

# Lenze

## Instrukcja obsługi przebiegnika częstotliwości smv 0,25 kW – 45 kW



SMV NEMA 1 (IP31)






SMV NEMA 4X (IP65)

## Niniejsza instrukcja

- Zawiera najważniejsze dane techniczne i opisuje instalację, obsługę i eksploatację przemiennika częstotliwości smv w wersji software 20
- Przed uruchomieniem urządzenia należy zapoznać się z instrukcją

Spis treści		patrz
1.	Informacje dotyczące bezpieczeństwa	2
2.	Dane techniczne	4
3.	Instalacja	9
4.	Uruchomienie	18
5.	Parametryzacja	21
6.	Rozpoznawanie i usuwanie usterek	43
7.	Notatki	46
8.	Kontakt	48

<b>Lenze</b> <b>AC Tech</b> Made in USA Inverter <b>SMV</b> ector	<b>Type:</b> ESV751N04TXB <b>Id-No:</b> 00000000  IND. CONT. EQ.	<b>INPUT:</b> 3~ (3/PE) 400/480 V 2.9/2.5 A 50-60 HZ 	<b>OUTPUT:</b> 3~ (3/PE) 0 - 400/460 V 2.4/2.1 A 0.75 KW/1HP 0 - 500 HZ	For detailed information refer to instruction <b>Manual: SV01</b> 00000000000000000000 ESV751N04TXB000XX#### 
---	---	--	---	--

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

## 1. Informacje dotyczące bezpieczeństwa

### Ogólne wskazówki

W regulatorach napędu firmy Lenze (przebiegach częstotliwości, falownikach) 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 pokryw 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 wskazówek 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/EEG). Regulatory napędu spełniają wymagania dyrektyw dot. Niskiego napięcia 73/23/EEG. W regulatorach napędu zastosowano zharmonizowane normy szeregu EN 50178/DINVDE0160.

### 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 wskazówek 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 np. 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 wskazówek 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.

### Informacje dotyczące bezpieczeństwa zgodne z EN 61800-5-1:

	<b>Uwaga! Ryzyko porażenia prądem.</b> Kondensatory pozostają naładowane około 180 s. po odłączeniu napięcia. Przed dotknięciem napędu należy odczekać przynajmniej 3 minuty.
	<b>Ostrzeżenie!</b> Ten produkt może spowodować pojawienie się prądu stałego w przewodzie PE. Prąd upływu może przekroczyć 3.5 mA AC. Minimalny rozmiar przewodu PE powinien spełniać lokalne wymogi dot. Prądu upływu.
	<b>Wskazówka!</b> Zaciski sterujące oraz komunikacyjne posiadają wzmocnioną izolację kiedy napęd podłączony jest do sieci do 300V AC rms pomiędzy fazą a uziemieniem PE.

### Wskazówki dla urządzeń z dopuszczeniem UL z zamontowanymi regulatorami napędu

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



- Odpowiednie dla obwodów, które przenoszą nie więcej niż 200.000 rms symetrycznych amper przy maksymalnym napięciu oznaczonym na napędzie.
- Należy używać przewodów miedzianych 75<sup>0</sup>C

- Powinny zostać zainstalowane w środowisku o zanieczyszczeniu 2 macro.

Praca: System zawierający regulatory musi zostać doposażony w dodatkowe urządzenia monitorujące oraz zabezpieczające wg następujących standardów (□p. wyposażenie techniczne , zasady zapobiegania wypadkom itp.) Regulator może być zaadoptowany do twojej aplikacji zgodnie z opisem w niniejszej instrukcji.

## 2. Dane techniczne

<b>Zgodność</b>	CE                                      dyrektywa dot. Niskiego napięcia (73/23/EWG), Dyrektywa EMC(86/336/EEC)	
<b>Dopuszczenia</b>	UL 508C                                      Underwriters Laboratories Power Conversion Equipment	
<b>Tolerancja fazy napięcia wejściowego</b>	≤ 2%	
<b>Wilgotność</b>	≤ 95% nie skondensowane	
<b>Warunki klimatyczne</b>	klasa 3K3 wg EN 50178	
<b>Zakresy temperatur</b>	transport	-25 ... +70 °C
	magazynowanie	-20 ... +70 °C
	praca	-10 ...+55 °C z 2.5%/°C spadkiem prądu powyżej +40 °C
<b>Wysokość zabudowy</b>	0 ... 4000 m npm z 5 %/1000 m spadkiem prądu powyżej 1000 m npm	
<b>Odporność na wstrząsy/wibracje</b>	odporność na przyspieszenia do 1 g	
<b>Prąd upływowy (EN 50178)</b>	>3.5 mA względem energii potencjalnej	
<b>Maksymalna dopuszczalna długość kabla <sup>(1)</sup></b>	≤ 3 kW	30 m ekranowany, 60 m nie ekranowany
	>= 3,7 kW	50 m ekranowany, 100 m nie ekranowany
<b>Stopień ochrony (EN 60529)</b>	IP 65 / NEMA 4X, IP 31 / NEMA 1, IP 54 / NEMA 12	
<b>Zabezpieczenia przeciw</b>	zwarciu, doziemieniu, zaniku fazy, przekroczeniu dopuszczalnych poziomów napięć, przekroczeniu dopuszczalnych obrotów, przeciążeniu silnika	
<b>Zgodność z wymogami EN 61000-3-2<sup>(2)</sup></b>	< 0,5 kW	Z wyłącznikiem sieciowym
	0,5 ... 1kW	Z aktywnym filtrem
	> 1 kW	Bez dodatkowych pomiarów
<b>Zgodność z wymogami EN 61000-3-12<sup>(2)</sup></b>	16...75 amp	Dodatkowe pomiary wymagane dla spełnienia EN 61000-3-12

(1) dopuszczalne długości kabli dla domyślnych częstotliwości kluczenia (parametr P166)

(2) dodatkowe pomiary tylko upewniają że przemiennik spełnia wymogi EN 61000-3-2. Producent maszyny jest zobowiązany by maszyna spełniała wymogi.

## Typologia przemiennika częstotliwości SMV

	ESV	152	NO	2	T	X	B
<b>Seria SMV</b>							
<b>Moc w kW</b>							
251 = 0.25kW (0.33HP)		113 = 11.0kW (15HP)					
371 = 0.37kW (0.5HP)		153 = 15.0kW (20HP)					
751 = 0.75kW (1HP)		183 = 18.5kW (25HP)					
112 = 1.1kW (1.5HP)		223 = 22.0kW (30HP)					
152 = 1.5kW (2HP)		303 = 30.0kW (40HP)					
222 = 2.2kW (3HP)		373 = 37.5kW (50HP)					
302 = 3.0kW (4HP)		453 = 45.0kW (60HP)					
402 = 4.0kW (5HP)							
552 = 5.5kW (7.5HP)							
752 = 7.5kW (10HP)							
<b>Zainstalowane I/O oraz moduły komunikacyjne</b>							
C_ = CANopen		"_" może być					
D_ = DeviceNet		0 = Standardowa klawiatura					
E_ = Ethernet/IP, ModBus TCP/IP		N = Brak klawiatury, tylko IP65					
R_ = RS-485 / ModBus /Lecom		P = Potencjometr					
P_ = ProfiBus-DP							
N_ = Brak komunikacji (nie-IP20)							
<b>Napięcie wejściowe</b>							
1 = 120 VAC zdublowane wyjście lub 240 VAC							
2 = 240 VAC							
4 = 400/480 VAC							
6 = 600 VAC							
<b>Wejście</b>							
S = tylko ~1							
Y = ~1 lub ~3							
T = tylko ~3							
<b>Filtr wejściowy</b>							
F = zintegrowany filtr EMC							
L = zintegrowany filtr EMC oraz zintegrowany wyłącznik, tylko IP65							
M = zintegrowany wyłącznik, tylko IP65							
X = brak filtra oraz wyłącznika							
<b>Obudowa</b>							
B = NEMA 1/IP31; tylko wewnątrz							
C = NEMA 4X/IP65; tylko wewnątrz, chłodzenie konwekcyjne							
D = NEMA 4X/IP65; tylko wewnątrz, chłodzenie wymuszone							
E = NEMA 4X/IP65; wewnątrz, na zewnątrz, chłodzenie konwekcyjne							
F = NEMA 4X/IP65; wewnątrz, na zewnątrz, chłodzenie wymuszone							

### Zakresy mocy

Zasilanie = 120 V ~1 (1/N/PE) , 240 V ~ (2/PE); 48...62 Hz

Typ	Moc		Prąd wejściowy		Prąd wyjściowy		Strata mocy		
	Hp	kW	120V A	240V A	Cont (I <sub>n</sub> ) A	Max I %	N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem
ESV251--1S--	0.33	0.25	6.8	3.4	1.7	200	24		
ESV371--1S--	0.5	0.37	9.2	4.6	2.4	200	32	32	
ESV751--1S--	1	0.75	16.6	8.3	4.2	200	52	41	
ESV112--1S--	1.5	1.1	20.0	10.0	6.0	200	74	74	

Zasilanie = 240 V ~1 (2/PE); 48...62 Hz

Typ	Moc		Prąd wejściowy		Prąd wyjściowy		Strata mocy W		
	Hp	kW	240V A	Cont (I <sub>n</sub> ) A	Max I %	N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem	
ESV251--2S--	0.33	0.25	3.4	1.7	200	20			
ESV371--2S--	0.5	0.37	5.1	2.4	200			30	
ESV751--2S--	1	0.75	8.8	4.2	200			42	
ESV112--2S--	1.5	1.1	12.0	6.0	200			63	
ESV152--2S--	2	1.5	13.3	7.0	200			73	
ESV222--2S--	3	2.2	17.1	9.6	200			97	

240 V ~1 (2/PE), 240 V ~3 (3/PE) ; 48...62 Hz

Typ	Moc		Prąd wejściowy		Prąd wyjściowy		Strata mocy W		
	Hp	kW	1~ (2/PE) A	3~ (3/PE) A	Cont (I <sub>n</sub> ) A	Max I %	N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem
ESV371--2Y--	0.5	0.37	5.1	2.9	2.4	200	27	26	
ESV751--2Y--	1	0.75	8.8	5.0	4.2	200	41	38	
ESV112--2Y--	1.5	1.1	12.0	6.9	6.0	200	64	59	
ESV152--2Y--	2	1.5	13.3	8.1	7.0	200	75	69	
ESV222--2Y--	3	2.2	17.1	10.8	9.6	200	103	93	

## 240V (3/PE) (170...264V); 48...62Hz

Typ	Moc		Prąd wejściowy		Prąd wyjściowy			Strata mocy W		
	Hp	kW	240V A	Cont (I <sub>n</sub> ) A	Max I %		N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem	
ESV112--2T--	1.5	1.1	6.9	6	200		64			
ESV152--2T--	2	1.5	8.1	7	200		75			
ESV222--2T--	3	2.2	10.8	9.6	200		103			
ESV402--2T--	5	4.0	18.6	16.5	200		154	139		
ESV552--2T--	7.5	5.5	26	23	200		225	167		
ESV752--2T--	10	7.5	33	29	200		274	242		
ESV113--2T--	15	11	48	42	180		485	468		
ESV153--2T--	20	15	59	54	180		614	591		

## 400 ... 480V (3/PE) (400V: 340...440V), (480V: 340...528V); 48...62Hz

Typ	Moc		Prąd wejściowy		Prąd wyjściowy				Strata mocy W		
	Hp	kW	400V A	480V A	Cont (I <sub>n</sub> ) A		Max I %		N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem
					400V	480V	400V	480V			
ESV371--4T--	0.5	0.37	1.7	1.5	1.3	1.1	175	200	23	21	25
ESV751--4T--	1	0.75	2.9	2.5	2.4	2.1	175	200	37	33	37
ESV112--4T--	1.5	1.1	4.2	3.6	3.5	3.0	175	200	48	42	46
ESV152--4T--	2	1.5	4.7	4.1	4.0	3.5	175	200	57	50	54
ESV222--4T--	3	2.2	6.1	5.4	5.5	4.8	175	200	87	78	82
ESV302--4T--	4	3.0	8.3	7.0	7.6	6.3	175	200			95
ESV402--4T--	5	4.0	10.6	9.3	9.4	8.2	175	200	128	103	111
ESV552--4T--	7.5	5.5	14.2	12.4	12.6	11.0	175	200	178	157	165
ESV752--4T--	10	7.5	18.1	15.8	16.1	14.0	175	200	208	190	198
ESV113--4T--	15	11	27	24	24	21	155	180	418	388	398
ESV153--4T--	20	15	35	31	31	27	155	180	493	449	459
ESV183--4T--	25	18.5	44	38	39	34	155	180	645	589	600
ESV223--4T--	30	22	52	45	46	40	155	180	709	637	647
ESV303--4T--	40	30	68	59	60	52	155	180	1020		
ESV373--4T--	50	37.5	85	74	75	65	155	180	1275		
ESV453--4T--	60	45	100	87	88	77	155	180	1530		



600V (3/PE) (425...660V); 48...62Hz								
Typ	Moc		Prąd wejściowy A	Prąd wyjściowy		Strata mocy W		
	Hp	kW		Cont (I <sub>n</sub> ) A	Max I %	N1/IP31	N4X/IP65 bez filtra	N4X/IP65 z filtrem
ESV751--6T--	1	0.75	2	1.7	200	37	31	
ESV152--6T--	2	1.5	3.2	2.7	200	51	43	
ESV222--6T--	3	2.2	4.4	3.9	200	68	57	
ESV402--6T--	5	4	6.8	6.1	200	101	67	
ESV552--6T--	7.5	5.5	10.2	9	200	148	116	
ESV752--6T--	10	7.5	12.4	11	200	172	152	
ESV113--6T--	15	11	19.7	17	180	380	356	
ESV153--6T--	20	15	25	22	180	463	431	
ESV183--6T--	25	18.5	31	27	180	560	519	
ESV223--6T--	30	22	36	32	180	640	592	
ESV303--6T--	40	30	47	41	180	930		
ESV373--6T--	50	37.5	59	52	180	1163		
ESV453--6T--	60	45	71	62	180	1395		

#### Uwaga!

I<sub>max</sub> to % prądu wyjściowego I<sub>nom</sub>, jest to maksymalna wartość dla P171. Dla modeli 400..480 V AC wartość I<sub>max</sub> w kolumnie 480V jest używana kiedy P107 jest ustawione na 1. Wartość I<sub>max</sub> w kolumnie 400V jest używana kiedy P107 jest ustawione na 0. Przy montażu powyżej 1000 m n.p.m. spadek prądu o 5% na 1000 m. Nie należy przekraczać 4000 m n.p.m. Praca powyżej +40 °C wiąże się ze spadkiem prądu 2.5%/°C. Nie przekraczać 55°C.

Dla modeli IP31 spadek mocy w zależności od częstotliwości kluczenia:

- Jeśli P166=2 (8kHz) spadek I<sub>n</sub> do 92%
- Jeśli P166=3 (10kHz) spadek I<sub>n</sub> do 84%

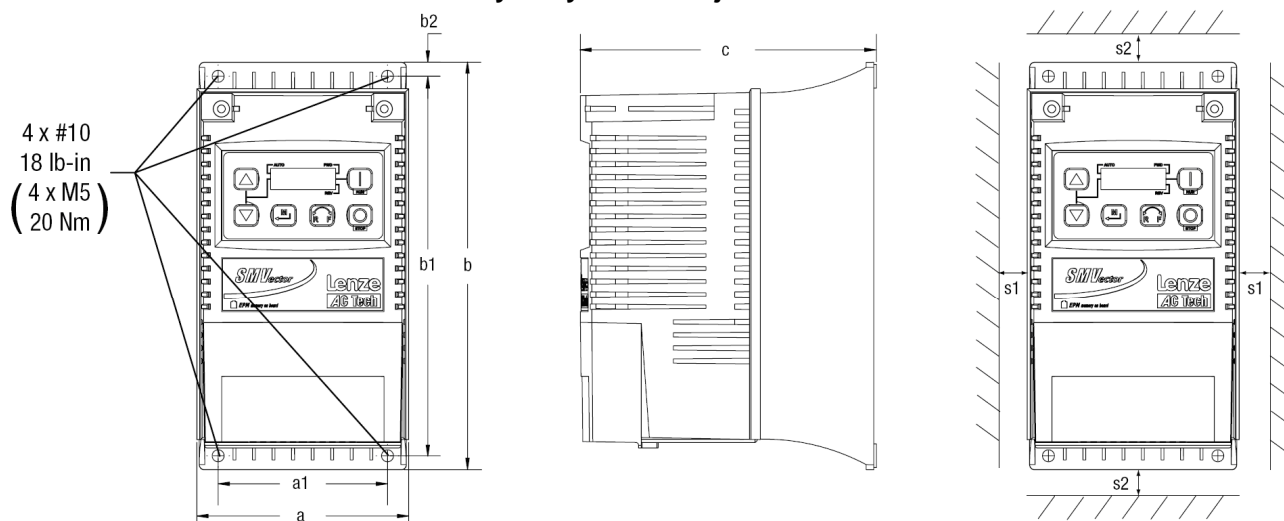
Dla modeli IP65 spadek mocy w zależności od częstotliwości kluczenia:

- Jeśli P166=1 (6kHz) spadek I<sub>n</sub> do 92%
- Jeśli P166=2 (8kHz) spadek I<sub>n</sub> do 84%
- Jeśli P166=3 (10kHz) spadek I<sub>n</sub> do 76%



### 3. Instalacja

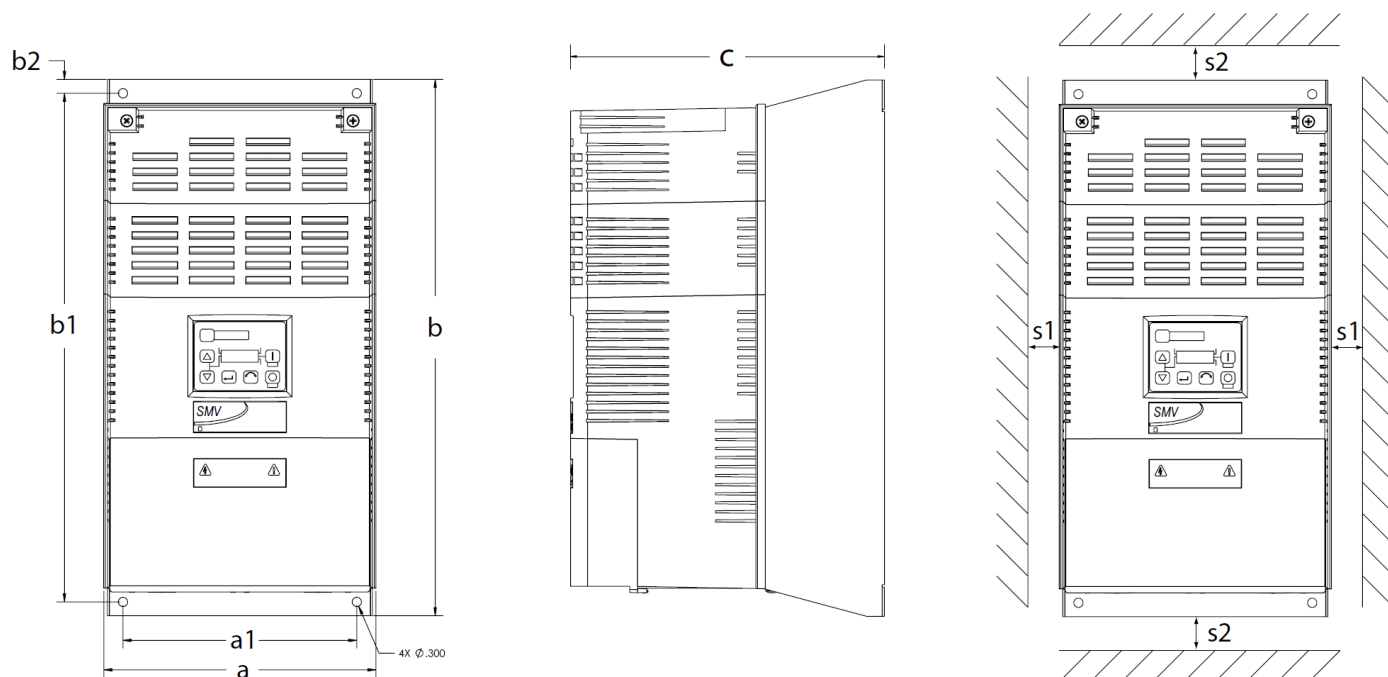
#### Montaż i wymiary SMV wersja IP31 do 22 kW



