

Lenze

Instrukcja obsługi przeziennika częstotliwości smd 0,25 kW – 22 kW

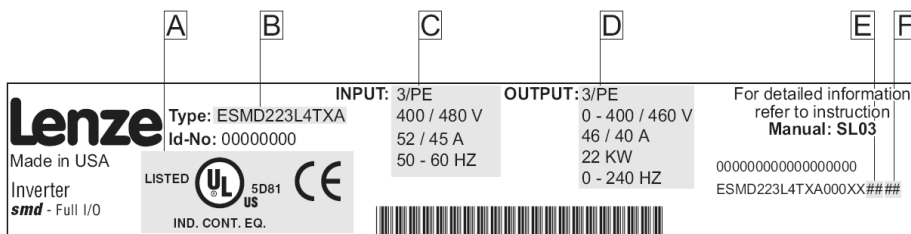


Niniejsza instrukcja

- Zawiera najważniejsze dane techniczne i opisuje instalację, obsługę i eksploatację przemiennika częstotliwości smd.
- Przed uruchomieniem urządzenia należy zapoznać się z instrukcją

Spis treści		patrz
1.	Informacje dotyczące bezpieczeństwa	3
2.	Dane techniczne	4
3.	Ustawianie parametrów	11
4.	CAN szybkie uruchomienie	21
5.	Rozpoznawanie i usuwanie usterek	22
6.	Kontakt	24

Praca z wykorzystaniem ustawień Lenze		patrz
1.	Przeczytać wytyczne dot. bezpieczeństwa	3
2.	Okablowanie przyłączy zasilania i sterowania Ważne: Zwrócić uwagę na wymogi dot. minimalnego okablowania!	4
3.	Dane odnośnie montażu	6-10
4.	Załączyć zasilanie - Wyświetlacz: OFF	
5.	Za pomocą potencjometru wprowadzić wartośćadaną	
6.	Ustawić zacisk 28 na poziomie HIGH, zacisk E2 na poziomie LOW Reakcja: silnik obraca się w prawo i rozpędza się aż do osiągnięcia nastawionej wartości zadanej Wyświetlacz wskazuje częstotliwość wyjściową w Hz, np. 50.0	
7.	W razie potrzeby należy przeprowadzić optymalizację ustawień	11
8.	Zakłócenia występujące podczas uruchamiania/podczas pracy	22-23



C0004

- | | | | | | |
|----------|-------------|----------|----------------|----------|-----------------|
| A | Certyfikaty | C | Dane wejściowe | E | Wersja hardware |
| B | Typ | D | Dane wyjściowe | F | Wersja software |

Informacje dotyczące bezpieczeństwa

Ogólne wskazówki

W regulatorach napędu firmy Lenze (przeмиennikach częstotliwości, serwoпрzeмиennikach, przeмиennikach prądowych) mogą podczas pracy – w zależności od stopnia ochrony – znajdować się części przewodzące napięcia oraz ruchome lub obracające się elementy. Powierzchnie mogą być gorące.

W przypadku samowolnego usunięcia pokrywy zabezpieczających, niewłaściwej eksploatacji, przy nieprawidłowej instalacji lub obsłudze istnieje poważne zagrożenie dla osób oraz przedmiotów.

Wszystkie prace związane z transportem, instalacją, podłączeniem, uruchomieniem i obsługą mogą być wykonywane wyłącznie przez odpowiednio wykwalifikowanych fachowców (uwaga na wytyczne IEC 364 lub CENELEC HD 384 lub DIN VDE 0100 i IEC-Report 664 lub DIN VDE 0110 oraz polskie przepisy bhp). Odpowiednio wykwalifikowani fachowcy według niniejszych ogólnych wskazań dot. bezpieczeństwa to osoby, które znają się na instalacji, montażu, uruchomieniu i obsłudze produktu i posiadają do tego celu odpowiednie kwalifikacje.

Stosowanie zgodne z przeznaczeniem

Regulatory napędu to urządzenia przeznaczone do zabudowy w elektrycznych urządzeniach lub maszynach. Nie są to urządzenia do wykorzystania w gospodarstwie domowym, lecz jako elementy przeznaczone są wyłącznie do eksploatacji w warunkach przemysłowych lub profesjonalnych zgodnie z EN 61000-3-2. Dokumentacja zawiera informacje dla dotrzymania wartości granicznych wg EN 61000-3-2.

W przypadku zabudowania regulatora napędu w maszynie nie wolno maszyny uruchomić, dopóki nie zostanie stwierdzona zgodność maszyny z dyrektywami UE 98/37/EG (dyrektywy maszynowe); przestrzegać wytycznych EN 60204. Uruchomienie (tzn. rozpoczęcie pracy zgodnej z przeznaczeniem) dozwolone jest tylko przy zachowaniu dyrektyw dotyczących kompatybilności elektromagnetycznej (89/336/EWG). Regulatory napędu spełniają wymogi dyrektyw dot. niskiego napięcia 73/23/EWG. W regulatorach napędu zastosowano zharmonizowane normy szeregu EN 50178/DIN VDE 0160.

Ostrzeżenie:

Regulatory napędu stanowią produkty o ograniczonej dostępności zgodnie z EN 61800-3.

Produkty te mogą powodować w mieszkaniach zakłócenia radiowe. W takim przypadku niezbędne do pracy jest zastosowanie dodatkowych środków zabezpieczających.

Instalacja

Należy zapewnić dbałość o stan urządzenia a szczególnie unikać przeciążeń mechanicznych. Przy transporcie i montażu należy zwrócić uwagę, aby nie doszło do wygięcia podzespołów czy do zmiany odstępów izolacyjnych. Nie wolno dotykać elektronicznych podzespołów oraz styków. Regulatory napędu zawierają podzespoły narażone na działanie ładunków elektrostatycznych, łatwe do uszkodzenia przy nieprawidłowej obsłudze urządzenia. Nie wolno uszkodzić lub zniszczyć elementów elektrycznych, ponieważ stwarza to zagrożenie dla zdrowia osób!

Podłączenie elektryczne

Przy pracach wykonywanych przy regulatorach znajdujących się pod napięciem należy przestrzegać polskich przepisów BHP. Instalację elektryczną należy wykonać zgodnie z aktualnie obowiązującymi przepisami (np. zachowując odpowiednie przekroje przewodów, bezpieczniki, połączenie przewodu uziemiającego). Dokumentacja zawiera dodatkowe wskazówki. Dokumentacja niniejsza zawiera wskazówki dot. instalacji zgodnej z wymogami kompatybilności elektromagnetycznej (ekranowanie, uziemianie, montaż filtrów i wykładanie przewodów). Należy przestrzegać tych wskazań również w przypadku regulatorów napędu oznakowanych symbolem CE. Producent urządzenia lub maszyny jest odpowiedzialny za dotrzymanie wartości granicznych określonych wymogami kompatybilności elektromagnetycznej.

Praca

Urządzenia z zamontowanymi regulatorami napędu należy ew. wyposażyć w dodatkowe instalacje kontrolne i zabezpieczające zgodnie z aktualnie obowiązującymi przepisami bezpieczeństwa (np. prawo o technicznych środkach pracy, przepisy BHP). Regulatory napędu można dostosować do potrzeb użytkownika. Należy przy tym przestrzegać wskazań zawartych w dokumentacji. Po odłączeniu regulatora od napięcia zasilającego nie wolno od razu dotykać przewodzących prąd części urządzenia oraz przyłączy zasilających, ponieważ kondensatory mogą być naładowane. Należy przy tym zwrócić uwagę na tabliczki ostrzegawcze umieszczone na regulatorze. Przy cyklicznym załączaniu zasilania przez dłuższy czas, pomiędzy kolejnymi załączeniami powinna nastąpić co najmniej 3-minutowa przerwa! Podczas pracy wszystkie osłony i drzwiczki powinny być zamknięte.

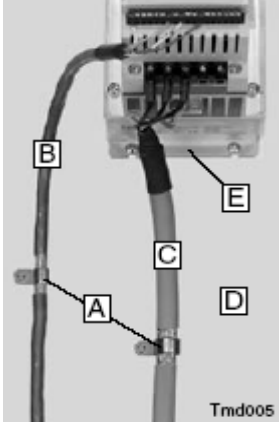
Wskazówki dla urządzeń z dopuszczeniem UL z zamontowanymi regulatorami napędu

UL warnings to wskazówki dotyczące tylko urządzeń UL. Dokumentacja zawiera specjalne wskazówki dla UL.

Dane techniczne

Zgodność	CE	dyrektywa dot. niskiego napięcia (73/23/EWG)
Dopuszczenia	UL 508C	Underwriters Laboratories Power Conversion Equipment
Max. dopuszczalna długość przewodu silnika ¹⁾	ekranowany:	50 m (niskopojemnościowy)
	nie ekranowany:	100 m
Tolerancja fazy napięcia wejściowego	≤ 2%	
Wilgotność	≤ 95% nie skondensowane	
Warunki klimatyczne	klasa 3K3 wg EN 50178	
Zakresy temperatur	transport	-25 ... +70 °C
	magazynowanie	-20 ... +70 °C
	praca	0 ... +55 °C z 2.5%/°C spadkiem prądu powyżej +40 °C
Wysokość zabudowy	0 ... 4000 m npm z 5 %/1000 m spadkiem prądu powyżej 1000 m npm	
Odporność na wstrząsy/wibracje	odporność na przyspieszenia do 0.7 g	
Prąd upływowy (EN 50178)	>3.5 mA względem energii potencjalnej	
Stopień ochrony (EN 60529)	IP 20	
Zabezpieczenia przeciw	zwarcia, doziemieniu, przekroczeniu progu napięcia, przekroczeniu dopuszczalnych obrotów, przeciążeniu silnika	
Praca w otwartych sieciach (ograniczenie prądów harmonicznych wg EN 61000-3-2)	całkowita moc w sieci	dotrzymanie wymogów ²⁾
	< 0.5 kW	z filtrem sieciowym
	0.5 kW ... 1 kW	z aktywnym filtrem (w przygotowaniu)
	> 1 kW	bez dodatkowych środków
Filtr RFI	Zintegrowany w: ESMD ___ X2SFA ESMD ___ W2SFA	Opcjonalnie dla: ESMD ___ L2YXA i ESMD ___ L4TXA ESMD ___ C2YXA i ESMD ___ C4TXA

- 1) Dla dotrzymania kompatybilności elektromagnetycznej, dopuszczalne długości przewodów mogą się zmieniać.
- 2) Wymienione dodatkowe środki oznaczają, że regulatory napędu same spełniają wymogi EN 61000-3-2. Spełnienie wymogów dla maszyny/urządzenia należy do odpowiedzialności producenta maszyny/urządzenia.

