

ABB GENERAL PURPOSE DRIVES

ACS580 Programme de commande standard

Manuel d'exploitation





Documentation de référence page [15](#).

Manuel d'exploitation

ACS580 Programme de commande standard

Table des matières



1. À propos de ce manuel

2. Mise en route, commande par E/S et identification moteur



3. Microconsole

4. Réglages, entrées/sorties et diagnostic sur la microconsole

5. Macroprogrammes de commande

6. Fonctions

7. Description des paramètres

8. Complément d'information sur les paramètres

9. Localisation des défauts

10. Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)

11. Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau

12. Schémas de la logique de commande

Informations supplémentaires

3AXD50000019783 Rév F

FR

Ceci est une traduction du document

3AXD50000016097 Rev F

DATE : 25/03/2020

Table des matières

1. À propos de ce manuel

| | |
|-----------------------------|----|
| Contenu de ce chapitre | 13 |
| Produits concernés | 13 |
| Consignes de sécurité | 13 |
| À qui s'adresse ce manuel ? | 13 |
| Contenu de ce manuel | 14 |
| À propos de ce manuel | 14 |
| Documents pertinents | 15 |
| Cybersécurité | 21 |



2. Mise en route, commande par E/S et identification moteur

| | |
|--|----|
| Contenu de ce chapitre | 23 |
| Procédure de mise en route du variateur | 24 |
| Mise en route du variateur avec l'assistant de mise en service de la microconsole intelligente | 24 |
| Procédure de commande du variateur par les E/S | 35 |
| Exécution de la fonction d'Identification Moteur | 37 |
| Exécution de la fonction d'identification moteur | 38 |

3. Microconsole

| | |
|--|----|
| Contenu de ce chapitre | 45 |
| Dépose et remontage de la microconsole | 45 |
| Présentation de la microconsole | 46 |
| Écran de la microconsole | 47 |
| Affichages de la vue Accueil | 49 |
| Touches | 50 |
| Combinaisons de touches | 51 |

4. Réglages, entrées/sorties et diagnostic sur la microconsole

| | |
|------------------------------------|----|
| Contenu de ce chapitre | 53 |
| Menu « Réglages essentiels » | 54 |
| Macroprogramme | 56 |
| Moteur | 56 |
| Marche, arrêt, référence | 58 |
| Rampes | 60 |
| Limites | 61 |
| PID | 62 |
| Régulation de pompe et ventilateur | 64 |
| Bus de terrain | 65 |
| Fonctions avancées | 67 |
| Horloge, région, affichage | 70 |
| Récupérer préréglages | 71 |

6 Table des matières

| | |
|-----------------------------|----|
| Menu I/O | 73 |
| Menu Diagnostic | 74 |
| Menu Infos système | 75 |
| Menu Efficacité énergétique | 77 |
| Menu Sauvegardes | 79 |
| Menu Options | 79 |

5. Macroprogrammes de commande

| | |
|---|-----|
| Contenu de ce chapitre | 81 |
| Général | 81 |
| Macroprogramme Standard ABB | 83 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Standard ABB | 83 |
| Macroprogramme Standard ABB (vectoriel) | 85 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Standard ABB (vectoriel) | 85 |
| Macroprogramme CMD 3 fils | 87 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme CMD 3 fils | 87 |
| Macroprogramme Marche alternée | 89 |
| Signaux de commande (préréglages) – macropr. Marche alternée | 89 |
| Macroprogramme Moto-potentiomètre | 91 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Moto-potentiomètre | 91 |
| Macroprogramme Manuel/Auto | 93 |
| Signaux de commande (préréglages) - macroprog. Manuel/Auto | 93 |
| Macroprogramme Manuel/PID | 95 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Manuel/PID | 95 |
| Macroprogramme PID | 97 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme PID | 97 |
| Macroprogramme PID microconsole | 99 |
| Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme PID microconsole | 99 |
| Macroprogramme PFC | 101 |
| Signaux de commande (préréglages) - macroprogramme PFC | 101 |
| Macroprogramme Régulation de couple | 103 |
| Signaux de commande (préréglages) - macroprog. Regul. couple | 103 |
| Paramètres préréglés en usine des différents macroprogrammes | 106 |

6. Fonctions

| | |
|--|-----|
| Contenu de ce chapitre | 113 |
| Commande locale ou externe | 113 |
| Commande locale | 114 |
| Commande externe | 115 |
| Modes de fonctionnement | 118 |
| Régulation de vitesse | 120 |
| Régulation de couple | 120 |
| Régulation de fréquence | 120 |
| Modes spéciaux | 121 |
| Programmes et configuration du variateur | 122 |
| Configuration par paramètres | 122 |
| Programme Adaptatif | 123 |
| Interfaces de commande | 127 |
| Entrées analogiques programmables | 127 |

| | |
|--|-----|
| Sorties analogiques programmables | 127 |
| Entrées et sorties logiques programmables | 127 |
| Entrées et sorties en fréquence programmables | 127 |
| Sorties relais programmables | 128 |
| Extensions d'E/S programmables | 128 |
| Commande par liaison série (bus de terrain) | 129 |
| Commande applicative | 129 |
| Rampage de la référence | 129 |
| Vitesses/fréquences constantes | 130 |
| Vitesses/fréquences critiques | 131 |
| Autocalibrage du régulateur de vitesse | 132 |
| Courbe de charge utilisateur | 135 |
| Macroprogrammes de commande | 137 |
| Régulation PID | 137 |
| Fonction de correction PID | 141 |
| Commande de pompes et de ventilateurs (PFC) | 149 |
| Fonctions minuterie | 156 |
| Moto-potentiomètre | 157 |
| Commande du frein mécanique | 159 |
| Commande moteur | 163 |
| Types de moteur | 163 |
| Identification du moteur | 163 |
| Commande en mode scalaire du moteur | 163 |
| Contrôle vectoriel du moteur | 164 |
| Niveaux de performance en régulation de vitesse | 165 |
| Niveaux de performance en régulation de couple | 166 |
| Gestion des pertes réseau | 166 |
| Rapport U/f | 166 |
| Freinage par contrôle de flux | 167 |
| Magnétisation c.c. | 168 |
| Optimisation de l'énergie | 171 |
| Fréquence de découpage | 171 |
| Rush controller (maîtrise de l'accélération) | 172 |
| Fonction Jog | 172 |
| Arrêt temporisé | 175 |
| Régulation de tension c.c. | 176 |
| Régulation de surtension | 176 |
| Régulation de sous-tension (gestion des pertes réseau) | 176 |
| Limites de régulation de sous-tension et de surtension | 179 |
| Hacheur de freinage | 183 |
| Sécurité et protections | 184 |
| Protections fixes/standard | 184 |
| Arrêt d'urgence | 184 |
| Protection thermique du moteur | 185 |
| Protection du moteur contre les surcharges | 190 |
| Fonctions de protection paramétrables | 192 |
| Réarmement automatique des défauts | 193 |
| Diagnostic | 194 |
| Supervision de signaux | 194 |
| Calculateurs d'économies d'énergie | 194 |
| Analyse de la charge | 195 |



8 Table des matières

| | |
|---|-----|
| Menu Diagnostic | 197 |
| Autres options de montage | 198 |
| Sauvegarde et restauration | 198 |
| Macroprogrammes utilisateur | 199 |
| Paramètres de stockage des données | 200 |
| Calcul de la somme de contrôle des paramètres | 200 |
| Verrou utilisateur | 201 |
| Support des filtres sinus | 202 |

7. Description des paramètres

| | |
|--|-----|
| Contenu de ce chapitre | 203 |
| Concepts | 204 |
| Résumé des groupes de paramètres | 205 |
| Liste des paramètres | 207 |
| 01 Valeurs actives | 207 |
| 03 Références d'entrée | 210 |
| 04 Alarmes et défauts | 211 |
| 05 Diagnostics | 213 |
| 06 Mots de commande et d'état | 215 |
| 07 Infos système | 220 |
| 10 DI et RO standard | 222 |
| 11 DIO, FI, FO standard | 232 |
| 12 AI standard | 233 |
| 13 AO standard | 238 |
| 15 Module extension d'I/O | 245 |
| 19 Mode fonctionnement | 254 |
| 20 Marche/arrêt/sens de rotation | 256 |
| 21 Mode marche/arrêt | 267 |
| 22 Sélection référence vitesse | 276 |
| 23 Rampe référence vitesse | 286 |
| 24 Conditionnement réf vitesse | 290 |
| 25 Régulation de vitesse | 291 |
| 26 Chaîne référence couple | 295 |
| 28 Chaîne référence fréquence | 300 |
| 30 Limites | 311 |
| 31 Fonctions de défaut | 319 |
| 32 Supervision | 329 |
| 34 Fonctions minuterie | 337 |
| 35 Protection thermique moteur | 345 |
| 36 Analyseur Charge | 358 |
| 37 Courbe de charge utilisateur | 361 |
| 40 Jeu PID process 1 | 365 |
| 41 Jeu PID Process 2 | 382 |
| 43 Hacheur de freinage | 385 |
| 44 Commande frein mécanique | 387 |
| 45 Efficacité énergétique | 388 |
| 46 Réglages supervision/échelle | 393 |
| 47 Stockage des données | 397 |
| 49 Communication microconsole | 398 |
| 50 Coupleur réseau (FBA) | 400 |



| | |
|---|-----|
| <i>Paramètres FBA A</i> | 405 |
| <i>52 Entrée données FBA A</i> | 407 |
| <i>53 Sortie données FBA A</i> | 407 |
| <i>58 Protocole EFB</i> | 408 |
| <i>71 PID1 externe</i> | 416 |
| <i>76 Configuration PFC</i> | 419 |
| <i>77 Maintenance / surveillance PFC</i> | 427 |
| <i>95 Configuration matérielle</i> | 428 |
| <i>96 Système</i> | 431 |
| <i>97 Commande moteur</i> | 442 |
| <i>98 Paramètres moteur utilisateur</i> | 446 |
| <i>99 Données moteur</i> | 448 |
| Préréglages différents entre les réseaux 50 Hz et 60 Hz | 455 |
| Paramètres pris en charge par Modbus par rétrocompatibilité avec la version 550 | 457 |



8. Complément d'information sur les paramètres

| | |
|-------------------------------------|-----|
| Contenu de ce chapitre | 461 |
| Termes et abréviations | 461 |
| Adresses réseau | 462 |
| Groupes de paramètres 1...9 | 463 |
| Groupes de paramètres 10...99 | 466 |

9. Localisation des défauts

| | |
|--|-----|
| Contenu de ce chapitre | 497 |
| Sécurité | 497 |
| Indications | 497 |
| Alarmes et défauts | 497 |
| Événements | 498 |
| Messages modifiables | 498 |
| Pile d'alarmes et de défauts | 498 |
| Pile d'événements | 498 |
| Afficher les informations d'alarme / de défaut | 499 |
| Génération de codes QR pour applications mobiles | 499 |
| Messages d'alarme | 500 |
| Messages de défaut | 513 |

10. Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)

| | |
|---|-----|
| Contenu de ce chapitre | 529 |
| Présentation | 529 |
| Raccordement du variateur sur le réseau | 531 |
| Configuration de l'interface de communication intégrée | 532 |
| Réglage des paramètres de commande du variateur | 533 |
| Principe de base de l'interface de communication intégrée | 535 |
| Mot de commande et mot d'état | 536 |
| Références | 536 |
| Valeurs actives | 536 |

| | |
|---|-----|
| Entrées/sorties de données | 536 |
| Adressage des registres | 536 |
| À propos des profils de commande | 538 |
| Mot de commande | 539 |
| Mot de commande pour le profil ABB Drives | 539 |
| Mot de commande pour le profil DCU | 540 |
| Mot d'état | 543 |
| Mot d'état pour le profil ABB Drives | 543 |
| Mot d'état pour le profil DCU | 544 |
| Séquentiels de commande | 546 |
| Séquentiel de commande pour le profil ABB Drives | 546 |
| Références | 549 |
| Références pour les profils ABB Drives et DCU | 549 |
| Valeurs actives | 550 |
| Valeurs actives pour les profils ABB Drives et DCU | 550 |
| Adresses des registres internes Modbus | 551 |
| Adresses des registres internes Modbus pour les profils ABB Drives et DCU | 551 |
| Codes fonction Modbus | 552 |
| Codes d'exception | 553 |
| Bits d'état (jeu de références 0xxxx) | 554 |
| Entrées discrètes (jeu de références 1xxxx) | 556 |
| Registres des codes d'erreur (registres internes 400090...400100) | 558 |



11. Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau

| | |
|---|-----|
| Contenu de ce chapitre | 559 |
| Présentation | 559 |
| Principe de base de l'interface de commande de la liaison série | 561 |
| Mot de commande et mot d'état | 562 |
| Références | 563 |
| Valeurs réelles | 564 |
| Contenu du mot de commande réseau (profil ABB Drives) | 565 |
| Contenu du mot d'état réseau (profil ABB Drives) | 567 |
| Séquentiel d'état (profil ABB Drives) | 568 |
| Valeurs à régler pour la commande sur liaison série | 569 |
| Exemple de réglage des paramètres : FPBA (PROFIBUS DP) avec profil ABB Drives | 570 |
| Configuration automatique du variateur pour la commande par bus de terrain | 573 |

12. Schémas de la logique de commande

| | |
|--|-----|
| Contenu de ce chapitre | 575 |
| Sélection de la référence de fréquence | 576 |
| Modification de la référence de fréquence | 577 |
| Sélection de la source de la référence de vitesse I | 578 |
| Sélection de la source de la référence de vitesse II | 579 |
| Rampage et mise en forme de la référence de vitesse | 580 |
| Calcul de l'erreur de vitesse | 581 |
| Régulation de vitesse | 582 |
| Régulateur de vitesse | 583 |
| Sélection et modif. de la source de la référence de couple | 584 |
| Sélection de la référence pour le régulateur de couple | 585 |

| | |
|--|-----|
| Limitation du couple | 586 |
| Sélection de la source de la consigne et du retour PID | 587 |
| Régulateur PID | 588 |
| Sélection de la source consigne et retour PID externe | 589 |
| Régulateur PID externe | 590 |
| Blocage du sens de rotation | 591 |
| Raccordement auto correction PID | 592 |

Informations supplémentaires





1

À propos de ce manuel

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre présente les produits concernés par ce manuel, son contenu et précise à qui il s'adresse. Il passe également en revue les différents chapitres et fournit une liste de manuels de référence pour plus d'informations.