	Typ	a in (mm)	a1 in (mm)	b in (mm)	b1 in (mm)	b2 in (mm)	c in (mm)	s1 in (mm)	s2 in (mm)	m lb (kg)
G1	ESV251~~~~~B; ESV371~~~~~B ESV751~~~~~B	3.90 (99)	3.12 (79)	7.48 (190)	7.00 (178)	0.24 (6)	4.35 (111)	0.6 (15)	2.0 (50)	2.0 (0.9)
G2	ESV112~~~~~B; ESV152~~~~~B ESV222~~~~~B	3.90 (99)	3.12 (79)	7.52 (191)	7.00 (178)	0.26 (7)	5.45 (138)	0.6 (15)	2.0 (50)	2.8 (1.3)
G3	ESV402~~~~~B	3.90 (99)	3.12 (79)	7.52 (191)	7.00 (178)	0.30 (8)	5.80 (147)	0.6 (15)	2.0 (50)	3.2 (1.5)
H1	ESV552~~~~~B; ESV752~~~~~B	5.12 (130)	4.25 (108)	9.83 (250)	9.30 (236)	0.26 (7)	6.30 (160)	0.6 (15)	2.0 (50)	6.0 (2.0)
J1	ESV113~~~~~B; ESV153~~~~~B ESV183~~~~~B; ESV223~~~~~B	6.92 (176)	5.75 (146)	12.50 (318)	11.88 (302)	0.31 (8)	8.09 (205)	0.6 (15)	2.0 (50)	13.55 (6.15)

Wymiary otworów na dławiki kablowe	Typ	N in (mm)	P in (mm)	P1 in (mm)	Q in (mm)	S in (mm)
		G1	1.84 (47)	1.93 (49)	.70 (18)	1.00 (25)
	G2	1.84 (47)	3.03 (77)	.70 (18)	1.00 (25)	.88 (22)
	G3	1.84 (47)	3.38 (86)	.70 (18)	1.00 (25)	.88 (22)
	H1	2.46 (62)	3.55 (90)	.13 (3)	1.38 (35)	1.13 (29) .88 (22)
	J1	3.32 (84)	4.62 (117)	.73 (19)	1.40 (36)	1.31 (33) .88 (22)

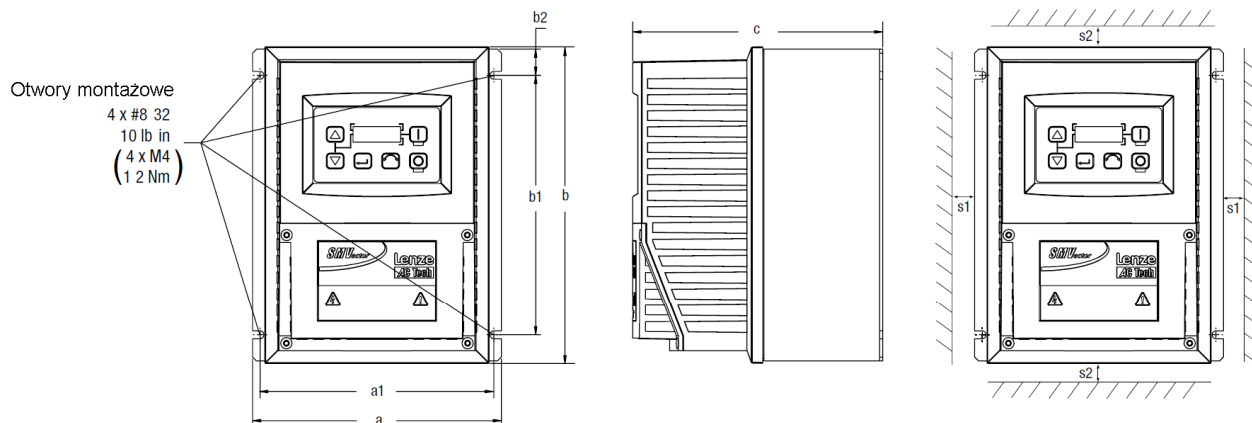
## Montaż i wymiary SMV wersja IP31 powyżej 22 kW



	Typ	a in (mm)	a1 in (mm)	b in (mm)	b1 in (mm)	b2 in (mm)	c in (mm)	s1 in (mm)	s2 in (mm)	m lb (kg)
K1	ESV303~4~B; ESV303~6~B	8.72 (221)	7.50 (190)	14.19 (360)	13.30 (338)	0.45 (11.4)	10.07 (256)	0.6 (15)	2.0 (50)	24 (10.9)
K2	ESV373~4~B; ESV373~6~B	8.72 (221)	7.50 (190)	17.19 (436)	16.30 (414)	0.45 (11.4)	10.07 (256)	0.6 (15)	2.0 (50)	31 (14.1)
K3	ESV453~4~B ESV453~6~b	8.72 (221)	7.50 (190)	20.19 (513)	19.30 (490)	0.45 (11.4)	10.07 (256)	0.6 (15)	2.0 (50)	35 (15.9)

Wymiary otworów na dławiki kablowe	Type	N	P	P1	Q	S	S1
		in (mm)	in (mm)	in (mm)	in (mm)	in (mm)	in (mm)
	K1	3.75 (95)	5.42 (137)	1.50 (38.1)	1.75 (44.4)	1.75 (44.4)	0.875 (22.2)
	K2	3.75 (95)	5.42 (137)	1.50 (38.1)	1.75 (44.4)	1.75 (44.4)	0.875 (22.2)
	K3	3.75 (95)	5.42 (137)	1.50 (38.1)	1.75 (44.4)	1.75 (44.4)	0.875 (22.2)

## Montaż i wymiary SMV wersja IP65

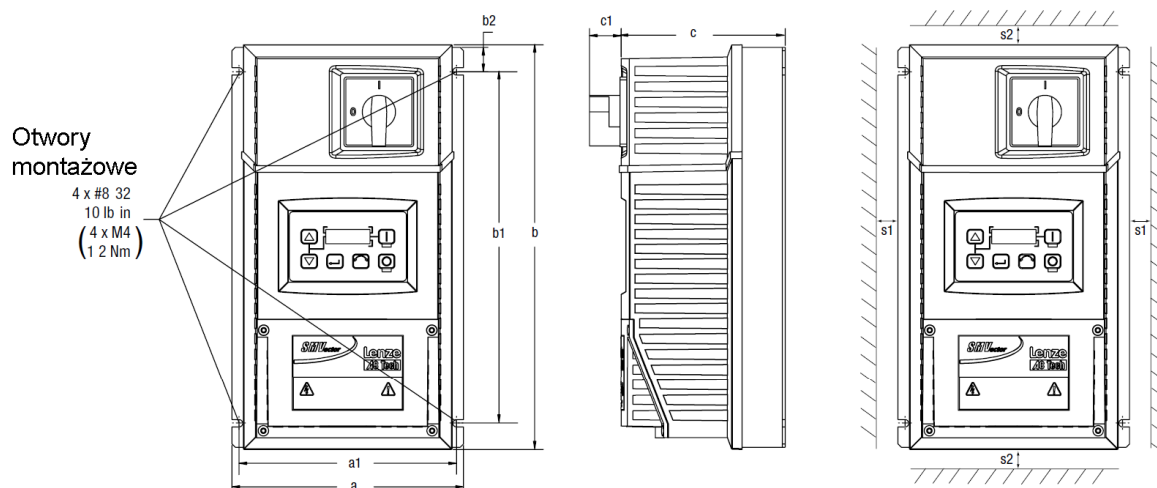


	Typ	a in (mm)	a1 in (mm)	b in (mm)	b1 in (mm)	b2 in (mm)	c in (mm)	s1 in (mm)	s2 in (mm)	m lb (kg)
R1	ESV371N01SX_ ; ESV751N01SX_ ; ESV371N02YX_ ; ESV751N02YX_ ; ESV371N04TX_ ; ESV751N04TX_ ; ESV751N06TX_ ; ESV371N02SF_ ; ESV751N02SF_ ; ESV371N04TF_ ; ESV751N04TF_ ;	6.28 (160)	5.90 (150)	8.00 (203)	6.56 (167)	0.66 (17)	4.47 (114)	2.00 (51)	2.00 (51)	3.6 (1.63)
R2	ESV112N01SX_ ; ESV112N02YX_ ; ESV152N02YX_ ; ESV112N04TX_ ; ESV152N04TX_ ; ESV222N04TX_ ; ESV152N06TX_ ; ESV222N06TX_ ; ESV112N02SF_ ; ESV152N02SF_ ; ESV112N04TF_ ; ESV152N04TF_ ; ESV222N04TF_ ; ESV302N04TF_ ;	6.28 (160)	5.90 (150)	8.00 (203)	6.56 (167)	0.66 (17)	6.31 (160)	2.00 (51)	2.00 (51)	5.9 (2.68)
S1	ESV222N02YX_ ; ESV222N02SF_	7.12 (181)	6.74 (171)	8.00 (203)	6.56 (167)	0.66 (17)	6.77 (172)	2.00 (51)	2.00 (51)	7.1 (3.24)
T1	ESV552N02TX~ ; ESV752N02TX~ ESV752N04TX~ ; ESV752N06TX~ ; ESV752N04TF~	8.04 (204)	7.56 (192)	10.00 (254)	8.04 (204)	0.92 (23)	8.00 (203)	4.00 (102)	4.00 (102)	10.98 (4.98)
V1	ESV402N02TX_ ; ESV402N04TX_ ; ESV552N04TX_ ; ESV402N06TX_ ; ESV552N06TX_ ; ESV402N04TF_ ; ESV552N04TF_	8.96 (228)	8.48 (215)	10.00 (254)	8.04 (204)	0.92 (23)	8.00 (203)	4.00 (102)	4.00 (102)	11.58 (5.25)
W1	ESV113N02TX~ ; ESV153N02TX~ ESV113N04TX~ ; ESV153N04TX~ ESV113N04TF~ ; ESV153N04TF~ ESV113N06TX~ ; ESV153N06TX~ ESV183N04TX~ ; ESV183N04TF~ ESV183N06TX~	9.42 (240)	8.94 (228)	14.50 (368)	12.54 (319)	0.92 (24)	9.45 (241)	4.00 (102)	4.00 (102)	22.0 (10.0)
X1	ESV223N04TX~ ; ESV223N04TF~ ESV223N06TX~	9.42 (240)	8.94 (228)	18.5 (470)	16.54 (420)	0.92 (24)	9.45 (241)	4.00 (102)	4.00 (102)	25.5 (11.6)

\_ = Ostatnia cyfra numeru partii: C = N4X Wewnątrz (chłodzenie konwekcyjne) ~ = Ostatnia cyfra numeru partii: D = N4X Wewnątrz (wentylacja wymuszona)  
E = N4X Wewnątrz / na zewnątrz (chłodzenie konwekcyjne) F = N4X Wewnątrz / na zewnątrz (wentylacja wymuszona)

Wymiary otworów na dławiki kablowe		Type	N in (mm)	P in (mm)	Q in (mm)	S in (mm)	S1 in (mm)
	R1	3.14 (80)	2.33 (59)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a	
	R2	3.14 (80)	4.18 (106)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a	
	S1	3.56 (90)	4.63 (118)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a	
	T1	4.02 (102)	5.00 (127)	1.85 (47)	1.06 (27)	n/a	
	V1	4.48 (114)	5.00 (127)	1.85 (47)	1.06 (27)	n/a	
	W1	4.71 (120)	5.70 (145)	2.00 (51)	1.375 (35)	1.125 (28)	
	X1	4.71 (120)	5.70 (145)	2.00 (51)	1.375 (35)	1.125 (28)	

## Montaż i wymiary SMV wersja IP65 z wyłącznikiem



	Typ	a in (mm)	a1 in (mm)	b in (mm)	b1 in (mm)	b2 in (mm)	c in (mm)	c1 in (mm)	s1 in (mm)	s2 in (mm)	m lb (kg)
AA1	ESV371N01SM_; ESV371N02YM_; ESV371N02SL_; ESV371N04TM_; ESV371N04TL_; ESV371N06TM_; ESV751N01SM_; ESV751N02YM_; ESV751N02SL_; ESV751N04TM_; ESV751N04TL_; ESV751N06TM_;	6.28 (160)	5.90 (150)	10.99 (279)	9.54 (242)	0.66 (17)	4.47 (114)	.86 (22)	2.00 (51)	2.00 (51)	4.7 (2.13)
AA2	ESV112N01SM_; ESV112N02YM_; ESV112N02SL_; ESV112N04TM_; ESV112N04TL_; ESV152N02YM_; ESV152N02SL_; ESV152N04TM_; ESV152N04TL_; ESV152N06TM_; ESV222N04TM_; ESV222N04TL_; ESV222N06TM_; ESV302N04TL_;	6.28 (160)	5.90 (150)	10.99 (279)	9.54 (242)	0.66 (17)	6.31 (160)	.86 (22)	2.00 (51)	2.00 (51)	7.9 (3.58)
AD1	ESV222N02SL_; ESV222N02YM_;	7.12 (181)	6.74 (171)	10.99 (279)	9.54 (242)	0.66 (17)	6.77 (172)	.86 (22)	2.00 (51)	2.00 (51)	9.0 (4.08)
AB1	ESV552N02TM~; ESV752N02TM~ ESV752N04TM~; ESV752N06TM~; ESV752N04TL~	8.04 (204)	7.56 (192)	13.00 (330)	11.04 (280)	0.92 (23)	8.00 (203)	.86 (22)	4.00 (102)	4.00 (102)	13.9 (6.32)
AC1	ESV402N02TM_; ESV402N04TM_; ESV552N04TM_; ESV402N06TM_; ESV552N06TM_; ESV402N04TL_; ESV552N04TL_	8.96 (228)	8.48 (215)	13.00 (330)	11.04 (280)	0.92 (23)	8.04 (204)	.86 (22)	4.00 (102)	4.00 (102)	14.7 (6.66)
AE1	ESV113N04TM~; ESV153N04TM~; ESV113N06TM~; ESV153N06TM~	9.42 (240)	8.94 (228)	14.50 (368)	12.54 (319)	0.92 (24)	9.45 (241)	0.73 (19)	4.00 (102)	4.00 (102)	23.0 (10.4)
AF1	ESV113N02TM~; ESV153N02TM~ ESV113N04TL~; ESV153N04TL~ ESV183N04TL~; ESV223N04TL~ ESV183N04TM~; ESV223N04TM~ ESV183N06TM~; ESV223N06TM~	9.42 (240)	8.94 (228)	18.5 (470)	16.54 (420)	0.92 (24)	9.45 (241)	0.73 (19)	4.00 (102)	4.00 (102)	28.5 (12.9)

\_ = Ostatnia cyfra numeru partii

C = N4X Wewnątrz (chłodzenie konwekcyjne)

~ = Ostatnia cyfra numeru partii D = N4X Wewnątrz (chłodzenie wymuszone)

Wymiary otworów na dławiki kablowe		Typ	N in (mm)	P in (mm)	Q in (mm)	S in (mm)	S1 in (mm)
		AA1	3.14 (80)	2.33 (59)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a
		AA2	3.14 (80)	4.18 (106)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a
		AD1	3.56 (90)	4.63 (118)	1.50 (38)	.88 (22)	n/a
		AB1	4.02 (102)	5.00 (127)	1.85 (47)	1.06 (27)	n/a
		AC1	4.48 (114)	5.00 (127)	1.85 (47)	1.06 (27)	n/a
		AE1	4.71 (120)	5.70 (145)	2.00 (51)	1.375 (35)	1.125 (28)
		AF1	4.71 (120)	5.70 (145)	2.00 (51)	1.375 (35)	1.125 (28)

## Podłączenie elektryczne

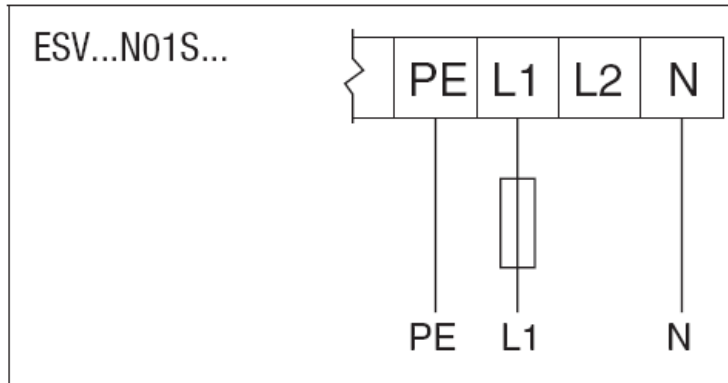


**Uwaga!**

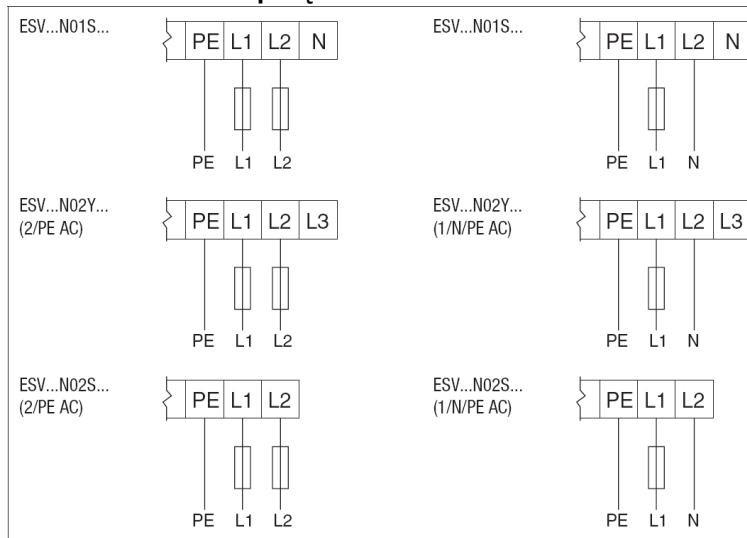
Ryzyko porażenia! Potencjały obwodu sięgają 600 VAC. Kondensatory utrzymują napięcie po odłączeniu zasilania. Przed serwisowaniem urządzenia odłącz zasilanie odczekaj dopóki napięcie pomiędzy B+ i B- będzie równe 0 VDC.

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.

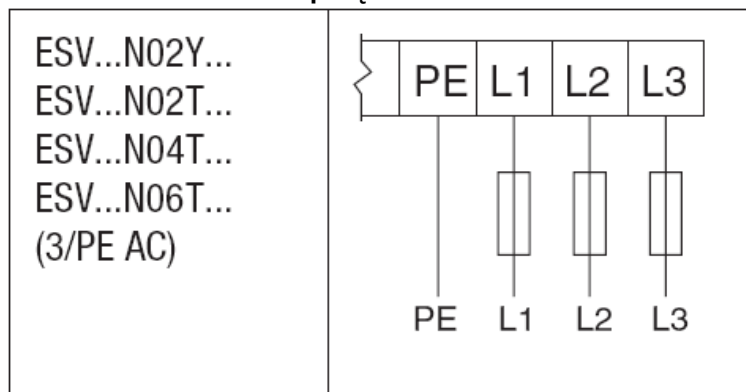
### Schemat połączeń dla SMV 120VAC 1~



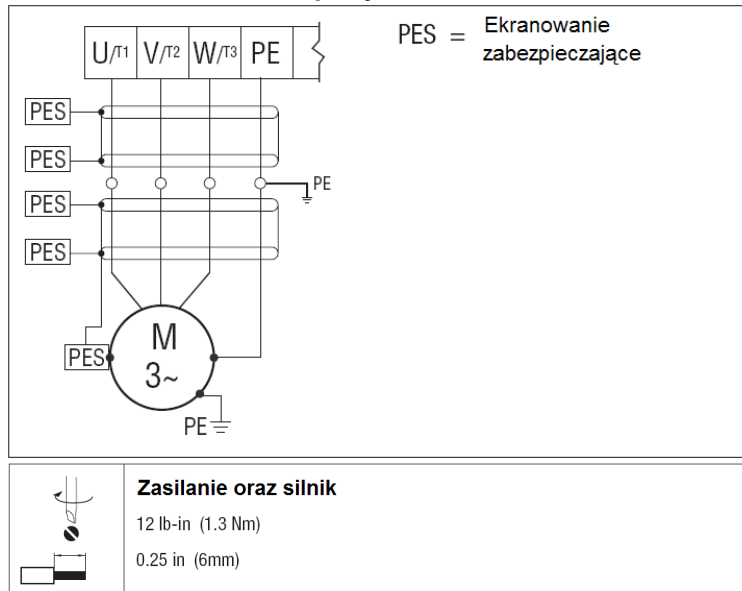
### Schemat połączeń dla SMV 240VAC 1~



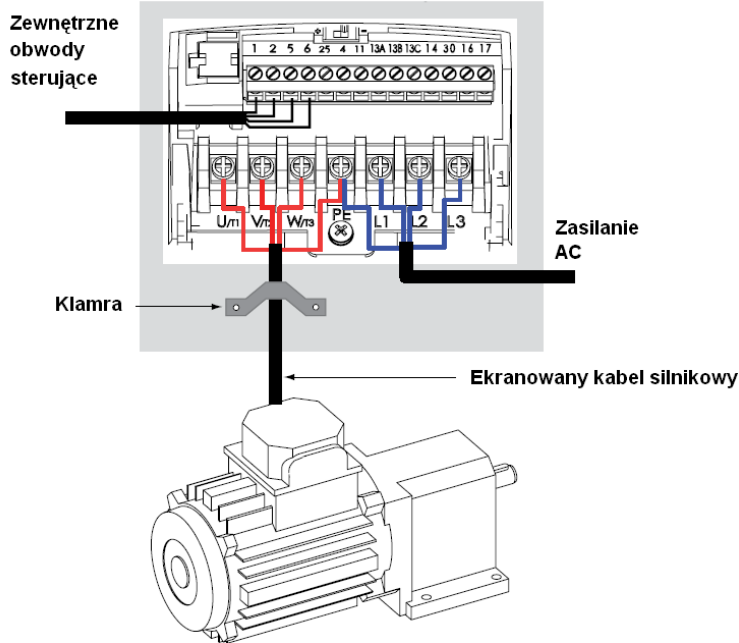
### Schemat połączeń dla SMV 3~



### Schemat połączeń dla silnika



**!** Prąd upływu może przekroczyć 3.5 mA AC. Minimalny przekrój przewodu PE powinien spełniać lokalne wymogi dot. prądu upływu.

