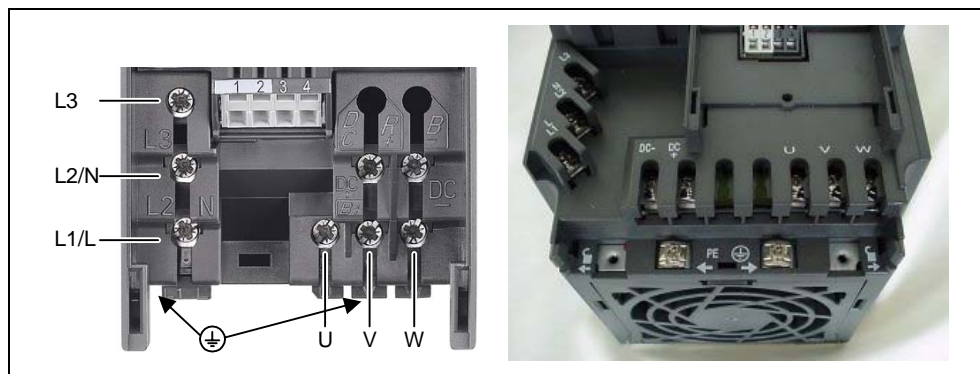
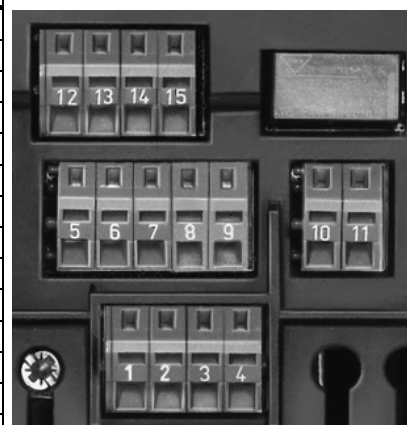


Figure 1-2 Connexions de puissance

1.3 Bornes de commande

Borne	Désignation	Fonction
1	-	Sortie +10 V
2	-	Sortie 0 V
3	ADC+	Entrée analogique (+)
4	ADC-	Entrée analogique (-)
5	DIN1	Entrée TOR 1
6	DIN2	Entrée TOR 2
7	DIN3	Entrée TOR 3
8	-	Sortie isolée +24 V / max. 100 mA
9	-	Sortie isolée 0 V / max. 100 mA
10	RL1-B	Sortie TOR 1 / contact de fermeture (NO)
11	RL1-C	Sortie TOR 1 / commun
12	DAC+	Sortie analogique (+)
13	DAC-	Sortie analogique (-)
14	P+	Connexion RS485
15	N-	Connexion RS485



2 Paramètres

2.1 Introduction aux paramètres système du MICROMASTER

Le descriptif des paramètres se présente comme suit :

1 N° param. [indice]	2 Désignation du paramètre	5 Type de données	7 Unité :	9 Min. :	12 Niveau: 2
	3 EtatMES :	6 Actif :	8 MES rapide :	10 Usine :	
	4 Groupe :			11 Max. :	
13 Descriptif :					

1. Numéro de paramètre

Indique le numéro du paramètre correspondant. Les numéros utilisés sont des nombres à quatre chiffres s'échelonnant de 0000 à 9999. Les numéros précédés d'un "r" signalent un paramètre "à lecture seule" (paramètre d'observation), qui affiche une valeur spécifique mais qu'il est impossible de modifier directement en spécifiant une autre valeur par l'intermédiaire du numéro de paramètre correspondant (dans ce cas, des tirets "-" apparaissent sous "Unité", "Min.", "Usine" et "Max." en en-tête du descriptif du paramètre).

Les numéros de tous les autres paramètres sont précédés d'un "P". La valeur de ces paramètres peut être modifiée directement dans la plage spécifiée par les valeurs "Min." et "Max." en en-tête.

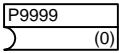
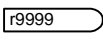
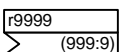
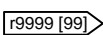
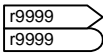
[indice] indique que le paramètre comporte des indices et spécifie le nombre d'indices disponibles.

2. Désignation du paramètre

Indique la désignation du paramètre correspondant.

Certaines désignations sont précédées des abréviations BI, BO, CI et CO suivies du symbole "deux-points".

Ces abréviations ont la signification suivante :

BI	=		binecteur d'entrée, c.-à-d. que le paramètre sélectionne la source d'un signal TOR
BO	=		binecteur de sortie, c.-à-d. que le paramètre assure la connexion en tant que signal TOR
CI	=		connecteur d'entrée, c.-à-d. que le paramètre sélectionne la source d'un signal analogique
CO	=		connecteur de sortie, c.-à-d. que le paramètre assure la connexion en tant que signal analogique
CO/BO	=		connecteur/binecteur de sortie, c.-à-d. que le paramètre assure la connexion en tant que signal analogique et/ou signal TOR

Pour utiliser la technique FCOM (combinaison de fonctions), vous devrez avoir accès à la liste complète des paramètres. A ce niveau, nombre de nouveaux réglages de paramètres sont possibles, dont la fonctionnalité FCOM. Celle-ci offre une manière plus flexible de régler et de combiner fonctions d'entrée et de sortie. Dans la plupart des cas, elle peut être utilisée conjointement avec les réglages simples de niveau 2.

Le système FCOM permet de programmer des fonctions complexes. Des liaisons booléennes et mathématiques peuvent être établies entre des entrées (TOR, analogiques, série, etc.) et des sorties (courant du variateur, fréquence, sortie analogique, relais, etc.).

3. EtatMES

Etat du paramètre à la mise en service. Trois états sont possibles :

Mise en service C

En fonctionnement U

Prêt à fonctionner T

Ceci indique quand le paramètre peut être modifié. Un état, deux états ou les trois peuvent être spécifiés. Le fait que les trois états soient spécifiés signifie qu'il est possible de modifier le réglage du paramètre dans les trois états du variateur.

4. Groupe P

Indique le groupe fonctionnel du paramètre.

Remarque

Le paramètre P0004 (filtrage des paramètres) fait office de filtre et définit l'accès aux paramètres en fonction du groupe fonctionnel choisi.

5. Type de données

Les types de données disponibles sont présentés dans le tableau ci-dessous.

Notation	Signification
U16	non signé (unsigned) 16 bits
U32	non signé (unsigned) 32 bits
I16	entier (int) 16 bits
I32	entier (int) 32 bits
Float	flottant (réel)

6. Actif

Indique si

- ◆ Immédiatement les modifications apportées à la valeur du paramètre prennent effet tout de suite après avoir été entrées, ou si
- ◆ Confirmer l'opérateur doit appuyer sur la touche "P" du panneau de commande (BOP ou AOP) pour que les modifications prennent effet.

7. Unité

Indique l'unité de mesure dans laquelle sont exprimées les valeurs du paramètre.

8. MES rapide

Indique si ("oui" ou "non") un paramètre peut uniquement être modifié en phase de mise en service rapide, c.-à-d. lorsque P0010 (groupes de paramètres pour la mise en service) est réglé sur 1 (mise en service rapide).

9. Min.

Indique la valeur minimum sur laquelle un paramètre peut être réglé.

10. Usine

Indique le réglage usine, c.-à-d. la valeur qui s'applique si l'utilisateur n'affecte pas de valeur spécifique au paramètre.

11. Max.

Indique la valeur maximum sur laquelle un paramètre peut être réglé.

12. Niveau

Indique le niveau d'accès utilisateur. Il existe quatre niveaux d'accès : standard (Niveau 1), étendu (Niveau 2), expert (Niveau 3) et service (Niveau 4). Les paramètres du niveau 4 servent uniquement à des fins de maintenance et ne sont donc pas visibles sur le BOP/AOP. Le nombre de paramètres apparaissant dans chaque groupe fonctionnel dépend du niveau d'accès défini sous P0003 (niveau d'accès utilisateur).

13. Descriptif

Le descriptif du paramètre se compose des paragraphes et contenus listés ci-dessous. Certains sont optionnels et peuvent être omis au cas par cas s'ils ne s'appliquent pas.

Descriptif :	brève explication de la fonction du paramètre.
Diagramme :	si c'est pertinent, diagramme pour illustrer les effets du paramètre, par exemple sur une courbe caractéristique.
Réglages :	liste de réglages pertinents. Ceux-ci comprennent les réglages possibles, réglages les plus courants, indices et champs de bits.
Exemple :	exemple optionnel des effets d'un réglage particulier du paramètre.
Dépendance :	toutes conditions à remplir au sujet de ce paramètre, ainsi que tous effets particuliers que ce paramètre a sur un ou plusieurs autre(s) paramètre(s) ou que d'autres paramètres ont sur lui.
Avertissement / Remarque :	consignes importantes à observer pour éviter blessures et dommages matériels, recommandations spécifiques pour éviter les problèmes, informations pouvant être utiles à l'utilisateur.
Plus de détails :	toute source d'informations plus détaillées concernant le paramètre.

Opérateurs

Les opérateurs suivants sont utilisés dans la liste des paramètres pour la représentation des relations mathématiques :

Opérateurs arithmétiques

+	Addition
-	Soustraction
*	Multiplication
/	Division

Opérateurs de comparaison

>	Supérieur à
>=	Supérieur ou égal à
<	Inférieur à
<=	Inférieur ou égal à

Opérateurs d'équivalence

==	Egalité
!=	Inégalité

Opérateurs logiques

&&	Combinaison ET
	Combinaison OU

2.2 Mise en service rapide (P0010 = 1)

Les paramètres suivants sont nécessaires pour la mise en service rapide (P0010 = 1):
Mise en service rapide (P0010 = 1)

N°	Désignation	Niveau d'accès	EtatMES
P0100	Europe / Amérique du Nord	1	C
P0300	Sélection du type de moteur	2	C
P0304	Tension assignée du moteur	1	C
P0305	Courant assigné du moteur	1	C
P0307	Puissance assignée du moteur	1	C
P0308	cos Phi assigné du moteur	1	C
P0309	Rendement assigné du moteur	1	C
P0310	Fréquence moteur assignée	1	C
P0311	Vitesse assignée du moteur	1	C
P0320	Courant de magnétisation du moteur	3	CT
P0335	Refroidissement du moteur	2	CT
P0640	Facteur de surcharge du moteur [%]	2	CUT
P0700	Sélection de la source de cde.	1	CT
P1000	Sélection consigne de fréquence	1	CT
P1080	Vitesse min.	1	CUT
P1082	Vitesse max.	1	CT
P1120	Temps de montée	1	CUT
P1121	Temps de descente	1	CUT
P1135	Temps de descente OFF3	2	CUT
P1300	Mode de commande	2	CT
P1910	Identification données moteur	2	CT
P3900	Fin de mise en service rapide	1	C

Lorsque P0010 = 1, il est possible d'utiliser P0003 (niveau d'accès utilisateur) pour sélectionner les paramètres accessibles. Ce paramètre permet également de choisir une liste de paramètres définie par l'utilisateur pour la mise en service rapide.

A la fin de la séquence de mise en service rapide, réglez P3900 = 1 pour effectuer les calculs requis pour le moteur et rétablir les valeurs par défaut de tous les autres paramètres (non inclus dans P0010 = 1).

Remarque

Ceci ne s'applique qu'en mode de mise en service rapide.

Restauration des réglages usine

Pour réinitialiser tous les paramètres sur leur réglage usine, réglez les paramètres ci-après comme suit :

P0010 = 30

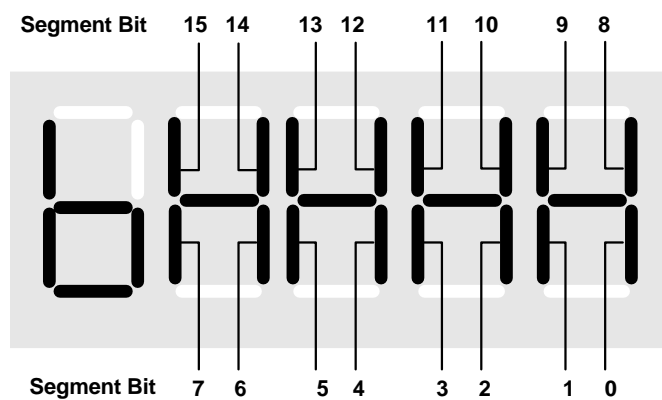
P0970 = 1

Remarque

Le processus de réinitialisation prend environ 10 secondes. Les réglages usine sont ensuite restaurés.

Afficheur sept segments

L'afficheur sept segments est structuré comme suit :



La signification des bits sur l'afficheur est décrite sous les paramètres de mots d'état et de commande.

2.3 Binector Input Parameter

N°	Désignation du paramètre
P0731	Bl: Fonction de la sortie TOR 1
P0800	Bl: Télécharg. jeu de paramètres
P0801	Bl: Télécharg. jeu de paramètres
P0810	Bl: CDS bit 0 (local / distant)
P0840	Bl: MARCHE /ARRET1
P0842	Bl: MARCHE/ARRET1 inversion
P0844	Bl: 1. ARRET2
P0845	Bl: 2. ARRET2
P0848	Bl: 1. ARRET3
P0849	Bl: 2. ARRET3
P0852	Bl: découpage libéré
P1020	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 0
P1021	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 1
P1022	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 2
P1035	Bl: libérer MOP(cde incréme
P1036	Bl: libérer MOP(cde décréme
P1055	Bl: libér. MARCHE PAR A-COUPS, d
P1056	Bl: libér. MARCHE PAR A-COUPS, g

N°	Désignation du paramètre
P1074	Bl: bloquer cons. additionnelle
P1110	Bl: inhibit. consigne fréq. nég.
P1113	Bl: inversion
P1124	Bl: libérer tps de rampe à-coup
P1140	Bl: libération. gén. rampe
P1141	Bl: démarrage gén rampe
P1142	Bl: libération gén. rampe csg
P1230	Bl: libérer freinage CC
P2103	Bl: 1. Acquittement défauts
P2104	Bl: 2. Acquittement défauts
P2106	Bl: défaut externe
P2200	Bl: libérer régulateur PID
P2220	Bl: csg PID fixe, sélect. Bit 0
P2221	Bl: csg PID fixe, sélect. Bit 1
P2222	Bl: csg PID fixe, sélect. Bit 2
P2235	Bl: libér.PID-MOP (cde inc)
P2236	Bl: libér.PID-MOP (cde déc)

2.4 Connector Input Parameter

N°	Désignation du paramètre
P0771	Cl: CNA
P1070	Cl: consigne principale
P1071	Cl: normalisation cons. princi
P1075	Cl: consigne additionnelle
P1076	Cl: normalisation cons. additi
P2016[4]	Cl: PZD vers liaison BOP (USS)

N°	Désignation du paramètre
P2019[4]	Cl: PZD vers liaison COM (USS)
P2051[4]	Cl: PZD vers CB
P2253	Cl: consigne PID
P2254	Cl: source ajust. PID
P2264	Cl: Mesure PID

2.5 Binector Output Parameter

N°	Désignation du paramètre
r0751	BO: mot d'état de CAN
r2032	BO: Mt cmd1 liaison BOP (USS)
r2033	BO: Mt cmd2 liaison BOP (USS)
r2036	BO: Mt cmd1 liaison COM (USS)

N°	Désignation du paramètre
r2037	BO: Mt cmd2 liaison COM (USS)
r2090	BO: mot de commande 1 de CB
r2091	BO: Mt cmd 2 de CB

2.6 Connector Output Parameter

N°	Désignation du paramètre
r0020	CO: Cons. fréqu. avant GRampe
r0021	CO: fréquence actuelle
r0024	CO: fréquence de sortie
r0025	CO: tension de sortie
r0026	CO: tension circ. intermédiaire
r0027	CO: courant moteur
r0034	CO: température moteur (i2t)
r0036	CO: utilis. surcharge variateur
r0037	CO: température variateur (°C)
r0039	CO: compteur d'énergie [kWh]
r0067	CO: limit. du courant moteur
r0071	CO: tension de sortie max.
r0078	CO: courant Isd
r0084	CO: flux act. dans entrefer
r0086	CO: courant actif
r0395	CO: résistance statorique totale
r0755	CO: CAN ap. norm. [4000h]
r0947[8]	CO: Dernier code de défaut
r0948[12]	CO: Temps de défaut
r0949[8]	CO: Valeur défaut
r1024	CO: fréquence fixe
r1050	CO: fréq de sortie MOP
r1078	CO: consigne total de fréquence

N°	Désignation du paramètre
r1079	CO: consigne sélect. de fréquen
r1114	CO: csg fréq apr. ctrl.dir.
r1119	CO: Cons. fréqu. avant GRampe
r1170	CO: Consigne de fréq. après G
r1242	CO: Niv. mise en marche Vcc max
r1315	CO: tens. totale de surélévation
r1337	CO: U/f freq. gliss.
r1343	CO: sortie fréq. régulateur I _{max}
r1344	CO: sortie tens. régulateur I _{max}
r1801	CO: fréq. act. de commutation
r2015[4]	CO: PZD depuis liaison BOP (USS)
r2018[4]	CO: PZD depuis liaison COM (USS)
r2050[4]	CO: PZD depuis CB
r2110[4]	CO: Numéro d'avertissement
r2224	CO: consigne PID fixe
r2250	CO: consigne sortie PID-Pot.mo
r2260	CO: consigne PID
r2262	CO: Consigne PID filtrée
r2266	CO: Mesure PID filtrée
r2272	CO: Mesure PID normalisée
r2273	CO: erreur PID
r2294	CO: sortie PID

2.7 Connector/Binector Output Parameter

N°	Désignation du paramètre
r0019	CO/BO: mot de commande BOP
r0052	CO/BO: mot d'état 1
r0053	CO/BO: mot d'état 2
r0054	CO/BO: mot de commande 1
r0055	CO/BO: mot de commande suppl.
r0056	CO/BO: état de la cde moteur

N°	Désignation du paramètre
r0722	CO/BO: val. des entrées binaires
r0747	CO/BO: états des sorties TOR
r0751	CO/BO: Etat entrées analogiques
r0785	CO/BO: Etat sortie analogique
r1204	CO/BO: Mot d'état : reprise au vol
r2197	CO/BO: mot d'état 1 du moniteur

3 Descriptif des paramètres

Remarque

Les paramètres de niveau 4 ne sont pas affichés sur le BOP ni l'AOP. Les paramètres du niveau 4 servent uniquement à des fins de maintenance

3.1 Paramètres généraux

r0000	Visualisation de grandeurs	Min: -	Niveau 1
	Type données: U16 Unité: - Groupe P: ALWAYS	Usine: - Max: -	

Affiche la grandeur sélectionnée par l'utilisateur sous P0005.

Note:

En appuyant sur la touche "Fn" pendant 2 secondes, l'utilisateur peut visualiser les valeurs de tension du circuit intermédiaire, courant de sortie et fréquence de sortie, ainsi que la grandeur choisie pour r0000 (définie sous P0005).

r0002	Etat du variateur	Min: -	Niveau 2
	Type données: U16 Unité: - Groupe P: COMMANDS	Usine: - Max: -	

Affiche l'état momentané de l'entraînement.

Réglages possible:

- 0 Mode mise en service (P0010 !=0)
- 1 Prêt à l'enclenchement
- 2 Défaut variateur en cours
- 3 Démarr. var. (précharg. Vcc)
- 4 Fonctionnement
- 5 Ralentiement (suivant rampe)

Conditions:

L'état 3 ne peut être visualisé que pendant la précharge du circuit intermédiaire et lorsque le variateur est équipé d'une carte de communication alimentée par une source externe.

P0003	Niveau accès utilisateur	Min: 0	Niveau 1
	EtatMES: CUT Type données: U16 Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: ALWAYS Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Max: 4	

Définit le niveau d'accès utilisateur aux jeux de paramètres. Le réglage usine (standard) est suffisant pour la plupart des applications simples.

Réglages possible:

- 0 Liste param. définis par l'util.
- 1 Standard
- 2 Etendu
- 3 Expert
- 4 Service:protégé par mot passe

P0004	Filtre des paramètres	Min: 0	Niveau 1
	EtatMES: CUT Type données: U16 Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: ALWAYS Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Max: 22	

Filtre les paramètres disponibles suivant leur fonctionnalité pour une approche plus ciblée de la mise en service.

Réglages possible:

- 0 Tous les paramètres
- 2 Variateur
- 3 Moteur
- 7 Commandes, E/S binaires
- 8 CAN et DAC
- 10 Canal de consigne / Gén. rampe
- 12 Fonctions variateur
- 13 Commande moteur
- 20 Communication
- 21 Alarmes/avertissements/surv.
- 22 Régulateur techno (p.ex. PID)

Exemple:

P0004 = 22 spécifie que seuls les paramètres PI sont visualisés.

Conditions:

Les paramètres sont répartis en groupes d'après leur fonctionnalité. Ceci augmente la visibilité et permet la recherche rapide d'un paramètre donné. Le paramètre P0004 permet en outre de gérer l'affichage sur le OP.

Valeur	Groupe P	Groupe	Plage de paramètres
0	ALWAYS	Tous les paramètres	
2	INVERTER	Paramètre du variateur	0200 0299
3	MOTOR	Paramètres du moteur	0300 ... 0399 + 0600 0699
7	COMMANDS	Ordres, entrées/sorties TOR	0700 0749 + 0800 ... 0899
8	TERMINAL	Entrées/sorties analogiques	0750 0799
10	SETPPOINT	Canal de consigne et générateur de rampe	1000 1199
12	FUNC	Fonctions de variateur	1200 1299
13	CONTROL	Commande/régulation du moteur	1300 1799
20	COMM	Communication	2000 2099
21	ALARMS	Défauts, alarmes, surveillances	2100 2199
22	TECH	Régulateurs technologiques (régulateurs PID)	2200 2399

Les paramètres contenant \"MS rapide : oui\" dans l'en-tête ne peuvent être mis à 1 que si P0010 = 1 (Mise en service rapide).

P0005	Sélection grandeur visualisation	Min: 2	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 21
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Sélectionne l'affichage pour le paramètre r0000 (affichage entraînement).

Réglages fréquent:

- 21 Fréquence actuelle
- 25 Tension de sortie
- 26 Tension du circuit intermédiaire
- 27 Courant de sortie

Remarque:

Ces réglages se rapportent aux numéros des paramètres en consultation seule ("rxxxx").

Détails:

Voir la description des paramètres "rxxxx" concernés.

P0006	Mode d'affichage	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 2
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le mode d'affichage pour le paramètre r0000 (affichage entraînement).

Réglages possible:

- 0 Affichage alt.:csg/fréq. sortie
- 1 Opérat.:csg, Marche:fréq sortie
- 2 Affichage alterné: P0005/r0020
- 3 Affichage alterné: r0002/r0020
- 4 Affich. permanent: P0005

Note:

- Quand le variateur n'est pas en fonctionnement, les valeurs "Pas en fonctionnement" et "En fonctionnement" s'affichent de façon alternée.
- La consigne et la fréquence actuelle sont affichées alternativement par défaut.

P0007	Temporisation rétroéclairage	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la durée au bout de laquelle l'éclairage de fond d'écran est coupé quand aucune touche n'a été actionnée.

Valeur:

P0007 = 0 :
Eclairage de fond d'écran toujours allumé (réglage par défaut)

P0007 = 1-2000 :
Nombre de secondes au bout desquelles l'éclairage est coupé

P0010	Filtre des paramètres de mise en	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: ALWAYS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Filtre les paramètres de façon à afficher uniquement les paramètres correspondant à un groupe de fonctions bien défini.

Réglages possible:

- 0 Prêt
- 1 Mise en service rapide
- 2 Variateur
- 29 Téléchargement
- 30 Réglages d'usine

Conditions:

- Remettre à 0 pour démarrer le variateur.
- P0003 (niveau d'accès utilisateur) détermine l'accès aux paramètres.

Note:

P0010 = 1

Le variateur peut être mis en service très rapidement et facilement en réglant P0010 = 1. Après cela seulement, les paramètres importants (par ex. : P0304, P0305, etc.) sont visibles. La valeur de ces paramètres doit être entrée l'une après l'autre. La fin de la mise en service rapide et le début du calcul interne seront effectués en réglant P3900 = 1 - 3. Après cela, le paramètre P0010 et P3900 sera remis automatiquement à zéro.

P0010 = 2

A des fins de service uniquement.

P0010 = 29

Pour transférer un fichier paramètre par l'outil de PC (par ex. : DriveMonitor, STARTER), le paramètre P0010 sera réglé sur 29 par l'outil de PC. Une fois que le téléchargement est terminé, l'outil de PC remet le paramètre P0010 à zéro.

P0010 = 30

Lorsque les paramètres du variateur sont remis à zéro, P0010 doit être réglé sur 30. La remise à zéro des paramètres sera lancée en réglant le paramètre P0970 = 1. Le variateur remettra automatiquement tous ses paramètres sur leurs réglages par défaut. Cela peut s'avérer bénéfique si vous rencontrez des problèmes pendant l'initialisation des paramètres et souhaitez recommencer. La durée du réglage usine sera environ de 60 s.

P0011	Verrouillage p. paramètres défi	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Détails:

Voir le paramètre P0013 (paramètre défini par l'utilisateur)

P0012	Clé p. paramètres définis par I	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Détails:

Voir le paramètre P0013 (paramètre défini par l'utilisateur)

P0013[20]	Paramètre défini par l'utilisat.	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit un ensemble de paramètres auxquels l'utilisateur final aura accès.

Instructions d'utilisation :

1. Régler P0003 = 3 (expert)
2. Aller aux indices 0 à 16 de P0013 (liste utilisateur)
3. Entrer dans P0013, indices 0 à 16, les paramètres qui devront être affichés dans la liste définie par l'utilisateur. Les valeurs suivantes sont réglées par défaut et ne sont pas modifiables :
 - P0013 indice 19 = 12 (clé pour paramètre défini par l'utilisateur)
 - P0013 indice 18 = 10 (filtre pour paramètre de mise en service)
 - P0013 indice 17 = 3 (niveau d'accès utilisateur)
4. Régler P0003 = 0 pour activer le paramètre défini par l'utilisateur.

Index:

P0013[0] : 1er paramètre utilisateur
 P0013[1] : 2ème paramètre utilisateur
 P0013[2] : 3ème paramètre utilisateur
 P0013[3] : 4ème paramètre utilisateur
 P0013[4] : 5ème paramètre utilisateur
 P0013[5] : 6ème paramètre utilisateur
 P0013[6] : 7ème paramètre utilisateur
 P0013[7] : 8ème paramètre utilisateur
 P0013[8] : 9ème paramètre utilisateur
 P0013[9] : 10ème paramètre utilisateur
 P0013[10] : 11ème paramètre utilisateur
 P0013[11] : 12ème paramètre utilisateur
 P0013[12] : 13ème paramètre utilisateur
 P0013[13] : 14ème paramètre utilisateur
 P0013[14] : 15ème paramètre utilisateur
 P0013[15] : 16ème paramètre utilisateur
 P0013[16] : 17ème paramètre utilisateur
 P0013[17] : 18ème paramètre utilisateur
 P0013[18] : 19ème paramètre utilisateur
 P0013[19] : 20ème paramètre utilisateur

Conditions:

Commencer par régler P0011 ("cadenas") sur une valeur différente de P0012 ("clé") pour éviter de modifier involontairement le paramètre défini par l'utilisateur. Ensuite, mettre P0003 à 0 pour activer la liste définie par l'utilisateur.

Quand la liste est cadenassée et le paramètre défini par l'utilisateur activé, la seule manière de quitter le paramètre (et d'afficher d'autres paramètres) est de donner à P0012 ("clé") la valeur de P0011 ("cadenas").

Note:

- Pour retrouver l'ensemble des réglages par défaut, régler P0010 = 30 (filtre pour paramètres de mise en service = réglage usine) et P0970 = 1 (réglage usine).
- Les valeurs par défaut de P0011 ("cadenas") et P0012 ("clé") sont les mêmes.

P0014[3]	Mode de mémoire	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: UT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: -	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 0		
		Max: 1		

Règle le mode de mémoire pour les paramètres ("volatile" (RAM) ou "non volatile" (EEPROM)).

Réglages possible:

- 0 Volatile (RAM)
- 1 Non volatile (EEPROM)

Index:

P0014[0] : Lia. COM de l'interface série
 P0014[1] : Lia. BOP de l'interface série
 P0014[2] : PROFIBUS / CB

Note:

1. Avec le BOP, le paramètre sera toujours mémorisé dans la mémoire EEPROM.
2. P0014 lui-même sera toujours mémorisé dans la mémoire EEPROM.
3. P0014 ne sera pas modifié en effectuant une réinitialisation d'usine (P0010 = 30 et P0971 = 1).
4. P0014 peut être transféré pendant un TELECHARGEMENT (P0010 = 29).
5. Si "demande de mémoire via USS/CB = volatile (RAM)" et "P0014[x] = volatile (RAM)", vous pouvez effectuer un transfert de toutes les valeurs de paramètres dans la mémoire non-volatile via P0971.
6. Si "demande de mémoire via USS/CB" et P0014[x] ne sont pas cohérents, le réglage de P14[x] = "mémoire non volatile (EEPROM)" a toujours une priorité plus haute.

Enregistre demande via USS/CB	Valeur de P0014[x]	résultat
EEPROM	RAM	EEPROM
EEPROM	EEPROM	EEPROM
RAM	RAM	RAM
RAM	EEPROM	EEPROM

3.2 Paramètres de diagnostic

r0018	Version de microprogramme	Min: -	Niveau 1
	Type données: Float Unité: - Groupe P: INVERTER	Usine: - Max: -	

Affiche le numéro de version du microprogramme installé.

r0019	CO/BO: mot de commande BOP	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: - Groupe P: COMMANDS	Usine: - Max: -	

Affiche l'état des commandes du panneau de commande.

Les réglages suivants sont utilisés comme codes "sources" pour débloquent le clavier dans le cas d'une raccordement aux paramètres d'entrée FCOM.

Champs bits:

Bit00	MARCHE/ARRET1	0	NON	1	OUI
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0	OUI	1	NON
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0	NON	1	OUI
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0	NON	1	OUI
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI

Note:

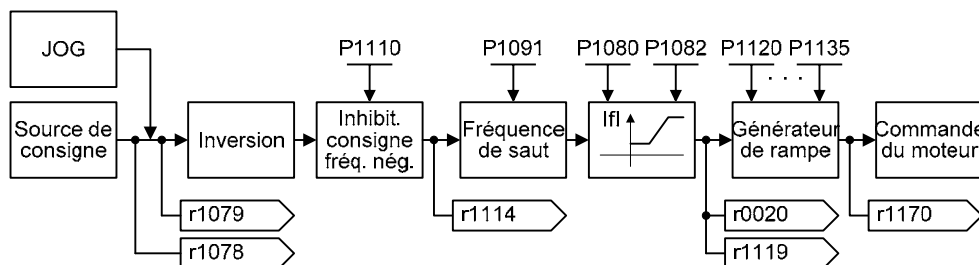
Quand la technologie FCOM est utilisée pour affecter des fonctions à des boutons bien définis, ces paramètres affichent l'état momentané de la commande concernée.

Les fonctions suivantes peuvent être "assignées" à des boutons bien définis :

- MARCHE/ARRET1,
- ARRET2,
- MARCHE PAR A-COUPS,
- INVERSION,
- INCREMENTATION,
- DECREMENTATION

r0020	CO: Cons. fréq. avant GRampe	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: Hz Groupe P: CONTROL	Usine: - Max: -	

Affiche la consigne de fréquence actuelle.



r0021	CO: fréquence actuelle	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: Hz Groupe P: CONTROL	Usine: - Max: -	

Affiche la fréquence de sortie actuelle du variateur (r0021) sans compensation du glissement, sans amortissement de résonance et sans limitation de fréquence.

r0022	Vitesse du rotor	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: 1/min Groupe P: CONTROL	Usine: - Max: -	

Affiche la vitesse calculée du rotor basée sur la fréquence de sortie du variateur [Hz] x 120 / nombre de pôles.

$$r0022[1/min] = r0021[Hz] \cdot \frac{60}{r0313}$$

Note:

Ce calcul ne tient pas compte du glissement qui dépend de la charge.

r0024	CO: fréq. de sortie du variateur	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: Hz	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche la fréquence de sortie actuelle du variateur. Contrairement à r0021 compensation du glissement, amortissement de résonance et limitation de fréquence sont compris.

r0025	CO: tension de sortie	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: V	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche la tension [rms] appliquée au moteur.

r0026	CO: tens. circ. intermédiaire	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: V	Usine: -	
	Groupe P: INVERTER	Max: -	

Affiche la tension du circuit intermédiaire.

		Réseau	
		200 - 240 V	380 - 480 V
U _{DC_max_trip}	F0002	410 V	820 V
U _{DC_min_trip}	F0003	205 V	410 V
U _{DC_max_warn}	A0502	r1242	
U _{DC_max_ctrl}	(P1240)		
U _{DC_Comp}	(P1236)	0.98 · r1242	

r0027	CO: courant moteur	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: A	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche [rms] la valeur du courant moteur [A].

r0034	CO: température moteur (i2t)	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: %	Usine: -	
	Groupe P: MOTOR	Max: -	

Affiche la température de moteur calculée I²t (modèle I²t, voir P0611, P0614) en [%].

Note:

Quand r0034 atteint la valeur de P0614, le moteur est à sa température de service maximale admissible. Le variateur tente alors de réduire la charge du moteur conformément à la définition dans P0610 (réaction de protection du moteur).

r0036	CO: utilis. surcharge variateur	Min: -	Niveau 4
	Type données: Float Unité: %	Usine: - Max: -	
Groupe P: INVERTER			

Affiche la surcharge du variateur calculée à l'aide du modèle I2t.

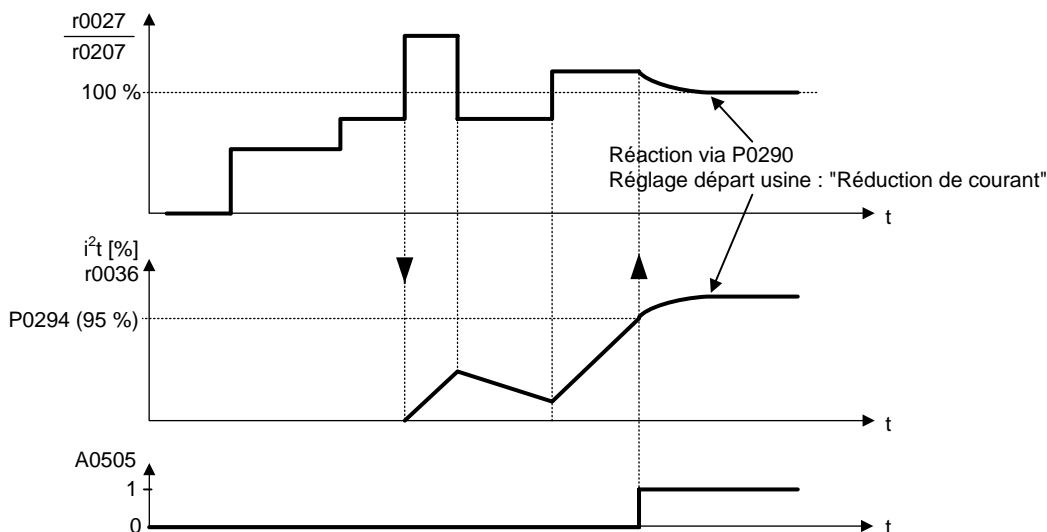
La valeur mesurée du I2t comparée à la valeur maximale possible de I2t donne la valeur de la surcharge en [%].

Si le courant dépasse la valeur seuil définie dans P0294 (alarme pour surcharge I2t), l'alarme A0505 (variateur I2T) est générée et le courant de sortie du variateur est réduit par le P0290 (réaction du variateur en cas de surcharge).

Quand la surcharge dépasse 100 %, l'alarme F0005 (variateur I2t) se déclenche.

Exemple:

Courant de sortie normalisé



Conditions:

r0036 > 0 :
La valeur de r0036 est uniquement supérieure à zéro si le courant nominal du variateur est dépassé par le haut.

r0037	CO: température variateur (°C)	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: °C	Usine: - Max: -	
Groupe P: INVERTER			

Affiche la température du radiateur du variateur.

r0039	CO: compteur d'énergie [kWh]	Min: -	Niveau 2
	Type données: Float Unité: kWh	Usine: - Max: -	
Groupe P: INVERTER			

Affiche l'énergie électrique utilisée par le variateur depuis la dernière mise à zéro de l'affichage (voir P0040 - remise à zéro du consommètre d'énergie).

$$r0039 = \int_0^{t_{act}} P_W \cdot dt = \int_0^{t_{act}} \sqrt{3} \cdot u \cdot i \cdot \cos \varphi \cdot dt$$

Conditions:

La valeur est remise à zéro lorsque P0040 = 1 (réinitialisation du consommètre d'énergie).

P0040	Reset compteur d'énergie	Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16 Unité: - Usine: 0	
	Groupe P: INVERTER	Actif: Après valid. Mes rapide: Non Max: 1	

Remet à 0 de la valeur du paramètre r0039 (consommètre d'énergie).

Réglages possible:

- 0 Pas de reset
- 1 Reset r0039 à 0

Conditions:

Pas de remise à 0 tant que "P" n'a pas été pressé.

r0052	CO/BO: mot d'état 1	Type données: U16 Unité: -	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: COMMANDS		Usine: - Max: -	

Affiche le premier mot d'état actif du variateur (format binaire), peut servir à diagnostiquer l'état du variateur.

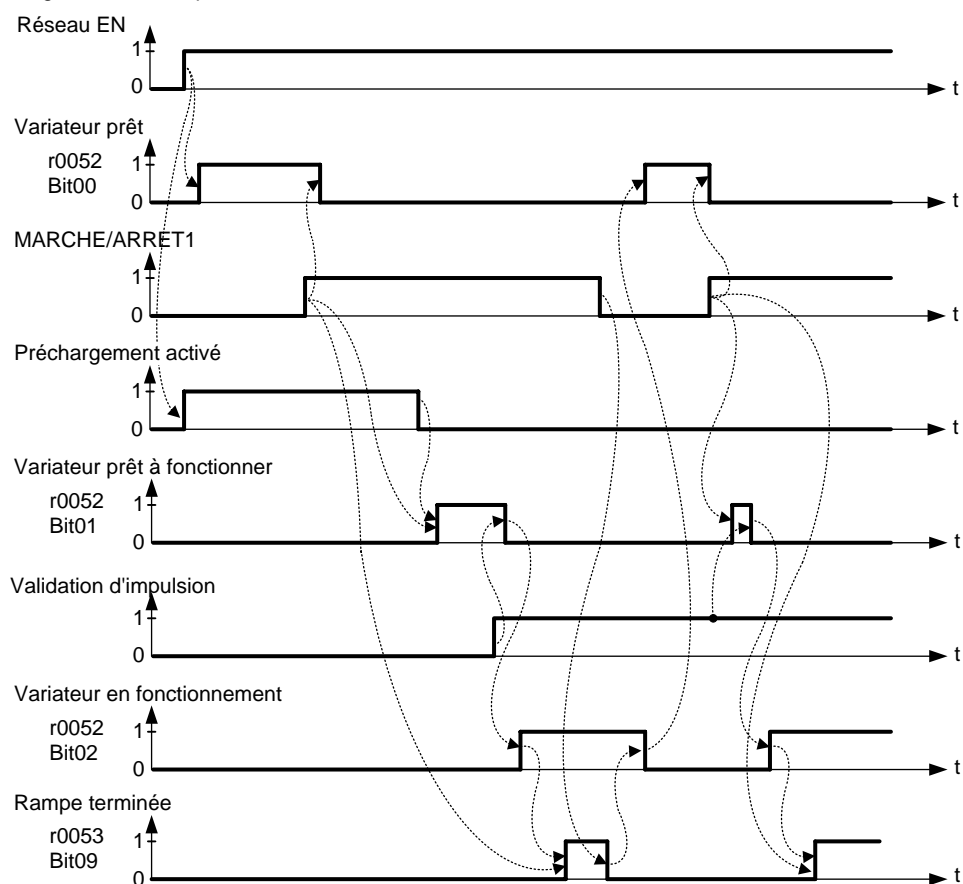
Champs bits:

Bit00	Prêt à l'enclenchement	0 NON	1 OUI
Bit01	Prêt à fonctionnement	0 NON	1 OUI
Bit02	Fonctionnement	0 NON	1 OUI
Bit03	Défaut variateur en cours	0 NON	1 OUI
Bit04	ARRET2 activé	0 OUI	1 NON
Bit05	ARRET3 activé	0 OUI	1 NON
Bit06	Inhibition ON activée	0 NON	1 OUI
Bit07	Alarme activé	0 NON	1 OUI
Bit08	Ecart csg / mesure	0 OUI	1 NON
Bit09	Commande PZD	0 NON	1 OUI
Bit10	Fréquence maximale atteinte	0 NON	1 OUI
Bit11	Avertiss.:lim. courant mot.	0 OUI	1 NON
Bit12	Frein de maintien serré	0 NON	1 OUI
Bit13	Surcharge du moteur	0 OUI	1 NON
Bit14	Sens marche moteur:horaire	0 NON	1 OUI
Bit15	Surcharge du variateur	0 OUI	1 NON

Conditions:

r0052 Bit00 - Bit02:

Diagramme d'état après un ordre Réseau Marche et MARCHE/ARRET1 ==> voir en bas



r0052 Bit03 "Défaut variateur en cours":

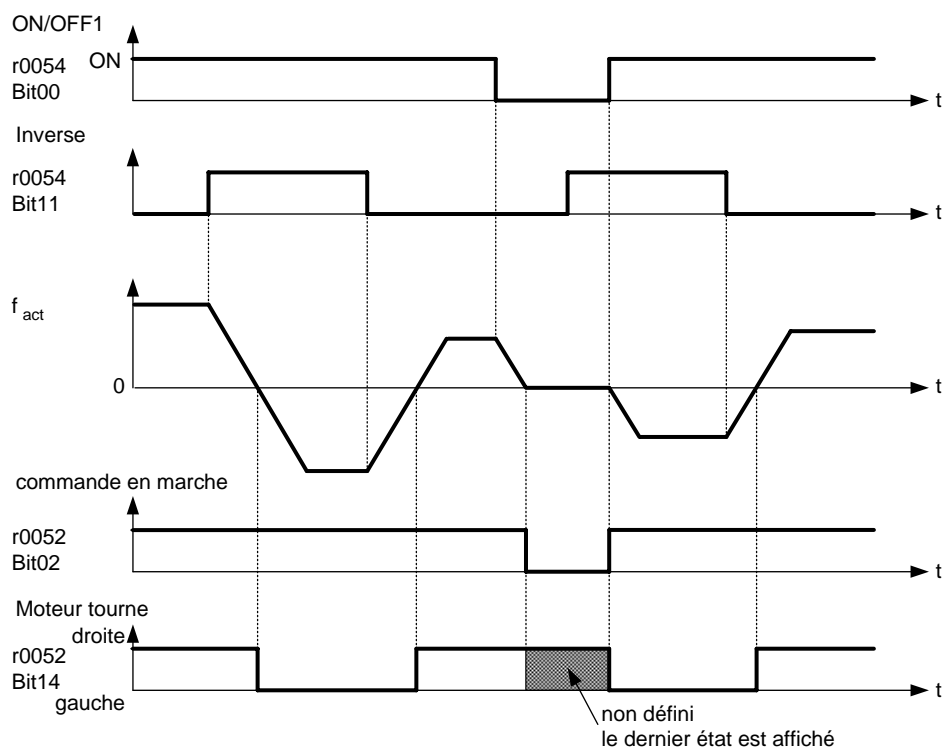
La sortie du bit 3 (défaut) est inversée sur la sortie TOR (0 = défaut, 1 = pas de défaut).

r0052 Bit08 "Ecart csg. / mesure" ==> voir P2164

r0052 Bit10 "f_act >= P1082 (f_max)" ==> voir P1082

r0052 Bit12 "Frein de maintien serré" ==> voir P1215

r0052 Bit14 "Sens marche moteur: horaire" ==> voir en bas



Détails:

Voir la description des sept segments d'affichage dans l'introduction.

r0053	CO/BO: mot d'état 2	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: COMMANDS			Usine: - Max: -	

Affiche le deuxième mot d'état du variateur (en format binaire).

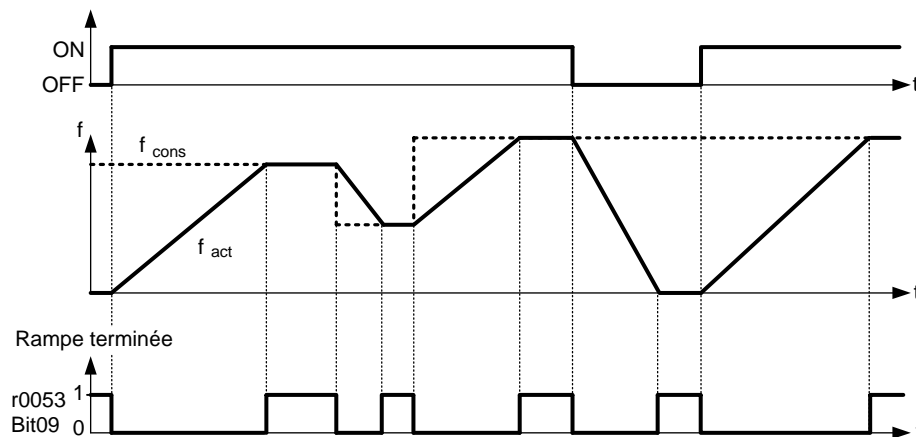
Champs bits:

Bit00	Frein CC serré	0	NON	1	OUI
Bit01	f _{act} > P2167 (f _{off})	0	NON	1	OUI
Bit02	f _{act} <= P1080 (f _{min})	0	NON	1	OUI
Bit03	Courant act. r0027 > P2170	0	NON	1	OUI
Bit04	f _{act} > P2155 (f ₁)	0	NON	1	OUI
Bit05	f _{act} <= P2155 (f ₁)	0	NON	1	OUI
Bit06	f _{act} >= csg	0	NON	1	OUI
Bit07	Vcc act. r0026 < P2172	0	NON	1	OUI
Bit08	Vcc act. r0026 > P2172	0	NON	1	OUI
Bit09	Rampe terminée	0	NON	1	OUI
Bit10	Sortie PID r2294 == P2292 (PID _{min})	0	NON	1	OUI
Bit11	Sortie PID r2294 == P2291 (PID _{max})	0	NON	1	OUI
Bit14	Télécharg. jeu param.0 d'AOP	0	NON	1	OUI
Bit15	Télécharg. jeu param.1 d'AOP	0	NON	1	OUI

Note:

- r0053 Bit00 ==> voir le paramètre P1233
- r0053 Bit01 ==> voir le paramètre P2167
- r0053 Bit02 ==> voir le paramètre P1080
- r0053 Bit03 ==> voir le paramètre P2170
- r0053 Bit04 ==> voir le paramètre P2155
- r0053 Bit05 ==> voir le paramètre P2155
- r0053 Bit06 ==> voir le paramètre P2150
- r0053 Bit07 ==> voir le paramètre P2172
- r0053 Bit08 ==> voir le paramètre P2172

r0053 Bit09 "Rampe terminée" ==> voir en bas

**Détails:**

Voir la description des sept segments d'affichage dans l'introduction

r0054	CO/BO: mot de commande 1	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: COMMANDS	Max: -	

Affiche le premier mot de commande actif du variateur, peut servir à déterminer les commandes qui sont activées.

Champs bits:

Bit00	MARCHE/ARRET1	0	NON	1	OUI
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0	OUI	1	NON
Bit02	ARRET3 : Arrêt rapide	0	OUI	1	NON
Bit03	Impulsions libérées	0	NON	1	OUI
Bit04	Libération gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit05	Démarrage gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit06	Consigne libérée	0	NON	1	OUI
Bit07	Acquittement des défauts	0	NON	1	OUI
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0	NON	1	OUI
Bit09	MARCHE PAR A-COUPS, à gauche	0	NON	1	OUI
Bit10	Commande de l'API	0	NON	1	OUI
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0	NON	1	OUI
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit15	Local / distant	0	NON	1	OUI

Détails:

Voir la description des sept segments d'affichage dans l'introduction.

r0055	CO/BO: mot de commande suppl.	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: COMMANDS	Max: -	

Affiche le mot de commande additionnel du variateur, peut servir à déterminer les commandes qui sont activées.

Champs bits:

Bit00	Bit 0, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit01	Bit 1, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit02	Bit 2, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit08	PID libéré	0	NON	1	OUI
Bit09	Frein c.c. libéré	0	NON	1	OUI
Bit13	Défaut 1 externe	0	OUI	1	NON

Détails:

Voir la description des sept segments d'affichage dans l'introduction.

r0056	CO/BO: état de la cde moteur	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
Groupe P: CONTROL		Max: -	

Affiche l'état de la commande moteur, peut servir à diagnostiquer l'état du variateur.

Champs bits:

Bit00	Initialisation cmd. achevée	0	NON	1	OUI
Bit01	Démagnétisation mot. achevée	0	NON	1	OUI
Bit02	Impulsions libérées	0	NON	1	OUI
Bit03	P1350 sélectionnée	0	NON	1	OUI
Bit04	Excitation moteur achevée	0	NON	1	OUI
Bit05	P1312 actif	0	NON	1	OUI
Bit06	P1311 actif	0	NON	1	OUI
Bit07	Fréquence négative	0	NON	1	OUI
Bit08	Réduction du champ en cours	0	NON	1	OUI
Bit09	Consigne de tension limitée	0	NON	1	OUI
Bit10	Fréquence occultée limitée	0	NON	1	OUI
Bit11	F _{out} >F _{max} , fréq. limitée	0	NON	1	OUI
Bit12	Invers. phases sélectionnée	0	NON	1	OUI
Bit13	Régulateur I-max actif	0	NON	1	OUI
Bit14	Régulateur Vcc-max actif	0	NON	1	OUI
Bit15	Régulateur Vcc-min actif	0	NON	1	OUI

Détails:

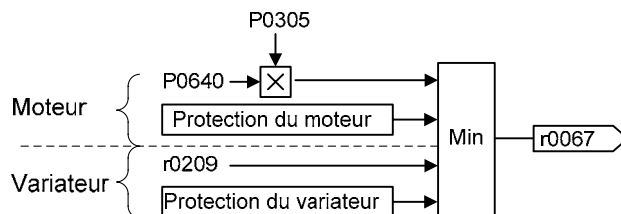
Voir la description des sept segments d'affichage dans l'introduction.

r0067	CO: limit. du courant moteur	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: A	Usine: -	
Groupe P: CONTROL		Max: -	

Affiche le courant de sortie limité du variateur.

Le paramètre r0067 est déterminé / influencé par les grandeurs suivantes :

- courant nominal du moteur P0305
- facteur de surcharge du moteur P0640
- protection du moteur en fonction de P0610
- r0067 est inférieur ou égal au courant de sortie maximal du variateur r0209.
- protection du variateur en fonction de P0290

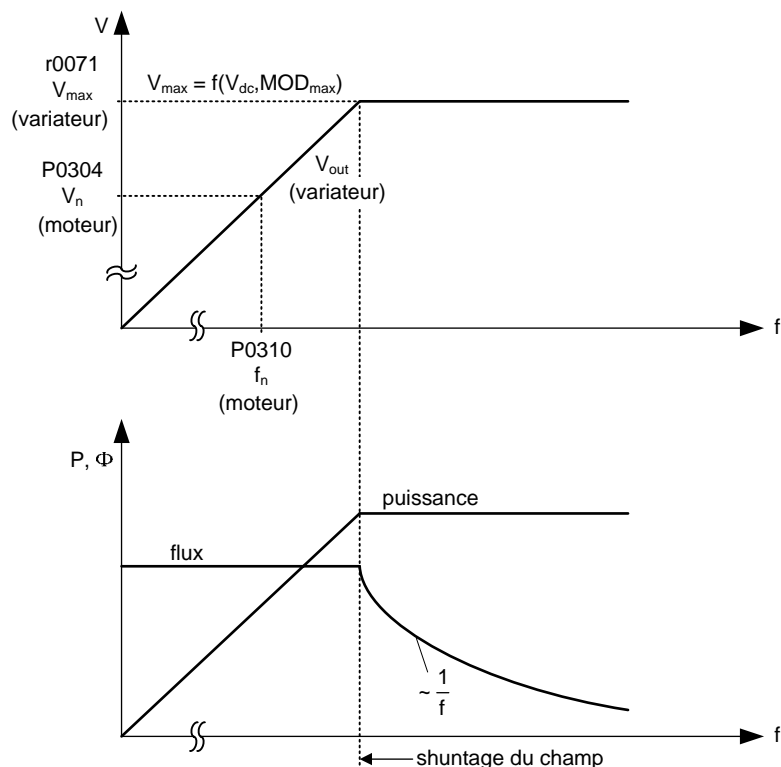


Note:

Une réduction de r0067 peut être un signe de surcharge du variateur ou du moteur.

r0071	CO: tension de sortie max.	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: V	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche la tension de sortie maximale.



Conditions:

- La tension de sortie maximale actuelle dépend de la tension de réseau actuelle à l'entrée.
- La tension de sortie maximale possible r0071 du variateur est déterminée par la tension du circuit intermédiaire r0026 ainsi que par le degré de modulation maximal P1803 dans le bloc de commande.
- La tension de sortie maximale r0071 est asservie à la tension du circuit intermédiaire si bien que la valeur maximale possible est toujours obtenue automatiquement.
- La tension de sortie n'atteint en régime stationnaire la valeur maximale calculée que sous charge nominale.
- En marche à vide ou en charge partielle, des tensions de sortie r0025 inférieures apparaissent.

r0078	CO: courant Isq	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: A	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche la composante de courant génératrice de couple.

r0084	CO: flux act. dans entrefer	Min: -	Niveau 4
	Type données: Float Unité: %	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche le flux dans l'entrefer en [%] par rapport aux flux assigné du moteur.

r0086	CO: courant actif	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: A	Usine: -	
	Groupe P: CONTROL	Max: -	

Affiche la part active (réelle) du courant moteur.

Conditions:

Ne s'applique que lorsque la commande U/f est sélectionnée dans P1300 (mode de commande); sinon l'écran affiche la valeur 0.

3.3 Paramètres du variateur (HW)

P0100	Europe / Amérique du Nord	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: QUICK	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Détermine si les réglages de puissance (p.ex. puissance assignée du moteur inscrite sur la plaque signalétique P0307) doivent être exprimés en [kW] ou en [hp].

Les réglages par défaut de la fréquence assignée (P0310) et de la fréquence maximale (P1082) du moteur sont définis automatiquement sous ce paramètre en plus de la fréquence de référence (P2000).

Réglages possible:

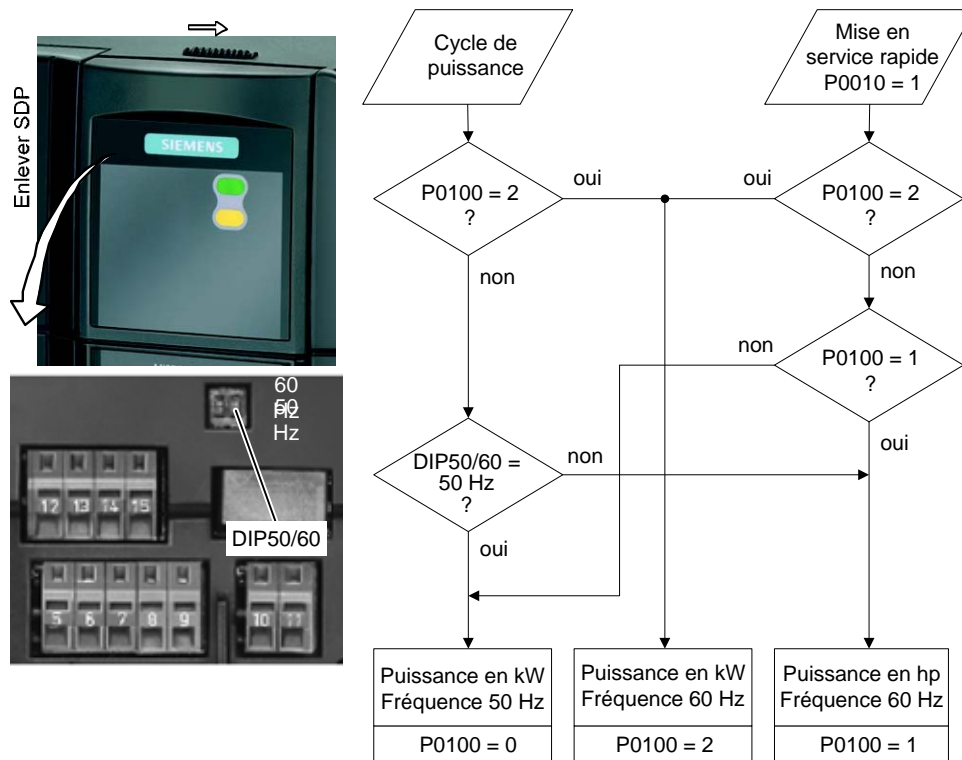
- 0 Europe [kW], 50 Hz
- 1 Amérique du Nord [hp], 60 Hz
- 2 Amérique du Nord [kW], 60 Hz

Conditions:

- Où :
- Arrêter l'entraînement (c.à.d. bloquer toutes les impulsions) avant de modifier ce paramètre.
 - P0010 = 1 (mode de mise en service) permet d'effectuer des modifications.
 - Modifier P0100 ramène à 0 tous les paramètres du moteur nominaux ainsi que tous les autres paramètres qui dépendent des premiers (voir P0340 - calcul des paramètres du moteur).

Le réglage de l'interrupteur DIP50/60 détermine la validité des réglages 0 et 1 pour P0100 en fonction du tableau suivant:

1. Le paramètre P0100 est prioritaire sur la position de l'interrupteur DIP 50/60
2. Cependant, si l'on coupe et rétablit la tension d'arrivée réseau du variateur et si P0100 < 2, la position de l'interrupteur DIP 50/60 est reprise dans le paramètre P0100.
3. La position de l'interrupteur DIP 50/60 est sans effet pour P0100 = 2.



Remarque:

P0100 - réglage 2 (==> [kW], la fréquence par défaut 60 [Hz]) n'est pas écrasée par le réglage de l'interrupteur DIP 2 (voir tableau ci-dessus).

P0199	N° syst. équip.	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: UT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: -	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Numéro de système d'équipement. Ce paramètre n'a pas d'effet de fonctionnement.

r0200	N° de code partie puissance réel	Min: -	Niveau 3
	Type données: U32 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: INVERTER	Max: -	

Identifie le matériel conformément au tableau suivant.

Code- No.	MM420 MLFB	Input Voltage & Frequency	CT Power kW	Internal Filter	Frame Size
1	6SE6420-2UC11-2AAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,12	no	A
2	6SE6420-2UC12-5AAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,25	no	A
3	6SE6420-2UC13-7AAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,37	no	A
4	6SE6420-2UC15-5AAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,55	no	A
5	6SE6420-2UC17-5AAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,75	no	A
6	6SE6420-2UC21-1BAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	1,1	no	B
7	6SE6420-2UC21-5BAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	1,5	no	B
8	6SE6420-2UC22-2BAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	2,2	no	B
9	6SE6420-2UC23-0CAx	1/3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	3	no	C
10	6SE6420-2UC24-0CAx	3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	4	no	C
11	6SE6420-2UC25-5CAx	3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	5,5	no	C
12	6SE6420-2AB11-2AAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,12	Cl. A	A
13	6SE6420-2AB12-5AAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,25	Cl. A	A
14	6SE6420-2AB13-7AAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,37	Cl. A	A
15	6SE6420-2AB15-5AAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,55	Cl. A	A
16	6SE6420-2AB17-5AAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	0,75	Cl. A	A
17	6SE6420-2AB21-1BAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	1,1	Cl. A	B
18	6SE6420-2AB21-5BAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	1,5	Cl. A	B
19	6SE6420-2AB22-2BAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	2,2	Cl. A	B
20	6SE6420-2AB23-0CAx	1AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	3	Cl. A	C
21	6SE6420-2AB23-1CAx	3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	3	Cl. A	C
22	6SE6420-2AB24-0CAx	3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	4	Cl. A	C
23	6SE6420-2AB25-0CAx	3AC200-240V +10% -10% 47-63Hz	5,5	Cl. A	C
24	6SE6420-2UD13-7AAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	0,37	no	A
25	6SE6420-2UD15-5AAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	0,55	no	A
26	6SE6420-2UD17-5AAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	0,75	no	A
27	6SE6420-2UD21-1AAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	1,1	no	A
28	6SE6420-2UD21-5AAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	1,5	no	A
29	6SE6420-2UD22-2BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	2,2	no	B
30	6SE6420-2UD23-0BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	3	no	B
31	6SE6420-2UD24-0BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	4	no	B
32	6SE6420-2UD25-5CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	5,5	no	C
33	6SE6420-2UD27-5CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	7,5	no	C
34	6SE6420-2UD31-1CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	11	no	C
35	6SE6420-2AD22-2BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	2,2	Cl. A	B
36	6SE6420-2AD23-0BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	3	Cl. A	B
37	6SE6420-2AD24-0BAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	4	Cl. A	B
38	6SE6420-2AD25-5CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	5,5	Cl. A	C
39	6SE6420-2AD27-5CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	7,5	Cl. A	C
40	6SE6420-2AD31-1CAx	3AC380-480V +10% -10% 47-63Hz	11	Cl. A	C

Remarque:

Le paramètre r0200 = 0 indique qu'aucune partie puissance n'a été identifiée.

P0201	Numéro de code partie puissance	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: C Type données: U16 Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: INVERTER Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Max: 65535	

Confirme la partie puissance qui a été identifiée.

r0203	Type de variateur	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

N° de type de la partie puissance identifiée.

Réglages possible:

- 1 MICROMASTER 420
- 2 MICROMASTER 440
- 3 MICRO- / COMBIMASTER 411
- 4 MICROMASTER 410
- 5 Réservé
- 6 MICROMASTER 440 PX
- 7 MICROMASTER 430

r0204	Propriétés de la part. Puissance	Type données: U32	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

Affiche les caractéristiques matérielles de la partie puissance.

Champs bits:

Bit00	Tension d'entrée	0	NON	1	OUI
Bit01	Filtre RFI	0	NON	1	OUI

Note:

Le paramètre r0204 = 0 indique qu'aucune partie puissance n'a été identifiée.

r0206	Puiss. nominale variateur [kW]	Type données: Float	Unité: -	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

Affiche la puissance nominale moteur du variateur.

Conditions:

La valeur s'affiche en [kW] ou en [hp] selon le réglage de P0100 (utilisation Europe / Amérique du Nord).

$$r0206 [hp] = 0.75 \cdot r0206 [kW]$$

r0207[2]	Courant nominal variateur	Type données: Float	Unité: A	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

Affiche le courant nominal de sortie du variateur.

r0207[0] : Courant nominal du variateur

r0207[1] : Courant nominal du moteur

r0208	Tension nominale variateur	Type données: U32	Unité: V	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

Affiche la tension d'alimentation nominale en c.a. du variateur.

Valeur:

r0208 = 230 : 200 - 240 V +/- 10 %

r0208 = 400 : 380 - 480 V +/- 10 %

r0208 = 575 : 500 - 600 V +/- 10 %

r0209	Courant variateur maximum	Type données: Float	Unité: A	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: INVERTER			Usine: - Max: -	

Affiche le courant de sortie maximal du variateur.

Conditions:

Le paramètre r0209 dépend du déclassement (derating) qui, à son tour, est influencé par la fréquence impulsionnelle P1800, la température ambiante P0625 et l'altitude d'implantation. Les valeurs pour le déclassement figurent dans les instructions de service.

P0210	Tension d'alimentation	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U16	Usine: 230
	Groupe P: INVERTER	Actif: immédiat	Max: 1000
		Unité: V	3
		Mes rapide: Non	

Le paramètre P0210 est destiné à entrer la tension secteur.

Cette valeur est prédéfinie en fonction du type de variateur. Le paramètre P0210 doit être adapté si la valeur inscrite ne correspond pas à la tension secteur.

Si P0210 est modifié, les seuils listés dans le paragraphe suivant sont modifiés.

Conditions:

Optimise le régulateur Vdc en prolongeant le temps de descente au cas où l'énergie récupérée du moteur risque de provoquer une surtension dans le circuit intermédiaire.

Une valeur plus faible réduit le risque de surtension en permettant au régulateur d'intervenir plus tôt.

Régler P1254 (Autodétection des seuils d'activation Vdc) = 0. Pour le régulateur Vdc et le freinage conjugué, les niveaux d'intervention sont déterminés directement à partir du P0210 (tension d'alimentation).

$$\text{Seuil d'activation Vdc_max} = 1.15 \cdot \sqrt{2} \cdot P0210$$

$$\text{Seuil d'activation Courant de freinage combiné} = 1.13 \cdot \sqrt{2} \cdot P0210$$

Note:

- Si la tension de secteur est supérieure à la valeur entrée, le régulateur Vdc sera, le cas échéant, désactivé automatiquement pour éviter une accélération du moteur. Une alarme est alors émise (A0910).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

r0231[2]	Longueur max. câbles	Min: -	Niveau
	Groupe P: INVERTER	Type données: U16	Usine: -
		Unité: m	Max: -
			3

Paramètres indexés pour l'affichage des longueurs de câbles maximales admises entre le variateur et le moteur.

Index:

r0231[0] : Longueur max. câbles non blindés

r0231[1] : Longueur max. câbles blindés

Remarque:

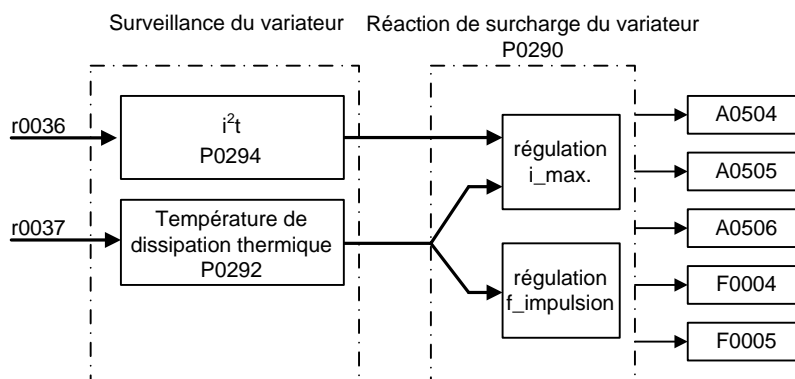
Une CEM totale est assurée uniquement si le câble blindé n'excède pas 25 m dans le cas de l'utilisation d'un filtre CEM.