<p>EMC (kompatybilność elektromagnetyczna)</p> <p style="text-align: center;">Dotrzymanie wymogów zgodnie z EN 61800-3/A11</p> <p>Emisja zakłóceń</p> <p style="text-align: center;">Dotrzymanie klasy A wg EN 55011 przy zabudowie wewnątrz szafki sterującej</p>	<p>instalacja zgodna z zasadami EMC</p> 										
<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30px; border: 1px solid black; text-align: center; font-weight: bold;">A</td> <td style="padding: 2px;">zaciski ekranowane</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid black; text-align: center; font-weight: bold;">B</td> <td style="padding: 2px;">przewód sterujący</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid black; text-align: center; font-weight: bold;">C</td> <td style="padding: 2px;">niskopojemnościowy kabel silnika (żyła/żyła ≤ pF/m, żyła/ekran ≤ 150 pF/m)</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid black; text-align: center; font-weight: bold;">D</td> <td style="padding: 2px;">płyta montażowa przewodząca prąd</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid black; text-align: center; font-weight: bold;">E</td> <td style="padding: 2px;">filtr</td> </tr> </table>	A	zaciski ekranowane	B	przewód sterujący	C	niskopojemnościowy kabel silnika (żyła/żyła ≤ pF/m, żyła/ekran ≤ 150 pF/m)	D	płyta montażowa przewodząca prąd	E	filtr	
A	zaciski ekranowane										
B	przewód sterujący										
C	niskopojemnościowy kabel silnika (żyła/żyła ≤ pF/m, żyła/ekran ≤ 150 pF/m)										
D	płyta montażowa przewodząca prąd										
E	filtr										

Zakresy mocy

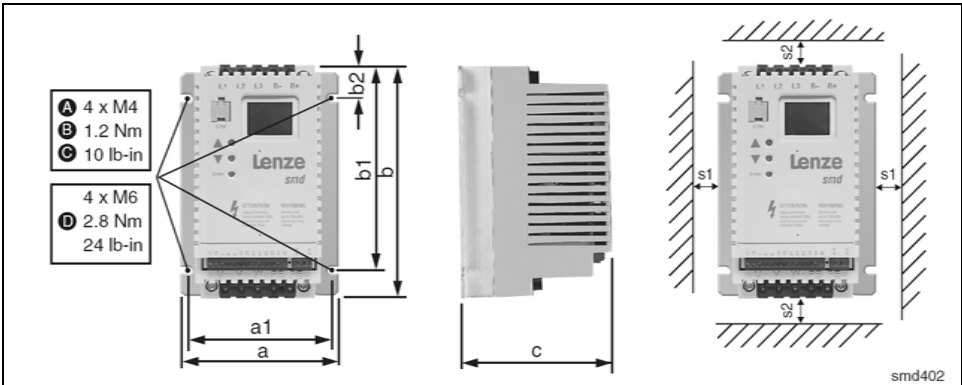
typ	moc [kW]	zasilanie		prąd wyjściowy								
		napięcie, częstotliwość	prąd [A]	I _{znam.}				I _{max} dla 60 s				
				[A] ¹	[A] ²	[A] ¹	[A] ²	[A] ¹	[A] ²	[A] ¹	[A] ²	
ESMD251X2SFA, ESMD251W2SFA	0.25	1/N/PE 230/240V lub 2/PE 230/240V (180 V -0%... 264 V +0%) 50/60 Hz (48 Hz -0%...62 Hz +0%)	3.4	1.7	1.6	2.6	2.4					
ESMD371X2SFA, ESMD371W2SFA	0.37		5.0	2.4	2.2	3.6	3.3					
ESMD551X2SFA, ESMD551W2SFA	0.55		6.0	3.0	2.8	4.5	4.2					
ESMD751X2SFA, ESMD751W2SFA	0.75		9.0	4.0	3.7	6.0	5.5					
ESMD152X2SFA, ESMD152W2SFA	1.5		14.0	7.0	6.4	10.5	9.6					
ESMD222X2SFA, ESMD222W2SFA	2.2		21.0	9.5	8.7	14.3	13.1					
				1~	3~	3~	3~	3~	3~	3~	3~	
ESMD371L2YXA, ESMD371C2YXA	0.37	1/N/PE 230V lub 3/PE 230V (180 V -0 ... 264 V +0%) 50/60 Hz (48 Hz -0%...62 Hz +0%)	4.7	2.7	2.2	2.0	3.3	3.0				
ESMD751L2YXA, ESMD751C2YXA	0.75		8.4	4.8	4.0	3.7	6.0	5.6				
ESMD112L2YXA, ESMD112C2YXA	1.1		12.0	6.9	6.0	5.5	9.0	8.3				
ESMD152L2YXA, ESMD152C2YXA	1.5		12.9	7.9	6.8	6.3	10.2	9.5				
ESMD222L2YXA, ESMD222W2SFA	2.2		17.1	10.8	9.6	8.8	14.4	13.2				
					400V	480V	400V	480V	400V	480V	400V	480V
ESMD371L4TXA, ESMD371C4TXA	0.37	3/PE 400/480 V (320 V -0%...528 V +0%) 50/60 Hz (48 Hz -0%...62Hz +0%)	1.6	1.4	1.3	1.1	1.2	1.0	2.0	1.7	1.8	1.5
ESMD751L4TXA, ESMD751C4TXA	0.75		3.0	2.5	2.5	2.1	2.3	1.9	3.8	3.2	3.5	2.9
ESMD112L4TXA, ESMD112C4TXA	1.1		4.3	3.6	3.6	3.0	3.3	2.8	5.4	4.5	5.0	4.2
ESMD152L4TXA, ESMD152C4TXA	1.5		4.8	4.0	4.1	3.4	3.8	3.1	6.2	5.1	5.7	4.7
ESMD222L4TXA, ESMD222C4TXA	2.2		6.4	5.4	5.8	4.8	5.3	4.4	8.7	7.2	8.0	6.6
ESMD302L4TXA, ESMD302C4TXA	3.0		8.3	7.0	7.6	6.3	7.0	5.8	11.4	9.5	10.5	8.7
ESMD402L4TXA, ESMD402C4TXA	4.0		10.6	8.8	9.4	7.8	8.6	7.2	14.1	11.7	12.9	10.8
ESMD552L4TXA, ESMD552C4TXA	5.5		14.2	12.4	12.6	11.0	11.6	10.1	18.9	16.5	17.4	15.2
ESMD752L4TXA, ESMD752C4TXA	7.5		18.1	15.8	16.1	14.0	14.8	12.9	24	21	22	19.4
ESMD113L4TXA, ESMD113C4TXA	11		27	24	24	21	22	19.3	36	32	34	29
ESMD153L4TXA, ESMD153C4TXA	15		35	31	31	27	29	25	47	41	43	37
ESMD183L4TXA, ESMD183C4TXA	18.5		44	38	39	34	36	31	59	51	54	47
ESMD223L4TXA, ESMD223C4TXA	22		52	45	46	40	42	37	69	60	64	55

1) Przy znamionowym napięciu zasilania i częstotliwości próbkowania 4, 6, 8 kHz

2) Przy znamionowym napięciu zasilania i częstotliwości próbkowania 10 kHz

3) Prąd max jest funkcją ustawień w C90 (wybór napięcia wyjściowego)

Montaż i wymiary



smd402

Typ		a	a1	b	b1	b2	c	s1	s2	m [kg]	
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]		
A	ESMD251X2SFA ,ESMD251W2SFA ESMD371X2SFA, ESMD371W2SFA	93	84	146	128	17	83	15	50	0.5	
	ESMD551X2SFA, ESMD551W2SFA ESMD751X2SFA, ESMD751W2SFA	93	84	146	128	17	92	15	50	0.6	
	ESMD371L2YXA, ESMD371C2YXA ESMD371L4TXA, ESMD371C4TXA	93	84	146	128	17	100	15	50	0.6	
	ESMD751L2YXA, ESMD751C2YXA ESMD751L4TXA, ESMD751C4TXA	93	84	146	128	17	120	15	50	0.9	
	ESMD112L4TXA, ESMD112C4TXA	93	84	146	128	17	146	15	50	1.0	
	ESMD152X2SFA, ESMD152W2SFA	114	105	146	128	17	124	15	50	1.2	
B	ESMD222X2SFA, ESMD222W2SFA	114	105	146	128	17	140	15	50	1.4	
	ESMD112L2YXA, ESMD112C2YXA ESMD152L4TXA, ESMD152C4TXA ESMD222L4TXA, ESMD222C4TXA	114	105	146	128	17	133	15	50	1.4	
	ESMD152L2YXA, ESMD152C2YXA ESMD222L2YXA, ESMD222C2YXA ESMD302L4TXA, ESMD302C4TXA	114	105	146	128	17	171	15	50	2.0	
	ESMD402L4TXA, ESMD402C4TXA ESMD552L4TXA, ESMD552C4TXA	114	105	146	100	17	171	15	50	2.0	
	C	ESMD752L4TXA, ESMD752C4TXA ESMD113L4TXA, ESMD113C4TXA	146	137	197	140	17	182	30	100	3.2
	D	ESMD153L4TXA...ESMD223L4TXA ESMD153C4TXA...ESMD223C4TXA	195	183	248	183	23	203	30	100	6.4



Uwaga!