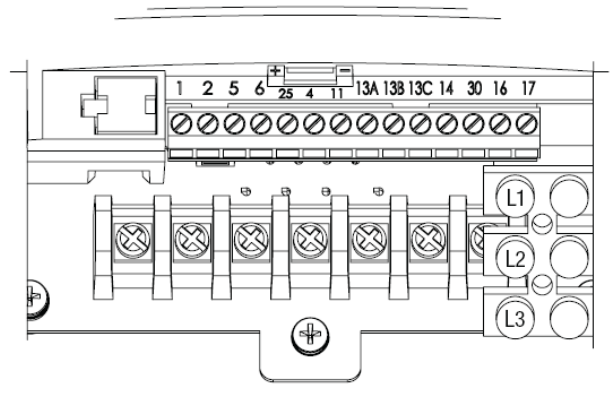
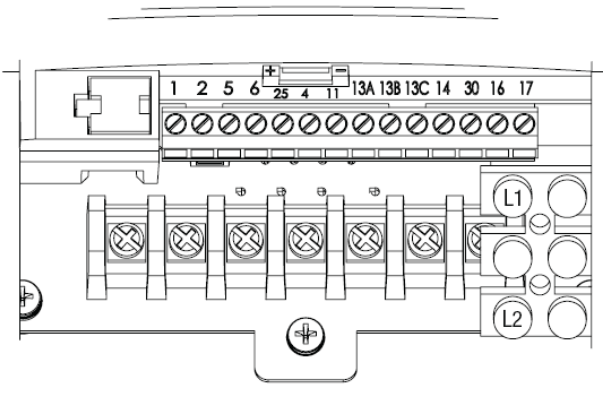


Dla spełnienia wymogów EN 61800-3 i innych standardów EMC, okablowanie powinno być ekranowane z ekranem przymocowanym do obudowy odbiornika. Kable silnikowe powinny być niskopojemnościowe (żyła/żyła  $\leq 75\text{pF/m}$ , żyła/ekran  $\leq 150\text{pF/m}$ ). Napęd z filtrem powinien spełnić wymogi klasy A EN61800-3 kategorii 2 z wymienionym typem okablowania nie dłuższym niż 10 m. Obudowa zewnętrznego filtra powinna zostać połączona z obudową napędu.

### Puszka zaciskowa dla obudowy w stopniu ochrony IP 65 (Nema 4X)

1~ (2/PE)

3~ (3/PE) z filtrem





**Bezpieczniki/przekroje poprzeczne przewodów**

Typ		Rekomendacje				
		Bezpiecznik	Wyłącznik nadprądowy (1)	Bezpiecznik lub wyłącznik (2) Ameryka	Okablowanie wejściowe (L1,L2,L3,PE)	
					[mm <sup>2</sup> ]	[AWG]
120V 1~ (1/N/PE)	ESV251N01SXB	M10 A	C10 A	10 A	1.5	14
	ESV371N01SXB, ESV371N01SX*	M16 A	C16 A	15 A	2.5	14
	ESV751N01SXB, ESV751N01SX*	M25 A	C25 A	25 A	4	10
	ESV112N01SXB, ESV112N01SX*	M32 A	C32 A	30A	4	10
240V 1~ (2/PE)	ESV251N01SXB, ESV251N02SXB, ESV371N01SXB, ESV371N02YXB, ESV371N02SF*	M10 A	C10 A	10 A	1.5	14
	ESV751N01SXB, ESV751N02YXB, ESV751N02SF*	M16 A	C16 A	15 A	2.5	14
	ESV112N02YXB, ESV112N02SFC, ESV112N01SXB, ESV112N01SX*	M20 A	C20 A	20 A	2.5	12
	ESV152N02YXB, ESV152N02SF*	M25 A	C25 A	25 A	2.5	12
	ESV222N02YXB, ESV222N02SF*	M32 A	C32A	30 A	4	10
240V 3~ (3/PE)	ESV371N02YXB, ESV751N02YXB, ESV371N02Y_*, ESV751N02Y_*	M10 A	C10 A	10 A	1.5	14
	ESV112N02YXB, ESV152N02YXB, ESV112N02TXB, ESV152N02TXB, ESV112N02Y_*, ESV152N02Y_*	M16 A	C16 A	12 A	1.5	14
	ESV222N02YXB, ESV222N02TXB, ESV222N02YX*	M20 A	C20 A	20 A	2.5	12
	ESV402N02TXB, ESV402N02T_*	M32 A	C32 A	30 A	4.0	10
	ESV552N02TXB, ESV552N02T_~	M40 A	C40 A	35 A	6.0	8
	ESV752N02TXB, ESV752N02T_~	M50 A	C50 A	45 A	10	8
	ESV113N02TXB, ESV113N02TX~, ESV113N02TM~	M80 A	C80 A	80 A	16	6
	ESV153N02TXB, ESV153N02TX~, ESV153N02TM~	M100 A	C100 A	90 A	16	4
400V or 480V 3~(3/PE)	ESV371N04TXB ...ESV222N04TXB ESV371N04T_* ...ESV222N04T_* ESV371N04TF* ...ESV222N04TF*	M10 A	C10 A	10 A	1.5	14
	ESV302N04T_*	M16 A	C16 A	15 A	2.5	14
	ESV402N04TXB, ESV402N04T_*	M16 A	C16 A	20 A	2.5	14
	ESV552N04TXB, ESV552N04T_*	M20 A	C20 A	20 A	2.5	14
	ESV752N04TXB, ESV752N04T_~	M25 A	C25 A	25 A	4.0	10
400V or 480V 3~(3/PE)	ESV113N04TXB, ESV113N04T_~	M40 A	C40 A	40 A	4	8
	ESV153N04TXB, ESV153N04T_~	M50 A	C50 A	50 A	10	8
	ESV183N04TXB, ESV183N04T_~	M63 A	C63A	70 A	10	6
	ESV223N04TXB, ESV223N04T_~	M80 A	C80 A	80 A	16	6
	ESV303N04TXB	M100 A	C100 A	100 A	25	4
	ESV373N04TXB	M125 A	C125 A	125 A	35	2
	ESV453N04TXB	M160 A	C160 A	150 A	35	1
600V 3~(3/PE)	ESV751N06TXB ...ESV222N06TXB ESV751N06T_* ...ESV222N06T_*	M10 A	C10 A	10 A	1.5	14
	ESV402N06TXB, ESV402N06T_*	M16 A	C16 A	12 A	1.5	14
	ESV552N06TXB, ESV552N06T_*	M16 A	C16 A	15 A	2.5	14
	ESV752N06TXB, ESV752N06T_~	M20 A	C20 A	20 A	2.5	12
	ESV113N06TXB, ESV113N06TX~, ESV113N06TM~	M32 A	C32 A	30 A	4	10
	ESV153N06TXB, ESV153N06TX~, ESV153N06TM~	M40 A	C40 A	40 A	4	8
	ESV183N06TXB, ESV183N06TX~, ESV183N06TM~	M50 A	C50 A	50 A	6	8
	ESV223N06TXB, ESV223N06TX~, ESV223N06TM~	M63 A	C63 A	60 A	10	8
	ESV303N06TXB	M80 A	C80 A	70 A	16	6
	ESV373N06TXB	M100 A	C100 A	90 A	16	4
	ESV453N06TXB	M125 A	C125 A	110 A	25	2



(1) wymagany wyłącznik typu D

(2) wymagane szybkie bezpieczniki lub wyłączniki typu 200,000 AIC spełniające klasę UL CC lub T.

Informacje dotyczące wykorzystania wyłączników różnicowo-prądowych:

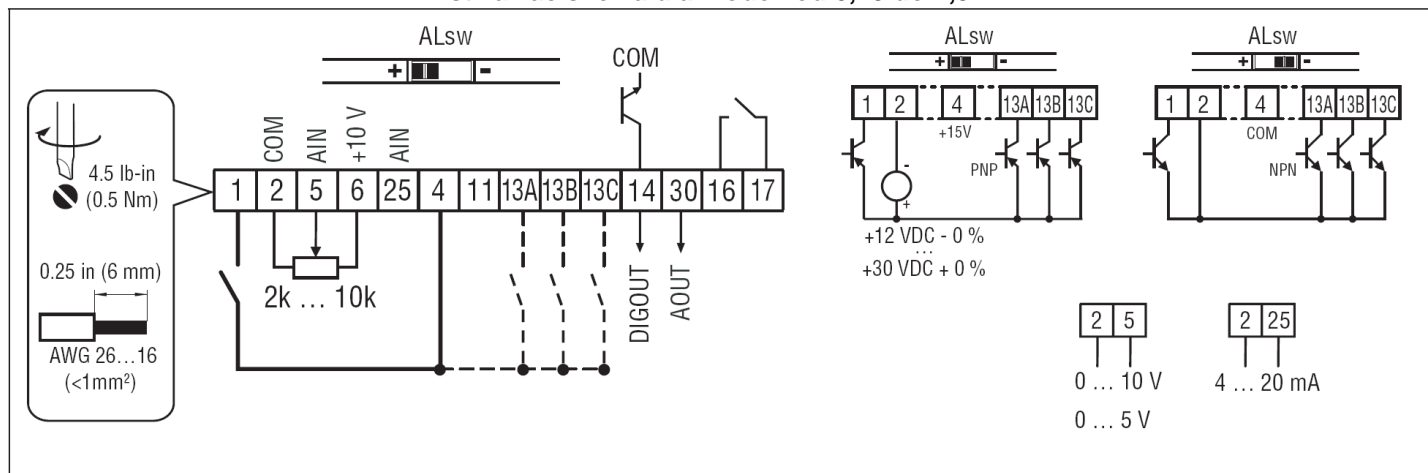
- Instalacja wyłączników tylko pomiędzy zasilaniem a przemiennikiem
- Wyłącznik różnicowo-prądowy będzie aktywny gdy:

- wystąpi prąd upływu pomiędzy ekranami kabli w szczególności przy długich silnikowych kablach ekranowanych.
- podłączone zostanie do sieci kilka przemienników w tym samym czasie
- przy filtrach RFI

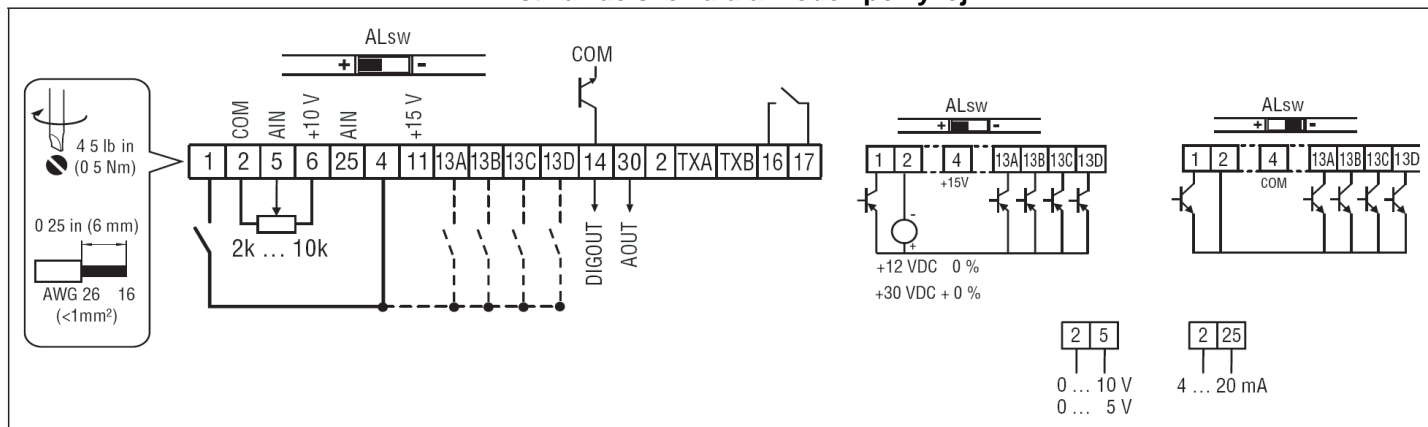
**Uwaga! Należy dodatkowo przestrzegać lokalnych przepisów.**

### Zaciski sterujące

#### Listwa zaciskowa dla modeli od 0,25 do 7,5 kW



#### Listwa zaciskowa dla modeli powyżej 11 kW



#### Wskazówka!

Zaciski sterujące oraz komunikacyjne posiadają wzmocnioną izolację kiedy napęd podłączony jest do sieci do 300V AC rms pomiędzy fazą a uziemieniem PE.

Zacisk	Opis	Ważne
1	Cyfrowe wyjście: Start/Stop	Wejściowa rezystancja = 4.3kΩ
2	Uziemienie	
5	Wejście analogowe: 0...10VDC	Wejściowa rezystancja >50kΩ
6	Wewnętrzne źródło DC dla szybkiego pot	+10VDC, max 10mA
25	Analogowe wejście: 4...20mA	Wejściowa rezystancja: 250Ω
4	Cyfrowe odniesienie/uziemienie	+15VDC/0 VDC w zależności od stanu
11	Wewnętrzne źródło DC dla urządzeń zewnętrznych	+12 VDC, max 50mA
13A	Cyfrowe wejście konfigurowalne z P121	Rezystancja wejściowa = 4.3 kΩ
13B	Cyfrowe wejście konfigurowalne z P122	
13C	Cyfrowe wejście konfigurowalne z P123	
13D*	Cyfrowe wejście konfigurowalne z P124	
14	Cyfrowe wyjście konfigurowalne z P142	DC 24V / 50mA;NPN


<b>30</b>	Analogowe wyjście konfigurowalne z P150...P155	0...10 VDC, max 20mA
<b>2*</b>	Masa dla sygnałów analogowych	
<b>TXA*</b>	RS485 TxA	
<b>TXB*</b>	RS485 TxB	
<b>16</b>	Wyjście przekaźnikowe: konfigurowalne z P140	AC 250V/3A
<b>17</b>		DC 24V/2A...240V/0,22A, bezindukcyjny

Stan wejść cyfrowych:

Cyfrowe wejścia mogą być skonfigurowane jako aktywny-wysoki lub aktywny-niski poprzez ustawienie przełącznika ALsw i P120 na „High”(+) . Jeśli używa się urządzenia NPN na wejściu ustaw obydwie na „Low” (-). Aktywny niski to ustawienie domyślne.

HIGH = +12...+30 V

LOW = 0...+3 V

	<b>Wskazówka!</b> Błąd F_AL pojawi się jeśli przełącznik ALsw nie będzie zgodny z parametrem P120 i P100 lub jedno z wejść cyfrowych (P121..P123) jest ustawione na wartość inną niż 0.
--	--

### Dopuszczalne długości kabli

Poniższa tabela zawiera dopuszczalne długości kabli używanych w przemienniku smv z zintegrowanym filtrem EMC.

Maksymalna dopuszczalna długość kabla (w metrach) dla przemiennika smv z wbudowanym filtrem EMC									
Zasilanie	Model	Częstotliwość próbkowania 4 kHz (P166=0)		Częstotliwość próbkowania 6 kHz (P166=1)		Częstotliwość próbkowania 8 kHz (P166=2)		Częstotliwość próbkowania 10kHz (P166=3)	
		Class A	Class B	Class A	Class B	Class A	Class B	Class A	Class B
240 V, 1 ~ (2/PE)	ESV251👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
	ESV371👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
	ESV751👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
	ESV112👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
	ESV152👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
	ESV222👉👉2SF👉	38	12	35	10	33	5	30	N/A
400/480 V, 3 ~ (3/PE)	ESV371👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV751👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV112👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV152👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV222👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV302👉👉4TF👉	30	4	25	2	20	N/A	10	N/A
	ESV402👉👉4TF👉	54	5	48	3	42	2	N/A	N/A
	ESV552👉👉4TF👉	54	5	48	3	42	2	N/A	N/A
	ESV752👉👉4TF👉	54	5	48	3	42	2	N/A	N/A

“👉👉” “👉”

Oznaczają - różne wersje przemiennika smv.

N/A

Oznacza – nie dotyczy.





















































## 4. Uruchomienie

### Klawiatura i wyświetlacz

SMV 0,25 – 7,5 kW	SMV 11 – 22 kW
4 cyfrowy wyświetlacz	4 cyfrowy wyświetlacz oraz wyświetlacz CTRL

### Wyświetlacz

	Przycisk startowy: W trybie lokalnym (P100=0,4,6) ten przycisk zastartuje napęd
	Przycisk stop: Zatrzymuje napęd, bez względu na tryb pracy w jakiej jest napęd. Uwaga! Gdy JOG jest aktywny przycisk STOP nie zatrzyma napędu.
	Rotacja: W lokalnym trybie (P100=0,4) wybiera się kierunek pracy silnika: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dioda LED dla aktualnym kierunku ruchu (FWD, REV) będzie włączona.</li> <li>• Naciśnij R/F, dioda LED dla przeciwnego kierunku ruchu będzie migać.</li> <li>• Naciśnij M przez 4 sekundy by potwierdzić.</li> <li>• Dioda migająca się włączy, druga dioda się wyłączy.</li> </ul> Kiedy kierunek ruchu zostaje zmieniony podczas pracy kierunkowa dioda LED będzie migać dopóki napęd steruje silnikiem w wybranym kierunku.
	Tryb: Używany do wchodzenia/wychodzenia z Menu Parametryzującego podczas programowania napędu oraz do wprowadzenia wartości zadanych.
	Przyciski „góra” i „dół”: Używane do programowania ale także do ustawiania prędkości, punktu PID i momentu. Kiedy przyciski są aktywne, środkowa dioda LED (po lewej stronie wyświetlacza jest zapalona).
	Diody <b>FWD/REV</b> wskazują aktualny kierunek ruchu.
	Diody <b>FWD/REV</b> wskazują aktualny kierunek ruchu.
	Dioda <b>AUTO</b> wskazuje na to że napęd został włączony w tryb Auto za pomocą jednego z TB13 wejść (P121...P123 ustawionych na 1...7). Wskazuje również że tryb PID jest aktywny (jeśli możliwy).
	Dioda <b>RUN</b> : wskazuje na to że napęd pracuje.