P0290	Réaction surcharge variateur	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U16	Usine: 2
	Groupe P: INVERTER	Actif: Après valid.	Max: 3
		Unité: -	3
		Mes rapide: Non	

Sélectionne la réaction du variateur en présence d'une surtempérature interne.

Ce sont les grandeurs physiques suivantes qui exercent une influence sur le contrôle de surcharge du variateur (cf. diagramme):

- Température du corps de refroidissement
- Variateur I²t



Réglages possible:

- 0 Diminue la fréquence de sortie
- 1 Défaut (F0004)
- 2 Dimin. fréq. découp. & sortie
- 3 Dimin. fréq. découp. puis déf.

Remarque:

P0290 = 0:

Réduction de la fréquence de sortie généralement efficace seulement si la charge est également réduite. Cela est, par exemple, valable pour des applications de couples variables avec une caractéristique de couple carrée comme pompes ou ventilateurs.

Dans tous les cas, quand la mesure prise n'est pas suffisante pour réduire la température interne, le variateur est coupé.

Normalement, la fréquence de commutation P1800 n'est réduite que si elle est supérieure à 2 kHz. Le paramètre r1801 indique la fréquence réelle des impulsions.

P0291	Config. protection variateur	Min: 0	Niveau 4	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: INVERTER	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Usine: 1
Max: 15

Bit 00 de commande pour l'activation / la désactivation de la réduction automatique de la fréquence de commutation à des fréquences de sortie inférieures à 2 Hz. Ainsi, une diminution du bruit peut également être obtenue pour des fréquences réduites.

Champs bits:

Bit00	Fréq. découpage dessous 2 Hz	0	NON	1	OUI
Bit03	Enable fan	0	NON	1	OUI

**Avertissement:**

P0291 bit 00 = 0 :

Il n'y a pas de réduction automatique de la fréquence d'impulsion si les fréquences sont inférieures à 2 Hz. C'est-à-dire que le variateur risque d'être détérioré, particulièrement en cas d'utilisation du frein à CC ou dans le cas d'une augmentation importante de la tension.

Détails:

Voir P0290 (réaction du variateur en présence d'une surcharge)

P0292	Avert. surcharge variateur	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: °C
	Groupe P: INVERTER	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Usine: 15
Max: 25

Détermine la différence de température (en [°C]) entre le seuil d'inactivation et le seuil d'alarme par surtempérature du variateur. Le seuil d'inactivation est programmé dans le variateur et ne puisse pas être modifié par l'opérateur.

Seuil d'alarme de surchauffe du variateur T_{alarme} :

$$T_{\text{alarme}} = T_{\text{trip}} - P0292 = 110 \text{ °C} - P0292$$

Lorsque la température du variateur r0037 dépasse le seuil correspondant, l'alarme A0504 ou le défaut F0004 est généré(e).

P0294	Avertissement surcharge var. I2t	Min: 10.0	Niveau 4	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: INVERTER	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Usine: 95.0
Max: 100.0

Définit la température en [%] à laquelle l'alarme A0505 (variateur I2t) est générée.

La durée maximale d'échauffement tolérée est estimée par un calcul du I2t du variateur. La valeur calculée du I2t est égale à 100 % quand la durée maximale tolérée est atteinte.

Conditions:

Le courant de sortie du variateur est réduit de sorte que la valeur I2t de 100 % ne peut pas être dépassée par le haut.

Note:

100 % = charge nominale stationnaire.

P0295	Temporisation arrêt ventilateur	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: s
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Usine: 0
Max: 3600

Définit en secondes la temporisation pour la coupure du ventilateur après l'arrêt de l'entraînement.

Note:

Le réglage à 0 entraîne la coupure immédiate du ventilateur au moment où l'entraînement s'arrête, autrement dit, la temporisation est nulle.

3.4 Paramètres du moteur

P0300	Sélect. type moteur			Min: 1	Niveau 2
	EtatMES: C	Type données: U16	Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.	Mes rapide: Qui	Max: 2	

Sélectionne le type de moteur.

Il est nécessaire durant la mise en service pour choisir le type de moteur et optimiser le comportement du variateur. La plupart des moteurs sont asynchrones. En cas de doute, utilisez la formule ci-dessous.

$$x = P0310 \cdot \frac{60}{P0311}$$

$x = 1, 2, \dots, n$: Moteur synchrone

$x \neq 1, 2, \dots, n$: Moteur asynchrone

Si le résultat est un nombre entier, le moteur est synchrone.

Réglages possible:

- 1 Moteur asynchrone
- 2 Moteur synchrone

Conditions:

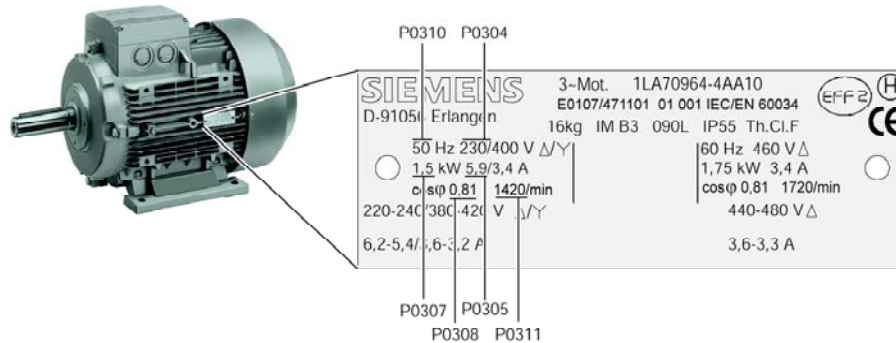
La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).

Dans le cas de la sélection d'un moteur synchrone, les fonctions suivantes ne sont pas disponibles :

- P0308 Facteur de puissance
- P0309 Rendement du moteur
- P0346 Temps de magnétisation
- P0347 Temps de démagnétisation
- P1335 Compensation du glissement
- P1336 Limite de glissement
- P0320 Courant de magnétisation
- P0330 Glissement assigné du moteur
- P0331 Courant assignée de magnétisation
- P0332 Facteur assigné de puissance
- P0384 Constante de temps de rotor
- P1200, P1202, P1203 Reprise au vol
- P1232, P1232, P1233 Freinage CC

P0304	Tension assignée du moteur	Min: 10	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: U16		Usine: 230
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Tension nominale du moteur [V] indiquée sur la plaque signalétique. Le diagramme suivant montre une plaque signalétique typique avec la position des caractéristiques essentielles du moteur.



Tension réseau	1 AC 110 V *)	1 AC 230 V	3 AC 230 V	3 AC 400 V	3 AC 500 V
MICROMASTER 410	X	X	-	-	-
MICROMASTER 411	-	-	-	X	-
MICROMASTER 420	-	X	X	X	-
MICROMASTER 430	-	-	-	X	-
MICROMASTER 440	-	X	X	X	X

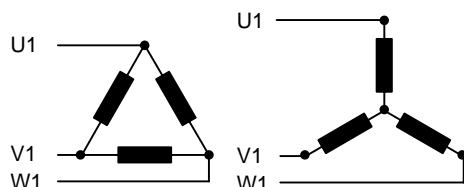
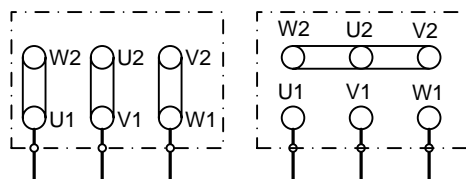
*) La tension réseau 1ph 110 V subit une élévation -> tension de sortie du variateur 3ph 230 V

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

**Avertissement:**

Les données de la plaque signalétique entrées doivent correspondre au câblage du moteur (Etoile/Triangle). C'est-à-dire que pour un câblage en triangle du moteur, il convient d'entrer les données "Triangle" de la plaque signalétique.

Moteur IEC

Branchement triangle

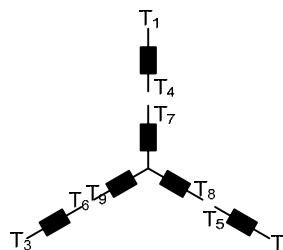
Branchement étoile

p.ex.: tension 230 V (couplage triangle) / 400 V (couplage étoile)

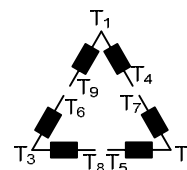
Moteur NEMA

Tension	U	V	W	Reliés	Couplage
basse	T ₁ -T ₇	T ₂ -T ₈	T ₃ -T ₉	T ₄ -T ₅ -T ₆	Y Y
élevée	T ₁	T ₂	T ₃	T ₁ -T ₇ T ₂ -T ₈ T ₃ -T ₉	Y

p.ex.: tension 230 V YY (basse) / 460 V Y (élevée)



Tension	U	V	W	Reliés	Couplage
basse	T ₁ -T ₆ -T ₇	T ₂ -T ₄ -T ₈	T ₃ -T ₅ -T ₉	-	Δ Δ
élevée	T ₁	T ₂	T ₃	T ₄ -T ₇ T ₅ -T ₈ T ₆ -T ₉	Δ



P0305	Courant nominal moteur	Min: 0.01	Niveau
	EtatMES: C	Type données: Float	Usine: 3.25
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.	Max: 10000.00
			1

Courant nominal du moteur [A] sur la plaque signalétique - voir schéma sous P0304.

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.
- Elle dépend aussi de P0320 (courant de magnétisation du moteur).

Note:

La valeur max. du paramètre P0305 dépend du courant max. du variateur r0209 et du type de moteur comme suit :

Moteur asynchrone: P0305_{max, asyn} = r0209

Moteur synchrone: P0305_{max, syn} = 2 · r0209

Pour la valeur minimale, il est recommandé de veiller à ce que le rapport entre P0305 (courant nominal du moteur) et r0207 (courant nominal du variateur) ne devienne pas inférieur à :

$$V/f: \frac{1}{8} \leq \frac{P0305}{r0207}$$

La valeur minimale est déterminée par le rapport 1/32 entre le courant nominal du moteur et le courant nominal du variateur.

P0307	Puissance assignée moteur	Min: 0.01	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: Float		Usine: 0.12
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Puissance nominale du moteur [kW/hp] indiquée sur la plaque signalétique.

Conditions:

- Si P0100 = 1, les valeurs seront indiquées en [hp] - voir diagramme sous P0304 (plaque signalétique).
- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

P0308	cosPhi assigné du moteur	Min: 0.000	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: Float		Usine: 0.000
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Facteur de puissance nominal du moteur (cosPhi) inscrit sur la plaque signalétique - voir schéma sous P0304

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- Il n'est visible que lorsque P0100 = 0 ou 2 (puissance du moteur entrée en [kW]).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.
- Le réglage 0 entraîne un calcul interne de la valeur (voir r0332).

P0309	Rendement nominal du moteur	Min: 0.0	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: Float		Usine: 0.0
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Rendement nominal du moteur en [%] inscrit sur la plaque signalétique - voir schéma sous P0304.

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- Il n'est visible que lorsque P0100 = 1 (c.à.d. quand la puissance du moteur est entrée en [hp]).
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.
- Le réglage 0 entraîne un calcul interne de la valeur (voir r0332).

Note:

100 % = superconducteur

Détails:

Voir diagramme sous P0304 (plaque signalétique)

P0310	Fréquence moteur assignée	Min: 12.00	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui
		Max: 650.00		

Fréquence nominale du moteur [Hz] indiquée sur la plaque signalétique.

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- Le nombre de paires de pôles est recalculé automatiquement dès que le paramètre est modifié.

Détails:

Voir diagramme sous P0304 (plaque signalétique)

P0311	Vitesse moteur nominale	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: U16		Unité: 1/min
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui
		Max: 40000		

Vitesse nominale du moteur [rpm] indiquée sur la plaque signalétique.

Conditions:

- La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).
- Le réglage 0 entraîne un calcul interne de la valeur.
- L'exécution correcte de la compensation du glissement dans la commande U/f est réalisée uniquement à la vitesse assignée du moteur.
- Le nombre de paires de pôles est recalculé automatiquement dès que le paramètre est modifié.
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

- Requis pour le contrôle vectoriel et la commande U/f avec régulateur de vitesse.

Détails:

Voir diagramme sous P0304 (plaque signalétique)

r0313	Paires de pôles de moteur	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Type données: U16 Unité: -

Affiche le nombre de paires de pôles moteur que le variateur utilise pour les calculs internes.

Valeur:

r0313 = 1 : moteur bipolaire
r0313 = 2 : moteur quadripolaire
etc.

Conditions:

Ce nombre est recalculé automatiquement dès que P0310 (fréquence assignée du moteur) ou P0311 (vitesse assignée du moteur) est modifié.

$$r0313 = 60 \cdot \frac{P0310}{P0311}$$

P0320	Courant magnétisant moteur	Min: 0.0	Niveau 3
	Groupe P: MOTOR	Usine: 0.0 Max: 99.0	

EtatMES: CT Type données: Float Unité: %
Actif: immédiat Mes rapide: Qui

Définit le courant de magnétisation du moteur en [%] par rapport à P0305 (courant assigné du moteur).

Conditions:

P0320 = 0:
Le réglage 0 entraîne le calcul avec
- P0340 = 1 (données entrées depuis la plaque signalétique) ou avec
- P3900 = 1 - 3 (fin de la mise en service rapide). La valeur calculée est indiquée dans le paramètre r0331.

r0330	Glissement nominal du moteur	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Type données: Float Unité: %

Affiche le glissement nominale du moteur en [%] par rapport à P0310 (fréquence assignée du moteur) et P0311 (vitesse assignée du moteur).

$$r0330 [\%] = \frac{P0310 - \frac{P0311}{60} \cdot r0313}{P0310} \cdot 100 \%$$

r0331	Courant magnétisant nominal	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Type données: Float Unité: A

Affiche le courant de magnétisation calculé du moteur en [A].

r0332	Facteur de puissance nominal	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Type données: Float Unité: -

Affiche le facteur de puissance du moteur.

Conditions:

La valeur est calculée en interne quand P0308 (facteur de puissance assigné du moteur) est mis à 0 ; sinon, la valeur affichée est la valeur entrée dans P0308.

P0335	Refroidissement du moteur	Min: 0	Niveau 2
	Groupe P: MOTOR	Usine: 0 Max: 1	

EtatMES: CT Type données: U16 Unité: -
Actif: Après valid. Mes rapide: Qui

Sélectionne le système de refroidissement moteur.

Réglages possible:

0 Autoventilé
1 Motoventilé

Important:

Les réglages suivants ne sont pas combinables :

- P0610 = 1 et P0335 = 0 ou 2

c.à.d. une alarme et une réduction du courant maximal (ce qui provoquerait une réduction de la fréquence de sortie) au moment où la valeur seuil de I2t est atteinte en combinaison avec un réglage du ventilateur sur "autoventilation" ou "autoventilation et ventilateur interne". Dans le cas de cycles à charge constante, la non-observation de ce point conduit seulement à une réduction de la fréquence pendant que le moteur continue à surchauffer !

- Exception :

Dans les applications avec couple variable, la réduction du courant maximum conduit automatiquement à une réduction de charge et de courant.

Remarque:

Les moteurs des séries 1LA1 et 1LA8 ont un ventilateur intégré. Cependant, ce ventilateur intégré ne doit pas être confondu avec le ventilateur en bout d'arbre.

P0340	Calcul des paramètres moteur	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 1

Calcule différents paramètres du moteur, y compris. Ce paramètre est requis à la mise en service pour optimiser le comportement du variateur.

Réglages possible:

- 0 Pas de calcul
- 1 Paramétrage complet

Note:

	P0340 = 1
P0344 Poids moteur	x
P0346 Temps de magnétisation	x
P0347 Temps de démagnétisation	x
P0350 Résist. statorique (entre phas)	x
P0611 Constante de temps I2t moteur	x
P1253 Limitation sortie du régulateur	x
P1316 Fréquence de fin de surélévation	x
P2000 Fréquence de référence	x
P2002 Courant de référence	x

P0344	Poids moteur	Min: 1.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 9.4
	Groupe P: MOTOR	Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 6500.0

Indique le poids du moteur [kg].

Note:

- Cette valeur est utilisée dans le modèle thermique du moteur.
- Normalement, elle est calculée automatiquement à partir de P0340 (paramètres du moteur), mais elle peut être entrée manuellement.
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

P0346	Temps de magnétisation	Min: 0.000	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 1.000
	Groupe P: MOTOR	Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 20.000

Définit le temps de magnétisation en [s], autrement dit le temps qui s'écoule entre la libération de l'impulsion et le début de la montée. La magnétisation du moteur se fait pendant ce temps.

Normalement, le temps de magnétisation est calculé automatiquement à partir des données du moteur et correspond à la constante de temps du rotor (r0384).

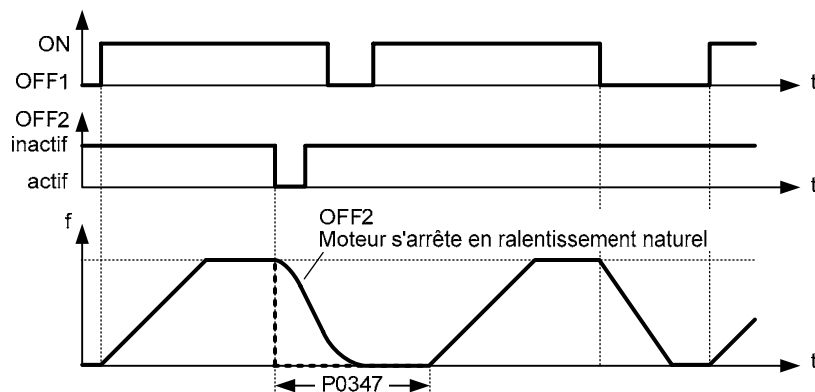
Note:

- Il est possible de réduire le temps de magnétisation des amplifications supérieures à 100 %.
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.
- Cependant, une réduction excessive du temps de magnétisation peut conduire à une magnétisation insuffisante du moteur.

P0347	Temps de démagnétisation	Min: 0.000	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: MOTOR	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 1.000		
		Max: 20.000		

Détermine le temps de démagnétisation pour le moteur asynchrone connecté.

Le temps de démagnétisation est le délai à respecter entre la coupure de l'entraînement (ARRET2 ou défaut du variateur) et la remise sous tension. Pendant cette période, toute mise sous tension est empêchée. Pendant la démagnétisation, le flux baisse dans le moteur asynchrone.

**Note:**

- Le temps de démagnétisation est d'environ 2,5 fois la constante de temps du rotor (r0384) (en secondes).
- La valeur par défaut dépend du type de variateur et de ses valeurs nominales.
- Désactivé après une rampe de descente normale, c.-à-d. après un ARRET1 ou ARRET3.
- Une diminution trop importante de ce délai entraîne des coupures par surintensité.
- Dans le cas d'un moteur synchrone, le temps de démagnétisation doit être réglé sur 0.

P0350	Résist. statorique (entre phas	Min: 0.00001	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: Ohm
	Groupe P: MOTOR	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 4.00000		
		Max: 2000.00000		

Valeur en [Ohms] de la résistance statorique pour le moteur connecté (de phase à phase). Cette valeur contient également la résistance du câble.

$$P0350 = 2 \cdot (R_{\text{Cable}} + R_S)$$

Il existe trois façons de déterminer la valeur de ce paramètre :

- le calcul avec
 - P0340 = 1 (données entrées à partir de la plaque signalétique) ou
 - P0010 = 1, P3900 = 1,2 ou 3 (fin de la mise en service rapide).
- la mesure avec P1910 = 1 (identification des paramètres du moteur - écrasement de la valeur de la résistance statorique).
- la mesure manuelle avec un ohmmètre.

Note:

- La mesure étant effectuée de phase à phase, cette valeur peut apparaître très élevée que prévue (jusqu'à deux fois plus).
- La valeur affectée à P0350 (résistance statorique) est celle obtenue avec la dernière méthode utilisée.
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

r0370	Résistance statorique [%]	Min: -	Niveau 4	
		Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: MOTOR			Mes rapide: -
		Usine: -		
		Max: -		

Affiche la résistance statorique standardisée dans le schéma équivalent du moteur (valeur de phase) en [%].

Note:

Impédance nominale du moteur

$$Z_N = \frac{V_{\text{ph}}}{I_{\text{ph}}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$$

r0372	Résistance câble [%]	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Affiche la résistance standardisée du câble dans le schéma équivalent du moteur (valeur de phase en [%]). Elle est estimée à 20 % de la résistance statorique.			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			
r0373	Résistance statorique nom. [%]	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Indique la résistance nominale du stator du schéma de connexions de remplacement du moteur (valeur de phase) en [%] à température ambiante + surchauffe de l'enroulement stator.			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			
r0374	Résistance rotor %	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Indique la résistance du rotor du schéma de connexions de remplacement du moteur (valeur de phase) en [%] à température ambiante (à froid).			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			
r0376	Résistance rotor nominale [%]	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Indique la résistance nominale du rotor du schéma de connexions de remplacement du moteur (valeur de phase) en [%] à température ambiante + surchauffe de l'enroulement rotor.			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			
r0377	Réactance de fuite totale [%]	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Affiche la réactance de fuite totale standardisée dans le schéma équivalent du moteur (valeur de phase) en [%].			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			
r0382	Réactance principale [%]	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 4
Groupe P: MOTOR		Type données: Float Unité: %	
Affiche la réactance principale standardisée dans le schéma équivalent du moteur (valeur de phase) en [%].			
Note:			
Impédance nominale du moteur			
$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$			

r0384	Constante de temps rotor	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: ms Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Affiche la constante de temps calculée du rotor [ms].

r0386	Constante de temps total fuite	Min: -	Niveau 4
	Type données: Float Unité: ms Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Affiche la constante de temps de fuite totale du moteur.

r0395	CO: résistance statorique totale	Min: -	Niveau 3
	Type données: Float Unité: % Groupe P: MOTOR	Usine: - Max: -	

Indique la résistance actuelle du stator (résistance combinée stator/câble) du moteur en [%], en fonction de la température actuelle de l'enroulement stator.

Note:

Impédance nominale du moteur

$$Z_N = \frac{V_{ph}}{I_{ph}} = \frac{V_N}{\sqrt{3} \cdot I_N} = \frac{P0304}{\sqrt{3} \cdot P0305} \Leftrightarrow 100 \%$$

P0610	Réaction I²t moteur	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CT Type données: U16 Unité: -	Usine: 2	
	Groupe P: MOTOR Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Max: 2	

Définit la réaction quand le I²t du moteur atteint le seuil d'alarme.

Réglages possible:

- 0 Pas réaction, avertissement seul
- 1 Avertissement et réduction I_{max}
- 2 Avertissement et trip (F0011)

Conditions:

Voir le paramètre P0611, P0614.

Note:

P0610 = 1:

La réduction du courant maximal admissible I_{max} conduit à une fréquence de sortie réduite.

La surveillance de la valeur I²t du moteur sert à protéger le moteur contre la surchauffe. La température du moteur dépend de nombreux facteurs, dont la taille du moteur, la température ambiante, les conditions de charge préalables du moteur et bien sûr le courant de charge. (Le carré du courant détermine en fait l'échauffement du moteur et la température augmente avec le temps - d'où I²t).

Etant donné que la plupart des moteurs sont refroidis par des ventilateurs intégrés fonctionnant à la vitesse du moteur, la vitesse du moteur joue également un rôle important. Un moteur fonctionnant à courant élevé (peut-être en raison d'un surdimensionnement) et à faible vitesse arrive plus vite en situation de surchauffe qu'un moteur fonctionnant à 50 ou 60 Hz et à pleine charge. Le MM4 prend en compte ces facteurs.

P0611	Constante de temps I2t moteur				Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: s	Min: 0	
	Groupe P: MOTOR	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Usine: 100 Max: 16000	

Constante de temps thermique du moteur.

Le temps en l'espace duquel le moteur atteint sa limite de charge thermique est calculé sur la base de la constante de temps thermique. Une augmentation de cette constante de temps allonge le temps calculé que met le moteur à atteindre sa limite de charge thermique.

Le paramètre P0611 est estimé automatiquement à l'appui des caractéristiques du moteur lors de la mise en service rapide ou du calcul des paramètres moteur P0340. Au terme de la mise en service rapide ou du calcul des paramètres moteur, cette valeur peut être remplacée par la valeur donnée par le constructeur du moteur.

Exemple:

Pour un moteur 1LA7063 à 2 pôles, la valeur est de 8 min (voir tableau). La valeur de P0611 est donnée par la formule:

$$P0611 = 8 \text{ min} \cdot 60 \frac{\text{s}}{\text{min}} = 480 \text{ s}$$

Le tableau suivant donne les constantes de temps thermique en minutes pour les moteurs de dimensions normales Siemens 1LA7:

Type	2 pôles	4 pôles	6 pôles	8 pôles
1LA7050	13	13	-	-
1LA7053	13	13	-	-
1LA7060	8	11	-	-
1LA7063	8	13	12	-
1LA7070	8	10	12	12
1LA7073	8	10	12	12
1LA7080	8	10	12	12
1LA7083	10	10	12	12
1LA7090	5	9	12	12
1LA7096	6	11	12	14
1LA7106	8	12	12	16
1LA7107	-	12	-	16
1LA7113	14	11	13	12
1LA7130	11	10	13	10
1LA7131	11	-	-	-
1LA7133	-	10	14	10
1LA7134	-	-	16	-
1LA7163	15	19	20	12
1LA7164	15	-	-	14
1LA7166	15	19	20	14

Conditions:

P0611 < 99 s (surveillance I2t désactivée):

L'activation du calcul de I2t s'effectue en donnant au paramètre P0611 une valeur > 99 s.

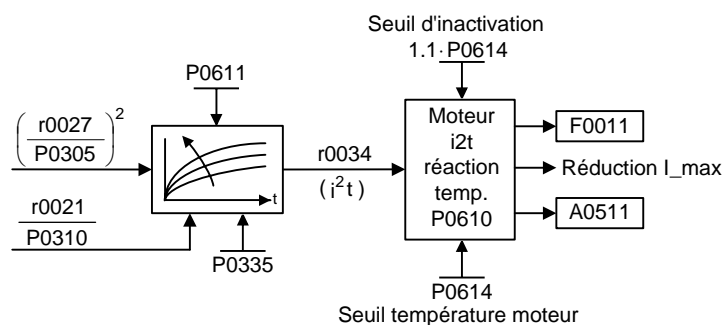
Note:

Fonctionnement du I²t :

Le carré du courant moteur normalisé (courant moteur mesuré r0027 divisé par le courant nominal du moteur P0305) pondéré par la constante de temps thermique du moteur donne la valeur I²t du moteur. Le calcul fait aussi intervenir la fréquence de sortie (vitesse de rotation du moteur) afin de tenir compte de l'effet de refroidissement par le ventilateur du moteur. Si le paramètre P0335 est réglé sur une valeur pour un moteur à refroidissement séparé, la formule de calcul est adaptée en conséquence. La valeur I²t est une grandeur sans dimension traduisant l'échauffement / la température du moteur.

Si l'utilisateur ne renseigne pas certains paramètres tels que P0344 (poids du moteur), le calcul est effectué pour un poids calculé sur la base d'un moteur Siemens. Au besoin, la constante de temps thermique du moteur peut être modifiée avec P0611, ce qui équivaut au dépassement de la valeur calculée.

La valeur I²t résultant est affichée dans r0034. Si cette valeur atteint la valeur définie dans P0614 (par défaut : 100%), une signalisation d'alarme A0511 est émise et une réaction dépendant de P0610 est déclenchée ou, si le seuil de déclenchement est atteint, une signalisation de défaut est émise.



P0614	Alarme surchauffe I²t moteur	Min: 0.0	Niveau 2
	EtatMES: CUT Groupe P: MOTOR Type données: Float Unité: % Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Usine: 100.0 Max: 400.0	

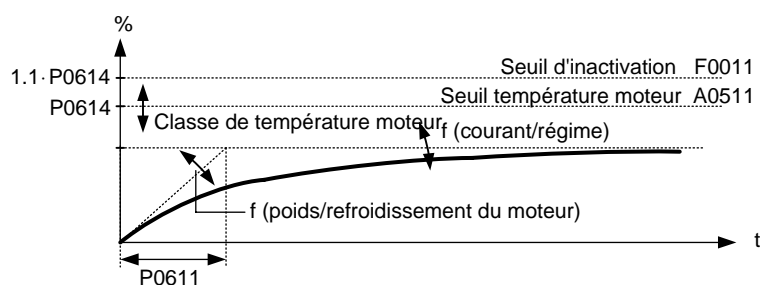
Fixe la valeur [%] pour laquelle l'alarme A0511 (alarme I²t moteur) est générée.

La température du moteur dépend de nombreux facteurs dont la taille du moteur, la température ambiante, les conditions de charge préalables du moteur et bien sûr le courant de charge. (Le carré du courant détermine en fait l'échauffement du moteur et la température augmente avec le temps - d'où I²t). Une valeur I²t moteur de P0614 signifie que le moteur a atteint sa température de service maximale admissible. La valeur I²t actuelle fournie par le calcul est indiquée dans le paramètre r0034.

Conditions:

La coupure pour raison de surchauffe du moteur (F0011) est déclenchée pour 110 % de P0614.

$$i_{\text{trip}}^2 [\%] = i_{\text{alarme}}^2 [\%] \cdot 1.1 = P0614 \cdot 1.1$$



P0640	Facteur de surcharge du moteur, %	Min: 10.0	Niveau 2
	EtatMES: CUT Groupe P: MOTOR Type données: Float Unité: % Actif: immédiat Mes rapide: Qui	Usine: 150.0 Max: 400.0	

Définit la limitation du courant de surcharge du moteur en [%] par rapport à P0305 (courant assigné du moteur).

Conditions:

Cette valeur est limitée au courant maximal du variateur ou à 400 % du courant assigné du variateur (P0305), la valeur la plus faible étant appliquée.

$$P0640_{\text{max}} = \frac{\min(r0209, 4 \cdot P0305)}{P0305} \cdot 100$$

Détails:

Voir le diagramme fonctionnel de la limitation du courant.

3.5 Source de commande

P0700	Sélection source de commande	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui
		Usine: 2		
		Max: 6		

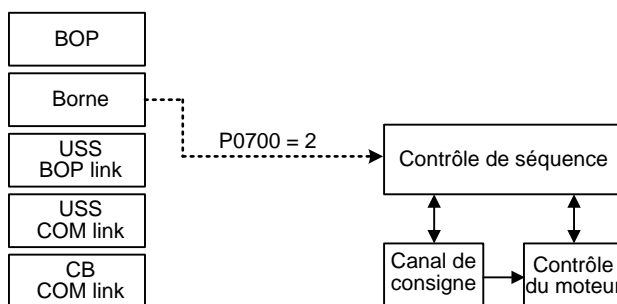
Sélectionne la source binaire de l'ordre.

Réglages possible:

- 0 Réglages usine par défaut
- 1 BOP (clavier)
- 2 Borne
- 4 USS sur BOP
- 5 USS sur COM
- 6 CB sur COM

Exemple:

Modifier de P0700 = 1 à P0700 = 2 réinitialise toutes les entrées TOR pour retrouver les réglages par défaut.



Remarque:

Réglage 4 (USS sur liaison BOP) est aussi utilisé pour commande par STARTER via kit de connexion PC ou AOP.
 Réglage 5 (USS sur liaison COM) est utilisé pour communication avec AOP distant via RS485.



Avertissement:

Si le paramètre P0700 est modifié, tous les paramètres BI sont remis sur le réglage départ usine (valeur par défaut) ou sur la valeur indiquée dans le tableau suivant.
 Si le variateur doit être asservi par l'AOP, il conviendra de sélectionner, en tant que source de commande, l'USS avec l'interface appropriée. Si l'AOP est raccordé à l'interface BOP-Link, il faut que, dans le paramètre P0700, la valeur 4 (P0700 = 4) soit enregistrée.

Note:

La modification de ce paramètre provoque la réinitialisation de tous les réglages pour l'élément sélectionné (retour aux valeurs par défaut).

	P0700 = 0	P0700 = 1	P0700 = 2	P0700 = 4	P0700 = 5	P0700 = 6
P0701	1	0	1	0	0	0
P0702	12	0	12	0	0	0
P0703	9	9	9	9	9	9
P0704	0	0	0	0	0	0
P0705	15	15	15	15	15	15
P0731	52.3	52.3	52.3	52.3	52.3	52.3
P0800	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P0801	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P0840	722.0	19.0	722.0	2032.0	2036.0	2090.0
P0842	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P0844	1.0	19.1	1.0	2032.1	2036.1	2090.1
P0845	19.1	19.1	19.1	19.1	19.1	19.1
P0848	1.0	1.0	1.0	2032.2	2036.2	2090.2
P0849	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
P0852	1.0	1.0	1.0	2032.3	2036.3	2090.3

	P0700 = 0	P0700 = 1	P0700 = 2	P0700 = 4	P0700 = 5	P0700 = 6
P1020	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1021	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1022	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1035	19.13	19.13	19.13	2032.13	2036.13	2090.13
P1036	19.14	19.14	19.14	2032.14	2036.14	2090.14
P1055	0.0	19.8	0.0	2032.8	2036.8	2090.8
P1056	0.0	0.0	0.0	2032.9	2036.9	2090.9
P1074	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1110	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1113	722.1	19.11	722.1	2032.11	2036.11	2090.11
P1124	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P1140	1.0	1.0	1.0	2032.4	2036.4	2090.4
P1141	1.0	1.0	1.0	2032.5	2036.5	2090.5
P1142	1.0	1.0	1.0	2032.6	2036.6	2090.6
P1230	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P2103	722.2	722.2	722.2	722.2	722.2	722.2
P2104	0.0	0.0	0.0	2032.7	2036.7	2090.7
P2106	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0
P2200	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P2220	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P2221	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P2222	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
P2235	19.13	19.13	19.13	2032.13	2036.13	2090.13
P2236	19.14	19.14	19.14	2032.14	2036.14	2090.14

Les paramètres suivants ne sont pas écrasés si l'on modifie P0700 :

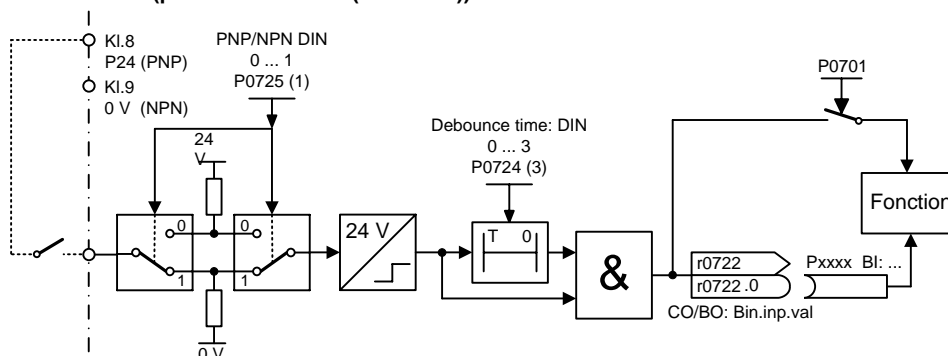
P0810

3.6 Entrées TOR

P0701	Fonction de l'entrée TOR 1	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 1
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Sélectionne la fonction de l'entrée TOR 1.

Canal de DIN (par ex. DIN1 - PNP (P0725 = 1))



Réglages possible:

- 0 Entrée TOR non libérée
- 1 MARCHE/ARRET1
- 2 MARCHE inversion /ARRET1
- 3 ARRET2 - arrêt en roue libre
- 4 ARRET3 - descente rapide
- 9 Acquiescement des défauts
- 10 MARCHE PAR A-COUPS, à droite
- 11 MARCHE PAR A-COUPS, à gauche
- 12 Inversion
- 13 Incrément. MOP (augm.fréq)
- 14 Décrément. MOP (dimin.fréq)
- 15 Csg fixe (sélection directe)
- 16 Csg fixe (sél. direct + MARCHE)
- 17 Csg fixe (sél. binaire+MARCHE)
- 21 Local/distant
- 25 Cmd Frein CC libérée
- 29 Coupure de l'extérieur
- 33 Bloquer csg additionnelle fréq.
- 99 Libérer paramétrage FCOM

Conditions:

- Le réglage 99 (déblocage du paramétrage FCOM) ne peut être remis à 0 que si
 - P0700 source de l'ordre ou
 - P0010 = 1, P3900 = 1 - 3 fin de la mise en service rapide ou si
 - P0010 = 30, P0970 = 1 réglage usine.

Remarque:

- Le réglage 99 (FCOM) est réservé exclusivement au niveau expert.
- Pour revenir du réglage 99 sur un quelconque paramètre de fonction d'entrée DIN, il faut modifier P0700.
- L'inversion de marche exige deux entrées TOR : une pour la commande MARCHE et une autre pour INVERSER.
- Les réglages 3 (ARRET2) et 4 (ARRET3) sont actifs à l'état bas.

P0702	Fonction de l'entrée TOR 2				Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Usine: 12 Max: 99	

Sélectionne la fonction de l'entrée TOR 2.

Réglages possible:

- 0 Entrée TOR non libérée
- 1 MARCHE/ARRET1
- 2 MARCHE inversion /ARRET1
- 3 ARRET2 - arrêt en roue libre
- 4 ARRET3 - descente rapide
- 9 Acquiescement des défauts
- 10 MARCHE PAR A-COUPS, à droite
- 11 MARCHE PAR A-COUPS, à gauche
- 12 Inversion
- 13 Incrément. MOP (augm.fréq)
- 14 Décrément. MOP (dimin.fréq)
- 15 Csg fixe (sélection directe)
- 16 Csg fixe (sél. direct + MARCHE)
- 17 Csg fixe (sél. binaire+MARCHE)
- 21 Local/distant
- 25 Cmd Frein CC libérée
- 29 Coupure de l'extérieur
- 33 Bloquer csg additionnelle fréq.
- 99 Libérer paramétrage FCOM

Détails:

Voir P0701 (fonction de l'entrée TOR 1).

P0703	Fonction de l'entrée TOR 3				Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Usine: 9 Max: 99	

Sélectionne la fonction de l'entrée TOR 3.

Réglages possible:

- 0 Entrée TOR non libérée
- 1 MARCHE/ARRET1
- 2 MARCHE inversion /ARRET1
- 3 ARRET2 - arrêt en roue libre
- 4 ARRET3 - descente rapide
- 9 Acquiescement des défauts
- 10 MARCHE PAR A-COUPS, à droite
- 11 MARCHE PAR A-COUPS, à gauche
- 12 Inversion
- 13 Incrément. MOP (augm.fréq)
- 14 Décrément. MOP (dimin.fréq)
- 15 Csg fixe (sélection directe)
- 16 Csg fixe (sél. direct + MARCHE)
- 17 Csg fixe (sél. binaire+MARCHE)
- 21 Local/distant
- 25 Cmd Frein CC libérée
- 29 Coupure de l'extérieur
- 33 Bloquer csg additionnelle fréq.
- 99 Libérer paramétrage FCOM

Détails:

Voir P0701 (fonction de l'entrée TOR 1).

P0704	Fonction de l'entrée TOR 4				Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 0		
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 99		

Sélectionne la fonction de l'entrée TOR 4 (via l'entrée analogique).

Réglages possible:

- 0 Entrée TOR non libérée
- 1 MARCHE/ARRET1
- 2 MARCHE inversion /ARRET1
- 3 ARRET2 - arrêt en roue libre
- 4 ARRET3 - descente rapide
- 9 Acquiescement des défauts
- 10 MARCHE PAR A-COUPS, à droite
- 11 MARCHE PAR A-COUPS, à gauche
- 12 Inversion
- 13 Incrément. MOP (augm.fréq)
- 14 Décrément. MOP (dimin.fréq)
- 21 Local/distant
- 25 Cmd Frein CC libérée
- 29 Coupure de l'extérieur
- 33 Bloquer csg additionnelle fréq.
- 99 Libérer paramétrage FCOM

Détails:

Voir P0701 (fonction de l'entrée TOR 1).

P0719[2]	Sélection de csg de cmd & fréq.				Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 0		
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 67		

Commutateur central de sélection de la source des ordres de commande pour le variateur.

Commute la source des ordres et des consignes entre les paramètres FCOM librement programmables et les profils d'ordres / de consignes fixes. Les sources d'ordres et de consignes peuvent être changées indépendamment les unes des autres.

La source de l'ordre est sélectionnée avec le chiffre des dizaines, la source de la consigne avec le chiffre des unités.

Les deux indices de ce paramètre sont utilisés pour la commutation locale / à distance. Le signal local / à distance fait la commutation entre ces deux réglages.

Le réglage par défaut est 0 pour le premier indice (c.à.d. le paramétrage normal est activé). Le second indice sert à la commande via FCOM (c.à.d. l'activation du signal local / à distance entraîne la commutation sur BOP).

Réglages possible:

0	Cmd=param FCOM	Csg=param FCOM
1	Cmd=param FCOM	Csg=param MOP
2	Cmd=param FCOM	Csg=param analog
3	Cmd=param FCOM	Csg=Fréq. fixe
4	Cmd=param FCOM	Csg=USS sur BOP
5	Cmd=param FCOM	Csg=USS sur COM
6	Cmd=param FCOM	Csg=CB sur COM
7	Cmd=param FCOM	Csg=para analog2
10	Cmd=BOP	Csg=param. FCOM
11	Cmd=BOP	Csg=csg MOP
12	Cmd=BOP	Csg=csganalog.
13	Cmd=BOP	Csg=Fréq. fixe
15	Cmd=BOP	Csg=USS sur COM
16	Cmd=BOP	Csg=CB sur COM
17	Cmd=BOP	Csg=para analog2
40	Cmd=USS sur BOP	Csg=param FCOM
41	Cmd=USS sur BOP	Csg=csg MOP
42	Cmd=USS sur BOP	Csg=csg analog
43	Cmd=USS sur BOP	Csg=Fréq. fixe
44	Cmd=USS sur BOP	Csg=USS sur BOP
45	Cmd=USS sur BOP	Csg=USS sur COM
46	Cmd=USS sur BOP	Csg=CB sur COM
47	Cmd=USS sur BOP	Csg=para analog2
50	Cmd=USS sur COM	Csg=param FCOM
51	Cmd=USS sur COM	Csg=csg MOP
52	Cmd=USS sur COM	Csg=csg analog
53	Cmd=USS sur COM	Csg=Fréq. fixe
54	Cmd=USS sur COM	Csg=USS sur BOP
55	Cmd=USS sur COM	Csg=USS sur COM
57	Cmd=USS sur COM	Csg=para analog2
60	Cmd=CB sur COM	Csg=param FCOM
61	Cmd=CB sur COM	Csg=csg MOP
62	Cmd=CB sur COM	Csg=csg analog
63	Cmd=CB sur COM	Csg=Fréq. fixe
64	Cmd=CB sur COM	Csg=USS sur BOP
66	Cmd=CB sur COM	Csg=CB sur COM
67	Cmd=CB sur COM	Csg=para analog2

Index:

P0719[0] : 1ère src de commande (distante)
P0719[1] : 2e src de commande (locale)

Note:

Le paramètre P0719 permet de sélectionner les sources de commandes ou de consignes sans que les connexions BICO soient modifiées (contrairement à P0700 / P1000). Il est cependant impossible de modifier le tableau complet des connexions (voir P0700 ou P1000). En fonction de sa valeur, P0719 ne provoque que l'écrasement interne des paramètres BICO mentionnés dans le tableau suivant, c.-à-d. que ces paramètres BICO sont inactifs.

Source de commande

	P0719 =				
	0 ... 9	10 ... 19	40 ... 49	50 ... 59	60 ... 69
P0840	X	-	-	-	-
P0844	X	-	-	-	-
P0848	X	X	-	-	-
P0852	X	X	-	-	-
P1035	X	-	-	-	-
P1036	X	X	-	-	-
P1055	X	-	-	-	-
P1056	X	X	-	-	-
P1113	X	-	-	-	-
P1140	X	X	-	-	-
P1141	X	X	-	-	-
P1142	X	X	-	-	-
P1143	X	X	-	-	-

Source de consigne

	P0719 =	
	0, 10, 20, 40, 50, 60	toutes les autres valeurs
P1070	X	-

X = Paramètre FCOM actif
 - = Paramètre FCOM inactif

Les connexions FCOM réalisées auparavant sont inchangées.

r0720	Nombre d'entrées TOR Type données: U16 Unité: - Groupe P: COMMANDS	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
--------------	--	------------------------------	--------------------

Affiche le nombre d'entrées TOR.

r0722	CO/BO: val. des entrées binaires Type données: U16 Unité: - Groupe P: COMMANDS	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 2
--------------	--	------------------------------	--------------------

Affiche l'état des entrées TOR.

Champs bits:

Bit00	Entrée TOR 1	0	ARRET	1	MARCHE
Bit01	Entrée TOR 2	0	ARRET	1	MARCHE
Bit02	Entrée TOR 3	0	ARRET	1	MARCHE
Bit03	Entrée TOR 4 (via CAN)	0	ARRET	1	MARCHE

Note:

Lorsque le signal est actif, le segment est éclairé.

P0724	Temporis. anti-rebond pour en EtatMES: CT Type données: U16 Unité: - Groupe P: COMMANDS Actif: immédiat Mes rapide: Non	Min: 0 Usine: 3 Max: 3	Niveau 3
--------------	--	------------------------------	--------------------

Définit la temporisation anti-rebond (temps de filtrage) utilisée pour les entrées TOR.

Réglages possible:

0	Pas de temporisation anti-rebond
1	Temporisation anti-rebond 2,5 ms
2	Temporisation anti-rebond 8,2 ms
3	Temporisation anti-rebond 12,3 ms

P0725	Entrées TOR PNP / NPN	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CT Type données: U16 Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: COMMANDS Actif: immédiat Mes rapide: Non	Max: 1	

Fait la commutation entre actif à l'état haut (PNP) et actif à l'état bas (NPN). Valable simultanément pour toutes les entrées TOR.

Dans le cas de l'utilisation d'une alimentation interne :

Réglages possible:

- 0 Mode NPN ==> actif à l'état bas
- 1 Mode PNP ==> actif à l'état haut

Valeur:

NPN : les bornes 5/6/7 doivent être reliées via la borne 9 (0 V). PNP : les bornes 5/6/7 doivent être reliées via la borne 8 (24 V).

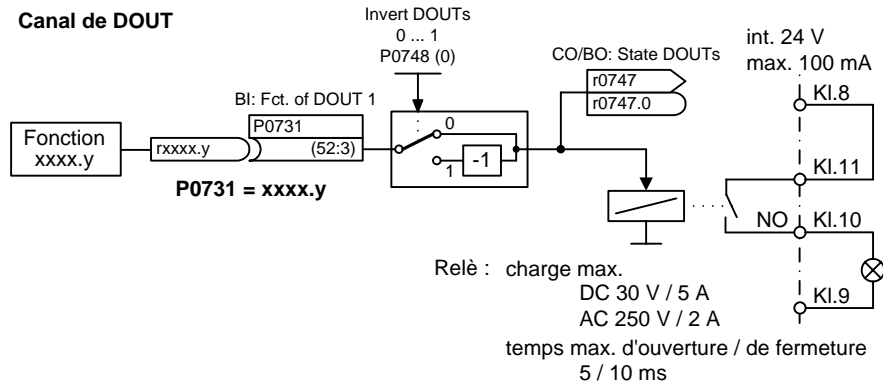
3.7 Sorties TOR

r0730	Nombre des sorties TOR	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: COMMANDS	Max: -	

Affiche le nombre de sorties TOR (relais).

P0731	BI: Fonction de la sortie TOR 1	Min: 0:0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 52:3
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de la sortie TOR 1.



Réglages fréquent:

52.0	Prêt à l'enclenchement	0	fermé
52.1	Prêt à fonctionnement	0	fermé
52.2	Fonctionnement	0	fermé
52.3	Présence défaut variateur	0	fermé
52.4	ARRET2 actif	1	fermé
52.5	ARRET3 actif	1	fermé
52.6	Inhibition de mise sous tension	0	fermé
52.7	Alarme activé	0	fermé
52.8	Ecart consigne / mesure	1	fermé
52.9	Commande PZD (Process Data Control)	0	fermé
52.A	Fréquence maximale atteinte	0	fermé
52.B	Alarme : limite courant moteur	1	fermé
52.C	Frein de maintien moteur (MHB) actif	0	fermé
52.D	Surcharge du moteur	1	fermé
52.E	Marche du moteur vers la droite	0	fermé
52.F	Surcharge du variateur	1	fermé
53.0	Frein CC actif	0	fermé
53.1	Fréquence actuelle f_act > P2167 (f_off)	0	fermé
53.2	Fréquence actuelle f_act <= P1080 (f_min)	0	fermé
53.3	Courant act. r0027 > P2170	0	fermé
53.4	Fréquence actuelle f_act > P2155 (f_1)	0	fermé
53.5	Fréquence actuelle f_act <= P2155 (f_1)	0	fermé
53.6	Fréquence actuelle f_act >= consigne	0	fermé
53.7	Vcc act. r0026 < P2172	0	fermé
53.8	Vcc act. r0026 > P2172	0	fermé
53.A	Sortie PID r2294 == P2292 (PID_min)	0	fermé
53.B	Sortie PID r2294 == P2291 (PID_max)	0	fermé

Détails:

Fonctions de signalisation ==> voir paramètres r0052, r0053
 Frein de maintien du moteur ==> voir paramètre P1215
 Frein CC ==> voir paramètres P1232, P1233

r0747	CO/BO: états des sorties TOR	Min: -	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Affiche l'état des sorties TOR (y compris l'inversion des sorties TOR via P0748).

Champs bits:

Bit00 Sortie TOR 1 activée 0 NON 1 OUI

Conditions:

Bit 0 = 0 :
Relais désactivé / contacts ouverts

Bit 0 = 1 :
Relais actif / contacts fermés

P0748	Inversion des sorties TOR	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit l'état activé et désactivé d'un relais pour une fonction donnée.

Champs bits:

Bit00 Inversion sortie TOR 1 0 NON 1 OUI

3.8 Entrées analogiques

r0750	Nombre de CAN	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: TERMINAL			Usine: - Max: -	

Affiche le nombre d'entrées analogiques disponibles.

r0751	CO/BO: mot d'état de CAN	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: TERMINAL			Usine: - Max: -	

Affiche l'état des entrées analogiques.

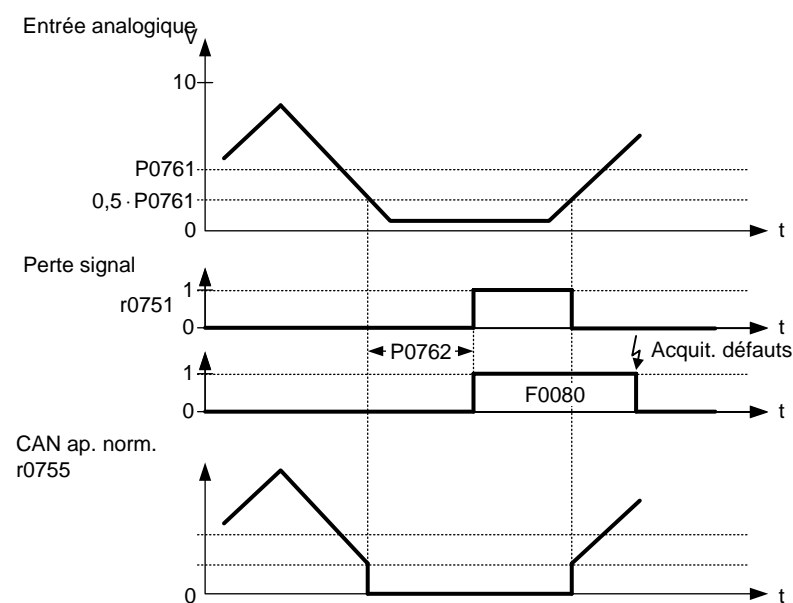
Champs bits:

Bit00 Signal perdu sur CAN 1 0 NON 1 OUI

Conditions:

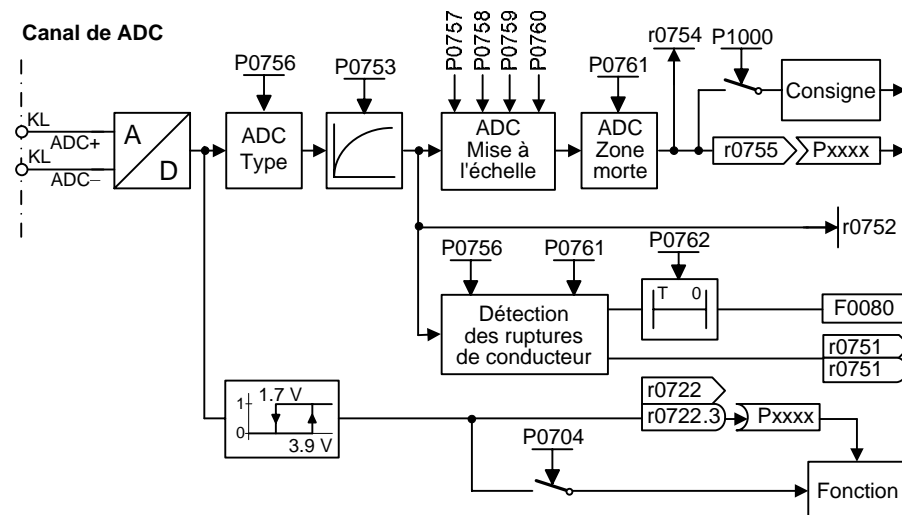
Les conditions suivantes s'appliquent à la détection des ruptures de conducteur :

- la surveillance doit être activée à l'aide de P0756
- largeur de la zone morte du ADC P0761 > 0
- une rupture de conducteur / perte de signal F0080 est détectée si la grandeur d'entrée du CAN est inférieure à $0.5 \cdot P0761$.



r0752	Entrée de CAN [V] ou [mA]	Type données: Float	Unité: -	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: TERMINAL			Usine: - Max: -	

Affiche en V la valeur lissée de l'entrée analogique en amont du bloc de données.



P0753	CAN à temps de lissage	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 3
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la constante de temps de filtrage (filtre PT1) en [ms] pour l'entrée analogique.

Note:

Augmenter ce temps (lissé) réduit l'instabilité, mais ralentit aussi la réponse à la sortie analogique.

P0753 = 0 : pas de filtre

r0754	Valeur CAN ap. normalisation [%]	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: TERMINAL	Unité: %		Max: -

Affiche la valeur lissée de l'entrée analogique en [%] après le bloc de normalisation.

Conditions:

P0757 à P0760 définissent la plage (normalisation CAN)

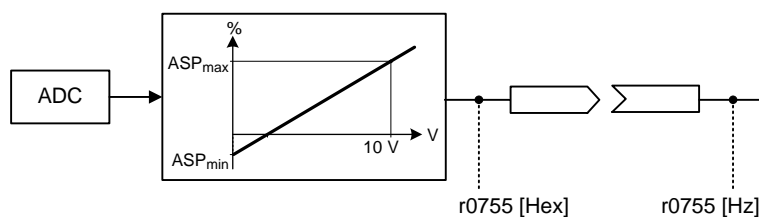
r0755	CO: CAN ap. norm. [4000h]	Min: -	Niveau 2	
		Type données: I16		Usine: -
	Groupe P: TERMINAL	Unité: -		Max: -

Affiche la valeur de l'entrée analogique normalisée à l'aide des consignes analogiques ASPmin et ASPmax.

La consigne analogique (ASP) du bloc de normalisation analogique peut varier entre la consigne analogique minimale (ASPmin) et la consigne analogique maximale (ASPmax) ; voir sous P0757 (normalisation CAN).

La valeur la plus élevée de ASPmin ou de ASPmax en valeur absolue définit la normalisation de 16384.

Si le paramètre r0755 est combiné à une grandeur interne (par exemple à la valeur de consigne de la fréquence), une mise à l'échelle est exécutée au sein de MM4. Ce faisant, la valeur de fréquence résulte de l'équation suivante :



$$r0755 \text{ [Hz]} = \frac{r0755 \text{ [Hex]}}{4000 \text{ [Hex]}} \cdot P2000 \cdot \frac{\max(|ASP_{max}|, |ASP_{min}|)}{100\%}$$

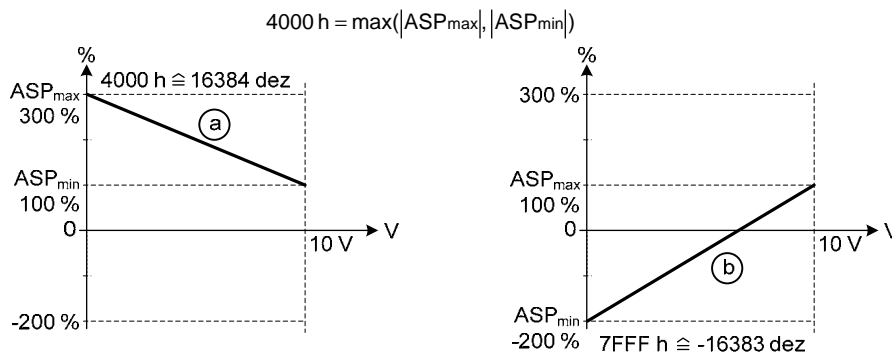
Exemple:

Cas a):

- ASPmin = 300 %, ASPmax = 100 %, 16384 représente alors 300 %.
- Ce paramètre varie de 5461 à 16384.

Cas b):

- ASPmin = -200 %, ASPmax = 100 %, 16384 représente alors 200 %.
- Ce paramètre varie de -16384 à +8192.



Note:

- Cette valeur est utilisée comme valeur d'entrée pour les connecteurs analogiques FCOM.
- ASPmax représente la consigne analogique la plus élevée (pouvant être égale à 10 V).
- ASPmin représente la consigne analogique la plus basse (pouvant être égale à 0 V).

Détails:

Voir les paramètres P0757 à P0760 (normalisation CAN)

P0756	Type de CAN			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 1	

Définit le type de l'entrée analogique et active la surveillance de l'entrée analogique.

Réglages possible:

- 0 Ent. tens. unip. (0 à +10 V)
- 1 Ent. tens. unip. surveillée

Remarque:

Lorsque la surveillance est activée et qu'une zone morte est définie (P0761), un défaut en service est généré (F0080) si la tension de l'entrée analogique chute au dessous de 50 % de la tension de la zone morte.

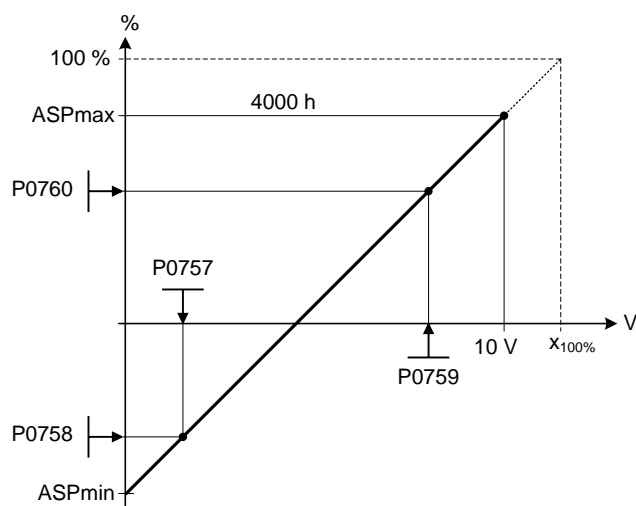
Détails:

Voir les paramètres P0757 à P0760 (normalisation CAN)

P0757	Val. x1 de normalisation CAN [V]			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: V	Usine: 0	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 10	

Les paramètres P0757 - P0760 servent à configurer la normalisation de l'entrée comme représenté ci-après.

P0761 = 0



Où :

- Les consignes analogiques représentent un [%] de la fréquence normalisée sous P2000.
- Les consignes analogiques peuvent être supérieures à 100 %.
- ASPmax représente la consigne analogique la plus élevée (pouvant être égale à 10 V).
- ASPmin représente la consigne analogique la plus basse (pouvant être égale à 0 V).
- Les valeurs par défaut produisent une normalisation de 0 V = 0 % et 10 V = 100 %.

Note:

La caractéristique CAN est décrite par 4 coordonnées au moyen de l'équation 2 points:

$$\frac{y - P0758}{x - P0757} = \frac{P0760 - P0758}{P0759 - P0757}$$

Pour le calcul de valeurs, l'équation linéaire comprenant la pente et l'offset est plus avantageuse:

$$y = m \cdot x + y_0$$

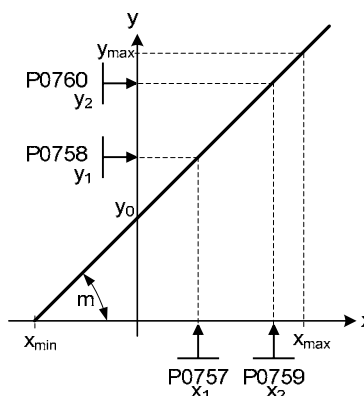
La transformation entre ces deux formes est assurée par les équations suivantes:

$$m = \frac{P0760 - P0758}{P0759 - P0757} \quad y_0 = \frac{P0758 \cdot P0759 - P0757 \cdot P0760}{P0759 - P0757}$$

Les points de référence de la caractéristique y_{max} et x_{min} peuvent être déterminés avec les équations suivantes:

$$x_{min} = \frac{P0760 \cdot P0757 - P0758 \cdot P0759}{P0760 - P0758}$$

$$y_{max} = (x_{max} - x_{min}) \cdot \frac{P0760 - P0758}{P0759 - P0757}$$



Remarque:

La valeur x_2 de l'échelle CAN P0759 doit être plus élevée que la valeur x_1 de l'échelle CAN P0757.

P0758	Val. y1 de normalisation CAN	Min: -99999.9	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 0.0
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Max: 99999.9

Fixe la valeur de Y1 en [%] comme décrit sous P0757 (normalisation CAN).

Conditions:

Influence P2000 à P2003 (fréquence de référence, tension, courant et couple) selon la consigne à générer.

P0759	Valeur x2 de la normal. CAN [V]	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 10
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Max: 10

Fixe la valeur de Y2 en [%] comme décrit sous P0757 (normalisation CAN).

Remarque:

La valeur x_2 de la normalisation CAN P0759 doit être supérieure à la valeur x_1 de la normalisation CAN P0757.

P0760	Val. y2 de normalisation CAN	Min: -99999.9	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 100.0
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Max: 99999.9

Fixe la valeur de Y2 en [%] comme décrit sous P0757 (normalisation CAN).

Conditions:

Influence P2000 à P2003 (fréquence de référence, tension, courant et couple) selon la consigne à générer.

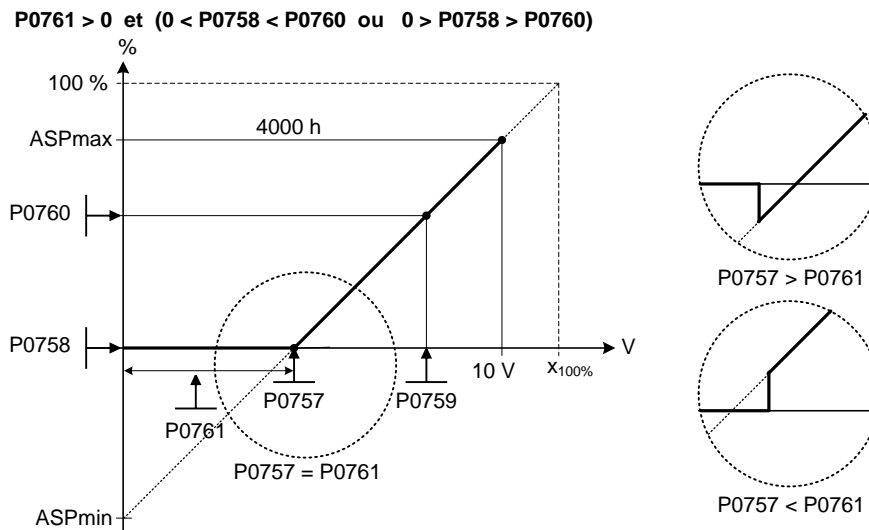
P0761	Largeur d'hystérésis CAN [V]	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 0
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Max: 10

Définit la largeur de la zone morte sur l'entrée analogique. Les diagrammes suivants en font l'illustration

Exemple:

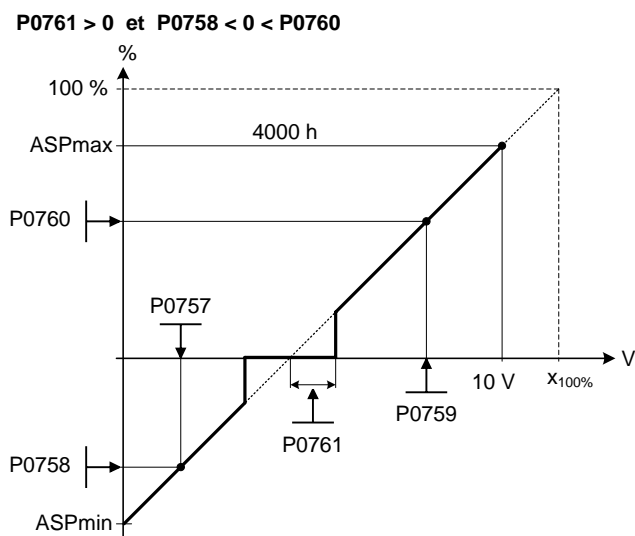
L'exemple ci-dessus produit une entrée analogique de 2 à 10 V, 0 à 50 Hz (Valeur CAN 2 à 10 V, 0 à 50 Hz):

- P2000 = 50 Hz
- P0759 = 8 V P0760 = 75 %
- P0757 = 2 V P0758 = 0 %
- P0761 = 2 V
- P0756 = 0 or 1



L'exemple ci-dessus produit une entrée analogique de 0 à 10 V (-50 à +50 Hz) avec un zéro centré et un "point d'appui" de 0.2 V de large (Valeur CAN 0 à 10 V, -50 à +50 Hz):

- P2000 = 50 Hz
- P0759 = 8 V P0760 = 75 %
- P0757 = 2 V P0758 = -75 %
- P0761 = 0.1 V (0.1 V de part et d'autre du centre)
- P0756 = 0 or 1



Note:

P0761[x] = 0 : pas de zone morte activée.