Ryzyko porażenia! Potencjały obwodu sięgają 480 VAC. Kondensatory utrzymują napięcie po odłączeniu zasilania. Przed serwisowaniem urządzenia odłącz zasilanie odczekaj dopóki napięcie pomiędzy B+ i B- będzie równe 0 VDC.

Nie podłączaj zasilania do zacisków wyjściowych (U,V,W), spowoduje to poważne uszkodzenie urządzenia.

Nie podłączaj zasilania częściej niż raz na trzy minuty. Spowoduje to uszkodzenie przemiennika.

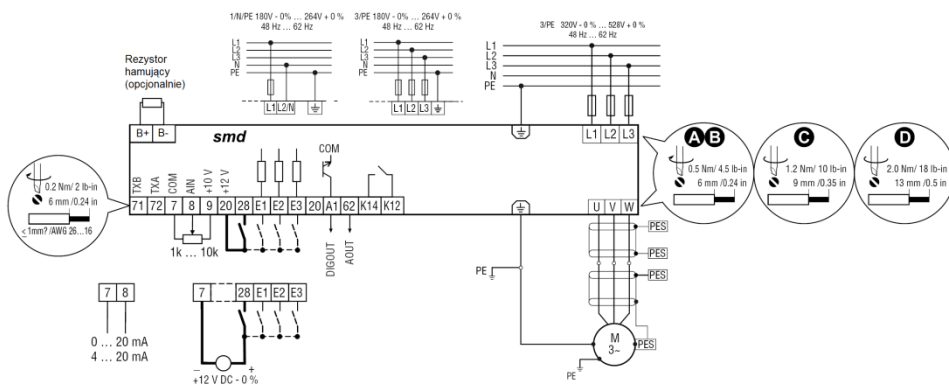
zacisk	dane przyłączy sterujących (wyłuszczoneym drukiem = ustawienia Lenze)		
CAN_GND	CAN uziemienie	Dla poprawnej komunikacji zacisk CAN_GND powinien być połączony do uziemienia w sieci CAN. W przypadku użycia tylko dwóch przewodów (CAN_L i CAN_H) w sieci to CAN_GND powinien zostać połączony z obudową/uziemieniem	
CAN_L	CAN niski	Jeśli przemiennik jest umieszczony na którymkolwiek końcu sieci, to kończący rezystor (zwykle 120Ω) powinien zostać wpięty pomiędzy CAN_L i CAN_H	
CAN_H	CAN wysoki		
7	potencjał odniesienia (masa)		
8	wejście analogowe 0 ... + 10 V (zakres można zmienić przy pomocy C34)	rezystancja wejściowa: > 50 kΩ (dla sygnału prądowego: 250 Ω)	
9	zasilanie wewnętrzne DC dla potencjometru wartości zadanej	+ 10 V, max. 10 mA	
20	zasilanie wewnętrzne DC dla wejść cyfrowych	+ 12 V, max. 20 mA	
28	wejście cyfrowe start/stop	0: stop 1: start	rezystancja wejściowa: 3,3 kΩ
E1	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE1 uaktywnić stałą wartość zadaną 1 (JOG1)	E1 = 1: JOG1 aktywne	
E2	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE2 kierunek obrotów	E2 = 0: obroty w prawo E2 = 1: obroty w lewo	
E3	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE3 uaktywnić hamowanie prądem stałym (DCB)	E3 = 1: DCB aktywne	
K12	wyjście przekaźnikowe (zestyk zwirny)	AC 250 V / 3 A	
K14	bląd (TRIP)	DC 24 V / 2 A ... 240 V / 0.22 A	

LOW = 0 ... + 3 V, HIGH = + 12 ... + 30 V

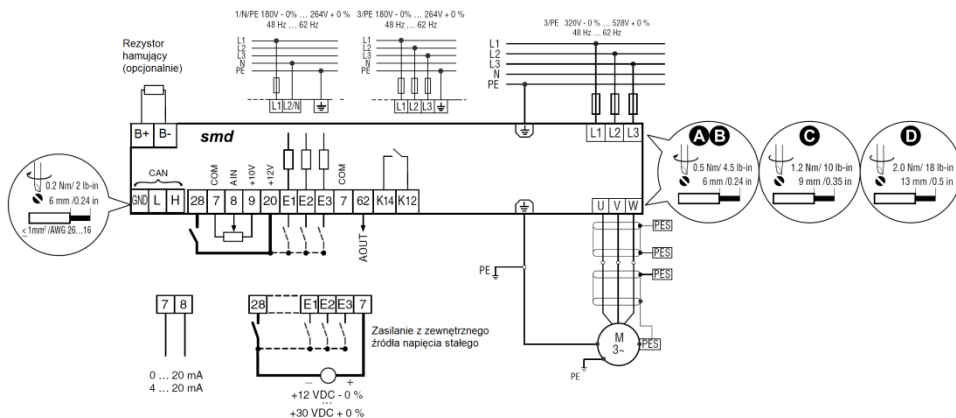
Bezpieczeństwo dotykowe

- Wszystkie zaciski sterujące posiadają izolację podstawową (pojedyncze odstępy izolujące)
- Ochrona przeciwko dotknięciu może być zapewniona przez zastosowanie dodatkowych środków bezpieczeństwa np. podwójną izolację.

Schemat połączeń dla przemienników serii ESMĐ__ L2YXA i ESMĐ__ L4TXA



Schemat połączeń dla przemienników serii ESMD___ C2YXA i ESMD___ C4TXA



zaczisk	dane przyłączy sterujących (wytluszczonym drukiem = ustawienia Lenze)		
CAN_GND	CAN uziemienie	Dla poprawnej komunikacji zacisk CAN_GND powinien być połączony do uziemienia w sieci CAN. W przypadku użycia tylko dwóch przewodów (CAN_L i CAN_H) w sieci CAN_GND powinien zostać połączony z obudową/uziemieniem.	
CAN_L	CAN niski	Jeśli przemiennik jest umieszczony na którymkolwiek końcu sieci, to kończący rezystor (zwykle 120Ω) powinien zostać wpięty pomiędzy CAN_L i CAN_H	
CAN_H	CAN wysoki		
71	Wejście łącza szeregowego RS 485	RXB/TXB (B+)	
72	Wejście łącza szeregowego RS 485	RXA/TXA (A-)	
7	potencjał odniesienia (masa)		
8	wejście analogowe 0 ... + 10 V (zakres można zmienić przy pomocy C34)	rezystancja wejściowa: > 50 kΩ (dla sygnału prądowego: 250Ω)	
9	zasilanie wewnętrzne DC dla potencjometru wartości zadanej	+ 10 V, max. 10 mA	
20	zasilanie wewnętrzne DC dla wejść cyfrowych	+ 12 V, max. 20 mA	
28	wejście cyfrowe start/stop	0: stop 1: start	
E1	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE1 uaktywnić stałą wartość zadaną 1 (JOG1)	E1 = 1: JOG1 aktywne	rezystancja wejściowa: 3..3 kΩ
E2	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE2 kierunek obrotów	E2 = 0: obroty w prawo E2 = 1: obroty w lewo	
E3	wejście cyfrowe konfigurowalne z CE3 uaktywnić hamowanie prądem stałym (DCB)	E3 = 1: DCB aktywne	
A1	wyjście konfigurowalne z c17		
62	Wyjście analogowe konfigurowalne z c08 i c11		
K14	wyjście przekaźnikowe NO (zestyk zwirny)		
K12	konfigurowalne z C08 błąd (TRIP)	AC 250 V / 3 A DC 24 V / 2 A ... 240 V / 0.22 A	

0 = poziom sygnału LOW (0 ... + 3 V), 1 + poziom sygnału HIGH (+ 12 ... + 30 V)

Bezpieczniki/przekroje poprzeczne przewodów ¹⁾

typ		instalacja zgodnie z EN 60204-1			instalacja zgodnie z UL		FI ²⁾
		bezpiecznik topikowy	bezpiecznik automatyczny	L1, L2, L3, PE [mm ²]	bezpiecznik topikowy	L1, L2, L3, PE [AWG]	
1/N/PE lub 2/PE 230V	ESMD251X2SFA, ESMD251W2SFA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	≥ 30 mA
	ESMD371X2SFA, ESMD371W2SFA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	
	ESMD551X2SFA, ESMD551W2SFA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	
	ESMD751X2SFA, ESMD751W2SFA	M16 A	C16 A	2.5	15 A	14	
	ESMD152X2SFA, ESMD152W2SFA	M20 A	C20 A	4	20 A	12	
	ESMD222X2SFA, ESMD222W2SFA	M25 A	C25 A	6	25 A	10	
1/N/PE 230V	ESMD371L2YXA, ESMD371C2YXA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	
	ESMD751L2YXA, ESMD751C2YXA	M16 A	C16 A	2.5	15 A	14	
	ESMD112L2YXA, ESMD112C2YXA	M20 A	C20 A	4	20 A	12	
	ESMD152L2YXA, ESMD152C2YXA	M25 A	C25 A	4	25 A	12	
	ESMD222L2YXA, ESMD222C2YXA	M30 A	C30 A	6 ⁽³⁾	30 A	10	
3/PE 230V	ESMD371L2YXA ... ESMD751L2YXA ESMD371C2YXA ... ESMD751C2YXA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	
	ESMD112L2YXA, ESMD112C2YXA ESMD152L2YXA, ESMD152C2YXA	M16 A	C16 A	2.5	12 A	14	
	ESMD222L2YXA, ESMD222C2YXA	M16 A	C16 A	2.5	15 A	14	
3/PE 400V	ESMD371L4TXA ... ESMD222L4TXA ESMD371C4TXA ... ESMD222C4TXA	M10 A	C10 A	2.5	10 A	14	
	ESMD302L4TXA, ESMD302C4TXA	M16 A	C16 A	2.5	12 A	14	
	ESMD402L4TXA, ESMD402C4TXA	M16 A	C16 A	2.5	15 A	14	
	ESMD552L4TXA, ESMD552C4TXA	M20 A	C20 A	4 ⁽³⁾	20 A	12	
	ESMD752L4TXA, ESMD752C4TXA	M25 A	C25 A	6 ⁽³⁾	25 A	10	
	ESMD113L4TXA, ESMD113C4TXA	M40 A	C40 A	6	35 A	8	
	ESMD153L4TXA, ESMD153C4TXA	M50 A	C50 A	10	45 A	8	
	ESMD183L4TXA, ESMD183C4TXA	M63 A	C63 A	16	60 A	6	
ESMD223L4TXA, ESMD223C4TXA	M80 A	C80 A	16	70 A	6		