	<p>Diody „góra” „dół” wskazuje na to że góra i dół są aktywne.</p>																				
	<p><b>Wskazówka!</b> Jeśli klawiatura jest ustawiona w tryb auto (P121...P123 jest 6) a odpowiednie wejście TB-13 jest zamknięte, diody AUTO i „góra” „dół” są włączone.</p>																				
	<p>Klawisz CTRL wybiera źródło startu i zadawania prędkości napędu. Naciśnij  by zaakceptować wybór trybu kontroli.</p> <table border="1" data-bbox="225 338 1535 757"> <thead> <tr> <th colspan="2">Diody CTRL</th> <th>Start</th> <th>Zadawanie prędkości</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>  <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>   <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/> </td> <td>[LOCAL] [MAN]</td> <td>Klawiatura</td> <td>Ustawienia P101</td> </tr> <tr> <td>  <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>   <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/> </td> <td>[LOCAL] [AUTO]</td> <td>Klawiatura</td> <td>Ustawienia zacisków 13x</td> </tr> <tr> <td>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>   <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/> </td> <td>[REMOTE] [MAN]</td> <td>Listwa zaciskowa</td> <td>Ustawienia P101</td> </tr> <tr> <td>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>   <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/> </td> <td>[REMOTE] [AUTO]</td> <td>Listwa zaciskowa</td> <td>Ustawienia zacisków 13x</td> </tr> </tbody> </table> <p>Jeśli P100=6 klawisz CTRL jest używany do wybierania trybu startu pomiędzy listwą zaciskową [REMOTE] a klawiaturą [LOCAL]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Dioda REM/LOC wskazująca obecne źródło startu jest włączona</li> <li>- Naciśnij [CTRL], dioda innego źródła startu zacznie migać</li> <li>- Naciśnij [M] przez 4 sekundy by zatwierdzić zmianę</li> <li>- Migająca dioda zapali się (pozostałe diody zgasną)</li> </ul> <p>Jeśli P113=1 klawisz CTRL jest używany do wybierania trybu zadawania prędkości pomiędzy ustawieniami TB-13x [AUTO] i P101 [MANUAL]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Dioda AUT/MAN wskazująca obecne źródło zadawania prędkości jest włączona</li> <li>- Naciśnij [CTRL], diody innego źródła zadawania zaczną migać</li> <li>- Naciśnij [M] przez 4 sekundy by zatwierdzić zmianę</li> <li>- Migająca dioda zapali się (pozostałe diody wygasną)</li> </ul> <p>Jeśli P100 = 6 i P113 = 1 jest możliwa zmiana źródła startu i zadawania prędkości w tym samym czasie.</p> <p><b>Kontrola startu</b></p> <p>Dioda REMOTE/LED wskazuje aktualne źródło kontroli startu. Jeśli źródłem kontroli startu jest zdalna klawiatura lub sieć obie diody LED będą wyłączone.</p> <p><b>Zadawanie prędkości</b></p> <p>Dioda AUTO/MANUAL wskazuje aktualne źródło zadawania prędkości.</p> <p>Jeśli P113 = 0 lub 2 dioda AUTO/MANUAL zharmonizuje się z diodą AUTO z wyświetlacza 4 cyfrowego. Jeśli P113 = 0 i nie ustawiono automatycznego zadawania prędkości na listwie zaciskowej, dioda MANUAL włączy się a dioda AUTO się wyłączy.</p> <p>Jeśli P113 = 1 diody AUTO/MANUAL pokazują wybrane źródło kontroli zadawania prędkości poprzez klawisz [CTRL]. Jeśli klawisz [CTRL] użyto do wybrania źródła zadawania prędkości i wybrano AUTO lecz ustawiono automatyczne zadawanie prędkości na listwie zaciskowej, zadawanie prędkości będzie brane z P101 lecz dioda AUTO pozostanie włączona.</p>	Diody CTRL		Start	Zadawanie prędkości	 <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>	[LOCAL] [MAN]	Klawiatura	Ustawienia P101	 <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>	[LOCAL] [AUTO]	Klawiatura	Ustawienia zacisków 13x	 <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>  <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>	[REMOTE] [MAN]	Listwa zaciskowa	Ustawienia P101	 <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>  <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>	[REMOTE] [AUTO]	Listwa zaciskowa	Ustawienia zacisków 13x
Diody CTRL		Start	Zadawanie prędkości																		
 <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>	[LOCAL] [MAN]	Klawiatura	Ustawienia P101																		
 <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>  <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>	[LOCAL] [AUTO]	Klawiatura	Ustawienia zacisków 13x																		
 <input checked="" type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>  <input type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>	[REMOTE] [MAN]	Listwa zaciskowa	Ustawienia P101																		
 <input checked="" type="checkbox"/> /  <input type="checkbox"/>  <input type="checkbox"/> /  <input checked="" type="checkbox"/>	[REMOTE] [AUTO]	Listwa zaciskowa	Ustawienia zacisków 13x																		
	<p><b>Jednostki na diodach</b></p> <table border="1" data-bbox="225 1659 1535 2002"> <tbody> <tr> <td>HZ: bieżąca wartość podawana w Hz</td> <td rowspan="5">           W trybie prędkościowym jeśli P178=0 to dioda HZ będzie włączona. Jeśli P178&gt;0 jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P177 w czasie pracy napędu (bez programowania).            W trybie momentowym dioda HZ jest włączona kiedy napęd pracuje (bez programowania).            W trybie PID jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P203 w czasie pracy napędu (bez programowania).            Jeśli P179&gt;0, diody pokazują aktualne parametry diagnostyczne.         </td> </tr> <tr> <td>%: bieżąca wartość podawana w %</td> </tr> <tr> <td>RPM: bieżąca wartość podawana w RPM</td> </tr> <tr> <td>AMPS: bieżąca wartość w Amps</td> </tr> <tr> <td>/ UNITS bieżąca wartość jest podawana na jednostkę (np. / sec / min / godz)</td> </tr> </tbody> </table>	HZ: bieżąca wartość podawana w Hz	W trybie prędkościowym jeśli P178=0 to dioda HZ będzie włączona. Jeśli P178>0 jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P177 w czasie pracy napędu (bez programowania). W trybie momentowym dioda HZ jest włączona kiedy napęd pracuje (bez programowania). W trybie PID jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P203 w czasie pracy napędu (bez programowania). Jeśli P179>0, diody pokazują aktualne parametry diagnostyczne.	%: bieżąca wartość podawana w %	RPM: bieżąca wartość podawana w RPM	AMPS: bieżąca wartość w Amps	/ UNITS bieżąca wartość jest podawana na jednostkę (np. / sec / min / godz)														
HZ: bieżąca wartość podawana w Hz	W trybie prędkościowym jeśli P178=0 to dioda HZ będzie włączona. Jeśli P178>0 jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P177 w czasie pracy napędu (bez programowania). W trybie momentowym dioda HZ jest włączona kiedy napęd pracuje (bez programowania). W trybie PID jednostki na diodach będą zgodne z ustawieniami P203 w czasie pracy napędu (bez programowania). Jeśli P179>0, diody pokazują aktualne parametry diagnostyczne.																				
%: bieżąca wartość podawana w %																					
RPM: bieżąca wartość podawana w RPM																					
AMPS: bieżąca wartość w Amps																					
/ UNITS bieżąca wartość jest podawana na jednostkę (np. / sec / min / godz)																					

## Tryby pracy na wyświetlaczu

### Tryb pracy – prędkość

W standardowym trybie pracy, częstotliwość wyjściowa jest wybierana bezpośrednio poprzez (klawiaturę, sygnał analogowy itp.) W tym trybie wyświetlacz pokazuje częstotliwość wyjściową napędu.

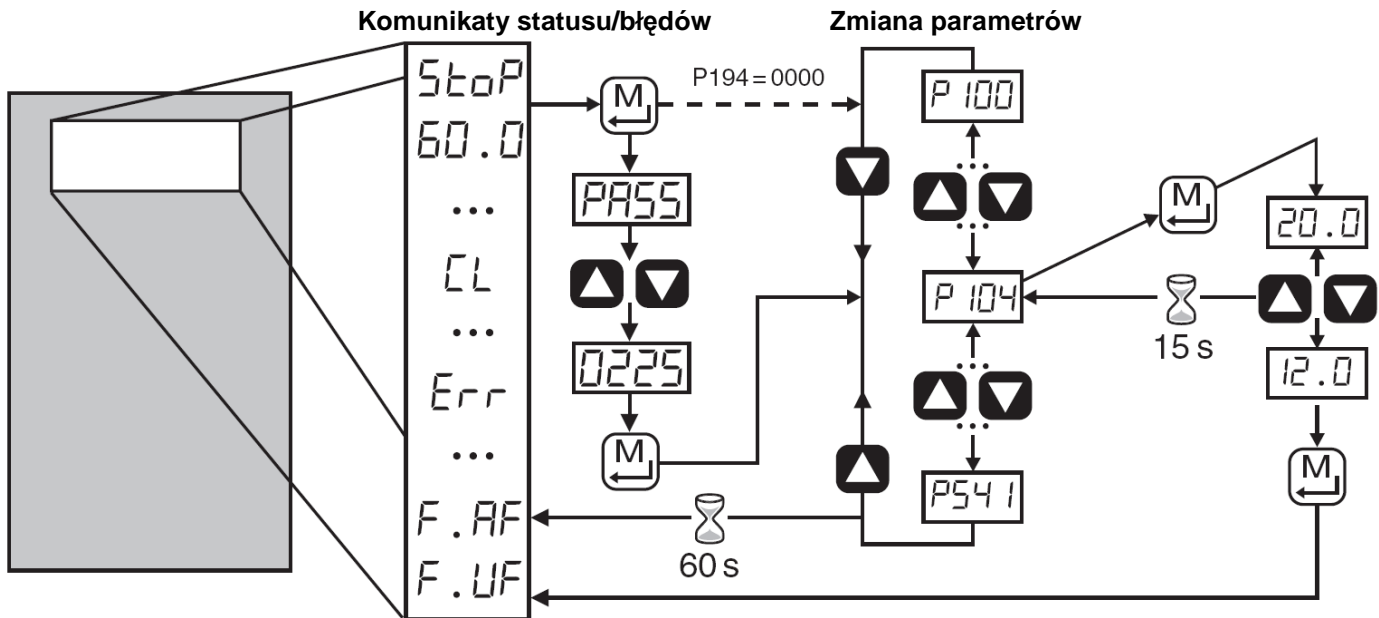
### Tryb pracy – PID

Kiedy tryb pracy PID jest dostępny i aktywny, pracujący wyświetlacz pokazuje aktualny zadany punkt PID. Kiedy tryb PID jest nie aktywny wyświetlacz pokazuje częstotliwość wyjściową napędu.

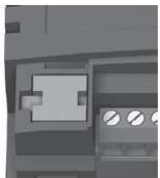
### Tryb pracy – moment

Kiedy napęd pracuje w trybie wektorowym wyświetlacz pokazuje wyjściową częstotliwość napędu.

## Ustawianie parametrów



## Elektroniczny Moduł Programowalny (EPM)



EPM zawiera pamięć operacyjną napędu. Ustawienia parametrów są przechowywane w EPM a zmiany ustawień są dokonywane w „Ustawieniach użytkownika” w EPM.

Opcjonalny programator EPM (model EEP1RA) pozwala na:

- Kopiowanie ustawień z jednego EPM do drugiego,
- Kopiowanie ustawień z jednego EPM do pamięci programatora,
- Przechowywane pliki mogą być modyfikowane i programatorze EPM,

- Przechowywane pliki mogą zostać skopiowane do innego EPM.

Jako że programator EPM jest zasilany z baterii, ustawienia parametrów mogą być skopiowane do EPM i włożone do napędu przy wyłączonym zasilaniu na napędzie. Dodatkowo kiedy parametry napędu są zapisane w EPM za pomocą programatora, ustawienia te są przechowywane w dwóch różnych miejscach, w „ustawieniach użytkownika” i w „ustawieniach domyślnych OEM”. Podczas gdy „ustawienia użytkownika” mogą zostać zmodyfikowane w napędzie, „ustawienia OEM” nie mogą być zmienione. Dlatego też napęd może zostać zresetowany nie tylko do „fabrycznych” ustawień (pokazano w instrukcji), ale również do oryginalnych ustawień maszyny wprowadzonych przez OEM. Podczas gdy EPM może zostać wyjęty by przekopiować ustawienia parametrów do innego napędu, musi być jednak włożony na swoje miejsce by napęd mógł pracować (brakujący EPM spowoduje błąd F-F1).

## 5. Parametryzacja

Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
P100	Start - źródło wartości zadanych	0	0 lokalna klawiatura	Użyj przycisku RUN by napęd ruszył Użyj obwodu Start/Stop podłączonego do listwy zaciskowej
			1 listwa zaciskowa	
			2 tylko zdalna klawiatura	Użyj przycisku RUN na opcjonalnej zdalnej klawiaturze
			3 tylko sieć	Komenda startu musi pochodzić z sieci (Modus, CANopen, itp.) Wymagany jest opcjonalny moduł komunikacji. Musi być również ustawiony jeden z wejść TB-13 na 9 (Sieć możliwa), patrz P121...123
			4 listwa zaciskowa lub lokalna klawiatura	Możliwe jest przełączanie kontroli startu pomiędzy listwą zaciskową a klawiaturą za pomocą jednego z wejść TB-13.
			5 listwa zaciskowa lub zdalna klawiatura	Możliwe jest przełączanie kontroli startu pomiędzy listwą zaciskową a zdalną klawiaturą za pomocą jednego z wejść TB-13.
			6 klawisz wyboru CTRL	Klawisz CTRL pozwala na wybór źródła kontroli startu pomiędzy listwą zaciskową a lokalną klawiaturą.
			<b>Uwaga!</b> P100=0 uniemożliwia TB-1 jako wejście STOP! Obwód STOP może zostać zablokowany jeśli parametry parametry zostały zresetowane do ustawień domyślnych. (patrz P199).	
			<b>Rada:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• P100=4, 5: Aby dokonywać przełączeń pomiędzy źródłami wartości zadanej jedno z wejść TB-13 (P121...123) musi być ustawione na 08 (Wybór kontroli). TB-13 Otwarte (lub nie skonfigurowane): Kontrola z listwy zaciskowej. TB-13 Zamknięte: Lokalna (P100=4) lub Zdalna (P100=5) klawiatura</li> <li>• P100= 0, 1, 4: Sieć zadaje sygnał jeśli P121...P123=9 a odpowiednie wejście TB-13x jest zamknięte.</li> <li>• Przycisk STOP jest zawsze aktywny z wyjątkiem trybu JOG</li> <li>• F_AL błędnie się wyświetli jeśli pozycja przełącznika logiki sygnałów nie odpowiada ustawieniu P120 i P100 jest ustawione na wartość inną niż 0.</li> </ul>	
P101	Standardowe źródło zadawania	0	0 Klawiatura (lokalna lub zdalna) 1 0-10 VDC 2 4-20mA 3 Wstępnie ustawiony #1 4 Wstępnie ustawiony #2 5 Wstępnie ustawiony #3 6 Sieć 7 Ustawiony z kroku sekwensera #1 (P710) 8 Ustawiony z kroku sekwensera #2 (P715) 9 Ustawiony z kroku sekwensera #2 (P720)	Wybrać domyślne prędkościowe lub momentowe zadawanie, gdy Auto-zadawanie nie jest wybrane przy pomocy wejść TB-13.  Wybór 7,8, 9 nie obowiązuje dla regulacji PID oraz momentu
P102	Minimalna częstotliwość	0.0	0.0 [Hz] P103	<ul style="list-style-type: none"> <li>• P102,P103 są aktywne dla wszystkich form zadawania prędkości</li> <li>• Kiedy prędkość zadawana jest analogowo patrz również P160, P161</li> </ul>
P103	Maksymalna częstotliwość	60	7.5 [Hz] 500	
			<b>Rada!</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• P103 nie może być ustawione poniżej P102</li> <li>• Aby ustawić P1023 powyżej 120Hz: Podnieś częstotliwość do 120Hz, wyświetlacz pokaże HF r (migając) . Zwolnij przycisk i poczekaj sekundę. Naciśnij przycisk ponownie by kontynuować zwiększanie prędkości P103.</li> </ul>	
<b>Ostrzeżenie!</b> Skonsultuj z producentem silnika czy praca z podwyższoną częstotliwością jest dopuszczalna. Przekroczenie znamionowych prędkości może spowodować uszkodzenie maszyny i zranienie personelu.				
P104	Czas przyspieszenia 1	20.0	0.0 [s] 3600	<ul style="list-style-type: none"> <li>• P104 = czas zmiany częstotliwości od 0 Hz do P167 (bazowa częstotliwość)</li> <li>• P105= czas zmiany częstotliwości od P167 do 0 Hz</li> <li>• Dla rampy S przysp/ham, dopasuj P106.</li> </ul>
P105	Czas hamowania 1	20.0	0.0 [s] 3600	

<b>Przykład:</b> Jeśli P103=120Hz , P104=20 s i P167 (bazowa częstotliwość) = 60 Hz czas zmiany częstotliwości od 0 Hz do 120 Hz wynosi 40.0 s.				
<b>P106</b>	Czas integracji S-rampy	0.0	0.0 [s] 50.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>P106 = 0.0 Rampa przyspieszania/zwalniania liniowa</li> <li>P106&gt;0 Rampa przyspieszania/zwalniania wg krzywej S.</li> </ul>
<b>P107<sup>(1)</sup></b>	Wybór napięcia	1	0 Niski (120,200,400,480VAC) 1 Wysoki (120,240,480,600VAC)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Domyślne ustawienie jest na 1 dla wszystkich napędów z wyjątkiem użycia „reset 50” (parametr P199 wybór 4) w modelach 480V. W tym przypadku ustawienie domyślne to 0.</li> </ul>
<b>P108</b>	Przebieżenie silnika	100	30 [%] 100	P108= (prąd znamionowy silnika*100)/SMV znamionowy prąd wyjściowy <b>Przykład:</b> jeśli silnik = 3A i SMV=4A to P108=75%  <b>Rada!</b> Nie ustawiaj ponad znamionowy prąd silnika (tabliczka znam.) Zabezpieczenie termiczne silnika w SMV spełnia normę UL jako zabezpieczenie silnika. Cykliczne podłączanie napięcia po błędzie przeciążenia może spowodować znaczną utratę żywotności silnika.
<b>P109</b>	Typ przeciążenia silnika	0	0 kompensacja prędkości 1 bez kompensacji prędkości	
<b>P110</b>	Metoda startu	0	0 Normalna 1 Start przy włączeniu zasilania 2 Start z hamulcem DC 3 Automatyczny restart 4 Automatyczny restart z hamulcem DC 5 Start w locie/Restart #1 6 Start w locie/Restart #1 7 Start w locie/Restart #2 Dla silników 2-płowych 8 Start w locie/Restart #2 Dla silników 2-płowych	Napęd automatycznie ruszy gdy doprowadzone zostanie napięcie. Po wywołaniu komendy startu, napęd zaaplikuje hamowanie DC (zgodnie z P174, P175) zanim zastartuje silnik. Napęd automatycznie się restartuje po wystąpieniu błędu lub gdy zostanie zasilony. Kombinacja ustawienia 2 i 3  <ul style="list-style-type: none"> <li>Napęd automatycznie się restartuje po wystąpieniu błędu lub gdy zostanie zasilony</li> <li>Po trzech nieudanych próbach napęd zostaje automatycznie restartowany z hamulcem Dc</li> <li>P110=5, Wykonuje szukanie prędkości, startuje z maksymalną częstotliwości (P103)</li> <li>P110=6 Wykonuje szukanie prędkości, startuje z ostatnią wyjściową częstotliwością przed wystąpieniem błędu lub zanikiem napięcia.</li> <li>Jeśli P111=0 start w locie jest wykonywany kiedy komenda startu została wywołana.</li> <li>P110=7,8 wykorzystuje P280/281 do ustawienia poziomu prądu i czasu zwalniania dla restartu</li> </ul>
			<b>Rada!</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>P110=0, 2: Komenda startu musi zostać wprowadzona co najmniej 2 sekundy po podłączeniu napięcia. Błąd F_UF pojawi się jeśli komenda zostanie wprowadzona wcześniej.</li> <li>P110=1, 3...6: Dla automatycznego startu/restartu źródło musi pochodzić z listwy zaciskowej a komenda start musi być wydana.</li> <li>P110=2 ,4...6: Jeśli P175=999.9 hamowanie DC będzie zaaplikowane na 15s.</li> <li>P110=3...6: Napęd usiłuje przeprowadzić 5 restartów, jeśli wszystkie się nie powiedą wyświetlacz pokarze LC i wymagany będzie ręczny restart.</li> <li>P110=5,6: Jeśli napęd nie może „dogonić” kręcącego się silnika, napęd przejdzie do błędu F_rF.</li> <li>P110=5,6: Jeśli napęd zgłasza błąd F_OF spróbować ustawić P110 = 7 lub 8</li> </ul>	
<b>Ostrzeżenie!</b> Automatyczny start/restart może spowodować uszkodzenie sprzętu i okaleczenie personelu. Używanie automatycznego startu/restartu powinno odbywać się na sprzęcie, do którego nie ma dostępu personel.				