La zone morte s'étend de 0 V à la valeur de P0761, si les deux valeurs de P0758 et P0760 (coordonnées y de la normalisation CAN) ont respectivement le même signe, négatif ou positif. Si les signes de P0758 et P0760 divergent, la zone morte est activée dans les deux directions à partir du point d'intersection (axe x avec la courbe de normalisation CAN).

La fréquence minimale (P1080) devrait être égale à zéro dans le cas d'un réglage avec zéro centré. Il n'y a pas d'hystérésis aux extrémités de la zone morte.

P0762	Temporisation pour perte l'act			Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Unité: ms	Usine: 10	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 10000	

Définit la temporisation entre la perte de la consigne analogique et la signalisation du défaut F0080.

Note:

Les utilisateurs experts peuvent choisir la réaction au défaut F0080 (ARRET2 par défaut).

3.9 Sorties analogiques

r0770	Nombre de CNA	Type données: U16	Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
--------------	----------------------	-------------------	----------	------------------------------	--------------------

Groupe P: TERMINAL

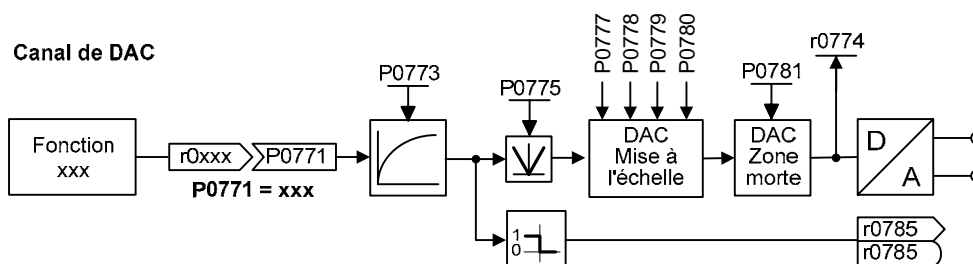
Affiche le nombre de sorties analogiques disponibles.

P0771	CI: CNA	Type données: U32	Unité: -	Min: 0:0 Usine: 21:0 Max: 4000:0	Niveau 2
--------------	----------------	-------------------	----------	--	--------------------

Définit la fonction de la sortie analogique à 0 - 20 mA.

Réglages fréquent:

- 21 CO: Fréquence mesurée (normalisée selon P2000)
- 24 CO: Fréquence de sortie mesurée (normalisée selon P2000)
- 25 CO: Tension de sortie mesurée (normalisée selon P2001)
- 26 CO: Tension circ. interm. filtré (normalisée selon P2001)
- 27 CO: Courant de sortie mesuré (normalisée selon P2002)



P0773	CNA à temps de lissage	Type données: U16	Unité: ms	Min: 0 Usine: 2 Max: 1000	Niveau 2
--------------	-------------------------------	-------------------	-----------	---------------------------------	--------------------

Définit le temps de lissage [ms] pour les signaux à la sortie analogique. Ce paramètre indique le lissage des signaux du CNA avec un filtre PT1.

Conditions:

P0773 = 0 : désactivation du filtre.

r0774	Val. CNA [mA]	Type données: Float	Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 2
--------------	----------------------	---------------------	----------	------------------------------	--------------------

Groupe P: TERMINAL

Affiche la valeur de la sortie analogique en [mA] après filtrage et normalisation.

P0775	Admettre valeur absolue	Type données: U16	Unité: -	Min: 0 Usine: 0 Max: 1	Niveau 2
--------------	--------------------------------	-------------------	----------	------------------------------	--------------------

Ce paramètre permet de décider si la valeur absolue est utilisée pour la sortie analogique. Si le paramètre est à 1, c'est la valeur absolue qui est émise sur la sortie analogique. Si la valeur était initialement négative, le bit correspondant est mis à 1 dans r0785, dans le cas contraire il reste à 0.

Réglages possible:

- 0 ARRET
- 1 MARCHE

P0776	Type de CNA	Type données: U16	Unité: -	Min: 0 Usine: 0 Max: 0	Niveau 2
--------------	--------------------	-------------------	----------	------------------------------	--------------------

Définit le type de sortie analogique.

Réglages possible:

- 0 Sortie courant

Note:

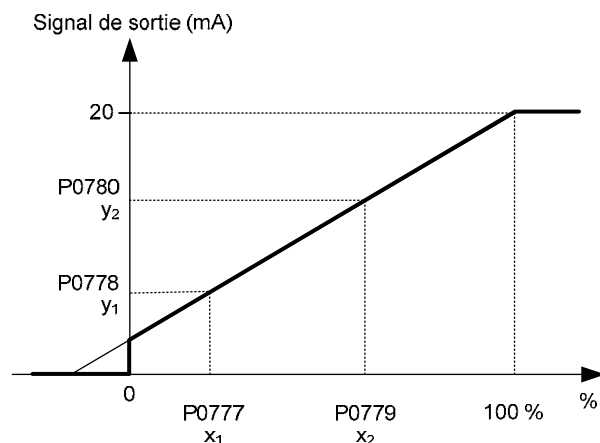
La sortie analogique est conçue comme sortie de courant avec une plage de 0...20 mA.

Pour une sortie de tension avec une plage de 0...10 V, un connecteur externe de 500 Ohms doit être connecté aux terminaux (12/13).

P0777	Val. x1 de normalisation CNA	Min: -99999.0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 0.0		
		Max: 99999.0		

Définit en [%] la caractéristique de sortie x1. Le bloc de normalisation est responsable de l'adaptation de la valeur de sortie définie dans P0771 (entrée connecteur CNA).

Les paramètres du bloc de normalisation CNA (P0777 ... P0781) sont utilisés de la manière suivante :



Où : Les points P1 (x₁, y₁) et P2 (x₂, y₂) peuvent être choisis librement.

Exemple:

Les valeurs par défaut du bloc de normalisation produisent une normalisation de

P1 : 0.0 % = 0 mA

P2 : 100.0 % = 20 mA

Conditions:

Influence P2000 à P2003 (fréquence de référence, tension, courant et couple) selon la consigne à générer.

Note:

La caractéristique CNA est décrite par 4 coordonnées au moyen de l'équation 2 points:

$$\frac{y - P0778}{x - P0777} = \frac{P0780 - P0778}{P0779 - P0777}$$

Pour le calcul de valeurs, l'équation linéaire comprenant la pente et l'offset est plus avantageuse:

$$y = m \cdot x + y_0$$

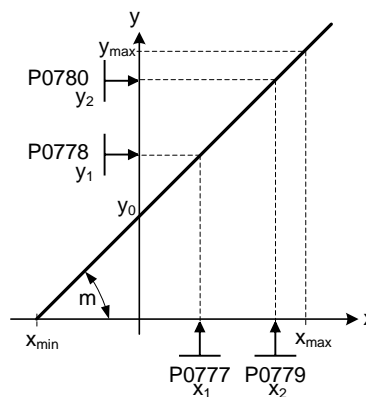
La transformation entre ces deux formes est assurée par les équations suivantes:

$$m = \frac{P0780 - P0778}{P0779 - P0777} \quad y_0 = \frac{P0778 \cdot P0779 - P0777 \cdot P0780}{P0779 - P0777} \leq |200\%|$$

Les points de référence de la caractéristique y_{max} et x_{min} peuvent être déterminés avec les équations suivantes:

$$x_{\min} = \frac{P0780 \cdot P0777 - P0778 \cdot P0779}{P0780 - P0778}$$

$$y_{\max} = (x_{\max} - x_{\min}) \cdot \frac{P0780 - P0778}{P0779 - P0777}$$



P0778	Val. y1 de normalisation CNA			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 20	

Définit la valeur y1 de la caractéristique de sortie

P0779	Val. x2 de normalisation CNA			Min: -99999.0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 100.0	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 99999.0	

Définit la valeur x2 de la caractéristique de sortie en [%].

Conditions:

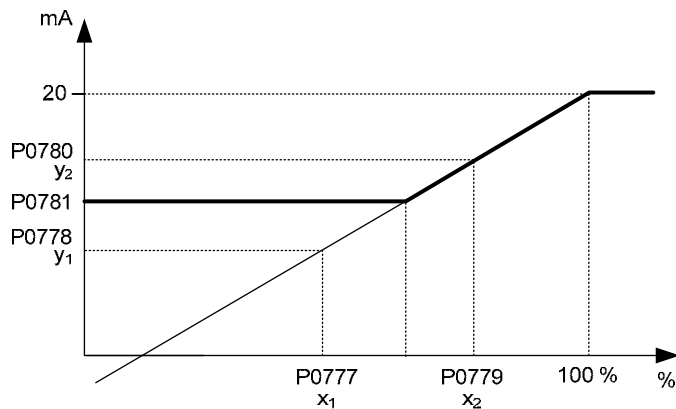
Influence P2000 à P2003 (fréquence de référence, tension, courant et couple) selon la consigne à générer.

P0780	Val. y2 de normalisation CNA			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: -	Usine: 20	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 20	

Définit la valeur y2 de la caractéristique de sortie

P0781	Largeur d'hystérésis CNA			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: TERMINAL	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 20	

Définit en [mA] la largeur d'une zone morte pour la sortie analogique.



r0785	CO/BO: Etat sortie analogique			Min: -	Niveau 2
	Type données: U16		Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: TERMINAL			Max: -	

Affiche l'état de la sortie analogique. Bit 0 signale que la valeur de la sortie analogique 1 est négative.

Champs bits:

Bit00 Sortie analogique 1 négative 0 NON 1 OUI

3.10 Paramètres de commande FCOM

P0800	BI: Télécharg. jeu de para 0	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

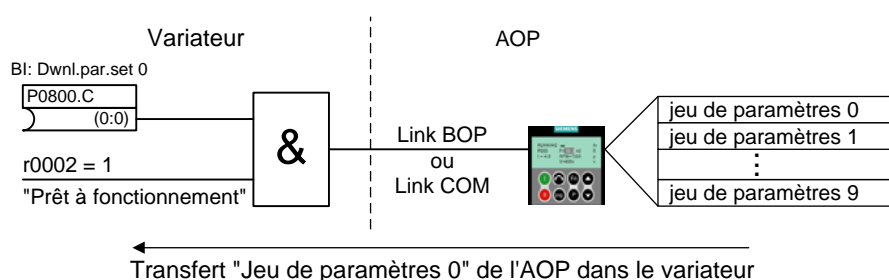
Définit la source de l'ordre pour le lancement du chargement du jeu de paramètres 0 à partir du AOP raccordé.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

Conditions:

1. Le jeu de paramètres 0 ne peut être chargé qu'en liaison avec un AOP
2. Etablissement de la communication entre variateur et AOP
3. Le variateur doit être sélectionné par l'AOP lorsque l'AOP est branché sur le Link COM (RS485)
4. Sélection de l'état du variateur "Prêt au fonctionnement" (r0002 = 1)
5. Signal de P0800:
 - 0 = ne pas charger.
 - 1 = lancer le chargement du jeu de paramètres 0 depuis l'AOP.



P0801	BI: Télécharg. jeu de para 1	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit les sources de l'ordre pour le lancement du chargement du jeu de paramètres 1 à partir du AOP raccordé.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

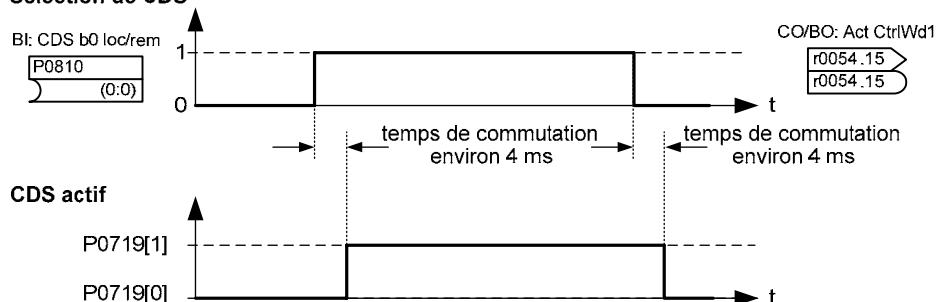
Note:

Voir P0800

P0810	BI: CDS bit 0 (local / distant)	Min: 0:0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Sélectionne la source de l'ordre dans laquelle devra être lu le bit 0 pour la sélection d'une structure de données de commande (CDS).

Sélection de CDS



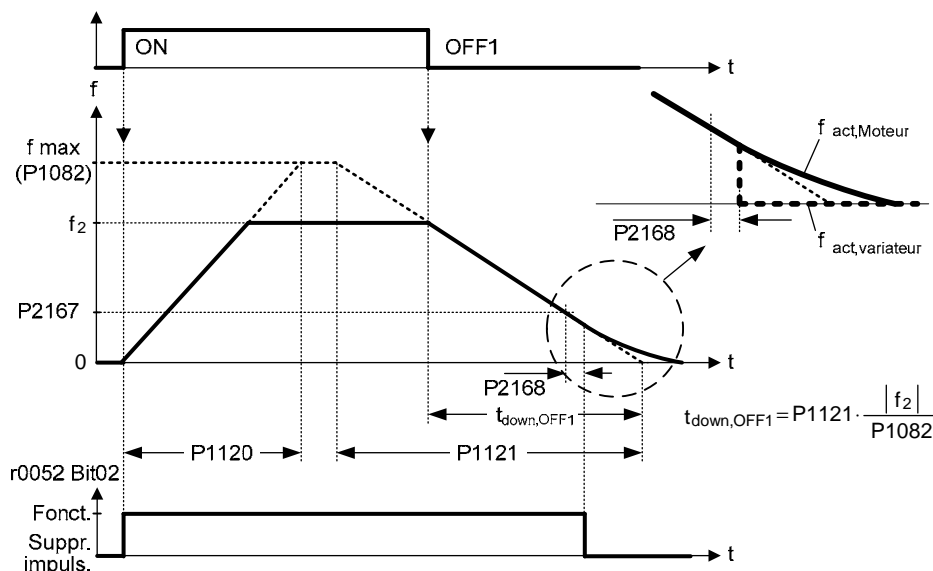
Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

P0840	BI: MARCHE /ARRET1	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 722:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Permet de sélectionner la source de l'ordre MARCHE/ARRET1 via FCOM.

Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre, le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre. Le réglage par défaut (ARRET à droite) correspond à l'entrée TOR 1 (722.0). Une autre source est possible quand la fonction de l'entrée TOR 1 est modifiée (via P0701) avant que la valeur de P0840 ne le soit.



Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

Note:

- ARRET1 signifie décélération suivant la rampe jusqu'à 0 en utilisant P1121.
- ARRET1 est actif à l'état bas.
- La priorité des ordres ARRET par ordre décroissant est : ARRET2, ARRET3, ARRET1

P0842	BI: MARCHE/ARRET1 inversion	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Permet de sélectionner la source de l'ordre d'inversion MARCHE/ARRET1 via FCOM.

En présence d'une consigne de fréquence positive, le déplacement aura en général lieu dans le sens anti-horaire (fréquence négative). Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre et le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP

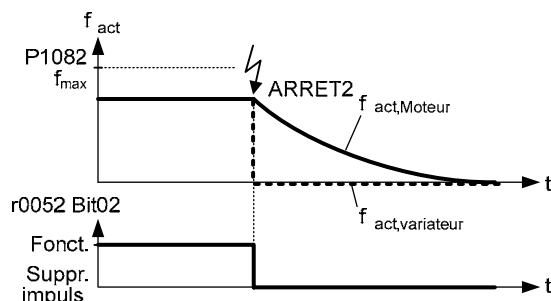
Détails:

Voir le paramètre P0840.

P0844	BI: 1. ARRET2			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 1:0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la première source de ARRET2.

Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre et le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre. Quand l'une des entrées TOR a été sélectionnée pour ARRET2, le variateur ne peut fonctionner que si l'entrée TOR est activée.



Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP
- 19.1 = ARRET2 : Arrêt électrique via BOP

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

Note:

- ARRET2 signifie la suppression immédiate des impulsions ; le moteur s'arrête par ralentissement naturel.
- ARRET2 est actif à l'état bas.
- La priorité des ordres ARRET par ordre décroissant est : ARRET2, ARRET3, ARRET1

P0845	BI: 2. ARRET2			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 19:1	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la seconde source de ARRET2.

Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre et le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre. Quand l'une des entrées TOR a été sélectionnée pour ARRET2, le variateur ne peut fonctionner que si l'entrée TOR est activée.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP

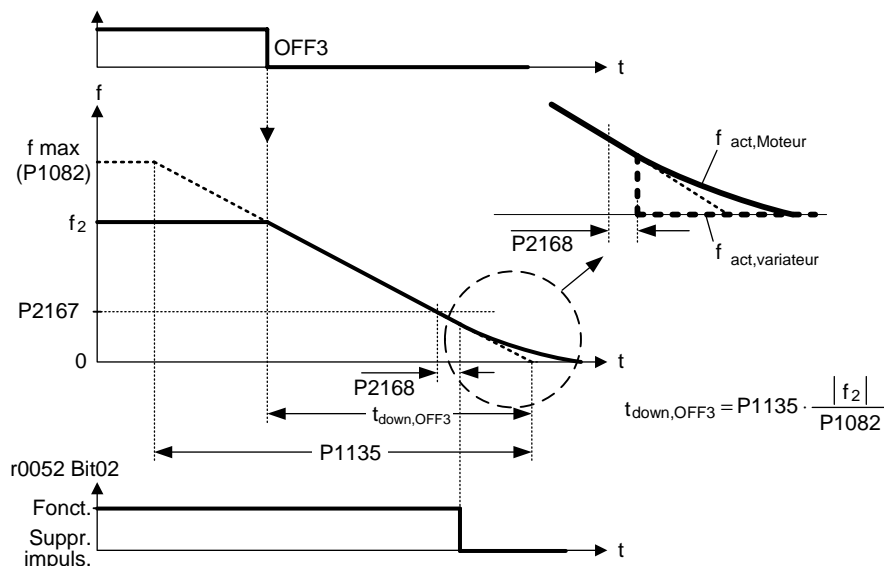
Détails:

Voir le paramètre P0844.

P0848	BI: 1. ARRET3			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 1:0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la première source de ARRET3.

Quand l'une des entrées TOR a été sélectionnée pour ARRET3, le variateur ne peut fonctionner que si l'entrée TOR est activée. Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre et le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre.



Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

Note:

- ARRET3 signifie un arrêt rapide suivant une rampe jusqu'à 0 Hz via P1135.
- ARRET3 est actif à l'état bas.
- La priorité des ordres ARRET est par ordre décroissant : ARRET2, ARRET3, ARRET1

P0849	BI: 2. ARRET3			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 1:0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la seconde source de ARRET3.

Les trois premiers chiffres décrivent le numéro du paramètre de la source de l'ordre et le dernier chiffre se rapporte au réglage binaire du paramètre. Quand l'une des entrées TOR a été sélectionnée pour ARRET3, le variateur ne peut fonctionner que si l'entrée TOR est activée.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.0 = MARCHE/ARRET1 via BOP

Conditions:

Contrairement à P0848 (première source de ARRET3), ce paramètre est toujours activé, indépendamment de P0719 (sélection de l'ordre et de la consigne de fréquence).

Détails:

Voir le paramètre P0848.

P0852	BI: découpage libéré			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 1:0	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la source du signal de libération / blocage des impulsions.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)

722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)

722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

3.11 Paramètres de communication

P0918	Adresse CB			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 3	
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 65535	

Définit l'adresse de la carte de communication (CB = communication board) ou l'adresse des autres modules optionnels.

Il existe deux possibilités pour définir l'adresse de bus :

- avec les interrupteurs DIP sur la carte PROFIBUS
- en entrant une valeur

Note:

Réglages possibles du PROFIBUS :

- 1 ... 125
- 0, 126, 127 sont interdits

Dans le cas de l'utilisation d'une carte PROFIBUS :

- Interrupteur DIP = 0 l'adresse définie dans P0918 (adresse CB) est valide
- Interrupteur DIP pas = 0 le réglage de l'interrupteur DIP est prioritaire ; la position de l'interrupteur DIP est indiquée par P0918.

P0927	Paramètre changeable via			Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 15	
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 15	

Indique l'interface qui peut être utilisée pour modifier les paramètres.

Ce paramètre fournit par exemple un moyen simple pour protéger le variateur contre des modifications de paramètres.

Remarque : le paramètre P0927 n'est pas protégé par un mot de passe.

Champs bits:

Bit00	PROFIBUS / CB	0	NON	1	OUI
Bit01	BOP	0	NON	1	OUI
Bit02	USS sur BOP	0	NON	1	OUI
Bit03	USS sur COM	0	NON	1	OUI

Exemple:

Bits 0, 1, 2 et 3 = 1:

Le pré-réglage permet de modifier les paramètres à travers les 4 interfaces. Pour ce réglage, le paramètre P0927 est représenté comme suit sur le BOP :

BOP:
P0927 

Bits 0, 1, 2 et 3 = 0:

Pour ce réglage, aucun paramètre à part P0003 et P0927 ne peut être modifié à travers cette interface. Le paramètre P0927 est alors représenté comme suit sur le BOP :

BOP:
P0927 

Détails:

L'affichage à sept segments est explicité sous "Introduction aux paramètres système MICROMASTER".

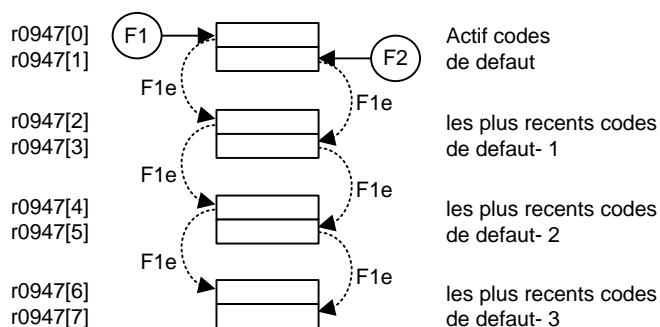
r0947[8]	CO: Dernier code de défaut	Min: -	Niveau 2
	Groupe P: ALARMS	Type données: U16 Unité: -	

Affiche l'historique des défauts selon le diagramme suivant :

Où :

- "F1" est le premier défaut actif (pas encore acquitté).
- "F2" est le second défaut actif (pas encore acquitté).
- "F1e" est l'exécution des acquittements des défauts F1 & F2.

La valeur qui figure dans les 2 indices est décalée vers le bas dans le couple d'indices qui suit et y est enregistrée. Les indices 0 & 1 contiennent les défauts actifs. Les indices 0 & 1 sont remis à 0 dès que les défauts sont acquittés.



Index:

- r0947[0] : Dernier décl. sur déf.--, déf 1
- r0947[1] : Dernier décl. sur déf.--, déf.2
- r0947[2] : Dernier décl. sur déf.--1, déf.3
- r0947[3] : Dernier décl. sur déf.--1, déf.4
- r0947[4] : Dernier décl. sur déf.--2, déf.5
- r0947[5] : Dernier décl. sur déf.--2, déf.6
- r0947[6] : Dernier décl. sur déf.--3, déf.7
- r0947[7] : Dernier décl. sur déf.--3, déf.8

Exemple:

Si le variateur est coupé pour cause de sous-tension et s'il reçoit ensuite un ordre externe de coupure avant l'acquittement du défaut de sous-tension, la situation sera la suivante :

- r0947[0] = 3 Sous-tension (F0003)
- r0947[1] = 85 Coupure externe (F0085)

A chaque fois qu'un défaut dans l'indice 0 est acquitté (F1e), un décalage se produit dans l'historique des défauts comme le montre le diagramme ci-dessus.

Conditions:

L'indice 1 est utilisé uniquement si le second défaut survient avant l'acquittement du premier défaut.

Détails:

Voir Alarmes et défauts.

r0948[12]	CO: Temps de défaut	Type données: U16	Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
Groupe P: ALARMS					

Horodatage précisant le moment où s'est produit le défaut.

Index:

r0948[0] : Dernière coupure --, Piston du temps
 r0948[1] : Dernière coupure --, Piston du temps
 r0948[2] : Dernière coupure --, Piston du temps
 r0948[3] : Dernière coupure -1, Piston du temps
 r0948[4] : Dernière coupure -1, Piston du temps
 r0948[5] : Dernière coupure -1, Piston du temps
 r0948[6] : Dernière coupure -2, Piston du temps
 r0948[7] : Dernière coupure -2, Piston du temps
 r0948[8] : Dernière coupure -2, Piston du temps
 r0948[9] : Dernière coupure -3, Piston du temps
 r0948[10] : Dernière coupure -3, Piston du temps
 r0948[11] : Dernière coupure -3, Piston du temps

Détails:

Le paramètre r2114 (compteur d'heures de fonctionnement) est une source possible d'horodatage. Lors de l'utilisation du compteur d'heures de fonctionnement, l'heure est inscrite de manière analogue à r2114 dans les deux premiers indices de la coupure sur défaut.

Horodatage avec utilisation de r2114 (Voir paramètre r2114):

r0948[0] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids fort
 r0948[1] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids faible
 r0948[2] : 0
 r0948[3] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids fort
 r0948[4] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids faible
 r0948[5] : 0
 r0948[6] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids fort
 r0948[7] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids faible
 r0948[8] : 0
 r0948[9] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids fort
 r0948[10] : Dernière coupure sur défaut--, heure système, secondes, mot de poids faible
 r0948[11] : 0

Le paramètre P2115 (horloge temps réel AOP) est une autre source possible d'horodatage. Lors de l'utilisation du compteur temps réel, on lit à la place du temps de fonctionnement système r2114[0] et r2114[1] la valeur de l'horloge temps réel P2115[0] à P2115[2].

Si le contenu du paramètre P2115 = 0, le système considère qu'il n'y a pas eu synchronisation avec l'heure en temps réel. Dans ce cas, en cas de défaut, ce sont les valeurs du paramètre r2114 qui sont transférés dans le paramètre P0948. Si le contenu du paramètre P2115 est différent de zéro, synchronisation avec l'heure en temps réel a eu lieu. Dans ce cas, en cas de défaut, ce sont les valeurs du paramètre P2115 qui sont transférés dans le paramètre P0948.

Horodatage avec utilisation de P2115 (Voir paramètre P2115 (horloge temps réel AOP)):

r0948[0] : Dernière coupure sur défaut--, heure du défaut secondes + minutes
 r0948[1] : Dernière coupure sur défaut--, heure du défaut heures + jours
 r0948[2] : Dernière coupure sur défaut--, heure du défaut mois + année
 r0948[3] : Dernière coupure sur défaut-1, heure du défaut secondes + minutes
 r0948[4] : Dernière coupure sur défaut-1, heure du défaut heures + jours
 r0948[5] : Dernière coupure sur défaut-1, heure du défaut mois + année
 r0948[6] : Dernière coupure sur défaut-2, heure du défaut secondes + minutes
 r0948[7] : Dernière coupure sur défaut-2, heure du défaut heures + jours
 r0948[8] : Dernière coupure sur défaut-2, heure du défaut mois + année
 r0948[9] : Dernière coupure sur défaut-3, heure du défaut secondes + minutes
 r0948[10] : Dernière coupure sur défaut-3, heure du défaut heures + jours
 r0948[11] : Dernière coupure sur défaut-3, heure du défaut mois + année

r0949[8]	CO: Valeur défaut	Type données: U16	Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
Groupe P: ALARMS					

Affiche à des fins de maintenance la valeur de défaut du défaut considéré. Si le défaut ne possède pas de valeur de défaut, r0949 est mis à 0. Les valeurs sont documentées dans la liste de défauts pour les défauts respectifs.

Index:

r0949[0] : Dernière coupure --, val. déf. 1
 r0949[1] : Dernière coupure --, val. déf. 2
 r0949[2] : Dernière coupure -1, val. déf. 3
 r0949[3] : Dernière coupure -1, val. déf. 4
 r0949[4] : Dernière coupure -2, val. déf. 5
 r0949[5] : Dernière coupure -2, val. déf. 6
 r0949[6] : Dernière coupure -3, val. déf. 7
 r0949[7] : Dernière coupure -3, val. déf. 8

P0952	Nbre total de défauts	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: ALARMS	Unité: - Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 8

Affiche le nombre de défauts enregistrés sous r0947 (dernière signalisation de défaut).

Conditions:

Le réglage 0 entraîne la réinitialisation de l'historique des défauts (la remise à 0 réinitialise aussi le paramètre r0948 - heure du défaut).

r0964[5]	Données version microprogramme	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: - Actif: -		Max: -

Version du firmware

Index:

r0964[0] : Société (Siemens = 42)
r0964[1] : Type de produit
r0964[2] : Version de microprogramme
r0964[3] : Date du microprogramme (année)
r0964[4] : Date microprogramme (jour/mois)

Exemple:

n°	valeur	signification
r0964[0]	42	SIEMENS
r0964[1]	1001	MICROMASTER 420
	1002	MICROMASTER 440
	1003	MICRO- / COMBIMASTER 411
	1004	MICROMASTER 410
	1005	réservé
	1006	MICROMASTER 440 PX
	1007	MICROMASTER 430
r0964[2]	105	microprogrammes V1.05
r0964[3]	2001	27.10.2001
r0964[4]	2710	

r0965	Profil Profibus	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: - Actif: -		Max: -

Identification du numéro de profil et de version de PROFIDrive.

r0967	Mot de commande 1	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: - Actif: -		Max: -

Affiche le mot de commande 1.

Champs bits:

Bit00	MARCHE/ARRET1	0	NON	1	OUI
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0	OUI	1	NON
Bit02	ARRET3 : Arrêt rapide	0	OUI	1	NON
Bit03	Impulsions libérées	0	NON	1	OUI
Bit04	Libération gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit05	Démarrage gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit06	Consigne libérée	0	NON	1	OUI
Bit07	Acquittement des défauts	0	NON	1	OUI
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0	NON	1	OUI
Bit09	MARCHE PAR A-COUPS, à gauche	0	NON	1	OUI
Bit10	Commande de l'API	0	NON	1	OUI
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0	NON	1	OUI
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit15	Local / distant	0	NON	1	OUI

r0968	Mot d'état 1	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			Usine: - Max: -	

Affiche le mot d'état actif du variateur (en format binaire), peut servir à déterminer les ordres qui sont activés.

Champs bits:

Bit00	Prêt à l'enclenchement	0	NON	1	OUI
Bit01	Prêt à fonctionnement	0	NON	1	OUI
Bit02	Fonctionnement	0	NON	1	OUI
Bit03	Défaut variateur en cours	0	NON	1	OUI
Bit04	ARRET2 activé	0	OUI	1	NON
Bit05	ARRET3 activé	0	OUI	1	NON
Bit06	Inhibition ON activée	0	NON	1	OUI
Bit07	Alarme activé	0	NON	1	OUI
Bit08	Ecart csg / mesure	0	OUI	1	NON
Bit09	Commande PZD	0	NON	1	OUI
Bit10	Fréquence maximale atteinte	0	NON	1	OUI
Bit11	Avertiss.:lim. courant mot.	0	OUI	1	NON
Bit12	Frein de maintien serré	0	NON	1	OUI
Bit13	Surcharge du moteur	0	OUI	1	NON
Bit14	Sens marche moteur:horaire	0	NON	1	OUI
Bit15	Surcharge du variateur	0	OUI	1	NON

P0970	Reset réglages usine	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	Niveau 1
	EtatMES: C	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Usine: 0 Max: 1	

P0970 = 1 ramène tous les paramètres à leur valeur par défaut.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Reset paramètre

Conditions:

- Commencer par régler P0010 = 30 (réglage usine)
- Arrêter l'entraînement (c.à.d. toutes les impulsions ont été bloquées) avant de réinitialiser les paramètres.

Note:

Les paramètres suivants conservent leur valeur et ne sont pas touchés par la demande de réinitialisation sur les réglages usine :

- P0014 mode de mémoire
- r0039 CO: compteur d'énergie [kWh]
- P0100 Europe / Amérique du Nord
- P0918 adresse CB
- P2010 vitesse de transmission USS
- P2011 adresse USS

P0971	Transfert données RAM à EEPROM	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CUT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Usine: 0 Max: 1	

S'il est à 1, il transfère les valeurs de la RAM dans l'EEPROM.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Démarrage du transfert

Note:

Toutes les valeurs figurant dans la RAM sont transférées dans l'EEPROM.

Dès que le transfert est achevé, les paramètres sont mis automatiquement à 0 (réglage par défaut).

Si le transfert des données de RAM en EEPROM est lancé par P0971, la mémoire de communication est réinitialisée au terme du transfert. De ce fait, la communication (par ex. USS) ne peut pas avoir lieu pendant la durée de la phase de réinitialisation. Ceci conduit aux réactions suivantes :

- l'automate (par ex. SIMATIC S7) se met en Stop
- Starter permet de s'affranchir de la coupure de la communication
- DriveMonitor affiche "NC" (not connected) ou "drive busy" dans la barre d'état.
- BOP affiche le texte "busy"

Au terme de la procédure de réinitialisation, la communication est automatiquement rétablie dans le cas des outils sur PC (par ex. Starter) ou du BOP.

3.12 Source de consigne

P1000	Sélection consigne de fréquence	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui
		Usine: 2		
		Max: 66		

Sélectionne la source de la consigne de fréquence. Dans le tableau des réglages possibles figurant ci-dessous, la consigne principale est sélectionnée à partir du chiffre le moins significatif (c.à.d. 0 à 6) et une consigne additionnelle à partir du chiffre les plus significatif (c.à.d. x0 à x6).

Réglages possible:

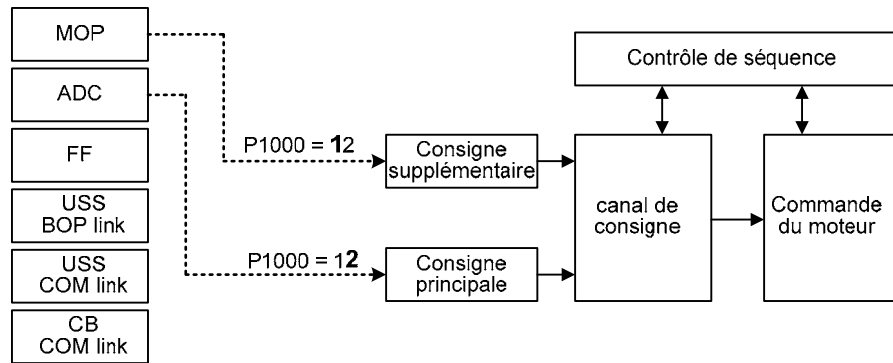
- 0 Pas de consigne principale
- 1 Consigne MOP
- 2 Consigne analogique
- 3 Fréquence fixe
- 4 USS sur BOP
- 5 USS sur COM
- 6 CB sur COM
- 10 Pas csg princ. + csg MOP
- 11 Csg MOP + csg MOP
- 12 Csg analogique + csg MOP
- 13 Fréquence fixe + csg MOP
- 14 USS sur BOP + csg MOP
- 15 USS sur COM + csg MOP
- 16 CB sur COM + csg MOP
- 20 Pas csg princ. + csg analog.
- 21 Csg MOP + csg analog.
- 22 Csg analogique + csg analog.
- 23 Fréquence fixe + csg analog.
- 24 USS sur BOP + csg analog.
- 25 USS sur COM + csg analog.
- 26 CB sur COM + csg analog.
- 30 Pas csg princ. + fréq. fixe
- 31 Csg MOP + fréq. fixe
- 32 Csg analog. + fréq. fixe
- 33 Fréquence fixe + fréq. fixe
- 34 USS sur BOP + fréq. fixe
- 35 USS sur COM + fréq. fixe
- 36 CB sur COM + fréq. fixe
- 40 Pas csg princ. + USS sur BOP
- 41 Csg MOP + USS sur BOP
- 42 Csg analog. + USS sur BOP
- 43 Fréquence fixe + USS sur BOP
- 44 USS sur BOP + USS sur BOP
- 45 USS sur COM + USS sur BOP
- 46 CB sur COM + USS sur BOP
- 50 Pas csg princ. + USS sur COM
- 51 Csg MOP + USS sur COM
- 52 Csg analog. + USS sur COM
- 53 Fréquence fixe + USS sur COM
- 54 USS sur BOP + USS sur COM
- 55 USS sur COM + USS sur COM
- 60 Pas csg princ. + CB sur COM
- 61 Csg MOP + CB sur COM
- 62 Csg analog. + CB sur COM
- 63 Fréquence fixe + CB sur COM
- 64 USS sur BOP + CB sur COM
- 66 CB sur COM + CB sur COM

Exemple:

Si le paramètre est réglé sur 12, la consigne principale (2) sera prise sur l'entrée analogique et la consigne additionnelle (1) sur le potentiomètre motorisé.

Exemple P1000 = 12 :

P1000 = 12 ⇒ P1075 = 1050	P1075 CI: Consigne supplémentaire
	r1050 CO: Fréq de sortie Pot.mot.
P1000 = 12 ⇒ P1070 = 755	P1070 CI: Consigne principale
	r0755 CO: CAN ap. norm. [4000h]

**Avertissement:**

Si le paramètre P1000 est modifié, tous les paramètres BICO du tableau suivant le sont aussi.

Note:

Les chiffres simples se rapportent à des consignes principales sans consignes additionnelles.

La modification de ce paramètre provoque la réinitialisation de tous les réglages pour l'élément sélectionné (retour aux valeurs par défaut).

		P1000 = xy							
		y = 0	y = 1	y = 2	y = 3	y = 4	y = 5	y = 6	
x = 0		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1	2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1071
		0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1076
x = 1		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1	2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1071
		1050.0	1050.0	1050.0	1050.0	1050.0	1050.0	1050.0	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1076
x = 2		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1	2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1071
		755.0	755.0	755.0	755.0	755.0	755.0	755.0	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1076
x = 3		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1	2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1071
		1024.0	1024.0	1024.0	1024.0	1024.0	1024.0	1024.0	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1076
x = 4		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1	2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1071
		2015.1	2015.1	2015.1	2015.1	2015.1	2015.1	2015.1	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	P1076
x = 5		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1	2018.1		P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0		P1071
		2018.1	2018.1	2018.1	2018.1	2018.1	2018.1		P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0		P1076
x = 6		0.0	1050.0	755.0	1024.0	2015.1		2050.1	P1070
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0		1.0	P1071
		2050.1	2050.1	2050.1	2050.1	2050.1		2050.1	P1075
		1.0	1.0	1.0	1.0	1.0		1.0	P1076

Exemple:

P1000 = 21 → P1070 = 1050.0
 P1071 = 1.0
 P1075 = 755.0
 P1076 = 1.0

3.13 Fréquences fixes

P1001	Fréquence fixe 1			Min: -650.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: Hz	Usine: 0.00	
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 650.00	

Définit la consigne de fréquence fixe 1.

Il existe 3 modes de sélection des fréquences fixes.

1. Sélection directe
 2. Sélection directe + ordre MARCHE
 3. Sélection codée binaire + ordre MARCHE
1. Sélection directe (P0701 - P0703 = 15):
 - Dans ce cas, 1 entrée TOR sélectionne 1 fréquence fixe.
 - Si plusieurs entrées sont actives simultanément, les fréquences sélectionnées sont cumulées.
 - Ex. : FF1 + FF2 + FF3.
 2. Sélection directe + ordre MARCHE (P0701 - P0703 = 16):
 - Ce mode de sélection combine les fréquences fixes à un ordre MARCHE.
 - Dans ce cas, 1 entrée TOR sélectionne 1 fréquence fixe.
 - Si plusieurs entrées sont actives simultanément, les fréquences sélectionnées sont cumulées.
 - Ex. : FF1 + FF2 + FF3.
 3. Sélection codée binaire + ordre MARCHE (P0701 - P0703 = 17):
 - Ce mode permet de sélectionner jusqu'à 7 fréquences fixes.
 - Les fréquences fixes sont sélectionnées selon le tableau ci-dessous :

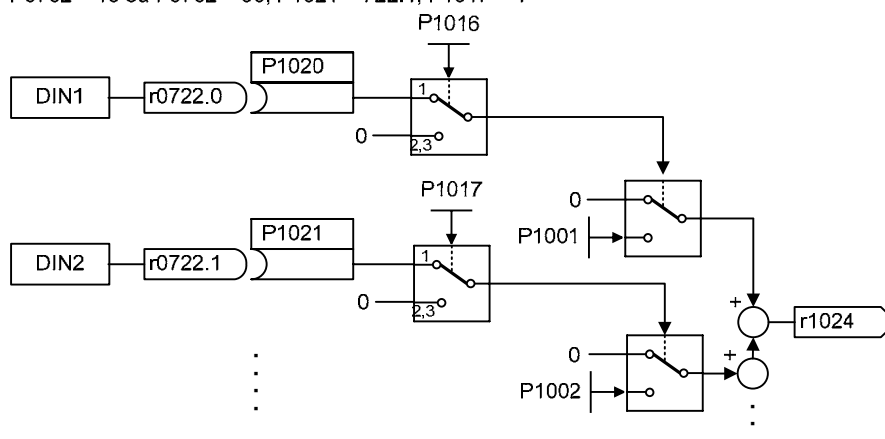
Exemple:

Sélection codée binaire :

		DIN3	DIN2	DIN1
0 Hz	FF0	0	0	0
P1001	FF1	0	0	1
P1002	FF2	0	1	0
P1003	FF3	0	1	1
P1004	FF4	1	0	0
P1005	FF5	1	0	1
P1006	FF6	1	1	0
P1007	FF7	1	1	1

Sélection directe de la fréquence fixe (FF) P1001 via TOR 1 :

P0701 = 15 ou P0701 = 99, P1020 = 722.0, P1016 = 1
 P0702 = 15 ou P0702 = 99, P1021 = 722.1, P1017 = 1



Conditions:

Sélectionne le mode sélection des fréquences fixes (à l'aide de P1000).

Un ordre MARCHE est nécessaire pour démarrer le variateur dans le cas d'une sélection directe (P0701 - P0703 = 15).

Note:

Les fréquences fixes peuvent être sélectionnées au moyen des entrées TOR, ainsi que combinées à un ordre de marche (ON).

P1002	Fréquence fixe 2 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 5.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 2.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1003	Fréquence fixe 3 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 10.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 3.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1004	Fréquence fixe 4 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 15.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 4.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1005	Fréquence fixe 5 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 20.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 5.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1006	Fréquence fixe 6 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 25.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 6.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1007	Fréquence fixe 7 EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Actif: immédiat	Unité: Hz Mes rapide: Non	Min: -650.00 Usine: 30.00 Max: 650.00	Niveau 2
	Définit la consigne de fréquence fixe 7.				
	Détails: Voir paramètre P1001 (fréquence fixe 1).				
P1016	Mode fréquence fixe - Bit 0 EtatMES: CT Groupe P: SETPOINT	Type données: U16 Actif: Après valid.	Unité: - Mes rapide: Non	Min: 1 Usine: 1 Max: 3	Niveau 3
	Les fréquences fixes peuvent être sélectionnées selon trois modes différents. Paramètre P1016 définit le mode de sélection, bit 0.				
	Réglages possible: 1 Sélection directe 2 Sél. directe+instruction marche 3 Sélection directe+inst. marche				
	Détails: Le tableau dans P1001 (fréquence fixe 1) décrit l'utilisation des fréquences fixes.				
P1017	Mode fréquence fixe - Bit 1 EtatMES: CT Groupe P: SETPOINT	Type données: U16 Actif: Après valid.	Unité: - Mes rapide: Non	Min: 1 Usine: 1 Max: 3	Niveau 3
	Les fréquences fixes peuvent être sélectionnées selon trois modes différents. Paramètre P1017 définit le mode de sélection, bit 1.				
	Réglages possible: 1 Sélection directe 2 Sél. directe+instruction marche 3 Sélection directe+inst. marche				
	Détails: Le tableau dans P1001 (fréquence fixe 1) décrit l'utilisation des fréquences fixes.				

P1018	Mode fréquence fixe - Bit 2	Min: 1	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 1
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 3

Les fréquences fixes peuvent être sélectionnées selon trois modes différents. Paramètre P1018 définit le mode de sélection, bit 2.

Réglages possible:

- 1 Sélection directe
- 2 Sél. directe+instruction marche
- 3 Sélection directe+inst. marche

Détails:

Le tableau dans P1001 (fréquence fixe 1) décrit l'utilisation des fréquences fixes.

P1020	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 0	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 4000:0

Définit l'origine de la sélection de la fréquence fixe.

Réglages fréquent:

- P1020 = 722.0 ==> Entrée TOR 1
P1021 = 722.1 ==> Entrée TOR 2
P1022 = 722.2 ==> Entrée TOR 3

Conditions:

Accessible uniquement si P0701 - P0703 = 99 (fonction des entrées TOR = FCOM)

P1021	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 1	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 4000:0

Définit l'origine de la sélection de la fréquence fixe.

Conditions:

Accessible uniquement si P0701 - P0703 = 99 (fonction des entrées TOR = FCOM)

Détails:

Voir P1020 (sélection de fréquence fixe, bit 0) pour les réglages les plus fréquents.

P1022	Bl: sélection fréq. fixe, Bit 2	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 4000:0

Définit l'origine de la sélection de la fréquence fixe.

Conditions:

Accessible uniquement si P0701 - P0703 = 99 (fonction des entrées TOR = FCOM)

Détails:

Voir P1020 (sélection de fréquence fixe, bit 0) pour les réglages les plus fréquents.

r1024	CO: fréquence fixe	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: SETPOINT	Unité: Hz		Max: -

Affiche la somme des fréquences fixes sélectionnées.

3.14 Potentiomètre motorisé (MOP)

P1031	Sauvegarde consigne MOP	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Sauvegarde la dernière consigne du potentiomètre motorisé (Pot. mot.) qui était active avant l'ordre ARRET ou avant la coupure de l'alimentation.

Réglages possible:

- 0 Csg MOP pas enregistrée
- 1 Csg MOP enregistrée P1040

Note:

Lorsque la prochaine ordre MARCHÉ sera donnée, la consigne du potentiomètre motorisé sera la valeur sauvegardée sous P1040 (consigne de Pot. mot.).

P1032	Inhib. consigne MOP négative	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 1
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Inhibe les consignes négatives à la sortie MOP r1050

Réglages possible:

- 0 Consignes MOP négatives admises
- 1 Consignes MOP négatives inhibées

Note:

Les fonctions d'inversion de marche (par ex. touche d'inversion du BOP pour P0700 = 1) ne sont pas influencées par le paramètre P1032. Une inversion du sens de rotation dans le canal de consigne peut être empêchée par le paramètre P1110.

P1035	BI: libérer MOP(cde incrème	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 19:13
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source d'où s'effectue la diminution de la consigne de fréquence du potentiomètre motorisé.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.D = Augmentation du Pot. mot. via BOP

P1036	BI: libérer MOP(cde décrème	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 19:14
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source d'où s'effectue la diminution de la consigne de fréquence du potentiomètre motorisé.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.D = Diminution du Pot. mot. via BOP

P1040	Sauvegarde MOP	Min: -650.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 5.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

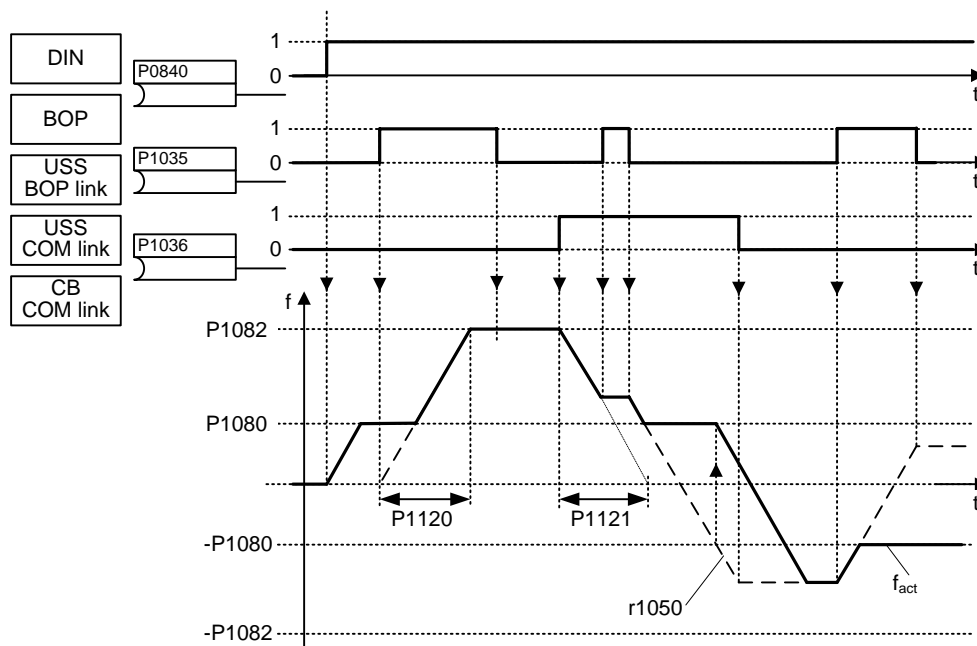
Détermine la consigne pour la régulation du potentiomètre motorisé (P1000 = 1).

Note:

- Si la consigne du potentiomètre motorisée est sélectionnée, que ce soit comme consigne principale ou comme consigne additionnelle, l'inversion du sens de marche sera inhibée par défaut par P1032 (blocage de l'inversion du Pot. mot.).
- Pour libérer l'inversion, mettre P1032 = 0.
- Pour la commande via BOP/AOP, P1040 doit être supérieure à la fréquence minimale P1080.

r1050	CO: fréq de sortie MOP	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Unité: Hz Usine: - Max: -	

Affiche la fréquence de sortie du potentiomètre motorisé ([Hz]).



Réglage possible des paramètres pour la sélection pot.mot.:

	Sélection	MOP augmente	MOP diminue
DIN	P0719 = 0, P0700 = 2, P1000 = 1 ou P0719 = 1, P0700 = 2	P0702 = 13 (DIN2)	P0703 = 14 (DIN3)
BOP	P0719 = 0, P0700 = 1, P1000 = 1 ou P0719 = 1, P0700 = 1 ou P0719 = 11	touche UP	touche DOWN
USS sur liaison BOP	P0719 = 0, P0700 = 4, P1000 = 1 ou P0719 = 1, P0700 = 4 ou P0719 = 41	mot de cde USS r2032 Bit13	mot de cde USS r2032 Bit14
USS sur liaison COM	P0719 = 0, P0700 = 5, P1000 = 1 ou P0719 = 1, P0700 = 5 ou P0719 = 51	mot de cde USS r2036 Bit13	mot de cde USS r2036 Bit14
CB	P0719 = 0, P0700 = 6, P1000 = 1 ou P0719 = 1, P0700 = 6 ou P0719 = 61	mot de cde CB r2090 Bit13	mot de cde CB r2090 Bit14

3.15 Marche par à-coups (JOG)

P1055	BI: libér. MARCHÉ PAR A-COUPS, d	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de JOG à droite.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.8 = JOG à droite via BOP

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

P1056	BI: libér. MARCHÉ PAR A-COUPS, g	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de JOG à gauche.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.9 = JOG à gauche via BOP

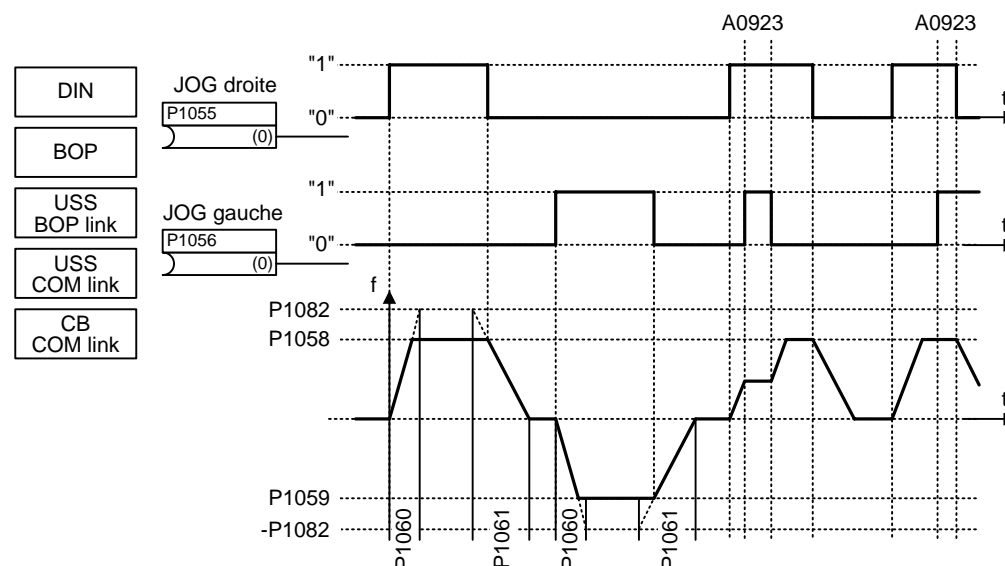
Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

P1058	Fréquence marche à-coups droite	Min: 0.00	Niveau 2		
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: Hz	Usine: 5.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non	Max: 650.00

Dans la marche par à-coups, le moteur augmente sa vitesse par petits pas. La vitesse du moteur est commandée par le bouton JOG avec un poussoir à rappel automatique connecté sur l'un des entrées TOR.

Lorsque JOG à droite (avance pas à pas à droite) ou JOG à gauche est sélectionné, le régime augmente jusqu'à ce que la valeur réglée dans P1058 soit atteinte.



Conditions:

Les temps de montées et de descente utilisés dans la marche par à-coups sont réglés respectivement dans P1060 et P1061.

P1059	Fréquence marche à-coups gauche	Min: 0.00	Niveau 2		
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: Hz	Usine: 5.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non	Max: 650.00

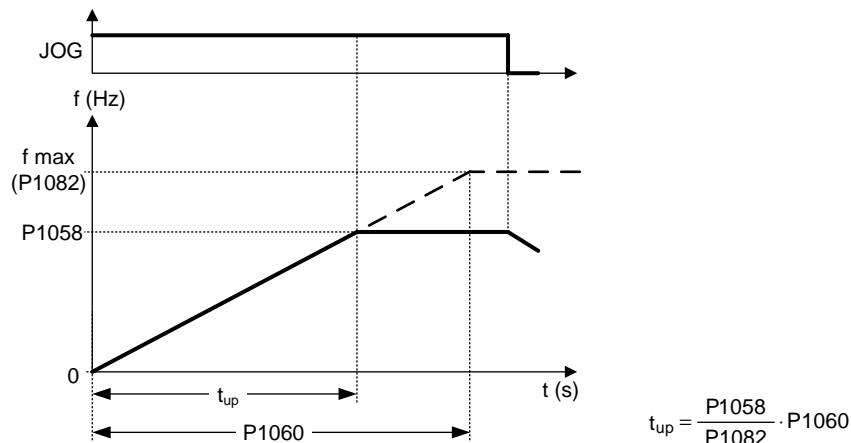
Lorsque la marche par à-coups à gauche est activée, ce paramètre détermine la fréquence de fonctionnement du variateur.

Conditions:

Les temps de montées et de descente utilisés dans la marche par à-coups sont réglés respectivement dans P1060 et P1061.

P1060	Temps montée marche par à-coups			Min: 0.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: s	Usine: 10.00	
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 650.00	

Fixe le temps de montée. Il s'agit du temps utilisé en marche par à-coups ou quand P1124 (libérer temps de rampe par à-coups) est activé.

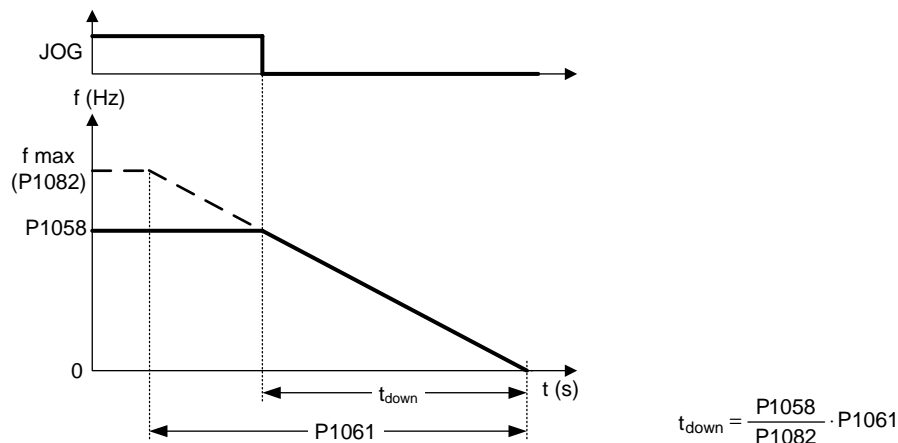


Remarque:

- La durée de la rampe sera utilisée comme suit:
- P1060 / P1061 : Le mode par à-coups est actif
 - P1120 / P1121 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) est actif
 - P1060 / P1061 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) et P1124 sont actifs

P1061	Tps descente marche par à-coups			Min: 0.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: s	Usine: 10.00	
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 650.00	

Fixe le temps de descente. Il s'agit du temps utilisé en marche par à-coups ou quand P1124 (libérer temps de rampe pour marche par à-coup) est activé.



Remarque:

- La durée de la rampe sera utilisée comme suit:
- P1060 / P1061 : Le mode par à-coups est actif
 - P1120 / P1121 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) est actif
 - P1060 / P1061 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) et P1124 sont actifs

3.16 Canal de consigne

P1070	CI: consigne principale	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 755:0
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de la consigne principale.

Réglages fréquent:

755 = Consigne de l'entrée analogique 1
1024 = Consigne de fréquence fixe
1050 = Consigne de potentiomètre motorisé (Pot.Mot.)

P1071	CI: normalisation cons. princi	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 1:0
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de normalisation de la consigne principale.

Réglages fréquent:

755 = Consigne de l'entrée analogique 1
1024 = Consigne de fréquence fixe
1050 = Consigne de potentiomètre motorisé (Pot.Mot.)

P1074	BI: bloquer cons. additionnelle	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Bloque la consigne additionnelle

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

P1075	CI: consigne additionnelle	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de la consigne additionnelle (à ajouter à la consigne principale).

Réglages fréquent:

755 = Consigne entrée analogique 1
1024 = Consigne de fréquence fixe
1050 = Consigne du potentiomètre motorisé (Pot.Mot.)

P1076	CI: normalisation cons. additi	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 1:0
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de la normalisation de la consigne additionnelle (à ajouter à la consigne principale).

Réglages fréquent:

1 = Normalisation à 1.0 (100%)
755 = Consigne entrée analogique 1
1024 = Consigne de fréquence fixe
1050 = Consigne du potentiomètre motorisé (Pot.Mot.)

r1078	CO: consigne total de fréquence	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: SETPOINT	Unité: Hz		Max: -

Affiche la somme de la consigne principale et de la consigne additionnelle en [Hz].

r1079	CO: consigne sélect. de fréquen	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: SETPOINT	Unité: Hz		Max: -

Affiche la consigne de fréquence sélectionnée.

Les consignes de fréquence suivantes sont affichées :

- r1078 Consigne de fréquence totale
- P1058 Fréquence de marche par à-coups, à droite
- P1059 Fréquence de marche par à-coups, à gauche

Conditions:

P1055 (BI: déblocage JOG à droite) ou P1056 (BI: déblocage JOG à gauche) définit respectivement la source de l'ordre JOG à droite ou JOG à gauche.

Note:

P1055 = 0 et P1056 = 0 ==> La consigne de fréquence totale est sélectionnée.

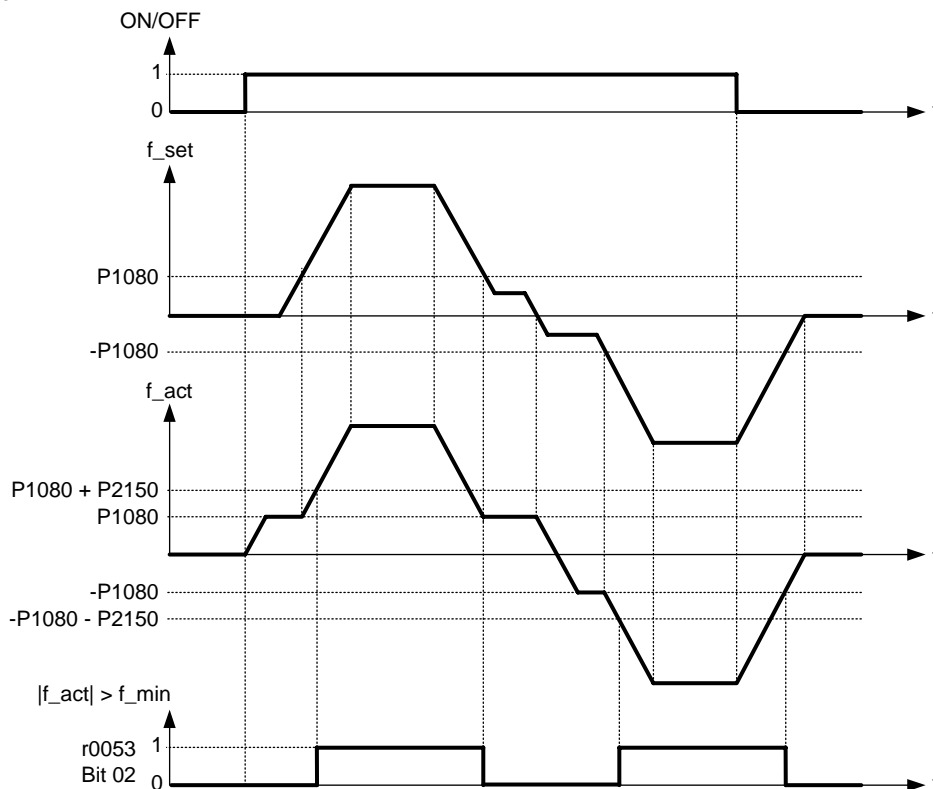
P1080	Fréquence min.			Min: 0.00	Niveau 1
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: Hz	Usine: 0.00	
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat	Mes rapide: Qui	Max: 650.00	

Fixe la fréquence minimale [Hz] de fonctionnement du moteur indépendamment de la consigne de fréquence.

La fréquence minimum P1080 représente, pour toutes les sources de consignes de fréquence(par ex. CAN, MOP, FF, USS), sans tenir compte de la source de consigne JOG, une fréquence de suppression d'environ 0 Hz (comme P1091). C'est-à-dire la bande de fréquences +/- P1080 est traversée avec un temps optimum suivant les rampes de montée/descente. Un temps d'arrêt dans la bande de fréquences n'est pas possible (voir exemple).

Par ailleurs, le non-franchissement de la fréquence réelle f_{act} en dessous de la fréquence min. P1080 est émis par la fonction de signalisation suivante.

Exemple:



Note:

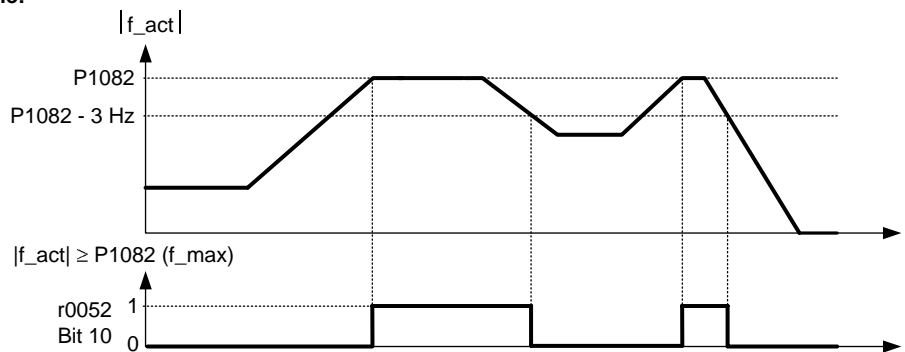
La valeur fixée ici est valable à la fois pour la rotation dans le sens horaire et anti-horaire.

Dans certaines conditions (p.ex. rampe, limitation de courant), le moteur peut fonctionner en dessous de la fréquence minimale.

P1082	Fréquence max.			Min: 0.00	Niveau 1
	EtatMES: CT	Type données: Float	Unité: Hz	Usine: 50.00	
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Qui	Max: 650.00	

Fixe la fréquence maximale [Hz] de fonctionnement du moteur indépendamment de la consigne de fréquence. La valeur fixée ici est valable à la fois pour la rotation dans le sens horaire et anti-horaire.

De plus, la fonction de signalisation $|f_act| \geq P1082$ (r0052 Bit10, voir exemple) est influencée par ce paramètre.

Exemple:**Conditions:**

La valeur maximale de la fréquence du moteur P1082 est limitée à la fréquence d'impulsions P1800. P1082 dépend de la caractéristique de réduction de puissance suivante:

		P1800			
		2 kHz	4 kHz	6 kHz	8 - 16 kHz
f_{max}	P1082	0 - 133.3 Hz	0 - 266.6 Hz	0 - 400 Hz	0 - 650 Hz

La fréquence maximale de sortie du variateur peut être dépassée si l'une des fonctions suivantes est active:

- p1335 \neq 0 (compensation de glissement active) :

$$f_{max}(p1335) = f_{max} + f_{slip,max} = p1082 + \frac{p1336}{100} \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

- p1200 \neq 0 (redémarrage en vol actif) :

$$f_{max}(p1200) = f_{max} + 2 \cdot f_{slip,nom} = p1082 + 2 \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

Note:

Si l'on utilise les sources de consigne

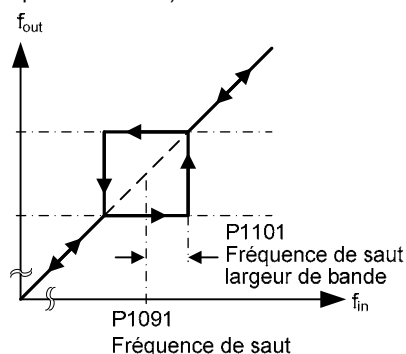
- entrée analogique
- USS
- CB (par ex. Profibus)

la fréquence de consigne (en [Hz]) est calculée cycliquement par la valeur en pour-cent ou hexadécimale (par ex. pour l'entrée analogique ==> r0754 ou pour USS ==> r2018[1]) et la valeur de référence P2000.

Si l'on se donne par ex. P1082 = 80 Hz, P2000 = 50 Hz, P1000 = 2 et pour l'entrée analogique les valeurs suivantes P0757 = 0 V, P0758 = 0 %, P0759 = 10 V, P0760 = 100 %, la valeur d'entrée analogique 10 V donnera une fréquence de consigne de 50 Hz.