Produits concernés

Ce manuel concerne le programme de commande standard ACS580 ASCKX version 2.11. ASCK2 est utilisé pour les tailles R1 à R5 et ASCK4 pour les tailles R6 à R11.

La version logicielle du programme de commande est indiquée dans les informations système (**Menu – Infos système – Variateur**) ou au paramètre [07.05 Version firmware](#) (cf. page [220](#)) sur la microconsole.

Consignes de sécurité

Respectez toutes les consignes de sécurité.

- Vous devez lire les **Consignes de sécurité complètes** du *Manuel d'installation* avant de monter le variateur, de le mettre en service ou de l'utiliser.
- Vous devez lire les **mis en garde et notes spécifiques aux fonctions logicielles** avant de modifier les valeurs des paramètres. Vous les trouverez dans les descriptions de paramètres du chapitre [Description des paramètres](#) page [203](#).

À qui s'adresse ce manuel ?

Nous supposons que le lecteur a les connaissances de base indispensables en matière d'électricité, de câblage, de composants électriques et de schématique électrotechnique.

Ce manuel est rédigé pour des utilisateurs dans le monde entier. Les unités de mesure universelles et anglo-saxonnes sont incluses. Les consignes d'installation spécifiques au marché nord-américain sont incluses.

Contenu de ce manuel

Ce manuel explique comment concevoir, mettre en service et faire fonctionner le variateur.

À propos de ce manuel

Ce manuel comporte les chapitres suivants :

- [À propos de ce manuel](#) (ce chapitre, page 13) présente les produits concernés par ce manuel, son contenu et précise à qui il s'adresse. Il comporte également une liste des termes et abréviations utilisés dans ce manuel.
 - [Mise en route, commande par E/S et identification moteur](#) (page 23) explique la procédure de mise en route du variateur, le mode de démarrage, d'arrêt et de changement du sens de rotation du moteur ainsi que le mode de régulation de la vitesse du moteur par l'intermédiaire des entrées/sorties (E/S).
 - [Microconsole](#) (page 45) contient les consignes de dépose et de remontage de la microconsole intelligente ainsi qu'une description rapide de l'affichage, des touches et des raccourcis.
 - [Réglages, entrées/sorties et diagnostic sur la microconsole](#) (page 53) présente les fonctions basiques de paramétrage et de diagnostic proposées par la microconsole intelligente.
 - [Macroprogrammes de commande](#) (page 81) décrit brièvement chaque macroprogramme et indique son schéma de raccordement. Les macroprogrammes sont des applications prééglées qui font gagner du temps à l'utilisateur lors de la configuration du variateur.
 - [Fonctions](#) (page 113) présente les fonctions du programme avec la liste des réglages utilisateur correspondants, des signaux actifs et des messages de défaut et d'alarme.
 - [Description des paramètres](#) (page 203) décrit tous les paramètres de commande du variateur.
 - [Complément d'information sur les paramètres](#) (page 461) contient des informations supplémentaires sur les paramètres.
 - [Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée \(EFB\)](#) (page 529) décrit la procédure de communication sur bus de terrain via la liaison série du variateur à l'aide du protocole Modbus RTU.
 - [Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau](#) (page 559) décrit la procédure de communication sur bus de terrain via le module coupleur réseau optionnel.
-

- [Localisation des défauts](#) (page 497) décrit tous les messages d'alarme et de défaut, avec l'origine probable et l'intervention préconisée.
- [Schémas de la logique de commande](#) (page 575) présente l'organisation des paramètres du variateur.
- [Informations supplémentaires](#) (troisième de couverture, page 593) explique comment obtenir des informations sur les produits et services ainsi que sur les programmes de formation, faire des commentaires sur les manuels des variateurs ABB et trouver les documents sur Internet.

Documents pertinents

Vous pouvez vous procurer les manuels et d'autres documents sur les produits au format PDF sur Internet. Cf. section Documents disponibles sur Internet sur la troisième de couverture. Pour consulter des manuels non disponibles sur Internet, contactez votre correspondant ABB.

| Manuels et guides du variateur | Code (EN) | Code (FR) |
|--|---------------------------------|------------------|
| <i>Drive/converter/inverter safety instructions</i> | 3AXD50000037978 | |
| <i>ACS580-01 (0.75 to 250 kW, 1.0 to 350 hp) hardware manual</i> | 3AXD50000044794 | 3AXD50000044799 |
| <i>ACS580-01 frames R1 to R5 quick installation and start-up guide</i> | 3AXD50000044838 | |
| <i>ACS580-01 frames R6 to R9 quick installation and start-up guide</i> | 3AXD50000009286 | |
| <i>ACS580-04 drive modules (250 to 500 kW) hardware manual</i> | 3AXD50000015497 | 3AXD50000027445 |
| <i>ACS580-04 modules (250 to 500 kW) quick installation guide</i> | 3AXD50000015469 | |
| <i>ACS580-07 drives (75 to 500 kW) hardware manual</i> | 3AXD50000045815 | 3AXD50000105038 |
| <i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i> | 3AUA0000085685 | |
| <i>ACS-BP-S basic control panels user's manual</i> | 3AXD50000032527 | |
| Guides et manuels des options | | |
| <i>ACS580, ACH580 and ACQ580 drive module frames R3 and R5 to R9 for cabinet installation (options +P940 and +P944) supplement</i> | 3AXD50000210305 | |
| <i>ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 installation guide for UK gland plate (option +H358)</i> | 3AXD50000034735 | |
| <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> | 3AXD50000030058 | |
| <i>CDPI-01 communication adapter module user's manual</i> | 3AXD50000009929 | |
| <i>DPMP-01 mounting platform for control panels</i> | 3AUA0000100140 | |
| <i>DPMP-02/03 mounting platform for control panels</i> | 3AUA0000136205 | |
| <i>DPMP-04 and DPMP-05 mounting platform for control panels</i> | 3AXD50000308484 | |
| <i>FCAN-01 CANopen adapter module user's manual</i> | 3AFE68615500 | |

| | |
|---|---------------------------------|
| <i>FCNA-01 ControlNet adapter module user's manual</i> | 3AUA0000141650 |
| <i>FDNA-01 DeviceNet™ adapter module user's manual</i> | 3AFE68573360 |
| <i>FECA-01 EtherCAT adapter module user's manual</i> | 3AUA0000068940 |
| <i>FEIP-21 Ethernet/IP adapter module user's manual</i> | 3AXD50000158621 |
| <i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i> | 3AUA0000093568 |
| <i>FEPL-02 Ethernet POWERLINK adapter module user's manual</i> | 3AUA0000123527 |
| <i>FMBT-21 Modbus/TCP adapter module user's manual</i> | 3AXD50000158607 |
| <i>FPBA-01 PROFIBUS DP adapter module user's manual</i> | 3AFE68573271 |
| <i>FPNO-21 PROFINET adapter module user's manual</i> | 3AXD50000158614 |
| <i>FSCA-01 RS-485 adapter module user's manual</i> | 3AUA0000109533 |
| <i>FSPS-21 Safety functions fieldbus module user's manual</i> | 3AXD50000158638 |
| <i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 drives with flange mounting kit supplement</i> | 3AXD50000019100 |
| <i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R1 to R3 flange mounting kit quick installation guide</i> | 3AXD50000119172 |
| <i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R4 to R5 flange mounting kit quick installation guide</i> | 3AXD50000287093 |
| <i>ACS880-01..., ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R6 to R9 flange mounting kit quick installation guide</i> | 3AXD50000019099 |
| <i>Main switch and EMC C1 filter options (+F278, +F316, +E223) installation supplement for ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 frames R1 to R5</i> | 3AXD50000155132 |
| <i>UL Type 12 hood quick installation guide for ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 frames R1 to R9</i> | 3AXD50000196067 |

Manuels et guides des outils et de la maintenance

| | |
|---|---------------------------------|
| <i>Drive composer PC tool user's manual</i> | 3AUA0000094606 |
| <i>Converter module capacitor reforming instructions</i> | 3BFE64059629 |
| <i>NETA-21 remote monitoring tool user's manual</i> | 3AUA00000969391 |
| <i>NETA-21 remote monitoring tool installation and start-up guide</i> | 3AUA0000096881 |

Le(s) code(s) ci-dessous ouvre(nt) la liste en ligne des manuels relatifs aux produits.



Manuels ACS580-01



Manuels ACS580-04



Manuels ACS580-07

Termes et abréviations

| Terme / Abréviation | Description |
|---------------------------|--|
| ACS-BP-S | Microconsole de base, interface utilisateur simple pour communiquer avec le variateur |
| ACX-AP-x | Microconsole intelligente, interface utilisateur avancée pour communiquer avec le variateur. L'ACS580 prend en charge les microconsoles ACS-AP-I, ACS-AP-S et ACS-AP-W avec interface Bluetooth. |
| AI | Entrée analogique ; interface pour les signaux d'entrée analogiques |
| AO | Sortie analogique ; interface pour les signaux de sortie analogiques |
| Hacheur de freinage | Dirige l'excédent d'énergie du circuit intermédiaire du variateur vers la résistance de freinage si nécessaire. Le hacheur se déclenche lorsque la tension du bus c.c. dépasse une certaine limite supérieure. La hausse de tension est généralement causée par la décélération (freinage) d'un moteur de forte inertie. |
| Résistance de freinage | Élément essentiel du circuit de freinage, elle dissipe sous forme de chaleur l'excédent d'énergie conduite par le hacheur de freinage. Cf. chapitre <i>Hacheur de freinage</i> du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. |
| Carte de commande | Circuit imprimé qui renferme le programme de commande |
| Unité de commande | Carte de commande encastrée dans un boîtier |
| CBAI-01 | Convertisseur de tension bipolaire en tension unipolaire (module optionnel) |
| CDPI-01 | Module coupleur de communication |
| CCA-01 | Coupleur de configuration |
| CHDI-01 | Module d'extension d'entrées logiques 115/230 V (option) |
| CMOD-01 | Module d'extension multifonction (alimentation externe 24 V c.c./c.a. et extension d'E/S logiques, option) |
| CMOD-02 | Module d'extension multifonction (alimentation externe 24 V c.c./c.a. et interface CTP isolée) |
| CPTC-02 | Module d'extension multifonction (alimentation externe 24 V et interface CTP certifiée ATEX) |
| Bus c.c. | Circuit c.c. entre le redresseur et l'onduleur |
| Condensateurs du bus c.c. | Stockage d'énergie pour stabiliser la tension continue du circuit intermédiaire |
| DI | Entrée logique ; interface pour les signaux d'entrée logiques |
| DO | Sortie logique ; interface pour les signaux de sortie logiques |
| DPMP-01 | Kit de montage de la microconsole ACX-AP en façade (encastrée) |
| DPMP-02/03 | Kit de montage de la microconsole ACX-AP (en surface) |
| Variateur | Convertisseur de fréquence pour la commande des moteurs c.a. |
| EFB | Protocole EFB |
| FBA | Coupleur réseau |
| FCAN-01 | Module coupleur CANopen (option) |

| Terme / Abréviation | Description |
|-----------------------|--|
| FCNA-01 | Module coupleur réseau ControlNet |
| FDNA-01 | Module coupleur DeviceNet (option) |
| FECA-01 | Module coupleur EtherCAT (option) |
| FENA-21 | Module coupleur Ethernet pour protocoles EtherNet/IP, Modbus/TCP et PROFINET IO (option) |
| FEIP-21 | Module coupleur EtherNet/IP (option) |
| FEPL-02 | Module coupleur réseau Ethernet POWERLINK |
| FMBT-21 | Module coupleur (Modbus/TCP) (option) |
| FPBA-01 | Module coupleur PROFIBUS DP (option) |
| FPNO-21 | Module coupleur PROFINET IO (option) |
| Taille | Taille du variateur, par exemple R1 et R2. La plaque signalétique apposée sur le variateur indique sa taille. Cf. chapitre <i>Principe de fonctionnement et architecture matérielle</i> , section <i>Plaque signalétique</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. |
| FSCA-01 | Module coupleur RSA-485 (Modbus/RTU) en option |
| Identification moteur | Identification moteur. Pendant l'exécution de la fonction, le variateur s'autoconfigure en identifiant les caractéristiques du moteur dans le but d'optimiser sa commande. |
| IGBT | Transistor bipolaire à grille isolée |
| Circuit intermédiaire | Cf. Bus c.c. |
| Onduleur | Convertit la tension et le courant continu en tension et courant alternatif. |
| E/S | Entrée / Sortie |
| LSW | Mot de poids faible |
| Macroprogramme | Préréglages usine des paramètres du programme de commande du variateur. Chaque macroprogramme est destiné à une application spécifique. Cf. chapitre Macroprogrammes de commande , page 81. |
| NETA-21 | Outil de supervision à distance |
| Commande réseau | Pour les protocoles réseau conformes au protocole industriel commun (Common Industrial Protocol, CIP™), tels que DeviceNet et EtherNet/IP, désigne la commande du variateur à l'aide des objets Net Ctrl et Net Ref du profil AC/DC Drive de ODVA. Pour en savoir plus, cf. www.odva.org et ces manuels en anglais : <ul style="list-style-type: none"> • <i>FDNA-01 DeviceNet adapter module user's manual</i> (3AFE68573360), • <i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i> (3AUA0000093568 [anglais]). |
| Paramètre | Valeur donnée par l'utilisateur à une variable, une grandeur ou une fonction, ou bien signal dont la valeur est mesurée ou calculée par le variateur |
| Régulateur PID | Régulateur proportionnel intégral dérivé. La régulation de vitesse du variateur se base sur l'algorithme PID. |

| Terme / Abréviation | Description |
|--|--|
| API | Automate programmable industriel |
| PROFIBUS, PROFIBUS DP, PROFINET IO | Marques déposées de PI - PROFIBUS & PROFINET International |
| CTP | Coefficient de température positif : thermistance dont la résistance dépend de la température |
| R1, R2, ... | <i>Taille</i> |
| RO | Sortie relais ; interface pour un signal de sortie logique par l'intermédiaire d'un relais |
| Redresseur | Convertit la tension et le courant alternatif en tension et courant continu. |
| STO | Fonction Safe torque off (Interruption sécurisée du couple, STO). Cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. |