<b>P111</b>	Metoda zatrzymania	0	0 Zbocze 1 Zbocze z hamulcem DC 2 Rampa 3 Rampa z hamulcem DC	Wyjście napędu zostanie odłączone niezwłocznie po komendzie stop, zatrzymując motor Wyjście napędu zostanie odłączone, następnie hamulec DC zostanie aktywowany. Napęd po rampie (P105 lub P126) będzie zatrzymywał silnik Napęd po rampie zatrzyma silnik do 0 Hz, następnie hamulec DC zostanie aktywowany (patrz P174, P175).
<b>P112</b>	Kierunek pracy	0	0 Tylko do przodu 1 Do przodu lub do tyłu	Jeśli tryb PID jest dostępny, praca do tyłu jest niedostępna (z wyjątkiem JOG)
<b>P113</b>	Kontrola AUTO/MANUAL	0	0 Kontrola z listwy zaciskowej 1 Auto/Manual (klawisz wyboru CTRL) 2 Tylko manualna kontrola	Wartość zadawana jest poprzez ustawienia i stan zacisków TB-13x. Jeśli nie ustawiono trybu Auto na listwie zaciskowej, kontrola wartości zadanej odbywa się wg P101. Pozwala na wybór zadawania wartości pomiędzy Auto a Manual używając klawisza CTRL. Jeśli wybrano klawiszem CTRL tryb Auto, lecz nie wybrano trybu Auto na listwie zaciskowej, kontrola wartości zadanej odbywa się wg P101. Wartość zadana wynika z P101 bez względu na źródło Auto które może być wybrane na listwie TB-13x.
<b>P115</b>	Motopotencjometr MOP wartość po podaniu napięcia zasilania	0	0 ostatnia prędkość pracy 1 0 Hz 2 Wstępnie ustawiona #3 (P133)	f wy = MOP ostatnia wartość f wy = 0Hz f wy = P133
<b>P120</b>	Poziom logiki sygnałów	2	1 Niski 2 Wysoki	P120 i przełącznik logiki sygnałów muszą zgodnie wskazywać logikę chociaż P100, P121..P123 są ustawione na 0. W przeciwnym razie błąd FAL się pojawi.
<b>P121</b> <b>P122</b> <b>P123</b> <b>P124</b>	Funkcja wejścia TB-13A Funkcja wejścia TB-13B Funkcja wejścia TB-13C TB-13D* Funkcja wejścia	0	0 Brak 1 Auto-zadawanie: 0-10 VDC 2 Auto zadawanie: 4-20 mA 3 Auto zadawanie: Wstępnie ustawione * 13D:3 = Zarezerwowane 4 Auto zadawanie: MOP góra 5 Auto zadawanie: MOP w dół 6 Auto zadawanie: Klawiatura 7 Auto zadawanie: Sieć 8 Wybór zadawania 9 Sieć dostępna 10 Rotacja wstecz 11 Start do przodu 12 Start wstecz 13 Praca do przodu 14 Praca wstecz 15 JOG do przodu 16 JOG wstecz 17 Przysp/Zwaln #2 18 Hamulec DC 19 Pomocnicza rampa do zatrzymywania 20 Wyczyść błąd 21 Zewnętrzny błąd F_EF 22 Odwrotny zewnętrzny błąd F_EF	Wejście niedostępne Dla trybu częstotliwości patrz P160..P161, Dla trybu PID patrz P204...P205, Dla trybu wektorowego patrz P330 Dla trybu częstotliwości patrz P131..P137, Dla trybu PID patrz P231...P233, Dla trybu wektorowego patrz P331...P333 • Normalnie otwarte: Zamknij wejście by zwiększyć lub zmniejszyć prędkość, wartość PID lub wartość momentu • MOP up nie jest aktywne podczas STOP.  Używać kiedy P100= 4, 5 by przełączać zadawanie pomiędzy listwą zaciskową a lokalną bądź zdalną klawiaturą. Wymagane by zaskartować napęd przez sieć. Otwarty = Do przodu                      Zamknięty = Wstecz Patrz rada dla typowego obwodu  Prędkość JOG do przodu = P134 Prędkość JOG do tyłu = P135 Uwaga! Aktywna również gdy P112=0 Patrz P125, P126 Patrz P174, zamknij wejście by nadpisać P175 Normalnie zamknięte: Otwieranie wejścia zatrzyma napęd po rampie (dzięki P127) nawet jeśli P111 jest ustawione na Coast (O lub 1) Zamknij by zresetować błąd Normalnie obwód zamknięty, gdy otwarty wystąpi błąd Normalnie obwód otwarty: gdy zamknięty wystąpi błąd

		23 auto zadawanie: sekwenser krok #1	Pracuje tylko w trybie prędkościowym
		24 uruchom sekwenser 25 krok sekwencji 26 wstrzymaj sekwenser	Przejdzie ze stanu niezaznaczonego do zaznaczonego

**Ostrzeżenie!**

JOG nadpisuje wszystkie komendy STOP! By zatrzymać napęd pracujący w trybie JOG, wejście JOG musi zostać dezaktywowane lub warunek błędu wywołany

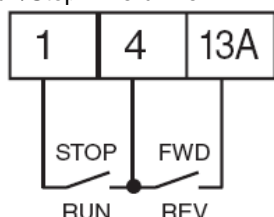
**Ostrzeżenie!**

W przypadku gdy wejście „uruchom sekwenser” zostanie rozwarłe podczas pracy w sekwencji napęd wyjdzie z trybu sekwencyjnego i będzie pracował z wartością zadaną standardowego lub alternatywnego źródła zadawania (w zależności od konfiguracji).

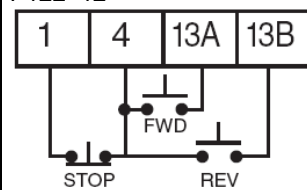
**Uwaga!**

- Kiedy wejście jest aktywowane, ustawienia od 1...7 nadpisują P101
- Kiedy TB-13A...TB13C SA skonfigurowane na Auto zadawanie inne niż MOP, TB-13C nadpisuje TB-13B oraz TB-13B nadpisuje TB-13A. Jakikolwiek inne Auto-zadawanie będzie miało priorytet przed MOP.
- Ustawienia 10...14 są tylko ważne podczas trybu zadawania z listwy zaciskowej (P100=1,4,5)
- Jeśli Start/Run/JOG do przodu i Start/Run/JOG do tyłu są obydwa aktywowane, napęd się zatrzyma.
- Jeśli wejście JOG jest aktywowane podczas pracy napędu, napęd wprowadzi tryb JOG, jeśli wejście JOG nie jest aktywowane napęd się zatrzyma.
- Błąd F\_AL się pojawi jeśli pozycja przełącznika (ALsw) nie odpowiada ustawieniu P120 i żadne z wejść cyfrowych (P121...P123) nie są nastawione na wartość inną niż 0.
- Błąd F\_IL się pojawi w następujących okolicznościach
  - Ustawienia TB-13A...TB13C są powtórzone (każde ustawienie z wyjątkiem 0 i 3 może być tylko raz użyte)
  - Jedno wejście ustawione jest na MOP „góra” a inne nie jest ustawione na MOP „w dół” lub na odwrót
  - Jedno wejście ustawione jest na 10 a inne na 11...14.
  - Jedno wejście ustawione jest na 11 lub 12 a inne ustawione jest na 13 lub 14.
- Typowe obwody sterujące pokazano poniżej:
  - Jeśli jakieś wejście ustawione jest na 10, 12 lub 14, P112 musi być ustawione na 1 dla akcji odwrótnej do funkcji.

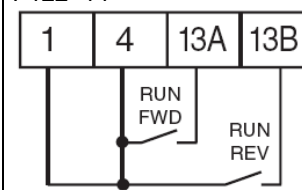
Run/Stop z kierunkiem P121 = 10



Start do przodu/ Start do tyłu P121=11, P122=12



Run do przodu/ Run do tyłu P121=13, P122=14



<b>P125</b>	2 czas przyspieszenia	20.0	0.0	[s]	3600	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Wybierany używając TB-13A...TB-13C (P121...P123 = 17)</li> <li>• Dla rampy S przysp/zwaln dostosuj P106</li> </ul>																																																							
<b>P126</b>	2 czas zwalniania	20.0	0.0	[s]	3600																																																								
<b>P127</b>	Czas zwalniania dla pomocniczej rampy do zatrzymywania	20.0	0.0	[s]	3600		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Wybierany używając TB-13A...TB-13C (P121...P123 = 19)</li> <li>• Dla rampy S przysp/zwaln dostosuj P106</li> <li>• Kiedy wybrany, ten czas rampy ma pierwszeństwo przed P105 i P126</li> </ul>																																																						
<b>P129</b>	Próg przełączania ramp przyspieszenia/zwalniania	0.0	0.0	{Hz}	1000	<p>Jeżeli aktualna częstotliwość &lt;P129 aktywny czas przyspieszania/zwalniania #2 (P125/P126)</p> <p>Jeżeli aktualna częstotliwość &gt;P129 aktywny czas przyspieszania/zwalniania #1 (P104/P105)</p>																																																							
<b>P131</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #1	0.0	0.0	[Hz]	500	<table border="1"> <thead> <tr> <th>PRESET SPEED</th> <th>13A</th> <th>13B</th> <th>13C</th> <th>13D</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>X</td> <td>--</td> <td>--</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>--</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>--</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>X</td> <td>X</td> <td>--</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>4 (alternate)</td> <td>--</td> <td>--</td> <td>--</td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>X</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>X</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>X</td> <td>X</td> <td>X</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>8 (alternate)</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>--</td> <td>X</td> </tr> <tr> <td>8 (alternate)</td> <td>--</td> <td>--</td> <td>X</td> <td>X</td> </tr> </tbody> </table>	PRESET SPEED	13A	13B	13C	13D	1	X	--	--	--	2	--	X	--	--	3	--	--	X	--	4	X	X	--	--	4 (alternate)	--	--	--	X	5	X	--	X	--	6	--	X	X	--	7	X	X	X	--	8 (alternate)	--	X	--	X	8 (alternate)	--	--	X	X
PRESET SPEED	13A	13B	13C	13D																																																									
1	X	--	--	--																																																									
2	--	X	--	--																																																									
3	--	--	X	--																																																									
4	X	X	--	--																																																									
4 (alternate)	--	--	--	X																																																									
5	X	--	X	--																																																									
6	--	X	X	--																																																									
7	X	X	X	--																																																									
8 (alternate)	--	X	--	X																																																									
8 (alternate)	--	--	X	X																																																									
<b>P132</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #2	0.0	0.0	[Hz]	500																																																								
<b>P133</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #3	0.0	0.0	[Hz]	500																																																								
<b>P134</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #4	0.0	0.0	[Hz]	500																																																								

<b>P135</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #5	0.0	0.0 [Hz]	500	
<b>P136</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #6	0.0	0.0 [Hz]	500	
<b>P137</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #7	0.0	0.0 [Hz]	500	
<b>P138</b>	Wstępnie ustawiona prędkość #8	0.0	0.0 [Hz]	500	<ul style="list-style-type: none"> <li>• nastawa prędkości używana przez P158</li> <li>• 13D dostępne w modelach od 11 kW</li> </ul>
<b>P140</b>	Wyjście przekaźnikowe TB-16, 17	0	0 Brak 1 Praca 2 Wstecz 3 Błąd 4 Odwrotny błąd 5 Błąd przy restarcie  6 Osiągnięta prędkość  7 Powyżej: Wstępnie ustawiona prędkość #6 8 Limit prądowy 9 Podąża za spadkiem (4-20 mA)  10 Spadek obciążenia  11 Sterowanie lokalną klawiaturą aktywne 12 Sterowanie listwą zaciskową aktywne 13 Sterowanie zdalną klawiaturą aktywne 14 Sterowanie siecią aktywne 15 Sterowanie standardowo zadawane aktywne 16 Automatyczne zadawanie aktywne 17 Tryb Sleep aktywne 18 Sprężenie PID < Min. Alarm 19 Odwrotne sprężenie PID < Min. Alarm 20 Sprężenie PID > Max. Alarm 21 Odwrotne sprężenie PID > Max. Alarm 22 Sprężenie PID w zasięgu Min/Max zakresu alarmu 23 Sprężenie PID Min/Max poza zasięgiem alarmu 24 Zarezerwowane 25 Sieć aktywowana 26 zanik napięcia na wejściu analogowym 0-10V 27 sterowany przez sekwenser 28 sekwenser aktywny 29 sekwenser wstrzymany 30 sekwencja wykonana 31 częstotliwość wyjściowa = 0.0Hz	Wyjście niedostępne Aktywny gdy napęd pracuje Aktywny gdy napęd pracuje wstecz Nieaktywny gdy napęd ma błąd lub odcięto zasilanie Aktywny gdy napęd ma błąd P110=3..6 nieaktywny jeśli wszystkie próby restartu nie powiodły się Aktywny gdy częstotliwość wyjściowa = zadanej częstotliwości Aktywny gdy częstotliwość wyjściowa > P136  Aktywny gdy prąd silnika = P171 Aktywny gdy sygnał prądowy 4-20 mA spada poniżej 2 mA Aktywny gdy obciążenie silnika spada poniżej P145, patrz także P146 Aktywny gdy wybrane źródło jest aktywne dla sterowania startem  Aktywny gdy P101 zadawanie jest aktywne  Aktywny gdy Automatyczne zadawanie jest aktywowane używając wejścia TB-13, patrz P121...P123 Patrz P240...P242 Aktywny gdy sygnał sprężenia PID < P214 Nieaktywny gdy sygnał sprężenia PID < P214  Aktywny gdy sygnał sprężenia PID > P215 Nieaktywny gdy sygnał sprężenia PID > P215  Aktywny gdy sygnał sprężenia PID jest w zasięgu Min/Max Alarm, patrz P214, P215 Aktywny gdy sygnał sprężenia PID jest poza zasięgiem Min/Max Alarm, patrz P214, P215  Wymagany opcjonalny moduł komunikacji Aktywowany gdy sygnał 0-10V < P158  Stan ustawiany w indywidualnym kroku sekwencji  Koniec sekwencji Wyjście silnikowe nie aktywne	
<b>P142</b>	Wyjście TB-14	0	0...23 (to samo co P140) 24 Dynamiczne hamowanie 25 Sieć aktywowana		Do użycia przy opcji dynamicznego hamowania Wymagany opcjonalny moduł komunikacji

<b>P144</b>	Inwersja wyjść cyfrowych		P144	Invert P142	Invert P140	Używane do odwrócenia ustawień P140 (wyjście przekaźnikowe) i P142 (wyjście TB-14). Przykład: Kiedy P140=6 (przy prędkości) przekaźnik jest aktywny kiedy częstotliwość wyjściowa = żądanej częstotliwości. Jeśli P144=1 lub 3 to P140 jest odwrócone (inwersja przy prędkości) i przekaźnik jest aktywny kiedy częstotliwość wyjściowa nie jest równa żądanej częstotliwości.
			0	NO	NO	
			1	NO	YES	
			2	YES	NO	
			3	YES	YES	
		<b>Uwaga!</b> Odwracanie P140 lub P142 kiedy parametr jest ustawiony na NONE (0) spowoduje że wyjście będzie ciągle aktywne. <b>Uwaga!</b> Dla falowników SMV o mocach 0.25 – 7.5 kW kod P P144 dostępny od wersji oprogramowania 3.0 wwyż (P501)				
<b>P145</b>	Próg obciążenia	0	0.0	[%]	200	P140, P142 = 10, Wyjście zostanie wzbudzone jeśli obciążenie silnika spadnie poniżej P145 dłużej niż czas P146
<b>P146</b>	Czas obniżenia obciążenia poniżej progu	0.0	0.0	[s]	240	
<b>P149</b>	Offset wyjścia analogowego	0.0	0	{%}	100	
<b>P150</b>	Wyjście TB-30	0	0 Brak 1 0-10 VDC wyjściowa częstotliwość 2 2-10 VDC wyjściowa częstotliwość 3 0-10 VDC Obciążenie 4 2-10 VDC Obciążenie 5 0-10 VDC Moment 6 2-10 VDC Moment 7 0-10 VDC Moc (kW) 8 2-10 VDC Moc (kW) 9 Kontrolowany przez sieć 10 Kontrolowane przez sekwenser			Sygnal 2-10 VDC może być przekształcony w 4-20 mA z całkowitą impedancją obwodu 500Ω  Wymagany opcjonalny moduł komunikacji Wartość ustawiana w indywidualnym kroku sekwensera
<b>P152</b>	Skalowanie TB-30: częstotliwość	60.0	3.0	[Hz]	2000	Jeśli P150= 1 lub 2 ustaw częstotliwość przy której wyjście jest równe 10 VDC
<b>P153</b>	Skalowanie TB-30: obciążenie	200	10	[%]	500	Jeśli P150= 3 lub 4 ustaw obciążenie (jako % prądu znamionowego) przy którym wyjście jest równe 10 VDC
<b>P154</b>	Skalowanie TB-30: moment	100	10	[%]	1000	Jeśli P150= 5 lub 6 ustaw moment (jako % momentu znamionowego silnika) przy której wyjście jest równe 10 VDC
<b>P155</b>	Skalowanie TB-30: moc (kW)	1.0	0.1	[kW]	200.0	Jeśli P150= 7 lub 8 ustaw moc przy której wyjście jest równe 10 VDC
<b>P156</b>	Konfiguracja wejść analogowych	0	0 TB5: (0-10 VDC); TB25: (4-20mA) 1 TB5: (0 - 5 VDC); TB25: (4-20mA) 2 TB5: (2 - 10 VDC); TB25: (4-20mA) 4 TB5: (0-10 VDC); TB25: (0-20mA) 5 TB5: (0 - 5 VDC); TB25: (0-20mA) 6 TB5: (2 - 10 VDC); TB25: (0-20mA)			
<b>P157</b>	TB5 (0-10 V) Monitoring wejścia analogowego - reakcja	0	0 brak reakcji 1 TB5 < P158 – błąd F_FAU 2 TB5 < P158 – uruchom wstępnie ustawioną #8 3 TB5 < P158 – uruchom wstępnie ustawioną krok #16 4 TB5 > P158 – błąd F_FAU 5 TB5 > P158 – uruchom wstępnie ustawioną #8 6 TB5 > P158 – uruchom wstępnie ustawioną krok #16			Wybór reakcji na zanik sygnału 0-10V na wejściu TB5 500 ms czas minimalny czas trwania wartości ustawionej w P158 przed wyzwoleniem sygnału awarii lub predefiniowanej prędkości Gdy P157 = 3 lub 6 to czas przyspieszania/zwalniania jest ustawiany w kodzie P786 UWAGA: P157 ma wyższy priorytet niż P163 i TB-13 wstępnie ustawione/automatyczne zadawanie (P121-P124)

<b>P158</b>	TB5 (0-10V) poziom monitoringu wejścia analogowego (ML)	0.0	-10.0	{VDC}	10	Ujemna wartość nie jest aktualnie dopuszczalna
<b>P159</b>	Strefa nieczułości wejścia analogowego 0-10V	0.0	-10.0	{VDC}	10	Nie aktywne jeżeli jest wybrana opcja [-10 do 10 VDC]
<b>P160</b>	Prędkość przy minimalnym sygnale	0.0	-999.0	[Hz]	1000	
<b>P161</b>	Prędkość przy maksymalnym sygnale	60.0	-999.0	[Hz]	1000	
<p><b>Rada!</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• P160 ustawia częstotliwość wyjściową przy 0% analogowego wejścia</li> <li>• P161 ustawia częstotliwość wyjściową przy 100% analogowego wejścia</li> <li>• P160 lub P161 &lt;0.0 Hz Tylko dla celu skalowania, nie wskazuje przeciwnego kierunku.</li> <li>• P160&gt;P161: Napęd będzie zachowywał się odwrotnie niż analogowy sygnał wejściowy.</li> </ul>						
<b>P162</b>	Analogowy filtr wejściowy	0.01	0.00	[s]	10.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Dostosuj filtr analogowych wejść (TB-5 i TB-25) by zredukować zakłócenia sygnału</li> <li>• czas opóźnienia P162 wpłynie na czas odpowiedzi parametrów diagnostycznych (P520-P523)</li> </ul>
<b>P163</b>	TB-25 a(4-20mA) Monitoring wejścia analogowego - reakcja	0	0	Brak reakcji 1 TB25 < P164 – błąd F_FoL 2 TB25 < P164 – uruchom wstępnie ustawioną #7 3 TB25 < P164 – TB5 < P158 – uruchom wstępnie ustawioną krok #15 4 TB25 > P164 – błąd F_FoL  5 TB25 > P164 – uruchom wstępnie ustawioną #7  6 TB25 > P164 – TB5 < P158 – uruchom wstępnie ustawioną krok #15		<p>Wybór reakcji na zanik sygnału 4-20mA na wejściu TB25</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sygnał jest uważany za utracony jeśli spadnie poniżej wartości z kodu P164</li> <li>• Wyjścia cyfrowe mogą również wskazać utratę sygnału 4-20 mA, patrz P140, P142</li> </ul> <p>• Gdy P157 = 3 lub 6 to czas przyspieszania/zwalniania jest ustawiany w kodzie P781</p> <p>UWAGA: P163 ma wyższy priorytet niż TB-13 wstępnie ustawione/automatyczne zadawanie (P121-P124)</p>
<b>P164</b>	TB25 (4-20mA) poziom monitoringu wejścia analogowego	2.0	0.0	{mA}	20.0	
<b>P165</b>	Napięcie bazowe		15	{V}	1000	Tylko w trybie U/f Ustaw napięcie kompensacji zasilania w trybie U/f