P1091	Fréquence occultée 1	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Evite les effets de résonance mécanique et supprime les fréquences dans la plage de +/- P1101 (bande de fréquence occultée).

**Remarque:**

- Le fonctionnement de façon permanente n'est pas possible quand il y a occultation de la bande de fréquence ; la bande est reportée (sur la rampe).
- Par exemple, si $P1091 = 10$ Hz et $P1101 = 2$ Hz, le fonctionnement de façon permanente n'est pas possible entre 10 Hz +/- 2 Hz (autrement dit entre 8 et 12 Hz).

P1092	Fréquence occultée 2	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Evite les effets de résonance mécanique et supprime les fréquences dans la plage de +/- P1101 (bande de fréquence occultée).

Détails:

Voir P1091 (fréquence occultée 1).

P1093	Fréquence occultée 3	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Evite les effets de résonance mécanique et supprime les fréquences dans la plage de +/- P1101 (bande de fréquence occultée).

Détails:

Voir P1091 (fréquence occultée 1).

P1094	Fréquence occultée 4	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Evite les effets de résonance mécanique et supprime les fréquences dans la plage de +/- P1101 (bande de fréquence occultée).

Détails:

Voir P1091 (fréquence occultée 1).

P1101	Bande de fréquence occultée	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 2.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Délivre une bande de fréquence qui est appliquée aux fréquences occultées (en [Hz]).

Détails:

Voir P1091 (fréquence occultée 1).

P1110	Bl: inhib. consigne fréq. nég.	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Interdit les consignes négatives et empêche ainsi une inversion du sens de rotation du moteur dans le canal de consigne.

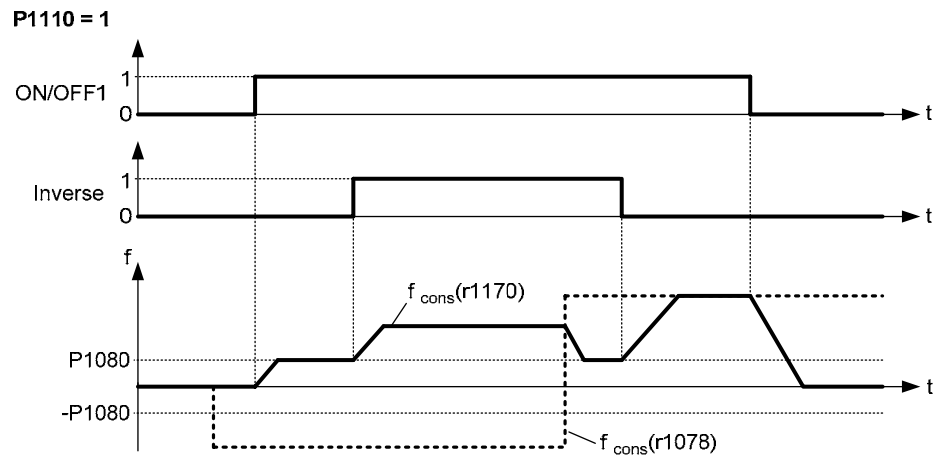
Réglages fréquent:

- 0 = bloqué
- 1 = libéré

Remarque:

Où :

- Si l'on spécifie une fréquence minimale P1080 et une consigne négative, et si l'inhibition est active, le moteur sera accéléré jusqu'à la fréquence minimale dans le sens de rotation positif.
- Cette fonction ne désactive pas la fonction "inversion"; au contraire, un ordre d'inversion ordonne au moteur de tourner dans la direction normale comme décrit plus haut.



P1113	BI: inversion			Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 722:1	
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0	

Définit la source de l'ordre d'inversion.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 19.B = Inversion via BOP

Conditions:

Activé uniquement quand P0719 < 10. Voir P0719 (sélection de la source d'ordre / de consigne).

Note:

P1113 = 0 --> Inversion de marche bloquée via touche d'inversion de AOP/BOP.

r1114	CO: csg fréq apr. ctrl.dir.			Min: -	Niveau 3
		Type données: Float	Unité: Hz	Usine: -	
	Groupe P: SETPOINT			Max: -	

Affiche la fréquence d'affichage après un changement de direction

3.17 Générateur de rampe

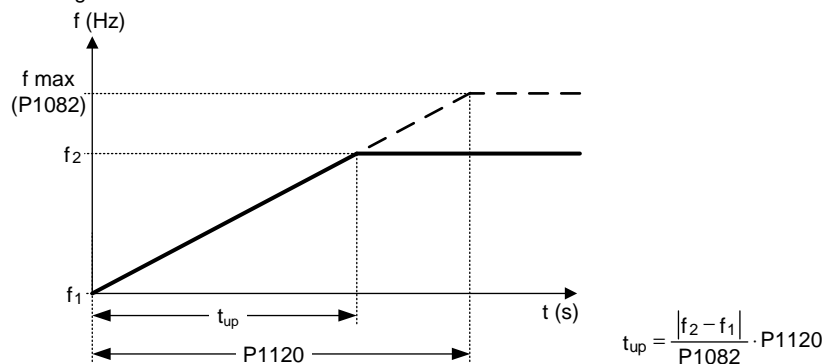
r1119	CO: Cons. fréq. avant GRampe	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Unité: Hz Usine: - Max: -	

Affiche la fréquence de sortie après modification par d'autres fonctions, par ex.

- P1110 BI: Inhibe cons. de fréquence négative,
- P1091 - P1094 fréquences d'occultation,
- P1080 Fréquence min.,
- P1082 Fréquence max.,
- limitations,
- etc.

P1120	Temps de montée	Min: 0.00	Niveau 1
	EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Unité: s Actif: Après valid. Mes rapide: Qui Usine: 10.00 Max: 650.00	

Temps nécessaire au moteur pour accélérer de 0 à la fréquence maximale du moteur (P1082) en l'absence de lissage.



Le réglage d'un temps de montée trop court peut provoquer la coupure du variateur (surintensité).

Note:

Quand on utilise une consigne de fréquence externe avec des temps de rampe déjà définis (par un AP par exemple), le meilleur moyen d'atteindre un comportement optimisé de l'entraînement est de régler des temps de rampe légèrement plus courts dans P1120 et P1121 que ceux définis par l'AP.

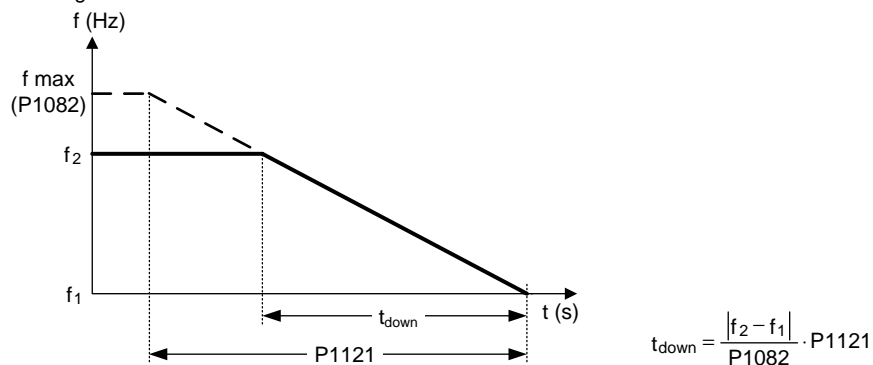
Remarque:

La durée de la rampe sera utilisée comme suit:

- P1060 / P1061 : Le mode par à-coups est actif
- P1120 / P1121 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) est actif
- P1060 / P1061 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) et P1124 sont actifs

P1121	Temps de descente	Min: 0.00	Niveau 1
	EtatMES: CUT Groupe P: SETPOINT	Type données: Float Unité: s Actif: Après valid. Mes rapide: Qui Usine: 10.00 Max: 650.00	

Temps nécessaire au moteur pour décélérer de la fréquence maximale du moteur (P1082) à 0 en l'absence de lissage.



Remarque:

Le réglage d'un temps de descente trop court peut provoquer la coupure du variateur (surintensité (F0001) / surtension (F0002)).

La durée de la rampe sera utilisée comme suit:

- P1060 / P1061 : Le mode par à-coups est actif
- P1120 / P1121 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) est actif
- P1060 / P1061 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) et P1124 sont actifs

P1124	BI: libérer tps de rampe à-coup	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source pour la commutation entre les temps de rampes par à-coups (P1060, P1061) et les temps de rampe normaux (P1120, P1121). Ce paramètre n'est valable que pour MARCHE/ARRET pendant le fonctionnement normal.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)

722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)

722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

Remarque:

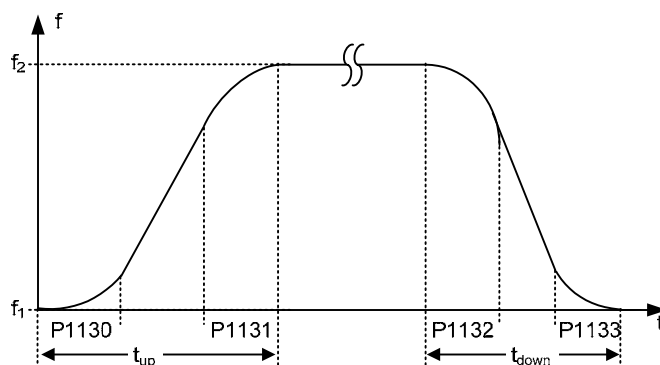
P1124 n'a pas d'impact lorsque le mode JOG est sélectionné. Dans ce cas, les durées de la rampe (P1060, P1061) seront utilisées en permanence.

La durée de la rampe sera utilisée comme suit:

- P1060 / P1061 : Le mode par à-coups est actif
- P1120 / P1121 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) est actif
- P1060 / P1061 : Le mode Normal (MARCHE/ARRET) et P1124 sont actifs

P1130	Temps de lissage initial montée	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le temps de lissage initial en secondes comme représenté sur le graphique ci-dessous.



Où :

$$\text{pour } \frac{f_2 - f_1}{P1082} \cdot P1120 \geq \frac{1}{2}(P1130 + P1131)$$

$$t_{up} = \frac{1}{2}(P1130 + P1131) + \frac{f_2 - f_1}{P1082} \cdot P1120$$

$$\text{pour } \frac{f_2 - f_1}{P1082} \cdot P1121 \geq \frac{1}{2}(P1132 + P1133)$$

$$t_{down} = \frac{1}{2}(P1132 + P1133) + \frac{f_2 - f_1}{P1082} \cdot P1121$$

Note:

- If short or zero ramp times (P1120, P1121 < P1130, P1131, P1132, P1133) are set, the total ramp up time (t_{up}) or ramp down time (t_{down}) will not depend on P1130.
- Les inéquations précitées donnent les valeurs valides pour les temps de rampe t_{up} et t_{down}.
- Les temps de lissage sont recommandés dans la mesure où ils évitent une réponse abrupte et par conséquent des effets préjudiciables sur les pièces mécaniques.
- Les temps de lissage ne sont pas recommandés quand on utilise des entrées analogiques, car celles-ci peuvent entraîner un excès ou une insuffisance dans la réponse du variateur.

P1131	Temps de lissage final montée	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le temps de lissage à la fin de la rampe de montée indiquée dans P1130 (temps de lissage de la rampe de montée).

Détails:

Voir le paramètre P1130.

P1132	Temps lissage initial descente	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le temps de lissage au départ de la rampe de descente indiquée dans P1130 (temps de lissage de la rampe de descente).

Détails:

Voir le paramètre P1130.

P1133	Temps de lissage final descente	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 0.00		
		Max: 40.00		

Définit le temps de lissage à la fin de la rampe de descente indiquée dans P1130 (temps de lissage de la rampe de montée).

Détails:

Voir le paramètre P1130.

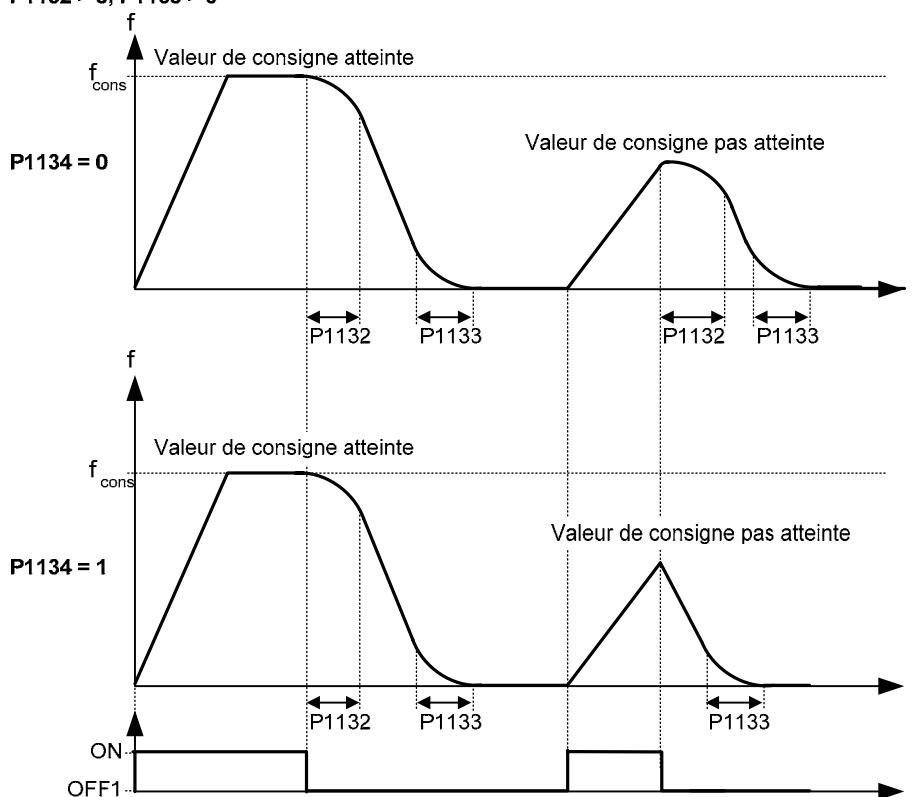
P1134	Type de lissage	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: SETPOINT	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0		
		Max: 1		

Définit le lissage intervenant lors d'une modification de la consigne en cours d'accélération ou de décélération (par ex. nouvelle consigne, ARRET1, ARRET3, inversion de marche).

Le lissage est réalisé lorsque l'entraînement se trouve en phase d'accélération ou de décélération et

- P1134 = 0,
- P1132 > 0, P1133 > 0
- l'ordre ARRET1 est donné.

P1132 > 0, P1133 > 0



Réglages possible:

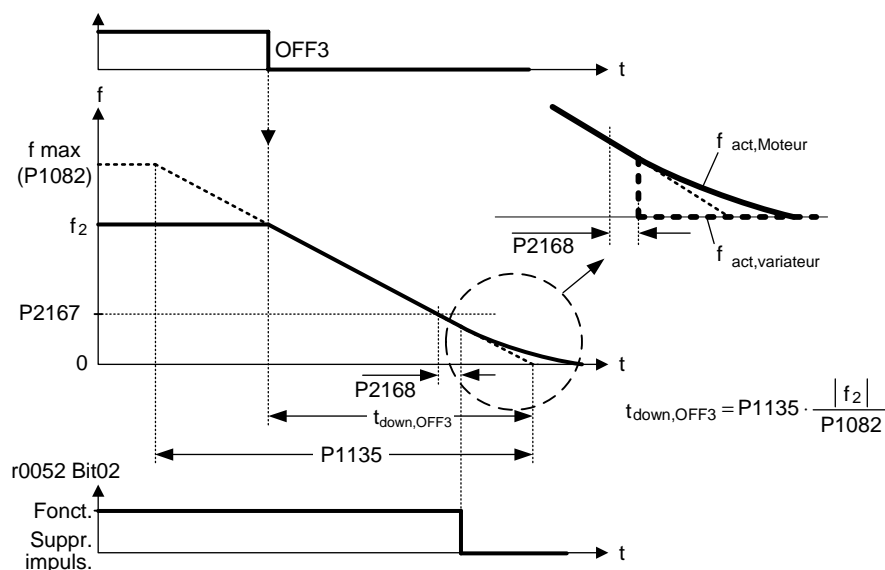
- 0 Lissage continu
- 1 Lissage discontinu

Conditions:

No effect until P1130 (Ramp-up initial rounding time) or P1131 (Ramp-up final rounding time) or P1132 (Ramp-down initial rounding time) or P1133 (Ramp-down final rounding time) > 0 s.

P1135	Temps de descente ARRET3	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: SETPOINT	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui
		Usine: 5.00		
		Max: 650.00		

Définit le temps de descente de la fréquence maximum jusqu'à 0 pour l'ordre ARRET3.



Note:

Ce temps peut être dépassé si le niveau VDC_max. est atteint.

P1140	Bl: libération. gén. rampe	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Unité: -
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 1:0		
		Max: 4000:0		

Définit la source de l'ordre d'activation du GRampe (générateur de rampe). Si le signal de la source de commande = 0, la sortie du générateur de rampe est mise à 0.

P1141	Bl: démarrage gén rampe	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Unité: -
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 1:0		
		Max: 4000:0		

Définit la source de l'ordre de démarrage du GRampe (générateur de rampe). Si le signal de la source de commande = 0, la sortie du générateur de rampe est mise à 0.

P1142	Bl: libération gén. rampe csg	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Unité: -
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 1:0		
		Max: 4000:0		

Définit la source de l'ordre déblocage de la consigne GRampe (générateur de rampe). Si le signal de la source de commande = 0, l'entrée du générateur de rampe est mise à 0 et la sortie du générateur de rampe passe à 0.

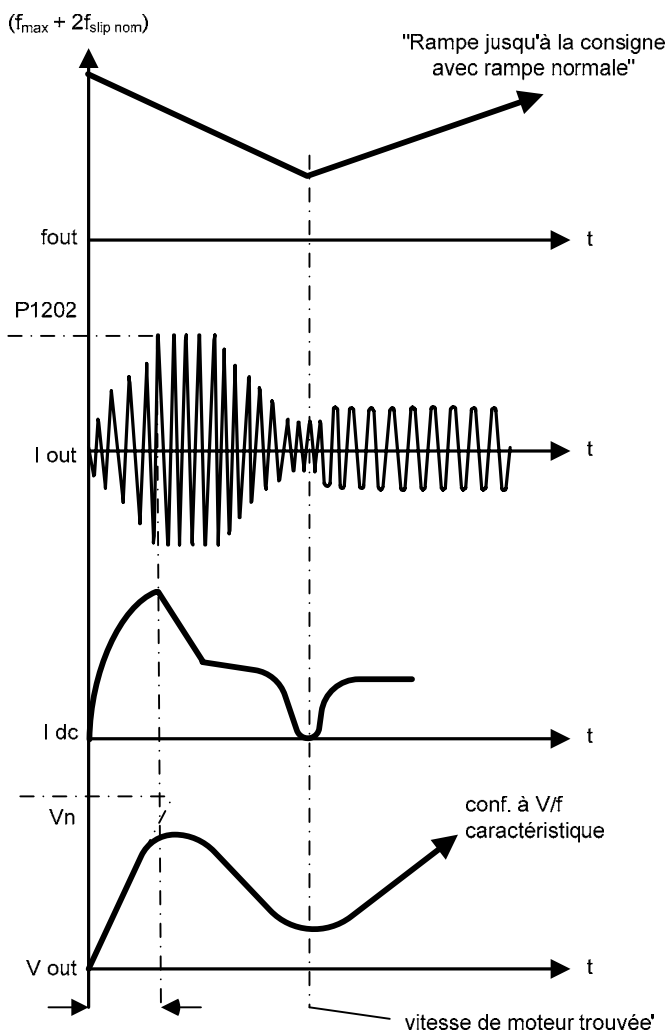
r1170	CO: Consigne de fréq. après G	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: SETPOINT			Mes rapide: -
		Usine: -		
		Max: -		

Affiche la consigne de fréquence totale après le générateur de rampe.

3.18 Reprise au vol

P1200	Reprise au vol	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Usine: 0	
	Groupe P: FUNC			Max: 6	

Démarre le variateur sur un moteur en rotation en changeant rapidement la fréquence de sortie du variateur jusqu'à ce que la vitesse momentanée du moteur soit trouvée. Le moteur atteint la consigne dans le temps de rampe normal.



Réglages possible:

- 0 Reprise au vol pas libéré
- 1 Toujours
- 2 Défaut/ARRET2/mise sous tension
- 3 Défaut/ARRET2
- 4 Toujours, uniq.selon dir.la csg
- 5 Déf/ARR2/mise ss tens,un.dir.csg
- 6 Défaut/ARRET2, uniq. dir. csg

Note:

- Particulièrement utile pour les moteurs avec de fortes charges d'inertie.
- Pour les réglages 1 à 3, la recherche s'effectue dans les deux sens.
- Pour les réglages 4 à 6, la recherche s'effectue uniquement en direction de la consigne.
- La reprise au vol doit être utilisée dans tous les cas où le moteur risque de continuer à tourner (par ex. après une brève panne de réseau) ou s'il est entraîné par la charge. Sinon, des coupures peuvent survenir pour cause de surintensité.

P1202	Courant moteur : reprise au vol	Min: 10	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 100
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le courant de recherche utilisé pour la reprise au vol. La valeur est indiquée en [%] sur la base du courant assigné du moteur (P0305).

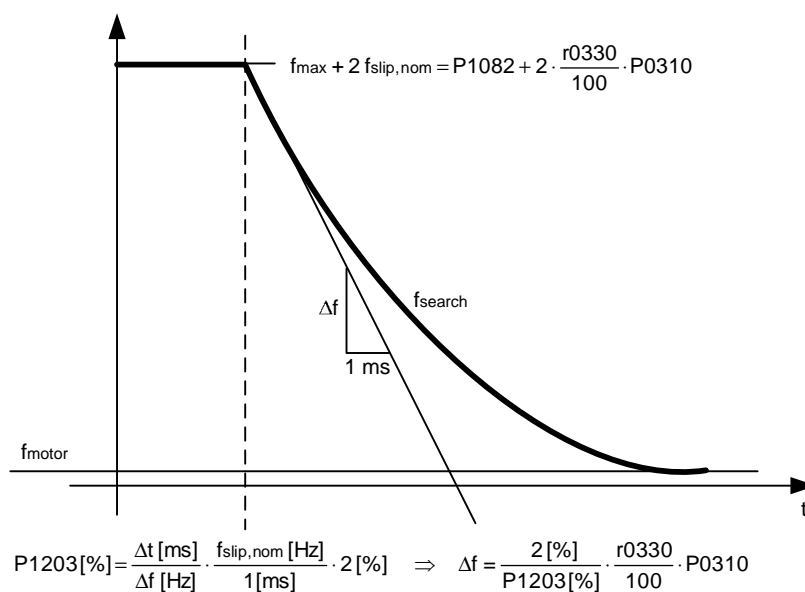
Note:

- La réduction du courant de recherche peut améliorer le comportement lors de la reprise au vol si l'inertie du système n'est pas très élevée.

P1203	Vitesse recherche : reprise au	Min: 10	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 100
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Règle le facteur pour lequel la fréquence de sortie changera au cours de la reprise au vol dans le but de se synchroniser avec le moteur en rotation. Cette valeur est entrée [%] par rapport au facteur de temps réglé par défaut et définit la pente initiale dans la courbe. Paramètre P1203 influe en conséquence sur le temps que prend la recherche de la fréquence du moteur.

Le temps de recherche est le temps pris pour scruter toutes les fréquences entre $f_{\max} + 2 \times f_{\text{glissement}}$ à 0 Hz.



P1203 = 100 % est défini comme l'allocation d'un taux de 2 % de $f_{\text{glissement,nom}} / [\text{ms}]$

P1203 = 200 % donnerait un taux de modification de fréquence de 1 % of $f_{\text{glissement,nom}} / [\text{ms}]$

Exemple:

Pour un moteur de 50 Hz, 1350 rpm, 100 % donneraient un temps de recherche maximum de 600 ms. Si le moteur tourne, la fréquence moteur est trouvée plus rapidement.

Note:

- Une valeur plus élevée génère un gradient plus plat et par conséquent une recherche plus longue.
- Une valeur plus faible a l'effet contraire.

r1204	CO/BO: Mot état : reprise au vol	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: FUNC	Unité: -		Max: -

Paramètre binaire pour le contrôle et la surveillance des états pendant la recherche.

Champs bits:

Bit00	Courant appliqué	0	NON	1	OUI
Bit01	Courant n'a pu être appliqué	0	NON	1	OUI
Bit02	Tension réduite	0	NON	1	OUI
Bit03	Filtre à rampe activé	0	NON	1	OUI
Bit04	Courant moins seuil	0	NON	1	OUI
Bit05	Courant-minimum	0	NON	1	OUI
Bit07	Vitesse non trouvée	0	NON	1	OUI
Bit08	Reprise au vol active	0	NON	1	OUI
Bit09	Reprise au vol sélect.	0	NON	1	OUI

3.19 Redémarrage automatique

P1210	Redémarrage automatique	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 1		
		Max: 6		

Permet un redémarrage automatique à la suite d'une panne de réseau ou d'un défaut.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Décl. reset ap. mise ss tens., P1211 Non libéré
- 2 Red apr. coupure tot. courant, P1211 Non libéré
- 3 Red.ap.coup.part.cour. ou déf, P1211 Libéré
- 4 Red. ap. coup. part. courant, P1211 Libéré
- 5 Red.ap.coup.tot.cour. et déf, P1211 Non libéré
- 6 Red.ap.coup.part/tot.cour ou déf, P1211 Non libéré

Conditions:

Le redémarrage automatique nécessite un ordre ON constant via une liaison par fil de l'entrée numérique.



Avertissement:

P1210 > 2 can cause the motor to restart automatically without toggling the ON command !

Remarque:

Une "coupure partielle du courant" se produit lorsque le courant est interrompu et réappliqué avant que l'écran sur le BOP (si un est adapté au variateur) devienne noir (une très brève coupure de courant lorsque la liaison DC n'a pas complètement échoué).

Une "coupure totale du courant" se produit lorsque l'écran devienne noir (un arrêt de courant prolongé lorsque la liaison DC a complètement échoué) avant la réapplication du courant.

P1210 = 0:

Le redémarrage automatique est désactivé.

P1210 = 1:

Le variateur reconnaîtra (réinitialisera) les défauts, par ex., il réinitialisera un défaut lorsque le courant est réappliqué. Cela signifie que le variateur doit être complètement déconnecté, un arrêt partiel n'est pas suffisant. Le variateur ne fonctionnera pas jusqu'à ce que l'ordre ON ait été basculé.

P1210 = 2:

Le variateur reconnaîtra le défaut F0003 à la mise sous tension après l'arrêt total du courant et redémarre l'entraînement. L'ordre ON doit être connecté via l'entrée numérique (TOR).

P1210 = 3:

Pour ces réglages, il est fondamental que l'entraînement redémarre seulement s'il a été en état de FONCTIONNEMENT au moment du défaut (F0003). Le variateur reconnaîtra le défaut et redémarre l'entraînement après un arrêt total ou partiel du courant. L'ordre ON doit être connecté via l'entrée numérique (TOR).

P1210 = 4:

Pour ces réglages, il est fondamental que l'entraînement redémarre seulement s'il a été en état de FONCTIONNEMENT au moment des défauts (F0003, etc.). Le variateur reconnaîtra le défaut et redémarre l'entraînement après un arrêt total ou partiel du courant. L'ordre ON doit être connecté via l'entrée numérique (TOR).

P1210 = 5:

Le variateur reconnaîtra les défauts F0003 etc. à la mise sous tension après l'arrêt total du courant et redémarre l'entraînement. L'ordre ON doit être connecté via l'entrée numérique (TOR).

P1210 = 6:

Le variateur reconnaîtra les défauts F0003 etc. à la mise sous tension après l'arrêt total ou partiel et redémarre l'entraînement. L'ordre ON doit être connecté via l'entrée numérique (TOR). Le réglage 6 permet un redémarrage immédiat du moteur.

Le tableau suivant présente une vue globale du paramètre P1210 et de sa fonctionnalité.

P1210	EN toujours activé (en permanence)				EN en état hors tension	
	Défaut F0003 si		Tout autre défaut si		Tout défaut si	Pas de défaut si
	Coupure totale	Coupure part.	Coupure totale	Coupure part.	Coupure totale	Coupure totale
0	-	-	-	-	-	-
1	Confirm. défauts	-	Confirm. défauts	-	Confirm. défauts	-
2	Confirm. défauts + redémarrage	-	-	-	-	Redémarrage
3	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	-
4	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	-	-	-	-
5	Confirm. défauts + redémarrage	-	Confirm. défauts + redémarrage	-	Confirm. défauts + redémarrage	Redémarrage
6	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Confirm. défauts + redémarrage	Redémarrage

La reprise au vol doit être utilisée dans les cas où le moteur tourne encore (par ex. après une brève coupure de courant) ou peut être commandée par la charge (P1200).

P1211	Nbre de tentatives de redémarrage				Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 3		
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 10		

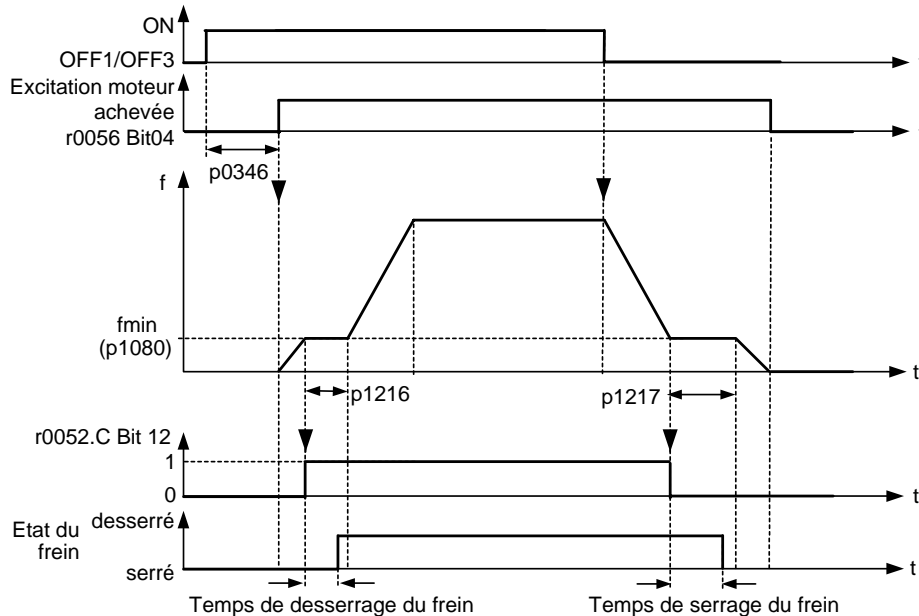
Définit le nombre de fois que le variateur tente de redémarrer si P1210 (reprise au vol) est activé.

3.20 Frein de maintien du moteur

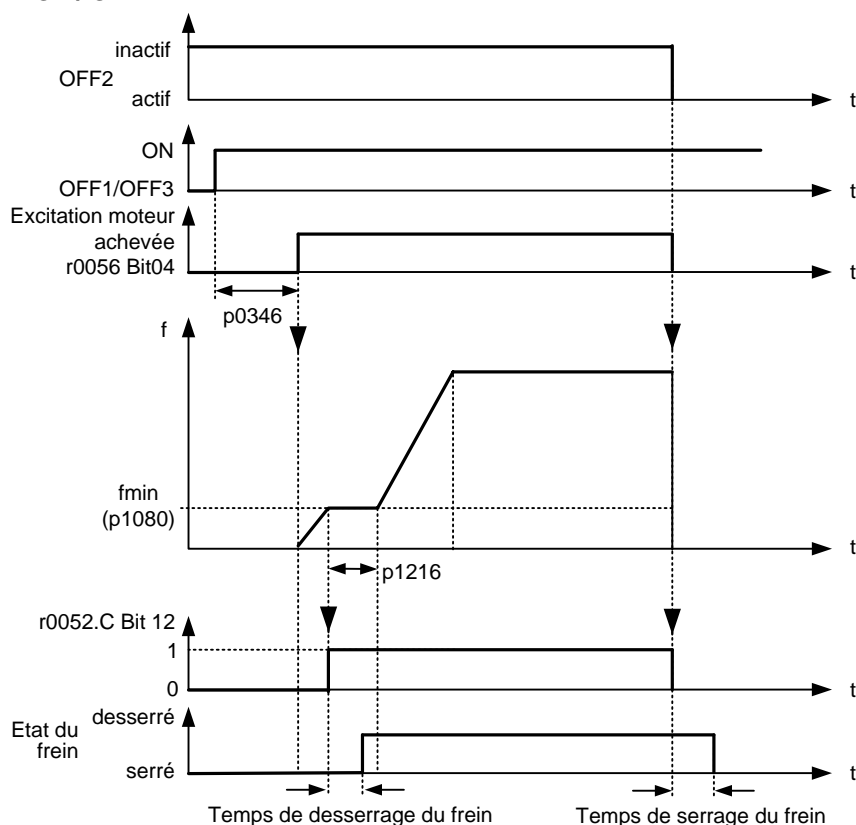
P1215	Libérer cmd Frein maint.	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: T	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Active/désactive la fonction de frein de maintien. Cette fonction applique le profil suivant au variateur :

ON / OFF1/OFF3:



ON / OFF2:



Réglages possible:

- 0 Cmd Frein de maintien bloquée
- 1 Cmd Frein de maintien libérée

**Avertissement:**

1. Pour activer le frein de maintien du moteur, le paramètre P1215 doit être réglé sur 1 et le signal d'état r0052 bit 12 "frein de maintien du moteur activé" doit être généré sur une sortie TOR. En outre, la sélection du signal doit être effectuée par l'utilisateur, par ex. dans le paramètre P0731.
2. Si le frein de maintien du moteur est commandé par le variateur de fréquence, la mise en service en présence de charges dangereuses (par ex. des charges suspendues dans le cas d'applications de levage) ne doit pas être effectuée, si cette charge n'est pas sécurisée. Avant la mise en service, les charges dangereuses peuvent être sécurisées de la manière suivante :
 - en déposant la charge au sol ou
 - en bloquant la commande du frein de maintien du moteur par le variateur pendant la mise en service ou après le remplacement du variateur. Ce n'est que par la suite qu'une mise en service rapide ou un chargement des paramètres avec STARTER doit être effectué. Pour terminer, les bornes du frein de maintien du moteur peuvent être reconnectées (dans ce cas, l'inversion de la sortie TOR P0748 ne doit pas être configurée pour le frein de maintien).
3. Afin de maintenir le moteur sur une fréquence donnée à l'encontre du frein mécanique, veiller à ce que la fréquence minimale P1080 corresponde approximativement à la fréquence de glissement.
 - Si la valeur sélectionnée est trop grande, le courant absorbé peut augmenter de telle sorte que le variateur sera coupé pour cause de surintensité.
 - Pour une valeur trop faible, il est possible que le couple développé ne suffise pas pour retenir la charge.
4. L'utilisation du frein de maintien du moteur comme frein de travail n'est pas autorisée car il n'est en général conçu que pour un nombre limité de freinages d'urgence.

Note:

Réglages des paramètres :

- Pour le serrage / desserrage, la sortie TOR commande le frein de maintien du moteur au point 1/2 (voir la figure). Comme condition préalable, le frein de maintien du moteur P1215 doit être activé et sélectionné pour la sortie TOR.
- Temps de desserrage du frein P1216 supérieur ou égal à la durée de desserrage du frein de maintien.
- Temporisation de serrage P1216 supérieure ou égale à la durée de serrage du frein de maintien.
- Sélectionner la fréquence minimale P1080 de sorte qu'elle agisse en compensation de poids.
- Une valeur typique de la fréquence minimale P1080 pour le frein de maintien du moteur est la fréquence de glissement du moteur r0330. La fréquence de glissement nominale peut être calculée d'après la formule suivante :

$$f_{slip}[\text{Hz}] = \frac{r0330}{100} \cdot P0310 = \frac{n_{syn} - n_n}{n_{syn}} \cdot f_n$$

Dans le contexte du frein de maintien du moteur, les paramètres de régulation suivants doivent être pris en compte :

- P1310, P1311, P1333, P1335 pour U/f

P1216	Temporisation débloqué frein de			Min: 0.0	Niveau 2
	EtatMES: T	Type données: Float	Unité: s	Usine: 1.0	
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 20.0	

Définit le temps de desserrage du frein de maintien du moteur (MHB).

Lorsque le frein de maintien du moteur est activé (P1215), le déblocage de la consigne est retardé du temps réglé. Comme le desserrage du frein mécanique est sujet à certaines fluctuations, la fréquence minimale P1080 est appliquée au moteur pendant ce temps par le variateur. Ainsi, le desserrage du frein est assuré avant le démarrage du moteur.

$$P1216 \geq \text{Temps de desserrage du frein} + \text{temps d'ouverture du relais}$$

Détails:

Voir le paramètre P1215.

P1217	Temps de maintien après descente			Min: 0.0	Niveau 2
	EtatMES: T	Type données: Float	Unité: s	Usine: 1.0	
	Groupe P: FUNC	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 20.0	

Définit la temporisation de serrage du frein de maintien du moteur (MHB).

Lorsque le frein de maintien du moteur est activé (P1215), la suppression des impulsions est retardée du temps réglé après un ordre ARRET. Comme le serrage du frein mécanique est sujet à certaines fluctuations, la fréquence minimale P1080 est appliquée au moteur pendant ce laps de temps, une fois que le moteur a atteint la fréquence minimale P1080. Ainsi, le serrage du frein est assuré avant que la tension du moteur ne soit coupée.

$$P1217 \geq \text{Temps de serrage du frein} + \text{temps de fermeture du relais}$$

Détails:

Voir le paramètre P1215.

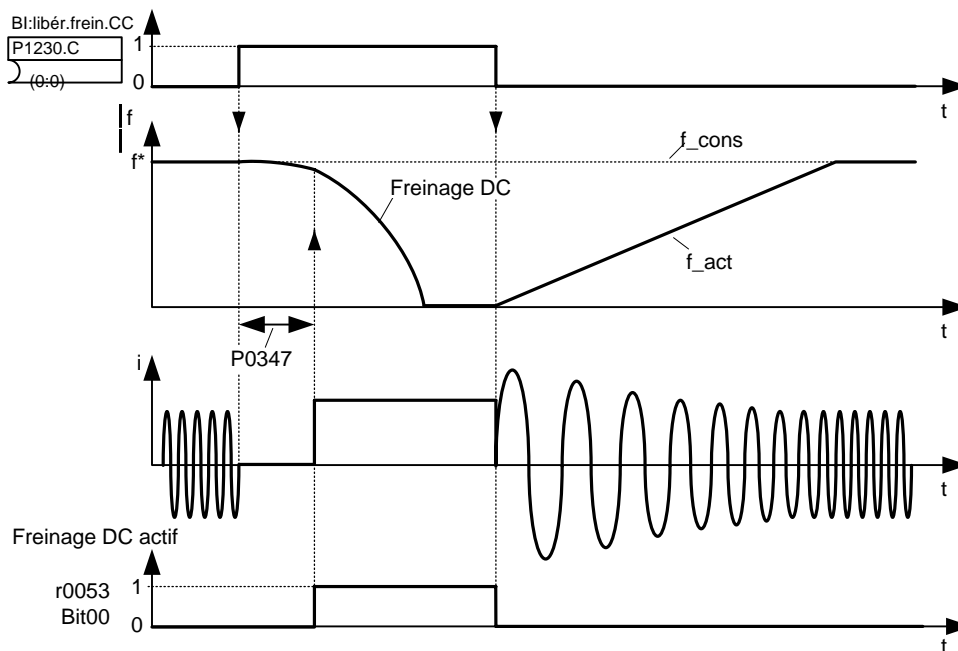
3.21 Frein CC

P1230	BI: libérer freinage CC	Min: 0:0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: U32	Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non
			3

Permet un freinage à courant continu par un signal en provenance d'une source externe. La fonction reste activée tant que le signal externe est activé à l'entrée.

Le freinage à courant continu entraîne l'arrêt rapide du moteur par application d'un courant continu (le courant appliqué immobilise également l'arbre).

Lorsque le signal de freinage CC est délivré, les impulsions de sortie du variateur sont bloquées et le courant continu n'est appliqué qu'une fois le moteur suffisamment démagnétisé.



Remarque : le freinage par CC peut être activé dans les états de fonctionnement r0002 = 1, 4, 5

La valeur du courant continu est réglée en P1232 (courant du frein CC - par rapport au courant assigné du moteur). Réglage usine : 100 %.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)



Avertissement:

Dans le cas du frein à CC, l'énergie cinétique du moteur est convertie en chaleur de perte. Si cet état est appliqué trop longtemps, cela peut surchauffer l'entraînement !

Le frein à CC ne peut pas être utilisé en liaison avec les machines synchrones (par exemple P0300 = 2).

Remarque:

Cette temporisation est réglage sous P0347 (temps de démagnétisation). Si ce temps est trop court, des coupures peuvent se produire pour des raisons de surintensité.

P1232	Courant de freinage CC	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Usine: 100
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat	Mes rapide: Non
			2

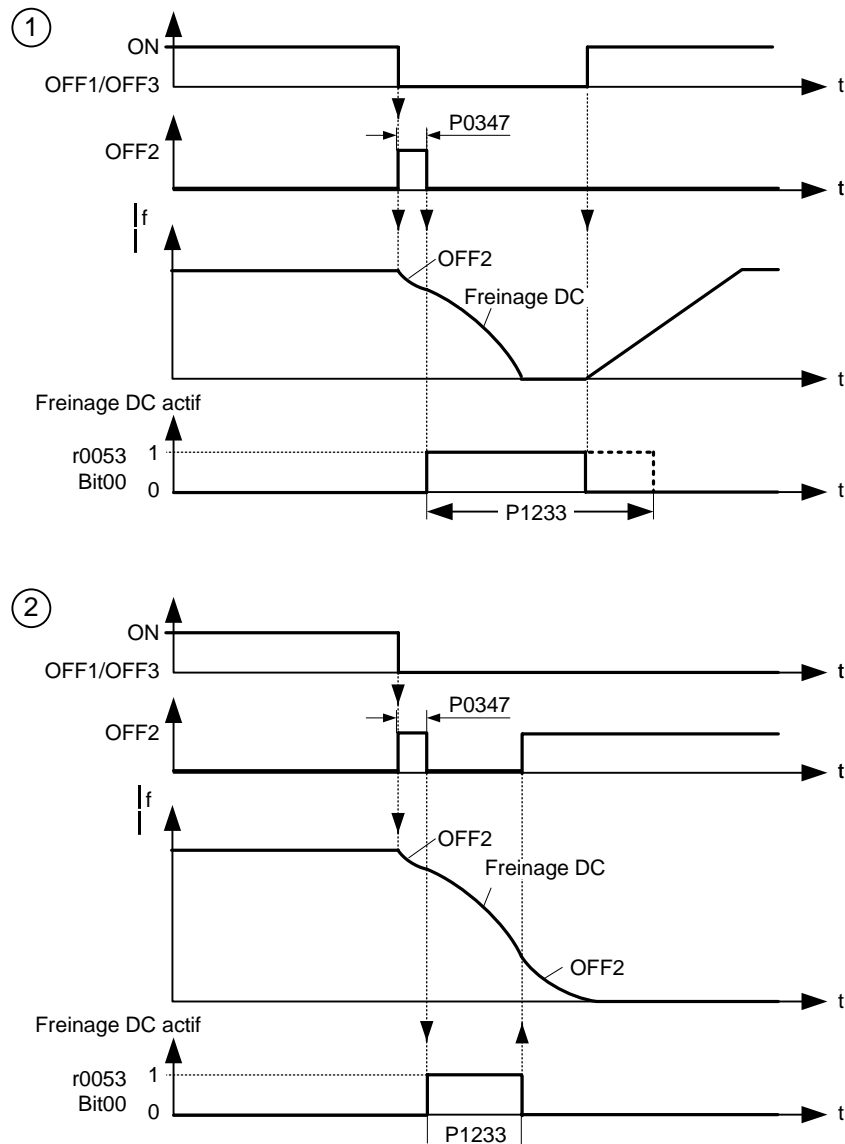
Définit le niveau du courant CC en [%] par rapport au courant assigné du moteur (P0305).

$$r0027_{DC-Brake} [A] \approx \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot P0305 \cdot \frac{P1232}{100\%}$$

Le courant du frein à courant continu est limité par r0067.

P1233	Durée du freinage CC	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Définit la durée pendant laquelle le freinage par injection de courant continu devra être actif à la suite d'un ordre ARRET1 / ARRET3. Ce paramètre permet de régler le temps en secondes (entre 0.01 et 250.00) pendant lequel le courant continu est injecté dans les modes d'arrêt ARRET1 et ARRET3.



Le courant continu injecté pendant la durée P1233 est spécifié par le paramètre P1232.

Valeur:

P1233 = 0,00 :
Pas actif après ARRET1.

P1233 = 0,01 - 250,00 :
Actif pendant la durée spécifiée.



Avertissement:

Dans le cas du frein à CC, l'énergie cinétique du moteur est convertie en chaleur de perte. Si cet état est appliqué trop longtemps, cela peut surchauffer l'entraînement !

Le frein à CC ne peut pas être utilisé en liaison avec les machines synchrones (par exemple P0300 = 2).

Remarque:

Le freinage CC produit l'arrêt rapide du moteur par application d'un courant continu (le courant appliqué immobilise également l'arbre). Lorsque le signal de freinage CC est délivré, les impulsions de sortie du variateur sont bloquées et le courant continu n'est appliqué qu'une fois le moteur suffisamment démagnétisé. Le temps de démagnétisation est calculé automatiquement à partir des données du moteur.

Si pendant cet intervalle, un ordre MARCHE est transmis, le variateur ne démarrera pas.

3.22 Frein combiné

P1236	Courant de freinage combiné	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: %
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0		
		Max: 250		

Le paramètre P1236 définit le courant continu qui est prioritaire au courant du moteur s'il y a dépassement par le haut du seuil de tension du circuit intermédiaire (cf. formule). La valeur est entrée en [%] par rapport au courant assigné du moteur (P0305).

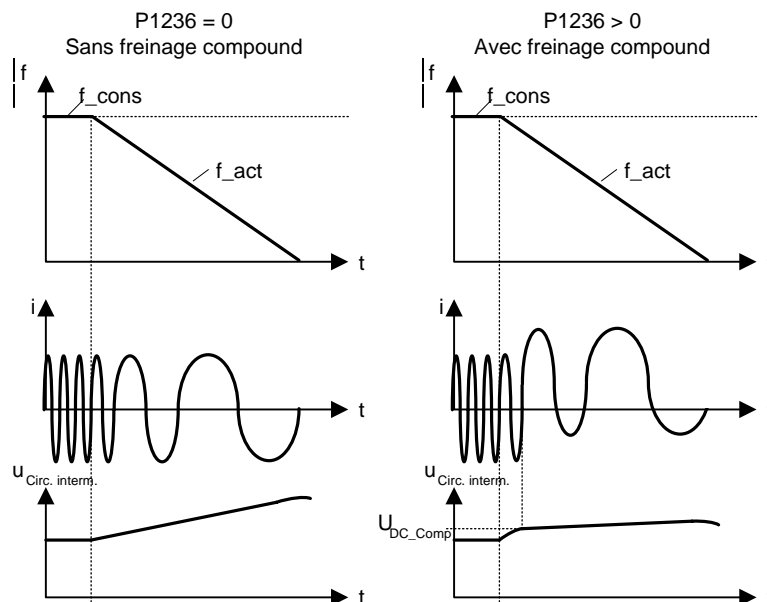
Quand P1254 = 0 :

Seuil d'activation Courant de freinage combiné $U_{DC_Comp} = 1.13 \cdot \sqrt{2} \cdot V_{mains} = 1.13 \cdot \sqrt{2} \cdot P0210$

sinon:

Seuil d'activation Courant de freinage combiné $U_{DC_Comp} = 0.98 \cdot r1242$

Le frein compound constitue une superposition du frein à CC avec le frein générateur (freinage utile sur la rampe). Ceci assure un freinage à fréquence de moteur stabilisée et alimentation de retour minimale de l'énergie. L'optimisation du temps de retour de rampe et du frein compound donne lieu à un freinage efficace sans mise en oeuvre de matériel supplémentaire.



Valeur:

P1236 = 0 :
Freinage conjugué bloqué.

P1236 = 1 - 250 :
Niveau du courant de freinage CC défini en [%] du courant de moteur assigné (P0305).

Conditions:

Le freinage combiné dépend seulement de la tension de liaison DC (cf. seuil ci-dessus). Ce type de freinage intervient en cas d'ARRET1, d'ARRET3 ainsi que toutes les conditions de rétroaction.

Il est désactivé lorsque :

- le freinage DC est actif
- la reprise au vol est active

Remarque:

Généralement, l'augmentation de cette valeur améliore le comportement du freinage, mais une valeur trop élevée peut provoquer une coupure pour cause de surintensité. Si utilisé avec le frein dynamique activé et freinage combiné aura la priorité. Si utilisé avec le régulateur Vdc max activé, le régime de l'entraînement tandis que le freinage peut empirer particulièrement avec des valeurs élevées de freinage combiné.

3.23 Régulateur Vcc

P1240	Configuration de régulateur Vcc	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Régulateur Vcc-max libéré / bloqué

Le régulateur Vdc commande la tension de circuit intermédiaire pour empêcher les coupures pour cause de surtension sur les systèmes avec inertie élevée.

Réglages possible:

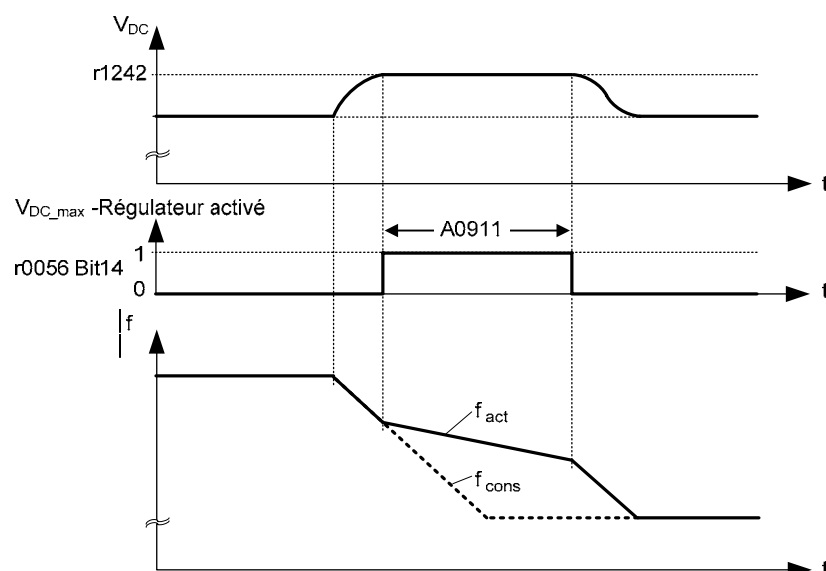
- 0 Régulateur Vcc non libéré
- 1 Régulateur Vcc-max libéré

Note:

Le régulateur Vdc max augmente automatiquement les temps de descente pour maintenir la tension de circuit intermédiaire (r0026) dans les limites (r1242).

r1242	CO: Niv. mise en marche Vcc max	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Unité: V
	Groupe P: FUNC			Max: -

Affiche le seuil d'activation du régulateur Vdc max.



l'équation suivante est seulement valide si P1254 = 0 :

$$r1242 = 1.15 \cdot \sqrt{2} \cdot V_{\text{mains}} = 1.15 \cdot \sqrt{2} \cdot P0210$$

sinon :

Calcul interne de r1242

Note:

Le niveau d'enclenchement r1242 est redéterminé à chaque nouvelle application de la tension réseau, au terme de la précharge du circuit intermédiaire.

P1243	Facteur dynamique de Vcc max	Min: 10	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: %
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Définit le facteur dynamique pour le régulateur du circuit intermédiaire en [%].

Conditions:

P1243 = 100 % signifie que les paramètres P1250, P1251 et P1252 sont utilisés tels qu'ils sont réglés. Sinon, ils sont multipliés par P1243 (facteur dynamique de Vdc-max).

Note:

L'adaptation du régulateur Vdc est calculé automatiquement à partir des données du moteur et du variateur.

P1250	Gain du régulateur Vcc	Min: 0.00	Niveau 4	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: -
	Groupe P: FUNC	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Entre le gain pour le régulateur Vdc.

P1251	Temps intégration régulateur Vcc	Min: 0.1	Niveau 4	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 40.0
	Groupe P: FUNC	Unité: ms Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 1000.0

Entre la constante du temps de dosage d'intégration pour le régulateur Vdc.

P1252	Temps différentiel du rég. Vcc	Min: 0.0	Niveau 4	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 1.0
	Groupe P: FUNC	Unité: ms Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 1000.0

Entre la constante du temps d'intégration pour le régulateur Vdc.

P1253	Limitation sortie du régulateur	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 10.00
	Groupe P: FUNC	Unité: Hz Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 600.00

Limite l'effet maximum du régulateur Vdc max.

P1254	Auto-détection niveaux mise sous	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 1
	Groupe P: FUNC	Unité: - Actif: immédiat		Mes rapide: Non Max: 1

Active/désactive la détermination automatique des seuils d'activation de la régulation de la tension du circuit intermédiaire.

Les seuils d'activation sont déterminés pour les fonctions suivantes :

- Niv. marche freinage combiné
- Niv. marche du régulateur Vcc max r1242

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Libéré

Note:

Les seuils d'activation ne sont calculés que durant la phase de démarrage du variateur après l'application de la tension réseau. Il n'y a pas correction du réglage en cours de fonctionnement. C'est-à-dire qu'une modification du paramètre P1254 n'a pas d'incidence directe; de même les fluctuations de tension réseau ne sont pas prises en compte en ligne.

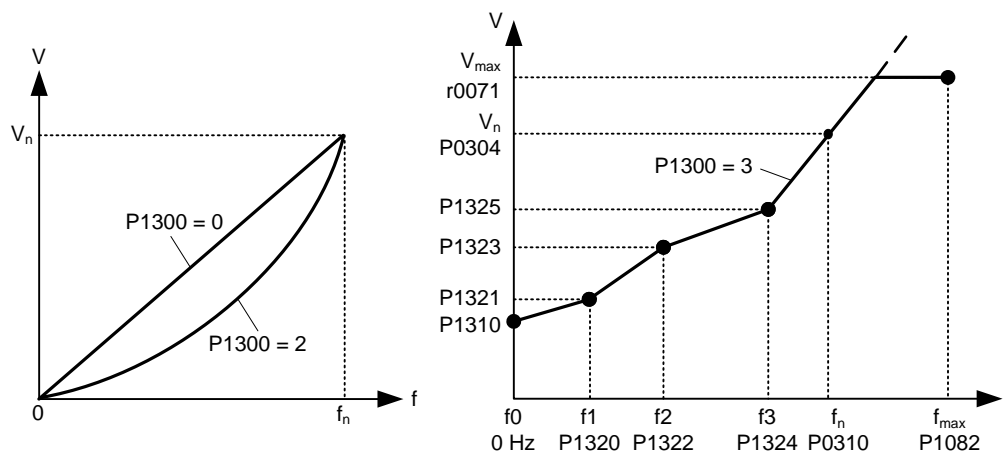
P1254 = 0 (détermination automatique désactivée)

Lorsque la détermination automatique est désactivée, les seuils d'activation susmentionnés sont calculés par l'intermédiaire du paramètre P0210.

3.24 Type de régulation

P1300	Mode de commande	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT	Actif: Après valid.	Mes rapide: Qui	Usine: 0	
	Groupe P: CONTROL			Max: 3	

Commande la relation entre la vitesse du moteur et la tension fournie par le variateur, comme le montre l'illustration suivante.



Réglages possible:

- 0 U/f avec caract. linéaire
- 1 U/f avec FCC
- 2 U/f avec caract. parabol.
- 3 U/f avec caract. programmable

Note:

P1300 = 1 : U/f avec FCC

- Maintient le courant de flux moteur pour une meilleure efficacité
- Si FCC a été sélectionné, U/f linéaire est activé aux basses fréquences.

P1300 = 2 : U/f avec une courbe quadratique

- Adapté pour les ventilateurs centrifuges / pompes

P1300 = 3 : U/f avec caractéristique programmable

- Caractéristique définie par l'opérateur (cf. P1320)
- Pour moteur synchrone (par exemple SIEMOSYN)

Le tableau suivante présente une vue globale des paramètres de contrôle (V/f) qui peuvent être modifiés en relation avec les dépendances P1300 :

ParNo.	Désignation du paramètre	Level	V/f			
			P1300 =			
			0	1	2	3
P1300	Mode de commande	2	x	x	x	x
P1310	Surélévation permanente	2	x	x	x	x
P1311	Surélévation à l'accélération	2	x	x	x	x
P1312	Surélévation au démarrage	2	x	x	x	x
P1316	Fréquence de fin de surélévation	3	x	x	x	x
P1320	Fréq. U/f programmable, coord. 1	3	-	-	-	x
P1321	Tens. U/f programmable, coord. 1	3	-	-	-	x
P1322	Fréq. U/f programmable, coord. 2	3	-	-	-	x
P1323	Tens. U/f programmable, coord. 2	3	-	-	-	x
P1324	Fréq. U/f programmable, coord. 3	3	-	-	-	x
P1325	Tens. U/f programmable, coord. 3	3	-	-	-	x
P1333	Fréquence de démarrage pour FCC	3	-	x	-	-
P1335	Limitation du glissement	2	x	x	x	x
P1336	CO: U/f freq. gliss.	2	x	x	x	x
P1338	Amortissement résonance U/f	3	x	x	x	x
P1340	Gain prop. régulateur fréq. Imax	3	x	x	x	x
P1341	Tps d'intégration du régulateur	3	x	x	x	x
P1345	Gain prop. régulateur Imax	3	x	x	x	x
P1346	Ti régulateur tension Imax	3	x	x	x	x
P1350	Rampe de tension	3	x	x	x	x

3.25 Paramètres de régulation U/f

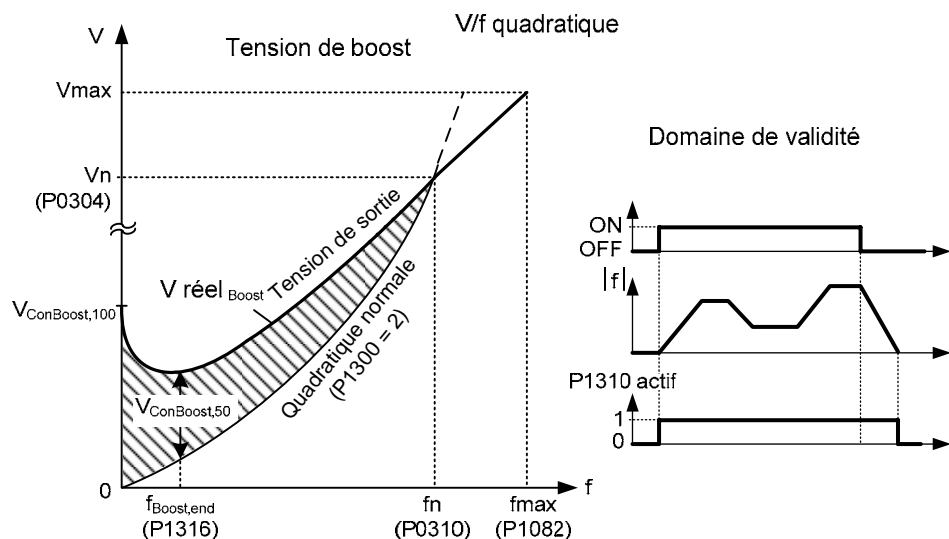
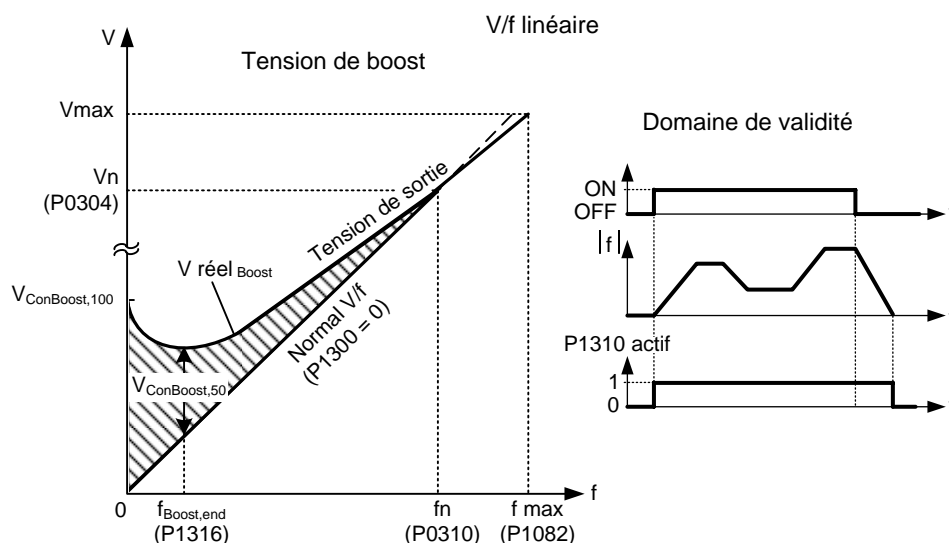
P1310	Surélévation permanente	Min: 0.0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 50.0
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

P1310 provoque une surélévation de la tension en fonction de la fréquence de sortie (voir diagramme). Aux basses fréquences de sortie, on ne peut plus négliger les résistances ohmiques de l'enroulement pour assurer le maintien du flux dans le moteur. De ce fait, la tension de sortie peut être trop petite pour

- la magnétisation du moteur asynchrone
- retenir la charge
- compenser les pertes dans le système.

Pour compenser les pertes dans le système, retenir la charge ou assurer la magnétisation, on peut imposer à la tension de sortie du variateur une surélévation (boost) avec le paramètre P1310.

Définit en [%] par rapport à P0305 (courant de moteur assigné) le niveau de surélévation de courant qui peut être appliqué aux deux courbes U/F, linéaire et quadratique, conformément au graphique ci-dessous :



La tension $V_{ConBoost,100}$ est définie comme suit :

$$V_{ConBoost,100} = P0305 \cdot P0350 \cdot \frac{P1310}{100}$$

$$V_{ConBoost,50} = \frac{V_{ConBoost,100}}{2}$$

Note:

- Des valeurs de surélévation excessives entraînent un échauffement du moteur (en particulier à l'arrêt).
- Les valeurs de surélévation sont combinées ensemble quand la surélévation permanente du courant (P1310) est conjuguée avec d'autres paramètres de surélévation (surélévation à l'accélération P1311 et surélévation au démarrage P1312).
- Des priorités sont toutefois affectées à ces paramètres:
P1310 > P1311 > P1312

- La somme des surélévations de tension est limitée à la valeur suivante:

$$\sum V_{\text{Boost}} \leq 3 \cdot R_s \cdot I_{\text{Mot}} = 3 \cdot P0305 \cdot P0350$$

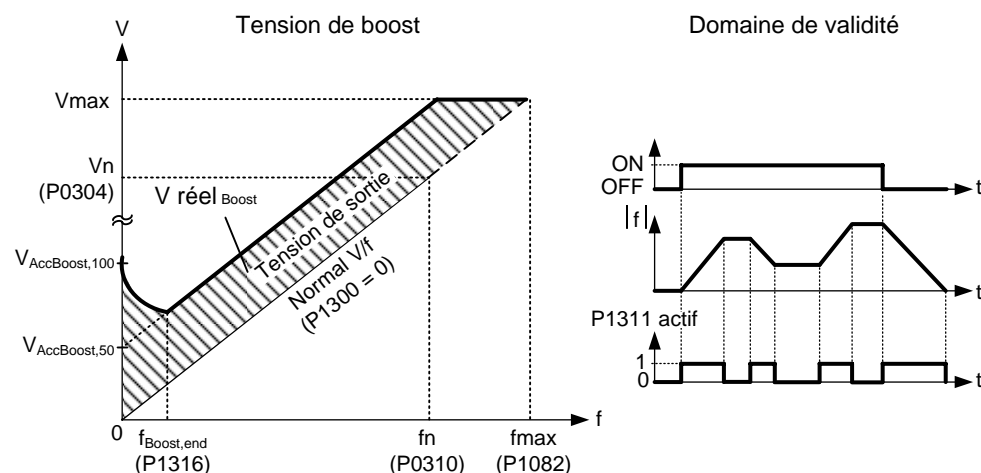
- Le réglage dans P0640 (facteur de surcharge moteur [%]) limite la surélévation.

$$\frac{\sum V_{\text{Boost}}}{P0305 \cdot P0350} \leq \frac{P0640}{100}$$

P1311	Surélévation à l'accélération	Min: 0.0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat	Mes rapide: Non
		Usine: 0.0	Max: 250.0

P1311 provoque une surélévation de tension à l'accélération/décélération et génère un couple supplémentaire pour l'accélération ou la décélération. Contrairement au paramètre P1312 qui ne provoque le "boost" qu'à la première accélération après un ordre MARCHÉ, P1311 agit à chaque accélération et décélération. Cette surélévation de tension est active si P1311 > 0 et si les conditions suivantes sont respectées.

Applique la surélévation en [%] par rapport à P0305 (courant de moteur assigné), fait suite à une modification positive de la consigne et retombe dès que la consigne est atteinte.