Cybersécurité

Ce produit est destiné à être raccordé à une interface réseau et à échanger des informations et des données avec ce réseau. Il incombe au client de fournir et de maintenir opérationnelle en permanence une connexion sécurisée entre le produit et le réseau du client ou tout autre réseau, le cas échéant. La mise en place de mesures (telles que, mais non limitées à, l'installation de pare-feux, l'application de mesures d'authentification, le chiffrement des données, l'installation de programmes antivirus, etc.) destinées à protéger le produit, le réseau, le système et l'interface contre toute faille de sécurité, accès non autorisé, interférence, intrusion, fuite et/ou vol de données et d'informations, relève de la responsabilité du client. ABB et ses filiales déclinent toute responsabilité en cas de dégâts et/ou de pertes découlant d'une faille de sécurité, d'un accès non autorisé, d'une interférence, d'une intrusion, d'une fuite et/ou d'un vol de données ou d'informations.

Voir également section [Verrou utilisateur](#) page 201.

2

Mise en route, commande par E/S et identification moteur

Contenu de ce chapitre












Ce chapitre décrit :

- la procédure de mise en route ;
- le mode de démarrage, d'arrêt et d'inversion de sens de rotation, ainsi que le mode de régulation de la vitesse du moteur par l'intermédiaire des entrées/sorties (E/S) ;
- la procédure d'exécution de la fonction d'Identification moteur pour le variateur.




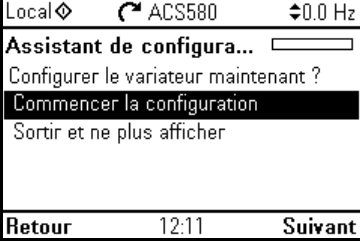






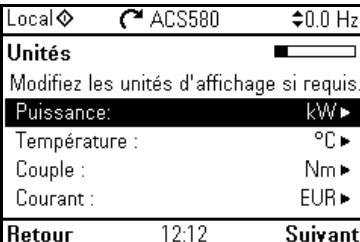






Procédure de mise en route du variateur

■ Mise en route du variateur avec l'assistant de mise en service de la microconsole intelligente.

| Sécurité | |
|--|--|
| <p> Seul un électricien qualifié est autorisé à effectuer la mise en route.</p> <p> Vous devez lire et respecter les consignes du chapitre <i>Consignes de sécurité</i> au début du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Le non-respect de ces consignes est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles, ou des dégâts matériels.</p> | |
| <input type="checkbox"/> | <p>Vérifiez que l'installation de l'appareil est correcte. Cf. chapitre <i>Vérification de l'installation</i> du <i>Manuel d'installation</i> du variateur.</p> |
| <input type="checkbox"/> | <p> Vérifiez que le signal de démarrage n'est pas actif (DI1 en préréglage usine, macroprogramme Standard ABB). Le variateur démarrera automatiquement à la mise sous tension s'il est en mode de commande externe et que l'ordre de marche externe est activé.</p> <p>Vérifiez que le moteur peut être démarré en toute sécurité.</p> <p>Vous devez désaccoupler la machine entraînée dans les cas suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • si elle risque d'être endommagée en cas d'erreur de sens de rotation du moteur ou • si une identification normale du moteur est requise : si le couple de charge est supérieur à 20 % ou si la mécanique n'est pas capable de supporter le couple nominal sur une période transitoire lors de l'exécution de la fonction d'identification moteur. |
| Conseils d'utilisation de la microconsole intelligente | |
| <p>Les deux commandes en bas de l'écran (Options et Menu sur la figure de droite) représentent les fonctions des deux touches  et  situées sous l'écran. Les commandes des touches de fonction varient selon le contexte.</p> <p>Les touches , ,  et  servent, selon la vue active, à déplacer le curseur et/ou à régler les valeurs.</p> <p>La touche  ouvre une page d'aide contextuelle.</p> <p>Pour en savoir plus, cf. manuel anglais <i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i> (3AUA0000085685).</p> |  |
| 1 – Réglages avec l'assistant de mise en service : langue, date et heure, et valeurs nominales du moteur | |
| <input type="checkbox"/> | <p>Gardez les données de la plaque signalétique du moteur à portée de main.</p> <p>Mettez le variateur sous tension.</p> |



| | |
|---|--|
| <p><input type="checkbox"/> L'assistant de mise en service vous guide pour la configuration initiale.</p> <p>L'assistant démarre automatiquement. Attendez que la microconsole affiche l'écran illustré à droite.</p> <p>Pour sélectionner la langue de votre choix, mettez-la en surbrillance (si elle ne l'est pas déjà) et appuyez sur  (OK).</p> <p>Nota : Après avoir sélectionné la langue, vous devrez patienter quelques minutes pendant le téléchargement du fichier des paramètres dans la microconsole.</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Sélectionnez Commencer la configuration et enfoncez la touche  (Suivant).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Choisissez le système d'unités que vous souhaitez utiliser et appuyez sur  (Suivant).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Modifiez les unités présentées sur la microconsole si nécessaire.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour modifier une ligne en surbrillance, enfoncez la touche . • Faites défiler le contenu de l'affichage avec les touches  et . <p>Pour passer à l'écran suivant, appuyez sur  (Suivant).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Réglez la date, l'heure et les formats d'affichage de la date et de l'heure.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour modifier une ligne en surbrillance, enfoncez la touche . • Faites défiler le contenu de l'affichage avec les touches  et . <p>Pour passer à l'écran suivant, appuyez sur  (Suivant).</p> |  |



| | |
|--|--|
| <input type="checkbox"/> En mode Édition : <ul style="list-style-type: none"> • Déplacez le curseur vers la droite ou la gauche avec les touches et . • Ajustez la valeur avec et . • Enfoncez (Sauvegarder) pour sauvegarder votre réglage ou (Annuler) pour annuler les modifications et revenir à l'écran précédent. | |
| <input type="checkbox"/> Pour donner un nom au variateur (qui s'affichera en haut), appuyez sur . Si vous souhaitez conserver le nom préréglé (ACS580), passez directement à la configuration des valeurs nominales du moteur en enfonçant la touche (Suivant). | |
| <input type="checkbox"/> Saisissez le nom choisi : <ul style="list-style-type: none"> • pour sélectionner le mode de saisie (minuscules / majuscules / chiffres / caractères spéciaux), appuyez sur jusqu'à mettre en surbrillance le symbole . Sélectionnez ensuite le mode à l'aide des touches et . • Pour insérer un caractère, mettez-le en surbrillance via les touches et , puis appuyez sur . • Pour supprimer un caractère, enfoncez la touche . • Enfoncez (Sauvegarder) pour sauvegarder votre réglage ou (Annuler) pour annuler les modifications et revenir à l'écran précédent. | |



Reportez-vous à la plaque signalétique du moteur pour régler les valeurs nominales du moteur. Entrez les valeurs exactes de la plaque signalétique du moteur.

Exemple de plaque signalétique d'un moteur asynchrone :

| | | | | | | | | | |
|-------------------|----|--------------------|-------|-----------|-------|-------|------|--|--|
| ABB Motors | | | | | | | | | |
| 3 ~ motor | | M2AA 200 MLA 4 | | | | | | | |
| | | IEC 200 M/L 55 | | | | | | | |
| | | No | | Ins.cl. F | | IP 55 | | | |
| V | Hz | kW | r/min | A | cos φ | IA/IN | tE/s | | |
| 690 Y | 50 | 30 | 1475 | 32.5 | 0.83 | | | | |
| 400 D | 50 | 30 | 1475 | 56 | 0.83 | | | | |
| 660 Y | 50 | 30 | 1470 | 34 | 0.83 | | | | |
| 380 D | 50 | 30 | 1470 | 59 | 0.83 | | | | |
| 415 D | 50 | 30 | 1475 | 54 | 0.83 | | | | |
| 440 D | 60 | 35 | 1770 | 59 | 0.83 | | | | |
| Cat. no | | 3GAA 202 001 - ADA | | | | | | | |
| 6312/C3 | | 6210/C3 | | 180 kg | | | | | |
| IEC 34-1 | | | | | | | | | |

Sélectionnez le type de moteur.
Assurez-vous que les données moteur sont correctes. Les valeurs sont pré-réglées en fonction de la taille de l'appareil mais vous devez vérifier qu'elles correspondent bien au moteur.
Commencez par le courant nominal.
Si vous devez modifier la valeur, enfoncez la touche (lorsque le symbole s'affiche au bout de la ligne) pour passer en mode Edition.

Local ACS580 0.0 Hz

Valeurs nom moteur

Trouvez les valeurs sur la plaque signalétique du moteur et entrez-les ici:

Type : Moteur asynchrone

Courant: 1.8 A

T: 400 V

Retour 15:56 Suivant

Réglez la valeur :

- Déplacez le curseur vers la droite ou la gauche avec les touches et .
- Ajustez la valeur avec et .

Enfoncez (**Sauvegarder**) pour sauvegarder votre réglage ou (**Annuler**) pour annuler les modifications et revenir à l'écran précédent.

Local ACS580 0.0 Hz

Courant:

1.8 A

Annuler 12:13 Sauvegarder

Continuez à vérifier et éventuellement à modifier les valeurs nominales et sélectionnez le mode de commande (scalaire ou vectoriel)
Les réglages du cos Φ nominal et du couple nominal sont facultatifs.
Faites défiler à l'aide de jusqu'à la dernière valeur de la liste.
Une fois la dernière valeur modifiée, la microconsole passe directement à la vue suivante.
Pour y accéder directement, utilisez la touche (**Suivant**).

Local ACS580 0.0 Hz

Valeurs nom moteur

Trouvez les valeurs sur la plaque signalétique du moteur et entrez-les ici:


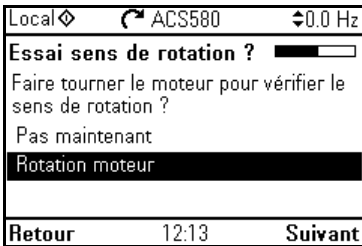




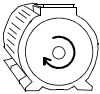
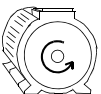
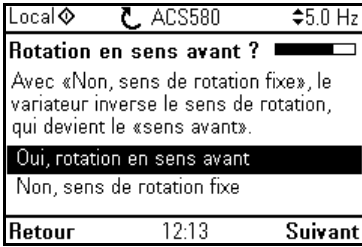


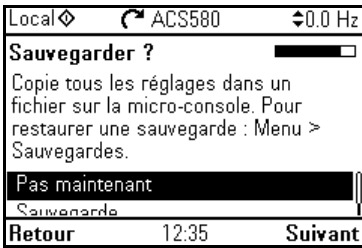
cos φ (optionnel):

Couple (optionnel): 0.000 Nm





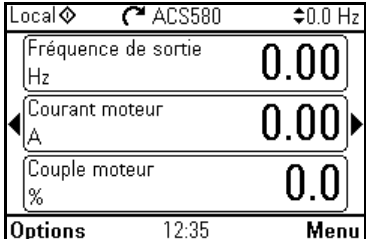
Mode de commande : Scalaire

Retour 15:58 Suivant





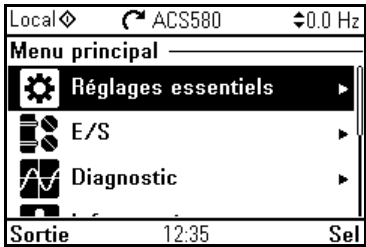



| | |
|--|---|
| <p><input type="checkbox"/> La vérification du sens de rotation est facultative et nécessite de faire tourner le moteur. Ne l'effectuez pas si elle présente le moindre risque ou si la configuration mécanique ne s'y prête pas. Pour vérifier le sens de rotation, mettez Rotation moteur en surbrillance et appuyez sur  (Suivant).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Enfoncez la touche Start  de la micro console pour démarrer le variateur.</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Vérifiez le sens de rotation du moteur. S'il tourne en sens avant, sélectionnez Oui, rotation en sens avant et enfoncez  (Suivant) pour poursuivre. Dans le cas contraire, sélectionnez Non, sens de rotation fixe et enfoncez  (Suivant) pour poursuivre.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  Sens avant </div> <div style="text-align: center;">  Sens inverse </div> </div> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Pour sauvegarder les réglages effectués jusqu'à présent, sélectionnez Sauvegarde et enfoncez  (Suivant). Si vous ne voulez pas faire de sauvegarde, sélectionnez Pas maintenant et appuyez sur  (Suivant).</p> |  |