1) Należy przestrzegać lokalnych przepisów

2) Przystosowany do prądów pulsujących lub wszystkich prądów

3) Bez zarobionej końcówki

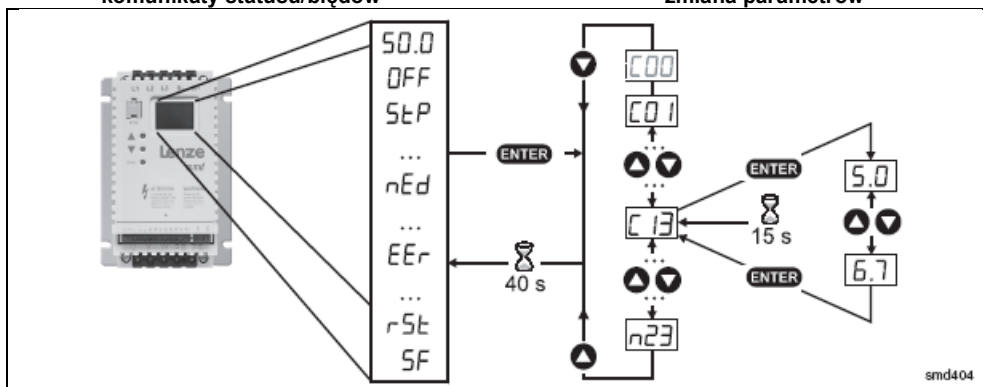
Przy używaniu upływowych wyłączników zabezpieczających należy zwrócić uwagę:

- Upływowy wyłącznik zabezpieczający montować tylko pomiędzy siecią zasilającą a regulatorem napędu
- Upływowy wyłącznik zabezpieczający może nieprawidłowo zadziałać wskutek:
 - wpływu pojemnościowych prądów w ekranach kabli podczas pracy (przede wszystkim przy dłuższych, ekranowanych przewodach silnikowych),
 - jednoczesnego załączenia kilku regulatorów napędu do sieci,
 - użycia dodatkowych filtrów przeciwzakłóceńowych.

Ustawianie parametrów

komunikaty statusu/błędów

zmiana parametrów



smd404



Uwaga!

Jeśli funkcja hasła jest dostępna, hasło musi zostać wprowadzone w C00 by mieć dostęp do parametrów. C00 nie pojawi się dopóki funkcja hasła nie będzie dostępna. Patrz C94.



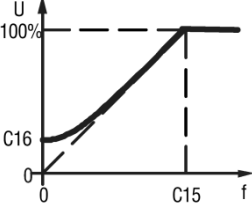
EPM to pamięć przemiennika. Kiedykolwiek ustawienia parametrów się zmieniają, ich wartości przechowywane są w EPM. Kostka pamięci EPM może zostać wyjęta z przemiennika, lecz musi być zainstalowana by przemiennik mógł funkcjonować (brak EPM spowoduje wyświetlenie błędu F 1).

Przemiennik dostarczony jest z taśmą chroniącą EPM, którą można zdjąć po uruchomieniu. Dostępny jest również programator EPM (model EEPROM1RA, manual EP03), który umożliwi: parametryzację przemiennika bez zasilania, ustawienie OEM jako domyślne, szybkie kopiowanie ustawień gdy parametryzuje się wiele przemienników dla identycznych zadań. Programator przechowuje również do 60 plików klienta.

Parametryzacja dla: ESMD___X2SFA, ESMD___L2YXA, ESMD___L4TXA

Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
C00	wprowadź hasło	0	0 999	Widzialne tylko, gdy hasło jest aktywne (zobacz C94)
C01	źródło wartości zadanych	0	0 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = zaciski Programowanie =klawiatura Monitoring = LECOM
			1 kod c40	Sterowanie = zaciski Programowanie = LECOM/klawiatura Monitoring LECOM
			2 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = zaciski Programowanie = LECOM/klawiatura Monitoring LECOM
			3 LECOM	Sterowanie = LECOM Programowanie = LECOM/klawiatura Monitorong = LECOM
			4 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = zaciski Programowanie =klawiatura zdalna Monitoring = klawiatura zdalna
			5 kod c40	Sterowanie = klawiatura zdalna Programowanie =klawiatura zdalna Monitoring = klawiatura zdalna
			6 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = klawiatura zdalna Programowanie =klawiatura zdalna Monitoring = klawiatura zdalna
			7 kod c40	Sterowanie = zaciski Programowanie =Modbus/klawiatura Monitoring = Modbus
			8 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = Modbus Programowanie = Modbus/klawiatura Monitoring = Modbus
			9 kod c40	Sterowanie = Modbus Programowanie = Modbus/klawiatura Monitoring = Modbus
			10 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = Modbus Programowanie = Modbus/klawiatura Monitoring = Modbus
		Rada:	<ul style="list-style-type: none"> Gdy C01 = 1, 5, 7, 9 lub 11,wtedy użyj c40 do ustawienia prędkości Gdy C01 = LECOM (3), wpisz komendę prędkości do C46 	

Kod		Możliwe nastawy		Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór		
C02	Załadować ustawienia Lenze		0 brak akcji/ładowanie zakończone	C02 = 1..4 możliwe tylko z OFF lub Inh C02 = 2:C11, C15 = 60 Hz	
			1 załadować 50 Hz ustawienia Lenze		
			2 załadować 60 Hz ustawienia Lenze		
			3 załadować ustawienia OEM		
			4 Konwertuj (możliwe tylko w stanie OFF)		
		Uwaga!	C02 = 1...3 nadpisuje wszystkie ustawienia Obwód TRIP może być nieaktywny! Sprawdź parametry CE1...CE3. Podczas ustawień falownik musi być zablokowany (zaciski 20-28 rozłączone).		
		Rada!	Jeśli został użyty EPM, który zawiera dane kompatybilne z wcześniejszą wersją oprogramowania, wówczas C02=4 konwertuje dane do obecnej wersji.		
CE 1	Konfiguracja wejścia cyfrowego E1	1	1 uaktywnić stałą wartość zadaną 1 (JOG1)	Uaktywnić JOG3; oba zaciski = HIGH	
			2 uaktywnić stałą wartość zadaną 2 (JOG2)		
			3 hamowanie prądem stałym (DCB)		Patrz też C36
			4 kierunek obrotów		LOW = obroty w prawo, HIGH = obroty w lewo
			5 Quickstop		Kontrolowane zwalnianie do zatrzymania, LOW-aktywne. Ustaw zwalnianie w C13 lub c03.
CE2	Konfiguracja wejścia cyfrowego E2	4	6 obroty w prawo (zabezpieczenie przerwania obwodu)	Obroty w prawo = LOW Obroty w lewo = LOW. Quickstop - funkcja z zabezpieczeniem przerwania obwodu.	
			7 obroty w lewo (zabezpieczenie przerwania obwodu)		
			8 UP (podnieść wartość zadaną)		UP = LOW i DOWN = LOW: Quickstop; użyć styk rozwierny. Funkcja bez podtrzymania.
			9 DOWN (obniżyć wartość zadaną)		
10 TRIP-Set	LOW aktywne, wyzwala EEr (silnik na wybiegu) Rada: przy pomocy tego sygnału można podłączyć termiczny zestyk rozwierny silnika aby wyzwolić zatrzymanie.				
CE3	Konfiguracja wejścia cyfrowego E3	3	11 TRIP-Reset	Patrz także c70	
			12 przyspieszanie/zwalnianie 2	Patrz c01 i c03	
			13 deaktywacja PI	Deaktywacja funkcji PI przy ręcznym sterowaniu	
			14 uaktywnić stałą wartość zadaną PI 1	<ul style="list-style-type: none"> Użyj C37...C39 do ustawienia wartości zadanej Uaktywnić stałą wartość zadaną PI 3: oba zaciski = HIGH 	
			15 uaktywnić stałą wartość zadaną PI 2		
			Rada:	Pojawi się błąd CFG, gdy: <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia E1...E3 dublują się (każde ustawienie może być użyte tylko raz) Jedno wejście jest ustawione na UP, a drugie nie jest ustawione na DOWN, lub odwrotnie 	
C08	Konfiguracja wyjścia przekaźnika	1	Przełącznik jest wzbudzony, jeśli:		
			0 gotowości do pracy		
			1 błąd		
			2 silnik pracuje		
			3 silnik pracuje / obroty w prawo		
			4 silnik pracuje / obroty w lewo		
			5 częstotliwość wyjściowa = 0Hz		
			6 osiągnięta wartość zadana częstotliwości		
			7 przekroczony próg (C17) częstotliwości		
			8 osiągnięty limit prądowy w trybie (silnikowy lub generatorowy)		
9 sprzężenie zwrotne zewnętrzne min/max alarm (d46, d47)					
10 sprzężenia zwrotne wewnętrzne min/max alarm (d 46, d47)					
C09	Adres sieciowy	1	1 247	Każdy przemiennik w sieci musi mieć unikatowy adres	
C10	Minimalna częstotliwość wyjściowa	0.0	0.0 {Hz} 240/500	<ul style="list-style-type: none"> Częstotliwość wyjściowa przy 0 % analogowej wartości zadanej. Zakres zależy od typu falownika. C10 nie działa przy stałych wartościach zadanych i wprowadzaniu wartości zadanych za pomocą c40 	

Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
C11	maksymalna częstotliwość wyjściowa	50.0	7.5 {Hz} 240/500	<ul style="list-style-type: none"> • Częstotliwość wyjściowa przy 100 % analogowej wartości zadanej. Zakres zależy od typu falownika. • C11 nigdy nie jest przekraczany
		Uwaga!	Skonsultuj z producentem maszyny/silnika zanim zaczniesz operować powyżej częstotliwości znamionowej. Przekroczenie prędkości silnika/maszyny może spowodować uszkodzenie urządzenia i/lub obrażenia personelu.	
C12	czas przyspieszania	5.0	0.0 {s} 999	<ul style="list-style-type: none"> • C12 = zmiana częstotliwości 0 Hz...C11 • C13 = zmiana częstotliwości C11...0 Hz • Dla rampy S przyspieszanie zwalnianie, nastaw c82
C13	czas zwalniania	5.0	0.0 {s} 999	
C14	tryb pracy	2	0 liniowa charakterystyka z Auto-Boost	<ul style="list-style-type: none"> • liniowa charakterystyka: dla standardowych zastosowań • kwadratowa charakterystyka: dla wentylatorów i pomp o kwadratowej charakterystyce obciążeń • Auto-Boost: napięcie wyjściowe zależne od obciążenia, tzn. praca z małymi stratami
			1 kwadratowa charakterystyka z Auto-Boost	
			2 liniowa charakterystyka ze stałym podwyższaniem U_{min}	
			3 kwadratowa charakterystyka ze stałym podwyższaniem U_{min}	
C15	U/f – punkt załamania charakterystyki	50.0	25.0 {Hz} 999 W standardowych zastosowaniach ustawić częstotliwość znamionową silnika (patrz tabliczka znamionowa)	 <p style="text-align: right;">smd006</p>
C16	podwyższanie U_{min} (optymalizacja momentu obrotowego)	4.0 lub 6.0	0 {%} 40.0 Ustawić dopiero po uruchomieniu: silnik powinien pracować na biegu jałowym mniej więcej z częstotliwością poślizgu (ok. 5 Hz); podwyższyć C16 aż prąd silnika (C54) = 0.8 prądu znamionowego silnika	
C17	próg częstotliwości (Q_{min})	0.0	0.0 {Hz} 240/500	
C18	częstotliwość przełączania tranzystorów	2	0 4 kHz 1 6 kHz 2 8 kHz 3 10 kHz	
C21	kompensacja poślizgu	0.0	0.0 {%} 40.0	Zmieniać C21, dopóki w żądanym zakresie obrotów różnica prędkości obrotowej pomiędzy pracą na biegu jałowym a przy max. obciążeniu będzie minimalna.
C22	Limit prądowy silnika	150	30 {%} 150 odniesienie: wyjściowy prąd znamionowy smd	<ul style="list-style-type: none"> • Po osiągnięciu wartości granicznej czas przyspieszania wydłuża się lub zmniejsza się częstotliwość wyjściowa • Kiedy C90 = 2, max. Ustawienie to 180%
C24	Accel-boost	0.0	0.0 {%} 20.0	Accel-boost jest tylko aktywny podczas przyspieszania
C31	Przedział martwy wejścia analogowego	0	0 – włączony 1 – wyłączony	C31=0 aktywowany martwy przedział dla analogowego wejścia. Gdy sygnał analogowy zawiera się w martwym przedziale to wyjście regulatora = 0 Hz a wyświetlacz pokaże StP
C34	konfiguracja wejścia analogowego	0	0 0 ... 10 V	Jeśli sygnał spadnie poniżej 2 mA wywoła błąd SdS
			1 0 ... 5 V	
			2 0 ... 20 mA	
			3 4... 20 mA	
			4 4...20 mA monitorowane	
C36	napięcie hamowania prądem stałym (DCB)	4.0	0.0 {%} 50.0	Patrz CE1...CE3 oraz c06 Sprawdź możliwość użycia hamowania prądem stałym w silniku
C37	stała wartość zadana 1 (JOG1)	20.0	0.0 {Hz} 240/999	Maksymalne ustawienie częstotliwości to 240 lub 999 ,zależy od typu przemiennika. Gdy PI jest aktywne (patrz d38), C37...C39 są stałymi wartościami zadanymi PI

Kod		Możliwe nastawy			Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór			
C38	stała wartość zadana 2 (JOG2)	30.0	0.0 240/999	{Hz}		
C39	stała wartość zadana 3 (JOG3)	40.0	0.0 240/999	{Hz}		
C46	wartość zadana częstotliwości		0.0 240/500	{Hz}		
C50	częstotliwość wyjściowa		0.0 240/500	{Hz}	Wyświetlacz. Maksymalna wartości częstotliwości wyjściowej to 240 lub 500 ,zależy od typu przemiennika.	
C53	napięcie DC w obwodzie prądu stałego		0.0 255	{%}	Wyświetlacz	
C54	prąd silnika		0 255	{%}	Wyświetlacz	
C59	PI sprzężenia zwrotnego		C86 c87	{%}	Wyświetlacz	
C70	Wzmocnienie P regulatora procesu	5.0	0.0 99.9	{%}		
C71	Czas zdwojenia regulatora procesu, I	0.0	0.0 99.9	{s}		
C90	Wybór napięcia znamionowego silnika		0 Auto		Automatyczne ustawianie na Low (1) lub High (2) przy ponownym załączeniu, zależy od napięcia wejściowego	
			1 Low		Dla 200 V lub 400 V	
			2 High		Dla 240 V lub 480 V	
		Rada: Aby ułatwić parametryzację, fabryczne ustawienia Lenze zależą od modelu: C90 = 1 dla modeli 400/480 V C90 = 2 dla modeli 230/240 V Po zrestartowaniu (C02 = 1), C90 = 0. Potwierdź właściwe ustawienia po następnym uruchomieniu.				
C94	Hasło użytkownika	0	0 zmiana z „0” (brak hasła) wartość zacznie się od 763	999	Jeśli zakodowano wartość inna niż 0 należy wprowadzić hasło w C00 dla dalszego dostępu	
C99	Wersja software				Wyświetlacz, format x.yz	
c01	Drugi czas przyspieszania	5.0	0.0	{s}	999	<ul style="list-style-type: none"> • Aktywowany używając CE1...CE3 • c01 = zmiana częstotliwości 0 Hz...C11 • c03 = zmiana częstotliwości C11...0 Hz • Dla rampy s przyspieszanie/zwalnianie, nastaw c82
c03	Drugi czas zwalniania	5.0	0.0	{s}	999	
c06	czas utrzymywania automat. hamowania prądem stałym (Auto-DCB)	0.0	0.0 0.0 = nie aktywne 999 = ciągle hamowanie	{s}	999	<ul style="list-style-type: none"> • Automatyczne hamowanie silnika poniżej 0.1 Hz za pomocą prądu DC silnika przez cały czas utrzymywania (potem: U, V, W zablokowane) • Sprawdź możliwość hamowania prądem stałym w silniku
c08	Skalowanie wyjścia analogowego	100	1.0		999	Jeżeli na zacisku 62 jest 10VDC odpowiada to ustawionej wartości (patrz c11)
c11	Parametryzacja wyjścia analogowego (62)	0	0 brak		Użyj c08 do skalowania sygnału	
			1 częstot. wyjściowa 0-10 VDC		Przykład: c11 = 1 i c08 = 100:	
			2 częstot. wyjściowa 2-10 VDC		Przy 50 Hz, zacisk 62 = 5 VDC	
			3 obciążenie 0-10 VDC		Przy 100 Hz, zacisk 62 = 10 VDC	
			4 obciążenie 2-10 VDC			
	5 dynamiczne hamowanie				Do użytku tylko z opcją DB	