La tension $V_{\text{AccBoost},100}$ est définie comme suit :

$$V_{\text{AccBoost},100} = P0305 \cdot P0350 \cdot \frac{P1311}{100}$$

$$V_{\text{AccBoost},50} = \frac{V_{\text{AccBoost},100}}{2}$$

Note:

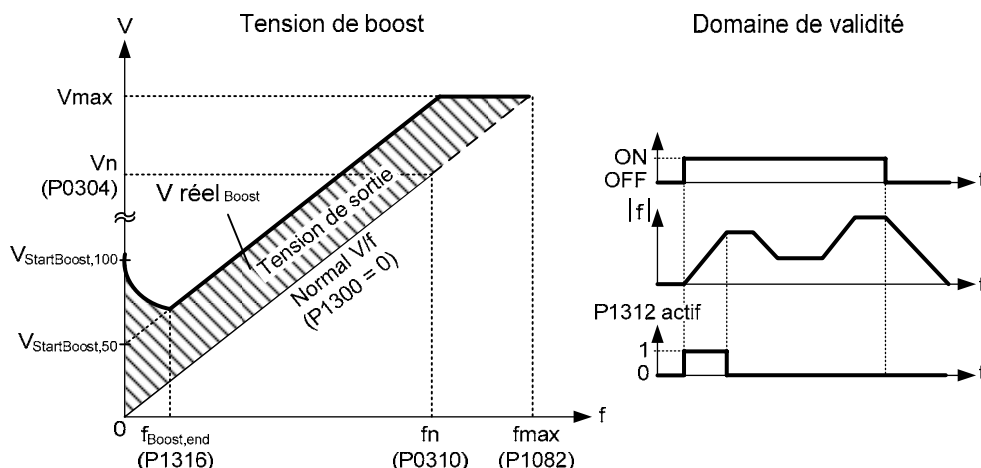
Voir P1310

P1312	Surélévation au démarrage	Min: 0.0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.0
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Applique après un ordre MARCHÉ un décalage linéaire constant (en [%] par rapport à P0305 (courant nominal moteur)) à la courbe V/f active (linéaire ou quadratique) jusqu'à ce que
 1) la consigne soit atteinte pour la première fois ou
 2) la consigne soit réduite à une valeur qui est inférieure à la sortie momentanée du générateur de rampe.

Cette fonction est utile pour le démarrage de fortes charges.

Quand la surélévation au démarrage (P1312) est réglée sur une valeur trop élevée, le variateur limite le courant, ce qui a pour effet de réduire la fréquence de sortie à une valeur inférieure à la fréquence de consigne.



La tension $V_{StartBoost,100}$ est définie comme suit :

$$V_{StartBoost,100} = P0305 \cdot P0350 \cdot \frac{P1312}{100}$$

$$V_{StartBoost,50} = \frac{V_{StartBoost,100}}{2}$$

Exemple:

Valeur de consigne = 50 Hz La sortie du variateur est accélérée sous le contrôle du générateur de rampe avec une surélévation au démarrage (P1312). Durant la phase d'accélération, la consigne est réduite à 20 Hz. Si la sortie du générateur de rampe est supérieure à la nouvelle valeur de consigne, la surélévation au démarrage est désactivée pour la montée en vitesse.

Note:

Voir P1310

r1315	CO: tens. totale de surélévation	Min: -	Niveau 4	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: CONTROL	Unité: V		Max: -

Affiche la valeur totale de la surélévation de tension (en volts).

P1316	Fréquence de fin de surélévation	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 20.0
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Définit le point où la surélévation programmée atteint 50 % de sa valeur. Cette valeur est exprimée en [%] par rapport à P0310 (fréquence assignée du moteur).

Cette fréquence est définie comme suit :

$$f_{Boost\ min} = 2 \cdot \left(\frac{153}{\sqrt{P_{motor}}} + 3 \right)$$

Note:

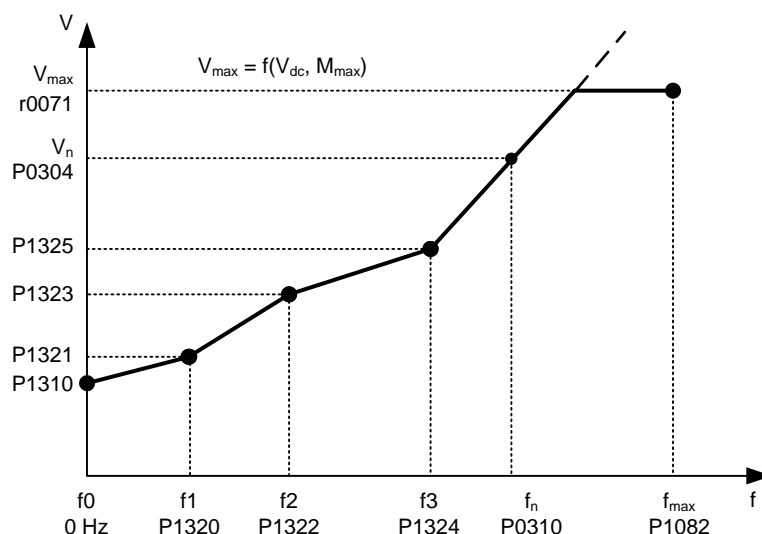
- Les utilisateurs experts peuvent modifier cette valeur pour changer la forme de la courbe, par exemple pour augmenter un coupe à une fréquence donnée.
- La valeur pre-instituée dépend du type de convertisseur et des données nominales du convertisseur.

Détails:

Voir le diagramme sous P1310 (surélévation permanente du courant)

P1320	Fréq. U/f programmable, coord. 1	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.00		
		Max: 650.00		

Régle les coordonnées U/f (P1320/1321 à P1324/1325) pour définir la caractéristique U/f.



$$P1310[V] = \frac{P1310[\%]}{100[\%]} \cdot \frac{r0395[\%]}{100[\%]} \cdot P0304[V]$$

Exemple:

Ce paramètre peut être utilisé pour fournir un couple correct à une fréquence correcte et il est utile quand on travaille avec des moteurs synchrones.

Conditions:

Pour régler le paramètre, sélectionner P1300 = 3 (U/f avec caractéristique programmable).

Note:

L'interpolation linéaire est appliquée entre les points de P1320/1321 à P1324/1325.

U/f avec caractéristique programmable (P1300 = 3) comporte 3 points programmables. Les deux points non programmables sont les suivants :

- tension de surélévation P1310 à 0 Hz
- tension nominale à la fréquence nominale

La surélévation à l'accélération et la surélévation au démarrage définis dans P1311 et P1312 sont appliqués à U/f avec caractéristique programmable.

P1321	Tens. U/f programmable, coord. 1	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: V
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.0		
		Max: 3000.0		

Voir P1320 (coord. programmable de la fréquence U/f 1).

P1322	Fréq. U/f programmable, coord. 2	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.00		
		Max: 650.00		

Voir P1320 (coord. programmable de la fréquence U/f 1).

P1323	Tens. U/f programmable, coord. 2	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: V
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.0		
		Max: 3000.0		

Voir P1320 (coord. programmable de la fréquence U/f 1).

P1324	Fréq. U/f programmable, coord. 3	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.00		
		Max: 650.00		

Voir P1320 (coord. programmable de la fréquence U/f 1).

P1325	Tens. U/f programmable, coord. 3	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: V
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.0		
		Max: 3000.0		

Voir P1320 (coord. programmable de la fréquence U/f 1).

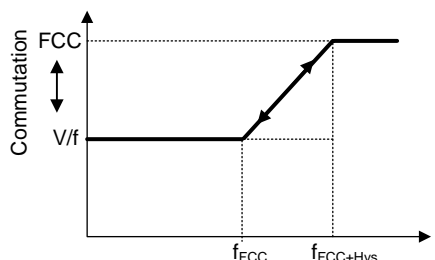
P1333	Fréquence de démarrage pour FCC	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 10.0		
		Max: 100.0		

Définit la fréquence de départ de FCC en pourcentage par rapport à la fréquence nominale du moteur (P0310).

Lorsque FCC est activé par P1300 = 1, une commutation avec transition continue (voir diagramme) s'effectue entre la courbe caractéristique linéaire U/f (P1300 = 0) et FCC, en fonction de la fréquence de départ FCC plus l'hystérèse et de la fréquence réelle.

$$f_{FCC} = \frac{P0310}{100} \cdot P1333$$

$$f_{FCC+Hys} = \frac{P0310}{100} \cdot (P1333 + 6\%)$$



Remarque:

- Une valeur trop faible peut provoquer des instabilités.
- L'élévation constante de la tension P1310 est désactivée en continue, de façon analogue à l'enclenchement de FCC.
- Par contre, les élévations de tension P1311 et P1312 restent actives dans toute la plage de fréquences.

3.25.1 Compensation de glissement

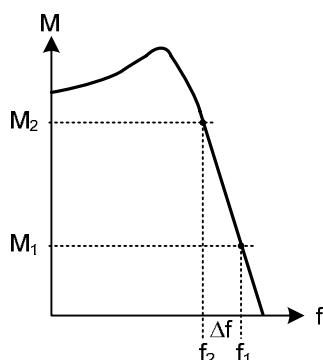
P1335	Compensation du glissement			Min: 0.0	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 0.0	
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 600.0	

Ajuste dynamiquement la fréquence de sortie du variateur afin de maintenir le moteur à vitesse constante indépendamment de sa charge.

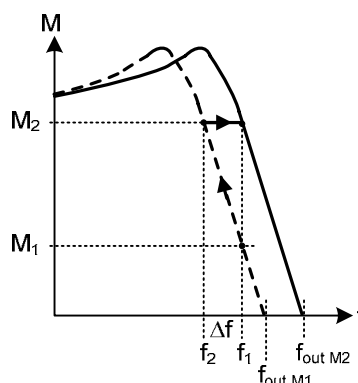
En commande V/f, la fréquence du moteur est toujours inférieure à la fréquence de consigne de la valeur de la fréquence de glissement. Si, à fréquence de consigne constante, on augmente la charge, il s'en suivra une réduction de la fréquence moteur. Cet inconvénient peut être pratiquement supprimé par la compensation du glissement.

L'augmentation de la charge de M1 à M2 (cf. diagramme) diminuera la vitesse du moteur de f1 à f2 en raison du glissement. Le variateur peut compenser cela en augmentant légèrement la fréquence de sortie au fur et à mesure que la charge augmente. Le variateur mesure le courant et augmente la fréquence de sortie pour compenser le glissement escompté.

Sans compensation de glissement



Avec compensation de glissement



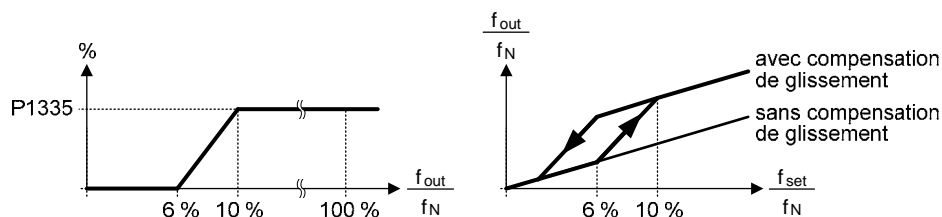
Valeur:

P1335 = 0 % :
Compensation du glissement bloquée.

P1335 = 50 % - 70 % :
Compensation complète du glissement sur moteur froid (charge partielle).

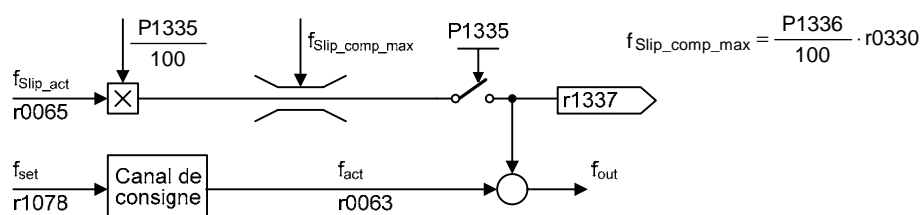
P1335 = 100 % :
Compensation complète du glissement sur moteur chaud (pleine charge).

Domaine de compensation du glissement :



Remarque:

La valeur calculée pour la compensation du glissement (mise à l'échelle par P1335) est limitée par l'équation suivante :



P1336	Limitation du glissement	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 250
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Limite de compensation du glissement en [%] par rapport à r0330 (glissement assigné du moteur), ajouté à la consigne de fréquence.

Conditions:

Compensation du glissement (P1335) active.

r1337	CO: U/f freq. gliss.	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: CONTROL	Unité: %		Max: -

Affiche le glissement actuel compensé du moteur en [%]

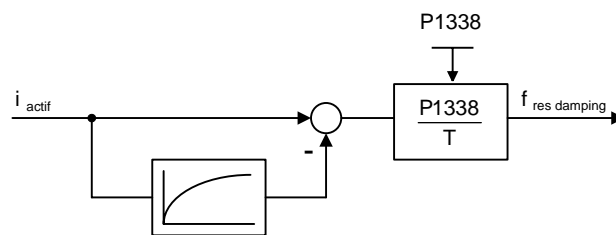
Conditions:

Compensation du glissement (P1335) active.

3.25.2 Amortissement de résonance

P1338	Amortissement résonance U/f	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 0.00
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Définit le gain d'amortissement de résonance pour U/f. La pente du courant actif est évaluée par p1338 (voir diagramme). Si la raideur de la pente augmente, la fréquence de sortie est réduite à l'aide de l'atténuation de la résonance.

**Note:**

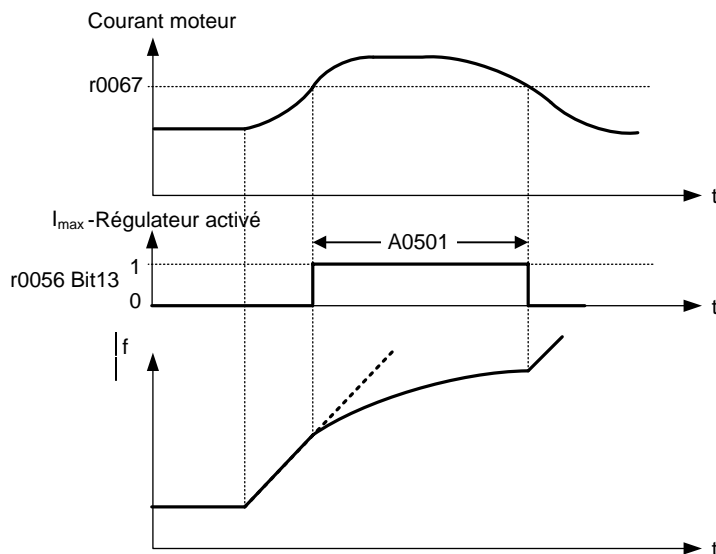
- L'amortissement de résonance permet d'amortir les ondulations du courant efficace, telles qu'elles apparaissent surtout avec les moteurs à champ tournant en marche à vide. Ce paramètre n'a pas pour objectif d'optimiser le régime transitoire.
- Dans les modes de fonctionnement U/f (voir P1300), le régulateur d'amortissement de résonance est actif dans une plage d'environ 5% à 70% de la fréquence du moteur nominale (P0310).
- Une valeur trop élevée conduit à une instabilité (réaction positive).

3.25.3 Régulateur I_{max}

P1340	Gain prop. régulateur I_{max}	Min: 0.000	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: -
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.000		
		Max: 0.499		

Gain proportionnel régulateur I_{max}.

Commande le variateur de façon dynamique quand le courant de sortie excède le courant maximum moteur (r0067). Comme conséquence d'un début de limitation de la fréquence de sortie du variateur (à un minimum possible de la fréquence nominale de glissement). Si l'action ne réussit pas à faire disparaître la condition de surintensité, il y a réduction de la tension de sortie du variateur. Par contre, la condition de surintensité est éliminée, la limitation de fréquence est supprimée à l'aide du temps de montée réglé dans P1120.



P1341	Tps d'intégration du régulateur	Min: 0.000	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0.300		
		Max: 50.000		

Constante de temps de dosage d'intégration du régulateur I_{max}.

P1341 = 0 :
régulateur I_{max} bloqué

P1340 = 0 et P1341 > 0 :
action intégrale améliorée

P1340 > 0 et P1341 > 0 :
régulation PI normale

Voir description au paramètre P1340 pour de plus amples informations.

r1343	CO: sortie fréq. régulateur I_{max}	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: CONTROL	Usine: -		Max: -

Affiche la limitation effective de la fréquence.

Conditions:

Si le régulateur I_{max} n'est pas en fonctionnement, le paramètre affiche normalement f_{max} (P1082).

r1344	CO: sortie tens. régulateur I_{max}	Min: -	Niveau 3	
		Type données: Float		Unité: V
	Groupe P: CONTROL	Usine: -		Max: -

Affiche la valeur dont est réduite la tension de sortie du variateur par le régulateur I_{max}.

P1349	Limite d'amortissement résonance	Min: 80.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: CONTROL	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 80.0		
		Max: 100.0		

Définit la limite supérieure d'activation de l'amortissement de résonance pour V/f.

Note:

Le circuit résonant amortit les oscillations du courant actif qui se produisent fréquemment à vide (voir P1338).

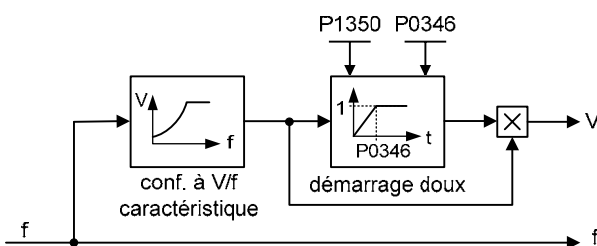
La limite est définie en pour-cent de la fréquence assignée du moteur (P0310). Il s'agit d'une bande de 5 % en-dessous de la limite supérieure, dans laquelle le gain décroît linéairement de sa pleine valeur à zéro.

3.25.4 Démarrage progressif

P1350	Rampe de tension	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: CONTROL	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 0		
		Max: 1		

Sélection de la fonction démarrage progressif.

Lors du démarrage progressif, le flux du moteur est établi avec un certain retard, garantissant ainsi que, même en présence d'une magnétisation résiduelle, le moteur ne pourra tourner que dans le sens souhaité. Si le paramètre est activé, la mise sous tension sera suivie d'un établissement progressif de la tension de sortie ; celle-ci augmente alors suivant une rampe pour atteindre la valeur de la caractéristique en l'espace du temps de magnétisation P0346.

**Réglages possible:**

- 0 ARRET
- 1 MARCHÉ

Note:

Les réglages de ce paramètre ont des avantages et des inconvénients:

- P1350 = 0: (sauter pour augmenter la tension)
Avantage : le flux est généré rapidement
Inconvénient : le moteur risque d'effectuer un mouvement
- P1350 = 1: (génération régulière de la tension)
Avantage : le moteur risque moins d'effectuer un mouvement
Inconvénient : le temps est plus long pour atteindre le flux recherché

3.26 Paramètres du variateur (modulateur)

P1800	Fréquence de découpage	Min: 2	Niveau 2
	EtatMES: CUT Groupe P: INVERTER	Type données: U16 Unité: kHz Usine: 4 Actif: immédiat Mes rapide: Non Max: 16	
<p>Fixe la fréquence de commutation des semi-conducteurs du variateur. La fréquence est réglable par pas de 2 kHz.</p> <p>Conditions: La fréquence de commutation minimale dépend de P1082 (fréquence maximale) et de P0310 (fréquence assignée du moteur).</p> <ul style="list-style-type: none"> - voir P1082 - $P1800 > 30 * P0310$ <p>Note:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si la fréquence impulsionnelle est augmentée, il se peut que le courant maximal du variateur r0209 soit réduit resp. déclassé. Le déclassement dépend du type et de la performance du variateur (cf. également les instructions de service). - Si un fonctionnement silencieux n'est pas absolument nécessaire, il est possible de sélectionner des fréquences de commutation plus basses pour réduire les pertes dans le variateur et les radiations de haute fréquence. - Dans certaines circonstances, il est possible que le variateur réduise sa fréquence de commutation pour assurer la protection contre la surchauffe (voir P0290). 			
r1801	CO: fréq. act. de commutation	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: INVERTER	Type données: U16 Unité: kHz Usine: - Max: -	
<p>Fréquence de commutation momentanée des semi-conducteurs du variateur.</p> <p>Remarque: Dans certaines conditions (échauffement du variateur, voir P0290), elle peut différer des valeurs sélectionnées dans P1800 (fréquence de commutation).</p>			
P1802	Mode modulateur	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CUT Groupe P: INVERTER	Type données: U16 Unité: - Usine: 0 Actif: Après valid. Mes rapide: Non Max: 2	
<p>Sélectionne le mode modulateur du variateur.</p> <p>Réglages possible:</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 Mode auto SVM/ASVM 1 Modulation pour pertes minimales (ASVM) 2 Modulation du vecteur d'espace (SVM) <p>Remarque:</p> <ul style="list-style-type: none"> - La modulation ASVM génère des pertes de commutation plus faibles que la modulation du vecteur tension SVM, mais peut cependant entraîner des irrégularités dans la rotation à vitesse très faible. - A des tensions de sortie élevées, la modulation du vecteur de tension SVM avec surmodulation peut causer une distorsion de la courbe de courant. - SVM sans surmodulation réduit la tension de sortie maximum disponible pour le moteur. 			
P1803	Modulation max.	Min: 20.0	Niveau 4
	EtatMES: CUT Groupe P: INVERTER	Type données: Float Unité: % Usine: 106.0 Actif: immédiat Mes rapide: Non Max: 150.0	
<p>Règle l'indice de modulation maximum.</p> <p>Note:</p> <ul style="list-style-type: none"> - $P1803 = 100 \% :$ Limite de saturation (pour variateur idéal sans retard de commutation). 			
P1820	Inversion ordre phases de sortie	Min: 0	Niveau 2
	EtatMES: CT Groupe P: INVERTER	Type données: U16 Unité: - Usine: 0 Actif: Après valid. Mes rapide: Non Max: 1	
<p>Inverse le sens de rotation du moteur sans changer la polarité de la consigne.</p> <p>Réglages possible:</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 ARRET 1 MARCHE <p>Conditions: Quand la rotation positive et négative est activée, la consigne de fréquence est utilisée directement. Quand les deux, positive et négative, sont désactivées, la valeur de référence est mise à zéro.</p> <p>Détails: Voir P1000 (sélectionner la consigne de fréquence)</p>			

3.27 Identification du moteur

P1910	Identification données moteur	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: -
	Groupe P: MOTOR	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Exécute une identification des paramètres du moteur.

Effectue une mesure de la résistance statorique.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Ident. Rs avec chang. param.
- 2 Ident. Rs sans chang. param.

Conditions:

Pas de mesure si les paramètres du moteur sont incorrectes.

P1910 = 1 : La valeur calculée pour la résistance statorique (voir P0350) est écrasée.

P1910 = 2 : Les valeurs déjà calculées ne sont pas écrasées.

Note:

- Afin que l'identification du moteur puisse produire des données correctes, une mise en service rapide doit être effectuée au préalable.
- Si l'identification du moteur est activée (par ex. P1910 = 1), l'ordre MARCHE suivant lance la procédure de mesure et génère l'alarme A0541. Une fois la mesure terminée, le paramètre P1910 ainsi que l'alarme seront annulés.

Remarque:

Au moment de choisir le réglage pour la mesure, observer les points suivants :

1. "avec changement de paramètres"
signifie que la valeur est réellement adoptée comme réglage de paramètre P0350 et appliquée au contrôle ainsi que montrée dans les paramètres lecture seule ci-dessous.

2. "sans changement de paramètres"
signifie que la valeur est seulement affichée, par ex. montrée à des fins de contrôle dans le paramètre lecture seule r1912 (résistance statorique identifiée). La valeur n'est pas appliquée au contrôle.

r1912	Résistance statorique identifiée	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float		Unité: Ohm
	Groupe P: MOTOR			Usine: - Max: -

Affiche valeur mesurée de la résistance statorique (de phase à phase) en [Ohms]

Note:

Cette valeur est mesurée avec P1910 = 1 ou 2 , autrement dit avec une identification de tous les paramètres avec / sans changement.

3.28 Paramètres de référence

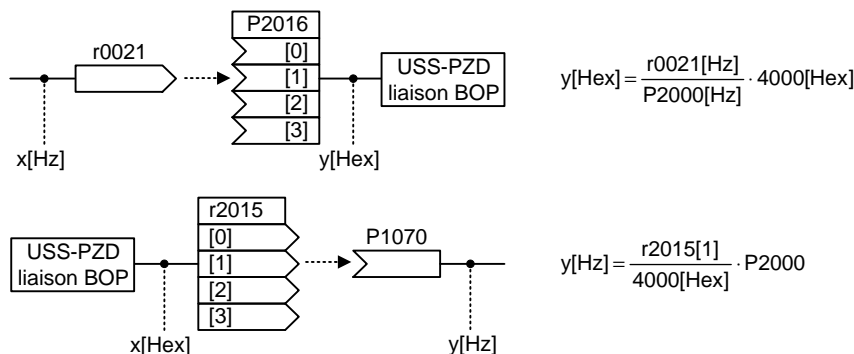
P2000	Fréquence de référence	Min: 1.00	Niveau 2	
	EtatMES: CT	Type données: Float		Unité: Hz
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non
		Usine: 50.00		
		Max: 650.00		

Le paramètre P2000 représente la fréquence de référence pour les valeurs de fréquence qui sont affichées / transmises en pour-cent ou en hexadécimal. On a :

- hexadécimal 4000 H ==> P2000 (par ex.: USS-PZD)
- pour-cent 100 % ==> P2000 (par ex.: ADC)

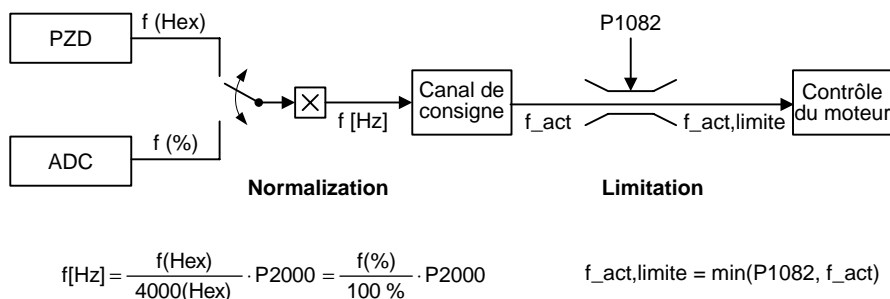
Exemple:

Si une connexion entre 2 paramètres est réalisée, par "BiCo", par P0719 ou par P1000, et les paramètres ont une différente représentation (normée soit (Hex) une valeur physique (Hz)), le MICROMASTER fait implicitement une traduction normative vers l'objet final.



Avertissement:

Le paramètre P2000 représente la fréquence de référence pour les interfaces ci-dessus (paramètres d'interface !). Via les interfaces correspondantes, au maximum une consigne de fréquence de $2 \cdot P2000$ peut être définie. Par contre, le paramètre P1082 (fréquence max.) limite la fréquence dans le variateur indépendamment de la fréquence de référence. Dans le cas d'une modification de P2000, le paramètre P1082 devrait alors toujours être correspondamment adapté !



Remarque:

Les variables de référence sont sensés fournir une aide pour présenter les signaux de valeurs de consigne et réelles de façon uniforme. Cela s'applique également aux réglages fixés entrés sous forme de pourcentage. Une valeur de 100 % (USS / CB) correspond à une valeur de données de processus de 4000H, ou 4000 0000H dans le cas de valeurs doubles.

A cet égard, les paramètres suivants sont disponibles :

P2000	fréquence de référence	Hz
P2001	tension de référence	V
P2002	courant de référence	A

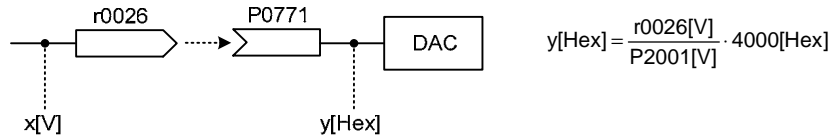
P2001	Tension de référence	Min: 10	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 1000
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Tension de sortie pleine échelle (autrement dit 100 %) utilisée sur la liaison série (correspond à 4000H).

Exemple:

P0201 = 230 indique que 4000H reçus via USS correspondent à 230 V.

Si une connexion entre 2 paramètres est réalisées, par "BiCo", et les paramètres ont une différente représentation (normée soit (Hex) une valeur physique (V)), le MICROMASTER fait implicitement une traduction normative vers l'objet final.

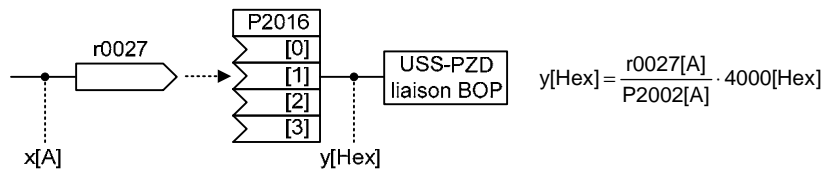


P2002	Courant de référence	Min: 0.10	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: Float		Usine: 0.10
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Courant de sortie pleine échelle utilisé sur la liaison de série (correspond à 4000H).

Exemple:

Si une connexion entre 2 paramètres est réalisées, par "BiCo", et les paramètres ont une différente représentation (normée soit (Hex) une valeur physique (A)), le MICROMASTER fait implicitement une traduction normative vers l'objet final.



3.29 Paramètres de communication (USS, CB)

P2009[2]	Dénormalisation USS	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 1

Sélection de la dénormalisation de l'USS.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Libéré

Index:

P2009[0] : Lia. COM de l'interface série
P2009[1] : Lia. BOP de l'interface série

Note:

Si déverrouillée, la valeur de consigne principale (mot 2 dans PZD) n'est pas interprétée comme 100 % = 4000H mais en tant que valeur absolue (p. ex. 4000H = 16384 signifie 163,84 Hz en tant que valeur de fréquence). La dénormalisation (P2009 = 1) est uniquement valable pour les valeurs de fréquence afin de garantir une compatibilité avec le système prioritaire MM3.

P2010[2]	Vitesse de transmission USS	Min: 3	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 6
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 9

Règle la vitesse de transmission des données pour une communication via USS.

Réglages possible:

- 3 1200 bauds
- 4 2400 bauds
- 5 4800 bauds
- 6 9600 bauds
- 7 19200 bauds
- 8 38400 bauds
- 9 57600 bauds

Index:

P2010[0] : Lia. COM de l'interface série
P2010[1] : Lia. BOP de l'interface série

P2011[2]	Adresse USS	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non Max: 31

Affecte une adresse unique au variateur.

Index:

P2011[0] : Lia. COM de l'interface série
P2011[1] : Lia. BOP de l'interface série

Note:

Vous pouvez connecter jusqu'à 30 autres variateurs sur la liaison série, autrement dit 31 variateurs au total, et les commander avec le protocole de bus série USS.

P2012[2]	Longueur PZD USS	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 2
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

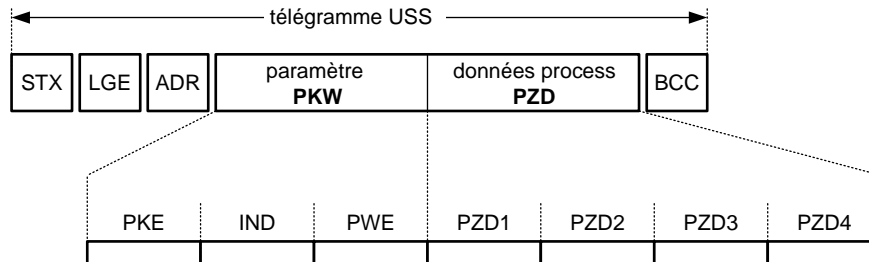
Définit le nombre des mots à 16 bits dans la partie PZD du télégramme USS.

Index:

P2012[0] : Lia. COM de l'interface série
 P2012[1] : Lia. BOP de l'interface série

Remarque:

Le protocole USS comporte les parties PZD et PKW pouvant être adaptées par l'utilisateur via les paramètres P2012 ou P2013.



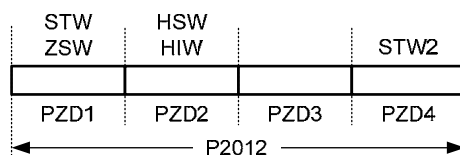
STX	début du texte	PKE	identification de paramètre
LGE	longueur	IND	sous-indice
ADR	adresse	PWE	valeur de paramètre
PKW	valeur identification de paramètre		
PZD	données process		
BCC	caractère contrôle bloc		

La partie PZD permet la transmission des mots de commande et consignes / des mots d'état et mesures. Le nombre de mots PZD est défini par P2012, les deux premiers mots (P2012 >= 2) contenant respectivement

- le mot de commande et la consigne principale ou
- le mot d'état et la mesure principale.

Restrictions :

- Le premier mot de commande (STW1 / MotCde1) doit être transmis dans le premier mot PZD si l'interface est utilisée pour piloter le variateur (P0700 ou P0719).
- La consigne principale (HSW / CsgPrinc) doit être transmise dans le 2ème mot PZD lorsque la source de consigne est spécifiée par les paramètres P1000 ou P0719.
- Lorsque P2012 >= 4, le mot de commande additionnel (STW2 / MotCde2) doit être transmis dans le 4ème mot PZD si l'interface est utilisée pour piloter le variateur (P0700 ou P0719).



STW	mot de commande	HSW	consigne principale
ZSW	mot d'état	HIW	valeur réelle principale
PZD	données process		

P2013[2]	Longueur PKW USS	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 127
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit le nombre de mots à 16 bits dans la partie PKW du télégramme USS.

La partie PKW se compose de PKE (1er mot), IND (2ème mot) ou PWE (3ème à nième mot). P2013 permet de modifier la longueur PWE. Par contre, PKE et IND sont prédéfinis et ne peuvent pas être modifiés. La longueur PKW peut être réglée sur les valeurs 3, 4 ou variable, selon les besoins de l'application. La partie PKW du télégramme USS est utilisée pour lire ou écrire des valeurs de paramètre individuelles.

Réglages possible:

0 aucun mot
3 3 mots
4 4 mots
127 Variable

Index:

P2013[0] : Lia. COM de l'interface série
P2013[1] : Lia. BOP de l'interface série

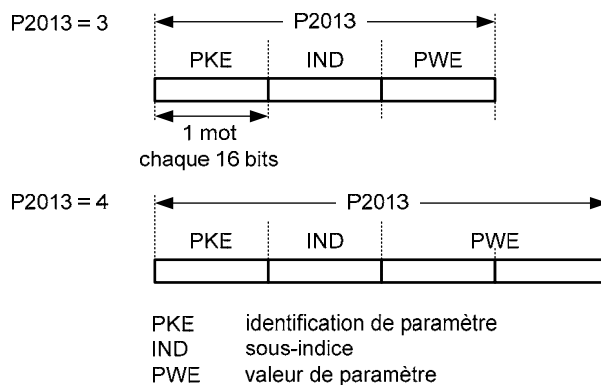
Exemple:

	type de données		
	U16 (16 Bit)	U32 (32 Bit)	Float (32 Bit)
P2013 = 3	X	erreur de paramétrage	erreur de paramétrage
P2013 = 4	X	X	X
P2013 = 127	X	X	X

Remarque:

Le protocole USS comporte les parties PZD et PKW pouvant être adaptées par l'utilisateur via les paramètres P2012 ou P2013. Le paramètre P2013 définit le nombre de mots PKW dans le télégramme USS.

Le réglage P2013 = 3 ou 4 définit la longueur de la partie PKW (3 = trois mots, 4 = quatre mots). Avec P2013 = 127, la longueur de PKW est automatiquement adaptée à la longueur des paramètres.



Si on a opté pour une longueur fixe, on ne peut transmettre qu'une valeur. Il faudra aussi en tenir compte pour les paramètres indexés, alors qu'avec une longueur variable de PKW on pourra transmettre le paramètre indexé dans sa totalité (avec tous ses indices) dans le cadre d'un même contrat. Dans le cas de la longueur fixe de PKW, il faudra choisir la longueur de manière à être sûr que la valeur rentre dans le télégramme.

P2013 = 3, fixe la longueur PKW, mais ne permet pas l'accès à de nombreuses valeurs de paramètres. Un défaut de paramètre est généré lorsqu'une valeur non admise est utilisée, la valeur ne sera pas acceptée, mais l'état du variateur ne sera pas affecté. Utile pour des applications où les paramètres ne sont pas modifiés, mais où MM3 sont également utilisés. Le mode de diffusion n'est pas possible sans ce réglage.

P2013 = 4, fixe la longueur PKW. Permet l'accès à tous les paramètres, mais les paramètres indexés peuvent être seulement lus avec un index à chaque fois. L'ordre des mots pour les valeurs de mots isolées sont différentes du réglage 3 ou 127, cf. exemple.

P2013 = 127, réglage le plus utile. La longueur de réponse PKW varie en fonction de la quantité d'informations requises. Peut lire les informations de défaut et tous les indices d'un paramètre avec un seul télégramme avec ce réglage.

Exemple:

Règle P0700 sur la valeur 5 (0700 = 2BC (hex))

	P2013 = 3	P2013 = 4	P2013 = 127
Master → MM4	22BC 0000 0005	22BC 0000 0000 0005	22BC 0000 0005 0000
MM4 → Master	12BC 0000 0005	12BC 0000 0000 0005	12BC 0000 0005

P2014[2]	Délai TOT USS	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Unité: ms
	Groupe P: COMM	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 0	Max: 65535	

Définit le temps de panne de télégramme pour les interfaces sérielles avec protocole USS.

Le temps de panne de télégramme définit le temps à l'intérieur duquel un télégramme valable doit être reçu. Si un télégramme valable n'est pas reçu pendant le temps imparti, le convertisseur déclenche le défaut F0070.

Index:

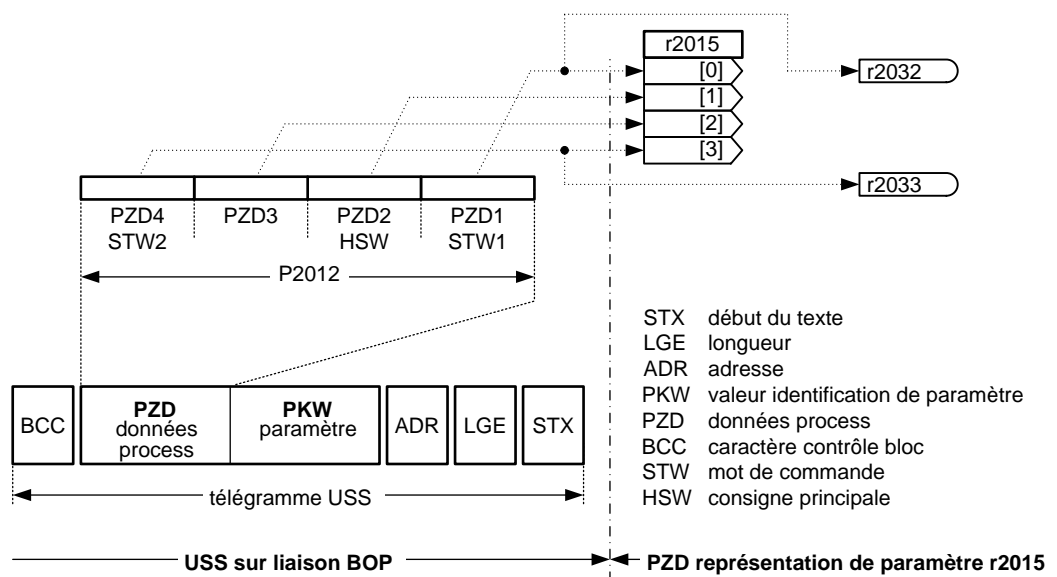
P2014[0] : Lia. COM de l'interface série
P2014[1] : Lia. BOP de l'interface série

Remarque:

Quand la valeur par défaut est réglée (le temps est à 0), aucune alarme n'est générée (c.à.d. surveillance désactivée).

r2015[4]	CO: PZD depuis liaison BOP (USS)	Min: -	Niveau 3	
	Groupe P: COMM	Type données: U16		Unité: -
		Usine: -		Max: -

Affiche les données de processus qui ont été reçues sur le port BOP via USS (RS232 USS).



Index:

r2015[0] : Mot reçu 0
r2015[1] : Mot reçu 1
r2015[2] : Mot reçu 2
r2015[3] : Mot reçu 3

Note:

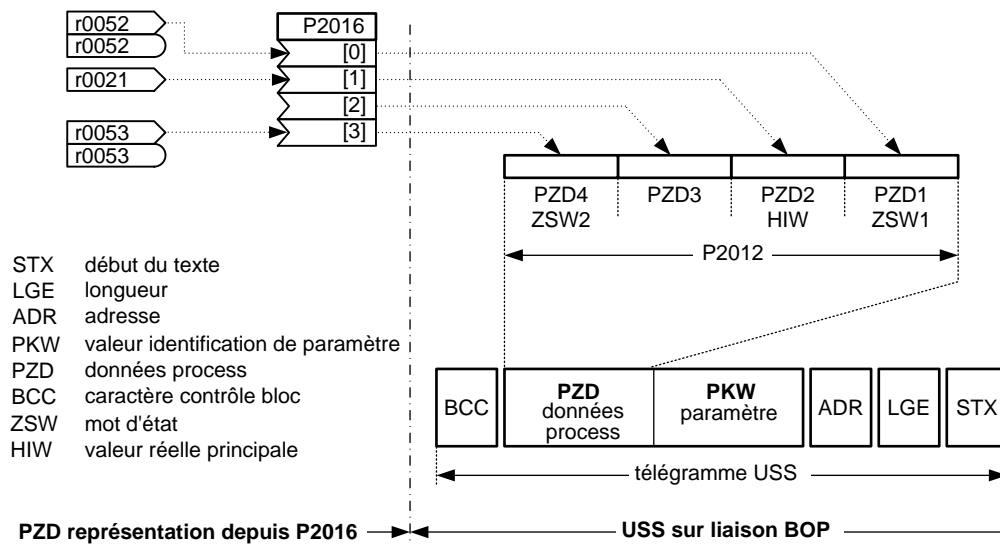
Les mots de commande peuvent être visualisés comme paramètres binaires r2032 et r2033.

Restrictions :

- Le 1er mot de commande (STW1) doit être transmis dans le 1er mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (USS sur link BOP).
- La consigne principale (HSW) doit être transmise dans le 2ème mot PZD lorsque la source série de la consigne (USS sur link BOP) est fixée par le paramètre P1000 ou P0719.
- Avec P2012 = 4, le mot de commande additionnel (STW2) doit être transmis dans le 4ème mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (USS sur link BOP).

P2016[4]	CI: PZD vers liaison BOP (USS)				Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	Usine: 52:0		
	Groupe P: COMM	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 4000:0		

Sélectionne les signaux qui sont à transmettre à l'interface série par le port BOP.

**Index:**

P2016[0] : Mot transmis 0
P2016[1] : Mot transmis 1
P2016[2] : Mot transmis 2
P2016[3] : Mot transmis 3

Exemple:

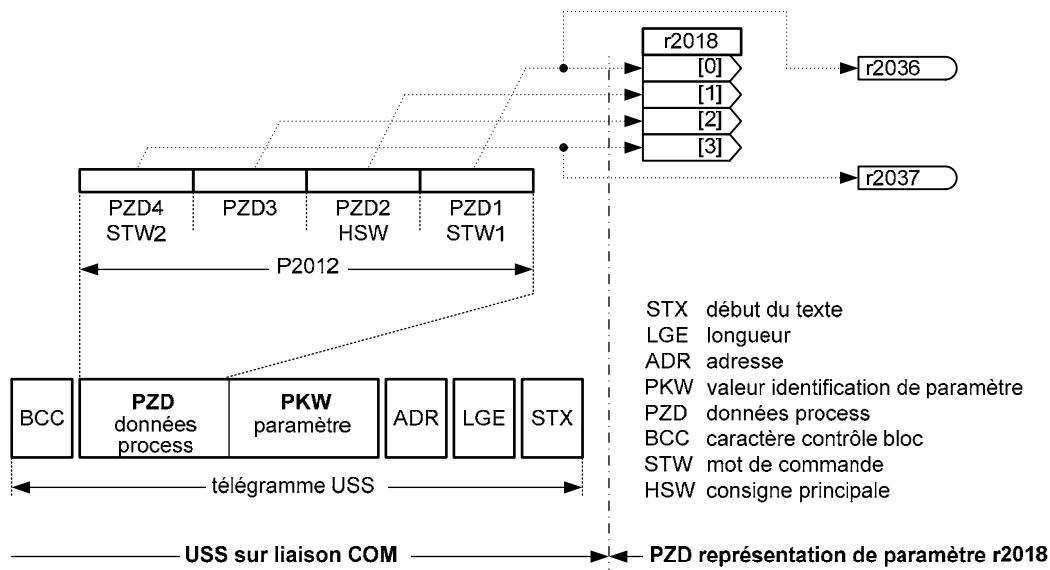
P2016[0] = 52.0 (par défaut). Dans ce cas, la valeur de r0052[0] (CO/BO: mot d'état) est transmise au port BOP comme 1er PZD.

Note:

Si r0052 n'est pas indexé, aucun indice n'apparaît à l'affichage (".0").

r2018[4]	CO: PZD depuis liaison COM (USS)	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM	Type données: U16 Unité: -	

Affiche les données de processus qui ont été reçues sur le port COM via USS.



Index:

- r2018[0] : Mot reçu 0
- r2018[1] : Mot reçu 1
- r2018[2] : Mot reçu 2
- r2018[3] : Mot reçu 3

Note:

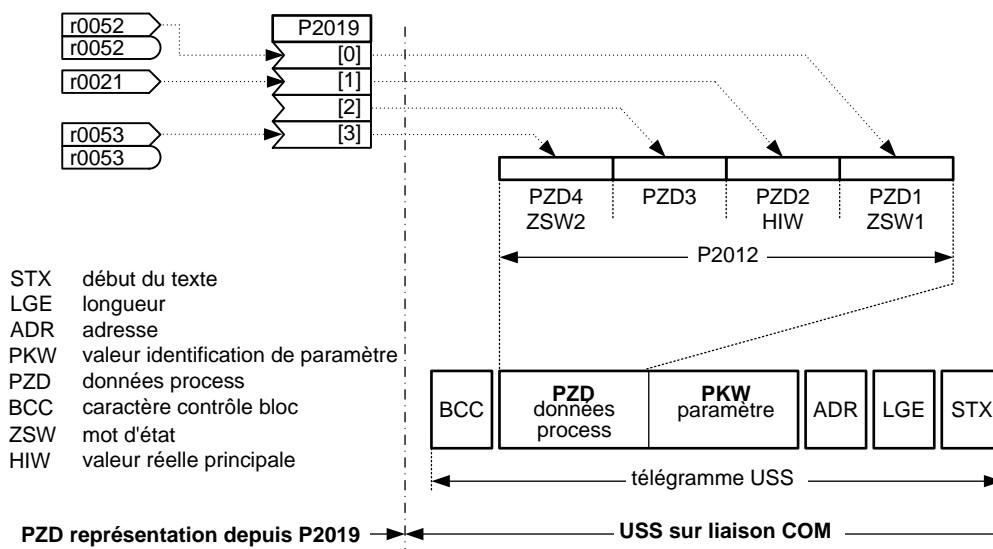
Les mots de commande peuvent être visualisés comme paramètres binaires r2036 et r2037.

Restrictions :

- Le 1er mot de commande (STW1) doit être transmis dans le 1er mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (USS sur link COM).
- La consigne principale (HSW) doit être transmise dans le 2ème mot PZD lorsque la source série de la consigne (USS sur link COM) est fixée par le paramètre P1000 ou P0719.
- Avec P2012 = 4, le mot de commande additionnel (STW2) doit être transmis dans le 4ème mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (USS sur link COM).

P2019[4]	CI: PZD vers liaison COM (USS)	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 52:0
	Groupe P: COMM	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Affiche les données de processus reçues par USS sur la liaison COM.

**Index:**

P2019[0] : Mot transmis 0
P2019[1] : Mot transmis 1
P2019[2] : Mot transmis 2
P2019[3] : Mot transmis 3

Détails:

Voir P2016 (PZD au port BOP)

r2024[2]	Télégrammes USS sans erreur	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: -		Max: -

Affiche le nombre de télégrammes USS reçus sans défaut.

Index:

r2024[0] : Lia. COM de l'interface série
r2024[1] : Lia. BOP de l'interface série

r2025[2]	Télégrammes rejetés USS	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: -		Max: -

Indique le nombre de télégrammes USS rejetés. La somme de tous les défauts USS (r2026 - r2031) est indiquée dans le paramètre r2025.

Les mécanismes de surveillance suivants sont implémentés :

- lors de la réception d'un télégramme, le départ correct du télégramme doit être tout d'abord reconnu (pause de départ + STX) et sa longueur (LGE) doit être ensuite analysée. Si l'indication de la longueur ne correspond pas à la valeur réglée, dans le cas d'un télégramme fixe, ou si elle n'a pas une valeur valable, dans le cas d'une longueur de télégramme variable, le télégramme est alors rejeté.
- Les temps correspondants sont surveillés avant et pendant la réception de télégrammes.
- Pendant la réception, la caractéristique de contrôle de bloc (Block Check Character (BCC)) est constituée et comparée à la BCC reçue, après la lecture du télégramme complet. En cas de manque de concordance, le télégramme n'est pas analysé.
- Si aucune erreur de cadre n'est détectée dans les caractères reçus ou si une erreur de parité ne s'est pas produite, le numéro de participant (ADR) du télégramme reçu peut être analysé.
- Si l'octet d'adresse (ADR) ne correspond pas au numéro de participant (pour l'esclave) ou au numéro de participant escompté pour l'esclave (pour le maître), le télégramme est alors rejeté.

Index:

r2025[0] : Lia. COM de l'interface série
r2025[1] : Lia. BOP de l'interface série

r2026[2]	Taille de caractère USS erronée	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: -		Max: -

Affiche le nombre de défauts de la trame de caractères USS.

Index:

r2026[0] : Lia. COM de l'interface série
r2026[1] : Lia. BOP de l'interface série

r2027[2]	Dépassement USS erroné	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le nombre de télégrammes USS avec défaut de dépassement.			
Index:	r2027[0] : Lia. COM de l'interface série r2027[1] : Lia. BOP de l'interface série			
r2028[2]	Parité USS erronée	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le nombre de télégrammes USS avec erreur de parité.			
Index:	r2028[0] : Lia. COM de l'interface série r2028[1] : Lia. BOP de l'interface série			
r2029[2]	Démarrage USS non identifié	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le nombre de télégrammes USS avec début non identifié.			
Index:	r2029[0] : Lia. COM de l'interface série r2029[1] : Lia. BOP de l'interface série			
r2030[2]	BCC USS erroné	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le nombre de télégrammes USS avec erreur BCC.			
Index:	r2030[0] : Lia. COM de l'interface série r2030[1] : Lia. BOP de l'interface série			
r2031[2]	Longueur USS erronée	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le nombre de télégrammes USS de longueur incorrecte.			
Index:	r2031[0] : Lia. COM de l'interface série r2031[1] : Lia. BOP de l'interface série			
r2032	BO: Mt cmd1 liaison BOP (USS)	Type données: U16 Unité: -	Min: - Usine: - Max: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			
	Affiche le mot de commande 1 du port BOP (mot 1 dans USS).			
Champs bits:				
Bit00	MARCHE/ARRET1	0 NON	1 OUI	
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0 OUI	1 NON	
Bit02	ARRET3 : Arrêt rapide	0 OUI	1 NON	
Bit03	Impulsions libérées	0 NON	1 OUI	
Bit04	Libération gén. rampe	0 NON	1 OUI	
Bit05	Démarrage gén. rampe	0 NON	1 OUI	
Bit06	Consigne libérée	0 NON	1 OUI	
Bit07	Acquittement des défauts	0 NON	1 OUI	
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0 NON	1 OUI	
Bit09	MARCHE PAR A-COUPS, à gauche	0 NON	1 OUI	
Bit10	Commande de l'API	0 NON	1 OUI	
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0 NON	1 OUI	
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0 NON	1 OUI	
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0 NON	1 OUI	
Bit15	Local / distant	0 NON	1 OUI	

r2033	BO: Mt cmd2 liaison BOP (USS)	Min: -	Niveau
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	3
	Groupe P: COMM	Max: -	

Affiche le mot de commande 2 du port BOP (c.à.d. mot 4 dans USS).

Champs bits:

Bit00	Bit 0, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit01	Bit 1, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit02	Bit 2, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit08	PID libéré	0	NON	1	OUI
Bit09	Frein c.c. libéré	0	NON	1	OUI
Bit13	Défaut 1 externe	0	OUI	1	NON

Conditions:

P0700 = 4 (USS sur port BOP) et P0719 = 0 (ordre / consigne = paramètre FCOM).

r2036	BO: Mt cmd1 liaison COM (USS)	Min: -	Niveau
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	3
	Groupe P: COMM	Max: -	

Affiche le mot de commande 1 du port COM (c.à.d. mot 1 au sein de l'interface USS).

Champs bits:

Bit00	MARCHE/ARRET1	0	NON	1	OUI
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0	OUI	1	NON
Bit02	ARRET3 : Arrêt rapide	0	OUI	1	NON
Bit03	Impulsions libérées	0	NON	1	OUI
Bit04	Libération gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit05	Démarrage gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit06	Consigne libérée	0	NON	1	OUI
Bit07	Acquittement des défauts	0	NON	1	OUI
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0	NON	1	OUI
Bit09	MARCHE PAR A-COUPS, à gauche	0	NON	1	OUI
Bit10	Commande de l'API	0	NON	1	OUI
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0	NON	1	OUI
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit15	Local / distant	0	NON	1	OUI

Détails:

Voir r2033 (mot de commande 2 du port BOP)

r2037	BO: Mt cmd2 liaison COM (USS)	Min: -	Niveau
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	3
	Groupe P: COMM	Max: -	

Affiche le mot de commande 2 du port COM (c.à.d. mot 4 au sein de l'interface USS).

Champs bits:

Bit00	Bit 0, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit01	Bit 1, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit02	Bit 2, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit08	PID libéré	0	NON	1	OUI
Bit09	Frein c.c. libéré	0	NON	1	OUI
Bit13	Défaut 1 externe	0	OUI	1	NON

Détails:

Voir r2033 (mot de commande 2 du port BOP)

P2040	Délai TOT CB	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CT Type données: U16 Unité: ms	Usine: 20	3
	Groupe P: COMM Actif: immédiat Mes rapide: Non	Max: 65535	

Définit une période de temps au bout de laquelle une alarme est générée (F0070) si aucun télégramme n'est reçu sur le port (CB).

Le temps mort de télégramme définit l'intervalle de temps pendant lequel un télégramme valide doit être reçu. Si pendant cet intervalle spécifié aucun télégramme valide n'est reçu, le variateur génère le défaut F0070.

Conditions:

Réglage 0 = surveillance désactivée

P2041[5]	Paramètre CB	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: COMM	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Configure une carte de communication (Communication Board, CB).

Index:

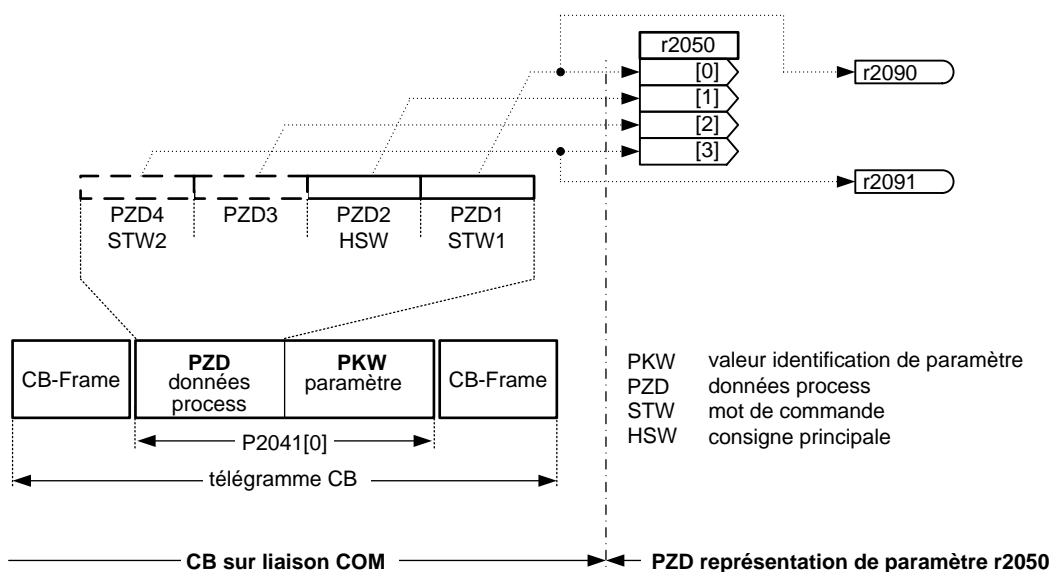
- P2041[0] : Paramètre CB 0
- P2041[1] : Paramètre CB 1
- P2041[2] : Paramètre CB 2
- P2041[3] : Paramètre CB 3
- P2041[4] : Paramètre CB 4

Détails:

Pour la définition du protocole et les réglages nécessaires, se reporter au manuel de la carte de communication.

r2050[4]	CO: PZD depuis CB	Min: -	Niveau 3	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: COMM	Unité: -		Max: -

Affiche la partie PZD reçue par la carte de communication (CB).



Index:

- r2050[0] : Mot reçu 0
- r2050[1] : Mot reçu 1
- r2050[2] : Mot reçu 2
- r2050[3] : Mot reçu 3

Note:

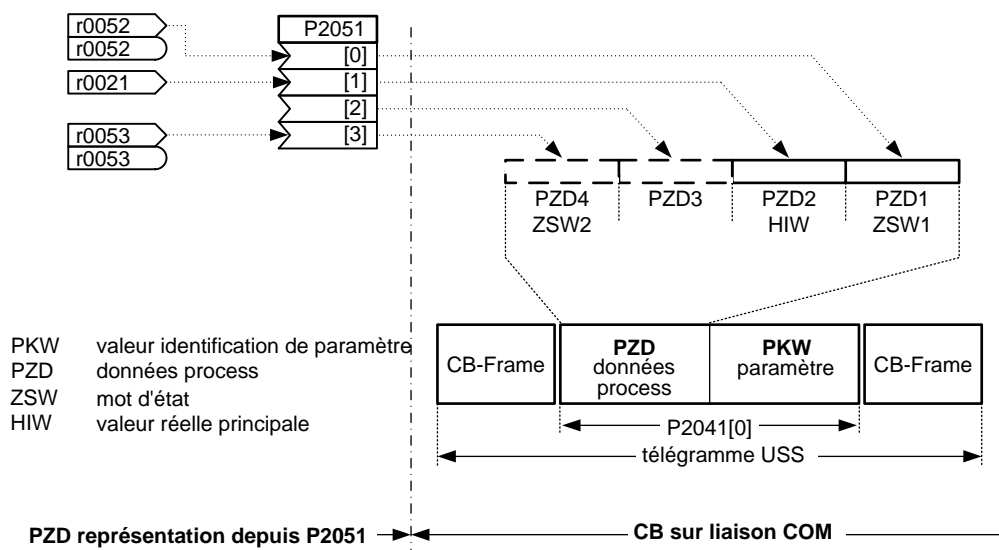
Les mots de commande peuvent être visualisés comme paramètres binaires r2090 et r2091.

Restrictions :

- Le 1er mot de commande (STW1) doit être transmis dans le 1er mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (CB sur link COM).
- La consigne principale (HSW) doit être transmise dans le 2ème mot PZD lorsque la source série de la consigne (CB sur link COM) est fixée par le paramètre P1000 ou P0719.
- Avec P2012 = 4, le mot de commande additionnel (STW2) doit être transmis dans le 4ème mot PZD lorsque le variateur est commandé (P0700 ou P0719) à travers l'interface série (CB sur link COM).

P2051[4]	CI: PZD vers CB	Type données: U32	Unité: -	Min: 0:0	Niveau 3
	EtatMES: CT	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Usine: 52:0	
	Groupe P: COMM			Max: 4000:0	

Sélectionne les signaux (données process PZD) à transmettre à l'aide du module de communication via l'interface COM.

**Index:**

P2051[0] : Mot transmis 0
P2051[1] : Mot transmis 1
P2051[2] : Mot transmis 2
P2051[3] : Mot transmis 3

Réglages fréquent:

- Mot d'état 1 = 52 CO/BO: tension mot d'état 1 (voir r0052)
- Mesure 1 = 21 fréquence de sortie du variateur (voir r0021)
- D'autres réglages FCOM sont possibles.

r2053[5]	Identification CB	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			Usine: -	
				Max: -	

Affiche les données d'identification de la carte de communication (CB). Les différents types de CB (r2053[0]) sont donnés dans la déclaration Enum.

Réglages possible:

0 Pas de carte CB en option
1 PROFIBUS DP
2 DeviceNet
256 pas défini

Index:

r2053[0] : Type CB (PROFIBUS = 1)
r2053[1] : Version de microprogramme
r2053[2] : Version microprogramme, détail
r2053[3] : Date du microprogramme (année)
r2053[4] : Date microprogramme (jour/mois)

r2054[7]	Diagnostic CB	Type données: U16	Unité: -	Min: -	Niveau 3
	Groupe P: COMM			Usine: -	
				Max: -	

Affiche le diagnostic de la carte de communication (CB).

Index:

r2054[0] : CB diagnoses 0
r2054[1] : CB diagnoses 1
r2054[2] : CB diagnoses 2
r2054[3] : CB diagnoses 3
r2054[4] : CB diagnoses 4
r2054[5] : CB diagnoses 5
r2054[6] : CB diagnoses 6

Détails:

Se reporter au manuel de la carte de communication.

r2090	BO: mot de commande 1 de CB	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: COMM	Max: -	

Affiche le mot de contrôle 1 reçu par la carte de communication (CB).

Champs bits:

Bit00	MARCHE/ARRET1	0	NON	1	OUI
Bit01	ARRET2 : Arrêt électrique	0	OUI	1	NON
Bit02	ARRET3 : Arrêt rapide	0	OUI	1	NON
Bit03	Impulsions libérées	0	NON	1	OUI
Bit04	Libération gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit05	Démarrage gén. rampe	0	NON	1	OUI
Bit06	Consigne libérée	0	NON	1	OUI
Bit07	Acquittement des défauts	0	NON	1	OUI
Bit08	MARCHE PAR A-COUPS, à droite	0	NON	1	OUI
Bit09	MARCHE PAR A-COUPS, à gauche	0	NON	1	OUI
Bit10	Commande de l'API	0	NON	1	OUI
Bit11	Inversion (inv. consigne)	0	NON	1	OUI
Bit13	Incrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit14	Décrémentation pot. mot.	0	NON	1	OUI
Bit15	Local / distant	0	NON	1	OUI

Détails:

Pour la définition du protocole et les réglages nécessaires, se reporter au manuel de la carte de communication.

r2091	BO: Mt cmd 2 de CB	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: COMM	Max: -	

Affiche le mot de contrôle 2 reçu par la carte de communication (CB).

Champs bits:

Bit00	Bit 0, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit01	Bit 1, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit02	Bit 2, fréquence fixe	0	NON	1	OUI
Bit08	PID libéré	0	NON	1	OUI
Bit09	Frein c.c. libéré	0	NON	1	OUI
Bit13	Défaut 1 externe	0	OUI	1	NON

Détails:

Pour la définition du protocole et les réglages nécessaires, se reporter au manuel de la carte de communication.

3.30 Défauts, alarmes, surveillances

P2100[3]	Sélection nombre d'alarmes	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U16	Usine: 0
	Groupe P: ALARMS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non

Max: 65535

3

Sélectionne jusqu'à 3 défauts ou alarmes pour des réactions autres que par défaut.

Index:

P2100[0] : Numéro de défaut 1
P2100[1] : Numéro de défaut 2
P2100[2] : Numéro de défaut 3

Exemple:

Par exemple, pour que F0005 exécute un ARRET3 à la place d'un ARRET2, régler P2100[0] = 5, puis sélectionner la réaction désirée dans P2101[0] (pour cet exemple, régler P2101[0] = 3).

Note:

Toutes les signalisations de défaut ont ARRET2 comme réaction par défaut. Pour certaines signalisations de défaut causées par des pannes matérielles (une surintensité par exemple), il n'est pas possible de changer les réactions par défaut.

P2101[3]	Mode d'arrêt	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U16	Usine: 0
	Groupe P: ALARMS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non

Max: 4

3

Indique les valeurs de la réaction d'arrêt de l'entraînement pour le défaut sélectionné par P2100 (numéro d'alarme réaction d'arrêt).

Ce paramètre indexé spécifie la réaction aux défauts / alarmes qui sont définis dans les indices 0 à 2 du P2100.

Réglages possible:

0 Pas de réaction, ni d'affichage
1 ARRET1 arrêt réaction
2 ARRET2 arrêt réaction
3 ARRET3 arrêt réaction
4 Avertissement absence réaction

Index:

P2101[0] : Arrêt réaction valeur 1
P2101[1] : Arrêt réaction valeur 2
P2101[2] : Arrêt réaction valeur 3

Note:

- Les réglages 0 - 3 sont disponibles uniquement pour les signalisations de défaut
- Les réglages 0 et 4 sont disponibles uniquement pour les alarmes
- L'indice 0 (P2101) renvoie au défaut / alarme dans l'indice 0 (P2100)

P2103	BI: 1. Acquiescement défauts	Min: 0:0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U32	Usine: 722:2
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non

Max: 4000:0

3

Définit la source de l'acquiescement du défaut, par exemple clavier/TOR etc. (selon le réglage).

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

P2104	BI: 2. Acquiescement défauts	Min: 0:0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U32	Usine: 0:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non

Max: 4000:0

3

Sélectionne la seconde source d'acquiescement du défaut.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

P2106	BI: défaut externe	Min: 0:0	Niveau
	EtatMES: CT	Type données: U32	Usine: 1:0
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non

Max: 4000:0

3

Sélectionne la source des défauts externes.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

r2110[4]	CO: N° d'avertissement	Min: -	Niveau 2
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: ALARMS	Max: -	

Affiche les informations concernant les alarmes.

Il est possible de visualiser au total 2 alarmes actives (indices 0 et 1) et 2 alarmes passées (indices 2 et 3).

Index:

r2110[0] : Avertiss.récents --, avertiss.1
 r2110[1] : Avertiss.récents --, avertiss.2
 r2110[2] : Avertiss.récents -1, avertiss.3
 r2110[3] : Avertiss.récents -1, avertiss.4

Note:

- Les indices 0 et 1 ne sont pas mémorisés.
- En présence d'une alarme active, le bloc de touches clignote. Les LED signalent l'état de l'alarme.
- Si vous utilisez un AOP, l'afficheur indique le numéro de l'alarme active et le texte correspondant.

P2111	Nombre total d'avertissements	Min: 0	Niveau 3
	EtatMES: CUT Type données: U16 Unité: -	Usine: 0	
	Groupe P: ALARMS Actif: Après valid. Mes rapide: Non	Max: 4	

Affiche le nombre d'alarmes (jusqu'à 4) qui ont été émises depuis le dernier reset. Mettre à 0 pour réinitialiser l'historique des alarmes.

r2114[2]	Compteur d'exploitation	Min: -	Niveau 3
	Type données: U16 Unité: -	Usine: -	
	Groupe P: ALARMS	Max: -	

Affiche le compteur d'exploitation.

