



MOVITRAC[®] B Panel sterowania

Wydanie 03/2007 11586354 / PL

nstrukcja obsługi





Spis tresci



| 1 | Ważr | ie wskazówki | 4 |
|---|------|---|------|
| | 1.1 | Struktura wskazówek bezpieczeństwa | 4 |
| | 1.2 | Roszczenia dot. odpowiedzialności za wady | 4 |
| | 1.3 | Wykluczenie odpowiedzialności | 4 |
| 2 | Wska | azówki bezpieczeństwa | 5 |
| | 2.1 | Informacje ogólne | 5 |
| | 2.2 | Grupa docelowa | 5 |
| | 2.3 | Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem | 5 |
| | 2.4 | Transport, magazynowanie | 6 |
| | 2.5 | Instalacja | 6 |
| | 2.6 | Podłączenie elektryczne | 7 |
| | 2.7 | Bezpieczne odłączenie | 7 |
| | 2.8 | Eksploatacja | 7 |
| 3 | Uruc | homienie | 8 |
| | 3.1 | Prace przygotowawcze i środki pomocnicze przy MOVITRAC [®] B | |
| | | z panelem sterowania | 8 |
| | 3.2 | Opcjonalny panel sterowania FBG11B | 9 |
| | 3.3 | Podstawowa obsługa panelu sterowania FBG11B | . 10 |
| | 3.4 | Sterowanie zewnętrzne lub poprzez panel FBG11B | . 12 |
| | 3.5 | Proces uruchomienia za pomocą panelu sterowania FBG11B | . 14 |
| | 3.6 | Spis parametrów | . 17 |
| 4 | Eksp | loatacja | . 26 |
| | 4.1 | Kopiowanie danych | . 26 |
| | 4.2 | Kody zwrotne (r-19 r-38) | . 27 |
| | 4.3 | Panel sterowania FBG | . 28 |
| 5 | Serw | is | . 29 |
| | 5.1 | Pamięć błędów | . 29 |
| | 5.2 | Reset panelu sterowania | . 29 |
| 6 | Dane | techniczne | . 30 |
| | 6.1 | Opcyjny panel sterowania FBG11B | . 30 |
| 7 | Skor | owidz | . 31 |





1 Ważne wskazówki

1.1 Struktura wskazówek bezpieczeństwa

Wskazówki bezpieczeństwa niniejszej instrukcji obsługi wyglądają w następujący sposób:

| Piktogram | SŁOWO SYGNALIZACYJNE! |
|-----------|--|
| Â | Rodzaj zagrożenia i jego źródło. Możliwe skutki zlekceważenia. • Czynności zapobiegające zagrożeniu. |

| Piktogram | Słowo sygnalizacyjne | Znaczenie | Skutki nieprzestrzegania: |
|-------------------|----------------------|--|--|
| Przykład: | NIEBEZPIECZEŃSTWO! | Bezpośrednie zagrożenie | Śmierć lub ciężkie uszkodzenia ciała |
| Ogólne zagrożenie | OSTRZEŻENIE! | Możliwa, niebezpieczna sytuacja | Śmierć lub ciężkie uszkodzenia ciała |
| Porażenie prądem | UWAGA! | Możliwa, niebezpieczna sytuacja | Lekkie obrażenia |
| STOP | STOP! | Możliwe straty rzeczowe | Uszkodzenie systemu napędowego lub jego otoczenia. |
| i | WSKAZÓWKA | Przydatna wskazówka lub rada. Ułatwia obsługę systemu napędowego. | |

1.2 Roszczenia dot. odpowiedzialności za wady

Przestrzeganie tej instrukcji obsługi jest warunkiem bezawaryjnej pracy urządzenia i uznania ewentualnych roszczeń z tytułu gwarancji. Przeczytaj więc najpierw instrukcję, zanim rozpoczniesz użytkować urządzenie!

Należy zapewnić dostępność instrukcji obsługi dla osób odpowiedzialnych za instalację i pracę oraz osób, które na własną odpowiedzialność pracują przy urządzeniu.

1.3 Wykluczenie odpowiedzialności

Przestrzeganie instrukcji obsługi jest podstawowym warunkiem bezpieczniej pracy przetwornic częstotliwości i uzyskania podanych właściwości produktu oraz cech wydajności. Za osoby, straty rzeczowe lub majątkowe, powstałe z powodu nieprzestrzegania instrukcji obsługi firma SEW-EURODRIVE nie ponosi żadnej odpowiedzialności. W takich przypadkach wykluczona jest odpowiedzialność za defekty ujawnione.





2 Wskazówki bezpieczeństwa

Opisane poniżej zasadnicze wskazówki bezpieczeństwa służą zapobieganiu uszkodzeniom ciała i szkodom materialnym. Użytkownik powinien zapewnić, aby zasadnicze wskazówki bezpieczeństwa były przestrzegane. Należy zapewnić, aby osoby odpowiedzialne za instalację i eksploatację, jak również personel pracujący przy urządzeniu na własną odpowiedzialność zapoznały się z całą instrukcją obsługi. W razie niejasności lub w celu uzyskania dalszych informacji należy skonsultować się z SEW-EURODRIVE.

2.1 Informacje ogólne

Nigdy nie wolno instalować ani uruchamiać produktów uszkodzonych. Uszkodzenia powinny być bezzwłocznie zgłoszone firmie spedycyjnej.

Podczas pracy falowniki mogą posiadać stosowne do ich stopnia ochrony osłonięte elementy, na których może występować napięcie. Urządzenia te mogą również posiadać ruchome lub obracające się części jak i gorące powierzchnie.

W przypadku niedopuszczonego usunięcia wymaganej osłony, zastosowania niezgodnego z instrukcją, błędnej instalacji lub obsługi, istnieje zagrożenie powstania ciężkich obrażeń oraz szkód materialnych.

Szczegółowe informacje przedstawione zostały w dokumentacji.

2.2 Grupa docelowa

Wszystkie czynności związane z transportem, instalacją, uruchomieniem oraz z utrzymywaniem urządzeń w sprawności technicznej powinny być przeprowadzane przez **wykwalifikowanych elektryków** (przestrzegać IEC 60364 lub CENELEC HD 384 lub DIN VDE 0100 i IEC 60664 lub DIN VDE 0110 oraz krajowych przepisów dotyczących zapobiegania wypadkom).

Wykwalifikowani elektrycy, w odniesieniu do zasadniczych wskazówek bezpieczeństwa, to osoby, które poznały techniki instalacji, montażu, uruchomienia i eksploatacji danego urządzenia i posiadają odpowiednie kwalifikacje pozwalające na wykonywanie tych czynności.

Wszelkie pozostałe prace z zakresu transportu, magazynowania, eksploatacji i złomowania muszą być przeprowadzane przez odpowiednio przeszkolone osoby.

2.3 Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem

Przetwornice częstotliwości są komponentami przeznaczonymi do montażu w maszynach i instalacjach.

W przypadku montażu w maszynach nie dopuszcza się uruchomienia przetwornic częstotliwości (tzn. podjęcia eksploatacji zgodnej z przeznaczeniem) do momentu, gdy nie stwierdzona zostanie zgodność maszyny z przepisami dyrektywy UE 98/37/EG (Dyrektywa maszynowa); przestrzegać EN 60204.

Uruchomienie (tzn. eksploatacja zgodna z przeznaczeniem) dopuszczalne jest wyłącznie przy zachowaniu dyrektywy EMV (89/336/EWG).





Przetwornice częstotliwości spełniają wymagania dyrektywy niskonapięciowej 2006/95/EG. Zharmonizowane normy serii EN 61800-5-1/DIN VDE T105 w połączeniu z EN 60439-1/VDE 0660 część 500 i EN 60146/VDE 0558 są stosowane dla przetwornic częstotliwości.