<b>P166</b>	Częstotliwość kluczenia	Patrz rady!	0 4 kHz 1 6 kHz 2 8 kHz 3 10 kHz		<ul style="list-style-type: none"> <li>Gdy częstotliwość kluczenia wzrasta, poziom hałasu silnika maleje</li> <li>Uwaga na spadek mocy</li> <li>Automatyczne przełączenie na 4 kHz przy 120% obciążenia</li> <li>Modele IP65 domyślnie 0 (4 kHz)</li> </ul>
<b>P167<sup>(1)</sup></b>	Bazowa częstotliwość	<b>60.0</b>	10.0 [Hz]	1500	
<b>P168</b>	Ustawione podbicie		0.0 [%]	40.0	
		<b>Rada!</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>P167 = znamionowa częstotliwość silnika dla standardowych aplikacji</li> <li>P168 = domyślne ustawienia w zależności od napędu</li> </ul>			
<b>P169</b>	Podbicie przyspieszenia	0.0	0.0 [%]	20.0	Przyspieszenie Boost jest tylko aktywne podczas przyspieszania
<b>P170</b>	Kompensacja poślizgu	0.0	0.0 [%]	10.0	Podnieś P170 do prędkości silnika: (bez zmian w przypadku pełnego obciążenia i braku obciążenia)
<b>P171<sup>(1)</sup></b>	Limit prądowy	200	30 [%]	Lim <sub>prąd</sub>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Gdy limit prądowy osiągnięto wyświetlacz pokaże CL: wtedy albo wzrasta czas przyspieszania albo zmniejsza się częstotliwość wyjściowa</li> <li>Cyfrowe wyjścia również wskazać kiedy limit został osiągnięty patrz: P140, P142</li> <li>Patrz sekcja dotycząca Lim<sub>prąd</sub></li> </ul>
<b>P174</b>	Napięcie hamulca DC	0.0	0.0 [%]	30.0	Ustawianie jest procentem nominalnego napięcia DC bus
<b>P175</b>	Czas hamulca DC	0.0	0.0 [s]	999.9	<b>Rada!</b> Należy potwierdzić przystosowanie silnika do pracy z hamulcem DC Napięcie hamulca DC (P174) jest aplikowane dla czasu wybranego w P175 z wyjątkami: <ul style="list-style-type: none"> <li>Jeśli P111 = 1, 3 i P175 = 999.9 napięcie hamulca będzie utrzymywane ciągle aż pojawią się warunki Praca lub Błąd</li> <li>Jeśli P110 = 2, 4 ... 6 i P175 = 999.9 napięcie hamulca będzie utrzymywane przez 15s</li> <li>Jeśli P121...P123 = 18 i odpowiednie wejście TB-13 jest zamknięte, napięcie hamulca będzie utrzymywane aż TB-13 będzie otwarte lub pojawi się warunek Błąd</li> </ul>
<b>P177</b>	Jednostki prędkości	0	0 Hz 1 RPM 2 % 3 /UNITS 4 Brak		Wybierz jednostkę jaka będzie wyświetlana podczas pracy napędu w trybie prędkościowym. Aby wykorzystać ten parametr P178 musi być ustawione na wartość inną niż 0. Jeśli P178 = 0 dioda HZ będzie się świecić bez względu na wartość P177.
<b>P178</b>	Pokazuje wielokrotność częstotliwości	0.00	0.00	650.00	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pozwala skalować wyświetlanie częstotliwości</li> <li>P178 = 0 skalowanie niedostępne</li> <li>P178 &gt; 0: Wyświetlacz = aktualna częstotliwość x P178</li> </ul>
		<b>Przykład!</b> Jeśli P178 = 29,17 a aktualna częstotliwość = 60Hz, to wyświetlacz pokazuje 1750 (rpm)			
<b>P179</b>	Uruchom wyświetlacz	0	0 [numer parametru]	599	<ul style="list-style-type: none"> <li>0 = normalna praca wyświetlacza, wyświetlacz zależy od trybu pracy</li> <li>Pozostałe wybory, wybierz parametr diagnostyczny do wyświetlenia (P501..P599)</li> </ul>
<b>P181</b>	Omiń częstotliwość 1	0.0	0.0 [Hz]	500	<ul style="list-style-type: none"> <li>Napęd nie będzie pracował w zdefiniowanym zakresie</li> <li>P181 i P182 definiuje częstotliwość do ominięcia (początki pasm)</li> <li>P184 &gt; 0 definiuje szerokość pasmo</li> </ul>
<b>P182</b>	Omiń częstotliwość 2	0.0	0.0 [Hz]	500	

<b>P184</b>	Omiń pasmo częstotliwości	0.0	0.0	[Hz]	10		
		<b>Rada!</b> Pasma [Hz] = $f_s$ (Hz) + P184 (Hz) $f_s$ = P181 lub P182 <b>Przykład!</b> P181 = 18 Hz i P 184 = 4Hz, omiń pasmo od 18 do 22 Hz					
<b>P194</b>	Hasło	225	0000		9999	Należy wprowadzić hasło by mieć dostęp do parametrów P194=0000, hasło niedostępne	
<b>P197</b>	Wyczyść historię błędów	0	0 brak akcji				
			1 wyczyść historię błędów				
<b>P199</b>	Wybór programów	0 operuj z ustawień użytkownika		1 operuj z ustawień OEM		Patrz Rady 1, 2 i 3 Patrz Rada 1 Patrz Rada 4 Parametry są resetowane do domyślnych przedstawionych w tej instrukcji Dla P199=4 są wyjątki - P103, P152, P161, P167 = 50 Hz - P304 = 50 Hz - P305 = 1450 rpm - P107 = 0 (480 V tylko napęd) Patrz Rada 5	
		2 zresetuj do ustawień domyślnych OEM		3 zresetuj do ustawień domyślnych 60 Hz			
			4 zresetuj do ustawień domyślnych 50 Hz				
		5 Przetłumacz					
<b>Ostrzeżenie!</b> Napęd ustawiony domyślnie na 60 Hz. Przed parametryzacją w P199 wybierz 4. Modyfikacja P199 może wpłynąć na funkcjonalność napędu. Obwody STOP i ZEWNĘTRZNY BŁĄD mogą być niedostępne. Sprawdź P100 i P121...P123							
		<b>Rada 1</b> Jeśli EPM nie zawiera ważnych ustawień OEM, migający znak GF się pojawi gdy P199 będzie ustawione na 1 lub 2 <b>Rada 2</b> Kiedy P199 jest ustawione na 1, napęd korzysta z ustawień OEM zapisanych w module EPM i żadne parametry nie mogą być zmienione (GE się wyświetli przy próbie zmian) <b>Rada 3</b> Auto kalibracja nie jest możliwa podczas pracy z wykorzystaniem ustawień OEM <b>Rada 4</b> Zresetowanie 60 i 50 ustawi przełącznik (P120) na 2 (wysoki). P120 powinno być zresetowane przy wykorzystaniu wejść cyfrowych. Błąd F_AL może się pojawić jeśli P120 i przełącznik nie są ustawione identycznie. <b>Rada 5</b> Jeśli zainstalowano EPM zawierającego dane z poprzedniej kompatybilnej wersji oprogramowania: <ul style="list-style-type: none"> <li>Napęd będzie pracował zgodnie z poprzednimi danymi, lecz parametry nie mogą być zmienione (cE się wyświetli przy próbie zmiany)</li> <li>Aby ściągnąć update do obecnego oprogramowania EPM, ustaw P199=5. Parametry teraz mogą być zmienione ale EPM jest niekompatybilne z wcześniejszymi wersjami oprogramowania.</li> </ul>					

### Parametry regulatora PID

Kod		Możliwe nastawy			Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór		
<b>P200</b>	Tryb PID	<b>0</b>	0 Niedostępny 1 Normalne działanie 2 Odwrotne działanie		<ul style="list-style-type: none"> <li>Normalne działanie: Gdy sprzężenie się zwiększa prędkość silnika spada</li> <li>Odwrotne działanie: Gdy sprzężenie się zwiększa prędkość silnika rośnie</li> <li>Tryb PID jest niedostępny w trybie Moment Wektor (P300=5)</li> </ul>
	<b>Rada!</b> By aktywować tryb PID, jedno z wejść TB-13 (P121...P123) musi być użyte do wybierania Auto odniesienie, które połączy pożądaną punkt odniesienia PID. Jeśli wybrany punkt odniesienia PID używa tego samego analogowego sygnału jak sprzężenie PID (P201), błąd F_IL się pojawi. <b>Przykład!</b> Pożądaną punkt odniesienia PID jest klawiaturą (góra i dół). Ustaw TB-13 = 6 (Auto odniesienie – Klawiatura) <ul style="list-style-type: none"> <li>TB-13x = zamknięte: tryb PID aktywny</li> <li>TB-13x = otwarte: tryb PID niedostępny a prędkość napędu będzie kontrolowana za pomocą odniesienia wybranego w P101.</li> </ul>				
<b>P201</b>	Źródło sprzężenia PID	0	0 4-20 mA (TB-25) 1 0-10 VDC (TB-5)		Musi być ustawione by połączyć sygnał sprzężenia PID
<b>P202</b>	Punkt dziesiątny PID	1	0 Wyświetlacz PID = XXXX 1 Wyświetlacz PID = XXX.X 2 Wyświetlacz PID = XX.XX 3 Wyświetlacz PID = X.XXX 4 Wyświetlacz PID = .XXXX		Ma zastosowanie do P204, P205, P214, P215, P231...P233, P242, P522, P523



<b>P203</b>	Jednostka PID	0	0 % 1 /UNITS 2 AMPS 3 NONE		Wybierz wyświetlana jednostkę podczas pracy napędu w trybie PID.	
<b>P204</b>	Sprężenie przy minimalnym sygnale	0.0	-99.9	3100.0	Używany do wyznaczenia zakresu sygnału sprężenia zwrotnego, które jest wykorzystywany. <b>Przykład!</b> Sygnał sprężenia = 0 – 300 PSI; P204=0, P205=300.	
<b>P205</b>	Sprężenie przy maksymalnym sygnale		-99.9	3100.0		
<b>P207</b>	Współczynnik wzmocnienia	5.0	0.0	[%]	100.0	Używane dla dostrojenia pętli PID: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Zwiększ P207 aż system stanie się niestabilny, następnie zmniejsz P207 o 10-15%</li> <li>• Następnie zwiększ P208 aż sprężenie osiągnie wyznaczony punkt</li> <li>• Jeśli to konieczne zwiększ P209 by skompensować nagłe zmiany w sprężeniu</li> </ul>
<b>P208</b>	Czas całkowania	0.0	0.0	[s]	20.0	
<b>P209</b>	Czas różniczkowania	0.0	0.0	[s]	20.0	
		<b>Rada!</b> Wzmocnienie różniczkowania jest bardzo wrażliwe na zakłócenia sygnału sprężenia i musi być wykorzystany z rozsądkiem. Wzmocnienie różniczkowania jest wymagane w aplikacjach pompowo wentylatorowych				
<b>P210</b>	Rampa PID	20.0	0.0	[s]	100.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Czas między punktami zmienia się od P204 a P205 i na odwrót</li> <li>• Używane do wygładzenia przejścia z jednego punktu PID do drugiego, jak gdy używając wstępnie ustawionych punktów PID (P231...P233)</li> </ul>
<b>P214</b>	Minimalny alarm	0.0	P204		P205	Używany z P140, P142 = 18...23
<b>P215</b>	Maksymalny alarm	0.0	P204		P205	
<b>P231</b>	Wstępnie ustawiony punkt PID #1	0.0	P204		P205	TB-13A aktywowane, P121 = 3 i P200 = 1 lub 2
<b>P232</b>	Wstępnie ustawiony punkt PID #2	0.0	P204		P205	TB-13B aktywowane, P122 = 3 i P200 = 1 lub 2
<b>P233</b>	Wstępnie ustawiony punkt PID #3	0.0	P204		P205	TB-13C aktywowane, P123 = 3 i P200 = 1 lub 2
<b>P240</b>	Próg uśpienia	0.0	0.0	[Hz]	500.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Jeśli prędkość napędu &lt; P240 dłużej niż P241, częstotliwość wyjściowa = 0 Hz, napęd wyświetla = SLP</li> <li>• P240=0 tryb uśpienia jest niedostępny</li> <li>• P200=0...2, napęd zastartuje ponownie kiedy komenda prędkości będzie powyżej P240</li> <li>• P242&gt;0, napęd zastartuje ponownie gdy sprężenie PID będzie różnić się od ustalonego punktu więcej niż wartość P242 <b>lub</b> gdy pętla PID wymaga prędkości powyżej P240.</li> </ul>
<b>P241</b>	Opóźnienie uśpienia	30.0	0.0	[s]	300.0	
<b>P242</b>	Pasma uśpienia	0.0	0.0		B <sub>max</sub> Gdzie: B <sub>max</sub> = I (P205-P204) I	

## Parametry trybu wektorowego

Kod		Możliwe nastawy			Ważne	
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór			
P300 <sup>(1)</sup>	Tryb napędu	0	0 Stały V/Hz 1 Zmienny V/Hz  2 Wzmocniony stały V/Hz 3 Wzmocniony zmienny V/Hz  4 Wektorowy prędkości  5 Wektorowy momentowy		Stały moment V/Hz dla ogólnych aplikacji Zmienny moment V/Hz dla pomp odśrodkowych i aplikacji wentylatorowych Dla aplikacji jedno lub wielosilnikowych, który wymagają lepszego sterowania niż ustawienia 0 i 1, lecz w których nie można stosować trybu wektorowego, gdyż: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Brakuje wymaganych danych silnika</li> <li>• Tryb wektorowy powoduje niestabilną pracę silnika</li> </ul> Dla aplikacji jednosilnikowych wymagających wysokiego momentu rozruchowego i szybkiej regulacji Dla aplikacji jednosilnikowych wymagających sterowania wektorowego niezależnego od prędkości	
			<b>Rada!</b> Dla skonfigurowania napędu w trybie wektorowym lub wzmocnionym V/Hz należy: <ul style="list-style-type: none"> <li>• P300 = 4,5 : Ustaw P302...P306 zgodnie z tabliczką znamionową silnika Ustaw P399=1 Upewnij się, że silnik jest zimny (20 – 25 °C) i podaj komendę startu Wyświetlacz wskaże CAL przez około 40s. Kiedy kalibracja zostanie zakończona wyświetlacz wskaże Stop, podaj kolejną komendę start by silnik wystartował Jeśli usiłowano wystartować napęd w trybie wektorowym lub wzmocnionym V/Hz przed dokonaniem kalibracji wyświetlacz pokaże F_nld a napęd nie będzie pracował</li> <li>• P300=2,3: To samo co powyżej lecz należy jedynie ustawić P302...P304</li> </ul>			
P302 <sup>(1)</sup>	Napięcie znamionowe silnika		0	[V]	600	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ustawienia domyślne = ustawienia napędu</li> <li>• Ustaw według danych znamionowych z tabliczki</li> </ul>
P303 <sup>(1)</sup>	Prąd znamionowy silnika		0.0	[V]	500.0	
P304 <sup>(1)</sup>	Częstotliwość znamionowa silnika	60	0	[Hz]	1000	Ustaw według danych znamionowych z tabliczki
P305 <sup>(1)</sup>	Prędkość znamionowa silnika	1750	300	[Obr/min]	65000	
P306 <sup>(1)</sup>	Cos φ	0.80	0.40		0.99	
		<b>Rada!</b> Jeśli cosφ silnika nie jest znane, użyj jedną z poniższych formuł: $\cos\phi = \text{moc silnika w Watach} / (\text{sprawność silnika} \times P302 \times P303 \times 1,732)$ $\cos\phi = \cos[\sin^{-1}(\text{prąd magnetyzujący} / \text{prąd silnika})]$				
P310 <sup>(1)</sup>	Rezystancja stojana silnika	0.00	0.00	[Ω]	64.00	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Zostanie automatycznie zaprogramowany przez P399</li> <li>• Zmiany tych ustawień może wpłynąć negatywnie na działanie. Skontaktuj się z producentem przed zmianą tego parametru!</li> </ul>
P311 <sup>(1)</sup>	Indukcyjność stojana silnika	0.0	0.0	[mH]	2000	
P330	Limit momentu	100	0	[%]	400	Kiedy P300=5 ustaw maksymalny moment wyjściowy
P331	Wstępnie ustawiony moment #1	100	0	[%]	400	TB-13A aktywowane , P121 = 3 i P300 =5
P332	Wstępnie ustawiony moment #2	100	0	[%]	400	TB-13B aktywowane , P122 = 3 i P300 =5
P333	Wstępnie ustawiony moment #3	100	0	[%]	400	TB-13C aktywowane , P123 = 3 i P300 =5
P340 <sup>(1)</sup>	Pętla prądowa P GAIN	0.25	0.00		16.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Zmiany tych ustawień może wpłynąć negatywnie na działanie. Skontaktuj się z producentem przed zmianą tego parametru!</li> </ul>

<b>P341<sup>(1)</sup></b>	Pętla prądowa I GAIN	65	12	[ms]	9990	
<b>P342<sup>(1)</sup></b>	Dopasowanie pętli prędkości	0.0	0.0	[%]	20	
<b>P399</b>	Auto kalibracja silnika	0	0 Kalibracja nie zrobiona 1 Kalibracja dozwolona 2 Kalibracja zakończona		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Jeśli P300=2...5 kalibracja silnika musi zostać przeprowadzona, lecz dane silnika muszą zostać uprzednio wprowadzone</li> <li>• Jeden z dwóch błędów CAL/Err się wyświetli jeśli: <ul style="list-style-type: none"> <li>- usiłowano skalibrować silnik z P300 = 0 lub 1</li> <li>- usiłowano skalibrować silnik przed wprowadzeniem danych silnika</li> </ul> </li> </ul>	
<b>Rada!</b> Aby uruchomić Auto kalibrację: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ustaw P302...P306 zgodnie z tabliczką znamionową silnika</li> <li>• Ustaw P399 = 1</li> <li>• Upewnij się, że silnik jest zimny (20 – 25 °C)</li> <li>• Podaj komendę startu</li> <li>• Wyświetlacz wskaże CAL przez około 40s.</li> <li>• Kiedy kalibracja zostanie zakończona wyświetlacz wskaże Stop, podaj kolejną komendę start by silnik wystartował</li> <li>• P300=2,3: To samo co powyżej lecz należy jedynie ustawić P302...P304</li> </ul>						

(1) Jakikolwiek zmiana tego parametru nie będzie miała efektywna jeśli napęd nie zostanie zatrzymany.