Il s'agit du temps total pendant lequel l'entraînement a été mis sous tension. Chaque fois que vous actionnez le cycle, il sauvegardera la valeur, puis la récupèrera et le compteur continuera à fonctionner. Le compteur d'exploitation r2114 sera calculé de la façon suivante :

- Multiplier la valeur dans r2114[0], par 65536, puis l'ajouter à la valeur dans r2114[1].
- La réponse résultante sera en secondes.

Si le paramètre P2115 = 0, c.-à-d. que le temps réel n'est pas sélectionné, on utilise la valeur du compteur d'heures de fonctionnement r2114 pour signaler l'instant d'apparition d'un défaut (voir r0948).

Index:

r2114[0] : Tps système, secondes, mot sup.
 r2114[1] : Tps système, secondes, mot inf.

Exemple:

If r2114[0] = 1 & r2114[1] = 20864

Nous obtenons $1 * 65536 + 20864 = 86400$ secondes, ce qui est égal à 1 jour.

P2115[3]	Horloge temps réel AOP				Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Usine: 0 Max: 65535	

Affiche temps réel AOP.

Tous les variateurs renferment une fonction d'horloge pouvant servir à l'horodatage et à la consignation des états de fonctionnement défectueux. Toutefois, ils ne comportent pas d'horloge temps réel secourue par pile (RTC). Les variateurs peuvent supporter une horloge RTC pilotée par logiciel, dont la mise à l'heure et à la date doit être effectuée par l'AOP ou une interface. En utilisant l'AOP, cette synchronisation s'effectue automatiquement. Si l'on utilise une interface série, la requête d'écriture des paramètres doit être envoyée par la commande de niveau supérieur. Si l'AOP est débranchée ou le bus coupé en cours de service, l'horloge temps réel continue de fonctionner sur la base du compteur d'heures de fonctionnement. L'horloge temps réel n'est remise à zéro qu'à la coupure de la tension.

Le temps est sauvegardé dans un paramètre de champ de mot P2115. Ce numéro de paramètre est commun pour tous les variateurs. Les variateurs qui ne sont pas compatibles avec cette particularité signaleront "Paramètre pas reconnu" - un maître l'ignore. Le temps est réglé par des télégrammes de standard USS "Ecriture paramètre de champ de mot".

Si l'AOP fonctionne en tant que maître USS, la liste des esclaves USS disponibles sera repérée à chaque clic du Heartbeat par une interrogation d'actualisation de l'heure. Si, lors du prochain cycle d'actualisation USS, le maître tourne autour de la liste des esclaves USS, si aucune tâche de priorité supérieure doit être exécutée et si l'esclave a mis son signe d'actualisation de l'heure, un télégramme de paramètre de champ va délivrer l'heure courante. L'interrogation pour cet esclave sera effacée si l'esclave répond correctement. L'AOP n'a pas besoin de lire l'heure de l'esclave.

L'heure est gérée dans un paramètre de champ de mot et codée comme suit - même format que dans les procès-verbaux des dérangements.

Index	Octet High (MSB)	Octet Low (LSB)
0	Secondes (0 - 59)	Minutes (0 - 59)
1	Heures (0 - 23)	Jours (1 - 31)
2	Mois (1 - 12)	Années (00 - 250)

L'heure mesurable débute le 1er janvier 2000. Les valeurs sont des valeurs binaires.

Index:

P2115[0] : Temps réel, secondes+minutes
P2115[1] : Temps réel, heures+jours
P2115[2] : Temps réel, mois+année

Exemple:

P2115[0] = 13625
P2115[1] = 2579
P2115[2] = 516

La conversion en grandeurs binaires (U16) donne les configurations binaires suivantes :
secondes + minutes :

- Octet de poids fort (MSB) = 00110101 correspond au nombre 53, c.-à-d. secondes 53
- Octet de poids faible (LSB) = 00111001 correspond au nombre 57, c.-à-d. minutes 57

heures + jours :

- Octet de poids fort (MSB) = 00001010 correspond au nombre 10, c.-à-d. heures 10
- Octet de poids faible (LSB) = 00010011 correspond au nombre 19, c.-à-d. jours 19

mois + années :

- Octet de poids fort (MSB) = 00000010 correspond au nombre 2, c.-à-d. mois 2
- Octet de poids faible (LSB) = 00000100 correspond au nombre 4, c.-à-d. année 4

L'heure réelle affichée dans P2115 est alors 19.02.2004, 10:57:53.

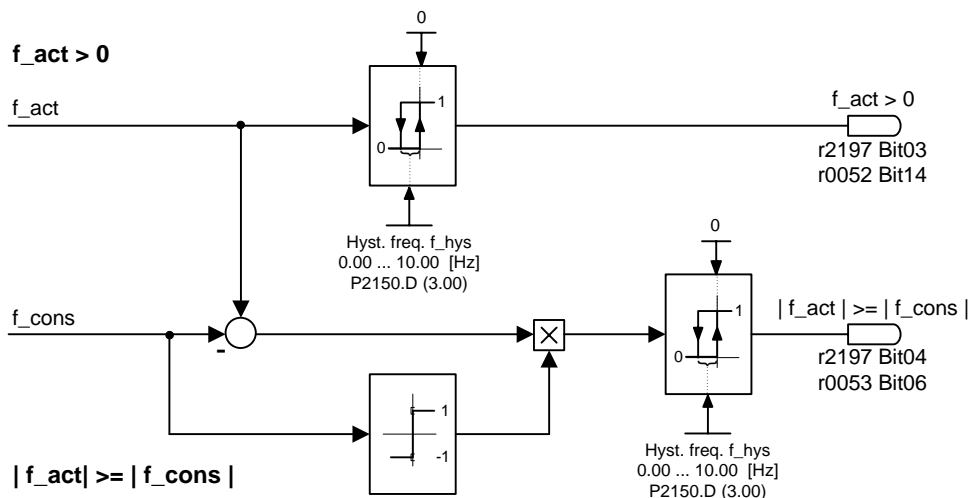
P2120	Compteur d'alarmes				Niveau 4
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Unité: -	Min: 0	
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Usine: 0 Max: 65535	

Indique le nombre total des alarmes survenues. Ce paramètre incrémente dès qu'une alarme se produit. Il est également incrémente lorsqu'une alarme ou un défaut est acquitté.

Ce paramètre est utilisé par les outils PC.

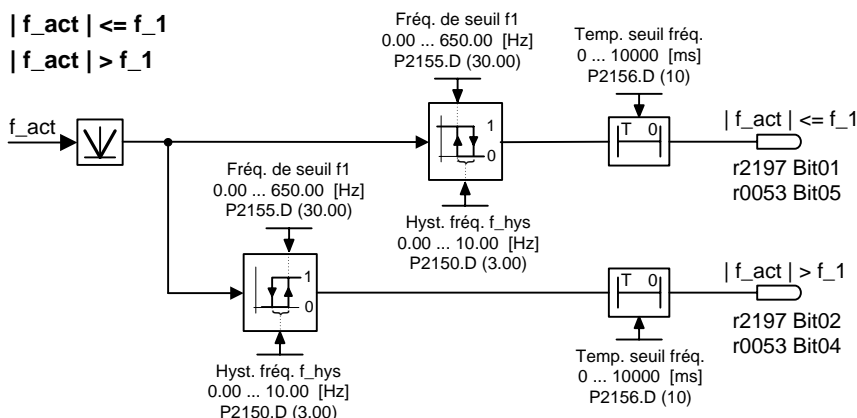
P2150	Hystérésis de fréquence f_hys	Min: 0.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 3.00
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Mes rapide: Non
		Max: 10.00	3

Définit le niveau d'hystérèse appliqué pour comparer la fréquence et la vitesse avec la valeur seuil, comme le montre le diagramme plus bas.



P2155	Fréquence de seuil f1	Min: 0.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 30.00
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Mes rapide: Non
		Max: 650.00	3

Régler un seuil pour comparer la mesure de la vitesse ou de la fréquence avec les valeurs seuils. Ce seuil commande les bits d'état 4 et 5 dans le mot d'état 2 (r0053).



P2156	Temporisation du seuil de f1	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Usine: 10
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Mes rapide: Non
		Max: 10000	3

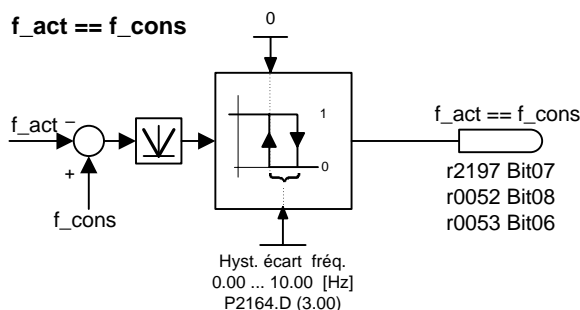
Règle la temporisation avant la comparaison avec le seuil de fréquence (P2155).

Détails:

Voir le diagramme sous P2155 (seuil de fréquence f_1)

P2164	Hystérésis d'écart de fréq.	Min: 0.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 3.00
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Max: 10.00
			3

Fréquence d'hystérèse pour détecter l'écart admis de la fréquence ou de la vitesse (avec la consigne). Cette valeur commande le bit 8 dans le mot d'état 1 (r0052) et le bit 6 dans le mot d'état 2 (r0053).



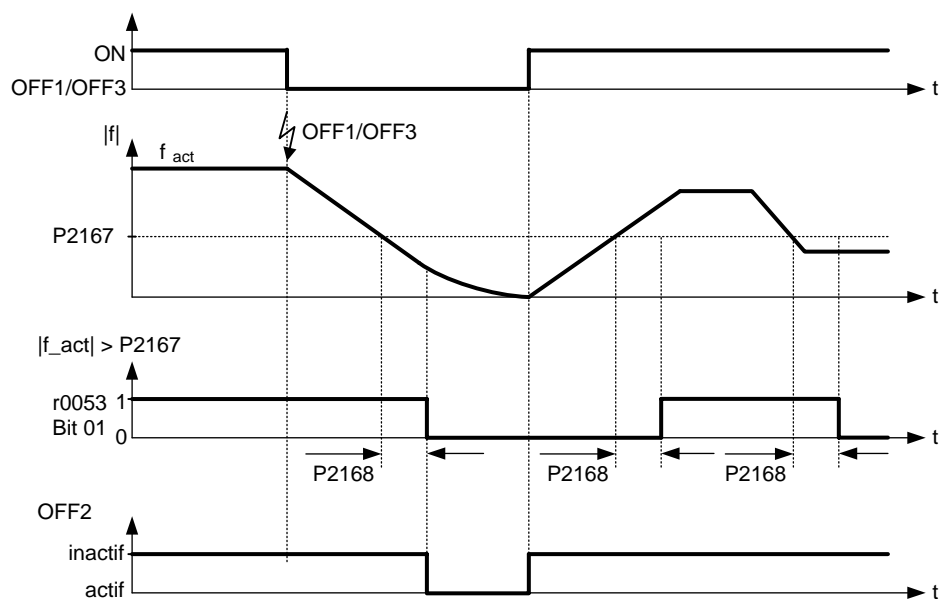
P2167	Fréquence coupure f_off	Min: 0.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 1.00
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Max: 10.00
			3

Définit le seuil pour la fonction de signalisation $|f_{act}| \leq P2167$ (f_{off}).

P2167 influence les fonctions suivantes :

- Si la fréquence réelle tombe en dessous de ce seuil et si la temporisation est écoulée, le bit 1 dans le mot d'état 2 (r0053) est remis à 0.
- Si l'on donne les ordres ARRET1 ou ARRET3 et que la condition ci-dessus est remplie, les impulsions du variateur sont supprimées (ARRET2).

Restriction : - La fonction de signalisation $|f_{act}| \leq P2167$ (f_{off}) n'est pas actualisée et les impulsions ne sont pas supprimées si le frein de maintien du moteur (MHB, P1215 = 1) est activé.



P2168	Temp. Toff (coupure varia	Min: 0	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: U16	Usine: 10
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat	Max: 10000
			3

Définit la période de temps pendant laquelle le variateur peut continuer à fonctionner au-dessous de la fréquence de coupure (P2167) avant que la coupure ne devienne effective.

Conditions:

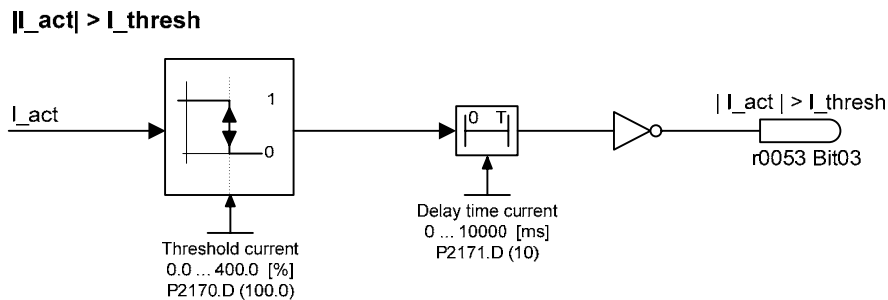
Activé si le frein de maintien (P1215) n'est pas paramétré.

Détails:

Voir le diagramme sous P2167 (fréquence de coupure)

P2170	Courant de seuil I_{seuil}	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 100.0		
		Max: 400.0		

Définit le seuil de courant en [%] par rapport à P0305 (courant de moteur assigné) qui est à utiliser pour comparer I_{act} et I_{thresh} comme le montre le diagramme plus bas.



Note: Ce seuil commande le bit 3 dans le mot d'état 3 (r0053).

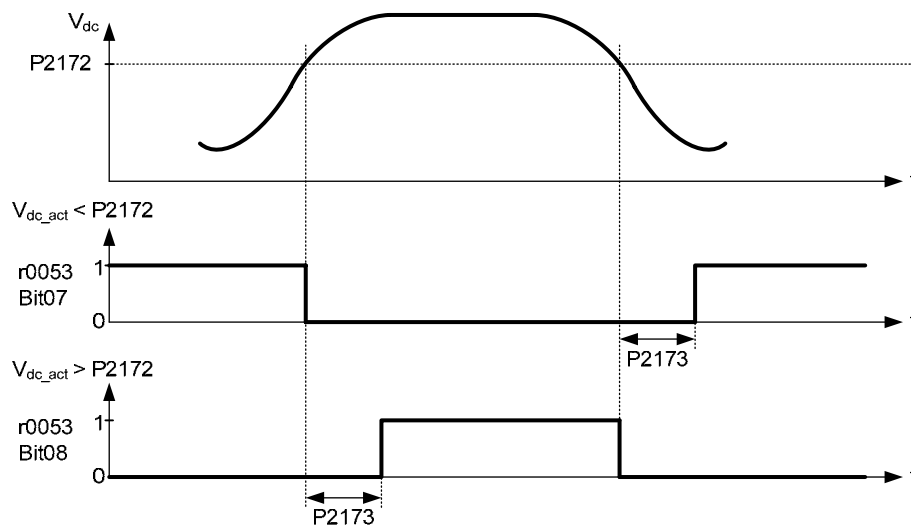
P2171	Temporisation pour courant	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: ms
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 10		
		Max: 10000		

Définit la temporisation avant l'activation de la comparaison de courant.

Détails: Voir le diagramme sous P2170 (seuil de courant I_{thresh})

P2172	Tension-seuil du circuit intermé	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: V
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 800		
		Max: 2000		

Définit la tension du circuit intermédiaire à comparer avec la tension actuelle, comme le montre le diagramme plus bas.



Note: Cette tension commande les bits 7 et 8 dans le mot d'état 3 (r0053). La modification de ce seuil ne change pas le seuil de F0002 (surtension).

P2173	Temporisation pour V_{cc}	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Unité: ms
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 10		
		Max: 10000		

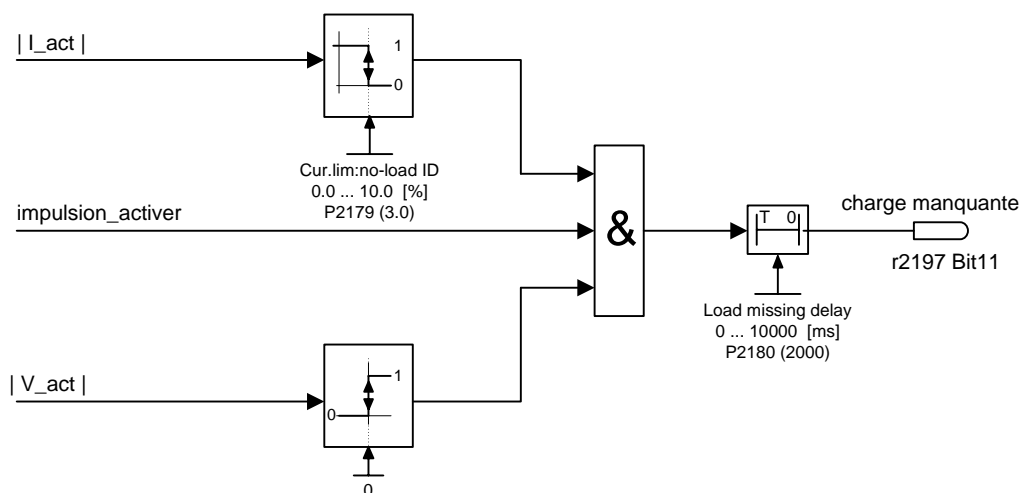
Définit la temporisation avant l'activation de la comparaison avec la valeur seuil.

Détails: Voir le diagramme sous P2172 (seuil de tension du circuit intermédiaire)

P2179	Lim. de courant pour 0 char	Min: 0.0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 3.0
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Seuil de courant pour A0922 (absence de charge) en [%] par rapport à P0305 (courant de moteur assigné), comme le montre le diagramme plus bas.

charge manquante



Note:

- Il se peut que le moteur ne soit pas connecté (absence de charge) ou qu'il manque une phase.
- S'il est impossible d'entrer une consigne de moteur et si la limite de courant (P2179) n'est pas dépassée, l'alarme A0922 (pas de charge appliquée) est émise dès que la temporisation (P2180) est écoulée.

P2180	Temporisation pour 0 charge	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 2000
	Groupe P: ALARMS	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Temporisation de reconnaissance que le courant est inférieur au seuil défini dans P2179.

Détails:

Voir le diagramme sous P2179 (limitation de courant pour identification d'une absence de charge)

r2197	CO/BO: mot d'état 1 du moniteur	Min: -	Niveau 2	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: ALARMS	Unité: -		Max: -

Bits d'état (mot d'état 1) de la surveillance des états. Chaque bit représente une fonction de surveillance.

Champs bits:

Bit00	f_act <= P1080 (f_min)	0	NON	1	OUI
Bit01	f_act <= P2155 (f_1)	0	NON	1	OUI
Bit02	f_act > P2155 (f_1)	0	NON	1	OUI
Bit03	f_act > zéro	0	NON	1	OUI
Bit04	f_act >= csg (f_set)	0	NON	1	OUI
Bit05	f_act <= P2167 (f_off)	0	NON	1	OUI
Bit06	f_act >= P1082 (f_max)	0	NON	1	OUI
Bit07	f_act == csg (f_set)	0	NON	1	OUI
Bit08	Courant act. r0027 > P2170	0	NON	1	OUI
Bit09	Vdc non filtr. act. < P2172	0	NON	1	OUI
Bit10	Vdc non filtr. act. > P2172	0	NON	1	OUI
Bit11	Charge manquante	0	NON	1	OUI

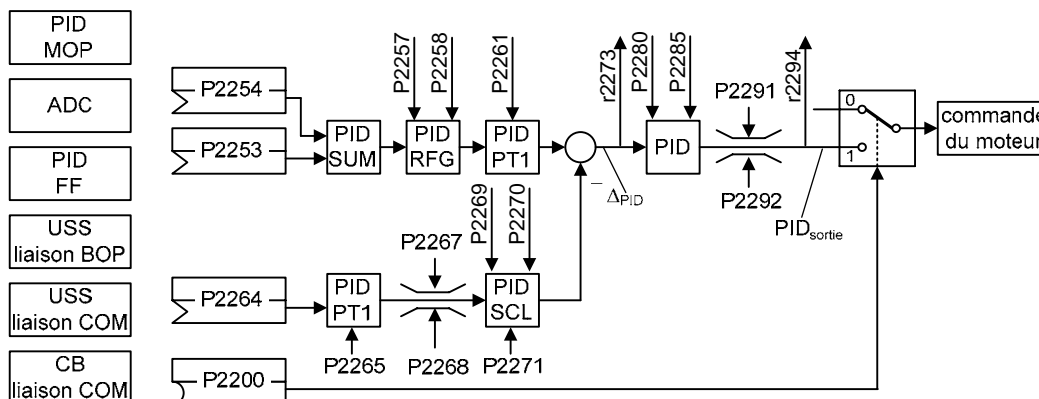
3.31 Régulateurs technologiques (régulateurs PID)

P2200	BI: libérer régulateur PID	Min: 0:0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Permet à l'utilisateur d'activer ou de désactiver le régulateur PID.

Réglages du P2200 :

- 0 : Régulateur PID désactivé
- 1 : Régulateur PID activé en permanence
- Paramètre BICO : Régulateur PID activé / désactivé sur événement



Réglages fréquent:

Paramètre	Désignation du paramètre	Réglage	Signification
P2200	BI: libérer régulateur PID	0	Régulateur PID désactivé
		1.0	Régulateur PID toujours activé
		722.x	Entrée TOR x
		BICO	Paramètres FCOM
P2253	CI: consigne PID	2224	Consigne PID fixe (PID-FF)
		2250	PID-MOP
		2015.1	USS s. lia. BOP
		2019.1	USS s. lia. COM
		2050.1	CB s. lia. COM
P2264	CI: Mesure PID	755.0	Entrée analogique

Conditions:

Le réglage 1 désactive automatiquement les temps de rampe normaux réglés dans P1120 et P1121 et les consignes de fréquence standard.

A la suite d'un ordre ARRET1 ou ARRET3, la fréquence du variateur sera cependant ramenée à zéro suivant le temps de rampe réglé sous P1121 (P1135 pour ARRET3).

Note:

La source de la consigne PID est sélectionnée avec P2253. La consigne PID et le signal de mesure du régulateur PID sont interprétés en [%] (pas en [Hz]). La sortie du régulateur PID est affichée en [%] , puis normée en [Hz] par P2000 (fréquence de référence) quand le PID est activé.

Au niveau 3, le déblocage de la source du régulateur PID peut aussi provenir des entrées TOR dans les réglages 722.0 à 722.2 pour TOR 1 à TOR 3 ou de toute autre source FCOM.

Les fréquences minimale et maximale du moteur (P1080 et P1082) ainsi que les fréquences occultées (P1091 à P1094) restent actives sur la sortie du variateur. L'activation des fréquences occultées avec la régulation PID risque toutefois de provoquer des instabilités. Les modifications du paramètre P2200 ne prennent effet qu'avec le prochain ordre MARCHE !

P2201	Consigne PID fixe 1			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 0.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 1.

Il existe 3 modes de sélection des consignes fixes PID.

1. Sélection directe
2. Sélection directe + ordre MARCHÉ
3. Sélection codée binaire + ordre MARCHÉ

1. Sélection directe (P0701 - P0706 = 15):
 - Dans ce cas, 1 entrée TOR sélectionne un consigne fixe PID.
 - Si plusieurs entrées sont actives simultanément, les consignes fixes PID associées sont cumulées.
 - Ex. : PID-FF1 + PID-FF2 + PID-FF3.
2. Sélection directe + ordre MARCHÉ (P0701 - P0706 = 16):
 - Ce mode de sélection combine les consignes fixes PID à un ordre MARCHÉ.
 - Par analogie à 1) 1 entrée TOR sélectionne une consigne fixe PID.
 - Si plusieurs entrées sont actives simultanément, les consignes fixes PID associées sont cumulées.
 - Ex. : PID-FF1 + PID-FF2 + PID-FF3.
3. Sélection codée binaire + ordre MARCHÉ (P0701 - P0706 = 17):
 - Ce mode permet de sélectionner jusqu'à 8 consignes fixes PID.
 - Les consignes fixe PID sont sélectionnées selon le tableau ci-dessous :

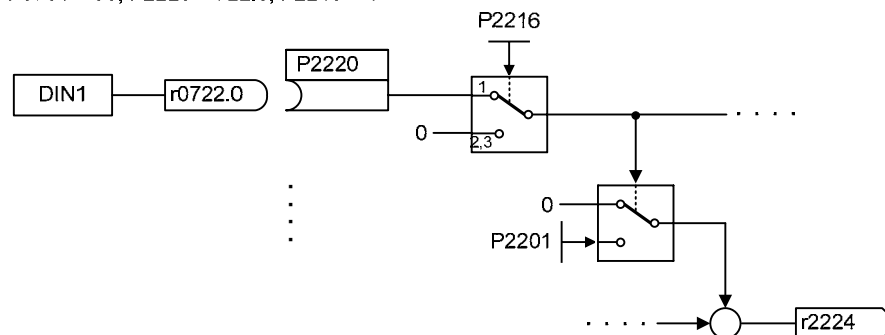
Exemple:

Sélection codée binaire :

		DIN3	DIN2	DIN1
0 %	PID - FF0	0	0	0
P2201	PID - FF1	0	0	1
P2202	PID - FF2	0	1	0
P2203	PID - FF3	0	1	1
P2204	PID - FF4	1	0	0
P2205	PID - FF5	1	0	1
P2206	PID - FF6	1	1	0
P2207	PID - FF7	1	1	1

Sélection directe de la consigne fixe PID 1 (PID-FF1) P2201 via TOR 1 :

P0701 = 15
ou
P0701 = 99, P2220 = 722.0, P2216 = 1



Conditions:

P2000 = 1 nécessaire au niveau d'accès utilisateur 2 pour débloquer la source de consigne.

Note:

Vous pouvez combiner différents types de fréquences, mais n'oubliez pas qu'elles seront additionnées si elles ont été sélectionnées ensemble.

P2201 = 100 % correspond à 4000 Hex.

P2202	Consigne PID fixe 2			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 10.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 2.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2203	Consigne PID fixe 3			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 20.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 3.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2204	Consigne PID fixe 4			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 30.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 4.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2205	Consigne PID fixe 5			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 40.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 5.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2206	Consigne PID fixe 6			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 50.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 6.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2207	Consigne PID fixe 7			Min: -200.00	Niveau 2
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Unité: %	Usine: 60.00	
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 200.00	

Définit la consigne fixe PID 7.

Détails:

Voir P2201 (consigne fixe PID 1).

P2216	Mode consigne PID fixe - Bit 0			Min: 1	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 3	

Les fréquences fixes pour la consigne PID peuvent être sélectionnées selon trois modes différents. Le paramètre P2216 définit le mode de sélection du bit 0.

Réglages possible:

- 1 Sélection directe
- 2 Sél. directe+instruction marche
- 3 Sélection directe+inst. marche

P2217	Mode consigne PID fixe - Bit 1			Min: 1	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 3	

BCD ou sélection directe du bit 1 pour la consigne PID.

Réglages possible:

- 1 Sélection directe
- 2 Sél. directe+instruction marche
- 3 Sélection directe+inst. marche

P2218	Mode consigne PID fixe - Bit 2			Min: 1	Niveau 3
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 1	
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 3	

BCD ou sélection directe du bit 2 pour la consigne PID.

Réglages possible:

- 1 Sélection directe
- 2 Sél. directe+instruction marche
- 3 Sélection directe+inst. marche

P2220	BI: csg PID fixe, sélect. Bit 0	Min: 0:0	Niveau
EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	3
Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0

Définit la source de l'ordre de sélection de la consigne fixe PID, bit 0.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)

P2221	BI: csg PID fixe, sélect. Bit 1	Min: 0:0	Niveau
EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	3
Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0

Définit la source de l'ordre de sélection de la consigne fixe PID, bit 1.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

P2222	BI: csg PID fixe, sélect. Bit 2	Min: 0:0	Niveau
EtatMES: CT	Type données: U32	Unité: -	3
Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 4000:0

Définit la source de l'ordre de sélection de la consigne fixe PID, bit 2.

Réglages fréquent:

722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)

r2224	CO: consigne PID fixe	Min: -	Niveau
	Type données: Float	Unité: %	2
	Groupe P: TECH	Usine: -	Max: -

Affiche la sortie complète de la sélection de la consigne fixe PID.

Note:

100 % = 4000 hex

P2231	Sauvegarde consigne PID-MOP	Min: 0	Niveau
EtatMES: CUT	Type données: U16	Unité: -	2
Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Mes rapide: Non	Max: 1

Mémoire des consignes

Réglages possible:

0 Csg PID-MOP pas enregistrée
 1 Csg PID MOP enregistrée P2240

Conditions:

Si 0 a été choisi, la consigne revient à la valeur réglée sous P2240 (consigne de PID-Pot.Mot.) après un ordre ARRET.

Si 1 a été choisi, la consigne variable sélectionnée est mémorisée et P2240 est actualisé avec la valeur en cours.

Détails:

Voir P2240 (consigne de PID-Pot.Mot.)

P2232	Inhib. consigne PID-MOP négative	Min: 0	Niveau
EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	2
Groupe P: TECH	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 1

Inhibe les consignes négatives à la sortie PID-MOP r2250.

Réglages possible:

0 Consignes PID-MOP négatives admises
 1 Consignes PID-MOP négatives inhibées

Note:

Le réglage 0 active une inversion du sens de marche du moteur avec la consigne du potentiomètre motorisé (augmentation/diminution de la fréquence à l'aide des entrées TOR ou des boutons augmenter/diminuer du potentiomètre motorisé).

P2235	BI: libér.PID-MOP (cde inc)	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 19:13
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de l'ordre INCREMENTER.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 19.D = Curseur INCREMENTER sur le bloc de touches

Conditions:

- Pour changer la consigne :
1. utiliser les touches INCREMENTER / DECREMENTER sur le BOP ou
 2. régler P0702/P0703 = 13/14 (fonction des entrées TOR 2 et 3)

P2236	BI: libér.PID-MOP (cde déc)	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CT	Type données: U32		Usine: 19:14
	Groupe P: COMMANDS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de l'ordre DECREMENTER.

Réglages fréquent:

- 722.0 = Entrée TOR 1 (P0701 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.1 = Entrée TOR 2 (P0702 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.2 = Entrée TOR 3 (P0703 doit être réglé sur 99, FCOM)
- 722.3 = Entrée TOR 4 (via entrée analogique, P0704 doit être réglé sur 99)
- 19.D = Curseur DECREMENTER sur le bloc de touches

Conditions:

- Pour changer la consigne :
1. utiliser les touches INCREMENTER / DECREMENTER sur le BOP ou
 2. régler P0702/P0703 = 13/14 (fonction des entrées TOR 2 et 3)

P2240	Consigne de PID-MOP	Min: -200.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 10.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Consigne du potentiomètre motorisé.

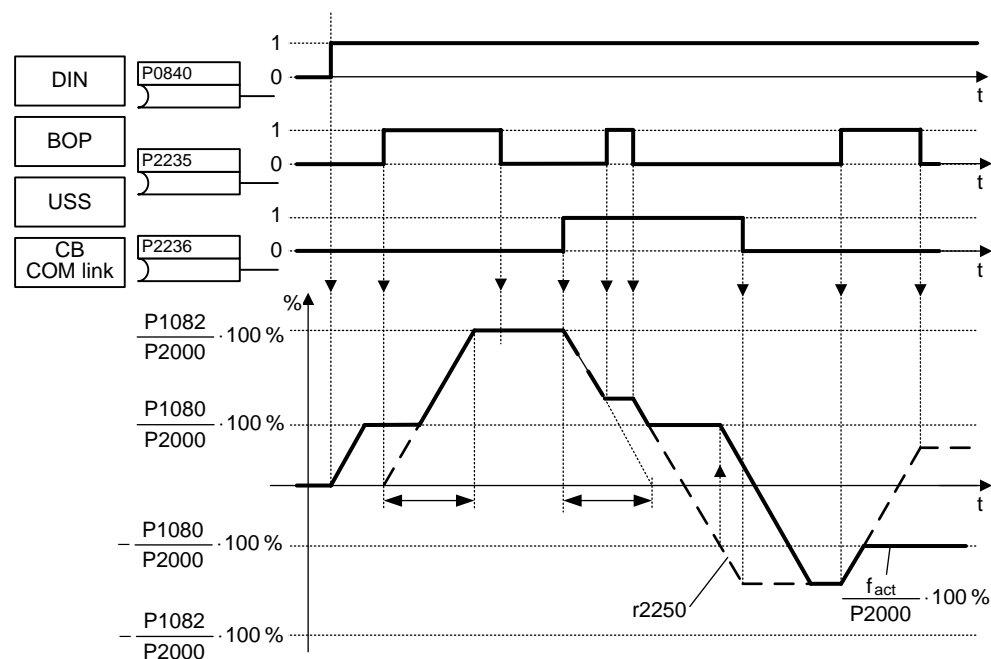
Permet à l'utilisateur de régler une consigne numérique PID en [%].

Note:

100 % = 4000 hex

r2250	CO: consigne sortie PID-Pot.mo	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: -

Affiche la consigne de sortie du potentiomètre motorisé en [%].

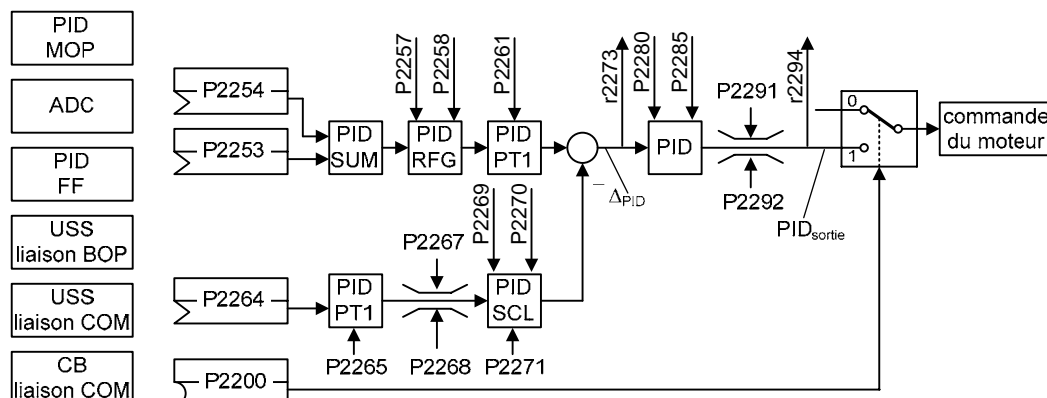


Note:

100 % = 4000 hex

P2253	CI: consigne PID	Min: 0:0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Définit la source de la consigne pour l'entrée de la consigne PID.



Réglages fréquent:

Paramètre	Désignation du paramètre	Réglage	Signification
P2200	Bl: libérer régulateur PID	0	Régulateur PID désactivé
		1.0	Régulateur PID toujours activé
		722.x	Entrée TOR x
		BICO	Paramètres FCOM
P2253	CI: consigne PID	2224	Consigne PID fixe (PID-FF)
		2250	PID-MOP
		2015.1	USS s. lia. BOP
		2019.1	USS s. lia. COM
		2050.1	CB s. lia. COM
P2264	CI: Mesure PID	755.0	Entrée analogique

P2254	CI: source ajust. PID	Min: 0:0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U32		Usine: 0:0
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Sélectionne la source de correction pour la consigne PID. Ce signal est multiplié par le gain de correction et additionnée avec la consigne PID.

Réglages fréquent:

Voir P2253

P2255	Fact. de gain pour consigne PID	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 100.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

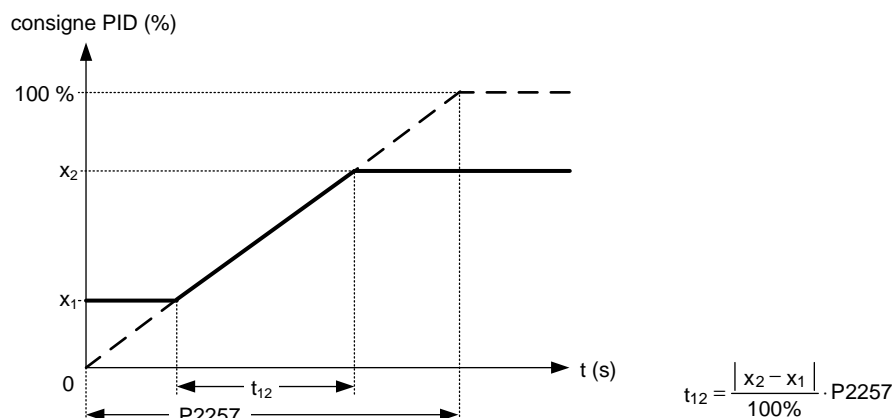
Facteur de gain pour consigne PID. L'entrée de la consigne PID est multipliée par ce facteur de gain pour établir un rapport adapté entre la consigne et la compensation.

P2256	Fact. gain pour calibrage PI	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 100.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Facteur de gain pour correction du régulateur PID. Ce facteur de gain norme le signal de correction qui s'ajoute à la consigne PID principale.

P2257	Tps de montée pour consigne PID	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 1.00		
		Max: 650.00		

Règle le temps de montée pour la consigne PID.



Conditions:

P2200 = 1 (la régulation PID est débloquée) désactive le temps de montée normal (P1120).

Le temps de rampe PID est effectif uniquement sur la consigne PID et activé uniquement

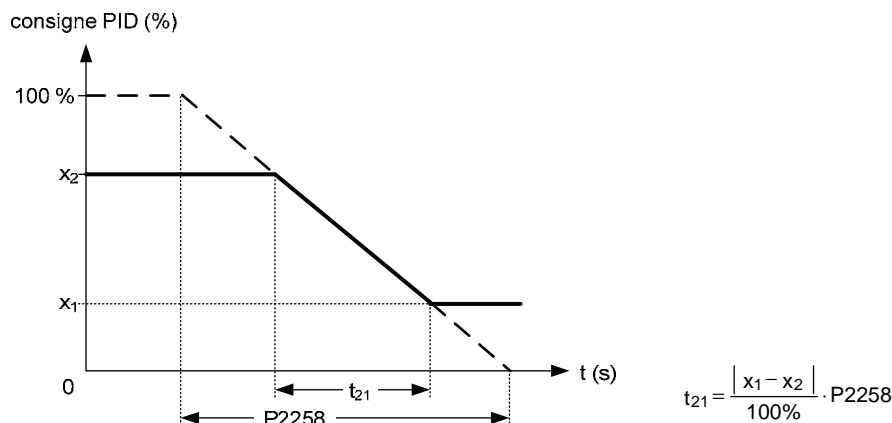
- quand la consigne PID est changée ou
- quand un ordre RUN est donné.

Remarque:

Le réglage d'un temps de montée trop court peut provoquer la coupure du variateur, par exemple pour cause de surintensité.

P2258	Tps de descente pour consigne P	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Unité: s
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non
		Usine: 1.00		
		Max: 650.00		

Règle le temps de descente pour la consigne PID



Conditions:

- P2200 = 1 (le régulateur PID est débloqué) désactive le temps de montée normal (P1120).
- Le temps de montée PID est effectif uniquement quand la consigne PID est changée.
- P1121 (temps de descente) et P1135 (temps de descente ARRET3) définissent respectivement les temps de rampe utilisés après ARRET1 et ARRET3.

Remarque:

Le réglage d'un temps de descente trop court peut provoquer la coupure du variateur suite à une surtension (F0002) / surintensité (F0001).

r2260	CO: consigne PID	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float		Unité: %
	Groupe P: TECH			Usine: -
		Max: -		

Affiche la consigne variable PID totale en [%].

Note:

100 % = 4000 hex

P2261	Consigne PID, constante de temps	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float Unité: s		Usine: 0.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 60.00

Règle une constante de temps pour le lissage de la consigne PID.

Note:

0 = pas de lissage

r2262	CO: Consigne PID filtrée	Min: -	Niveau 3	
	Groupe P: TECH	Type données: Float Unité: %		Usine: -
				Max: -

Affiche la consigne PID en aval du générateur de rampe PID (PID_HLG) en tant que pourcentage. Le paramètre r2262 est donné par le paramètre r2260 filtré par le filtre PT1 avec la constante de temps P2261.

Note:

100 % = 4000 hex

P2264	CI: Mesure PID	Min: 0:0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U32 Unité: -		Usine: 755:0
	Groupe P: TECH	Actif: Après valid. Mes rapide: Non		Max: 4000:0

Sélectionne la source du signal de mesure du régulateur PID.

Réglages fréquent:

Paramètre	Désignation du paramètre	Réglage	Signification
P2200	BI: libérer régulateur PID	0	Régulateur PID désactivé
		1.0	Régulateur PID toujours activé
		722.x	Entrée TOR x
		BICO	Paramètres FCOM
P2253	CI: consigne PID	2224	Consigne PID fixe (PID-FF)
		2250	PID-MOP
		2015.1	USS s. lia. BOP
		2019.1	USS s. lia. COM
		2050.1	CB s. lia. COM
P2264	CI: Mesure PID	755.0	Entrée analogique

Note:

Lorsque l'entrée analogique est sélectionnée, un décalage et un gain peuvent être appliqués à l'aide des paramètres P0756 - P0760.

P2265	Mesure PID, cnst. temps filtrage	Min: 0.00	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: Float Unité: s		Usine: 0.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 60.00

Définit la constante de temps pour le filtre de la mesure du régulateur PID.

r2266	CO: Mesure PID filtrée	Min: -	Niveau 2	
	Groupe P: TECH	Type données: Float Unité: %		Usine: -
				Max: -

Affiche le signal de mesure du régulateur PID en [%].

Note:

100 % = 4000 hex

P2267	Val. max. pour mesure PID	Min: -200.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float Unité: %		Usine: 100.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 200.00

Fixe la limite supérieure pour la valeur du signal de mesure en [%].

Note:

- 100 % = 4000 hex
- Quand PID est débloqué (P2200 = 1) et quand le signal dépasse cette valeur, le variateur est coupé avec F0222.

P2268	Val. min. pour mesure PID	Min: -200.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float Unité: %		Usine: 0.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 200.00

Fixe la limite inférieure pour la valeur du signal de mesure en [%].

Note:

- 100 % = 4000 hex
- Quand PID est débloqué (P2200 = 1) et quand le signal descend en dessous de la valeur, le variateur est coupé avec F0221.

P2269	Gain appliqué à la mesure PID	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float Unité: -		Usine: 100.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 500.00

Permet à l'utilisateur de normaliser la mesure du PID en pourcentage [%].

Un gain de 100.0 % signifie que le signal de mesure n'a pas changé et a toujours la valeur par défaut.

P2270	Sélecteur fonction mesure PID	Min: 0	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: U16 Unité: -		Usine: 0
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 3

Applique des fonctions mathématiques au signal de mesure du PID, permettant ainsi de multiplier le résultat avec P2269 (gain appliqué à la mesure du PID).

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Racine carrée (racine(x))
- 2 Carré (x*x)
- 3 Cube (x*x*x)

P2271	Type de transducteur PID	Min: 0	Niveau 2	
	EtatMES: CUT	Type données: U16 Unité: -		Usine: 0
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat Mes rapide: Non		Max: 1

Permet à l'utilisateur de sélectionner le type de capteur pour le signal de mesure du PID.

Réglages possible:

- 0 Non libéré
- 1 Inversion de la mesure PID

Remarque:

Il est important de sélectionner le type de codeur correct.

En cas de doute, déterminer le type de la manière suivante :

1. Désactiver la fonction PID (P2200 = 0).
2. Augmenter la fréquence du moteur en mesurant le signal de mesure.
3. Si le signal de mesure croît quand la fréquence du moteur augmente, le type de codeur PID doit être réglé sur 0.
4. Si le signal de mesure décroît quand la fréquence du moteur augmente, le type de codeur PID doit être réglé sur 1.

r2272	CO: Mesure PID normalisée	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float Unité: %		Usine: -
	Groupe P: TECH			Max: -

Affiche le signal de mesure du PID normalisé en [%].

Note:

100 % = 4000 hex

r2273	CO: erreur PID	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float Unité: %		Usine: -
	Groupe P: TECH			Max: -

Affiche le signal de défaut (différence) PID entre la consigne et les mesures en [%].

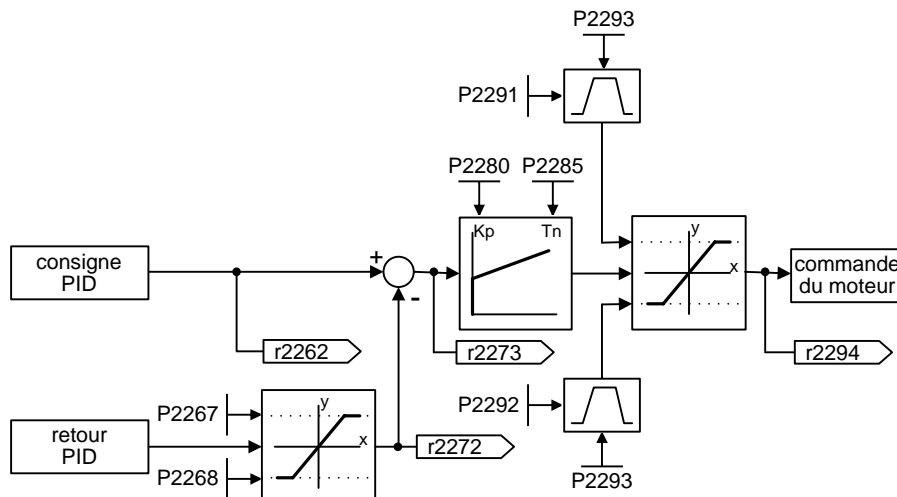
Note:

100 % = 4000 hex

P2280	Gain proportionnel PID	Min: 0.000	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 3.000
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Max: 65.000
2			

Permet à l'utilisateur de régler le gain proportionnel pour le régulateur PID.

Le régulateur PID est mis en oeuvre suivant le modèle standard.



Pour obtenir les meilleurs résultats, débloquer à la fois les termes P et I.

Conditions:

P2280 = 0 (terme P de PID = 0):
Le terme I agit sur le carré du signal d'erreur.

P2285 = 0 (terme I de PID = 0):
Le régulateur PID agit respectivement en tant que régulateur P ou PD.

Note:

- Si le système est enclin à des changements brusques affectant la mesure, il est recommandé de régler le terme P sur une valeur faible (L 0,5) et de lui associer un terme I plus rapide pour un comportement optimal.

P2285	Temps intégral PID	Min: 0.000	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 0.000
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Max: 60.000
2			

Définit la constante du temps intégral pour le régulateur PID.

Détails:

Cf. P2280 (gain proportionnel PID).

P2291	Limite supérieure de sortie PID	Min: -200.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 100.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Max: 200.00
2			

Fixe la limite supérieure pour la sortie du régulateur PID en [%].

Conditions:

Si F max (P1082) est supérieur à P2000 (fréquence de référence), il convient de changer P2000 ou P2291 (PID output upper limit) pour obtenir F max.

Note:

100 % = 4000 hex (comme défini sous P2000 (fréquence de référence)).

P2292	Limite inférieure de sortie PID	Min: -200.00	Niveau
	EtatMES: CUT	Type données: Float	Usine: 0.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat	Max: 200.00
2			

Fixe la limite inférieure pour la sortie du régulateur PID en [%].

Conditions:

Une valeur négative autorise le fonctionnement bipolaire du régulateur PID.

Note:

100 % = 4000 hex

P2293	Tps de montée/descente de limit	Min: 0.00	Niveau 3	
	EtatMES: CUT	Type données: Float		Usine: 1.00
	Groupe P: TECH	Actif: immédiat		Mes rapide: Non

Règle le taux de rampe maximum sur la sortie du PID.

Quand PI est débloqué, les limites de sortie montent de 0 jusqu'aux limites réglées sous P2291 (limite supérieure de sortie PID) et P2292 (limite inférieure de sortie PID). Les limites évitent l'apparition de sauts importants à la sortie du régulateur PID au moment du démarrage du variateur. Dès que ces limites sont atteintes, la sortie du régulateur PID est instantanée.

Ces temps de rampe sont utilisés quand un ordre RUN est émis.

Note:

Quand un ordre ARRET1 ou ARRET3 est émis, la fréquence de sortie du variateur descend comme cela a été réglé sous P1121 (temps de descente) ou P1135 (temps de descente pour ARRET3).

r2294	CO: sortie PID	Min: -	Niveau 2	
		Type données: Float		Usine: -
	Groupe P: TECH	Unité: %		Max: -

Affiche la sortie du PID en [%].

Note:

100 % = 4000 hex

3.32 Paramètres du variateur

P3900	Fin du mode mise en serv. rapid	Min: 0	Niveau 1	
	EtatMES: C	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: QUICK	Actif: Après valid.		Mes rapide: Qui

Effectue les calculs nécessaires à un fonctionnement optimal du moteur.

Dès que le calcul est achevé, P3900 et P0010 (groupe de paramètres pour la mise en service) sont ramenés automatiquement à leur valeur d'origine 0.

Réglages possible:

- 0 Pas de mise en service rapide
- 1 Commence mise service rap.&réglages usine
- 2 Commence mise en service rapide
- 3 Commence mise serv.rap.:données mot.seult

Conditions:

La modification est possible uniquement si P0010 = 1 (mise en service rapide).

Note:

P3900 = 1 :

Quand 1 a été sélectionné, seuls les paramétrages qui ont été effectués dans le menu de mise en service "Mise en service rapide" sont maintenus; toutes les autres modifications de paramètres, y compris les réglages E/S, sont perdues. Des calculs portant sur les paramètres du moteur sont également effectués.

P3900 = 2 :

Quand 2 a été sélectionné, seuls les paramètres dépendant des paramètres du menu "Mise en service rapide" (P0010 = 1) sont recalculés. Les réglages E/S sont ramenés à la valeur par défaut 0 et les calculs portant sur les paramètres du moteur sont effectués.

P3900 = 3 :

Quand 3 a été sélectionné, seuls les calculs portant sur les paramètres du moteur et du régulateur sont effectués. En quittant la mise en service rapide avec ce réglage, on gagne du temps (quand on a, par exemple, modifié seulement les données de la plaque signalétique du moteur).

Calcule un grand nombre de paramètres du moteur, écrasant les valeurs existantes (cf. P0340, réglage p0340 = 1).

P3950	Accès paramètre caché	Min: 0	Niveau 4	
	EtatMES: CUT	Type données: U16		Usine: 0
	Groupe P: ALWAYS	Actif: Après valid.		Mes rapide: Non

Donne accès aux fonctions spéciales pour la maintenance et le développement.

r3954[13]	Version CM et ID GUI	Min: -	Niveau 4	
		Type données: U16		Usine: -
	Groupe P: -			Max: -

Utilisé pour le classement du firmware (uniquement par SIEMENS pour des besoins internes).

Index:

- r3954[0] : Version CM (version majeure)
- r3954[1] : Version CM (version mineure)
- r3954[2] : Version CM (base ou patch)
- r3954[3] : ID GUI
- r3954[4] : ID GUI
- r3954[5] : ID GUI
- r3954[6] : ID GUI
- r3954[7] : ID GUI
- r3954[8] : ID GUI
- r3954[9] : ID GUI
- r3954[10] : ID GUI
- r3954[11] : ID GUI, version majeure
- r3954[12] : ID GUI, version mineure

P3980	Sélect. commande mise en service				Min: 0	Niveau 4
	EtatMES: T	Type données: U16	Unité: -	Usine: 0		
	Groupe P: -	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 67		

Bascule les sources des ordres et des consignes entre les paramètres FCOM librement programmables et les profils d'ordres / de consignes fixes pour la mise en service.

Les sources d'ordres et de consignes peuvent être modifiées indépendamment les unes des autres. La source de l'ordre est sélectionnée avec le chiffre des dizaines, la source de la consigne avec le chiffre des unités.

Réglages possible:

0	Cmd=param FCOM	Csg=param FCOM
1	Cmd=param FCOM	Csg=param MOP
2	Cmd=param FCOM	Csg=param analog
3	Cmd=param FCOM	Csg=Fréq. fixe
4	Cmd=param FCOM	Csg=USS sur BOP
5	Cmd=param FCOM	Csg=USS sur COM
6	Cmd=param FCOM	Csg=CB sur COM
7	Cmd=param FCOM	Csg=para analog2
10	Cmd=BOP	Csg=param. FCOM
11	Cmd=BOP	Csg=csg MOP
12	Cmd=BOP	Csg=csganalog.
13	Cmd=BOP	Csg=Fréq. fixe
15	Cmd=BOP	Csg=USS sur COM
16	Cmd=BOP	Csg=CB sur COM
17	Cmd=BOP	Csg=para analog2
40	Cmd=USS sur BOP	Csg=param FCOM
41	Cmd=USS sur BOP	Csg=csg MOP
42	Cmd=USS sur BOP	Csg=csg analog
43	Cmd=USS sur BOP	Csg=Fréq. fixe
44	Cmd=USS sur BOP	Csg=USS sur BOP
45	Cmd=USS sur BOP	Csg=USS sur COM
46	Cmd=USS sur BOP	Csg=CB sur COM
47	Cmd=USS sur BOP	Csg=para analog2
50	Cmd=USS sur COM	Csg=param FCOM
51	Cmd=USS sur COM	Csg=csg MOP
52	Cmd=USS sur COM	Csg=csg analog
53	Cmd=USS sur COM	Csg=Fréq. fixe
54	Cmd=USS sur COM	Csg=USS sur BOP
55	Cmd=USS sur COM	Csg=USS sur COM
57	Cmd=USS sur COM	Csg=para analog2
60	Cmd=CB sur COM	Csg=param FCOM
61	Cmd=CB sur COM	Csg=csg MOP
62	Cmd=CB sur COM	Csg=csg analog
63	Cmd=CB sur COM	Csg=Fréq. fixe
64	Cmd=CB sur COM	Csg=USS sur BOP
66	Cmd=CB sur COM	Csg=CB sur COM
67	Cmd=CB sur COM	Csg=para analog2

P3981	Défaut sur Reset en cours				Min: 0	Niveau 4
	EtatMES: CT	Type données: U16	Unité: -	Usine: 0		
	Groupe P: ALARMS	Actif: Après valid.	Mes rapide: Non	Max: 1		

Remet à zéro les défauts activés si la valeur a passé de 0 à 1.

Réglages possible:

0	Reset sans défaut
1	Reset, défaut

Note:

Remise automatique à 0.

Détails:

Voir r0947 (dernière signalisation de défaut)

r3986[2]	Nombre de paramètres				Min: -	Niveau 4
	Type données: U16	Unité: -	Usine: -	Max: -		
	Groupe P: -					

Nombre de paramètres sur l'entraînement

Index:

r3986[0]	: Ecriture seulement
r3986[1]	: Lecture & écriture

4 Diagramme fonctionnel

Signification des symboles utilisés dans les diagrammes fonctionnels

Paramètres de réglage

- ParName
- Texte du paramètre
- Min ... Max [Dim]
- Valeur minimale ... maximale [unité]
- PNumber.C/D [3] (Default)
- Numéro du paramètre [nombre d'indices] (valeur par défaut)

Paramètres d'observation

- ParName [Dim]
- Texte du paramètre [unité]
- PNumber.C/D [3]
- Numéro du paramètre [nombre d'indices]

Paramètres BICO

Entrée de binecteur (paramètre de réglage)

- ParName [Dim]
- Texte du paramètre [unité]
- PNum.C/D (Default)
- Numéro du paramètre (valeur par défaut)

Sortie de binecteur (paramètre d'observation)

- ParName
- Texte du paramètre
- PNum
- Numéro du paramètre

Entrée de connecteur (paramètre de réglage)

- ParName
- Texte du paramètre
- PNum.C/D [3] (Default)
- Numéro du paramètre [nombre d'indices] (valeur par défaut)

Sortie de connecteur (paramètre d'observation)

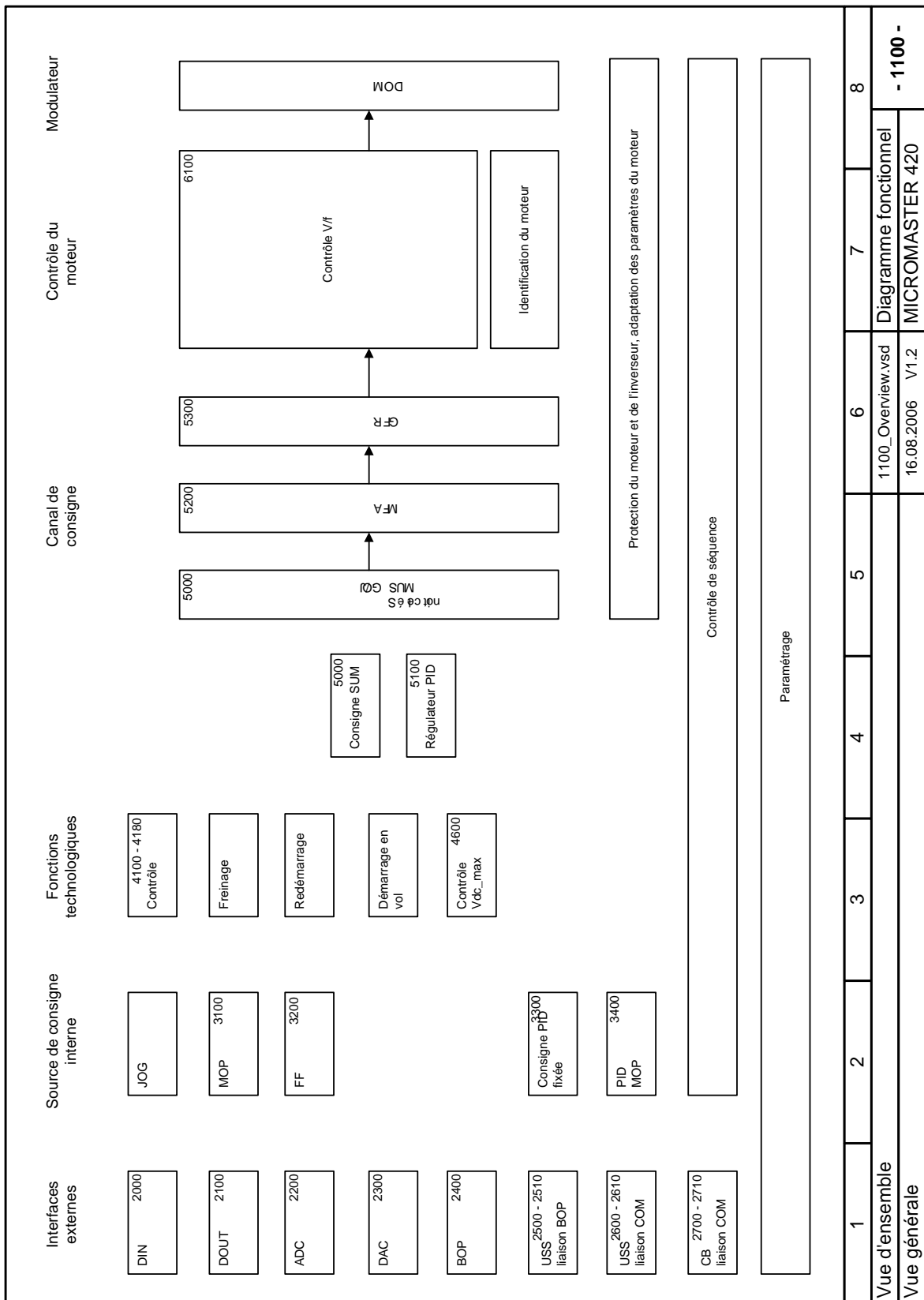
- ParName [Hz]
- Texte du paramètre [unité]
- PNum [3]
- Numéro du paramètre [nombre d'indices]

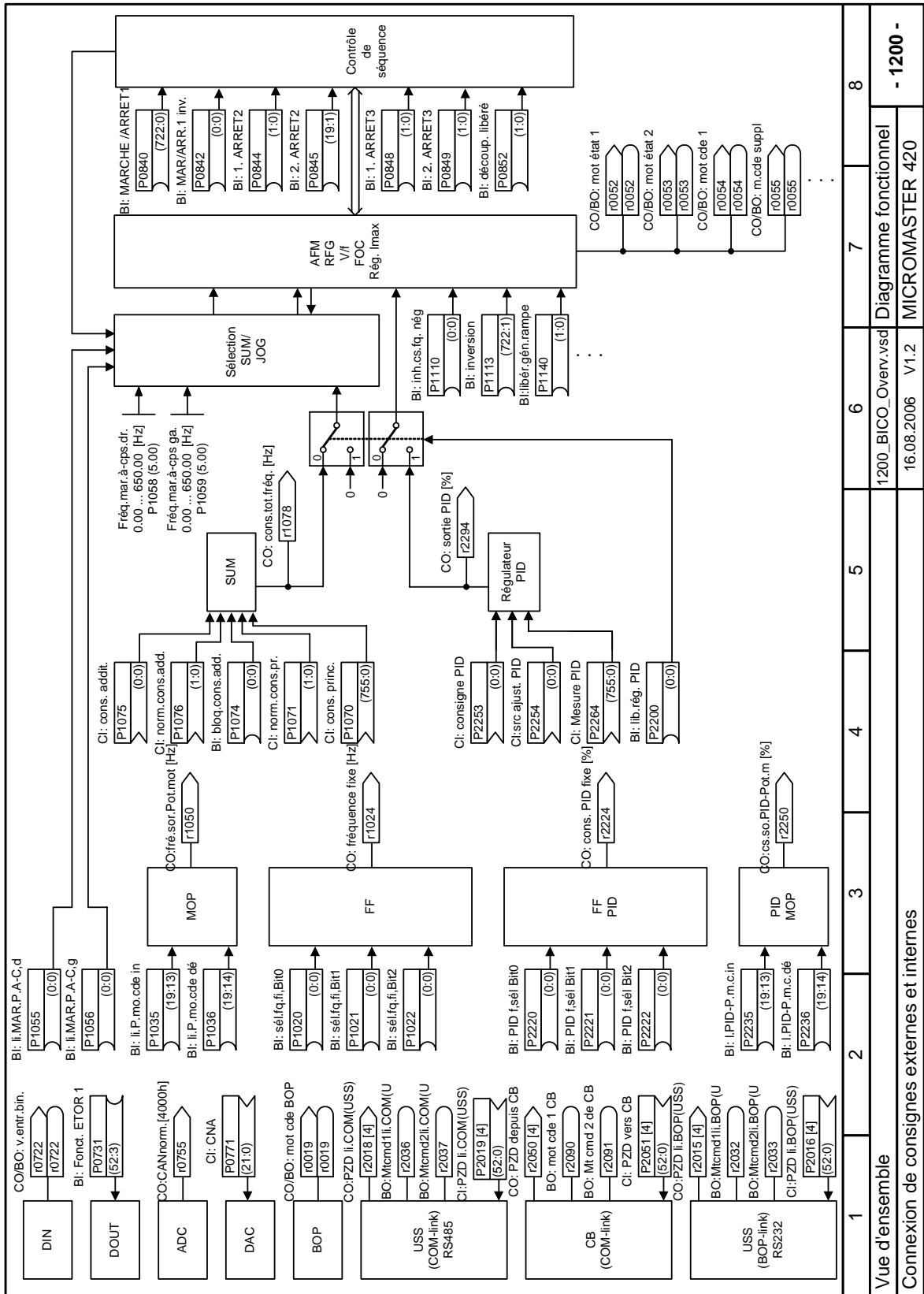
Sortie de connecteur/binecteur (paramètre d'observation)

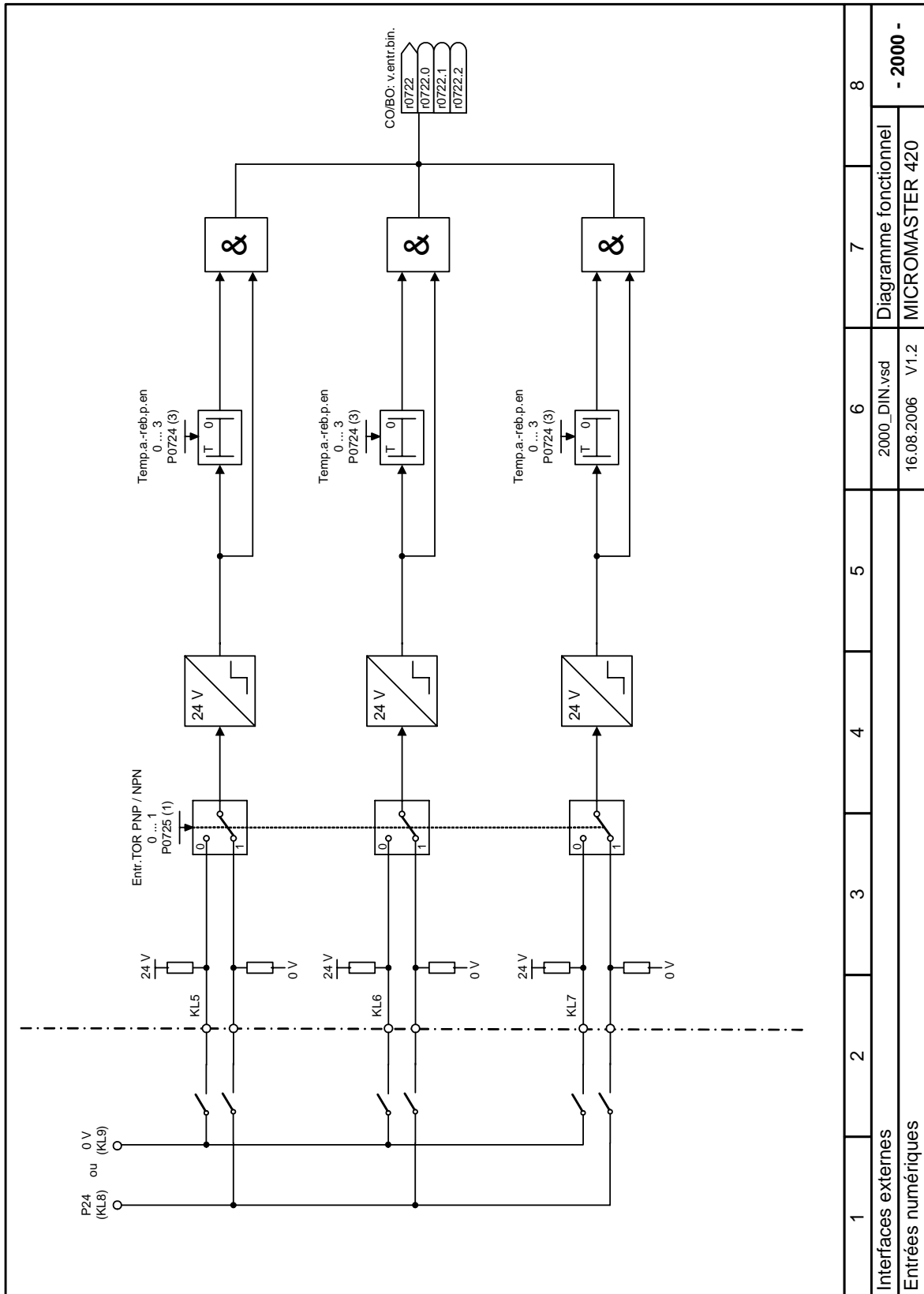
- ParName
- Texte du paramètre
- PNum
- Numéro du paramètre