Koniecznie przestrzegaj danych technicznych oraz danych odnoszących się do warunków zastosowania umieszczonych na tabliczce znamionowej oraz w dokumentacji.

2.3.1 Funkcje bezpieczeństwa

Falowniki SEW-EURODRIVE nie realizują żadnych funkcji bezpieczeństwa bez stosowania nadrzędnych systemów zabezpieczających. Aby zagwarantować ochronę osób i maszyn, stosuj nadrzędne systemy zabezpieczające.

Przy korzystaniu z funkcji "Bezpieczne zatrzymanie" należy stosować się do informacji zawartych w wymienionych poniżej dokumentacjach:

- MOVITRAC[®] B / Bezpieczne odłączanie Warunki
- MOVITRAC[®] B / Bezpieczne odłączanie Aplikacje

2.4 Transport, magazynowanie

Należy przestrzegać wskazówki dotyczące transportu, magazynowania i prawidłowego użytkowania, a także przestrzegać normy dla warunków klimatycznych zgodnie z rozdziałem "Ogólne dane techniczne".

2.5 Instalacja

Instalacja i chłodzenie urządzenia powinno odbywać się zgodnie z przepisami zawartymi w odpowiedniej dokumentacji.

Przetwornice częstotliwości należy chronić przed nadmiernym odkształceniem. W szczególności podczas transportu i użytkowania nie wolno dopuścić do wygięcia elementów konstrukcyjnych i/lub zmian w izolacji. Należy unikać dotykania elektronicznych elementów konstrukcyjnych oraz styków.

Przetwornice częstotliwości zawierają elementy konstrukcyjne narażone na działanie czynników elektrostatycznych, które mogą zostać łatwo zniszczone wskutek nieprawidłowego użytkowania. Elektryczne komponenty mogą być uszkodzone lub zniszczone wskutek działania czynników mechanicznych (istnieje zagrożenie utraty zdrowia!).

Jeśli urządzenie nie zostało wyraźnie przewidziane do tego celu, zabronione są następujące zastosowania:

- zastosowanie w obszarach zagrożonych wybuchem
- zastosowanie w otoczeniu ze szkodliwymi olejami, kwasami, gazami, oparami, pyłami, promieniowaniem, itd.
- stosowanie w obiektach niestacjonarnych, w których występują drgania i udary wykraczające poza wymagania EN 61800-5-1.



2.6 Podłączenie elektryczne

Podczas wykonywania prac przy przetwornicach częstotliwości pod napięciem należy przestrzegać obowiązujących krajowych przepisów dotyczących zapobiegania wypadkom (n p. BGV A3).

Instalacja elektryczna musi zostać przeprowadzona zgodnie z obowiązującymi przepisami (np. w odniesieniu do przekroju przewodów, zabezpieczeń, połączeń przewodów ochronnych). Pozostałe wskazówki zawarte są w odpowiednich dokumentacjach.

Wskazówki dotyczące instalacji zgodnej z wytycznymi EMV dla ekranowania, uziemienia, przyporządkowania filtrów i układania przewodów umieszczone zostały w dokumentacji przetwornicy częstotliwości. Wskazówki te powinny być zawsze przestrzegane również przy przetwornicach częstotliwości oznaczonych symbolem CE. Odpowiedzialność za przestrzeganie wartości granicznych ustanowionych przez przepisy EMV spoczywa na producencie instalacji lub maszyny.

Środki i urządzenia ochronne muszą odpowiadać obowiązującym przepisom (np. EN 60204 lub EN 61800-5-1).

Konieczne środki ochronne: uziemienie urządzenia.

2.7 Bezpieczne odłączenie

Urządzenie spełnia wymogi bezpiecznego rozdzielenia przyłączy mocy i elektroniki zgodnie z normą EN 61800-5-1. Aby zagwarantować bezpieczne rozdzielenie, wszystkie podłączone obwody prądowe powinny również spełniać wymogi bezpiecznego rozdzielenia.

2.8 Eksploatacja

Instalacje, w których zamontowane zostały przetwornice częstotliwości, powinny być, w razie konieczności, wyposażone w dodatkowe urządzenia nadzorujące i zabezpieczające zgodnie z obowiązującymi przepisami bezpieczeństwa, np. ustawą o technicznych środkach roboczych, przepisami dot. zapobiegania wypadkom, itp. Dozwolone są zmiany w przetwornicach częstotliwości dokonane przy użyciu odpowiedniego oprogramowania.

Bezpośrednio po odłączeniu przetwornic częstotliwości od napięcia zasilającego należy, ze względu na ewentualnie naładowane kondensatory, unikać kontaktu z elementami urządzenia przewodzącymi napięcie oraz przyłączami przewodów. Jednocześnie należy przestrzegać informacji umieszczonych na tabliczkach znajdujących się na przetwornicy częstotliwości.

W trakcie eksploatacji należy zapewnić, aby wszystkie osłony i drzwi pozostały zamknięte.

Zgaśnięcie diody LED i innych elementów sygnalizujących nie jest żadnym potwierdzeniem tego, że urządzenie jest odłączone od sieci i nie znajduje się pod napięciem.

Funkcje bezpieczeństwa właściwe dla urządzenia lub blokada mechaniczna mogą spowodować unieruchomienie silnika. Usunięcie przyczyny zakłócenia lub reset mogą prowadzić do samoczynnego uruchomienia się napędu. Jeśli w przypadku podłączonej do napędu maszyny, jest to niedopuszczalne z przyczyn bezpieczeństwa, to przed usunięciem zakłócenia należy najpierw odłączyć urządzenie od sieci.





3 Uruchomienie

3.1 Prace przygotowawcze i środki pomocnicze przy MOVITRAC[®] B z panelem sterowania

• Sprawdź instalację (rozdział Instalacja).



- Zaprogramuj zaciski sterujące.
- Ustaw właściwie parametry (np. rampy).
- Sprawdź ustawienie zacisków (P601 ... P622).
- Odłącz sieć.
- Podłącz zaciski sygnałowe.
- Załącz sieć.



WSKAZÓWKA

Po przeprowadzeniu procesu uruchomienia przetwornica automatycznie zmieni wartości parametrów.





3.2 Opcjonalny panel sterowania FBG11B

Rozmieszczenie klawiszy i piktogramów na panelu sterowania:



3.2.1 Funkcje panelu sterowania

Klawisze UP / DOWN / ENTER / OUT służą do poruszania się w menu. Klawisze RUN i STOP/RESET służą do sterowania napędem. Potencjometr może służyć do nastawienia odpowiedniej wartości zadanej.

| | UP / DOWN do wybierania symboli oraz zmian wartości. |
|---------------|--|
| | ENTER / OUT do aktywacji i dezaktywacji symboli lub menu parametrów. |
| RUN | Za pomocą "RUN" uruchamia się napęd. |
| STOP RESET | "STOP/RESET" służy do kasowania błędów oraz zatrzymywania napędu. |



Klawisz STOP/RESET ma pierwszeństwo przed zezwoleniem z zacisków lub zezwoleniem poprzez interfejs. Jeśli zatrzyma się napęd za pomocą klawisza STOP/RESET, wówczas trzebaodblokować go za pomocą klawisza RUN.

| | WSKAZÓWKA |
|---|--|
| ĺ | Po wyłączeniu sieci, blokada znoszona jest po naciśnięciu klawisza STOP! |

Po wystąpieniu błędu z zaprogramowaną reakcją na błąd, można przeprowadzić reset za pomocą klawisza STOP/RESET. Napęd będzie wówczas zablokowany i trzeba odblokować go za pomocą klawisza RUN. Za pośrednictwem parametru 760 można przy pomocy FBG11B dezaktywować funkcję STOP.