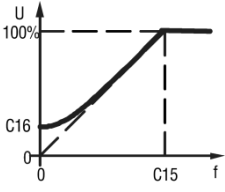
Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
c17	Parametryzacja wyjścia cyfrowego (A1)	0	Wyjście jest aktywne, jeśli: 0 gotowość do pracy 1 błąd 2 silnik pracuje 3 silnik pracuje / obroty w prawo 4 silnik pracuje / obroty w lewo 5 częstotliwość wyjściowa= 0Hz 6 osiągnięta wartość zadana częstotliwości 7 przekroczony próg (C17) 8 osiągnięty limit prądowy w trybie silnikowym lub generatorowym 9 sprzężenie zwrotne zewnętrzne min/max alarm (d46, d47) 10 sprzężenie zwrotne wewnętrzne min/max alarm (d46, d47)	
c20	wyłączanie I ² t (kontrola termiczna silnika)	100	30 { } 100 100% = wyjściowy prąd znamionowy smd	<ul style="list-style-type: none"> •Wyzwolenie błędu OC6, gdy prąd silnika przekroczy c20 zbyt długo •Właściwe ustawienie = (prąd znamionowy z tabliczki) / (prąd wyjściowy smd) x 100% •Przykład: silnik = 6.4 [A], smd = 7.0 [A]; właściwa nastawa = 91% (6.4 / 7.0 = 0.91 x 100% = 91%)
		Uwaga!	Maksymalna nastawa to prąd znamionowy silnika (patrz na tabliczkę znamionową) Uwaga parametr ten nie zabezpiecza całkowicie silnika!	
c25	LECOM prędkość bod	0	0 LECOM: 9600 bps Modbus: 9600,8,N,2 1 LECOM: 4800 bps Modbus: 9600,8,N,1 2 LECOM: 2400 bps Modbus: 9600,8,E,1 3 LECOM: 1200 bps Modbus: 9600,8,O,1	<ul style="list-style-type: none"> •Patrz C01 •LECOM, jeśli C01 = 0...3 •Modbus, jeśli C01 = 8...11
c38	Aktualna wartość zadana PI		c86 c87	Wyświetlacz
c40	wartość zadana częstotliwości za pomocą przycisków: ▲ ▼ lub Modbus	0.0	0.0 {Hz} 240	Możliwe tylko, jeśli C01 jest ustawione właściwie (C01 = 1, 5, 7, 9, 11)
c42	warunek startu (przy załączeniu zasilania)	1	0 Start po zamianie poziomu LOW-HIGH na zacisku 28 1 Automatyczny start, jeśli zacisk 28 = HIGH	Patrz także c70
		Uwaga!	Automatyczne startowanie/restartowanie może spowodować uszkodzenie urządzenia i/lub obrażenia personelu. Automatyczne startowanie/restartowanie powinno być wykorzystywane tylko tam, gdzie personel nie ma dostępu.	
c60	Wybór trybu dla c61	0	0 – tylko monitoring 1- monitoring i edycja	c60=1 można za pomocą ▲ ▼ dostosować wartość zadaną c40 podczas monitorowania w c61
c61	Aktualny status/ błąd		komunikat statusu/błąd	<ul style="list-style-type: none"> •Wyświetlacz •Odnieść się do listy błędów na stronie 22 dla wyjaśnienia statusu błędu i komunikatu błędu
c62	Ostatni błąd		komunikat błędu	
c63	Przedostatni błąd			

Kod		Możliwe nastawy			Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór			
c70	konfiguracja TRIP-Reset (kasowanie błędu)	0	0 TRIP-Reset po zmianie LOW-HIGH na zacisku 28 lub załączenia zasilania lub po zmianie LOW-HIGH na wejściu cyfrowym „TRIP-Reset”			
			1 Auto-TRIP-Reset			
c71	zwłoka Auto-TRIP-Reset	0.0	0.0	{s}	60.0	<ul style="list-style-type: none"> Po upływie czasu w c71 automatycznie kasuje wszystkie błędy Więcej niż 8 błędów w ciągu 10 minut wyzwoli błąd rSt Patrz c70
c78	licznik czasu pracy		wyświetlacz czas całkowity w stanie „Start”			0 ... 999 godzin: format xxx
c79	licznik czasu załączenia zasilania		Wyświetlacz Całkowity czas na załączonym zasilaniu.			1000 ... 9999 godzin.: format x.xx (x 1000) 10000 ... 99999 godzin: format xx.x (x 1000)
c81	Wartość zadana PI	0.0	c86		c87	
c82	Czas całkowania rampy S	0.0	0.0	{s}	50.0	<ul style="list-style-type: none"> c82 = 0.0: Linearne przyspieszanie/zwalnianie rampy c82 > 0.0: Regulacja krzywej rampy S dla łagodniejszego startu.
c86	Minimum sprzężenia zwrotnego	0.0	0.0		999	<ul style="list-style-type: none"> Wybierz sygnał sprzężenia zwrotnego na C34 Jeśli sprzężenie ma odwrotne działanie, ustaw c86>c87
c87	Maksimum sprzężenia zwrotnego	100	0.0		999	
d25	Ustawienia przyspieszenia/opóźnienia wartości zadanej regulatora PI	5.0	0.0	{s}	999	Ustawianie prędkości zmiany wartości zadanej regulatora PI.
d38	Tryb regulatora PI	0	0 PI wyłączone			Gdy sprzężenie zwrotne (zacisk 8) przekracza wartość zadana, prędkość maleje
			1 PI włączone: działanie normalne			
			2 PI włączone: działanie odwrotne			Gdy sprzężenie zwrotne (zacisk 8) przekracza wartość zadana, prędkość rośnie
d46	Alarm minimalnego sprzężenia zwrotnego	0.0	0.0		999	Patrz C08 i c17, wybór 9 i 10
d47	Alarm maksymalnego sprzężenia zwrotnego	0.0	0.0		999	
n20	stan LECOM po załączeniu	0	0 szybkie zatrzymanie 1 zablokowane			
n22	reakcja na brak komunikacji przez łącze szeregowo	0	0 nie aktywny 1 zablokowany 2 szybkie zatrzymanie 3 TRIP błąd FC3			W przypadku braku łączności (komunikacji) wybierz reakcję dla łącza szeregowego
n23	Czas reakcji dla błędu łącza szeregowego	50	50	{ms}	65535	Ustaw długość czasu nawiązania łączności.

Parametryzacja dla SMD z CAN: ESMD___W2SFA, ESMD___C2YXA, ESMD___C4TXA

Kod		Możliwe nastawy		Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór		
C00	wprowadź hasło	0	0 999	Widzialne tylko, gdy hasło jest aktywne (zobacz C94)	
C01	źródło wartości zadanych	0	0 wejście analogowe(zacisk 8, patrz C34)	Sterowanie = zaciski Programowanie =klawiatura/ograniczony CAN open Monitoring = CAN open Rada: RPDO (Receive Process Data Object) nie dostępne w tym trybie	
			1 kod c40		
			2 CAN open		Sterowanie = zaciski Programowanie = CAN open/klawiatura Monitoring CAN open Rada: Tylko wartość zadana częstotliwości RPDO (Receive Process Data Object) dostępne w tym trybie
C02	Załadować ustawienia Lenze		0 brak akcji/ładowanie zakończone	C02 = 1..4 możliwe tylko z OFF lub Inh C02 = 2:C11, C15 = 60 Hz (możliwe tylko w stanie OFF)	
			1 załadować 50 Hz ustawienia Lenze		
			2 załadować 60 Hz ustawienia Lenze		
			3 załadować ustawienia OEM		
			4 konwertuj (możliwe tylko w stanie OFF)		
			Uwaga!		C02 = 1...3 nadpisuje wszystkie ustawienia Obwód TRIP może być nieaktywny! Sprawdź parametry CE1...CE3 Podczas ustawień falownik musi być zablokowany (zaciski 20-28 rozłączone).
Rada!	Jeśli został użyty EPM, który zawiera dane kompatybilne z wcześniejszą wersją oprogramowania, wówczas C02=4 konwertuje dane do obecnej wersji.				
CE 1	Konfiguracja wejścia cyfrowego E1	1	1 uaktywnić stałą wartość zadaną 1 (JOG1)	Użyj C37...C39 do nastawy wartości zadanej. Uaktywnić JOG3: oba zaciski = HIGH	
			2 uaktywnić stałą wartość zadaną 2 (JOG2)		
			3 hamowanie prądem stałym (DCB)		Patrz też C36
			4 kierunek obrotów		LOW = obroty w prawo, HIGH = obroty w lewo
			5 Quickstop		Kontrolowane zwalnianie do zatrzymania, LOW-aktywne Ustaw zwalnianie w C13 lub c03
CE2	Konfiguracja wejścia cyfrowego E2	4	6 obroty w prawo (zabezpieczenie przerwania obwodu)	Obroty w prawo = LOW Obroty w lewo = LOW: Quickstop Funkcja zabezpieczenia przerwania obwodu.	
			7 obroty w lewo (zabezpieczenie przerwania obwodu)		
			8 UP (podnieść wartość zadaną)		UP = LOW a DOWN = LOW: Quickstop; użyć zestyk rozwierny. NC bez podtrzymania.
			9 DOWN (obniżyć wartość zadaną)		
			10 TRIP-Set		LOW aktywne, wyzwala EER (silnik na wybiegu) Rada: przy pomocy tego sygnału można podłączyć termiczny zestyk rozwierny silnika aby wyzwolić zatrzymanie.
			11 TRIP-Reset		Patrz także c70
12 brak reakcji	Może zostać wybrany jeśli tylko zewnętrzne wejścia są używane jako CANopen.				
CE3	Konfiguracja wejścia cyfrowego E3	3	1...11 (patrz powyżej)	1...12 konfiguruje zacisk E3 jako wejście 20...29 konfiguruje zacisk E3 jako cyfrowe wyjście tranzystorowe (PNP)12 VDC/50 mA	