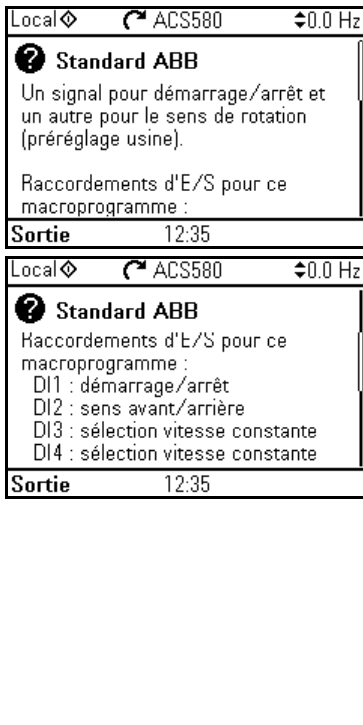
| | |
|--|--|
| <p><input type="checkbox"/> La première mise en route est maintenant terminée, et le variateur est prêt à fonctionner. Enfoncez la touche  (Fait) pour accéder à la vue Accueil.</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> La vue Accueil, qui permet de visualiser les valeurs des signaux sélectionnés, s'affiche à l'écran. Il existe plusieurs modes d'affichage de la vue Accueil (cf. page 49). Vous pouvez faire défiler les modes d'affichage avec les touches fléchées ( et ).</p> |  |

2 – Réglages supplémentaires dans le menu Réglages essentiels

| | |
|--|---|
| <p><input type="checkbox"/> Vous pouvez régler des paramètres supplémentaires, tels que le macroprogramme, les rampes, les limites, etc., depuis le Menu principal : pour y accéder, enfoncez la touche  (Menu). Sélectionnez Réglages essentiels et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> <p>ABB vous recommande d'effectuer au moins ces réglages supplémentaires :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Choisissez un macroprogramme ou réglez séparément les valeurs de démarrage, d'arrêt et de référence. • Rampes • Limites <p>Le menu Réglages essentiels vous permet également d'ajuster les réglages relatifs au moteur, au régulateur PID, au bus de terrain, aux fonctions avancées, à l'horloge, à la région et à l'affichage. Le menu contient aussi une fonction permettant de réinitialiser la vue Accueil. Pour en savoir plus sur les différents points du menu Réglages essentiels, appuyez sur  pour ouvrir la page d'aide.</p> |   |
|--|---|



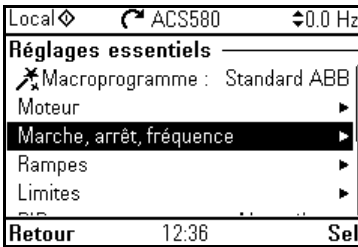









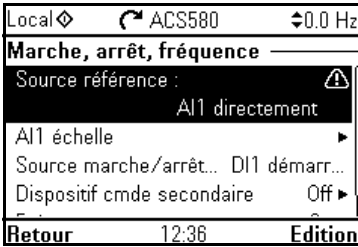








2 – Réglages supplémentaires : Macroprogramme



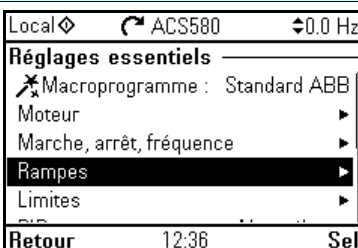









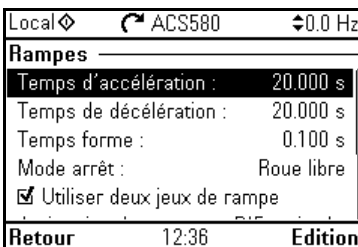


| | |
|---|--|
| <input type="checkbox"/> Sélectionnez Macroprogramme : et appuyez sur  (Sel) (ou ). |  |
| <input type="checkbox"/> Pour modifier le macroprogramme, sélectionnez celui que vous voulez utiliser et enfoncez  (Sel). La touche  (Retour) vous permet d'annuler les modifications et de revenir à l'écran précédent. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Le changement de macroprogramme réinitialise tous les paramètres à leurs préréglages usine, à l'exception des données moteur. |  |
| <ul style="list-style-type: none"> En modifiant le macroprogramme, vous changez également l'utilisation des signaux d'entrées/sorties (E/S) du variateur. Vérifiez que le câblage réel des E/S et l'utilisation des E/S dans le programme de commande concordent. Pour connaître l'utilisation actuelle des E/S, consultez le menu I/O dans le Menu principal (cf. page 32). Pour en savoir plus sur le macroprogramme sélectionné, enfoncez la touche . La page d'aide indique l'utilisation des signaux et des raccordements d'E/S. Pour les schémas de raccordement détaillés des signaux d'E/S, cf. chapitre <i>Macroprogrammes de commande</i> (page 81). Faites défiler la page avec les touches  et .Pour revenir au menu Macroprogramme cmdé, enfoncez  (Sortie) Tous les macroprogrammes, à l'exception du macroprogramme Standard ABB (vectoriel), sont préréglés pour utiliser la commande scalaire. Au premier démarrage, vous avez le choix entre la commande scalaire ou vectorielle. Pour changer le mode de commande par la suite, suivez les consignes de la page Menu - Réglages essentiels - Moteur - Mode de commande. |  |



2 – Réglages supplémentaires : Valeurs de démarrage, d'arrêt et de référence



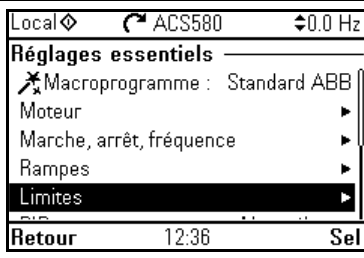





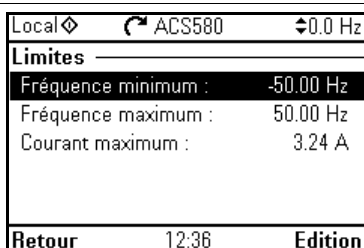


| | |
|---|---|
| <p><input type="checkbox"/> Si vous ne voulez pas utiliser un macroprogramme, effectuez les réglages des valeurs de démarrage, d'arrêt et de référence : Sélectionnez Marche, arrêt, référence et appuyez sur  (Sélectionner) (ou ).</p> |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Réglages essentiels</p> <ul style="list-style-type: none">  Macroprogramme : Standard ABB Moteur  Marche, arrêt, fréquence  Rampes  Limites  <p>Retour 12:36 Sel</p> |
| <p><input type="checkbox"/> Réglez les paramètres selon vos besoins. Sélectionnez le paramètre et enfoncez la touche  (Sel).</p> <p>En modifiant des paramètres, vous changez également l'utilisation des signaux d'E/S du variateur. Vérifiez que le câblage réel des E/S et l'utilisation des E/S dans le programme de commande concordent. Pour connaître l'utilisation actuelle des E/S, consultez le menu I/O dans le Menu principal (cf. page 32).</p> <p>Une fois les ajustements terminés, vous pouvez revenir au menu Réglages essentiels en appuyant sur  (Retour).</p> |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Marche, arrêt, fréquence</p> <p>Source référence :  All directement</p> <ul style="list-style-type: none"> All échelle  Source marche/arrêt... DI1 démarr...  Dispositif cmde secondaire Off  <p>Retour 12:36 Edition</p> |

2 – Réglages supplémentaires : Rampes (temps d'accélération et de décélération pour le moteur)


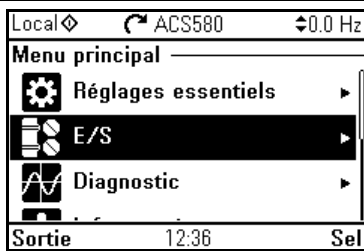







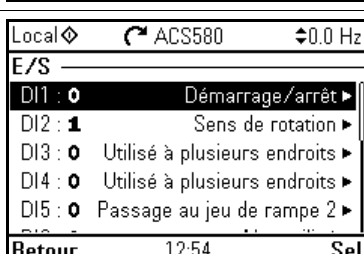


| | |
|---|---|
| <p><input type="checkbox"/> Sélectionnez Rampes et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Réglages essentiels</p> <ul style="list-style-type: none">  Macroprogramme : Standard ABB Moteur  Marche, arrêt, fréquence  Rampes  Limites  <p>Retour 12:36 Sel</p> |
| <p><input type="checkbox"/> Réglez les paramètres selon vos besoins. Sélectionnez un paramètre et appuyez sur  (Edition).</p> <p>Une fois les ajustements terminés, vous pouvez revenir au menu Réglages essentiels en appuyant sur  (Retour).</p> |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Rampes</p> <ul style="list-style-type: none"> Temps d'accélération : 20.000 s Temps de décélération : 20.000 s Temps forme : 0.100 s Mode arrêt : Roue libre <input checked="" type="checkbox"/> Utiliser deux jeux de rampe <p>Retour 12:36 Edition</p> |


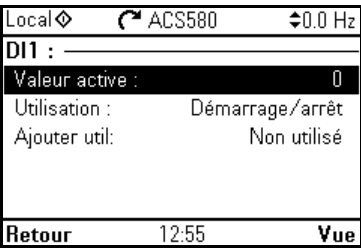










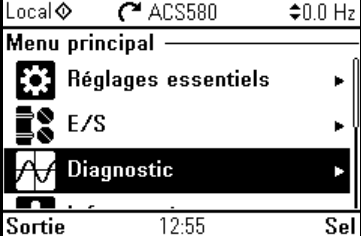


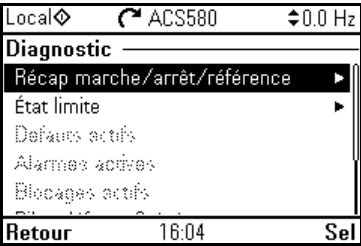


2 – Réglages supplémentaires : Limites

| | |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> Sélectionnez Limites et appuyez sur  (Sel) (ou ). |  <p>Local   ACS580 ↕0.0 Hz</p> <p>Réglages essentiels</p> <ul style="list-style-type: none">  Macroprogramme : Standard ABB Moteur ▶ Marche, arrêt, fréquence ▶ Rampes ▶ Limites ▶ <p style="text-align: right;">Retour 12:36 Sel</p> |
| <input type="checkbox"/> Réglez les paramètres selon vos besoins. Sélectionnez un paramètre et appuyez sur  (Sel). Une fois les ajustements terminés, vous pouvez revenir au menu Réglages essentiels en appuyant sur  (Retour). |  <p>Local   ACS580 ↕0.0 Hz</p> <p>Limites</p> <ul style="list-style-type: none"> Fréquence minimum : -50.00 Hz Fréquence maximum : 50.00 Hz Courant maximum : 3.24 A <p style="text-align: right;">Retour 12:36 Edition</p> |



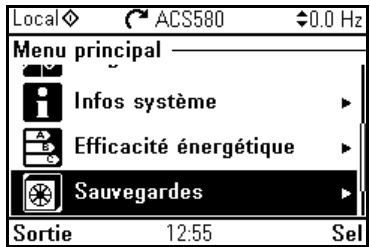











3 – Menu des E/S (Menu I/O)

| | |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> Une fois les réglages supplémentaires effectués, vérifiez que le câblage effectif des entrées/sorties correspond bien à leur utilisation par le programme de commande. Dans le Menu principal , sélectionnez I/O et enfoncez la touche  (Sel) pour accéder au menu I/O . |  <p>Local   ACS580 ↕0.0 Hz</p> <p>Menu principal</p> <ul style="list-style-type: none">  Réglages essentiels ▶  E/S ▶  Diagnostic ▶ <p style="text-align: right;">Sortie 12:36 Sel</p> |
| <input type="checkbox"/> Sélectionnez un réglage à vérifier et appuyez sur  (Sel) (ou ). |  <p>Local   ACS580 ↕0.0 Hz</p> <p>E/S</p> <ul style="list-style-type: none"> DI1 : 0 Démarrage/arrêt ▶ DI2 : 1 Sens de rotation ▶ DI3 : 0 Utilisé à plusieurs endroits ▶ DI4 : 0 Utilisé à plusieurs endroits ▶ DI5 : 0 Passage au jeu de rampe 2 ▶ <p style="text-align: right;">Retour 12:54 Sel</p> |

| | |
|---|--|
| <p><input type="checkbox"/> Pour afficher les détails d'un paramètre non réglable via le menu I/O, enfoncez  (Vue).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Pour régler la valeur d'un paramètre, enfoncez la touche  (Edition), modifiez la valeur à l'aide des touches , ,  et  puis appuyez sur  (Sauvegarder). N.B. : le câblage doit refléter la valeur sélectionnée.</p> <p>Revenez au menu principal en appuyant sur la touche  (Retour) autant de fois que nécessaire.</p> |  |
| <h4 style="background-color: #e0f0ff; padding: 5px;">4 – Menu Diagnostic</h4> | |
| <p><input type="checkbox"/> Une fois les réglages supplémentaires effectués et les raccordements d'E/S vérifiés, vous pouvez utiliser le menu Diagnostic pour contrôler que votre configuration fonctionne correctement.</p> <p>Dans le Menu principal, sélectionnez Diagnostic et enfoncez la touche  (Sel) (ou ).</p> |  |
| <p><input type="checkbox"/> Choisissez les éléments à contrôler et appuyez sur  (Sel).</p> <p>Revenez au menu Diagnostic en appuyant sur la touche  (Retour) autant de fois que nécessaire.</p> |  |