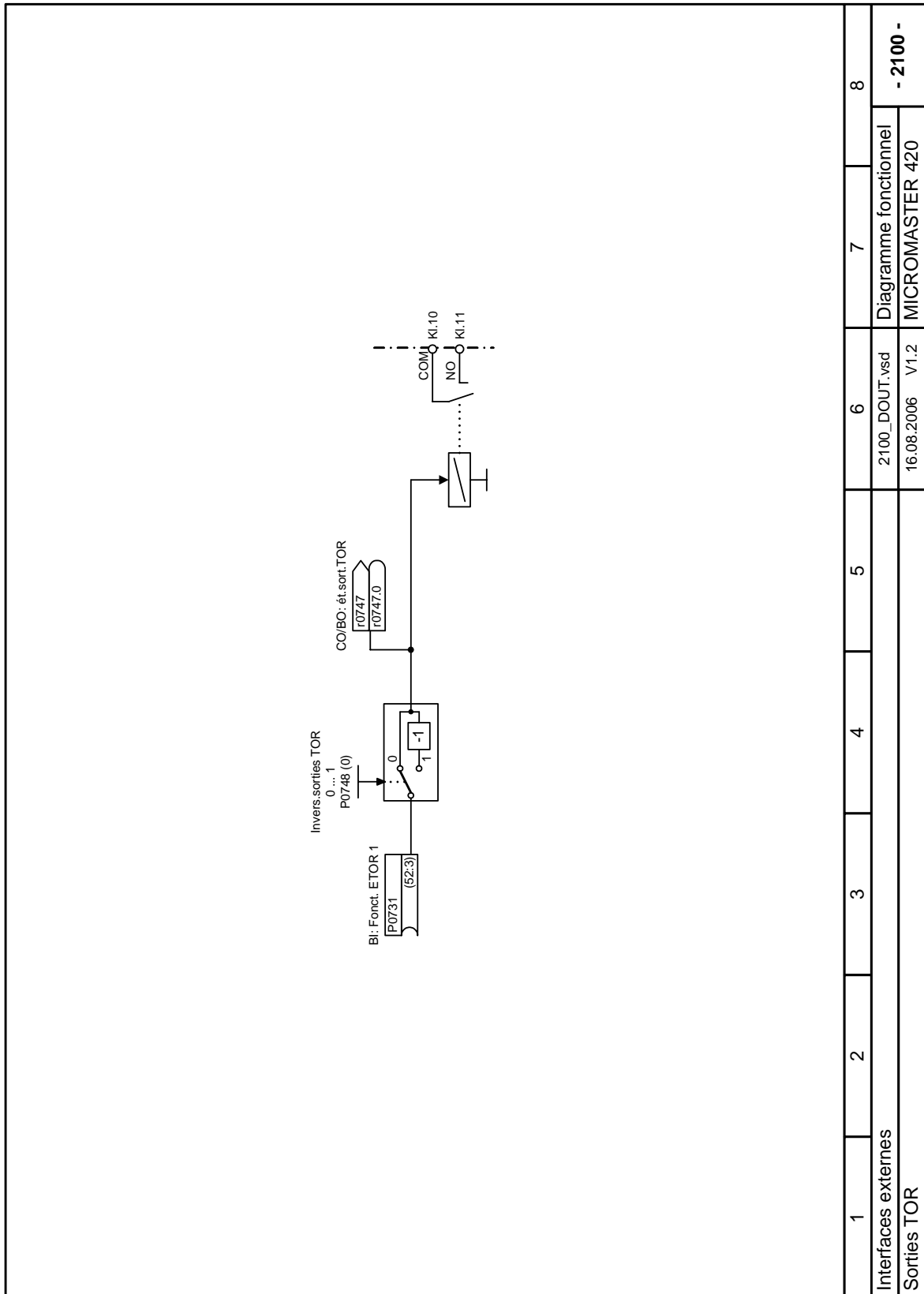
1	2	3	4	5	6	7	8	
Symboles utilisés dans les diagrammes fonctionnels							Diagramme fonctionnel	
							MICROMASTER 420	

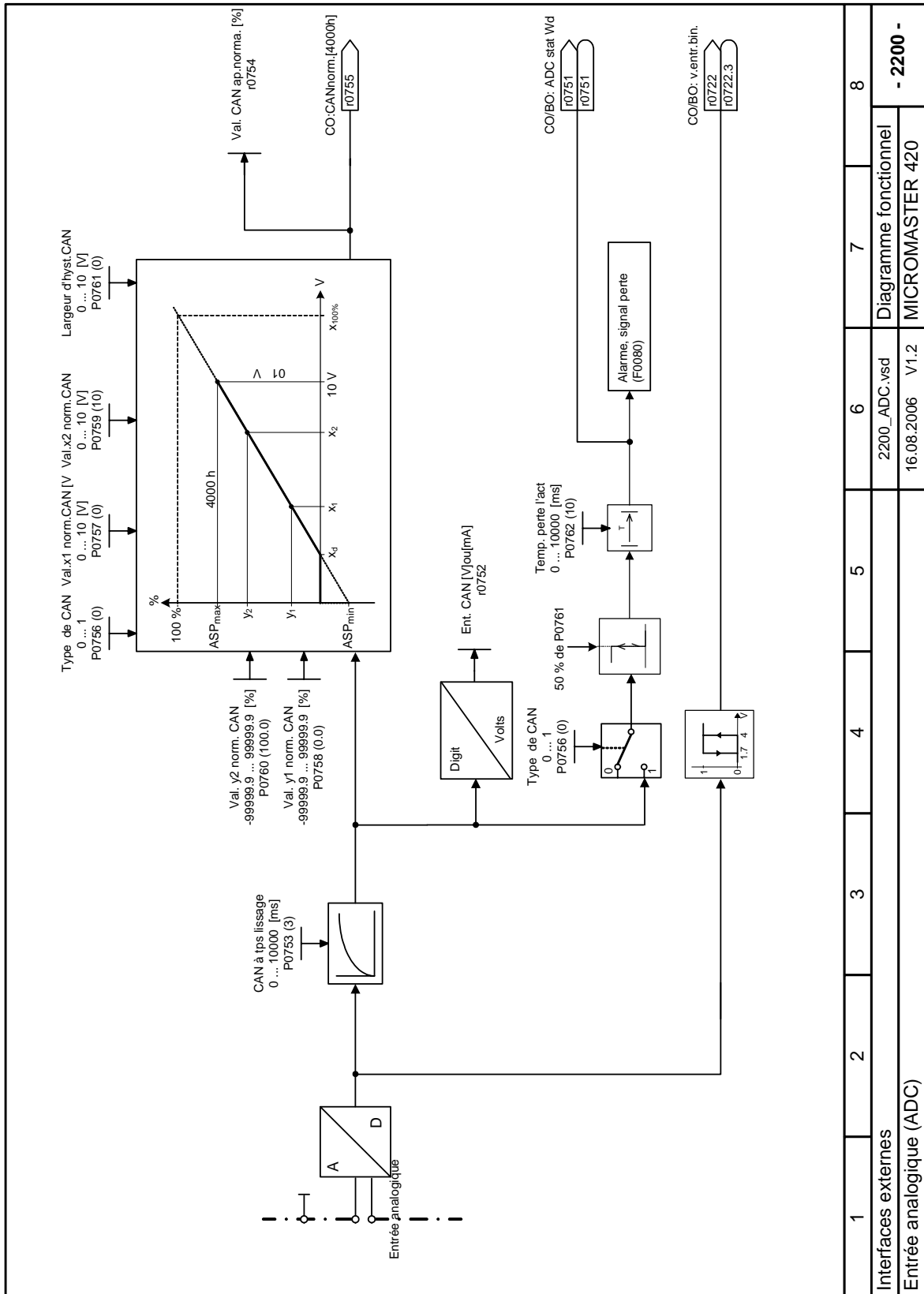
0010_Symbols.vsd
16.08.2006 V1.2



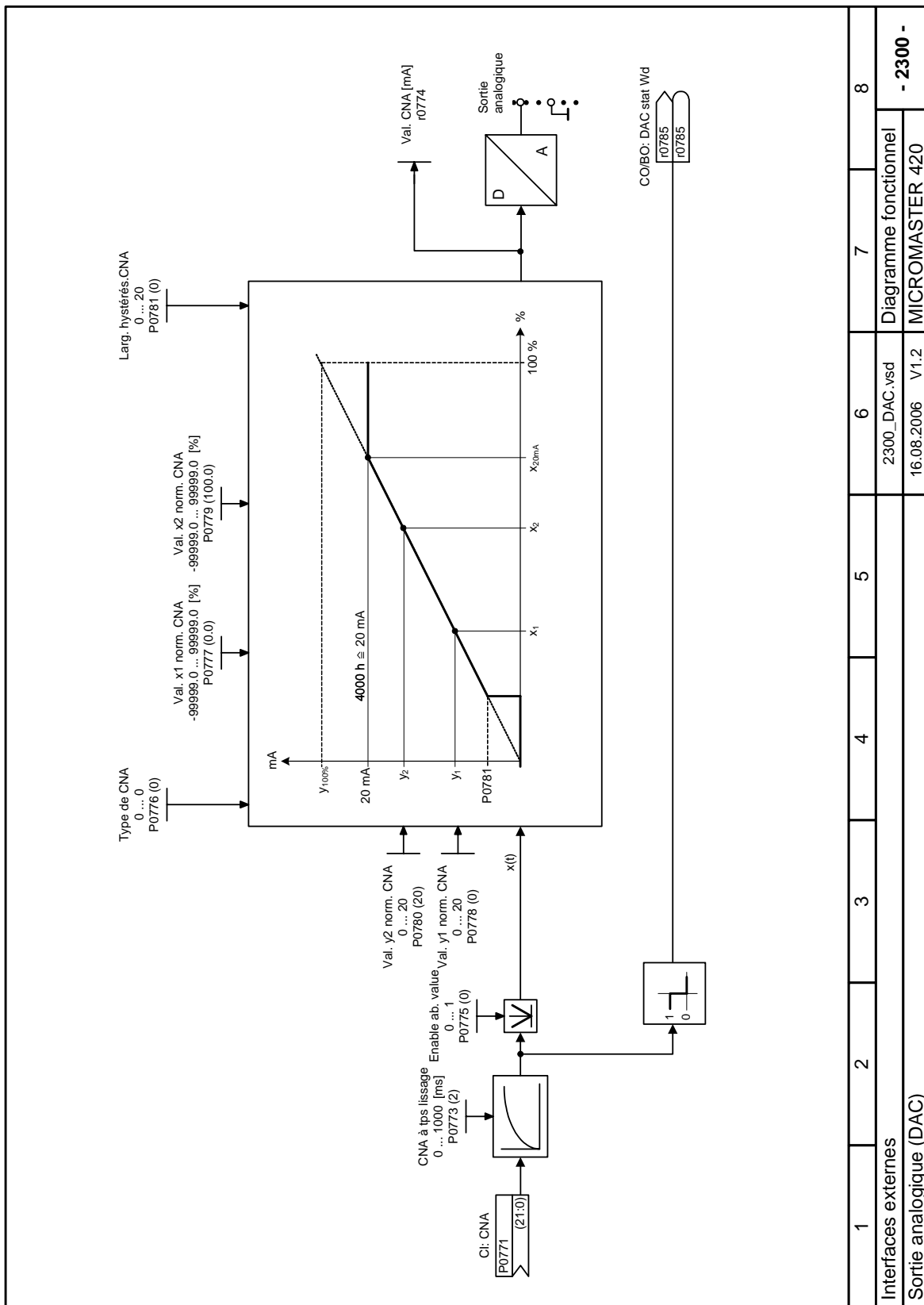




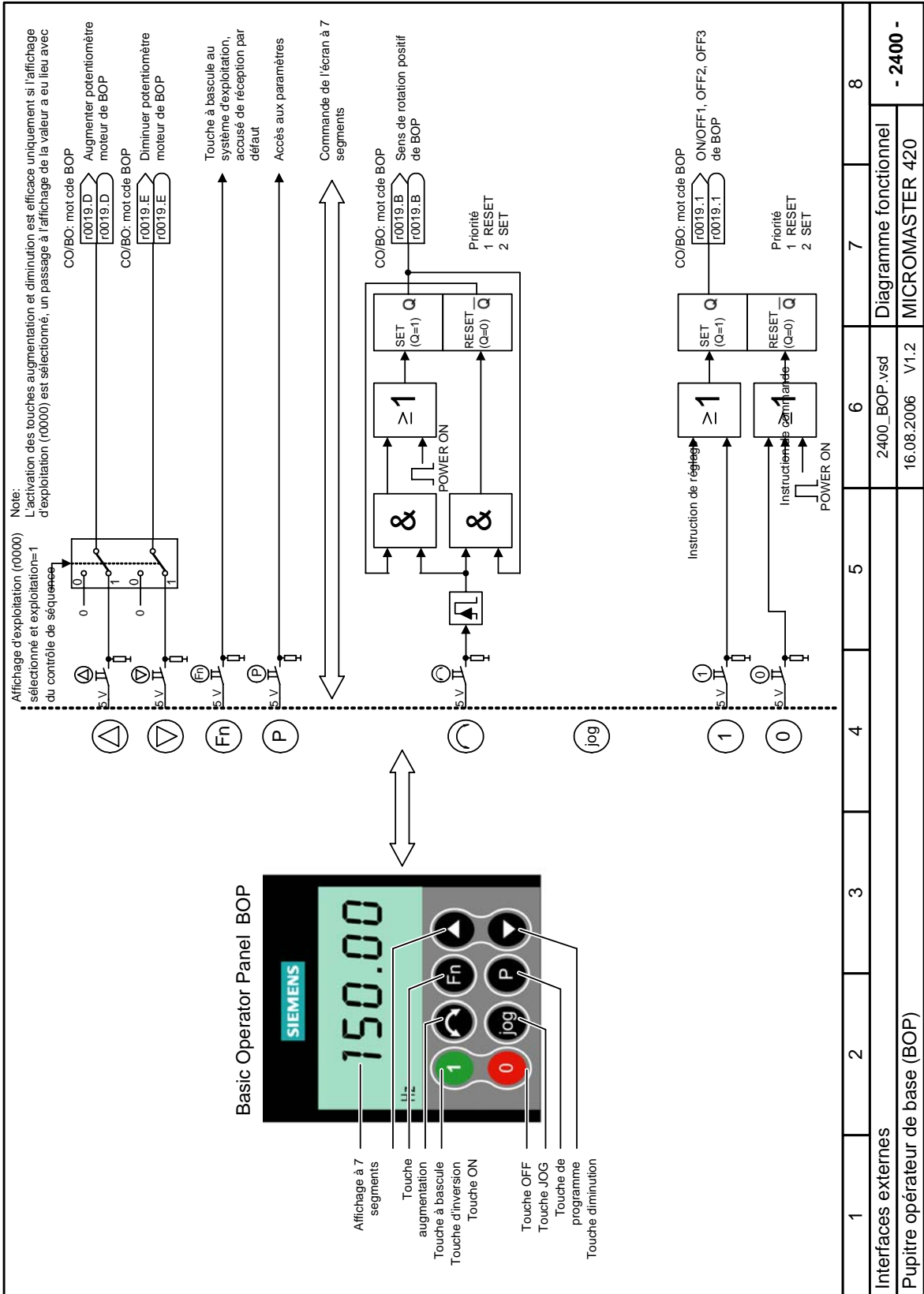


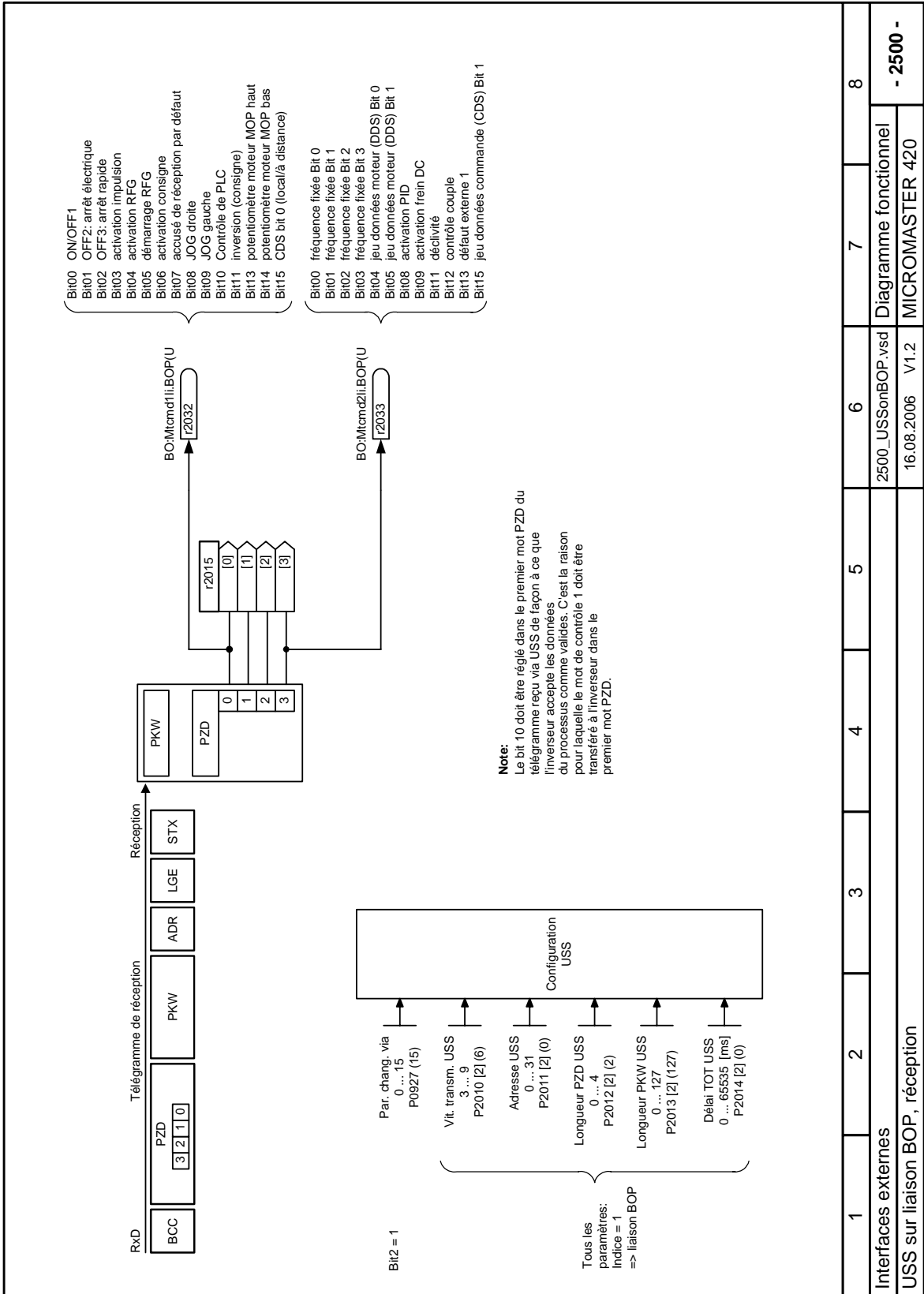


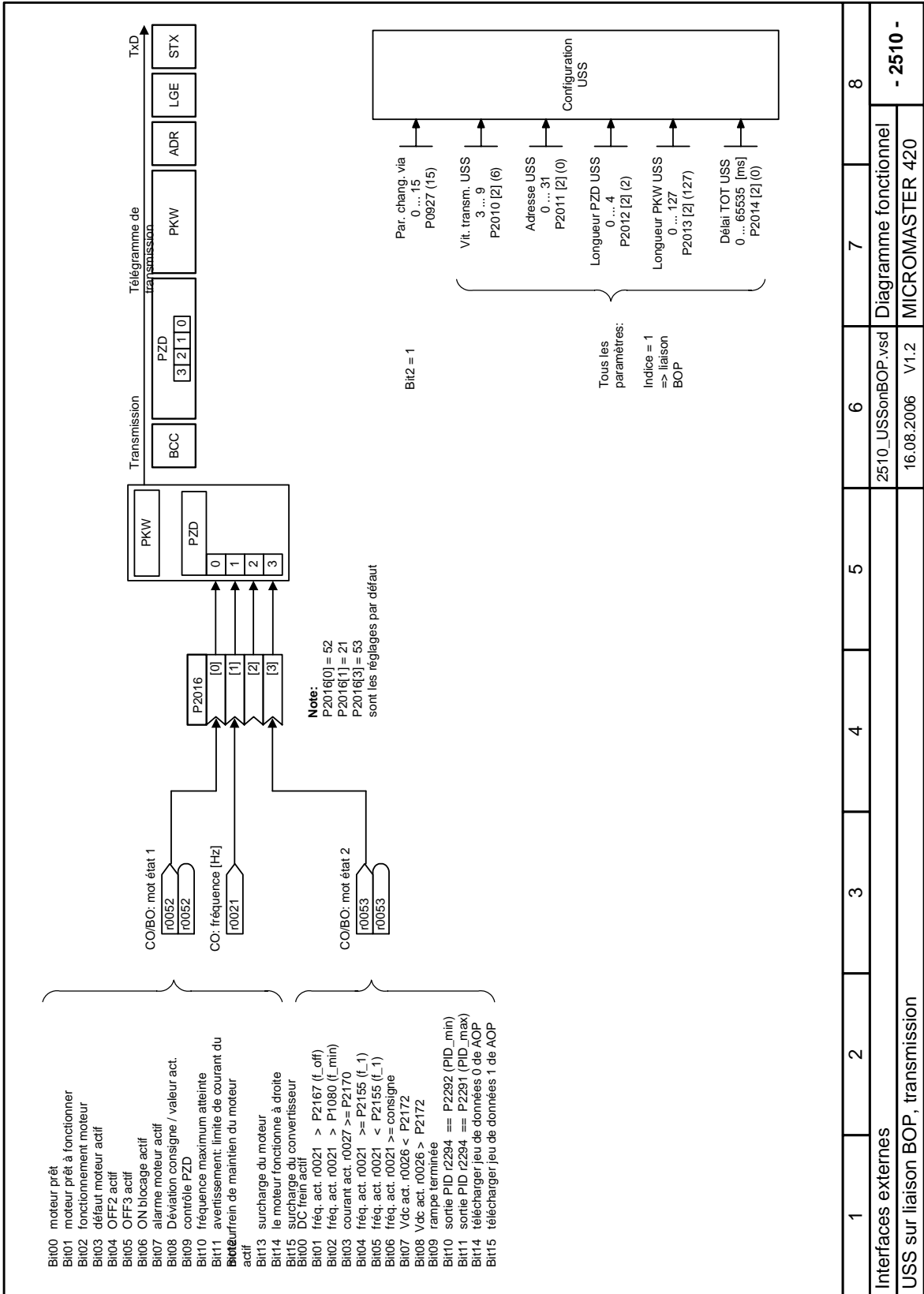
1	2	3	4	5	6	7	8
Interfaces externes							
Entrée analogique (ADC)							
					2200_ADC.vsd	Diagramme fonctionnel	
					16.08.2006 V1.2	MICROMASTER 420	
						- 2200 -	



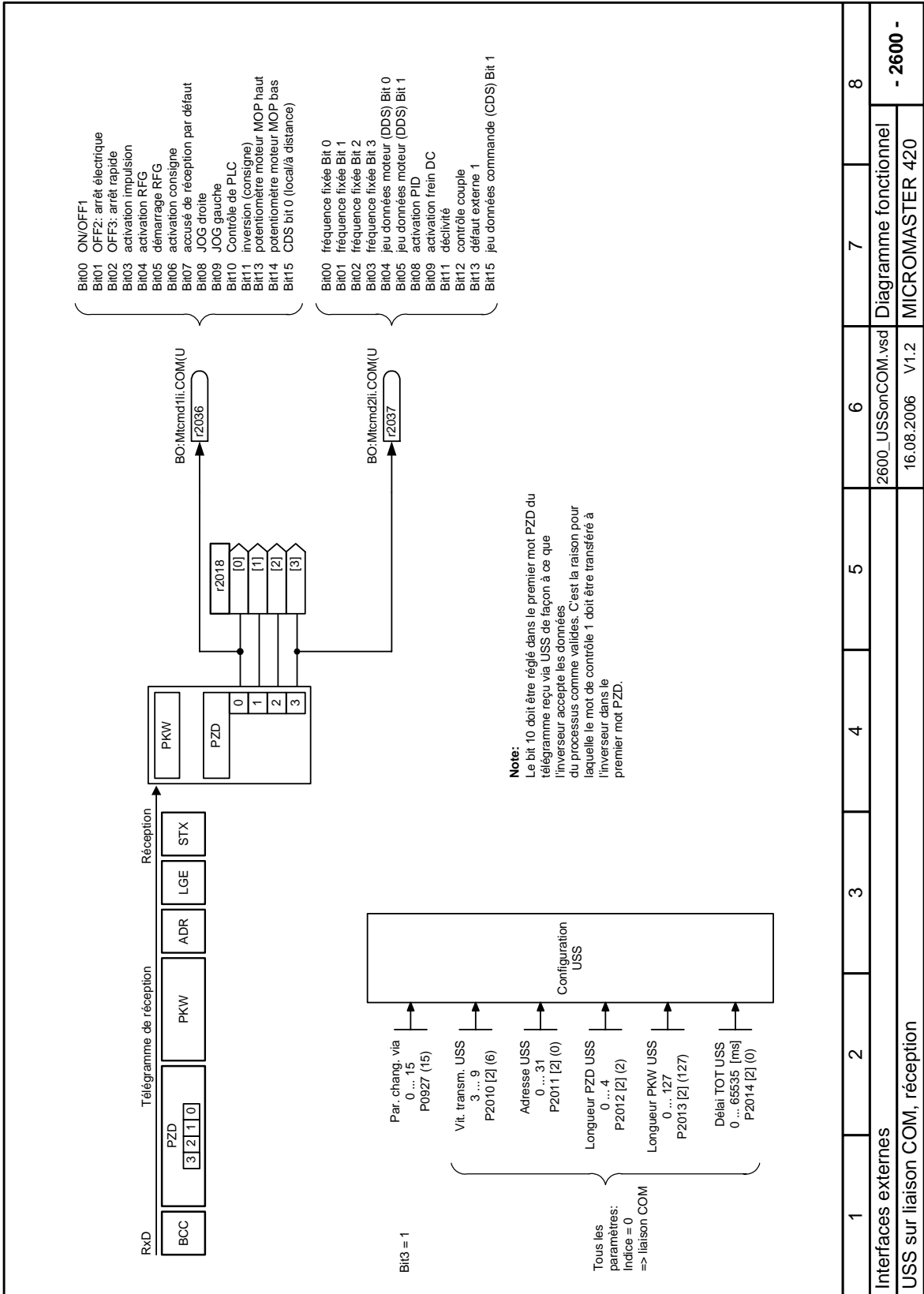
1	2	3	4	5	6	7	8
Interfaces externes						Diagramme fonctionnel	
Sortie analogique (DAC)						- 2300 -	
						MICROMASTER 420	
						2300_DAC.vsd	
						16.08.2006 V1.2	

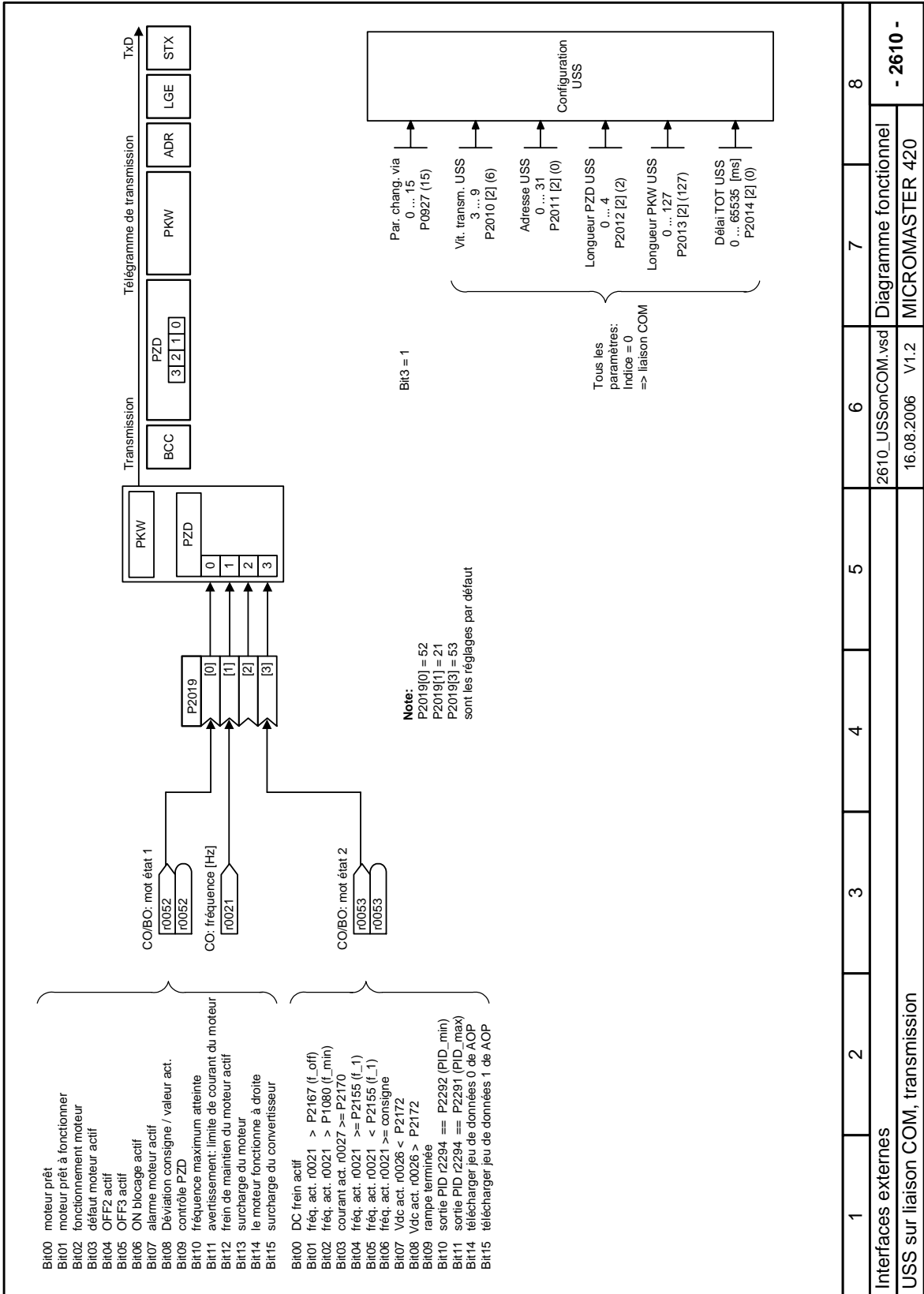


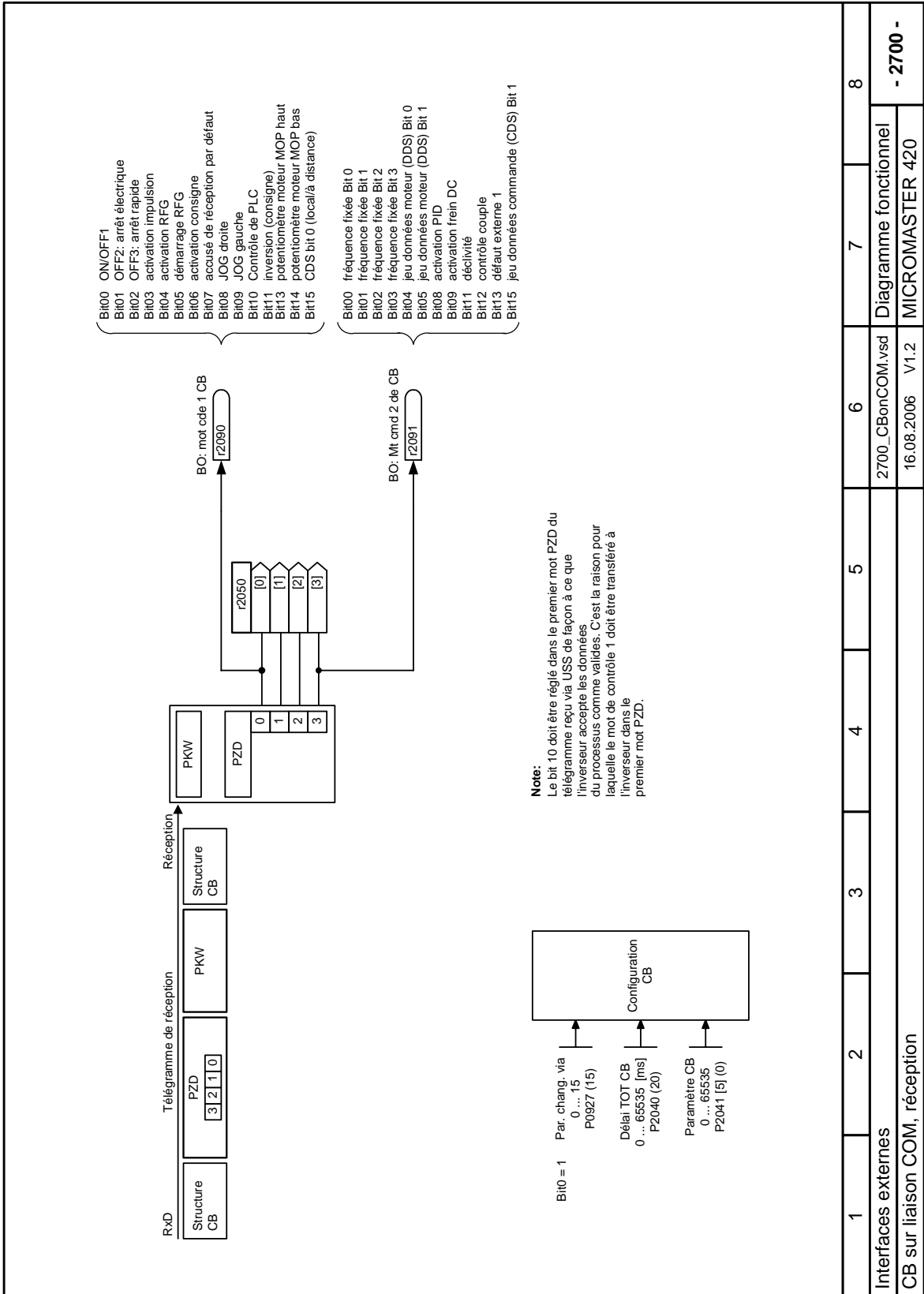


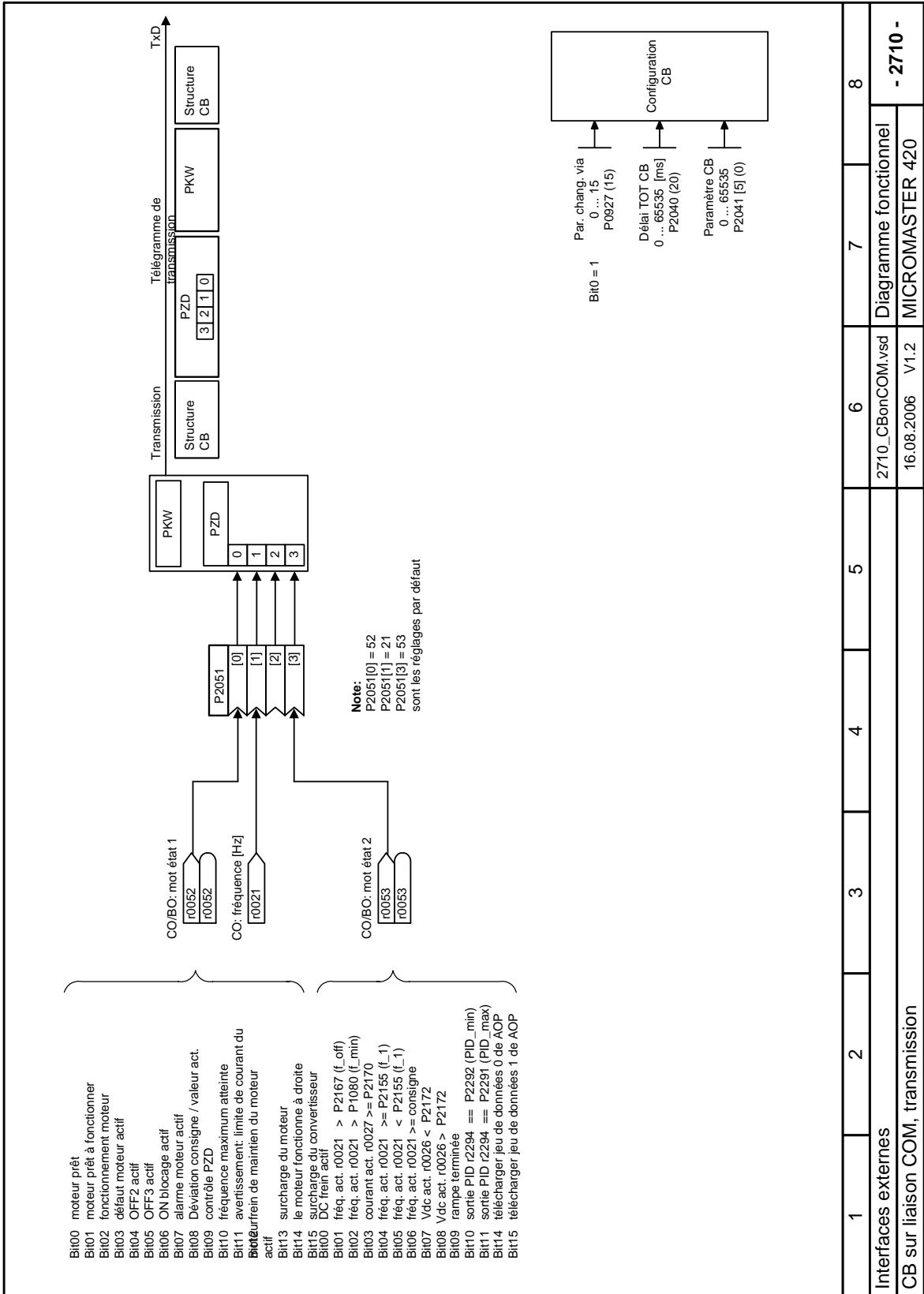


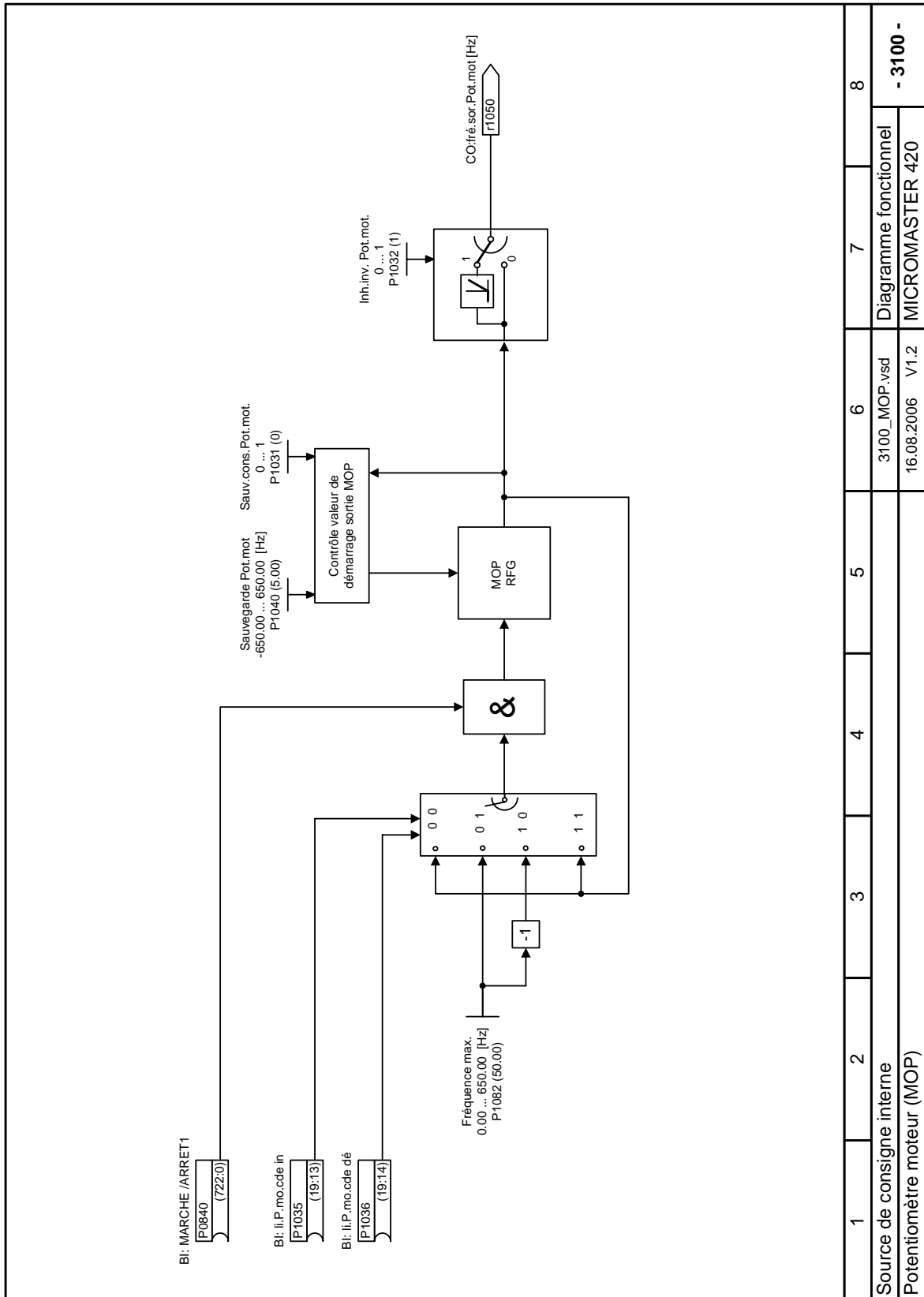
1	2	3	4	5	6	7	8
Interfaces externes							
USS sur liaison BOP, transmission							
2510_USSonBOP.vsd						Diagramme fonctionnel	
16.08.2006 V1.2						MICROMASTER 420	
- 2510 -							

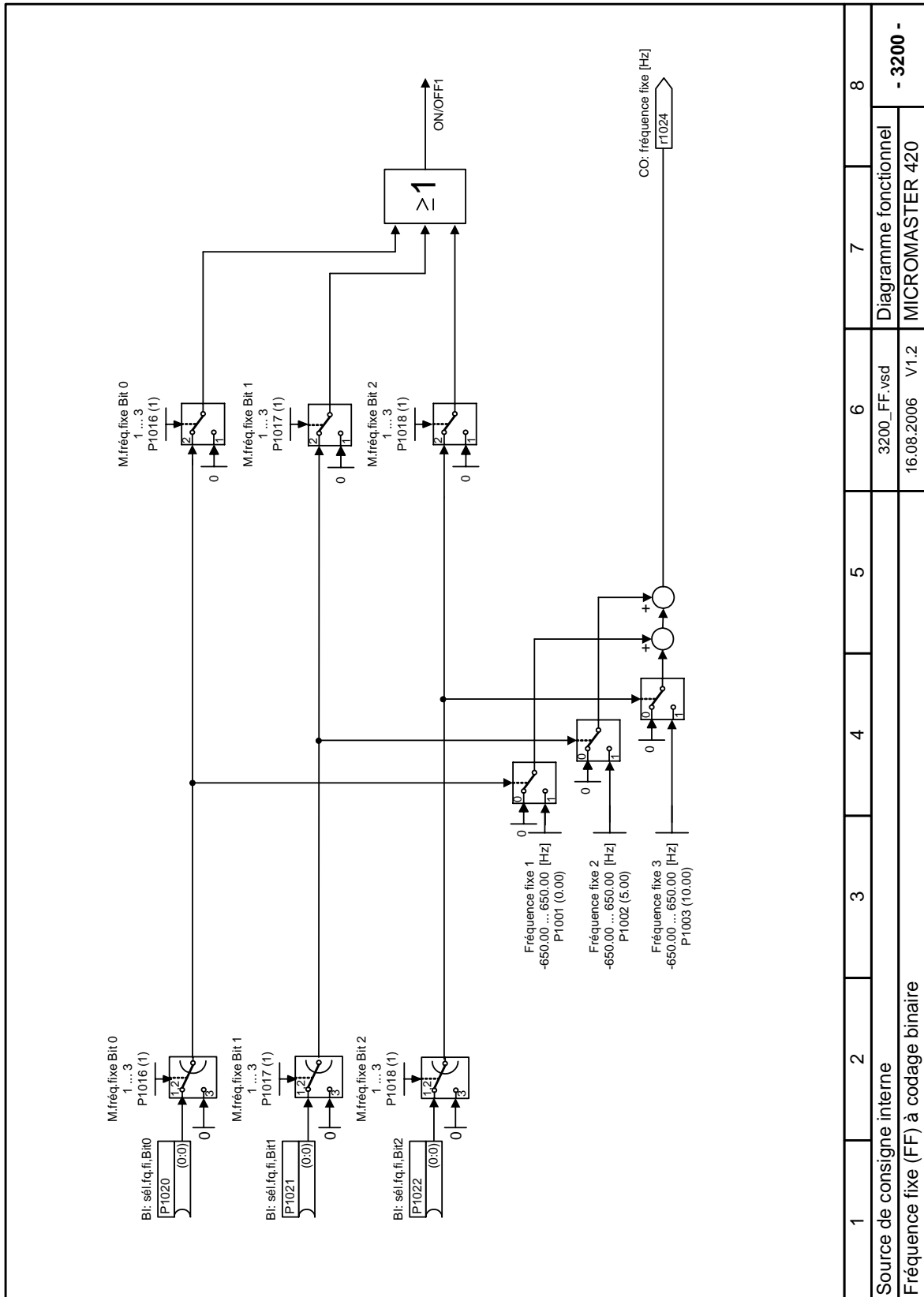




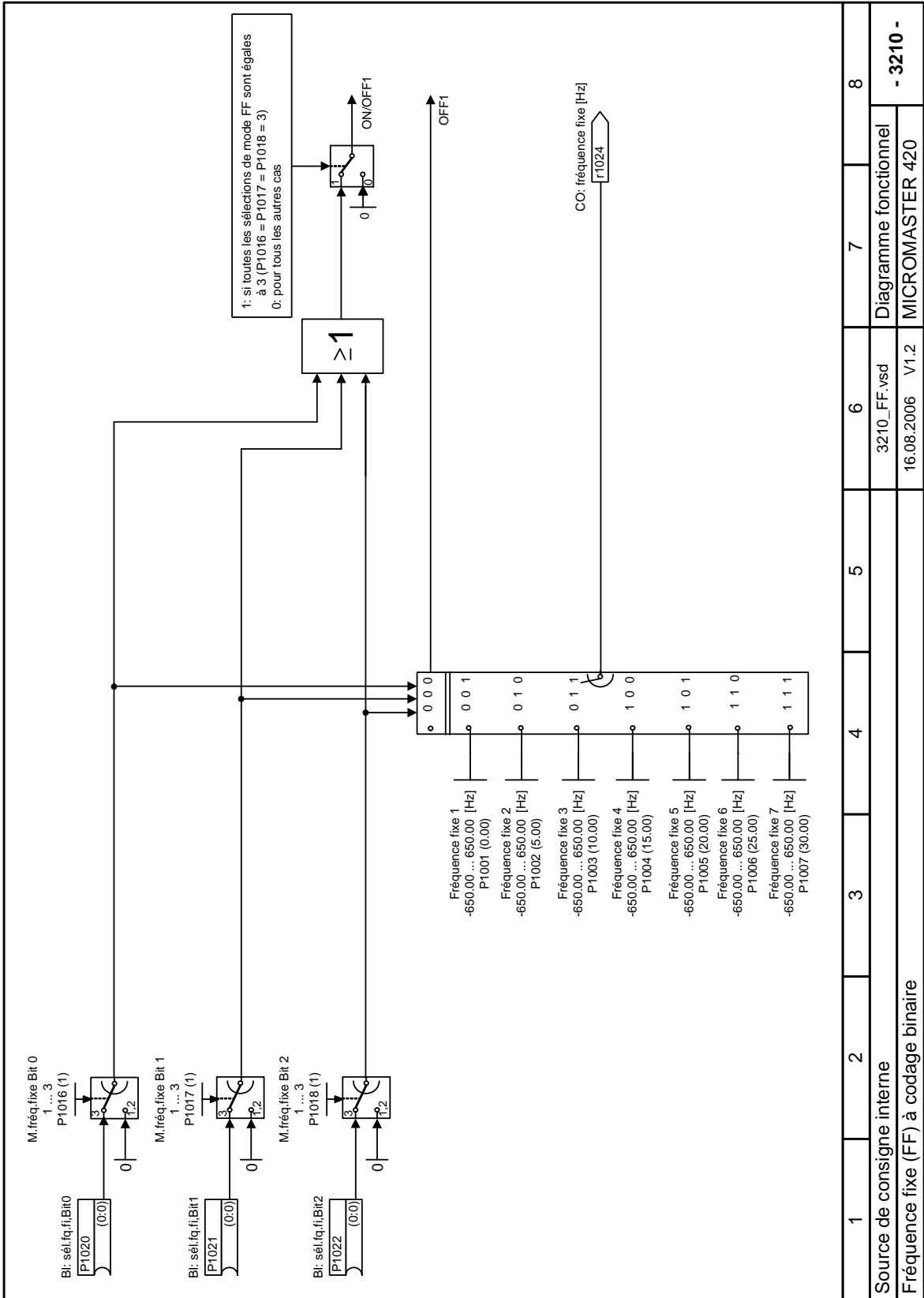




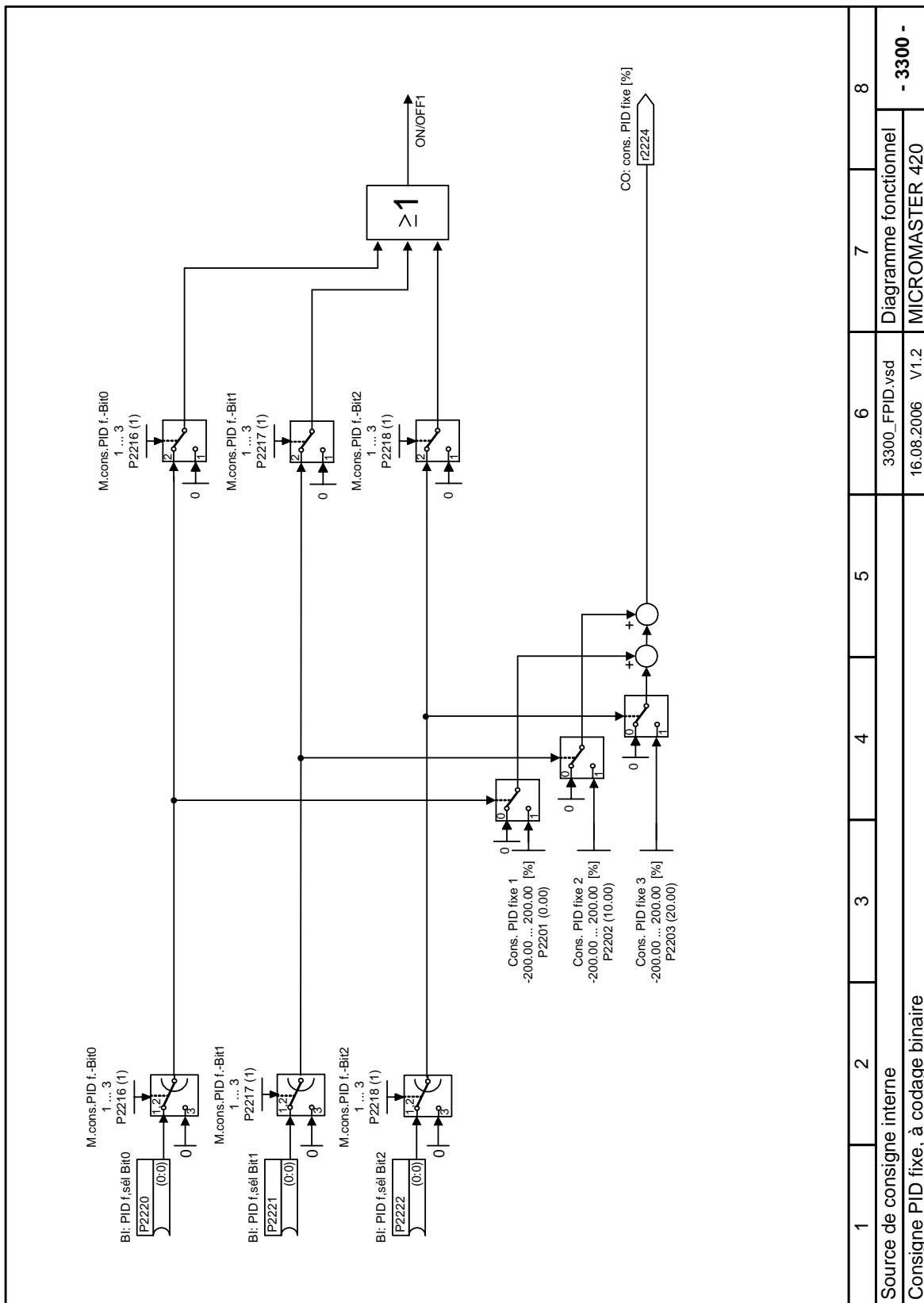


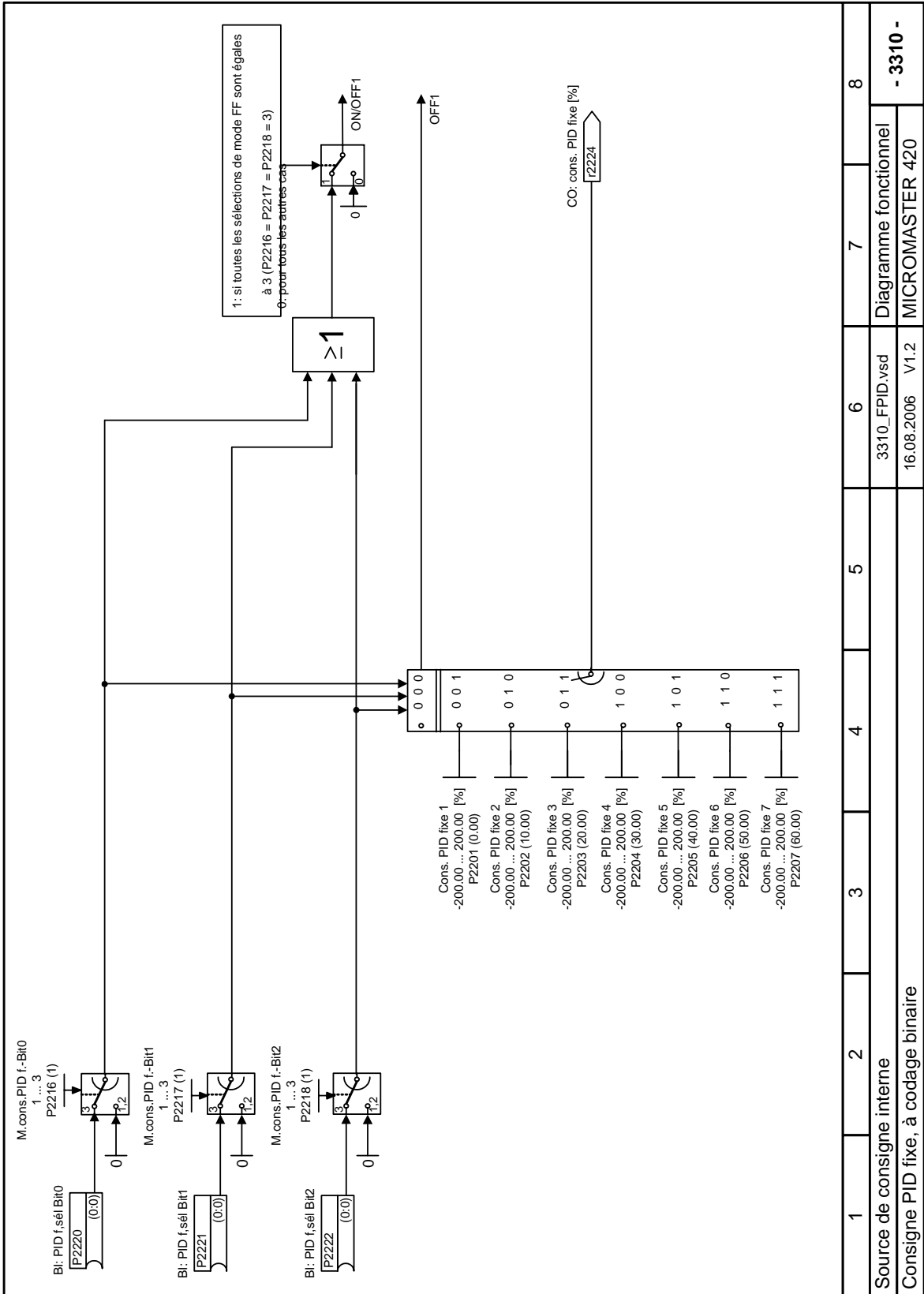


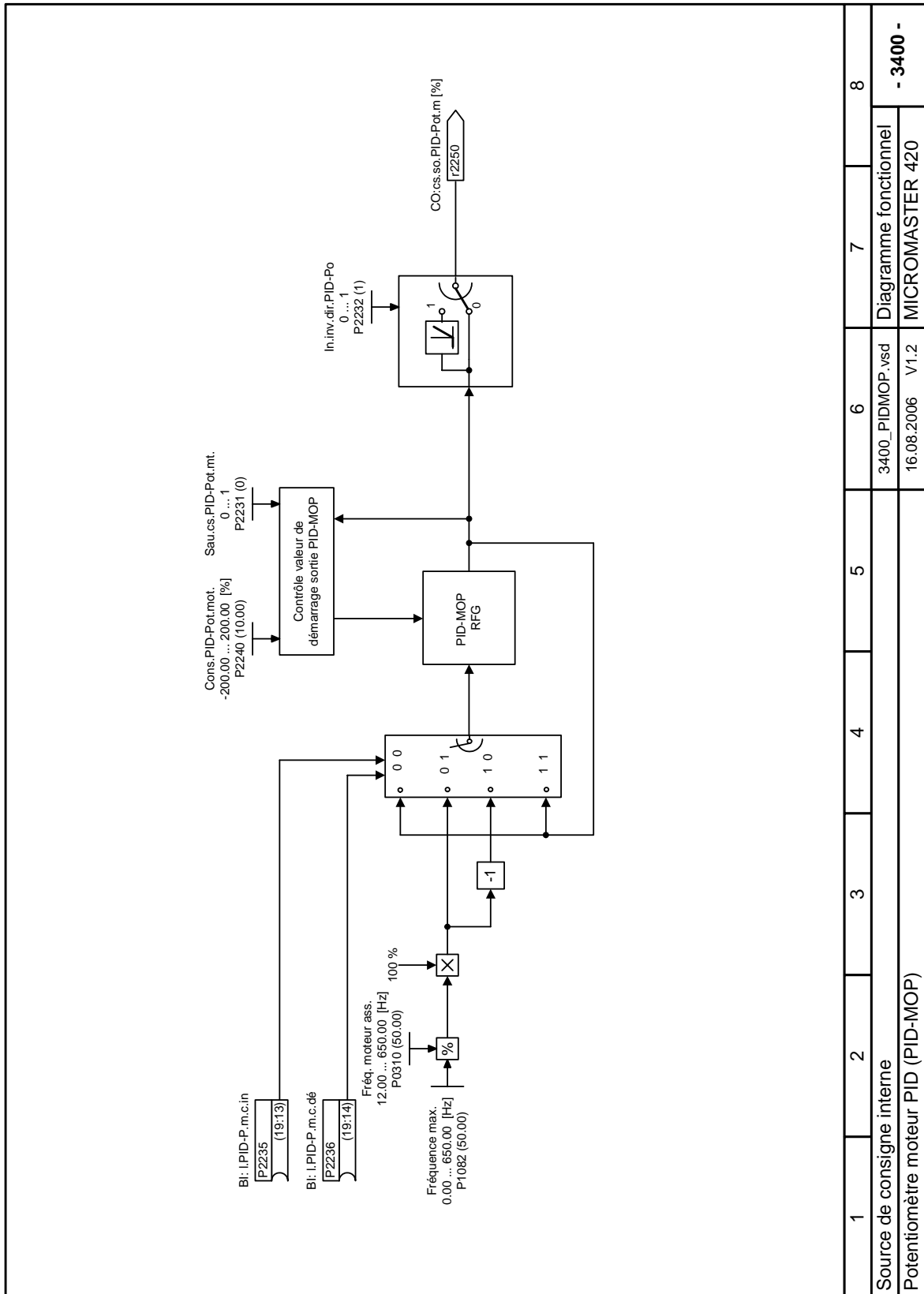
1	2	3	4	5	6	7	8
Source de consigne interne							
Fréquence fixe (FF) à codage binaire							
3200_FF.vsd						Diagramme fonctionnel	
16.08.2006 V1.2						MICROMASTER 420	
- 3200 -							



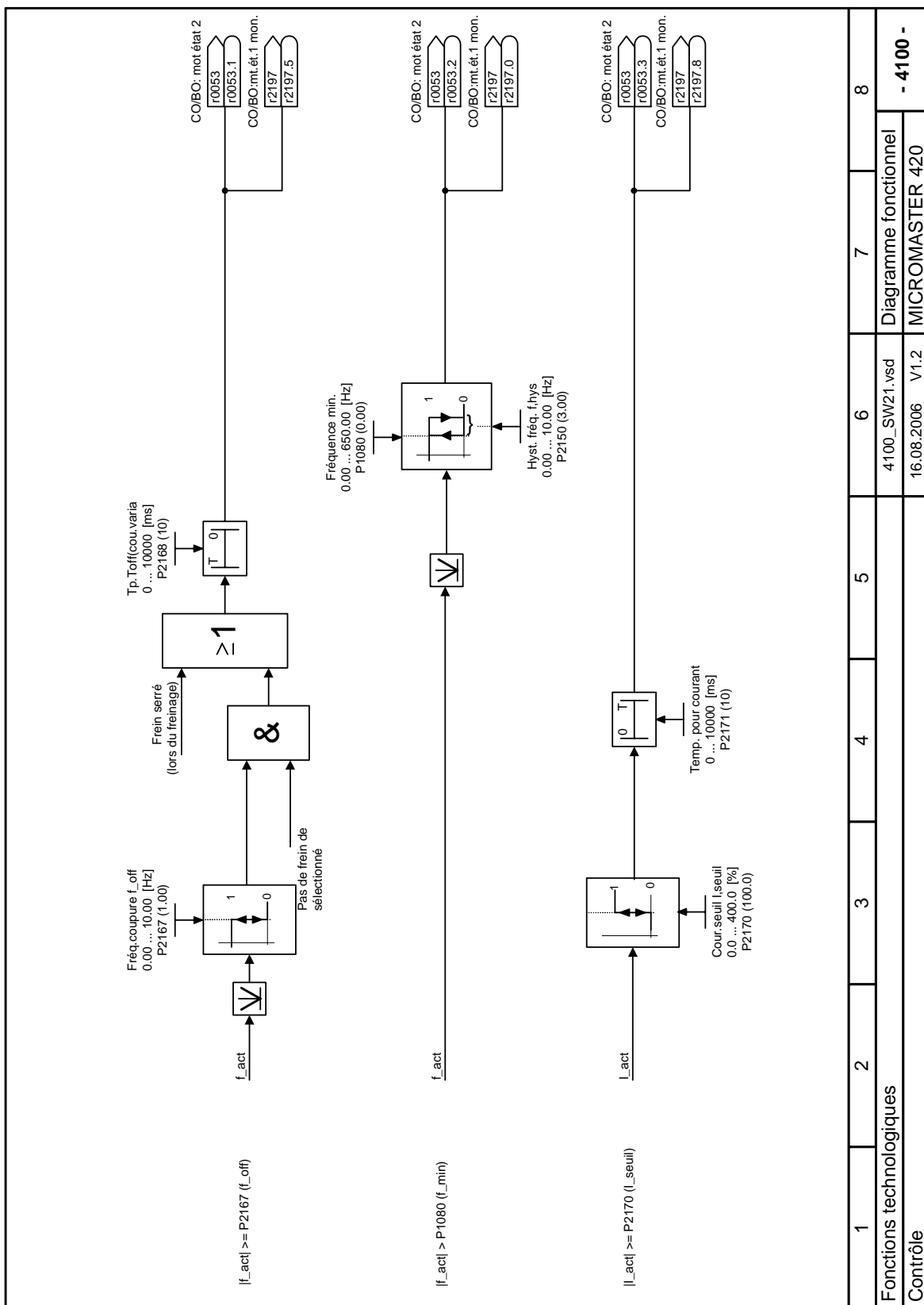
1	2	3	4	5	6	7	8
Source de consigne interne						Diagramme fonctionnel	
Fréquence fixe (FF) à codage binaire						MICROMASTER 420	
3210_FF.vsd						- 3210 -	
16.08.2006 V1.2							