Kod		Możliwe nastawy			Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór		
			13...19 (zarezerwowane)		Wyjście sterowane przez PDO (h66,h67=4)
			20 gotów		
			21 błąd		
			22 silnik pracuje		
			23 silnik pracuje – obroty w prawo		
			24 silnik pracuje – obroty w lewo		
			25 częstotliwość wyjściowa = 0 Hz		
			26 osiągnięta wartość zadana częstotliwości		
			27 przekroczony próg częstotliwości w (C17)		
			28 osiągnięty limit prądowy w trybie (silnikowym lub generatorowym)		
			29 dynamiczne hamowanie		
			30 CANopen Control		
			Rada: Pojawi się błąd CFG, gdy: <ul style="list-style-type: none"> • Ustawienia E1...E3 dublują się (każde ustawienie może być użyte tylko raz) • Jedno wejście jest ustawione na UP, a drugie nie jest ustawione na DOWN, lub odwrotnie 		
C08	Konfiguracja wyjścia przełącznika (zaciski K14 i K12)	1	Przełącznik jest wzbudzony, jeśli: 0 gotowość do pracy 1 błąd 2 silnik pracuje 3 silnik pracuje / obroty w prawo 4 silnik pracuje / obroty w lewo 5 częstotliwość wyjściowa = 0Hz 6 osiągnięta wartość zadana częstotliwości 7 przekroczony próg częstotliwości (C17) 8 osiągnięty limit prądowy w trybie (silnikowy lub generatorowy) 9 CANopen Control		Wyjście sterowane przez PDO (h66,h67=4)
C10	Minimalna częstotliwość wyjściowa	0.0	0.0	{Hz} 240	<ul style="list-style-type: none"> • Częstotliwość wyjściowa przy 0 % analogowej wartości zadanej • C10 nie działa przy stałych wartościach zadanych i wprowadzaniu wartości zadanych za pomocą c40
C11	maksymalna częstotliwość wyjściowa	50.0	7.5	{Hz} 240	<ul style="list-style-type: none"> • Częstotliwość wyjściowa przy 100 % analogowej wartości zadanej • C11 nigdy nie jest przekraczany
		Uwaga!	Skonsultuj z producentem maszyny/silnika zanim zaczniesz operować powyżej częstotliwości znamionowej. Przekroczenie prędkości silnika/maszyny może spowodować uszkodzenie urządzenia i/lub obrażenia personelu.		
C12	czas przyspieszania	5.0	0.0	{s} 999	<ul style="list-style-type: none"> • C12 = zmiana częstotliwości 0 Hz...C11 • C13 = zmiana częstotliwości C11...0 Hz
C13	czas zwalniania	5.0	0.0	{s} 999	<ul style="list-style-type: none"> • Dla rampy S przyspieszanie zwalnianie, nastaw c82
C14	tryb pracy	2	0 liniowa charakterystyka z Auto-Boost 1 kwadratowa charakterystyka z Auto-Boost 2 liniowa charakterystyka ze stałym podwyższeniem U_{min} 3 kwadratowa charakterystyka ze stałym podwyższeniem U_{min}		<ul style="list-style-type: none"> • liniowa charakterystyka: dla standardowych zastosowań • kwadratowa charakterystyka: dla wentylatorów i pomp o kwadratowej charakterystyce obciążenia • Auto-Boost: napięcie wyjściowe zależne od obciążenia, tzn. praca z małymi stratami

Kod		Możliwe nastawy		Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór		
C15	U/f – punkt załamania charakterystyki	50.0	25.0 {Hz} 999 W standardowych zastosowaniach ustawić częstotliwość znamionową silnika (patrz tabliczka znamionowa)	 <p style="text-align: right;">smd006</p>	
C16	podwyższanie U_{min} (optymalizacja momentu obrotowego)	4.0 lub 6.0	0 (%) 40.0 Ustawić dopiero po uruchomieniu: silnik powinien pracować jałowo mniej więcej z częstotliwością poślizgu (ok. 5 Hz); podwyższyć C16 aż prąd silnika (C54) = 0.8 prądu znamionowego silnika		
C17	próg częstotliwości (Q_{min})	0.0	0.0 {Hz} 240		Patrz C08 i c17, wybór 7 odniesienie: wartość zadana
C18	częstotliwość przełączania tranzystorów	2	0 4 kHz 1 6 kHz 2 8 kHz 3 10 kHz		<ul style="list-style-type: none"> • Gdy C18 wzrasta, hałas silnika maleje. • Sprawdź zakres mocy na stronie 5 • Automagiczne obniżanie do 4 kHz przy $1.2 \times I_{znam.}$
C21	kompensacja poślizgu	0.0	0.0 (%) 40.0	Zmieniać C21, dopóki w żądanym zakresie obrotów różnica prędkości obrotowej pomiędzy pracą na biegu jałowym a max. obciążeniem będzie minimalna.	
C22	Limit prądowy silnika	150	30 (%) 150 odniesienie: wyjściowy prąd znamionowy smd	<ul style="list-style-type: none"> • Po osiągnięciu wartości granicznej czas przyspieszania wydłuża się lub zmniejsza się częstotliwość wyjściowa • Kiedy C90 = 2, max. Ustawienie to 180% 	
C24	Accel-boost	0.0	0.0 (%) 20.0	Accel-boost jest tylko aktywny podczas przyspieszania	
C34	konfiguracja wejścia analogowego	0	0 0 ... 10 V 1 0 ... 5 V 2 0 ... 20 mA 3 4... 20 mA		
C36	napięcie hamowania prądem stałym (DCB)	4.0	0.0 (%) 50.0	Patrz CE1...CE3 oraz c06 Sprawdź możliwość hamowania prądem stałym w silniku	
C37	stała wartość zadana 1 (JOG1)	20.0	0.0 {Hz} 240		
C38	stała wartość zadana 2 (JOG2)	30.0	0.0 {Hz} 240		
C39	stała wartość zadana 3 (JOG3)	40.0	0.0 {Hz} 240		
C46	wartość zadana częstotliwości		0.0 {Hz} 240	Wyświetlacz: wartość zadana przez CAN open, wejście analogowe lub przy funkcji UP/DOWN	
C50	częstotliwość wyjściowa		0.0 {Hz} 240	Wyświetlacz	
C53	napięcie DC w obwodzie prądu stałego		0.0 (%) 255	Wyświetlacz	
C54	prąd silnika		0 (%) 255	Wyświetlacz	
C87	Prędkość znamionowa silnika	1390	300 {rpm} 65000	Ustaw wg tabliczki znamionowej silnika	
C89	Częstotliwość znamionowa silnika	50	10 {Hz} 1000	Ustaw wg tabliczki znamionowej silnika	
C90	Wybór napięcia znamionowego silnika		0 Auto	Automatyczne ustawienie na Low (1) lub High (2) przy ponownym załączeniu, zależy od napięcia wejściowego	
			1 Low	Dla 200 V lub 400 V	
			2 High	Dla 240 V lub 480 V	
Rada: Aby ułatwić parametryzację, fabryczne ustawienia Lenze zależą od modelu: C90 = 1 dla modeli 400/480 V , C90 = 2 dla modeli 230/240 V Po zrestartowaniu (C02 = 1), C90 = 0. Potwierdź właściwe ustawienia po następnym uruchomieniu.					

Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
C94	Hasło użytkownika	0	0 zmiana z „0” (brak hasła) wartość zacznie się od 763	999 Jeśli zakodowano wartość inną niż 0 należy wprowadzić hasło w C00 dla dalszego dostępu
C99	Wersja software			Wyświetlacz, format x.yz
c06	Czas utrzymywania automatycznego hamowania prądem stałym (Auto-DCB)	0.0	0.0 {s} 0.0 = nie aktywne 999 = ciągłe hamowanie	999 <ul style="list-style-type: none"> Automatyczne hamowanie silnika poniżej 0.1 Hz za pomocą prądu DC silnika przez cały czas utrzymywania (potem: U, V, W zablokowane) Sprawdź możliwość hamowania prądem stałym w silniku
c08	Skalowanie wyjścia analogowego	100	0.0	999 Jeżeli na zacisku 62 jest 10VDC odpowiada to ustawionej wartości (patrz c11)
c11	Parametryzowana nie wyjścia analogowego (62)	0	0 brak 1 częstot. wyjściowa 0-10 VDC 2 częstot. wyjściowa 2-10 VDC 3 obciążenie 0-10 VDC 4 obciążenie 2-10 VDC	Użyj c08 do skalowania sygnału Przykład: c11 = 1 i c08 = 100: Przy 50 Hz, zacisk 62 = 5 VDC Przy 100 Hz, zacisk 62 = 10 VDC
			5 CANopen Control	
c20	wyłączanie I ² t (kontrola termiczna silnika)	100	30 {%} 100% = wyjściowy prąd znamionowy smd	100 <ul style="list-style-type: none"> Wyzwolenie błędu OC6, gdy prąd silnika przekroczy c20 zbyt długo Właściwe ustawienie = prąd znamionowy z tabliczki/prąd wyjściowy smd x 100% Przykład: silnik = 6.4 [A], smd = 7.0 [A]; właściwa nastawa = 91% (6.4 / 7.0 = 0.91 x 100% = 91%)
			Uwaga!	Maksymalna nastawa to prąd znamionowy silnika (patrz na tabliczkę znamionową) Brak całkowitego zabezpieczenia silnika!
c40	wartość zadana częstotliwości za pomocą przycisków: ▲▼ lub CAN	0.0	0.0 {Hz}	240 Możliwe tylko, jeśli C01 jest ustawione właściwie C01 = 1
c42	warunek startu (przy załączeniu zasilania)	1	0 Start po zamianie poziomu LOW-HIGH na zacisku 28 1 Automatyczny start, jeśli zacisk 28 = HIGH	Patrz także c70
			Uwaga!	Automatyczne startowanie/restartowanie może spowodować uszkodzenie urządzenia i/lub obrażenia personelu. Automatyczne startowanie/restartowanie powinno być wykorzystywane tylko tam, gdzie personel nie ma dostępu.
c60	Wybór trybu dla c61	0	0 tylko monitoring 1 monitoring i edycja	c60=1 można za pomocą ▲▼ dostosować wartość zadaną c40 podczas monitorowania w c61
c61	Aktualny status/błąd		komunikat statusu/błądu	<ul style="list-style-type: none"> Wyświetlacz Odnieść się do listy błędów na stronie 22 dla wyjaśnienia statusu błędu i komunikatu błędu
c62	Ostatni błąd		komunikat błędu	
c63	Przedostatni błąd			
c70	konfiguracja TRIP-Reset (kasowanie błędu)	0	0 TRIP-Reset po zmianie LOW-HIGH na zacisku 28 lub załączenia zasilania lub po zmianie LOW-HIGH na wejściu cyfrowym „TRIP-Reset” 1 Auto-TRIP-Reset	<ul style="list-style-type: none"> Po upływie czasu w c71 automatycznie kasuje wszystkie błędy Więcej niż 8 błędów w ciągu 10 minut wyzwoli błąd rSt
c71	zwłoka Auto-TRIP-Reset	0.0	0.0 {s}	60.0 Patrz c70
c78	licznik czasu pracy		wyświetlacz czas całkowity w stanie „Start”	0 ... 999 godzin: format xxx
c79	licznik czasu załączenia zasilania		Wyświetlacz Całkowity czas na załączonym zasilaniu.	1000 ... 9999 godzin.: format x.xx (x 1000) 10000 ... 99999 godzin: format xx.x (x 1000)

CAN szybkie uruchomienie

1. Podłącz zasilanie i ustaw **h50** (adres CAN) i **h51** (prędkość przesyłu CAN) na odpowiednią wartość.
2. Wyłącz przemiennik i podłącz kabel komunikacyjny. Dla poprawnej komunikacji zacisk CAN_GND powinien być połączony do uziemienia w sieci CAN. Jeśli tylko dwa przewody są używane (CAN_L i CAN_H) w sieci to CAN_GND powinien zostać połączony z obudową/uziemieniem.
3. Podłącz przemiennik
4. Użyj oprogramowania Global Drive Control by skonfigurować właściwą operację przemiennika.