5 – Sauvegarde

| | |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> Lorsque vous avez terminé la mise en route, ABB vous conseille de sauvegarder vos réglages. Dans le Menu principal , sélectionnez Sauvegardes et enfoncez la touche  (Sel) (ou ). |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Menu principal</p> <ul style="list-style-type: none">  Infos système ▶  Efficacité énergétique ▶  Sauvegardes ▶ <p>Sortie 12:55 Sel</p> |
| <input type="checkbox"/> Appuyez sur  (Sel) pour lancer la sauvegarde. |  <p>Local  ACS580  0.0 Hz</p> <p>Sauvegardes</p> <ul style="list-style-type: none"> Créer sauvegarde  ACS580 (2) 05.08.2014 sauveg... ▶  ACS580 05.08.2014 ▶ <p>Retour 12:55 Sel</p> |




Procédure de commande du variateur par les E/S

La procédure suivante décrit le mode d'exploitation du variateur via les entrées logiques et analogiques :

- après exécution de la procédure de mise en service et
- en utilisant les pré-réglages usine du macroprogramme Standard ABB.

| Réglages préalables | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|----------|--------|----------|---------------------|----|--------|----------------|---|------|---------------|---|------|---------|-------|------|
| <p>Si vous devez inverser le sens de rotation, vérifiez que la rotation en sens arrière est autorisée : dans Menu - Réglages essentiels - Limites, vérifiez que la limite minimum a une valeur négative et la limite maximum une valeur positive.</p> <p>Vérifiez que les signaux de commande sont raccordés comme illustré au schéma de raccordement pour le macroprogramme Standard ABB.</p> <p>Vérifiez que le variateur est en commande à distance (REM). La touche Loc/Rem sert à permuter entre la commande locale et à distance.</p> | <p>Cf. section Macroprogramme Standard ABB page 83.</p> <p>En commande à distance, la microconsole affiche Distant dans l'angle supérieur gauche.</p> | | | | | | | | | | | | | | | |
| Démarrage du moteur et régulation de sa vitesse | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>Démarrez le moteur en activant (mise à « 1 ») l'entrée logique 1 (DI1).</p> <p>La flèche se met à tourner. Elle est en pointillé jusqu'à ce que la référence soit atteinte.</p> <p>Réglez la fréquence de sortie du variateur (vitesse moteur) en ajustant la tension sur l'entrée analogique 1 (AI1).</p> | <table border="1"> <tr> <td>Distant</td> <td>ACS580</td> <td>20.3 Hz</td> </tr> <tr> <td>Fréquence de sortie</td> <td>Hz</td> <td>11.25</td> </tr> <tr> <td>Courant moteur</td> <td>A</td> <td>0.39</td> </tr> <tr> <td>Couple moteur</td> <td>%</td> <td>-0.1</td> </tr> <tr> <td>Options</td> <td>12:55</td> <td>Menu</td> </tr> </table> | Distant | ACS580 | 20.3 Hz | Fréquence de sortie | Hz | 11.25 | Courant moteur | A | 0.39 | Couple moteur | % | -0.1 | Options | 12:55 | Menu |
| Distant | ACS580 | 20.3 Hz | | | | | | | | | | | | | | |
| Fréquence de sortie | Hz | 11.25 | | | | | | | | | | | | | | |
| Courant moteur | A | 0.39 | | | | | | | | | | | | | | |
| Couple moteur | % | -0.1 | | | | | | | | | | | | | | |
| Options | 12:55 | Menu | | | | | | | | | | | | | | |
| Inversion du sens de rotation du moteur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>Sens arrière : activez (mise à « 1 ») l'entrée logique 2 (DI2).</p> <p>Sens avant : désactivez (mise à « 0 ») l'entrée logique 2 (DI2).</p> | <table border="1"> <tr> <td>Distant</td> <td>ACS580</td> <td>-20.3 Hz</td> </tr> <tr> <td>Fréquence de sortie</td> <td>Hz</td> <td>-14.38</td> </tr> <tr> <td>Courant moteur</td> <td>A</td> <td>0.40</td> </tr> <tr> <td>Couple moteur</td> <td>%</td> <td>-0.8</td> </tr> <tr> <td>Options</td> <td>12:55</td> <td>Menu</td> </tr> </table> | Distant | ACS580 | -20.3 Hz | Fréquence de sortie | Hz | -14.38 | Courant moteur | A | 0.40 | Couple moteur | % | -0.8 | Options | 12:55 | Menu |
| Distant | ACS580 | -20.3 Hz | | | | | | | | | | | | | | |
| Fréquence de sortie | Hz | -14.38 | | | | | | | | | | | | | | |
| Courant moteur | A | 0.40 | | | | | | | | | | | | | | |
| Couple moteur | % | -0.8 | | | | | | | | | | | | | | |
| Options | 12:55 | Menu | | | | | | | | | | | | | | |



| Arrêt du moteur | |
|---|---|
| Désactivez (mise à « 0 ») l'entrée logique 1 (DI1). La flèche arrête de tourner. | Distant  ACS580 -20.3 Hz |
| | Fréquence de sortie Hz 0.00 |
| | ← Courant moteur A 0.00 → |
| | Couple moteur % 0.0 |
| | Options 12:54 Menu |



Exécution de la fonction d'Identification Moteur

Le variateur identifie automatiquement par magnétisation les données moteur lors de sa première mise en route, en utilisant l'identification *Mot arrêté*, et après chaque modification d'un des paramètres du moteur (groupe *99 Données moteur*) lorsque :

- le paramètre *99.13 Demande identif moteur* est réglé sur *Mot arrêté* et que
- le paramètre *99.04 Mode commande moteur* est réglé sur *Vectoriel*.

Dans la plupart des applications, il n'est pas nécessaire de procéder à une identification moteur. L'identification moteur doit être sélectionnée manuellement si :

- le mode de contrôle vectoriel est utilisé (paramètre *99.04 Mode commande moteur* réglé sur *Vectoriel*) et que
- le moteur utilisé est à aimants permanents (paramètre *99.03 Type moteur* réglé sur *Moteur à aimants permanents*), ou que
- le moteur utilisé est un moteur synchrone à réluctance (SynRM, paramètre *99.03 Type moteur* réglé sur *SynRM*), ou que
- le moteur doit fonctionner à proximité de la référence de vitesse nulle, ou que
- le moteur doit fonctionner à un couple supérieur à son couple nominal dans une large plage de vitesses.

Vous pouvez lancer l'identification moteur au moyen de l'assistant (**Menu - Réglages essentiels - Moteur - Identification moteur**, cf. page 38) ou du paramètre *99.13 Demande identif moteur* (cf. page 41).

N.B. : Si les paramétrages du moteur (groupe *99 Données moteur*) sont modifiés après exécution de la fonction d'identification moteur, elle doit être exécutée à nouveau.

N.B. : Si vous avez déjà paramétré votre application pour utiliser le mode de commande scalaire (*99.04 Mode commande moteur* réglé sur *Scalaire*) et que vous souhaitez modifier le mode de commande à *Vectoriel*,

- lancez l'assistant **Mode de commande (Menu - Réglages essentiels - Moteur - Mode de commande)** et suivez la procédure. L'assistant vous guide pendant le réglage de l'identification moteur.





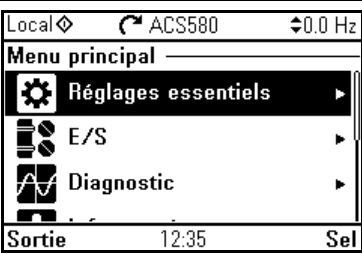
ou

- réglez le paramètre *99.04 Mode commande moteur* sur *Vectoriel* et
 - si votre appareil est commandé par les E/S, vérifiez le réglage des paramètres des groupes *22 Sélection référence vitesse*, *23 Rampe référence vitesse*, *12 AI standard*, *30 Limites* et *46 Réglages supervision/échelle* ;
 - si votre appareil utilise la régulation de couple, vérifiez également les paramètres du groupe *26 Chaîne référence couple*.



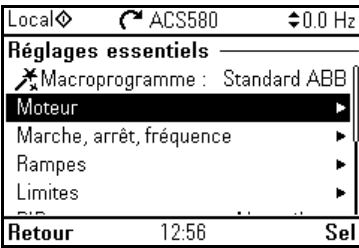



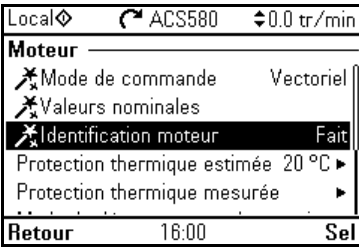



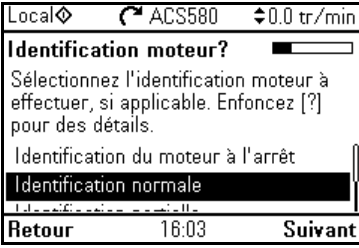






■ Exécution de la fonction d'identification moteur


Avec l'assistant


| Contrôle préalable | |
|---|--|
|  | <p>ATTENTION ! Pendant l'exécution de la fonction, le moteur atteindra 50 à 80 % de sa vitesse nominale. Il tournera en marche avant. Vous devez vous assurer qu'il peut fonctionner en toute sécurité avant d'exécuter la fonction !</p> <p>Ne lancez jamais l'identification d'un moteur en rotation. Assurez-vous que le moteur est à l'arrêt avant d'exécuter la fonction.</p> |
| <input type="checkbox"/> Désaccouplez le moteur de la machine entraînée. <input type="checkbox"/> Vérifiez que les valeurs réglées pour les données moteur correspondent exactement à celles de la plaque signalétique. <input type="checkbox"/> Vérifiez que le circuit STO est bien fermé. | <p>L'assistant vous demande si vous souhaitez utiliser des limites provisoires pour le moteur. Celles-ci doivent respecter les conditions suivantes :</p> <input type="checkbox"/> Vitesse mini ≤ 0 tr/min <input type="checkbox"/> Vitesse maxi = vitesse nominale moteur (pour la procédure d'identification normale, le moteur doit atteindre 100 % de sa vitesse) <input type="checkbox"/> Courant maxi $> I_{int}$ <input type="checkbox"/> Couple maxi > 50 % <input type="checkbox"/> Vérifiez que la microconsole est en commande locale (« Local » affiché dans le coin supérieur gauche). La touche Loc/Rem sert à permuter entre la commande locale et à distance. |
| Identification moteur | |
| <input type="checkbox"/> Dans la vue Accueil, appuyez sur  (Menu) pour accéder au menu principal . Sélectionnez Réglages essentiels et appuyez sur  (Sel) (ou ). |  |



| | | |
|--------------------------|--|---|
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez Moteur et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  <p>Local  ACS580 0.0 Hz</p> <p>Réglages essentiels</p> <p>Macroprogramme : Standard ABB</p> <p>Moteur</p> <p>Marche, arrêt, fréquence</p> <p>Rampes</p> <p>Limites</p> <p>Retour 12:56 Sel</p> |
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez Identification moteur (affiché uniquement lorsque le moteur est en commande vectorielle) et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  <p>Local  ACS580 0.0 tr/min</p> <p>Moteur</p> <p>Mode de commande Vectoriel</p> <p>Valeurs nominales</p> <p>Identification moteur Fait</p> <p>Protection thermique estimée 20 °C</p> <p>Protection thermique mesurée</p> <p>Retour 16:00 Sel</p> |
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez un réglage à vérifier et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  <p>Local  ACS580 0.0 tr/min</p> <p>Identification moteur?</p> <p>Sélectionnez l'identification moteur à effectuer, si applicable. Enfoncez [?] pour des détails.</p> <p>Identification du moteur à l'arrêt</p> <p>Identification normale</p> <p>Retour 16:03 Suivant</p> |
| <input type="checkbox"/> | <p>L'alarme Identification moteur s'affiche pendant quelques secondes en haut de l'écran.</p> <p>La LED de la microconsole clignote en vert pour indiquer qu'une alarme est active.</p> <p>Vérifiez les limites moteur affichées à l'écran.</p> <p>Si d'autres limites doivent être utilisées pendant l'identification moteur, entrez-les ici. Les limites d'origine seront restaurées à l'issue de l'identification.</p> <p>Enfoncez la touche  (Suivant).</p> |  <p>Local  ACS580 0.0 tr/min</p> <p>Limites mot provisoires</p> <p>Si des limites spéciales sont requises, réglez-les. Les valeurs actuelles seront restaurées ensuite.</p> <p>Vitesse minimum -1500.00 tr/min</p> <p>Vitesse maximum 1360.00 tr/min</p> <p>Retour 16:03 Suivant</p> |








- Appuyez sur la touche Start () pour lancer la procédure d'identification.

En règle générale, ABB déconseille d'appuyer sur les touches de la microconsole pendant l'exécution de la fonction d'identification moteur. Toutefois, vous pouvez arrêter à tout moment son exécution par un appui sur la touche Stop ()

Une barre de progression s'affiche pendant l'exécution de la fonction.