Jeśli zatrzymasz napęd za pomocą klawisza STOP/RESET, wówczas miga wskazanie Stop. Sygnalizuje ono, iż musisz odblokować napęd za pomocą klawisza "RUN".

Zatrzymanie urządzenia następuje również po skopiowaniu zestawu parametrów do MOVITRAC[®] B. Patrz też, Kopiowanie danych za pomocą FBG11B (str. 26).





3.3 Podstawowa obsługa panelu sterowania FBG11B





3.3.1 Poruszanie się w menu

Po wyborze symbolu, zaświeci się dioda LED wbudowana w wyświetlacz. W przypadku symboli, które przedstawiają tylko wskazania wartości, pojawia się natychmiast aktualne wskazanie wartości na wyświetlaczu.

Zmiana Po wybraniu symbolu i naciśnięciu klawisza ENTER można wybrać żądany parametr.

parametrów Aby zmienić wartość parametru, należy nacisnąć ponownie klawisz ENTER. Pulsowanie wartości oraz diody LED w danym symbolu oznacza, że można teraz zmienić wartość. Po ponownym naciśnięciu klawisza ENTER wartość zostanie zaakceptowana i przestanie pulsować jej wskazanie.

3.3.2 Wskazania stanu

Dla statusu "Zezwolenie dla napędu", wyświetlana będzie obliczona rzeczywista prędkość obrotowa. Patrz również "Wskazania stanu" (str. 28).

3.3.3 Wskazanie błędu

Jeśli wystąpi błąd, wówczas wskazanie zmieni się i pojawi się pulsujący kod błędu, np. F-11 (lista błędów w rozdziale Eksploatacja i obsługa). Takie działanie nie wystąpi, jeśli aktywny jest tryb uruchomienia.

3.3.4 Ostrzeżenia

Niektóre parametry nie mogą być zmieniane w pewnych stanach roboczych. Jeśli mimo to próbuje się dokonać zmiany, wówczas pojawi się komunikat r-19 ... r-32. Wskazanie przedstawia kod odpowiedni do danego działania, np. r-28 (konieczna blokada stopnia mocy). Listę ostrzeżeń znajduje się w rozdziale Eksploatacja i obsługa.

3.3.5 Zmiana menu parametrów Skrócone ↔ Rozwinięte

Za pomocą parametru P800 możliwe jest przełączenie pomiędzy menu skróconym a menu rozwiniętym. W opisie parametrów oraz na liście parametrów znaczono, które parametry dostępne są za pośrednictwem menu skróconego i menu rozwiniętego.





3.4 Sterowanie zewnętrzne lub poprzez panel FBG11B

FBG11B nastawnik wartości zadanej panelu sterowania (lokalny tryb ręczny): Miga dioda LED

Specyfikacja zewnętrznego sterowania

Możliwości zewnętrznego sterowania:

- zaciski
- panel komunikacyjny
- zewnętrzny potencjometr podłączony do Al11/Al12

3.4.1 Sterowanie przez FBG11B

Jedynymi istotnymi wielkościami w trybie pracy ręcznej są:

- Parametr P122 Kierunek obrotów FBG, Praca ręczna
- Klawisz "RUN" i "STOP/RESET"
- Lokalny potencjometr wartości zadanej

Jeśli aktywowany jest tryb ręczny, wówczas pulsuje odpowiedni symbol.

Najniższą prędkość obrotową można ustawić za pomocą *P301 Minimalna prędkość* obrotowa a najwyższą prędkość obrotową za pomocą symbolu n_{max}.

Po wystąpieniu błędu można przeprowadzić reset za pomocą klawisza "STOP/RESET" przez wejście binarne albo poprzez komputer połączony z przetwornicą. Po przeprowadzeniu resetu, tryb ręczny zostanie ponownie uaktywniony. Napęd pozostanie wyłączony.

Wskazanie Stop pulsuje sygnalizując, iż napęd musi zostać z powrotem odblokowany za pomocą klawisza "RUN".

Parametr P760 blokada klawiszy RUN/STOP nie działa w ręcznym trybie pracy.

Wyciągnięcie panelu sterowania FBG11B wyzwala reakcje zatrzymania.



3.4.2 Wprowadzanie wartości zadanych z zewnątrz

| Zadany kierunek | Można wybrać zadany kierunek obrotów: |
|--------------------------------------|--|
| obrotów | "Prawo/stop" i "lewo/stop" dla ustawień P101 źródło sterowania = zaciski lub P101 źródło sterowania = 3 WIRE-CONTROL |
| | Polaryzacja wartości zadanej w słowie danych procesowych dla ustawień P101 źródło sterowania = RS-485 lub SBUS i P100 źródło wartości zadanych = RS-485 lub SBUS |
| Zadana prędkość | Można wybrać zadaną prędkość obrotową przez: |
| obrotowa | • Lokalny potencjometr wartości zadanej (jeśli aktywowany jest parametr P121.) |
| | P100 źródło wartości zadanych |
| | Stałe wewnętrzne wartości zadane |
| | Stałe wewnętrzne wartości zadane z wejściem analogowym |
| | Słowo danych procesowych z SBus lub RS-485 |
| | Moto potencjometr |
| Zezwolenie dla | Unipolarne źródła wartości zadanych: |
| kierunku obrotow za pomoca RS-485 | Unipolarne / stała wartość zadana |
| lub SBus | Moto potencjometr silnika / stała wartość zadana Stała wartość zadana + Al1 |
| | Stała wartość zadana * Al1 |
| | wejscie częstoti wościowe / stała wartość zadana |
| | Kierunek obrotów ustalany jest poprzez zaciski PRAWO lub LEWO. |
| | Bipolarne źródła wartości zadanych: |
| | Bipolarne / stała wartość zadana RS-485 / stała wartość zadana SBus 1 / stała wartość zadana |
| | Kierunek obrotów ustalany jest przez wartość zadaną. Zacisk PRAWO lub LEWO konieczny jest dla zezwolenia. |





3.5 Proces uruchomienia za pomocą panelu sterowania FBG11B





3.5.1 Potrzebne dane

Aby przeprowadzić prawidłowe uruchomienie konieczne są następujące dane:

- Typ silnika (silnik SEW czy też silnik innej firmy)
- Dane silnika
 - Napięcie znamionowe i częstotliwość znamionowa.
 - Dodatkowo w przypadku silników innych firm: prąd znamionowy, moc znamionowa, współczynnik mocy cosφ i znamionowa prędkość obrotowa.
- Napięcie znamionowe sieci

3.5.2 Rozpoczęcie uruchomienia

Warunki:

• Napęd "brak zezwolenia": Stop

Jeśli podłączony zostanie mniejszy lub większy silnik (maksymalnie różnica jednego typoszeregu), wówczas należy wybrać wartość, która jest najbliższa mocy znamionowej silnika.

Kompletne uruchomienie zakończone jest dopiero wówczas, gdy za pomocą klawisza OUT nastąpi powrót do menu głównego.

Uruchomienie można przeprowadzić tylko dla pierwszego zestawu parametrów silnika.

| | WSKAZÓWKA! |
|---|---|
| ĺ | Uruchamianie silników SEW przystosowane zostało dla silników 4-biegunowych. Może zaistnieć konieczność uruchomienia 2- lub 6-biegunowych silników SEW jako silników zewnetrznych. |

3.5.3 U/f

Standardowym ustawieniem trybu pracy jest U/f. Należy stosować ten tryb pracy, jeśli nie ma żadnych specjalnych wymagań co do jakości regulacji oraz do zastosowań, przy których wymagana jest wysoka maksymalna prędkość obrotowa.