Przykład: Przemiennek nr 2 ma nadążać za operacjami przemiennika nr 1 (start/stop, prędkość itp.). Przemiennek nr 1 może być regulowany poprzez CAN open lub wejścia cyfrowe/analogowe.

Przemiennek nr 1 (konfiguracja)			Przemiennek nr 2 (konfiguracja)		
Kod	Nazwa	Ustawianie	Kod	Nazwa	Ustawianie
h50	Adres CAN (ID)	1	C01	Źródło danych	3 kontrola CAN open
h51	Prędkość magistrali CAN	5 500 kbps	h50	Adres CAN (ID)	2
h52	Uczestnik system bus	1 Slave z możliwością autostartu	h51	Prędkość magistrali CAN	5 500 kbps
h53	Kanał parametryzacji 2 (SDO#2)	0 możliwe z domyślnym COB ID	h52	Uczestnik system bus	1 Slave z możliwością autostartu
h84	TPDO#1 licznik wydarzenia	10 ms	h53	Kanał parametryzacji 2 (SDO#2)	1 możliwe z prog. COB ID
h86	TPDO#1 mapping	3 Status przemiennika w C0135 + wartość bezwzględna częstotliwości zadanej	h60	RPDO#1 COB ID	385 (h80 z przemiennika nr 1)
			h64	RPDO#1 licznik wydarzenia – monitoring	50 ms
			h65	RPDO#1 reakcja na czas przerwy	1 zablokowane
			h66	RPDO#1 mapping	1 C0135 słowo + wartość bezwzględna częstotliwości zadanej

5. Po parametryzacji, zresetuj węzeł używając parametru h58 lub odłączając zasilanie.
6. Przemienneki zostały skonfigurowane jak powyżej:
Przemiennek nr 2 podąża za operacjami przemiennika nr1 włączając: stan blokowania, Quick Stop, hamulec DC, wybór prędkości JOG, kierunek i prędkość pracy. Dla poprawy bezpieczeństwa przemiennik nr 2 przejdzie w stan blokowania jeśli nie otrzyma w ciągu 50 ms ważnego PDO z przemiennika nr 1.

Rozpoznawanie i usuwanie usterek dla wszystkich typów smd

status		przyczyna	sposób usunięcia
np. 50 0	aktualna częstotliwość wyjściowa	napęd pracuje bez zakłóceń	
OFF	Stop (wyjścia U, V, W zablokowane)	sygnał LOW na zacisku 28	Ustawić zacisk 28 na HIGH
Inh	Blokada (wyjścia U,V,W zablokowane)	kontroler jest ustawiony dla zdalnej klawiatury lub łącza szeregowego (zobacz C01)	Uruchom przemiennik przez CAN open (dla wersji z CAN) Uruchom przemiennik przez zdalną klawiaturę lub łącze szeregowe
StP	Częstotliwość wyjściowa = 0 Hz (wyjścia U, V, W zablokowane)	wartość zadana = 0 Hz (C31=0)	Wprowadzić wartość zadaną
		Quickstop uaktywniony za pomocą wejścia cyfrowego lub łącza szeregowego	Wyłączyć Quickstop
br	Aktywne hamowanie prądem stałym	hamowanie prądem stałym uruchomione: <ul style="list-style-type: none"> • za pomocą wejścia cyfrowego • automatycznie 	Wyłączyć hamowanie prądem stałym <ul style="list-style-type: none"> • wejście cyfrowe = LOW • automatycznie, jeśli minął czas utrzymania c06
CL	Osiągnięto limit prądowy	przeciążenie, które można wyregulować	Automatycznie (patrz C22)
LU	Za niskie napięcie na szynie DC	za niskie napięcie zasilania	Sprawdzić napięcie zasilania
dEC	za wysokie napięcie na szynie DC podczas zwalniania (ostrzeżenie)	za krótki czas zwalniania (C13, c03)	Automatycznie, jeśli za wysokie napięcie < 1 s, OU - jeśli za wysokie napięcie > 1 s
nEd	brak dostępu do kodu	zmiana możliwa tylko przy zablokowanym przemienniku w OFF lub Inh	Ustaw zacisk 28 na LOW lub zablokuj przez łącze szeregowe
rC	Zdalna klawiatura aktywna	Usiłowanie użycia przycisków na froncie przemiennika częstotliwości	Przyciski na froncie przemiennika są niedostępne, gdy zdalna klawiatura jest aktywna

Rozpoznawanie i usuwanie usterek dla wszystkich typów smd

usterka	przyczyna	sposób usunięcia ¹⁾	
cF	Niepoprawione dane na EPM	<ul style="list-style-type: none"> • użyć EPM z ważnymi danymi • wprowadzić ustawienia Lenze, zobacz (C02) 	
CF	błąd w danych		
GF	dane OEM niepoprawne		
FI	usterka w EPM	brak lub usterka EPM	Odłączyć przemiennik od zasilania i wymienić EPM
CFG	wejścia cyfrowe nie jednoznacznie przyporządkowane	E1 ... E3 mają przyporządkowane takie same sygnały cyfrowe używać tylko „UP” lub „DOWN”	Każdy sygnał cyfrowy należy użyć tylko jeden raz Do drugiego zacisku należy przyporządkować brakujący sygnał cyfrowy
dF	błąd hamowania dynamicznego	rezystory hamujące są przegrzane	Wydłużyć czas hamowania
EER	zewnętrzna usterka	wejście cyfrowe „TRIP-Set” jest uaktywnione	Usunąć zewnętrzną usterkę
F2..F0	wewnętrzny błąd		Konieczna konsultacja z Lenze
FC3	Błąd komunikacji RS lub CAN	przekroczenie czasu transmisji	Sprawdź połączenia łąca szeregowego lub CAN, dla CAN sprawdź h48 i wydłuż czas nawiązania łączności
FC5	Błąd komunikacji RS lub CAN	brak połączenia z łącem szeregowym lub CAN	Wykonaj restart Can (h58), zresetuj przemiennik, skontaktuj się z Lenze.
JF	Błąd zdalnej klawiatury	odłączona zdalna klawiatura	Sprawdź połączenia zdalnej klawiatury
LC	Zablokowany automatyczny start	c42 = 0	Zmiana poziomu sygnału LOW-HIGH na zacisku 28
0C1	Zwarcie lub przeciążenie	zwarcie	Należy znaleźć przyczynę zwarcia; skontrolować przewód silnikowy
		pojemnościowy prąd ładowania przewodu silnikowego za wysoki	Zastosować krótszy lub o mniejszej pojemności kabel silnikowy
		ustawiono za krótki czas przyspieszania (C12, c01)	<ul style="list-style-type: none"> • wydłużyć czas przyspieszania • sprawdzić prawidłowość doboru napędu
		uszkodzony przewód silnikowy	Skontrolować okablowanie
		zwarcie międzywojowe w silniku	Skontrolować silnik
0C2	doziemienie	faza silnika ma doziemienie	Skontrolować silnik/przewód silnikowy
0C6	przeciążenie silnika (przeciążenie $I^2 \times t$)	silnik przeciążony termicznie na skutek np.: <ul style="list-style-type: none"> • niedopuszczalnego prądu ciągłego • częste lub zbyt długie przyspieszanie 	<ul style="list-style-type: none"> • sprawdzić prawidłowość doboru napędu • skontrolować ustawienie c20
0H	przekroczenie temperatury w regulatorze napędu	za ciepło wewnątrz przemiennika częstotliwości	<ul style="list-style-type: none"> • zmniejszyć obciążenie przemiennika • polepszyć chłodzenie
0U	za wysokie napięcie na szynie DC	za wysokie napięcie zasilania	Skontrolować napięcie zasilania
		za krótki czas zwalniania lub silnik w trybie generatorowym	Wydłużyć czas zwalniania lub użyć opcji dynamicznego hamowania
		prąd upływu po stronie silnika	Skontrolować silnik/przewód silnikowy (odłączyć silnik od regulatora napędu)
rSt	Błąd przy (Auto-TRIP-Reset)	ponad 8 komunikatów błędów w ciągu 10 minut – w trybie automatycznego kasowania błędów	W zależności od komunikatu błędów
SdS	Utrata sygnału zadawania 4-20mA	sygnał 4-20 mA jest poniżej 2 mA (C34 = 4)	Sprawdź sygnał/połączenie przewodów
SF	brak jednej fazy	faza odłączona	Sprawdź zasilanie

1) Napęd można ponownie uruchomić po skasowaniu komunikatu błędów: patrz c70!

Kontakt

Lenze Polska Sp. z o.o.

ul. Roździeńskiego 188b
40-203 Katowice
tel. +48 (0) 32 203 97 73
fax. +48 (0) 32 781 01 80
e-mail: lenze@lenze.pl

**Serwis 24 h:
00 8000 24 hours (008000 24 46877)**

www.lenze.pl