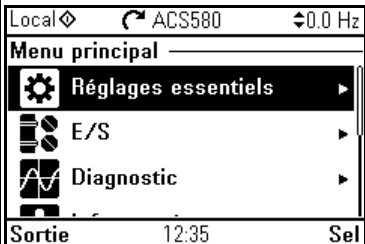
Une fois la procédure terminée, l'écran affiche **Identification moteur terminée**. La LED arrête de clignoter.



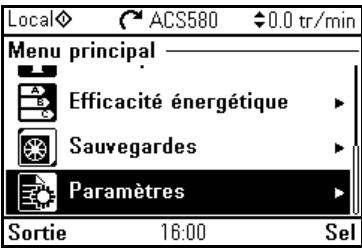


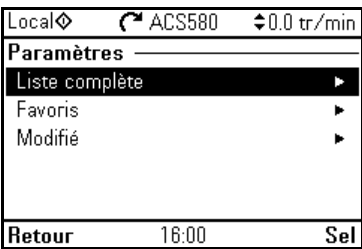




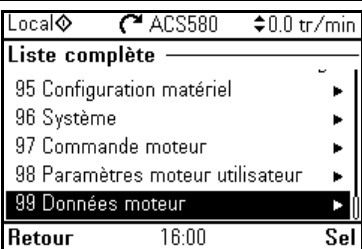




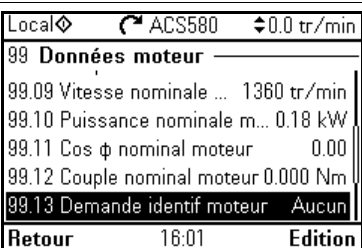


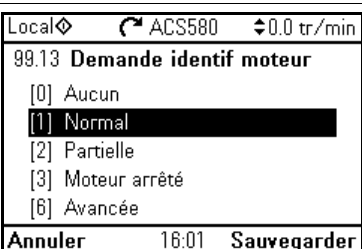
En cas d'échec de la fonction, le variateur déclenche sur défaut *FF61 Identification moteur*. Cf. chapitre *Localisation des défauts* page 497 pour en savoir plus.

| | | |
|--|--|------------|
| Local  |  ACS580 | 0.0 tr/min |
| Start: début identification  | | |
| Enfoncez Start : le moteur tourne pendant 90 s, accélère jusqu'à la vitesse nominale et s'arrête à la fin de la procédure. | | |
| Retour | | 16:04 |
| Local  |  ACS580 | 0.0 tr/min |
| Identif moteur en cours... | | |
| Cette opération peut prendre quelques minutes. | | |
| Vitesse moteur utilis... | 1346.42 tr/... | |
| Courant moteur | 0.70 A | |
| Couple moteur | 0.0 % | |
| | | 16:04 |

























Avec le paramètre **99.13 Demande identif moteur**

| Contrôle préalable | |
|---|--|
|  | <p>ATTENTION ! Pendant l'exécution de la fonction, le moteur atteindra 50 à 80 % de sa vitesse nominale. Il tournera en marche avant. Vous devez vous assurer qu'il peut fonctionner en toute sécurité avant d'exécuter la fonction !</p> <p>Ne lancez jamais la fonction d'identification pour un moteur en rotation. Assurez-vous que le moteur est à l'arrêt avant d'exécuter la fonction.</p> |
| <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Désaccouplez le moteur de la machine entraînée. <input type="checkbox"/> Vérifiez que les valeurs réglées pour les données moteur correspondent exactement à celles de la plaque signalétique. <input type="checkbox"/> Vérifiez que le circuit STO est bien fermé. <p>Si les paramétrages (groupe <i>10 DI et RO standard</i> à groupe <i>99 Données moteur</i>) sont modifiés avant d'exécuter la fonction, vérifiez que les nouveaux réglages respectent les conditions suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> <i>30.11 Vitesse minimum</i> ≤ 0 tr/min <input type="checkbox"/> <i>30.12 Vitesse maximum</i> = vitesse nominale moteur (pour la procédure d'identification normale, le moteur doit atteindre 100 % de sa vitesse) <input type="checkbox"/> <i>30.17 Courant maximum</i> $> I_{int}$ <input type="checkbox"/> <i>30.20 Couple maximum 1</i> > 50 % ou <i>30.24 Couple maximum 2</i> > 50 %, en fonction de la limite de couple utilisée conformément au paramètre <i>30.18 Sél limite couple</i>. <p>Vérifiez que le signal suivant est actif :</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> validation marche (<i>20.12 Source validation marche 1</i>) ; <input type="checkbox"/> validation démarrage (<i>20.19 Commande démarrage active</i>) ; <input type="checkbox"/> rotation permise (<i>20.22 Rotation permise</i>). <input type="checkbox"/> Vérifiez que la microconsole est en commande locale (« Local » affiché dans le coin supérieur gauche). La touche Loc/Rem sert à commuter entre la commande locale et à distance. |  |
| Identification moteur | |
| <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Dans la vue Accueil, appuyez sur  (Menu) pour accéder au menu principal. Appuyez sur . |  |

| | | |
|--------------------------|---|---|
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez Paramètres et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  |
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez Liste complète et appuyez sur  (Sel) (ou ).</p> |  |
| <input type="checkbox"/> | <p>Faites défiler la page au moyen des touches  et  jusqu'à sélectionner le groupe de paramètres 99 Données moteur. Appuyez ensuite sur  (Sel) (ou ).</p> |  |
| <input type="checkbox"/> | <p>Faites défiler la page au moyen des touches  et  jusqu'à sélectionner le paramètre 99.13 Demande identif moteur (99.13 Demande identif moteur). Appuyez ensuite sur  (Sel) (ou ).</p> |  |
| <input type="checkbox"/> | <p>Sélectionnez le type d'identification moteur et appuyez sur  (Sauvegarder) (ou ).</p> |  |



| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|---|--|--|--------------------------|--|--|-------|----------------------|-------------|-------|-------------------------|---------|-------|----------------------|------|-------|-----------------------|----------|-------|------------------------|--------|---------------|-------|----------------|---|--|--|---|--|--|------------------------------|--|----------|--|--|--|----------------|-------|------------------|
| <p>□ La microconsole revient à l'affichage précédent et l'alarme Identification moteur s'affiche en haut pendant quelques secondes.</p> <p>La LED de la microconsole clignote en vert pour indiquer qu'une alarme est active (<i>AFF6</i>).</p> <p>La vue d'alarme <i>AFF6</i> s'affiche si aucune touche n'est actionnée pendant une minute. La touche  (Procédure) déclenche l'affichage d'un message vous informant que l'identification moteur sera effectuée au prochain démarrage. La touche  (Masquer) sert à masquer la vue d'alarme.</p> <p>Appuyez sur la touche Start () pour lancer la procédure d'identification.</p> <p>En règle générale, il est déconseillé d'appuyer sur les touches de la microconsole pendant l'exécution de la fonction d'identification moteur. Toutefois, vous pouvez arrêter à tout moment son exécution par un appui sur la touche Stop ().</p> | <table border="1"> <tr> <td colspan="3"> Identification mote</td> </tr> <tr> <td colspan="3">99 Données moteur</td> </tr> <tr> <td>99.09</td> <td>Vitesse nominale ...</td> <td>1360 tr/min</td> </tr> <tr> <td>99.10</td> <td>Puissance nominale m...</td> <td>0.18 kW</td> </tr> <tr> <td>99.11</td> <td>Cos φ nominal moteur</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>99.12</td> <td>Couple nominal moteur</td> <td>0.000 Nm</td> </tr> <tr> <td>99.13</td> <td>Demande identif moteur</td> <td>Normal</td> </tr> <tr> <td>Retour</td> <td>16:02</td> <td>Edition</td> </tr> <tr> <td colspan="3">Local  ACS580  0.0 tr/min</td> </tr> <tr> <td colspan="3"> Alarme <i>AFF6</i> Code AUX: 0000 0000</td> </tr> <tr> <td colspan="2">Identification moteur</td> <td>15:59:52</td> </tr> <tr> <td colspan="3">Identification moteur prête à démarrer</td> </tr> <tr> <td>Masquer</td> <td>16:02</td> <td>Procédure</td> </tr> </table> |  Identification mote | | | 99 Données moteur | | | 99.09 | Vitesse nominale ... | 1360 tr/min | 99.10 | Puissance nominale m... | 0.18 kW | 99.11 | Cos φ nominal moteur | 0.00 | 99.12 | Couple nominal moteur | 0.000 Nm | 99.13 | Demande identif moteur | Normal | Retour | 16:02 | Edition | Local  ACS580  0.0 tr/min | | |  Alarme <i>AFF6</i> Code AUX: 0000 0000 | | | Identification moteur | | 15:59:52 | Identification moteur prête à démarrer | | | Masquer | 16:02 | Procédure |
|  Identification mote | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99 Données moteur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.09 | Vitesse nominale ... | 1360 tr/min | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.10 | Puissance nominale m... | 0.18 kW | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.11 | Cos φ nominal moteur | 0.00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.12 | Couple nominal moteur | 0.000 Nm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.13 | Demande identif moteur | Normal | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Retour | 16:02 | Edition | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Local  ACS580  0.0 tr/min | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|  Alarme <i>AFF6</i> Code AUX: 0000 0000 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Identification moteur | | 15:59:52 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Identification moteur prête à démarrer | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Masquer | 16:02 | Procédure | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>□ La flèche en haut de l'écran clignote pendant l'exécution de la fonction.</p> <p>Une fois la procédure terminée, l'écran affiche Identification moteur terminée. La LED arrête de clignoter.</p> <p>En cas d'échec de la fonction, le variateur déclenche sur défaut <i>FF61 Identification moteur</i>. Cf. chapitre <i>Localisation des défauts</i> page 497 pour en savoir plus.</p> | <table border="1"> <tr> <td colspan="3">Local  ACS580  0.0 tr/min</td> </tr> <tr> <td colspan="3">99 Données moteur</td> </tr> <tr> <td>99.09</td> <td>Vitesse nominale ...</td> <td>1360 tr/min</td> </tr> <tr> <td>99.10</td> <td>Puissance nominale m...</td> <td>0.18 kW</td> </tr> <tr> <td>99.11</td> <td>Cos φ nominal moteur</td> <td>0.00</td> </tr> <tr> <td>99.12</td> <td>Couple nominal moteur</td> <td>0.000 Nm</td> </tr> <tr> <td>99.13</td> <td>Demande identif moteur</td> <td>Normal</td> </tr> <tr> <td>Retour</td> <td>16:03</td> <td>Edition</td> </tr> </table> | Local  ACS580  0.0 tr/min | | | 99 Données moteur | | | 99.09 | Vitesse nominale ... | 1360 tr/min | 99.10 | Puissance nominale m... | 0.18 kW | 99.11 | Cos φ nominal moteur | 0.00 | 99.12 | Couple nominal moteur | 0.000 Nm | 99.13 | Demande identif moteur | Normal | Retour | 16:03 | Edition | | | | | | | | | | | | | | | |
| Local  ACS580  0.0 tr/min | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99 Données moteur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.09 | Vitesse nominale ... | 1360 tr/min | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.10 | Puissance nominale m... | 0.18 kW | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.11 | Cos φ nominal moteur | 0.00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.12 | Couple nominal moteur | 0.000 Nm | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 99.13 | Demande identif moteur | Normal | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Retour | 16:03 | Edition | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |





3

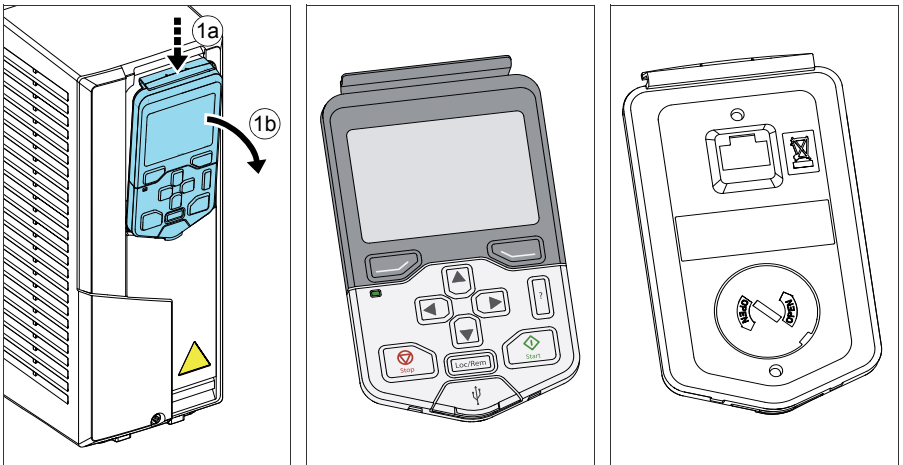
Microconsole

Contenu de ce chapitre

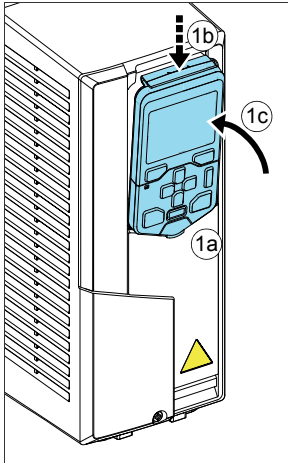
Ce chapitre contient les consignes de dépose et de remontage de la microconsole intelligente ainsi qu'une description rapide de l'affichage, des touches et des raccourcis. Pour en savoir plus, cf. manuel anglais *ACx-AP-x assistant control panels user's manual* (3AUA0000085685).