3.5.4 VFC

Przetwornicę należy uruchamiać w trybie roboczym VFC:

- wysokiego momentu obrotowego
- ciągłej pracy na małych częstotliwościach
- dokładnej kompensacji poślizgów
- dynamicznego zachowania

W tym celu przy uruchamianiu należy wybrać w punkcie P-01 tryb pracy VFC.





3.5.5 Uruchomienie napędu wielosilnikowego

Grupa napędów jest ze sobą sprzęgnięta w sposób mechaniczny (np. napęd łańcuchowy z wieloma silnikami). Należy przestrzegać wskazówek zawartych w Dokumentacji.

Warunkiem dla stosowania napędów wielosilnikowych jest zainstalowanie tylko identycznych silników SEW.

• W parametrze Multi należy ustawić ilość podłączonych silników.

3.5.6 Uruchomienie grupy napędów

Grupa napędów nie jest sprzęgnięta mechanicznie (np. różne przenośniki taśmowe). Przetwornica pracuje w tym trybie bez kompensacji poślizgu ze stałym stosunkiem U/f.

Za pomocą trybu pracy U/f-Charakterystyka można zasilać grupę silników asynchronicznych z jednej przetwornicy. Uwaga:

- Wybrać tryb pracy U/f
- Ustawić moc największego silnika
- Wyłączyć automatyczny obmiar P320/330
- Wyzerować Boost P321/331
- Wyzerować kompensację IxR P322/332
- Wyzerować kompensację poślizgu P324/334
- Ustawić ograniczenie prądu P303/313 na półtorakrotność sumy prądu silników
- Ustawić I_N-UL-nadzór P345/346 na prąd sumaryczny podłączonych silników. Ochronę poszczególnych silników trzeba zapewnić przez odpowiednie wyłączniki silnikowe.

Przetwornica pracuje w tym trybie bez kompensacji poślizgu ze stałym stosunkiem U/f.



WSKAZÓWKA!

Ustawienia parametrów odnoszą się do wszystkich podłączonych silników.







3.6 Spis parametrów

Wszystkie parametry, które mogą być również wyświetlane i zmieniane za pomocą panelu sterowania, oznaczone są w kolumnie "FBG" (panel sterowania) w następujący sposób:

Wybór w menu rozwiniętym

Wybór w menu skróconym lub w menu rozwiniętym

Short K

Wybieranie za pośrednictwem piktogramu na panelu obsługi

Wybieranie w d

Wybieranie w obrębie procesu uruchomienia silnika FBG

Jeśli istnieje możliwość wyboru, wówczas ustawienie fabryczne oznaczone będzie tłustym drukiem.

| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustawienie fabryczne | | Wartość po | |
|-----|-------|--------|--|-------------------------------|-------------------------------------|--------------|--|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu | |
| 0 | | | Wskazania wartości (tylko do odczytu) | | | | |
| 00_ | | | Wartości procesov | ve | | | |
| 000 | K | 8318 | Prędkość obrotowa (z odpowiednim znakiem) | | [obr/min] | | |
| 002 | K | 8319 | Częstotliwość (z odpowiednim znakiem) | | [Hz] | | |
| 004 | × | 8321 | Prąd wyjściowy (suma) | | [% I _N] | | |
| 005 | | 8322 | Prąd czynny (z odpowiednim znakiem) | | [% I _N] | | |
| 008 | Short | 8325 | Napięcie obwodu pośredniego | | [V] | | |
| 009 | K | 8326 | Prąd wyjściowy | | [A] | | |
| 01_ | | | Wskazania stanu | I | | | |
| 010 | | 8310 | Stan przetwornicy | | [Tekst] | | |
| 011 | | 8310 | Stan roboczy | | [Tekst] | | |
| 012 | | 8310 | Status błędów | | [Tekst] | | |
| 013 | | 8310 | Aktualny zestaw parametrów | | Aktualny zestaw parametrów | | |
| 014 | Lonô | 8327 | Temperatura radiatora | | [°C] | | |
| 02_ | | | Analogowe wartoś | ci zadane | | | |
| 020 | Lonb | 8331 | Wejście analogowe Al1 | | [V] | | |
| 021 | Lonó | 8332 | Wejście analogowe Al2 (opcja) | | [V] | | |
| 03_ | | | Wejścia binarne | | | | |
| 030 | | 8844 | Wejście binarne DI00 | | Reset błędu | | |
| 031 | | 8335 | Wejście binarne DI01 | | Prawo / Stop (stała funkcja) | | |





Uruchomienie Spis parametrów

| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustawienie fabryczne | | Wartość po |
|---------|------|--------------|--|-------------------------------|--|--------------|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu |
| 032 | | 8336 | Wejście binarne DI02 | | Lewo/Stop | |
| 033 | | 8337 | Wejście binarne DI03 | | Zezwolenie/Stop | |
| 034 | | 8338 | Wejście binarne DI04 | | n11/n21 | |
| 035 | | 8339 | Wejście binarne DI05 | | n12/n22 | |
| 039 | Lonb | 8334 | Wejścia binarne DI00 DI05 | | Wskazanie binarne | |
| 05_ | | | Wyjścia binarne | I | | <u> </u> |
| 051 | | 8349 | Wyjście binarne DO01 | | /Zakłócenie | |
| 052 | | 8349 | Wyjście binarne DO02 | | Hamulec odham. | |
| 053 | | 8349 | Wyjście binarne DO03 | | Gotów do pracy | |
| 059 | Lon6 | 8349 | Wyjścia binarne DO01 DO03 | | Wskazanie binarne | |
| 07_ | | | Dane urządzenia | l | | <u>.</u> |
| 070 | | 8301 | Typ urządzenia | | [Tekst] | |
| 071 | | 8361 | Wyjściowy prąd znamionowy | | [A] | |
| 076 | | 8300 | Firmware urządzenia podstawowego | | [Numer katalogowy i wersja] | |
| 077 | | _ | Oprogramowanie DBG | | tylko dla DBG60B | |
| 08_ | | | Pamięć błędów | | | |
| 080 084 | Lon6 | 8366 8370 | Błąd t-0 t-4 | Kod błędu | Informacje w tle dotyczące błędów występujących w przeszłości | |
| 09_ | | | Diagnoza magistra | li Bus | | |
| 094 | Lon6 | 8455 | PO 1 wartość zadana | | [heks] | |
| 095 | Lon6 | 8456 | PO 2 wartość zadana | | [heks] | |
| 096 | Lon6 | 8457 | PO 3 wartość zadana | | [heks] | |
| 097 | | 8458 | PI 1 wartość rzeczywista | | [heks] | |
| 098 | | 8459 | PI 2 wartość rzeczywista | | [heks] | |
| 099 | | 8460 | PI 3 wartość rzeczywista | | [heks] | |