### Parametry sieciowe

Kod		Możliwe nastawy		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
<b>P400</b>	Protokół sieciowy	0	0 Nie aktywny 1 Zdalna klawiatura 2 Modbus RTU 3 CANopen 4 DeviceNet 5 Ethernet 6 Profibus 7 Ethernet 8 Profibus	Ten parametr pokazuje czy zainstalowano moduł sieciowy czy I/O.
<b>P401...P499</b>		Specyficzne parametry modułu		Należy odnieść się do instrukcji zainstalowanego modułu

### Parametry diagnostyczne

Kod		Zakres wyświetlenia (tylko do odczytu)		Ważne
Numer	Nazwa			
<b>P500</b>	Historia błędów			<ul style="list-style-type: none"> <li>• Wyświetla ostatnich 8 błędów</li> <li>• Format: n.xxx Gdzie: n=1...8; 1 to najnowszy błąd xxx = informacja o błędzie (bez F.)</li> </ul>
<b>P501</b>	Wersja oprogramowania			Format x.yz
<b>P501</b>	ID napędu (numer)			Migający wyświetlacz pokazuje że ID napędu z EPM nie odpowiada faktycznemu modelowi napędu
<b>P503</b>	Wewnętrzny kod			Możliwe wyświetlenie: xxx-; - yy
<b>P505</b>	Napięcie DC Bus	0 1500	[VDC]	
<b>P506</b>	Napięcie silnika	0 1000	[VAC]	
<b>P507</b>	Obciążenie	0 225	[%]	Obciążenie silnika jest % znamionowego prądu wyjściowego napędu
<b>P508</b>	Prąd silnika	0.0 1000	[A]	Aktualny prąd silnika
<b>P509</b>	Moment	0 500	[%]	Moment jako % momentu znamionowego silnika (tylko tryb wektorowy)
<b>P510</b>	kW	0.00 650.0	[kW]	
<b>P511</b>	kWh	0.0 9999999	[kWh]	Możliwe wyświetlenie: xxx-; yyyy kiedy wartość przekroczy 9999

<b>P512</b>	Temperatura radiatora	0 150	[°C]	
<b>P520</b>	Wejście 0-10 VDC	0.0 10.0	[VDC]	Aktualna wartość sygnału TB-5
<b>P521</b>	Wejście 4-20 mA	0.0 20.0	[mA]	Aktualna wartość sygnału TB-25
<b>P522</b>	Sprężenie TB-5	P204 P205		Wartość sygnału TB-5 zeskalowana do jednostek sprężenia PID
<b>P523</b>	Sprężenie TB-25	P204 P205		Wartość sygnału TB-25 zeskalowana do jednostek sprężenia PID
<b>P525</b>	Analogowe wyjście	0 10.0	[VDC]	Patrz P150...P155
<b>P527</b>	Aktualna częstotliwość wyjściowa	0 500.0	[Hz]	
<b>P528</b>	Zadana szybkość przez sieć	0 500.0	[Hz]	Zadana wartość prędkość jeśli(Auto: Sieć) jest wybrana jako źródło prędkości
<b>P530</b>	Terminal i Status zabezpieczeń na wyświetlaczu			Wskazuje status terminala używając wyświetlacza LED
<b>P531</b>	Status klawiatury na wyświetlaczu			Wskazuje status przycisków klawiatury używając wyświetlacza LED.
<b>P540</b>	Całkowity czas pracy	0 9999999	[h]	Możliwe wyświetlenie: xxx-; yyyy kiedy wartość przekroczy 9999
<b>P541</b>	Całkowity czas podłączenia do zasilania	0 9999999	[h]	

## Terminal i Status zabezpieczeń na wyświetlaczu

Parametr P530 pozwala monitorować sterujące punkty terminalu oraz warunki napędowe:

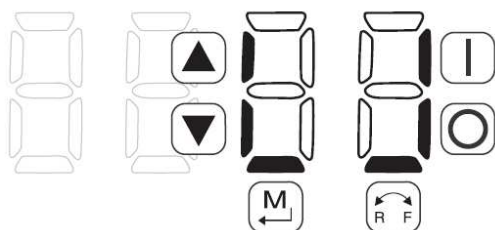
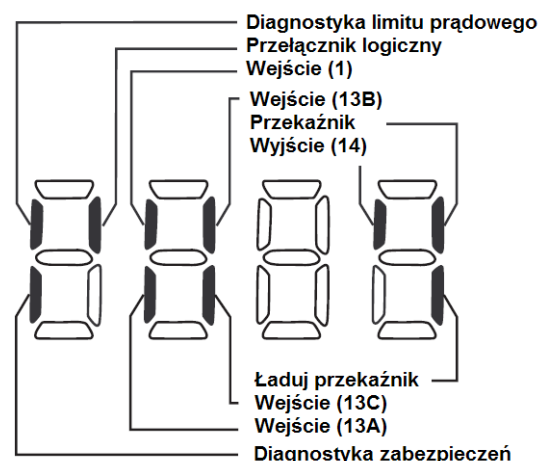
Świecące segmenty LED wskazują:

- Zabezpieczający obwód jest aktywny (LED1)
- Przełącznik logiczny jest ustawiony na „wysoki” (+)
- Wejściowy terminal przewodzi (LED2)
- Wyjściowy terminal jest zasilony (LED4)
- Ładuj przekaźnik to nie terminal, ten segment się świeci gdy ładuj przekaźnik jest zasilony

## Status klawiatury na wyświetlaczu

Parametr P531 pozwala monitorować klawisze klawiatury.

Świecące segmenty LED wskazują kiedy przyciski są wciśnięte.



## Wewnętrzne parametry komunikacyjne (tylko 11 – 22 kW)

Kod	Nazwa	Możliwe ustawienia		Ważne
		Lenze	Wybór	
P600	Dostępność sieci	0	0 Niedostępny 1 Zdalna klawiatura 2 Modbus 7 Lecom	Parametry umożliwiają komunikację poprzez sieć.
		Uwaga! Wewnętrzna komunikacja nie będzie dostępna jeśli: <ul style="list-style-type: none"> <li>• P600 =0 lub</li> <li>• P600=1 i P400=1 lub</li> <li>• P600=2 i P400=2,3,4,5,6,lub 7</li> <li>• P600=7 i P400=2,3,4,5,6 lub 7</li> </ul> Jeśli wewnętrzna komunikacja nie będzie dostępna użytkownik nie będzie miał dostępu do pozostałych parametrów P6XX.		
P610	Adres sieciowy	1	1 – 247	Modbus
		1	1 – 99	Lecom
P611	Szybkość transmisji	2	0 2400 bps 1 4800 bps 2 9600 bps 3 19200 bps	Modbus
		0	0 9600 bps 1 4800 bps 2 2400 bps 3 1200 bps 4 19200 bps	Lecom
P612	Format danych	0	0 8,N,2 1 8,N,1 2 8,E,1 3 8,0,1	Tylko Modbus
P620	Poziom kontroli	0	0 Tylko monitorowanie 1 programowanie parametrów 2 Programowanie i kontrola ustawień 3 Pełna kontrola	Tylko Lecom
P624	Stan parametrów po aktywacji sieci	0	0 Szybkie zatrzymanie 1 Przeziennik zablokowany	Tylko Lecom
P625	Opóźnienie sieci	10.0	0.0 – 300.0 sekund	Modbus
		50	0 – 65000 ms	Lecom
P626	Reakcja po opóźnieniu sieci	4	0 Brak akcji 1 Stop (P111) 2 Szybkie zatrzymanie 3 Przeziennik zablokowany 4 Błąd TRIP, F.nF1	Modbus
		0	0 Brak akcji 1 Przeziennik zablokowany 2 Szybkie zatrzymanie 3 Błąd TRIP, F.n	Lecom
P627	Otrzymana wiadomość sieciowa		Tylko do odczytu: 0 - 9999 Uwaga! Kiedy liczba otrzymanych wiadomości sieciowych przekroczy 9999, licznik rozpocznie naliczanie od 0.	Ważne otrzymane wiadomości sieciowe

## Parametry sekwensera

Funkcja sekwensera zawiera 16 kroków, każdy krok może mieć indywidualnie definiowane czasy ramp, czas trwania oraz częstotliwość wyjściową. Sekwenser ma do wyboru 3 tryby pracy definiujące w jaki sposób napęd przechodzi pomiędzy poszczególnymi krokami : Przejście czasowe, Przejście od wejścia cyfrowego, Przejście czasowe lub od wejścia cyfrowego.

### P700= 1 (Przejście czasowe)

Start w kroku którego numer został zdefiniowany w parametrach jako początkowy. Napęd automatycznie przechodzi przez każdy krok. Czas pozostawania trwania kroku jest zdeterminowany wartością ustawioną w parametrze *Czas w bieżącym kroku*

### P700= 2 (Przejście od wejścia cyfrowego)

Start w kroku którego numer został zdefiniowany w parametrach jako początkowy. Napęd przechodzi do następnego kroku po wystąpieniu narastającego zbocza na wejściu cyfrowym o najwyższym priorytecie z przypisanych do funkcji *wyzwalany krok „24”*

**P700= 3 (Przejście czasowe lub od wejścia cyfrowego)**

Start w kroku którego numer został zdefiniowany w parametrach jako początkowy. Napęd automatycznie przechodzi przez każdy krok. Czas pozostawiania trwania kroku jest zdeterminowany wartością ustawioną w parametrze *Czas w bieżącym kroku*, jednakże po wystąpieniu narastającego zbocza na wejściu cyfrowym o najwyższym priorytecie z przypisanych do funkcji *wyzwalany krok „24”* napęd przejdzie do realizacji następnego w kolejności kroku.

Uwaga: Wartość „0” w parametrze *Czas w bieżącym kroku* (np. P712) powoduje jego pominięcie.

Kod		Możliwe ustawienia		Ważne
Numer	Nazwa	Lenze	Wybór	
P700	Tryb pracy	0	0 włączony 1 przejście po czasie w danym kroku 2 przejście po narastającym zboczu (P121, 122, 123 =25 krok sekwencji) 3 przejście po czasie lub narastającym zboczu	Jeżeli P700 = 0 oraz brak powiązania (P121, P101 ) z jakimkolwiek krokami sekwensera wtedy kody P701-P799 nie będą wyświetlane
P701	TB13A wyzwalany krok	1	1 - 16 TB13A niski priorytet	Przypisanie wartości #24 dla wejścia TB13A (start sekwencji) uruchamia sekwencję od kroku ustawionego w tym kodzie
P702	TB13B wyzwalany krok	1	1 - 16 TB13B wysoki priorytet	Przypisanie wartości #24 dla wejścia TB13B (start sekwencji) uruchamia sekwencję od kroku ustawionego w tym kodzie
P703	TB13C wyzwalany krok	1	1 - 16 TB13C wyższy priorytet	Przypisanie wartości #24 dla wejścia TB13C (start sekwencji) uruchamia sekwencję od kroku ustawionego w tym kodzie
P704 <sup>(2)</sup>	TB13D wyzwalany krok	1	1 - 16 TB13D najwyższy priorytet	Przypisanie wartości #24 dla wejścia TB13D (start sekwencji) uruchamia sekwencję od kroku ustawionego w tym kodzie
P706	Zachowanie po restarcie : Stop/Start lub błędzie	0	0 restart od początku sekwencji 1 restart od początku bieżącego kroku 2 start od początku poprzedniego kroku 3 start od początku następnego kroku	Inicjalizowane przez TB13X
P707	Liczba cykli	1	1 65535	1 = jednokrotne powtórzenie 65535 = nieskończona pętla
P708	Skalowanie jednostek czasu	0	0 0,1 {sec} 6553.5 1 1 {sec} 65535 2 1 {min} 65535	
		i	Uwaga: P708 skaluje następujące parametry sekwensera - czas w bieżącym kroku : P712, P717, P722, P727, P732, P737, P742, 747, P752, P757, P762, P767, P772, P777, P782, P787, P792 - diagnostyka/status P561, P5	
Krok #1				
P710	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość powoduje przeciwny kierunek wirowania
P711	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0	
P712	Czas w bieżącym kroku	0.0	0.0 {P708} 6553.5	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku
		0	0 {P708} 65535	

<b>P713</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nastawa P713</th> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Nastawa P713	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony
			Nastawa P713	0	1	2	3	4	5	6	7																													
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)	Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
<b>P714</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #2</b>																																								
<b>P715</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P716</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P717</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P718</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nastawa P718</th> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Nastawa P718	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony
			Nastawa P718	0	1	2	3	4	5	6	7																													
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)	Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
<b>P719</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #3</b>																																								
<b>P720</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P721</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P722</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P723</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nastawa P723</th> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Nastawa P723	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony
			Nastawa P723	0	1	2	3	4	5	6	7																													
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)	Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
<b>P724</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #4</b>																																								
<b>P725</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P726</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P727</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P728</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nastawa P728</th> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Nastawa P728	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony
			Nastawa P728	0	1	2	3	4	5	6	7																													
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)	Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
<b>P729</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #5</b>																																								
<b>P730</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P731</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P732</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P733</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nastawa P733</th> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Nastawa P733	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony
			Nastawa P733	0	1	2	3	4	5	6	7																													
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)	Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
<b>P734</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #6</b>																																								
<b>P735</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				



<b>P736</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P737</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P738</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr><td>Nastawa P738</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td></tr> <tr><td>Przełącznik (Bit 0)</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>TB14 (Bit 1)</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P738	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P738	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P739</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #7</b>																																								
<b>P740</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P741</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P742</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P743</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr><td>Nastawa P743</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td></tr> <tr><td>Przełącznik (Bit 0)</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>TB14 (Bit 1)</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P743	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P743	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P744</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #8</b>																																								
<b>P745</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P746</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P747</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P748</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr><td>Nastawa P748</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td></tr> <tr><td>Przełącznik (Bit 0)</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>TB14 (Bit 1)</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P748	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P748	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P749</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #9</b>																																								
<b>P750</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P751</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P752</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P753</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr><td>Nastawa P753</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td></tr> <tr><td>Przełącznik (Bit 0)</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>TB14 (Bit 1)</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P753	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P753	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P754</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #10</b>																																								
<b>P755</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P756</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P757</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P758</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr><td>Nastawa P758</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td></tr> <tr><td>Przełącznik (Bit 0)</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>TB14 (Bit 1)</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P758	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P758	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P759</b>	TB30 wartość na	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony																																				

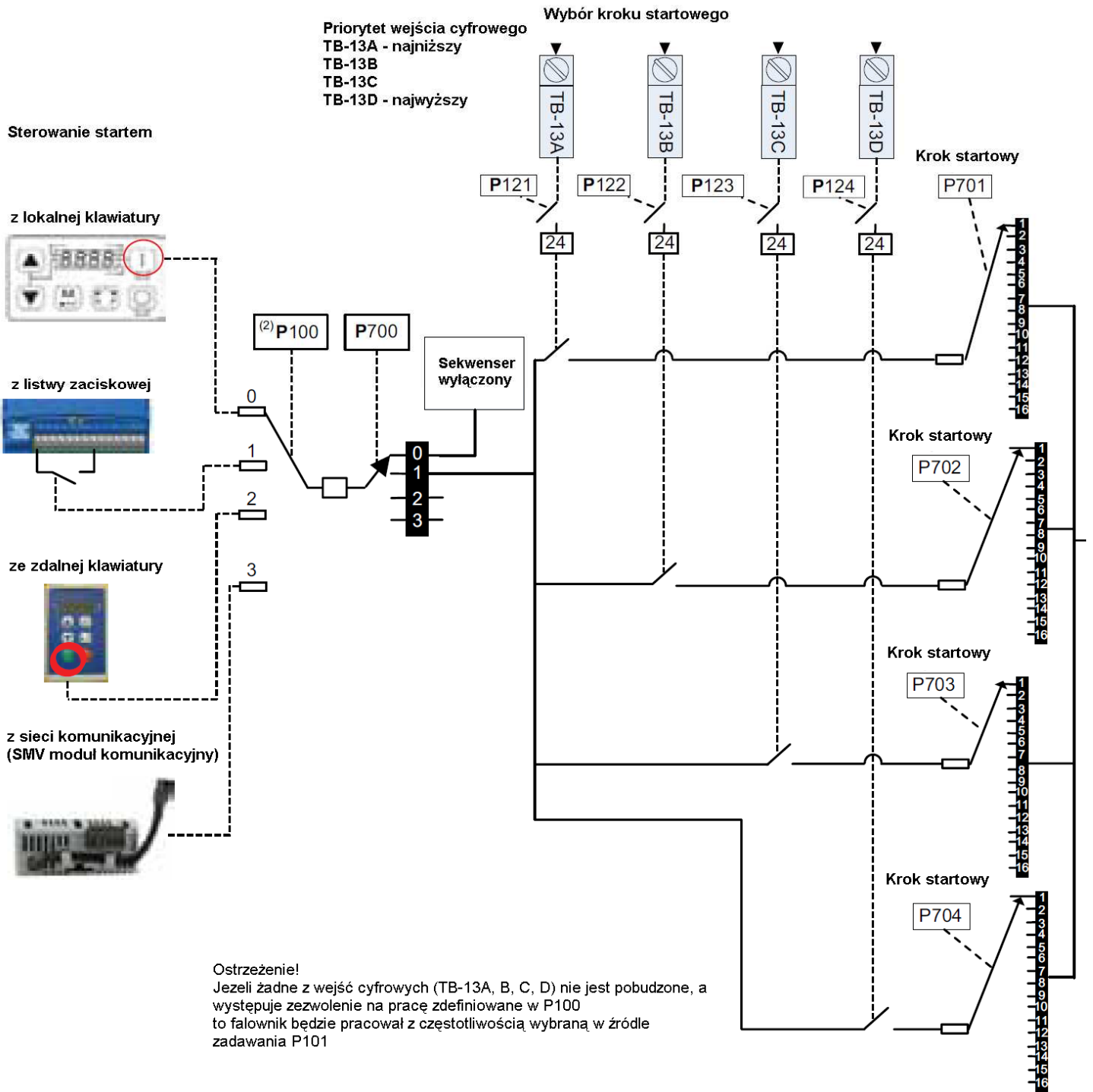
	wyjściu analogowym			na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #11</b>																																								
<b>P760</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P761</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P762</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P763</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P763</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P763	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P763	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P764</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #12</b>																																								
<b>P765</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P766</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P767</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P768</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P768</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P768	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P768	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P769</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #13</b>																																								
<b>P770</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P771</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P772</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P773</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P773</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P773	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P773	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P774</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #14</b>																																								
<b>P775</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P776</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P777</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P778</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P778</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table> <p>Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)</p>	Nastawa P778	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P778	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
<b>P779</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #15</b>																																								
<b>P780</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P781</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P782</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P783</b>	Stan wyjścia cyfrowego/przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P783</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>	Nastawa P783	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe									
Nastawa P783	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																

			Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2) 0 0 0 0 1 1 1 1	musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27																																				
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)																																					
<b>P784</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok #16</b>																																								
<b>P785</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P786</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	20.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P787</b>	Czas w bieżącym kroku	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708 Czas = 0 powoduje pominięcie kroku																																				
<b>P788</b>	Stan wyjścia cyfrowego/ przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P788</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>	Nastawa P788	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P788	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)																																					
<b>P789</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>Krok końcowy</b>																																								
<b>P790</b>	Zadana częstotliwość	0.0	-500.0 {Hz} 500.0	Jeżeli P112=1 ujemna wartość wymusza przeciwny kierunek wirowania																																				
<b>P791</b>	Czas przyspieszania /zwalniania	5.0	0.0 {sec} 3600.0																																					
<b>P792</b>	Opóźnienie przed P793, P794 i aktywacją P795	0.0 0	0.0 {P708} 6553.5 0 {P708} 65535	Skalowanie jednostek czasu zależy od P708																																				
<b>P793</b>	Stan wyjścia cyfrowego/ przełącznika	0	<table border="1"> <tr> <td>Nastawa P793</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>6</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik (Bit 0)</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>TB14 (Bit 1)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>	Nastawa P793	0	1	2	3	4	5	6	7	Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1	TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1	Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1	0 wyłączony 1 załączony Odpowiednie wyjście cyfrowe/przełącznikowe musi być skonfigurowane na akceptację danych z sekwensera : P140, P142, P441 = 27
Nastawa P793	0	1	2	3	4	5	6	7																																
Przełącznik (Bit 0)	0	1	0	1	0	1	0	1																																
TB14 (Bit 1)	0	0	1	1	0	0	1	1																																
Przełącznik dodatkowych I/O (Bit 2)	0	0	0	0	1	1	1	1																																
			Uwaga : P441 jest kodem wyjścia przełącznikowego (TB-19,20,21) opcjonalnego moduły wejść/wyjść (ESVZAL0, ESVZAL1)																																					
<b>P794</b>	TB30 wartość na wyjściu analogowym	0.00	0.00 {VDC} 10.00	Parametr konfigurujący TB30 musi być ustawiony na akceptację tej wartości : P150 = 10																																				
<b>P795</b>	Stan po zakończeniu kroku	0	0 kontynuacja pracy 1 zatrzymanie (wg P111) 2 wybieg do zatrzymania 3 szybkie zatrzymanie (Quick Stop) 4 wybieg z dodatkowym hamowaniem prądem stałym 5 zatrzymanie po rampie z dodatkowym hamowaniem prądem stałym	Ponowne uruchomienie sekwencji zacznie cykl od zatrzymania lub akcji z hamowaniem prądem stałym																																				
		!	Ostrzeżenie! Jeżeli P795 = 0 ponowne pobudzenie wejścia startującego sekwencję również zrestartuje cykl sekwensera ale w okresie przejściowym gdy TB13X jest rozwarte napęd podąży do standardowej lub alternatywnej wartości zadanej prędkości zależnie od jego konfiguracji																																					