Dépose et remontage de la microconsole

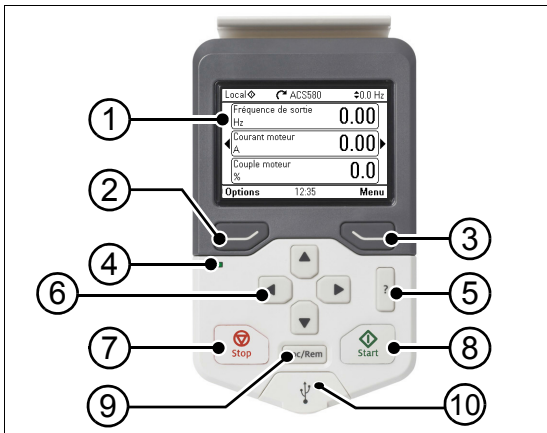
Pour déposer la microconsole, enfoncez la languette située en haut (1a) et faites basculer la microconsole vers l'avant (1b).



Pour remettre la microconsole en place, insérez le bas dans son logement (1a), enfoncez la languette située en haut (1b) et poussez le bord supérieur jusqu'à ce qu'il s'encliquète (1c).



Présentation de la microconsole

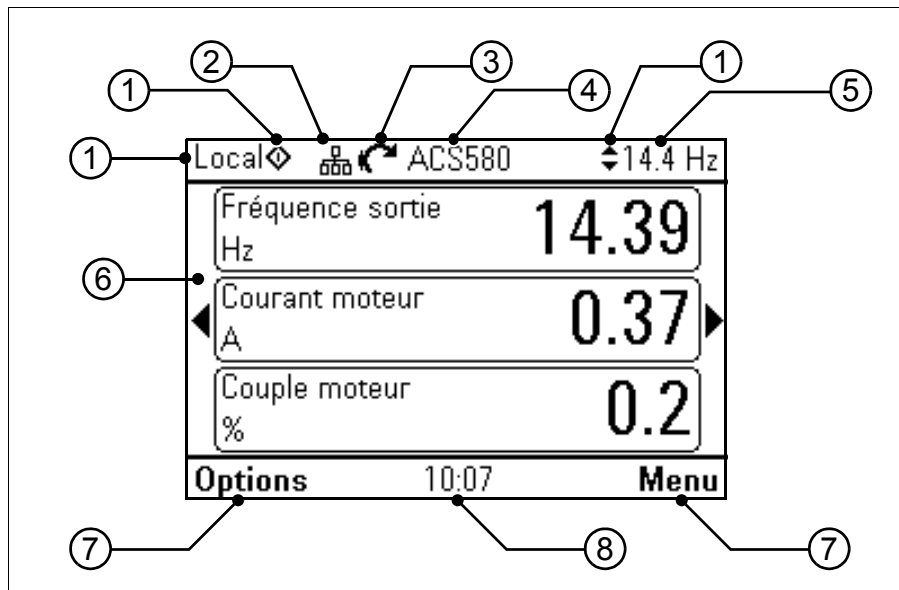


| | |
|---|---|
| 1 | Écran de la microconsole |
| 2 | Touche de fonction Gauche |
| 3 | Touche de fonction Droite |
| 4 | LED d'état, cf. chapitre <i>Maintenance et diagnostic matériel</i> , section <i>LED</i> du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. |
| 5 | Aide |

| | |
|----|--|
| 6 | Flèches |
| 7 | Touche Stop (Arrêt) (cf. Démarrage et arrêt) |
| 8 | Touche Start (Démarrage) (cf. Démarrage et arrêt) |
| 9 | Touche Loc/Rem (commande locale/à distance) (cf. Loc/Rem) |
| 10 | Port USB |

Écran de la microconsole

La plupart des vues comportent les éléments suivants :





1. **Dispositif de commande et icônes associées** : mode de commande du variateur :

- **Pas de texte** : variateur en commande locale depuis un autre appareil.





Les icônes de la ligne du haut indiquent les actions autorisées :

| Texte/Icônes | Démarrage depuis la microconsole | Arrêt depuis la microconsole | Référence donnée par la microconsole |
|--------------|----------------------------------|------------------------------|--------------------------------------|
| | Non autorisé | Non autorisé | Non autorisée |










- **Local** : variateur en commande locale depuis cette microconsole. Les icônes de la ligne du haut indiquent les actions autorisées :



| Texte/Icônes | Démarrage depuis la microconsole | Arrêt depuis la microconsole | Référence donnée par la microconsole |
|---|----------------------------------|------------------------------|--------------------------------------|
| Local   | Autorisé | Autorisé | Autorisé |

- **Distant** : variateur en commande à distance, c'est-à-dire commandé par les E/S ou la liaison série. Les icônes de la ligne du haut indiquent les actions autorisées sur la microconsole :

| Texte/Icônes | Démarrage depuis la microconsole | Arrêt depuis la microconsole | Référence donnée par la microconsole |
|--|----------------------------------|------------------------------|--------------------------------------|
| Distant | Non autorisé | Non autorisé | Non autorisée |
| Distant  | Autorisé | Autorisé | Non autorisée |
| Distant  | Non autorisé | Autorisé | Autorisée |
| Distant   | Autorisé | Autorisé | Autorisée |

2. **Bus de la microconsole** : plusieurs variateurs sont raccordés à cette microconsole. Pour changer le variateur actif, ouvrez le menu **Options - Sélection variateur**.
3. **Icône d'état** : état du variateur et du moteur. La flèche indique le sens de rotation du moteur : avant (sens horaire) ou arrière (sens anti-horaire).

| Icône d'état | Animation | État du variateur |
|--|-------------|---|
|  | - | Arrêté |
|  | - | Arrêté, démarrage interdit |
|  | Clignotante | Arrêté, commande de démarrage donnée mais démarrage interdit. Cf. Menu - Diagnostic sur la microconsole. |
|  | Clignotante | Défaut |
|  | Clignotante | En marche, référence atteinte mais référence = 0 |
|  | En rotation | En marche, référence non atteinte |
|  | En rotation | En marche, référence atteinte |
|  | - | Préchauffe (chauffe du moteur) activée |
|  | - | Mode veille PID activé |

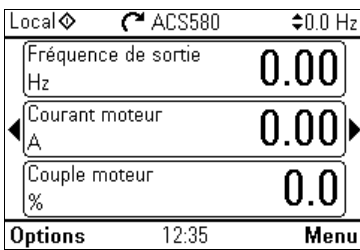
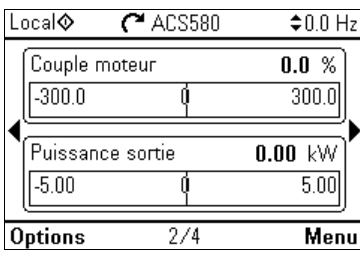
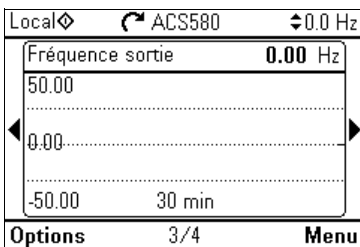
4. **Nom du variateur** : si vous avez donné un nom au variateur, celui-ci s'affiche sur la ligne du haut. Le nom pré-réglé est « ACS580 ». Vous pouvez le changer via **Menu - Réglages essentiels - Horloge, région, affichage** sur la microconsole (cf. page 70).
5. **Valeur de la référence** : affichage de la vitesse, fréquence, etc. avec l'unité. Pour en savoir plus sur la modification des valeurs de référence, cf. menu **Réglages essentiels** (page 54) ou menu **Options** (page 79).
6. **Zone de contenu** : affiche les informations de la vue active. Le contenu change d'une vue à l'autre. Les exemples présentés à la page 47 sont issus de la vue principale de la microconsole, la vue Accueil.
7. **Touches de fonction** : fonctions associées aux touches  et  (varient selon le contexte).

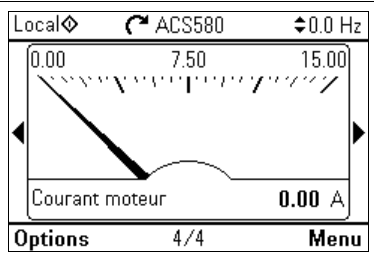
8. **Horloge** : affiche l'heure actuelle. Vous pouvez changer l'heure et le format d'heure via **Menu - Réglages essentiels - Horloge, région, affichage** sur la microconsole (cf. page 70).

Vous pouvez modifier le contraste de l'affichage et le rétroéclairage via **Menu - Réglages essentiels - Horloge, région, affichage** sur la microconsole (cf. page 70).


Affichages de la vue Accueil

Il existe quatre modes d'affichage de base différents, préconfigurés et paramétrables, pour la vue Accueil de la microconsole. La vue Accueil 1 est prérégulée. Vous pouvez faire défiler les modes d'affichage avec les touches fléchées (◀) et (▶). La dernière ligne présente d'abord le numéro de l'affichage de la vue Accueil actif, puis l'heure après quelques instants.

| | |
|--|--|
| <p>Vue Accueil 1 (préréglée) :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Fréquence de sortie (Hz) : paramètre 01.06 Fréquence sortie • Courant moteur (A) : paramètre 01.07 Courant moteur • Valeur active AI1 (V ou mA) : paramètre 12.11 Valeur active AI1 |  |
| <p>Vue Accueil 2 :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Courant moteur (A) : paramètre 01.07 Courant moteur • Puissance de sortie (kW) : paramètre 01.14 Puissance sortie |  |
| <p>Vue Accueil 3 :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Représentation graphique de la fréquence de sortie au cours des 60 dernières minutes : paramètre 01.06 Fréquence sortie |  |

| | |
|--|---|
| <p>Vue Accueil 4 :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Représentation graphique du courant moteur au cours des 60 dernières minutes : paramètre 01.07 <i>Courant moteur</i> |  |
|--|---|

Vous pouvez remplacer les paramètres présentés dans la vue Accueil ou créer de nouveaux affichages de cette vue présentant des paramètres choisis.


- Allez dans la vue Accueil que vous souhaitez modifier et enfoncez la touche **Options** () puis sélectionnez **Edition vue Accueil** (page 79), ou
- Accédez au menu **Principal** et sélectionnez **Paramètres**. Ouvrez le paramètre, enfoncez la touche **Ajouter à la vue** et sélectionnez un affichage de la vue Accueil ou créez-en un nouveau.


Touches

Cette section décrit les touches de la microconsole.




Touche de fonction Gauche



La touche de fonction gauche () sert habituellement à sortir d'un menu ou à annuler une action. Sa fonction dépend du contexte et est indiquée par le texte en bas à gauche de l'affichage.







Maintenez la touche  enfoncée pour quitter successivement chaque vue et revenir à la vue Accueil. Cette fonction n'est pas disponible sur les écrans spéciaux.

Touche de fonction Droite


La touche de fonction droite () sert habituellement à effectuer une sélection, à accepter ou à confirmer un choix. Sa fonction dépend du contexte et est indiquée par le texte en bas à droite de l'affichage.

Flèches



Les flèches Haut et Bas ( et ) servent à mettre en surbrillance des choix dans les menus et listes de sélection, à faire défiler les pages de texte et à régler des valeurs (ex., réglage de l'heure, saisie d'un code d'accès ou modification de la valeur d'un paramètre).

Les flèches Gauche et Droite ( et ) servent à déplacer le curseur vers la gauche ou la droite en mode de modification des paramètres, ou à avancer/reculer dans les assistants. Dans les menus,  et  ont la même fonction que  et .


Aide

La touche Aide () ouvre une page d'aide contextuelle, dont le contenu dépend du menu ou de la vue active.

Démarrage et arrêt














En commande locale, les touches Start () et Stop () démarrent et arrêtent respectivement le variateur.






Loc/Rem

La touche Loc/Rem () sert à commuter entre la commande locale (microconsole) et à distance. Si la commande du variateur passe d'une source distante à une source locale en cours de fonctionnement, l'appareil continue de fonctionner à la même vitesse. Lors du passage d'une source locale à une source distante, le variateur adopte l'état du dispositif de commande distant.

Combinaisons de touches

Le tableau ci-dessous affiche les raccourcis et combinaisons de touches utilisables. Le signe plus (+) indique que les touches doivent être enfoncées en même temps.

| Combinaison | Disponible dans | Effet |
|--|-----------------|---|
|  +  +  | toutes les vues | Enregistrer une capture d'écran. Vous pouvez sauvegarder jusqu'à quinze images en mémoire dans la microconsole. Pour transférer les images vers un PC, raccordez la microconsole intelligente à un PC via le câble USB. La microconsole apparaîtra alors comme un périphérique MTP (<i>Media transfer Protocol</i>) sur le PC. Les captures d'écran sont enregistrées dans le dossier « Screen shots ». Pour des consignes supplémentaires, cf. manuel anglais <i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i> (3AUA0000085685). |
|  +  ,  +  | toutes les vues | Régler le rétroéclairage |
|  +  ,  +  | toutes les vues | Régler le contraste de l'affichage |
|  ou  | la vue Accueil | Ajuster la référence |

| Combinaison | Disponible dans | Effet |
|--|---|--|
|  +  | les vues de modification des paramètres | Récupérer le préréglage usine d'un paramètre |
|  +  | la vue présentant les réglages possibles d'un paramètre | Afficher/masquer les numéros des réglages |
|  (maintenir enfoncé) | toutes les vues | Retourner à la vue Accueil ; maintenez la touche enfoncée jusqu'à y arriver. |

4




Réglages, entrées/sorties et diagnostic sur la microconsole

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre fournit des informations détaillées sur les menus **Réglages essentiels**, **I/O**, **Diagnostics**, **Infos systèmes**, **Efficacité énergétique** et **Sauvegardes** de la microconsole.