EURODRIVE



| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustav | wienie fabryczne | Wartość po | |
|-----|-------|----------|---|--|---|--------------|--|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu | |
| 1 | | | Wartości zadane / integratory (na FBG tylko w zestawie parametrów 1) | | | | |
| 10_ | | | Wybór wartości za | danej / wejście | częstotliwości | | |
| 100 | Short | 8461 | Źródło wartości zadanych | 0 1 2 4 6 7 10 11 14 | Bipolarne / stała wartość zadana Unipolarne / stała wartość zadana RS-485 / stała wartość zadana Moto potencjometr silnika / stała wartość zadana Stała wartość zadana + Al1 Stała wartość zadana * Al1 SBus 1 / stała wartość zadana Wejście zadanej wartości częstotliwości / stała wartośc zadana Bipolarne Al2 / stała wartość zadana | | |
| 101 | Short | 8462 | Źródło sterowania | 0 1 3 4 | Zaciski RS-485 SBus 1 3 Wire-Control | | |
| 102 | Lon6 | 8840 | Skalowanie częstotliwości | 0,1 10 12 | 0,00 [kHz] | | |
| 103 | Lon6 | 10247.15 | FI1-odniesienie | 0 1 | n _{max} n _{odniesienie} | | |
| 104 | Lonó | 10247.10 | Wartość zadana prędkości obrotowej odniesienia n _{odniesienie} | 0 3000 60 | 000 rpm | | |
| 105 | Lonó | 10416.1 | Rozpoznanie przerwania przewodu | 0 2 4 7 | Brak reakcji Natychmiastowe zatrzymanie / Zakłócenie Szybkie zatrzymanie / Zakłócenie Szybkie zatrzymanie / ostrzeżenie | | |
| 106 | Lon6 | 10247.11 | FI1 Krzywa x1 | 0 100 % | | | |
| 107 | Lonb | 10247.12 | FI1 Krzywa y1 | -100 % 0 | +100 % | | |
| 108 | Lon6 | 10247.13 | FI1 Krzywa x2 | 0 100 % | | | |
| 109 | Lonb | 10247.14 | FI1 Krzywa y1 | -100 % 0 | +100 % | | |
| 11_ | | | Wejście analogowo | e 1 (0 10 V) | | | |
| 110 | Short | 8463 | Al1 skalowanie | 0,1 1 10 | | | |
| 112 | Short | 8465 | AI1 tryb pracy | 1 5 6 7 8 9 | 10 V, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 0 – 20 mA, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 4 – 20 mA, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 0 – 10 V, n-odniesienie 0 – 20 mA, n-odniesienie 4 – 20 mA, n-odniesienie | | |
| 113 | Lon6 | 8466 | AI1 Offset napięcia | –10 V 0 + | 10 V | | |
| 116 | Short | 10247.6 | Al1 Krzywa x1 | 0 100 % | | | |
| 117 | Short | 10247.7 | Al1 Krzywa y1 | -100 % 0 | +100 % | | |
| 118 | Short | 10247.8 | Al1 Krzywa x2 | 0 100 % | | | |





Uruchomienie Spis parametrów

| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustav | wienie fabryczne | Wartość po |
|-----------|-------|----------------|---|------------------------------|---|--------------|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu |
| 119 | Short | 10247.9 | Al1 Krzywa y2 | –100 % 0 | +100 % | |
| 12_ | | | Wejście analogow | e Al2 (opcja) / I | okalny potencjometr | |
| 120 | Lon6 | 8469 | AI2 tryb pracy | 0 1 2 | Brak funkcji 0 ±10 V + wartość zadana 0 10 V ograniczenie prądu | |
| 121 | Short | 8811 | Lokalny potencjometr FBG | 0 1 2 | Wył. Wł. Wł. (bez stałych wartości zadanych) | |
| 122 | Short | 8799 | Kierunek obrotów FBG Praca ręczna | 0 1 2 | Unipolarnie w prawo Unipolarnie w lewo Bipolarnie w prawo i w lewo | |
| 126 | Lonô | 10247.1 | Al2 Krzywa x1 | –100 % 0 | +100 % (–10 V 0 +10 V) | |
| 127 | Lonô | 10247.2 | Al2 Krzywa y1 | -100 % 0 | +100 % (– $n_{max} \dots 0 \dots + n_{max} / 0 \dots I_{max}$) | |
| 128 | Lonó | 10247.3 | Al2 Krzywa x2 | -100 % 0 | +100 % (-10 V 0 +10 V) | |
| 129 | Lonó | 10247.4 | Al2 Krzywa y2 | -100 % 0 | +100 % (–n _{max} 0 +n _{max} / 0 I _{max}) | |
| 13_/14_ | | | Rampy prędkości | obrotowej 1 / 2 | | |
| 130 / 140 | K | 8807 / 9264 | Rampa t11 / t21 rozpędowa | 0,1 2 200 | 0 [s] | |
| 131 / 141 | K | 8808 / 9265 | Rampa hamująca t11 / t21 | 0,1 2 200 | 0 [s] | |
| 136 / 146 | Lonó | 8476 / 8484 | Rampa zatrzy- mania t13 / t23 | 0,1 2 20 [| s] | |
| 15_ | | | Funkcja moto pote | encjometru | | |
| 150 | Lonb | 8809 | Rampa t3 rozpędowa = hamująca | 0,2 20 50 | [s] | |
| 152 | Lonô | 8488 | Zapis ostatniej wartości zadanej | off on | Wył. ₩ł. | |
| 16_ / 17_ | | | Stałe wartości zad | ane | | |
| 160 / 170 | X | 8489 / 8492 | Wewnętrzna wartość zadana n11 / n21 | 0 150 500 | 00 [obr/min] | |
| 161 / 171 | K | 8490 / 8493 | Wewnętrzna wartość zadana n12 / n22 | 0 750 5000 [obr/min] | | |
| 162 / 172 | K | 8491 / 8494 | Wewnętrzna wartość zadana n13 / n23 | 0 1500 5000 [obr/min] | | |
| 163 / 173 | K | 8814 / 8817 | n11/n21 regulator PI | 0 3 100 [%] | | |
| 164 / 174 | K | 8815 / 8818 | n12/n22 regulator PI | 0 15 100 [%] | | |
| 165 / 175 | K | 8816 / 8819 | n13/n23 regulator PI | 0 30 100 | [%] | |

EURODRIVE



| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustawienie fabryczne | | Wartość po | | |
|-----------|------|----------------|--|---|---|--------------|--|--|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu | | |
| 2 | | | Parametry regulatora | | | | | |
| 25_ | | | Regulator PI | | | | | |
| 250 | Lonó | 8800 | Regulator PI | 0 1 2 | Wył. normalny odwrotny | | | |
| 251 | Lonb | 8801 | Wzmocnienie P | 0 1 64 | | | | |
| 252 | Lon6 | 8802 | Część I | 0 1 2000 | [s] | | | |
| 253 | Lonb | 8465 | Tryb wartości rzeczywistych PI | 1 5 6 7 8 9 | 10 V, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 0 – 20 mA, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 4 – 20 mA, odniesienie maksymalnej prędkości obrotowej 0 – 10 V, n-odniesienie 0 – 20 mA, n-odniesienie 4 – 20 mA, n-odniesienie | | | |
| 254 | Lonó | 8463 | Skalowanie wartości rzeczywistych PI | 0,1 1,0 10 |),0 | | | |
| 255 | Lon6 | 8812 | Offset wartości rzeczywistych PI | 0,0 100,0 [%] | | | | |
| 3 | | | Parametry silnika (| ry silnika (na FBG tylko w zestawie parametrów 1) | | | | |
| 30_/31_ | | | Ograniczenia 1 / 2 | | | | | |
| 300 / 310 | Lonó | 8515 / 8519 | Prędkość obrotowa start-stop 1 / 2 | 0 150 [obr/min] | | | | |
| 301 / 311 | Lonó | 8516 / 8520 | Minimalna prędkość obrotowa 1 / 2 | 0 15 5500 |) [obr/min] | | | |
| 302 / 312 | K | 8517 / 8521 | Maksymalna prędkość obrotowa 1 / 2 | 0 1500 55 | 500 [obr/min] | | | |
| 303 / 313 | Lon6 | 8518 / 8522 | Granica prądu 1 / 2 | 0 150 [% I _N] | | | | |
| 32_/33_ | | | Obmiar silnika 1 / 2 | 2 | | | | |
| 320 / 330 | Lon6 | 8523 / 8528 | Automatyczny obmiar 1 / 2 | off on | Wył. Wł. | | | |
| 321 / 331 | Lon6 | 8524 / 8529 | Boost 1 / 2 | 0 100 [%] | | | | |
| 322 / 332 | Lon6 | 8525 / 8530 | Obmiar IxR 1 / 2 | 0 100 [%] | | | | |
| 323 / 333 | Lonô | 8526 / 8531 | Czas wstępnego magnesowania 1 / 2 | 0 2 [s] | | | | |
| 324 / 334 | Lonô | 8527 / 8532 | Kompensacja poślizgu 1 / 2 | 0 500 [obr/n | nin] | | | |
| 325 | Lonó | 8834 | Tłumienie biegu jałowego | off on | Wył. Wł. | | | |
| 34_ | | | I _N -UL-kontrola | | | • | | |
| 345 / 346 | Lonó | 9114 / 9115 | I _N -UL-nadzór 1 / 2 | 0,1500 A | | | | |