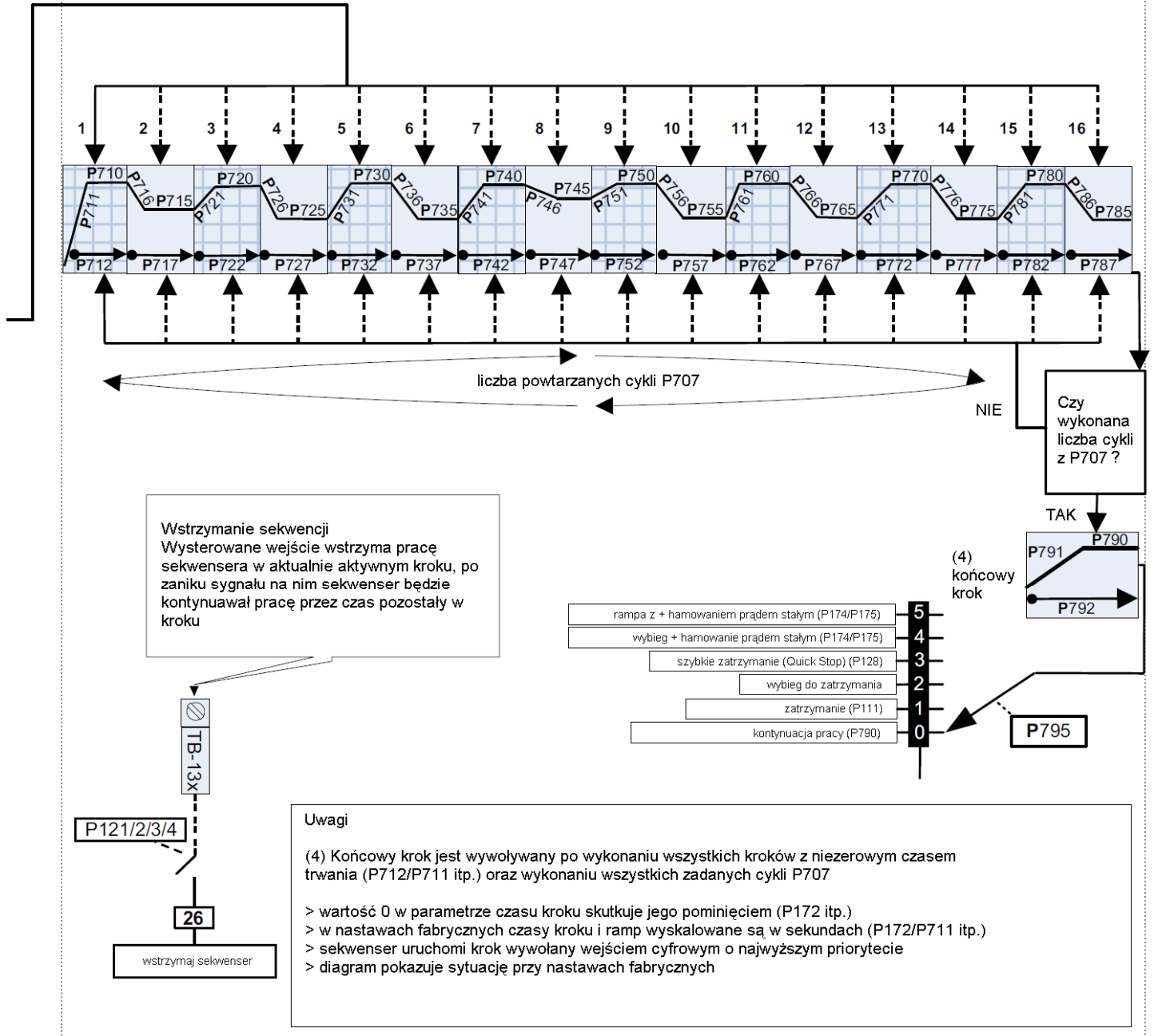
#### Ostrzeżenie

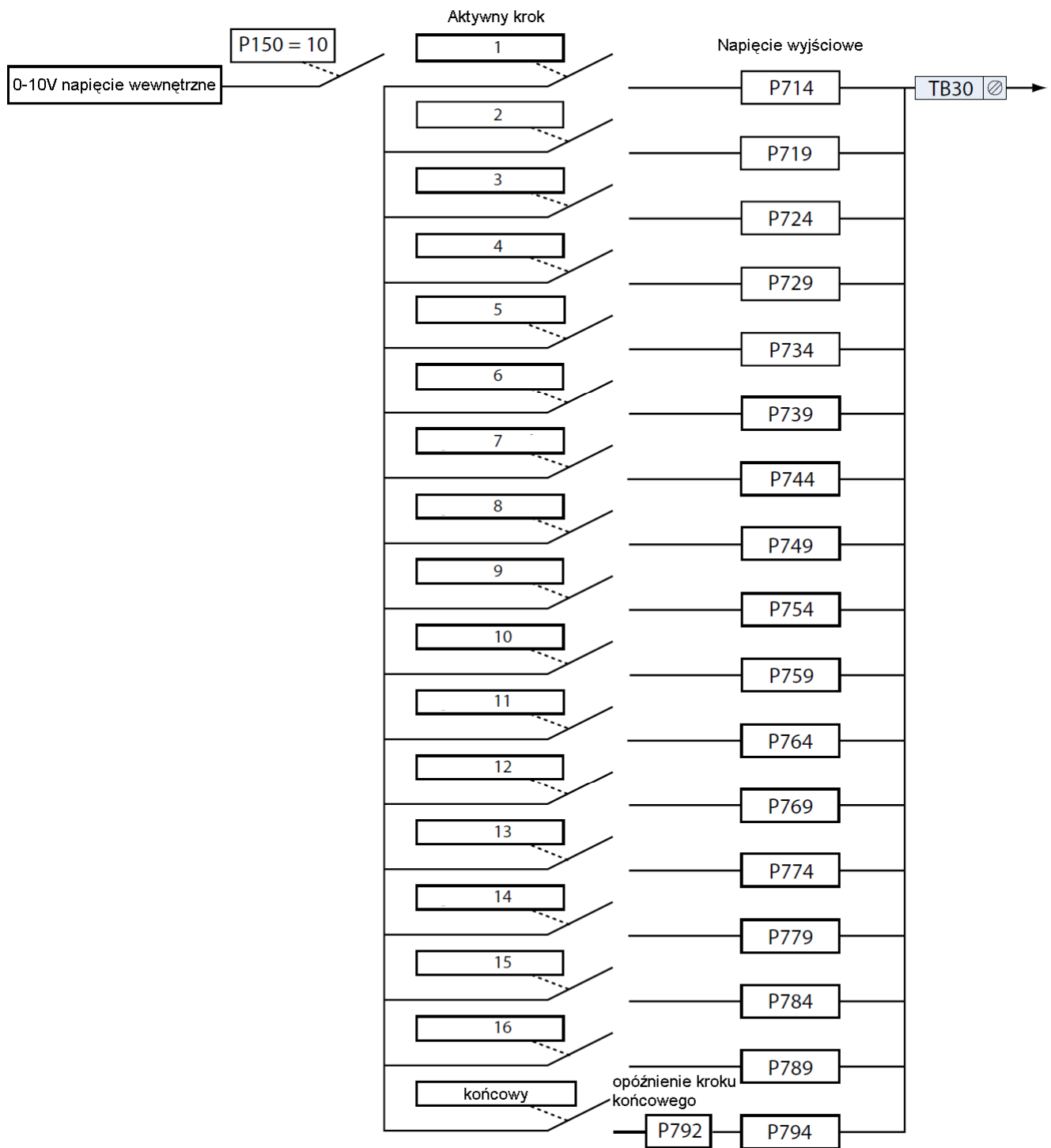
Jeżeli wejście zdefiniowane jako „Start Sekwencji” zostanie otwarte w czasie realizacji sekwencji napęd wyjdzie z trybu sekwensera i będzie pracował ze standardowym lub alternatywnym źródłem zadawania prędkości (zależnie od konfiguracji napędu)

# Diagram pracy sekwensera



Zachowanie po restarcie : Stop/Start lub błądzie	
<b>P706</b>	Reakcja
0	restart od początku sekwencji
1	restart od początku bieżącego kroku
2	start od początku poprzedzającego kroku
3	start od początku następnego kroku





## 6. Rozpoznawanie i usuwanie usterek

Status		Przyczyna	Sposób usunięcia
<b>br</b>	Hamulec DC aktywny	Hamulec DC został aktywowany: <ul style="list-style-type: none"> <li>Aktywacja wejścia cyfrowego (P121...P123 = 18)</li> <li>Automatycznie (P110 = 2,4..6)</li> <li>Automatycznie (P111 = 1,3)</li> </ul>	Dezaktywuj hamulec DC <ul style="list-style-type: none"> <li>Dezaktywuj cyfrowe wejście</li> <li>Automatycznie po upływie czasu P175</li> </ul>
<b>bF</b>	Ostrzeżenie napędu z powodu ID	Numer napędu ID z pamięci EPM nie pasuje do numeru napędu	<ul style="list-style-type: none"> <li>Zweryfikuj dane silnika (P302..P306) i przeprowadź Auto-kalibrację</li> <li>Ustaw tryb napędu (P300) na 0 lub 1</li> <li>Zresetuj napęd (P199 na 3 lub 4) i przeprowadź parametryzację</li> </ul>
<b>CAL</b>	Auto-kalibracja silnika jest przeprowadzana	Patrz P300, P399	
<b>cE</b>	Został zainstalowany EPM który posiada ważne dane z poprzedniego oprogramowania.	Usiłowano zmienić nastawienia parametrów	Ustawienia parametrów mogą być zmienione po konwersji danych z EPM do obecnej wersji (P199 = 5)
<b>CL</b>	Osiągnięto limit prądowy (P171)	Silnik przeciążony	<ul style="list-style-type: none"> <li>Podnieś P171</li> <li>Zweryfikuj czy silnik/napęd mają odpowiedni wymiar dla aplikacji</li> </ul>
<b>dEC</b>	Przekroczona szybkość zwalniania	Napęd zatrzymał hamowanie by uniknąć błędu HF wskutek przekroczonego prądu generatorowego silnika (max. 2 s)	Jeśli napęd wskaże błąd HF: <ul style="list-style-type: none"> <li>Zwiększ P105, P126</li> <li>Zainstaluj opcję dynamicznego hamowania</li> </ul>
<b>Err</b>	Błąd	Błędne dane zostały wprowadzone lub usiłowano wprowadzić błędną komendę	Dokonywanie zmian w ustawieniach OEM jest zabronione
<b>FCL</b>	Szybki limit prądowy	Przeciążenie	Zweryfikuj czy silnik/napęd mają odpowiedni wymiar dla aplikacji
<b>FSL</b>	Usiłowano restaru w locie po błędzie	P110 = 5, 6	
<b>GE</b>	Ustawienia OEM – ostrzeżenie operacyjne	Usiłowano zmienić ustawienia parametrów podczas pracy napędu przy ustawienia OEM(P199 = 1)	W ustawienia OEM dokonywanie zmian parametrów jest zabronione.
<b>GF</b>	Ostrzeżenie – dane domyślne OEM	Usiłowano zresetować domyślne ustawienia OEM (P199= 1 lub 2) używając EPM bez ważnych danych OEM	Zainstaluj EPM z ważnymi danymi OEM
<b>LC</b>	Błąd lokaut	Napęd próbowano restartować 5 razy po błędzie lecz wszystkie próby były nieudane (P110 = 3...6)	Napęd wymaga manualnego restartu Sprawdź historię błędów (P500) i popraw błędy
<b>PdEC</b>	Status zwalniania PID	Punkt PID osiągnięty na rampie lecz napęd nadal zwalnia aż do zatrzymania	
<b>Pld</b>	Tryb PID aktywny	Napęd został przełączony w tryb PID	
<b>SLP</b>	Tryb Sleep jest aktywny	Patrz P240...P242	
<b>SP</b>	Start Pending	Napęd wykrył błąd i automatycznie się restartuje (P110 = 3..6)	Aby uniemożliwić automatyczny restart ustaw P110 = 0..2
<b>SPd</b>	Tryb PID niemożliwy	Napęd został wyłączony z trybu PID. Patrz P200.	
<b>StoP</b>	Częstotliwość wyjściowa = 0Hz (wyjścia U, V, W zablokowane)	Komenda Stop została wydana z klawiatury, listwy zaciskowej lub sieci.	Wydaj komendę Start (źródła kontroli start w P100)

## Konfiguracja wiadomości napędu

Kiedy przycisk Mode jest wciśnięty i przytrzymany, wyświetlacz pokaże kod 4-ro cyfrowy, który wskaże jak napęd jest skonfigurowany. Jeśli napęd jest w stanie Stop (kiedy zostanie to zrobione) napęd również wskaże źródło komendy zatrzymującej napęd (dwa wyświetlacze naprzemiennie co sekundę)

Wyświetlacz - konfiguracje			
Format = x,y,zz	X = źródło kontroli L = lokalna klawiatura t = listwa zaciskowa r = zdalna klawiatura n =sieć	Y = Tryb S = tryb prędkościowy P = tryb PID t = tryb Wektorowo-momentowy	ZZ = Odniesienie CP = klawiatura EU = 0-10 VDC (TB-5) EI = 4-20mA (TB-25) JG = Jog nt = sieć OP = MOP P1...P7 = Ustawione 1...7
<b>Przykład!</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• L_S_CP = Lokalna klawiatura(Kontrola startu), tryb prędkościowy, odniesienie prędkości – klawiatura</li> <li>• t_P_EU = listwa zaciskowa (kontrola startu), tryb PID, 0-10 VDC odniesienie</li> <li>• n_t_P2 = (Kontrola startu) sieć, tryb Wektorowo-momentowy, odniesienie ustawiony moment #2.</li> </ul>			
Wyświetlacz – źródło błędu			
Format = x_Stp	L_Stp = komenda Stop z lokalnej klawiatury t_Stp = komenda Stop z listwa zaciskowa r_Stp = komenda Stop ze zdalnej klawiatury n_Stp = komenda Stop z sieci		

## Komunikaty błędów

Komunikaty poniżej przedstawiają kiedy błąd powstaje i w jaki sposób jest wyświetlany. Kiedy przegląda się historię błędów (P500) F. nie pojawia się w komunikacie błędów.

Błąd		Przyczyna	Sposób usunięcia
<b>F_AF</b>	Błąd – wysoka temperatura	Napęd jest za gorący w środku	<ul style="list-style-type: none"> <li>• zredukuj obciążenie napędu</li> <li>• popraw chłodzenie</li> </ul>
<b>F_AL</b>	Błąd – przełącznika logiki sygnału	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Przełącznik logiki sygnału został przełączony podczas pracy napędu</li> <li>• P120 został zmieniony podczas pracy napędu</li> <li>• P100 lub P121...P123 są ustawione na wartość inną niż 0 i P120 nie jest w zgodzie z położeniem przełącznika logiki sygnału</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Upewnij się że przełącznik i P120 są ustawione dla właściwego typu wejścia urządzeń będących w użyciu, w odniesieniu do ustawień P100 lub P121..P123</li> </ul>
<b>F_bF</b>	Błąd identyfikacji	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Hardware napędu</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Odłącz zasilanie i zainstaluj EPM z ważnymi danymi</li> <li>• Zresetuj napęd do ustawień domyślnych (P199 = 3,4) a potem przeprogramuj</li> <li>• Jeśli problem się powtarza skontaktuj się z Lenze</li> </ul>
<b>F_CF</b>	Błąd sterowania	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Został zainstalowany EPM, który jest pusty lub który jest uszkodzony</li> </ul>	
<b>F_cF</b>	Błąd – niekompatybilność EPM	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Został zainstalowany EPM, który zawiera dane z niekompatybilnej wersji</li> </ul>	
<b>F_dbF</b>	Błąd dynamicznego hamowania	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Rezystory dynamicznego hamowania są przegrzane</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Podnieś aktywny czas zwalniania (P105, P126, P127)</li> <li>• Sprawdź napięcie sieciowe i P107</li> </ul>
<b>F_EF</b>	Zewnętrzny błąd	<ul style="list-style-type: none"> <li>• P121...P123 = 21 oraz cyfrowe wejście zostało otwarte</li> <li>• P121...P123 = 22 oraz cyfrowe wejście zostało zamknięte</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Skoryguj warunki zewnętrznego błędu</li> <li>• Upewnij się że wejścia cyfrowe są ustawione właściwie na NC lub NO obwód.</li> </ul>
<b>F_F1</b>	Błąd EPM	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Brakuje EPM lub jest zepsuty</li> </ul>	Odłącz napięcie i wymień EPM
<b>F_F2... F_F12</b>	Wewnętrzne błędy		Skontaktuj się z serwisem Lenze
<b>F_Fnr</b>	Otrzymano nieważną wiadomość	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Otrzymano wiadomość z sieci podczas trybu ze zdalną klawiaturą</li> <li>• Otrzymano wiadomość ze zdalnej klawiatury podczas trybu sieciowego</li> </ul>	Tylko zdalna klawiatura lub sieć może być podłączona w jednym czasie, patrz P100



<b>F_FoL</b>	Utrata sygnału 4-20 mA	Sygnał 4-20 mA (TB-25) jest poniżej 2 mA (P163=1)	Sprawdź sygnał i okablowanie
<b>F_GF</b>	Błąd ustawień OEM	Napęd jest podłączony z P199=1 i ustawienia OEM w EPM są nieważne	Zainstaluj EPM, który zawiera ważne dane OEM lub zmień P199 na 0
<b>F_HF</b>	Błąd – wysokie napięcie DC BUS	Napięcie zasilania jest za wysokie Czas zwalniania jest za krótki lub zbyt duży prąd generatorowy z silnika	Sprawdź napięcie zasilania i P107 Zwiększ aktywny czas zwalniania (P105, P126, P127) lub zainstaluj opcję dynamicznego hamowania
<b>F_IL</b>	Błąd konfiguracji cyfrowego wejścia (P121..P123)	Więcej niż jedno wejście cyfrowe ustawione na tę samą funkcję	Każde ustawienie może być wykorzystane tylko raz (z wyjątkiem ustawień 0 i 3)
		Tylko jedno cyfrowe wejście skonfigurowane dla funkcji MOP (do góry, na dół)	Jedno wejście musi być ustawione na MOP do góry inne na MOP na dół.
		Tryb PID wprowadzono z odniesieniem ustawionego punktu i źródło sprzężenia ustawione na ten sam analogowy sygnał	Zmień punkt odniesienia PID (P121...P123) lub źródło sprzężenia (P201)
		Jedno z wejść cyfrowych (P121...P123) jest ustawione na 10 a inne jest ustawione na 11...14.	Przekonfiguruj wejścia cyfrowe
		Jedno z wejść cyfrowych (P121...P123) jest ustawione na 11 lub 12 a inne jest ustawione na 13 lub 14	
		Niemożliwy PID w trybie wektorowo-momentowym (P200=1 lub 2 i P300=5)	PID nie może być użyty w trybie wektorowo-momentowym
<b>F_JF</b>	Błąd zdalnej klawiatury	Zdalna klawiatura odłączona	Sprawdź połączenia zdalnej klawiatury
<b>F_LF</b>	Błąd – za niskie napięcie DC BUS	Napięcie zasilania za niskie	Sprawdź napięcie zasilania
<b>F_nld</b>	Błąd – brak numeru ID silnika	Usiłowano wystartować silnik w trybie wektorowym lub wzmocnionym V/Hz zanim przeprowadzono auto-kalibrację silnika	Patrz P300...P399 dla ustawień trybów i kalibracji
<b>F_ntF</b>	Błąd modułu komunikacji	Błąd komunikacji pomiędzy napędem a modułem sieciowym	Sprawdź połączenia modułu
<b>F_nF1.. F_nF9</b>	Błędy sieciowe	Odnieś się do dokumentacji modułu	
<b>F_OF</b>	Błąd wyjścia: błąd tranzystora	Wyjściowy obwód zwarty	Sprawdź przewód silnik/silnik
		Czas przyspieszania zbyt krótki	Podnieś P104,P125
		Przeciążenie silnika wskutek: <ul style="list-style-type: none"> <li>Mechanicznego problemu</li> <li>Silnik/napęd zbyt mały do aplikacji</li> </ul>	Sprawdź maszynę/system Zweryfikuj czy napęd jest odpowiedni dla aplikacji
		Wartości Boost zbyt wysokie	Zmniejsz P168, P169
		Przekroczony prąd pojemnościowy w kablu silnika	Użyj krótszego przewodu silnikowego niskopojemnościowego Zainstaluj dławik pomiędzy silnikiem a napędem
		Błąd wyjściowego tranzystora	Skontaktuj się z Lenze
<b>F_OF1</b>	Błąd wyjściowy Błąd uziemienia	Uziemiona faza silnika	Sprawdź silnik i przewód silnika
		Przekroczony prąd pojemnościowy w kablu silnika	Użyj krótszego przewodu silnikowego niskopojemnościowego
<b>F_PF</b>	Błąd przeciążenia silnika	Przekroczone obciążenie silnika w zbyt długim czasie	Zweryfikuj odpowiednie ustawienia P108 Zweryfikuj napęd i silnik pod względem wielkości dla aplikacji
<b>F_rF</b>	Błąd restartu w locie	Podczas próby restartu przemiennik nie mógł zsynchronizować się z silnikiem (P110 = 5 lub 6)	Sprawdź silnik/obciążenia
<b>F_SF</b>	Błąd jednej fazy	Faza zasilająca zanikła	Sprawdź napięcie zasilania
<b>F_UF</b>	Błąd startu	Komenda startu została podana, w momencie podłączenia zasilania	<ul style="list-style-type: none"> <li>Należy poczekać co najmniej 2 s. po podaniu napięcia by wydać komendę startu</li> <li>Rozważ inną metodę startu, patrz P110</li> </ul>
<b>F_FAU</b>	Błąd poziomu napięcia na TB5 (0-10V)	Wartość na wejściu TB2 poniżej ustawionej w P158	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sprawdź sygnał/okablowanie</li> <li>Odnosi się do P157 i P158</li> </ul>

## 7. Notatki



## 8. Kontakt

Lenze Polska Sp. z o.o.  
Ul. Roździeńskiego 188b  
40-203 Katowice  
Tel. +48 32 203 97 73  
Fax +48 32 781 01 80  
[Lenze@lenze.pl](mailto:Lenze@lenze.pl)  
[www.lenze.pl](http://www.lenze.pl)

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

Wydrukowano dla Lenze Polska Sp. z o.o. 06/2012