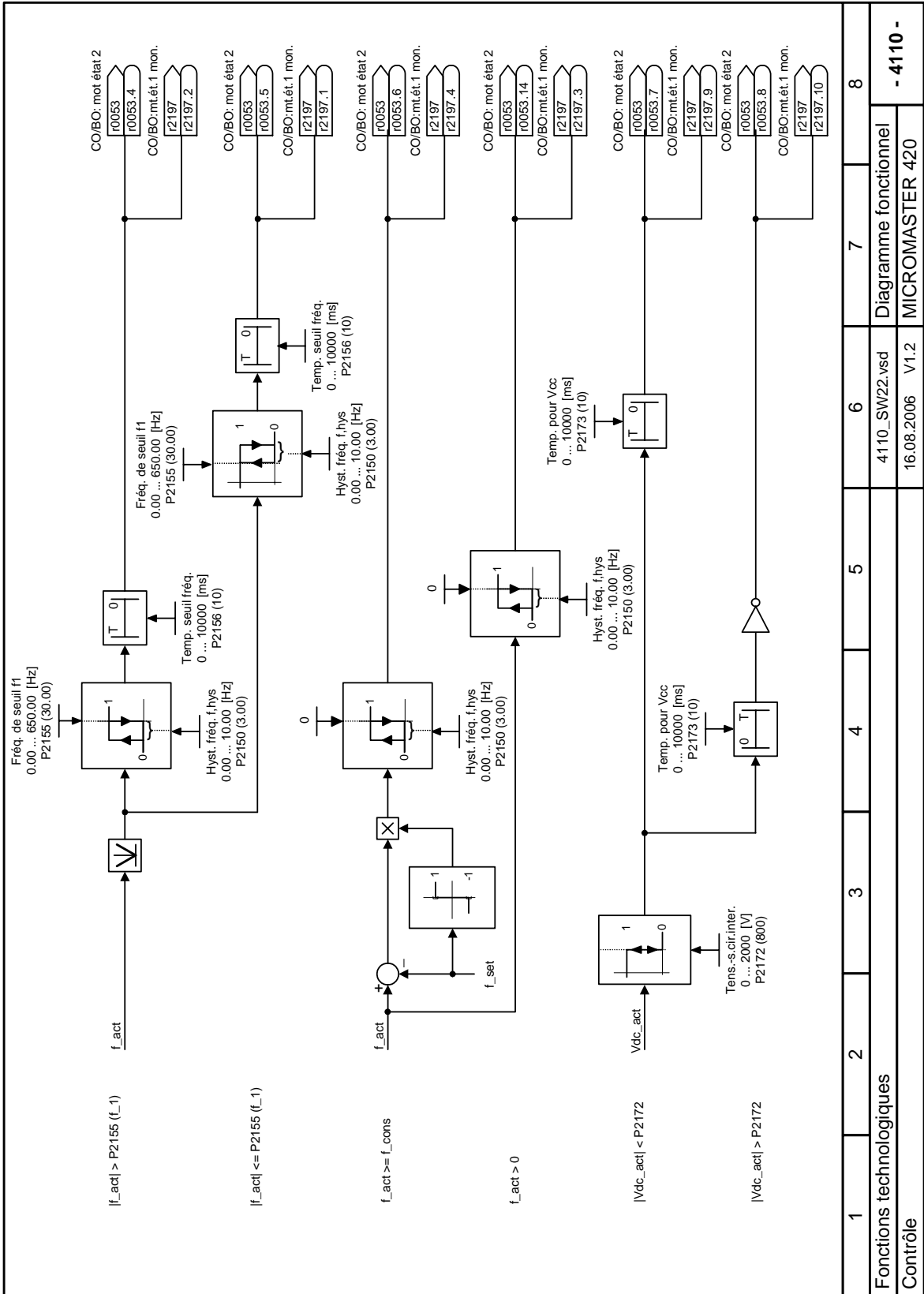




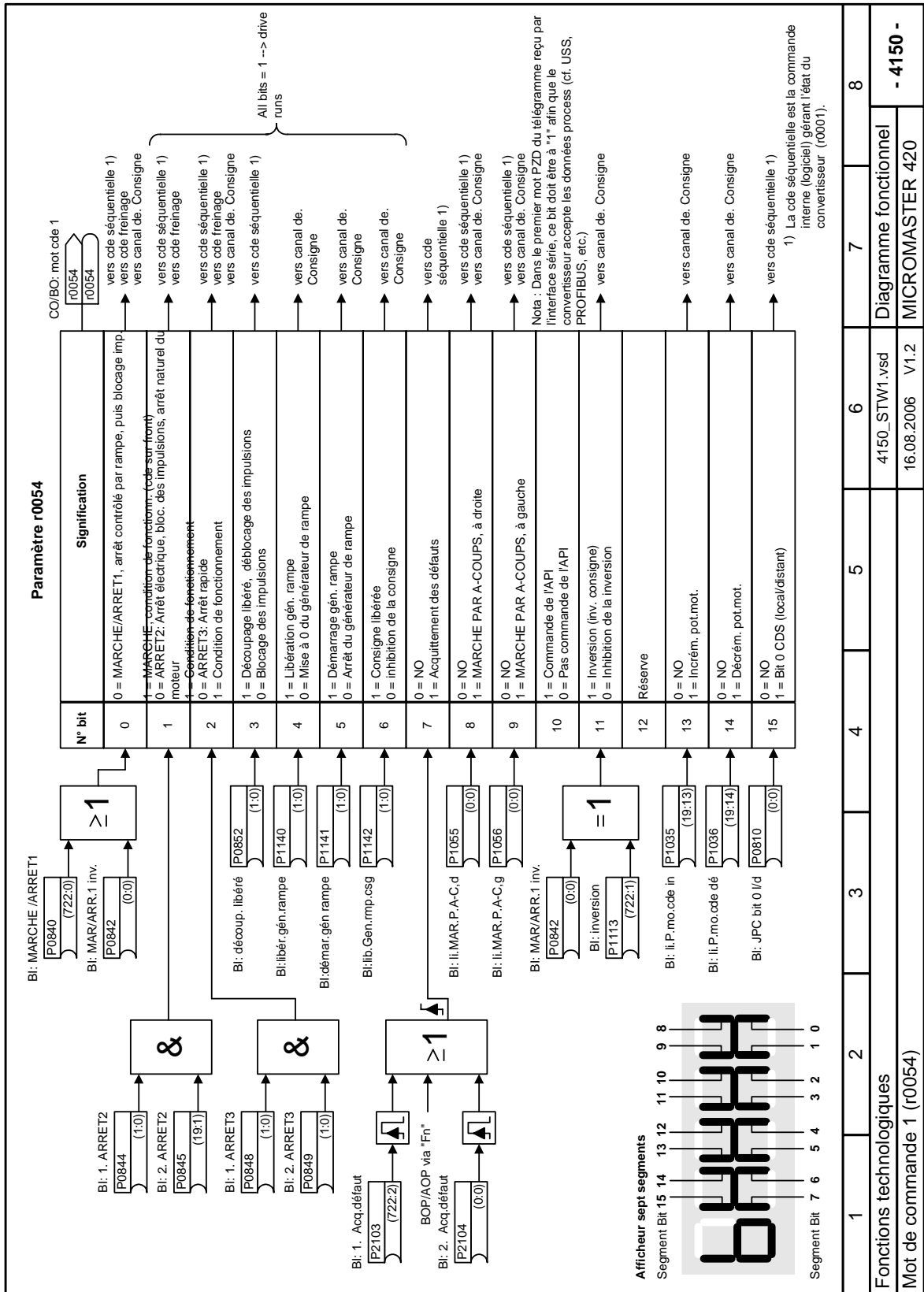


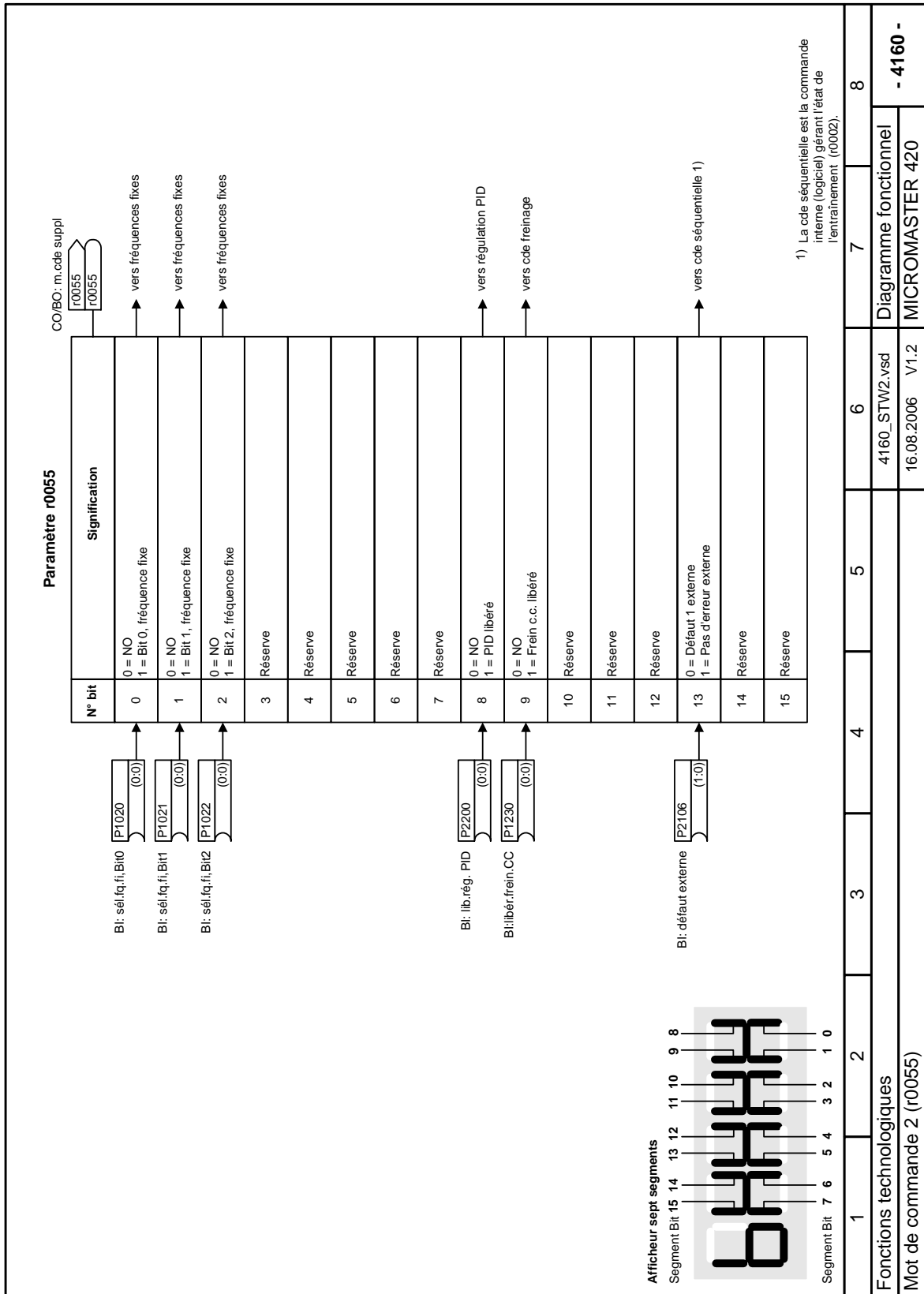
1	2	3	4	5	6	7	8
Source de consigne interne							
Potentiomètre moteur PID (PID-MOP)							
3400_PIDMOP.vsd						Diagramme fonctionnel	
16.08.2006 V1.2						MICROMASTER 420	
- 3400 -							

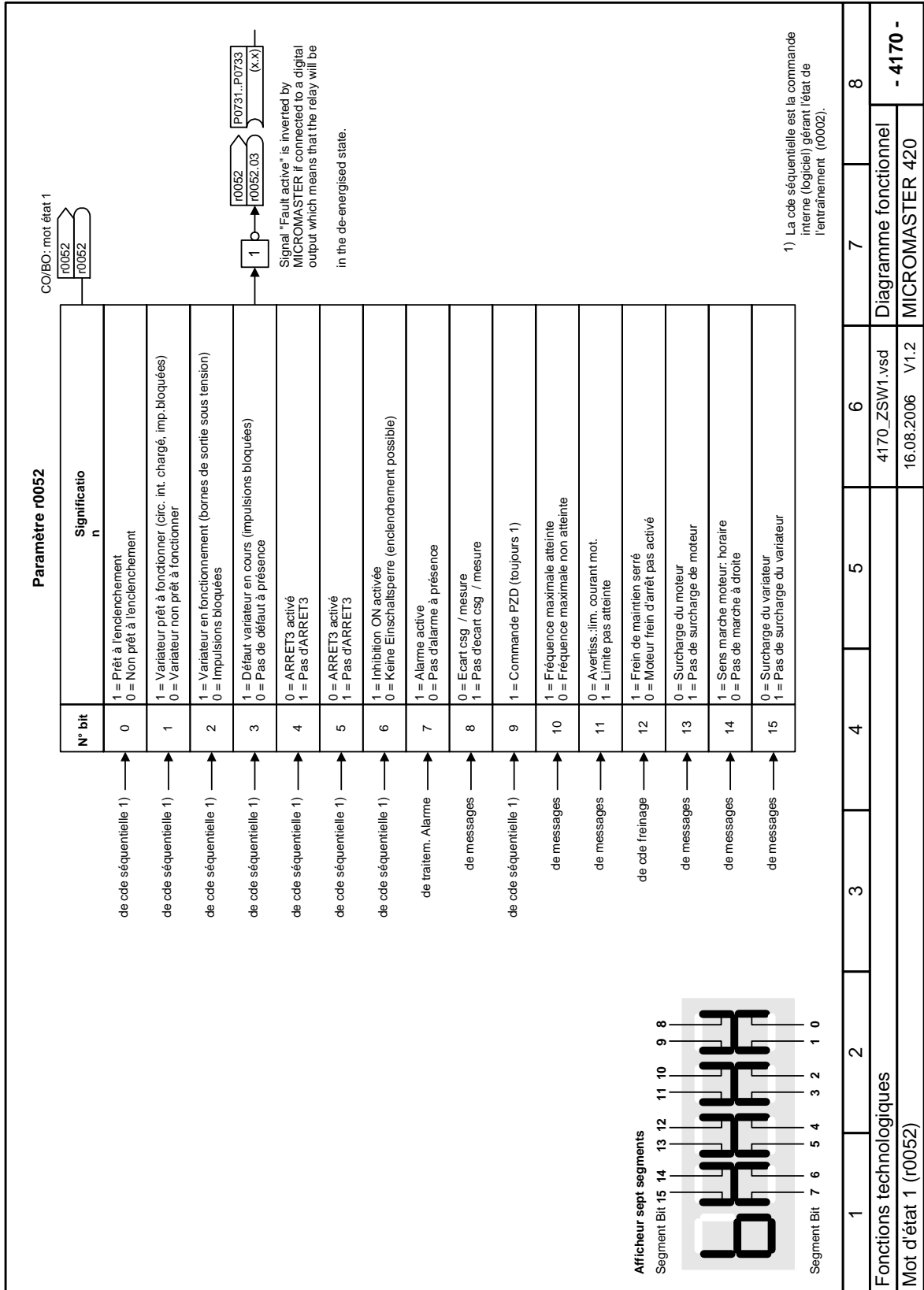




1	2	3	4	5	6	7	8
Fonctions technologiques							
Contrôle							
4110_SW22.vsd				Diagramme fonctionnel			
16.08.2006				V1.2			
- 4110 -							
MICROMASTER 420							







Paramètre r0053		CO/BO: mot état 2	
N° bit	Signification	r0053	r0053
0	1 = Frein CC serré 0 = Frein CC pas activé		
1	1 = f_act > P2167 (f_off)		
2	1 = f_act >= P1080 (f_min)		
3	1 = Courant act. r0027 >= P2170		
4	1 = f_act > P2155 (f_1)		
5	1 = f_act <= P2155 (f_1)		
6	1 = f_act >= Consigne		
7	1 = Vcc act. r0026 < P2172		
8	1 = Vcc act. r0026 > P2172		
9	1 = Rampe terminée		
10	1 = Sortie PID r2294 == P2292 (PID_min)		
11	1 = Sortie PID r2294 == P2291 (PID_max)		
12	Réserve		
13	Réserve		
14	Télécharg. jeu param.0 d'AOP		
15	Télécharg. jeu param.1 d'AOP		

Afficheur sept segments

Segment Bit 15 14 13 12 11 10 9 8

Segment Bit 7 6 5 4 3 2 1 0

1

2

3

4

5

6

7

8

Fonctions technologiques

4180_ZSW2.vsd

Diagramme fonctionnel

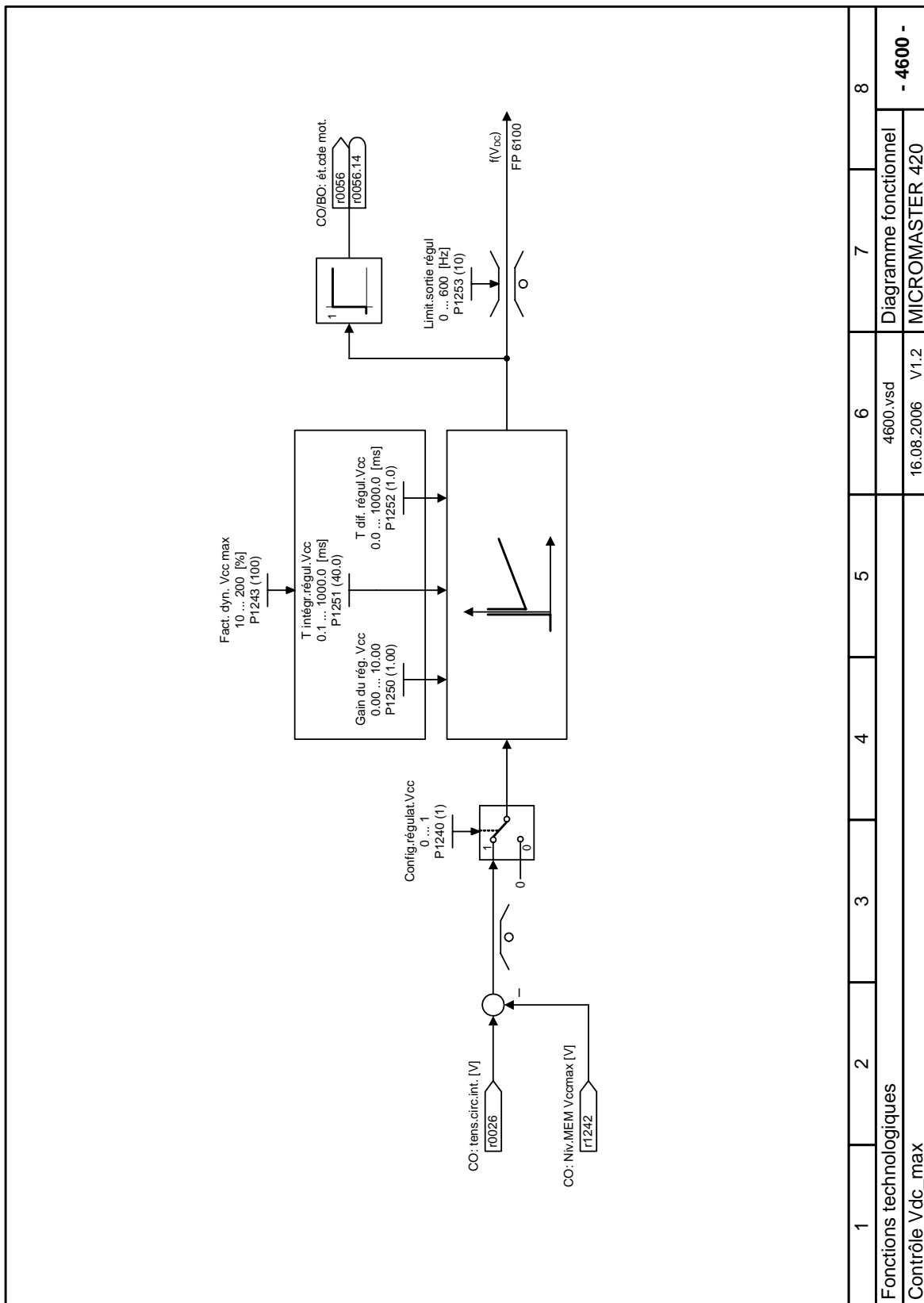
- 4180 -

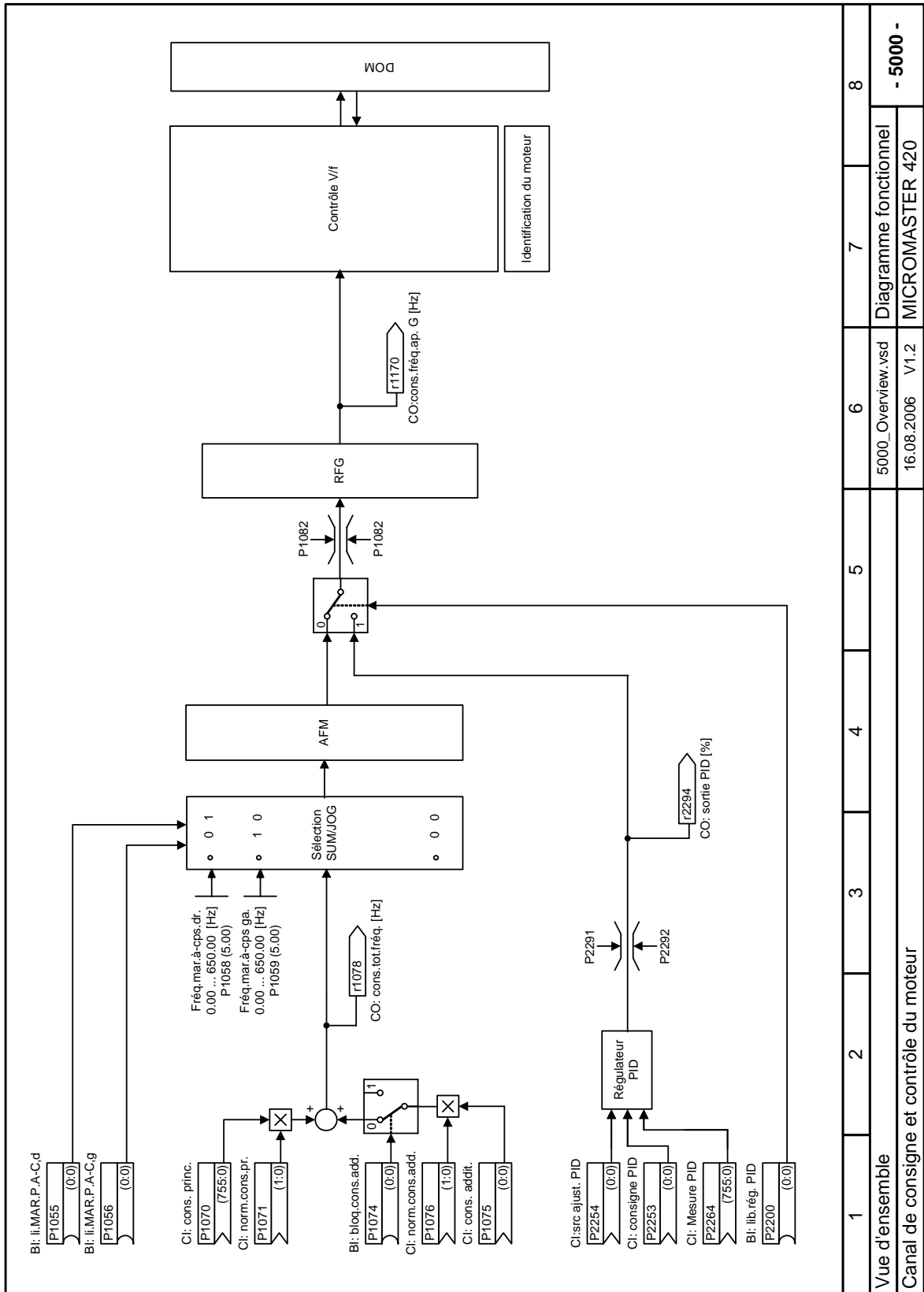
Mot d'état 2 (r0053)

16.08.2006 V1.2

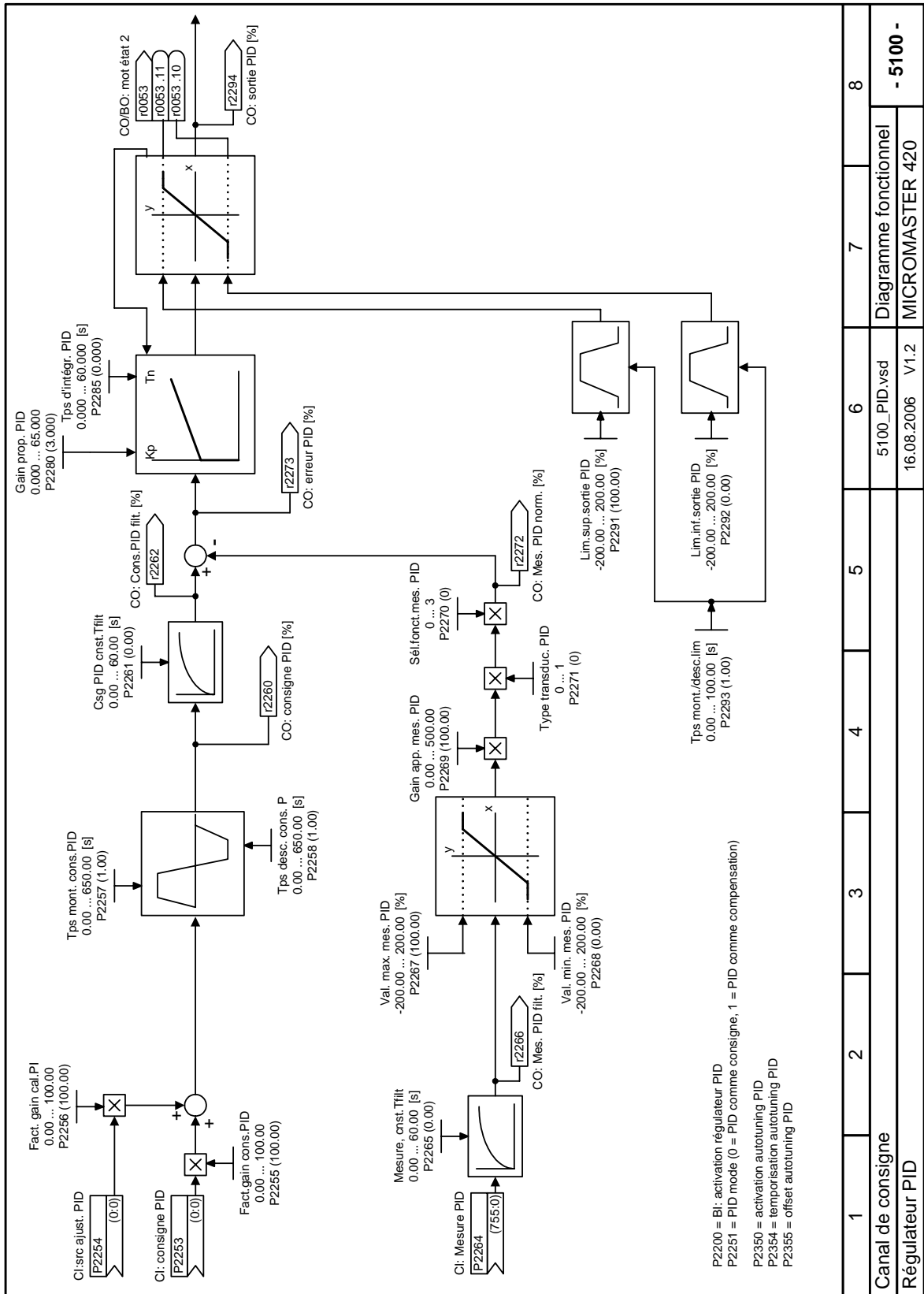
MICROMASTER 420

1) La cde séquentielle est la commande interne (logiciel) géant l'état de l'entraînement (r0002).

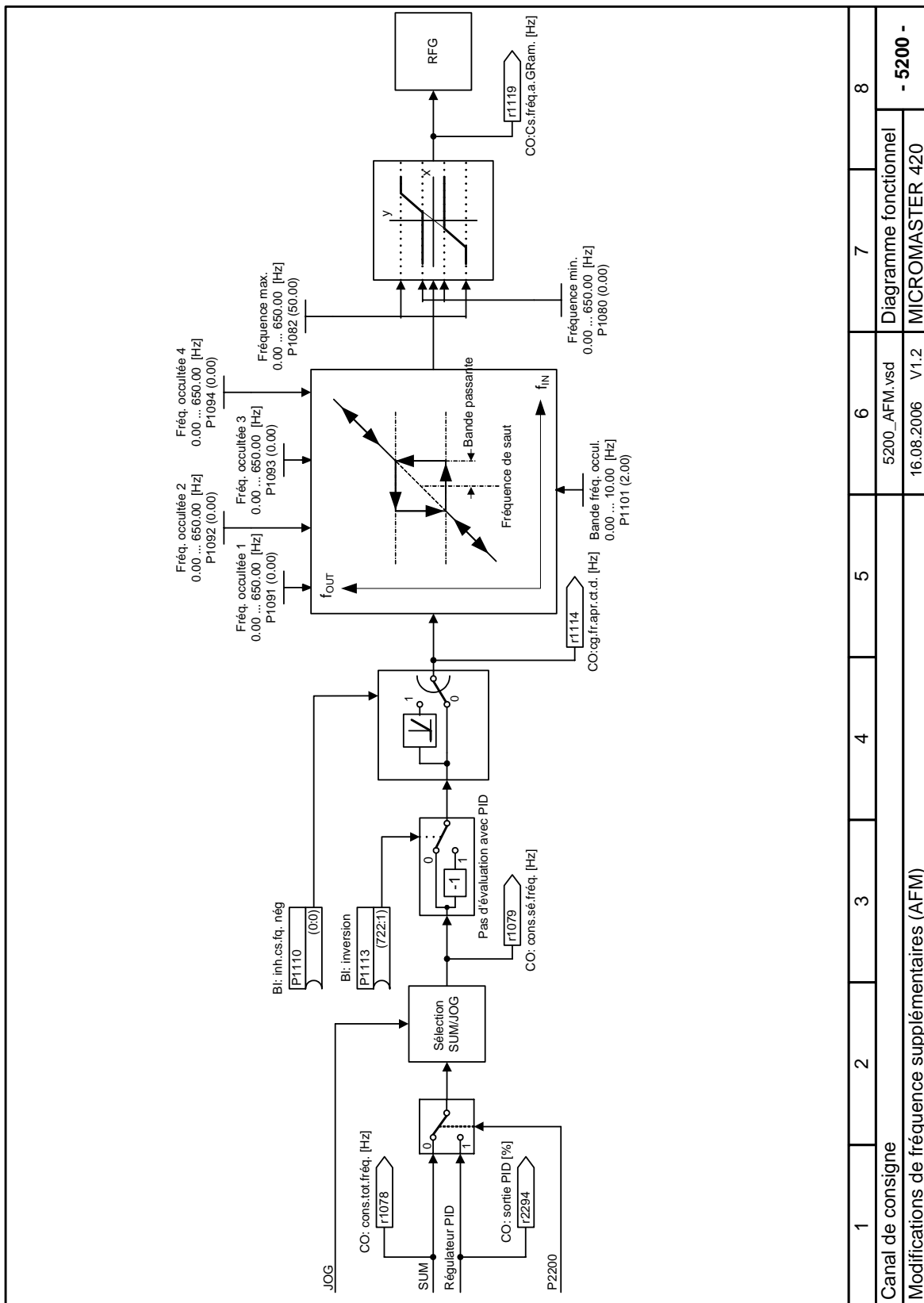




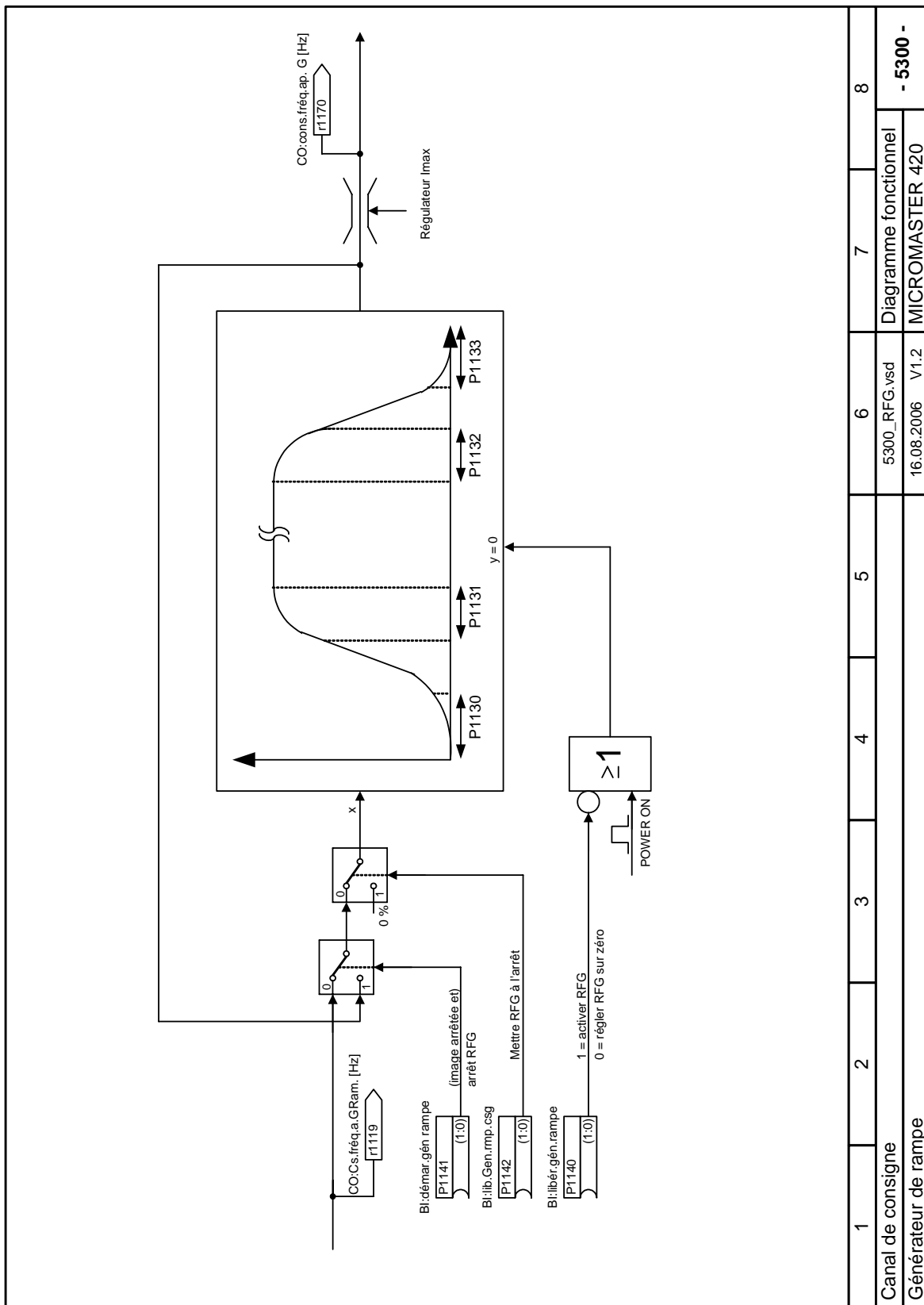
1	2	3	4	5	6	7	8
Vue d'ensemble							
Canal de consigne et contrôle du moteur							
5000_Overview.vsd						Diagramme fonctionnel	
16.08.2006 V1.2						MICROMASTER 420	
- 5000 -							



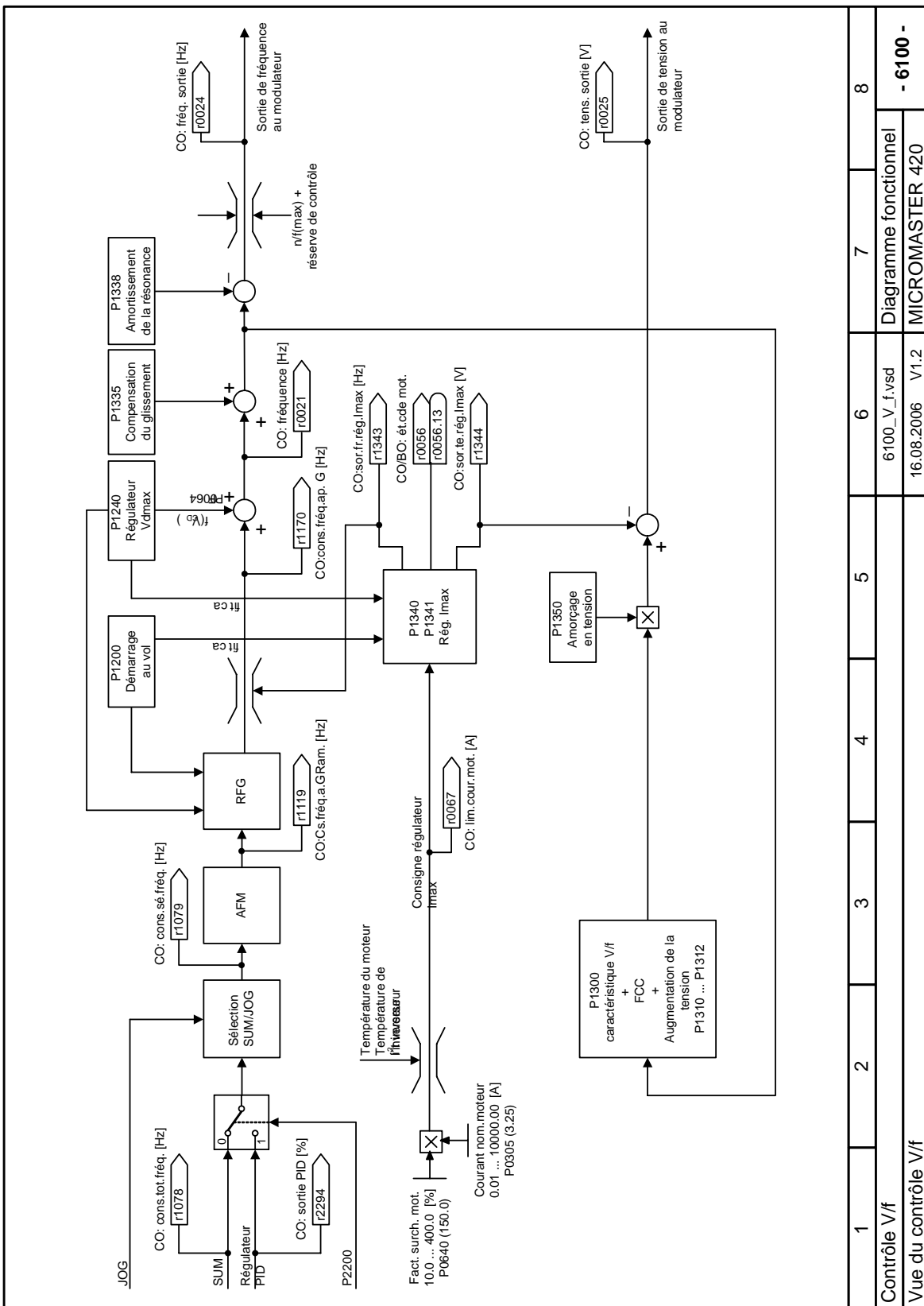
1	2	3	4	5	6	7	8
Canal de consigne				5100_PID.vsd		Diagramme fonctionnel	
Régulateur PID				16.08.2006 V1.2		MICROMASTER 420	
							- 5100 -



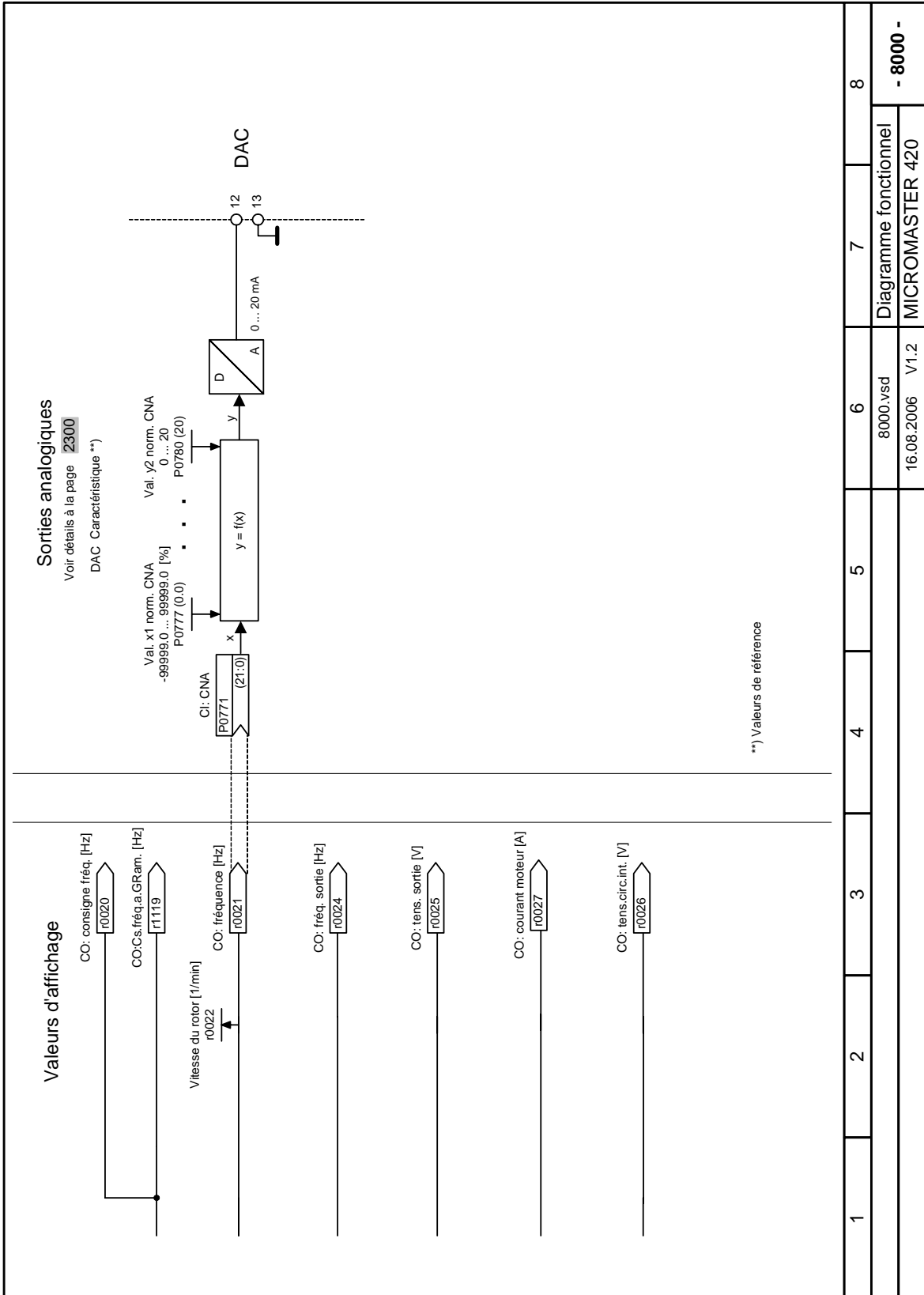
1	2	3	4	5	6	7	8
Canal de consigne							
Modifications de fréquence supplémentaires (AFM)							
5200_AFM.vsd						Diagramme fonctionnel	
16.08.2006 V1.2						MICROMASTER 420	
						- 5200 -	



1	2	3	4	5	6	7	8
Canal de consigne				Diagramme fonctionnel			
Générateur de rampe				MICROMASTER 420			
				5300_RFG.vsd			
				16.08.2006		V1.2	
				- 5300 -			



1	2	3	4	5	6	7	8
Contrôle V/f							
Vue du contrôle V/f							
6100_V.f.vsd					Diagramme fonctionnel		- 6100 -
16.08.2006 V1.2					MICROMASTER 420		




5 Défauts et alarmes

5.1 Codes et défauts

En cas de défaillance, le variateur se coupe et un code de défaut est affiché.

REMARQUES

Pour réinitialiser le code de défaut, une des trois méthodes énumérées ci-dessous peut être utilisée :

1. Séquencer l'alimentation à la commande.
2. Appuyer sur le bouton  situé sur le BOP ou l'AOP.
3. Via l'entrée numérique 3 (réglage par défaut).

Les messages d'erreur sont sauvegardés dans le paramètre r0947 avec leurs numéros de code (p. ex. F0003 = 3). La valeur de défaut appartenante figure dans le paramètre r0949. Si un défaut n'a pas de numéro de défaut, c'est la valeur 0 qui sera inscrite. Il est également possible de lire quand un défaut (r0948) est apparu ainsi que le nombre de messages d'erreur (P0952) sauvegardés dans le paramètre r0947.

F0001 Surintensité STOP II

Acquittement défaut

Eliminer le défaut et effacer la mémoire de défauts de la manière suivante

- Couper le variateur du secteur, puis le remettre sous tension
- Sur le BOP ou l'AOP, actionner la touche Fn
- Acquitter le défaut P2103, P2104
- P0952 (mémoire de défauts globaux)

Causa

- Court-circuit à la sortie
- Défaut à la terre
- Moteur trop grand (puissance du moteur P0307 supérieure à celle du variateur r0206)
- Etage de sortie défectueux

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- Les longueurs maximales de câbles sont-elles respectées ?
- Le moteur ou le câble moteur présente-il un court-circuit ou un défaut à la terre ?
- Les paramètres moteur correspondent-ils au moteur utilisé ?
- Le moteur est-il surchargé ou bloqué ?
- Augmenter le temps de rampe de montée.
- Diminuer le gain
- Raccorder un moteur plus petit
- La valeur de résistance stator (P0350) est-elle correcte ?

F0002 Surtension STOP II

Acquittement défaut

Voir F0001.

Causa

- La tension du circuit intermédiaire (r0026) dépasse le seuil de surtension (voir paramètre r0026)
- Défaut à la terre

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- La tension réseau est-elle comprise dans les limites admissibles ?
- La surveillance de tension du circuit intermédiaire est-elle activée (P1240) et correctement paramétré ?
- Augmenter les temps des rampe de décélération (temps de descente P1121, P1135)
- Corriger le défaut à la terre
- La puissance de freinage requise est-elle comprise dans les limites admissibles ?

NOTA

- Plus l'inertie est grande, plus le temps de descente doit être long ; le cas échéant, utiliser la résistance de freinage.
- La surtension peut être provoquée soit par une tension réseau trop élevée, soit par le fait que le moteur fonctionne en "génératrice".
- Le fonctionnement en "génératrice" peut être dû à une descente rapide ou à l'entraînement du moteur par une charge active.

- F0003 Sous-tension STOP II**
- Acquittement défaut**
Voir F0001.
- Causa**
- Panne de tension réseau
 - Exposition à des chocs hors des limites admissibles.
- Diagnostic & Elimination**
Vérifier les points suivants :
- La tension réseau est-elle comprise dans les limites admissibles ?
 - Le réseau est-il sujet à des creux de tension ou des coupures temporaires ?
- F0004 Surchauffe du variateur STOP II**
- Acquittement défaut**
Voir F0001.
- Causa**
- Ventilation insuffisante
 - La température ambiante est trop élevée.
- La température ambiante est trop élevée.
- Diagnostic & Elimination**
Vérifier les points suivants :
- La fréquence de découpage (P1800) correspond-elle au réglage usine ? Le cas échéant, réinitialiser P1800.
 - La température ambiante est-elle comprise dans les limites autorisées ?
 - Réduire la charge et / ou assurer un refroidissement suffisant
- Vérifier les points suivants :
- Le ventilateur tourne-t-il lorsque le variateur est en fonctionnement ?
- F0005 Variateur I2T STOP II**
- Acquittement défaut**
Voir F0001.
- Causa**
- Le variateur est surchargé.
 - Le cycle de charge est trop élevé.
 - La puissance moteur (P0307) est supérieure à celle du variateur (r0206).
 - Surcharge de 100 % atteinte (voir paramètre de charge r0036)
- Diagnostic & Elimination**
Vérifier les points suivants :
- Le cycle de charge est-il compris dans les limites autorisées ?
 - Raccorder un moteur plus petit (puissance moteur P0307 supérieure à la puissance du variateur r0206)
- F0011 Surchauffe moteur I2T STOP II**
- Acquittement défaut**
Voir F0001.
- Causa**
Le moteur est surchargé
- Diagnostic & Elimination**
Vérifier les points suivants :
- Le cycle de charge est-il correct ?
 - La constante de temps thermique du moteur (P0611) est-elle correcte ?
 - Le seuil d'alarme pour I2t moteur est-il correct ?

F0041 Echec d'identification des paramètres moteur STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

L'identification des paramètres du moteur a échoué (voir valeur de défaut r0949) :

- r0949 = 0 : absence de charge
- r0949 = 1 : limite de courant atteinte durant l'identification.
- r0949 = 2 : résistance du stator identifiée inférieure à 0,1% ou supérieure à 100%.
- r0949 = 30 : régulateur de courant à la limite de tension
- r0949 = 40 : incohérence du jeu de paramètres identifié ; au moins une identification a échoué

NOTAPourcentages basés sur l'impédance $Z_b = V_{mot,nom} / (\text{racine de } 3) / I_{mot,nom}$ **Diagnostic & Elimination**

Vérifier les points suivants :

- r0949 = 0 : Le moteur est-il raccordé au variateur ?
- r0949 = 1-40 : Les caractéristiques du moteur de P0304 à P0311 sont-elles correctes ?
- r0949 = 1-40 : Le couplage du moteur (étoile-triangle) est-il correct ?

F0051 Défaut EEPROM des paramètres STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

- Echec de lecture ou d'écriture durant la sauvegarde de paramètres en mémoire EEPROM.

Diagnostic & Elimination

- Réinitialisation sur réglage usine avant reparamétrage
- Le cas échéant, remplacer le variateur

F0052 Défaut partie puissance STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

- Echec de lecture des paramètres de puissance ou paramètres de la partie puissance non valides.

Diagnostic & Elimination

- Remplacer le variateur

F0060 Timeout ASIC STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

- Défaillance de la communication interne

Diagnostic & Elimination

- Si le défaut persiste, remplacer le variateur
- Contacter le service après-vente

F0070 Erreur de consigne CB STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

- Aucune consigne reçue via le bus de communication pendant le délai de timeout de télégramme

Diagnostic & Elimination

- Vérifier la CB (carte de communication) et le partenaire de communication

F0071 Erreur de consigne USS (liaison BOP) STOP II**Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

- Aucune consigne reçue via USS pendant le délai de timeout de télégramme

Diagnostic & Elimination

- Vérifier le maître USS

F0072	Erreur de consigne USS (liaison COMM)	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- Aucune consigne reçue via USS pendant le délai de timeout de télégramme	
	Diagnostic & Elimination <ul style="list-style-type: none">- Vérifier le maître USS	
F0080	Signal d'entrée analogique perdu	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- Rupture de fil- Signal en dehors des valeurs limites	
F0085	Défaut externe	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- Défaut externe causé par l'introduction de commandes via le bornier.	
	Diagnostic & Elimination <ul style="list-style-type: none">- Bloquer le déclenchement de défauts par entrée via bornier.	
F0101	Débordement de pile	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- Erreur logicielle ou défaillance du processeur	
	Diagnostic & Elimination <ul style="list-style-type: none">- Exécuter les routines d'auto-test	
F0221	Réaction PID inférieure à la valeur minimale	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- La réaction du régulateur PID est inférieure à la valeur minimale P2268.	
	Diagnostic & Elimination <ul style="list-style-type: none">- Modifier la valeur de P2268.- Ajuster le gain de la boucle de réaction.	
F0222	Réaction PID supérieure à la valeur maximale	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- La réaction du régulateur PID est supérieure à la valeur maximale P2267.	
	Diagnostic & Elimination <ul style="list-style-type: none">- Modifier la valeur de P2267.- Ajuster le gain de la boucle de réaction.	
F0422	Aucune charge appliquée au variateur	STOP II
	Acquittement défaut Voir F0001.	
	Causa <ul style="list-style-type: none">- Aucune charge n'est appliquée au variateur.- De ce fait, il est possible que certaines fonctions ne se déroulent pas comme dans les conditions de charge normal.	

F0450 Echech tests intégrés**STOP II****Acquittement défaut**

Voir F0001.

Causa

Echec de l'auto-test (voir valeur de défaut r0949) :

- r0949 = 1 : l'auto-test de la partie puissance a échoué
- r0949 = 2 : l'auto-test du module de régulation a échoué
- r0949 = 4 : certains tests fonctionnels ont échoué
- r0949 = 8 : certains tests du module d'E/S ont échoué. (uniquement MICROMASTER 420)
- r0949 = 16 : défaillance de la RAM interne lors du test de mise en marche

Diagnostic & Elimination

- L'entraînement est opérationnel, mais certaines fonctions ne seront pas correctement exécutées.
- Remplacer le variateur

5.2 Codes d'alarmes

Les messages d'alarme sont sauvegardés dans le paramètre r2110 avec leur numéro de code (p. ex. A0503 = 503) et peuvent y être lus.

A0501 Limite du courant

Causa

- La puissance du moteur ne correspond pas à celle du variateur
- Les câbles moteur sont trop longs
- Défaut à la terre

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- La puissance du moteur (P0307) correspond-elle à celle du variateur (P0206) ?
- Les longueurs maximales de câbles sont-elles respectées ?
- Le moteur ou les câbles moteur présentent-ils un court-circuit ou bien un défaut à la terre ?
- Les paramètres moteur correspondent-ils au moteur utilisé ?
- La valeur de la résistance stator (P0350) est-elle correcte ?
- Le moteur est-il surchargé ou entravé dans sa rotation ?
- Le temps de montée P1120 est-il trop court ?

A0502 Valeur limite de surtension

Causa

- La valeur limite de surtension est atteinte (mesure de tension du circuit intermédiaire r0026 supérieure à r1242).

Diagnostic & Elimination

- Si cette alarme est indiquée en permanence, vérifier la tension d'entrée du variateur.
- Le régulateur de tension du circuit intermédiaire (régulateur de Vdc_max) est-il désactivé (voir paramètre P1240) ?
- Les temps de rampe sont-ils réglés très courts ou y a-t-il présence de masses d'inertie importantes ?

A0503 Limite de sous-tension

Causa

- Défaut de l'alimentation réseau.
- La tension réseau et, par conséquent, la tension du circuit intermédiaire (r0026) sont inférieures aux valeurs limites définies (voir paramètre r0026).

Diagnostic & Elimination

- Vérifier la tension réseau.

A0504 Surchauffe du variateur

Causa

- Le seuil d'alarme de surchauffe du radiateur de variateur (P0614) a été dépassée ; il en résulte une réduction de la fréquence de découpage et / ou de la fréquence de sortie (en fonction du paramétrage de P0610).

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- La température ambiante est-elle comprise dans les limites autorisées ?
- La charge et le cycle de charge se situent-ils dans les limites autorisées ?

A0505 Variateur I2T

Causa

- La limite d'alarme de surcharge P0294 est dépassée (voir charge r0036)
- La fréquence de découpage ou bien la fréquence de sortie est réduite en fonction du réglage du paramètre P0290.

Diagnostic & Elimination

- Vérifier que le cycle de charge se situe dans les limites autorisées.

A0511 Surchauffe moteur I2T

Causa

- Le moteur est surchargé.
- Le cycle de charge est dépassé.

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- La valeur P0611 (constante de temps de moteur I2t) est-elle appropriée ?
- P0614 (alarme de surcharge de moteur I2t) est-il réglé sur une valeur appropriée ?

A0535 Température élevée de la résistance de freinage**Causa**

- Le cycle de charge de la résistance de freinage est dépassé.
- En cas de dépassement, le cycle de charge est automatiquement limité à la valeur P1237.

Diagnostic & Elimination

- Utiliser une résistance de freinage ayant une plus grande puissance absorbée ou un cycle de charge plus élevé

A0541 Identification des paramètres moteur active**Causa**

- L'identification des paramètres moteur (P1910) est sélectionnée ou active

A0571 Redémarrage automatique après défaut en instance**A0600 Alarme Perte données SYSEX temps réel****Causa**

- Un dépassement de tranche de temps a été détecté

Diagnostic & Elimination

- Utiliser une vitesse de transmission inférieure pour USS
- Désactiver certaines fonctions du variateur

A0700 Alarme CB 1**Causa**

- Le paramétrage et/ou la configuration par le maître PROFIBUS n'est pas valable.

Diagnostic & Elimination

- Correction de la configuration PROFIBUS
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0701 Alarme CB 2**Causa**

- Spécifique à la CB (carte de communication)

Diagnostic & Elimination

- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0702 Alarme CB 3**Causa**

- La liaison avec le PROFIBUS est interrompue

Diagnostic & Elimination

- Contrôler le connecteur, le câble et le maître PROFIBUS
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0703 Alarme CB 4**Causa**

- Le maître PROFIBUS ne reçoit aucune consigne ou des consignes non valables (mot de commande = 0).

Diagnostic & Elimination

- Vérifier les consignes du maître PROFIBUS. Mettre la CPU SIMATIC en "RUN".
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0704 Alarme CB 5**Causa**

- Au moins un émetteur prévu pour la transmission directe n'est pas encore activé ou de nouveau défaillant.

Diagnostic & Elimination

- Activer l'émetteur pour la transmission directe.
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0705 Alarme CB 6**Causa**

- Défaillance des mesures du variateur.

Diagnostic & Elimination

- Erreur dans le variateur
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0706 Alarme CB 7**Causa**

- Module de communication PROFIBUS-DP : erreur du logiciel.

Diagnostic & Elimination

- Erreur dans le module de communication PROFIBUS-DP, pour plus de détails, voir les paramètres de diagnostic.
- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0707 Alarme CB 8**Causa**

- Spécifique à la CB (carte de communication)

Diagnostic & Elimination

- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0708 Alarme CB 9**Causa**

- Spécifique à la CB (carte de communication)

Diagnostic & Elimination

- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0709 Alarme CB 10**Causa**

- Spécifique à la CB (carte de communication)

Diagnostic & Elimination

- Consulter le manuel utilisateur de la CB

A0710 Erreur de communication de la CB**Causa**

- Interruption de la communication avec la CB (carte de communication)

Diagnostic & Elimination

- Vérifier le hardware de la CB

A0711 Erreur de configuration CB**Causa**

- La CB (carte de communication) signale une erreur de configuration.

Diagnostic & Elimination

- Vérifier les paramètres de la CB

A0910 Régulateur Vdc-max désactivé**Causa**

- Le régulateur Vdc-max a été désactivé car il est incapable de maintenir la tension du circuit intermédiaire (r0026) à l'intérieur des valeurs limites (voir r0026 ou P1240).

Ceci se produit :

- lorsque la tension réseau est en permanence trop élevée,
- lorsque le moteur est entraîné par une charge active, provoquant son fonctionnement en génératrice,
- durant la descente (rampes courtes de décélération P1121) pour des couples résistants très élevés

Diagnostic & Elimination

Vérifier les points suivants :

- La tension d'entrée (P0756) est-elle comprise dans la plage spécifiée ?
- Le cycle de charge et les limites de charge se situent-ils dans les limites autorisées ?

A0911 Régulateur Vdc-max actif**Causa**

- Le régulateur Vdc-max est actif
- les temps de descente sont augmentés automatiquement pour maintenir la tension du circuit intermédiaire (r0026) dans les limites (voir r0026 ou P1240).

A0912 Régulateur Vdc-min actif**Causa**

- Le régulateur Vdc-min est activé lorsque la tension du circuit intermédiaire (r0026) baisse en dessous de la valeur minimale (voir r0026 ou P1240).
- L'énergie cinétique du moteur est utilisée comme tampon pour maintenir la tension du circuit intermédiaire, permettant ainsi de ralentir l'entraînement.
- De ce fait, de pannes réseau de courte durée ne conduisent plus nécessairement à une coupure par sous-tension.

A0920 Paramètres convert. A/N incorrects**Causa**

Les paramètres du convertisseur A/N ne doivent pas être réglés sur des valeurs identiques sous peine de produire des résultats illogiques.

- Indice 0 : réglages des paramètres de sortie identiques.
- Indice 1 : réglages des paramètres d'entrée identiques.
- Indice 2 : réglages des paramètres d'entrée non adaptés au type de CAN.

A0921 Réglage incorrect des param. CNA**Causa**

- Les paramètres CNA (P0777 et P0779) ont les mêmes valeurs.

OU

- les paramètres CNA (P0778 et P0780) ont les même valeurs.

Des valeurs identiques génèrent des résultats illogiques.

Diagnostic & Elimination

Veillez vérifier:

- le réglage des paramètres de sortie. Assurez-vous que les paramètres P0777 et P0779 ne sont pas identiques.
- le réglage des paramètres d'entrée. Assurez-vous que les paramètres P0778 et P0780 ne sont pas identiques.

A0922 Aucune charge appliquée au variateur**Causa**

- Aucune charge n'est appliquée au variateur.
- De ce fait, il est possible que certaines fonctions ne se déroulent pas comme dans les conditions de charge normal.

A0923 Signaux de marche par à-coups droite et gauche actifs**Causa**

- La marche par à-coups (JOG) a été demandée en même temps à droite et à gauche (P1055/P1056). De ce fait, la fréquence de sortie du générateur de rampe est gelée sur la valeur actuelle.

6 Liste des abréviations

AC	Courant alternatif
AD	Convertisseur ANA/TOR
ADC	Convertisseur ANA/TOR
ADR	Adresse
AFM	Modification fréquentielle
AIN	Entrée analogique
AOP	Unité de commande avec indicateur en texte en clair / mémoire de paramètres
AOUT	Sortie analogique
ASP	Consigne analogique
ASVM	Modulation vectorielle spatiale asymétrique
BCC	Caractère de contrôle
BCD	Code décimal à codage binaire
BI	Entrée binecteur
BICO	Binecteur / Connecteur
BO	Sortie binecteur
BOP	Unité de commande avec affichage numérique
C	Mise en service
CB	Module de communication
CCW	A gauche, sens anti-horaire
CDS	Jeu de paramètres de commande
CI	Entrée connecteur
CM	Gestion de configuration
CMD	Commande
CMM	Combimaster
CO	Sortie connecteur
CO/BO	Sortie connecteur / sortie binecteur
COM	Racine
COM-Link	Interface de communication
CT	Mise en service, état prêt
CT	Couple de rotation constant
CUT	Mise en service, fonctionnement, état prêt
CW	A droite, sens horaire
DA	Convertisseur TOR/ANA
DAC	Convertisseur TOR/ANA
DC	Courant continu
DDS	Jeu de paramètres d'entraînement
DIN	Entrée TOR
DIP	Commutateur DP
DOUT	Sortie TOR
DS	Etat d'entraînement
EEC	Communauté Européenne (CE)
EEPROM	Commutation intégrée (électr. programmable et supprimable)
ELCB	Déclencheur par courant de fuite
EMC	Compatibilité électromagnétique (CEM)

EMF	Force électromagnétique
EMI	Perturbation électromagnétique
FCC	Contrôle du débit de courant
FCL	Limitation rapide du courant
FF	Fréquence fixe
FFB	Bloc fonctionnel libre
FOC	Régulation orientée terrain
FSA	Présentation A
GSG	Premiers pas
GUI ID	Identification globale
HIW	Valeur réelle principale
HSW	Valeur de consigne principale
HTL	Logique avec seuil de perturbation élevé
I/O	Entrée / sortie
IBN	Mise en service
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor
IND	Sous-index
JOG	Avance impulsionnelle
KIB	Tampon cinétique
LCD	Affichage à LCD
LED	Diode électroluminescente
LGE	Longueur
MHB	Frein d'arrêt moteur
MM4	MICROMASTER 4
MOP	Potentiomètre moteur
NC	Contact non de fermeture
NO	Contact de fermeture
OPI	Instructions de service
PDS	Système d'entraînement
PID	Régulateur PID (part proportionnelle, intégrale, différentielle)
PKE	ID paramétrique
PKW	Valeur paramétrique
PLC	Automate programmable industriel
PLI	Liste des paramètres
PPO	Paramètre objet données process
PTC	Thermistance (coefficient de température positif)
PWE	Valeur paramétrée
PWM	Modulation d'impulsions en largeur
PX	Extension de puissance
PZD	Données process
QC	Mise en service rapide
RAM	Mémoire à accès libre
RCCB	Déclencheur par courant de fuite
RCD	Déclencheur par courant de fuite
RFG	Générateur de rampe
RFI	Dérangement haute fréquence
RPM	Rotations par minute
SCL	Mise à l'échelle
SDP	Unité d'affichage d'état

SLVC	Régulation vectorielle sans capteur
STW	Mot de commande
STX	Début texte
SVM	Modulation vectorielle spatiale
TTL	Logique transistor-transistor
USS	Interface série universelle
VC	Régulation vectorielle
VT	Couple de rotation variable
ZSW	Mot d'état

Suggestions et/ou corrections

Destinataire
Siemens AG
Division
Automatisation & Entraînements
SD SPA PM4
Postfach 3269

D-91050 Erlangen
Allemagne

documentation.sd@siemens.com

Suggestions

Corrections

Concernant la brochure/le manuel :
MICROMASTER 420
Liste des paramètres

Documentation utilisateur

Expéditeur

Nom :

Entreprise/Service

Adresse : _____

Téléphone : _____ / _____

Télécopie : _____ / _____

N° de référence : 6SE6400-5BA00-0DP0

Date de publication : _____ 10/06

Si, à la lecture de cet imprimé, vous deviez relever des fautes d'impression, nous vous serions très obligés de nous en faire part en vous servant de ce formulaire.

Nous vous remercions également de toute suggestion et proposition d'amélioration.

Siemens AG
Division Automatiser et Entraînements (A&D)
Dépt. Entraînements standard (SD)
Postfach 3269, D-91050 Erlangen
Allemagne

© Siemens AG, 2001, 2002, 2003, 2004, 2006
Susceptible de modifications sans préavis

Siemens Aktiengesellschaft

N° de référence : 6SE6400-5BA00-0DP0