Uruchomienie Spis parametrów

| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustav | wienie fabryczne | Wartość po |
|-----------|-------|----------------|--|-------------------|---|--------------|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu |
| 4 | | | Komunikaty refere | ncyjne | | |
| 40_ | | | Komunikat o osiąg | nięciu wartośc | ci prędkości obrotowej | |
| 400 | Lonó | 8539 | Wartość referen- cyjna prędkości obrotowej | 0 750 500 | 00 [obr/min] | |
| 401 | Lon6 | 8540 | Histereza | 0 100 +50 | 00 [obr/min] | |
| 402 | Lon6 | 8541 | Czas opóźnienia | 0 1 9 [s] | | |
| 403 | Lon6 | 8542 | Komunikat = "1" przy | 0 1 | n < n _{ref} n > n _{ref} | |
| 45_ | | | Komunikat o osiąg | nięciu wartośc | i regulatora Pl | |
| 450 | Lonó | 8813 | Referencja wartości rzeczywistej PI | | | |
| 451 | Lon6 | 8796 | Komunikat = "1" przy | 0 1 | Wartość rzeczywista PI < odniesienie PI Wartość rzeczywista PI > odniesienie PI | |
| 5 | | | Funkcje kontrolne | (na FBG tylko v | v zestawie parametrów 1) | |
| 50_ | | | Kontrola prędkośc | i obrotowej 1 / | 2 | |
| 500 / 502 | Lon6 | 8557 / 8559 | Kontrola prędkości obrotowej 1 / 2 | 0 3 | Wył. Silnikowe / generatorowe | |
| 501 / 503 | Lon6 | 8558 / 8560 | Czas opóźnienia 1 / 2 | 0 1 10 [s] | | |
| 6 | | | Obłożenie zaciskó | w | | |
| 60_ | | | Wejścia binarne | | | |
| 601 | Short | 8336 | Obsadzenie wejścia binarnego DI02 | | 0: Brak funkcji 1: Zezwolenie / Stop (ustawienie fabryczne DI03) | |
| 602 | Short | 8337 | Obsadzenie wejścia binarnego DI03 | | 2: Prawo/ stop 3: Lewo / Stop (ustawienie fabryczne DI02) 4: n11/n21 (ustawienie fabryczne DI04) 5: n12/n22 (ustawienie fabryczne DI05) | |
| 603 | Short | 8338 | Obsadzenie wejścia binarnego DI04 | | n13 = n11 + n12 6: Przełączanie stałych wartości zadanych 7: Przełączanie zestawu parametrów 9: Moto potenciometr silnika w góre | |
| 604 | Short | 8339 | Obsadzenie wejścia binarnego DI05 | | 10: Moto potencjonnetr silnika w dół 11: /Błąd zewnętrzny 12: Reset błędu (ustawienie fabryczne | |
| 608 | Short | 8844 | Obsadzenie wejścia binarnego DI00 | | 20: Przyjęcie wartości zadanej aktywne 26: Komunikat TF (tylko w przypadku DI05) 30: Blokada stopnia mocy | |

EURODRIVE



| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustawienie fabryczne | | Wartość po |
|-----------|-------|----------------|---|---|--|--------------|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu |
| 62_ | | | Wyjścia binarne | | | |
| 620 | Short | 8350 | Obsadzenie wyjścia binarnego DO01 | | 0: Brak funkcji 1: /Zakłócenie (ustawienie fabryczne DO01) | |
| 621 | Short | 8351 | Obsadzenie wyjścia binarnego DO02 | | 2: Gotow do pracy (ustawienie fabryczne DO03) 3: Stopień wyjściowy wł. 4: Pole wirujące wł. | |
| 622 | Short | 8916 | Obsadzenie wyjścia binarnego DO03 | | 5: Hamulec odham. (ustawienie fabryczne DO02 / nie przy DO03) 7: Zestaw parametrów 9: Komunikat o osiągnięciu wartości prędkości obrotowej 11: Komunikat porównawczy zadane- rzeczywiste 21: Wyjście IPOS 22: /Błąd IPOS 23: Referencja wartości rzeczywistej regulatora PI 24: Zewn. granica prądu aktywna (w przygotowaniu) | |
| 64_ | | | Wyjścia analogowo | e AO1 (opcja) | | |
| 640 | ιοηδ | 8568 | AO1 Wyjście analogowe | 0 1 2 3 4 5 6 7 11 12 | Brak funkcji Wejście generatora rampy Zadana prędkość obrotowa Rzeczywista prędkość obrotowa Rzeczywista częstotliwość Prąd wyjściowy Prąd czynny Obciążenie urządzenia Rzeczywista prędkość obrotowa (ze znakiem) Rzeczywista częstotliwość (ze znakiem) | |
| 641 | | 10248.5 | AO1 Odniesienie | 0 | 3000 obr/min. 100 Hz. 150 % | |
| | Lon6 | | | 1 | n _{max} | |
| 642 | Lonb | 8570 | AO1 Tryb pracy | 0 2 3 4 | Brak funkcji 0 20 mA 4 20 mA 010 V | |
| 646 | Lonô | 10246.1 | AO1 Krzywa charakterystyczna x1 | –100 % 0 | +100 % | |
| 647 | Lonô | 10246.2 | AO1 Krzywa charakterystyczna y1 | 0 100 % | | |
| 648 | Lonó | 10246.3 | AO1 Krzywa charakterystyczna x2 | –100 % 0 | +100 % | |
| 649 | Lonó | 10246.4 | AO1 Krzywa charakterystyczna y2 | 0 100 % | | |
| 7 | | | Funkcje sterowani | a (na FBG tylko | w zestawie parametrów 1) | |
| 70_ | | | Tryby pracy 1 / 2 | | | |
| 700 / 701 | | 8574 / 8575 | Tryb pracy 1 / 2 | 0 2 3 4 21 22 | VFC VFC & dźwignica VFC & hamowanie na prądzie stałym VFC & funkcja przechwytu Charakterystyka U/f U/f & hamowanie na prądzie stałym | |
| 71_ | | | Prąd postojowy 1 / | 2 | | |
| 710 / 711 | Lon6 | 8576 / 8577 | Prąd postojowy 1 / 2 | 0 50 % I _{Mot} | | |





Uruchomienie Spis parametrów

| Nr | FBG | Indeks dec. | Nazwa | Zakres / Ustav | wienie fabryczne | Wartość po uruchomieniu |
|-----------|-------|----------------|--|--------------------------------|---|----------------------------|
| 70 | | | | | | |
| 72_ | | 0570 / | Funkcja przy okres | | zadanej-zatrzymania 172 | |
| 7207723 | Lon6 | 85787 8581 | Zatrzymania 1 / 2 | oπ on | Wł. | |
| 721 / 724 | lon6 | 8579 / 8582 | Wartość zadana- stop 1 / 2 | 0 30 500 | [obr/min] | |
| 722 / 725 | Lon6 | 8580 / 8583 | Start-Offset 1 / 2 | 0 30 500 | [obr/min] | |
| 73_ | | | Funkcja hamulcow | /a 1 / 2 | | |
| 731 / 734 | Lon6 | 8749 / 8750 | Czas otwarcia hamulca 1 / 2 | 0 2 [s] | | |
| 732 / 735 | Lonb | 8585 / 8587 | Czas zamknięcia hamulca 1 / 2 | 0 2 [s] | | |
| 74_ | | | Przeskakiwanie za | kresu prędkoś | ci obrotowej | |
| 740 / 742 | Lon6 | 8588 / 8590 | Środek zakresu 1 / 2 | 0 1500 50 | 000 min ⁻¹ | |
| 741 / 743 | Lon6 | 8589 / 8591 | Szerokość zakresu 1 / 2 | 0 300 min ⁻¹ | | |
| 76_ | | | Obsługa ręczna | L | | |
| 760 | Lon6 | 8798 | Blokada klawiszy RUN/STOP | off on | Wył. Wł. | |
| 77_ | | | Funkcja energoosz | zczędna | | |
| 770 | Lonb | 8925 | Funkcja energooszczędna | off on | Wył. Wł. | |
| 8 | | | Funkcje urządzenia | a (na FBG tylko | w zestawie parametrów 1) | |
| 80_ | | | Setup | | | |
| 800 | Short | - | Menu skrócone | long short | | |
| 802 | Lon6 | 8594 | Ustawienie fabryczne | no Std ALL 4 | 0 / nie 1 / Standard 2 / Stan fabryczny 4 / Stan fabryczny NEMA | |
| 803 | Lon6 | 8595 | Blokada parametrów | off on | Wył. Wł. | |
| 804 | | 8596 | Reset danych statystycznych | | Brak akcji Pamięć błędów | |
| 806 | | _ | $\stackrel{\text{Kopia Klawiatura}}{\rightarrow} \text{MOVITRAC}^{\textcircled{8}} \text{B}$ | | Tak Nie | |
| 807 | | - | Kopia MOVITRAC [®] B → Klawiatura | | Tak Nie | |
| 81_ | | | Komunikacja | | | |
| 810 | Lon6 | 8597 | Adres RS-485 | 0 99 | | |
| 811 | | 8598 | Adres grupy RS-485 | 100 199 | | |
| 812 | | 8599 | Czas Timeout RS-485 | 0 650 [s] | | |
| 82_ | | | Tryb hamowania 1 / 2 | | | |
| 820 / 821 | | 8607 / 8608 | Tryb 4-kwadran- towy 1 / 2 | off on | Wył. Wł. | |

EURODRIVE

Instrukcja obsługi panelu sterowania – MOVITRAC[®] B



| Nr | FBG | Indeks | Nazwa | Zakres / Ustawienie fabryczne | | Wartość po |
|-----------|-------|----------------|-----------------------------------|------------------------------------|--|--------------|
| | | dec. | | Wyświetlacz | MOVITOOLS [®] MotionStudio | uruchomieniu |
| 83_ | | | Reakcje na błędy | | | |
| 830 | Lonô | 8609 | Reakcja na "Zewnętrzny błąd" | 2 4 7 | Natychmiastowe zatrzymanie / Zakłócenie Szybkie zatrzymanie / Zakłócenie (830) Szybkie zatrzymanie / Ostrzeżenie | |
| 833 | Lon6 | 8612 | Reakcja Timeout RS-485 | • | (833 / 836) | |
| 836 | Lon6 | 8615 | Reakcja Timeout SBus | | | |
| 84_ | | | Resetowanie | | | |
| 840 | | 8617 | Ręczny reset | | Tak Nie | |
| 86_ | | | Modulacja 1 / 2 | | | |
| 860 / 861 | Lonó | 8620 / 8621 | Częstotliwość PWM 1 / 2 | 4 8 12 16 | 4 kHz 8 kHz 12 kHz 16 kHz | |
| 862 / 863 | Lon6 | 8751 / 8752 | PWM fix 1 / 2 | on off | Wł. Wył. | |
| 87_ | | | Parametryzacja da | nych procesov | vych | |
| 870 | Lon6 | 8304 | Opis wartości zadanej PO1 | | Brak funkcji (ustawienie fabryczne P872) Zadana prędkość obrotowa (ustawienie fabryczne P871) | |
| 871 | Lon6 | 8305 | Opis wartości zadanej PO2 | | Maks. prędkość obrotowa Rampa Słowo sterujące 1 (ustawienie fabryczne | |
| 872 | Lonó | 8306 | Opis wartości zadanej PO3 | | P870) Słowo sterujące 2 Zadana prędkość obrotowa [%] IPOS PO-Data Wartość zadana regulatora PI [%] | |
| 873 | Lon6 | 8307 | Opis wartości rzeczywistej PI1 | | Brak funkcji Rzeczywista prędkość obrotowa (ustawienie fabryczne P874) | |
| 874 | Lonb | 8308 | Opis wartości rzeczywistej PI2 | | Prąd wyjściowy (ustawienie fabryczne P875) Prad czynny | |
| 875 | Lonó | 8309 | Opis wartości rzeczywistej PI3 | | Słowo statusowe 1 (ustawienie fabryczne P873) Rzeczywista prędkość obrotowa [%] IPOS PI-Data Wartość rzeczywista regulatora PI [%] | |
| 876 | Lon6 | 8622 | Udostępnienie danych PO | | Nie Tak | |
| 88_ | | | Komunikacja SBus | 5 | | |
| 880 | Lon6 | 8937 | Protokół SBus | 0 / MoviLink 1 / CANopen | | |
| 881 | Short | 8600 | Adres SBus | 0 63 | | |
| 882 | | 8601 | Adres grupy SBus | 0 63 | | |
| 883 | Lon6 | 8602 | Czas Timeout SBus | 0 650 [s] | | |
| 884 | Lond | 8603 | Szybkość przesyłu SBus | 125 250 500 1000 | 125 kbodów 250 kbodów 500 kbodów 1 Mbod | |
| 886 | Lonó | 8989 | Adres CANopen | 1 2 127 | | |





4 Eksploatacja

4.1 Kopiowanie danych

4.1.1 Kopiowanie danych za pomocą FBG11B

Za pomocą panelu sterowania FBG11B można przenosić dane z MOVITRAC[®] B do panelu sterowania lub pobierać dane z panelu sterowania do MOVITRAC[®] B.

Po skopiowaniu danych należy sprawdzić ich poprawność.

Kopiowanie danych za pomocą FBG11B



Po zakończeniu kopiowania danych urządzenie MOVITRAC[®] B jest zablokowane. Stan blokady sygnalizowany jest na wskazaniu statusu za pomocą pulsującego komunikatu STOP. Dodatkowo wolno pulsuje żółta dioda statusowa.

W celu zniesienia blokady należy wykonać następujące czynności:

- Nacisnąć na urządzeniu FBG11B klawisz RUN.
- Wyłączyć sieć, odczekać 10 sekund i ponownie załączyć sieć.

4.1.2 Kopiowanie danych za pomocą DBG60B

Skopiuj zestaw parametrów z MOVITRAC[®] B do panelu sterowania DBG60B. Dostępne są następujące możliwości:

- W menu kontekstowym wybierz punkt menu "KOPIOWANIE DO DBG". Za pomocą klawisza OK potwierdzić wybór. Zestaw parametrów zostanie skopiowany z MOVITRAC[®] B do DBG60B.
- W menu kontekstowym wybierz punkt menu "TRYB PARAMETRÓW". Wybierz parametr P807 "MCB → DBG". Zestaw parametrów zostanie skopiowany z MOVITRAC[®] B do DBG60B.

4.1.3 Kopiowanie danych za pomocą UBP11A

Skopiuj zestaw parametrów z MOVITRAC[®] B do modułu parametrów UBP11A. W tym celu naciśnij klawisz u dołu modułu, używając do tego narzędzie z ostrym końcem.



4.2 Kody zwrotne (r-19 ... r-38)

Kody powrotne MOVITRAC[®] B:

| Nr | Nazwa | Znaczonio |
|----|--|--|
| | Nazwa | |
| 19 | Aktywna blokada parametrów | Niemożliwa zmiana parametrów |
| 20 | Trwają ustawienia fabryczne | Niemożliwa zmiana parametrów |
| 23 | Brak karty opcji | Brak karty opcji zapewniającej działanie funkcji |
| 27 | Brak karty opcji | Brak karty opcji zapewniającej działanie funkcji |
| 28 | Konieczna blokada stopnia mocy | Konieczna blokada stopnia mocy |
| 29 | Niedopuszczalna wartość dla parametru | Niedopuszczalna wartość dla parametru. Niedopuszczalny wybór trybu ręcznego FBG, ponieważ tryb ręczny PC jest aktywny. |
| 32 | Zezwolenie | Nie można wykonać tej funkcji w stanie ZEZWOLENIE. |
| 34 | Błąd w procesie | Błąd przy zapisie w FBG11B. Uruchomienie za pomocą FBG nie odbyło się. Uruchomienie FBG przeprowadzić za pomocą MotionStudio lub wybrać na nowo silnik. |
| 38 | FBG11B nieprawidłowy rekord danych | Zapisany zestaw danych nie pasuje do urządzenia |





4.3 Panel sterowania FBG

Jeśli obecny jest status "Zezwolenie dla napędu", wówczas wyświetlana będzie obliczona rzeczywista prędkość obrotowa.

| Stan | Wskazania |
|-------------------------------|------------------------------|
| Napęd "Blokada stopnia mocy": | oFF |
| Napęd "brak zezwolenia": | StoP |
| Napęd "Zezwolenie" | 8888 (rzecz. liczba obrotów) |
| Ustawienie fabryczne | SEt (Set) |
| Prąd postojowy | dc |
| Tryb 24 V | 24U |
| Aktywny timeout | t |

4.3.1 Stan wejść binarnych / wyjść binarnych

Parametr P039 (wejścia binarne) oraz parametr P059 (wyjścia binarne) wprowadzane są do menu parametrów w formie wskazania parametrów. Wskazanie statusu ma postać binarną. Do każdego wejścia lub wyjścia binarnego przyporządkowano 2 położone nad sobą pionowo segmenty. Przy ustawieniu wejścia lub wyjścia binarnego świeci się górny segment, natomiast dolny, gdy wejście lub wyjście binarne nie zostało ustawione. Wskazania po prawej sygnalizują, czy P039 (di = wejścia binarne) lub P059 (do = wyjścia binarne) są Aktualnie wyswietlane.

Przykłady:

Górny: Status wejść: DI00 = 1 / DI01 = 0 / DI02 = 1 / DI03 = 1 / DI04 = 1 / DI05 = 0 Dolny: Status wejśći: DO01 = 1 / DO02 = 0 / DO03 = 1







5 Serwis

5.1 Pamięć błędów

Przetwornica zapisuje komunikaty o błędach w pamięci błędów P080. Przetwornica zapisuje nowy błąd dopiero po skasowaniu komunikatu o wystąpieniu błędu. Lokalny panel obsługi wskaże ostatnio zaistniały błąd. W ten sposób w przypadku podwójnych błędów wartość zapisana w P080 i wyświetlana na panelu obsługi nie zgadzają się ze sobą. Jest tak na przykład w przypadku F-07 – nadmierne napięcie obwodu pośredniego a następnie F-34 timeout rampy.

W chwili zakłócenia przetwornica zapisuje następujące informacje:

- Błąd, jaki wystąpił
- Stan wejść binarnych / wyjść binarnych
- Stan roboczy przetwornicy
- Stan przetwornicy
- Temperatura radiatora
- Prędkość obrotowa
- Prąd wyjściowy
- Prąd czynny
- Obciążenie urządzenia
- Napięcie obwodu pośredniego

5.2 Reset panelu sterowania

Komunikat o błędach daje się skasować poprzez:

• Ręczny reset na panelu sterowania (klawisz STOP/RESET).

Klawisz "STOP/RESET" ma pierwszeństwo przed zezwoleniem z zacisków lub zezwoleniem poprzez interfejs.

Po wystąpieniu błędu i zaprogramowaniu reakcji na błąd, można przeprowadzić reset za pomocą klawisza STOP/RESET. Napęd po zresetowaniu zostanie zablokowany. Odblokowuje się go za pomocą klawisza RUN.





6 Dane techniczne

6.1 Opcyjny panel sterowania FBG11B

Panel FBG11B może być wykorzystywana do przeprowadzania prostej diagnozy i uruchomienia.

Numer katalogowy 1820 635 2

- Wyświetlanie wartości procesowych i statusu
- Odczyt z pamięci błędów i reset błędu
- Wyświetlanie i ustawianie parametrów
- Kopiowanie danych i transfer zestawów parametrów
- Wygodne menu procesu uruchomienia dla silników SEW i silników innych producentów
- Ręczne sterowanie MOVITRAC[®] B

Wyposażenie

Funkcje

- 5-pozycyjny 7-segmentowy wyswietlacz / 6 klawiszy / 8 piktogramów / lokalny potencjometr wartości zadanej
- · Wybór między menu skróconym a menu rozwiniętym
- Możliwość włożenia do przetwornicy w trakcie eksploatacji
- Stopień ochrony IP20 (EN 60529)







7 Skorowidz

Κ

| Kopiowanie danych | .26 |
|---|------------|
| L Lista parametrów Lokalny potencjometr wartości zadanej, ręczny | .17 12 |
| N Napęd wielosilnikowy | .16 |
| O Opcyjny panel sterowania FBG11B | .30 |
| P Pamięć błędów Panel sterowania | .29 9 |
| Panel sterowania FBG11B Panel sterowania, podstawowa obsługa | .30 .10 |
| Panel sterowania, uruchomienie | .14 .28 |

R Return-Codes (kody zwrotne)27 U Uruchomienie za pomocą panelu sterowania DBG60B14 v w Wprowadzanie wartości zadanej z zewnątrz 12, 13 Wskazówki bezpieczeństwa5 Ζ Zadana prędkość obrotowa13 Zadany kierunek obrotów 13 Zezwolenie dla kierunku obrotu 13



Oto jak napędzamy świat

Ludzie myślący szybko, opracowujący razem z Tobą przyszłościowe rozwiązania.

Sieć serwisowa, która jest zawsze w zasięgu ręki – na całym świecie. Napędy i urządzenia sterujące, automatycznie zwiększające wydajność pracy. Rozległa wiedza o najważniejszych gałęziach dzisiejszego przemysłu. Bezkompromisowa jakość, której wysokie standardy ułatwiają codzienną pracę.







Globalna prezencja – szybkie, przekonujące rozwiązania. W każdym miejscu. Innowacyjne pomysły, umożliwiające rozwiązanie przyszłych problemów już dziś. Oferta internetowa przez 24 godziny na dobę, dająca dostęp do informacji i uaktualnień oprogramowania.

SEW-EURODRIVE Driving the world





SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG P.O. Box 3023 · D-76642 Bruchsal, Germany Phone +49 7251 75-0 · Fax +49 7251 75-1970 sew@sew-eurodrive.com

 \rightarrow www.sew-eurodrive.com