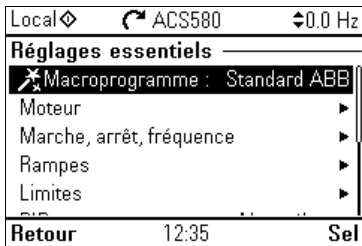
Pour accéder au menu **Réglages essentiels**, **I/O**, **Diagnostics**, **Infos systèmes**, **Efficacité énergétique** ou **Sauvegardes** depuis la vue Accueil (cf. section [Affichages de la vue Accueil](#) page 49), sélectionnez d'abord **Menu** pour accéder au menu **Principal**, puis le menu qui vous intéresse dans le menu **Principal**.

| Local ◊ ACS580 ↕0.0 Hz | |
|---------------------------|-------------|
| Fréquence de sortie Hz | 0.00 |
| Courant moteur A | 0.00 |
| Couple moteur % | 0.0 |
| Options | Menu |

| Local ◊ ACS580 ↕0.0 Hz | |
|---|------------|
| Menu principal | |
|  Réglages essentiels | ▶ |
|  E/S | ▶ |
|  Diagnostic | ▶ |
| Sortie | Sel |

Pour en savoir plus sur le menu **Options** qui s'ouvre à partir de la touche **Options** () , cf. page 79.

Menu « Réglages essentiels »



Pour accéder au menu **Réglages essentiels** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – Réglages essentiels**.



Le menu **Réglages essentiels** vous permet de définir et d'ajuster des réglages supplémentaires du variateur.


Après avoir exécuté l'assistant de mise en service, ABB vous recommande de procéder au moins aux réglages supplémentaires suivants :

- Sélection d'un **macroprogramme** ou paramétrage des valeurs **Marche, arrêt, référence**
- **Rampes**
- **Limites**

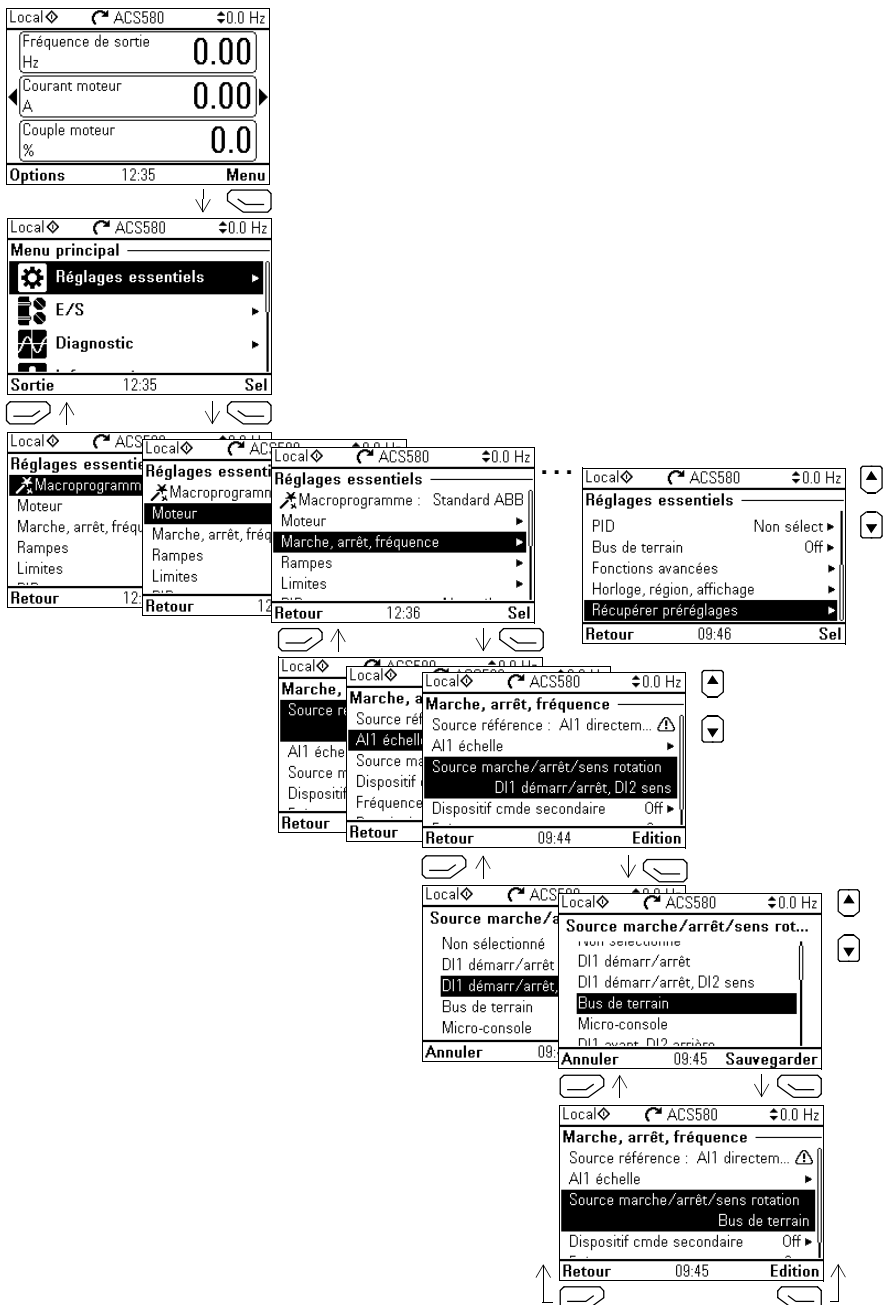
Le menu **Réglages essentiels** vous permet également d'ajuster les réglages relatifs au moteur, au régulateur PID, au bus de terrain, aux fonctions avancées, à l'horloge, à la région et à l'affichage. Vous pouvez aussi y remettre à zéro les piles d'événement et de défaut, réinitialiser la vue Accueil de la microconsole, les paramètres non matériels, les réglages de la communication série, les données moteurs et les résultats de l'identification moteur, ainsi que récupérer les pré-réglage usine de tous les réglages, paramètres et textes utilisateur.

Veuillez noter que le menu **Réglages essentiels** ne vous permet de modifier que certains réglages : la configuration plus avancée s'effectue par l'intermédiaire des paramètres. Sélectionnez **Menu – Paramètres**. Pour en savoir davantage sur les différents paramètres, cf. chapitre [Description des paramètres](#) page 203.

Dans le menu **Réglages**, le symbole  indique des signaux ou paramètres multiples raccordés. Le symbole  indique qu'un assistant de configuration est disponible pour vous aider à régler les paramètres.

Pour en savoir plus sur les différents points du menu **Réglages essentiels**, appuyez sur la touche  pour ouvrir la page d'aide.

Le schéma ci-dessous illustre la navigation dans le menu **Réglages essentiels**.



Les sections suivantes fournissent des informations détaillées sur le contenu des différents sous-menus du menu **Réglages essentiels**.

■ Macroprogramme

| | | |
|--|--------|--------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Macroprogramme cmde | | |
| Enfoncez [?] pour des descriptions du câblage. | | |
| ATTENTION : réinitialise tous les réglages. | | |
| Standard ABB | | |
| CMD 3 fils | | |
| Retour | 12:35 | Sel |

Le menu **Macroprog** vous permet de configurer rapidement la source de référence et de commande du variateur grâce à un jeu de configurations de câblage prédéfinies.

N.B. : Pour des informations détaillées sur les macroprogrammes disponibles, cf. [Macroprogrammes de commande](#) (page 81).

Si vous ne voulez pas utiliser un macroprogramme, réglez manuellement les valeurs de **démarrage, d'arrêt et de référence**. Veuillez noter que même si vous choisissez d'utiliser un macroprogramme, vous pouvez également modifier les autres réglages à votre convenance.

■ Moteur

| | | |
|------------------------------|----------|--------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Moteur | | |
| Mode de commande | Scalaire | |
| Valeurs nominales | | |
| Protection thermique estimée | 20 °C | ▶ |
| Protection thermique mesurée | | ▶ |
| Mode de démarrage : | Normal | |
| Retour | 16:00 | Sel |

| | | |
|------------------------------|-----------|------------|
| Local | ACS580 | 0.0 tr/min |
| Moteur | | |
| Mode de commande | Vectoriel | |
| Valeurs nominales | | |
| Identification moteur | Fait | |
| Protection thermique estimée | 20 °C | ▶ |
| Protection thermique mesurée | | ▶ |
| Retour | 16:00 | Sel |

Le menu **Moteur** vous permet d'ajuster les réglages relatifs au moteur, notamment les valeurs nominales, le mode de commande ou la protection thermique.

Veuillez noter que les réglages visibles sont fonction d'autres choix, par exemple le mode de commande scalaire ou vectoriel, le type de moteur utilisé ou le mode de démarrage sélectionné.

Trois assistants sont disponibles : Mode de commande, Valeurs nominales et Identification moteur (en contrôle vectoriel uniquement).

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Moteur**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|--------------------------------|---|---|
| Mode de commande | <p>Choix entre le mode de commande scalaire ou vectoriel.</p> <p>Pour en savoir plus sur le mode de commande scalaire, cf. Commande en mode scalaire du moteur page 163.</p> <p>Pour plus d'informations sur le mode de commande vectoriel, cf. Contrôle vectoriel du moteur page 164.</p> | 99.04 Mode commande moteur |
| Valeurs nominales | Saisie des valeurs nominales du moteur figurant sur la plaque signalétique du moteur | 99.06 Courant nominal moteur ... 99.12 Couple nominal moteur |
| Protection thermique estimée | <p>Les réglages de ce sous-menu visent à protéger le moteur contre les surchauffes en déclenchant automatiquement un défaut ou une alarme au-delà d'une certaine température.</p> <p>Par défaut, la protection thermique estimée du moteur est activée. Afin que la protection fonctionne correctement, ABB vous recommande de vérifier les valeurs.</p> <p>Pour en savoir plus, cf. Protection thermique du moteur page 185.</p> | 35 Protection thermique moteur |
| Protection thermique mesurée | <p>Les réglages de ce sous-menu visent à protéger le moteur contre les surchauffes en déclenchant automatiquement un défaut ou une alarme au-delà d'une certaine température mesurée.</p> <p>Pour en savoir plus, cf. Protection thermique du moteur page 185.</p> | 35 Protection thermique moteur |
| Mode de démarrage | Configuration du mode de démarrage du moteur (ex. prémagnétisation ou non) | 21 Mode marche/arrêt |
| Freinage avec contrôle de flux | Configuration du courant nécessaire au freinage concernant la magnétisation du moteur avant le démarrage. Pour en savoir plus, cf. Freinage par contrôle de flux page 167. | 97.05 Freinage par ctrl de flux |
| Rapport U/f | Forme du rapport U/f (tension/fréquence) sous le point d'affaiblissement du champ | 97.20 Rapport U/f |
| Compensation RI | Configuration du supplément de tension (« Boost ») à appliquer à vitesse nulle. Augmentez la tension pour accroître le couple initial de démarrage. Pour en savoir plus, cf. Compensation RI en mode Scalaire page 164. | 97.13 Compensation RI |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|------------------|--|--|
| Préchauffe | Activation et désactivation de la fonction de préchauffe. Le variateur peut empêcher la formation de condensation dans un moteur à l'arrêt en y appliquant un courant fixe (en % du courant nominal moteur). Utilisez cette fonction dans un milieu froid ou humide afin de prévenir la formation de condensation. | 21.14 Source entrée préchauffage 21.16 Courant préchauffage |
| Ordre des phases | Si le moteur tourne dans le mauvais sens, modifiez ce réglage afin d'inverser le sens de rotation au lieu de modifier l'ordre des phases sur le câble moteur. | 99.16 Ordre phases du moteur |

■ Marche, arrêt, référence

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---|--|--|
| Source référence | Réglage de la source de référence du variateur quand la commande à distance (EXT1) est activée. | 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 ou 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 12.19 Mini échelle AI1 |
| Réglages liés à la référence (par exemple mise à l'échelle AI ou AI2, réglages du moto-potentiomètre), en fonction de la référence sélectionnée | La tension ou l'intensité fournie à l'entrée est convertie en une valeur utilisable par le variateur (ex. référence). | 12.20 Maxi échelle AI1 |
| Source marche/arrêt/sens rot | Réglage de la source des commandes démarrage, arrêt et sens (option) du variateur quand la commande à distance (EXT1) est activée. | 20.01 Commandes Ext1 |

Le menu **Marche, arrêt, référence** vous permet de configurer des ordres de démarrage/arrêt, des références et des caractéristiques connexes, telles que les vitesses constantes ou les permissions marche.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Marche, arrêt, référence**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---|--|--|
| Source référence | Réglage de la source de référence du variateur quand la commande à distance (EXT1) est activée. | 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 ou 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 12.19 Mini échelle AI1 |
| Réglages liés à la référence (par exemple mise à l'échelle AI ou AI2, réglages du moto-potentiomètre), en fonction de la référence sélectionnée | La tension ou l'intensité fournie à l'entrée est convertie en une valeur utilisable par le variateur (ex. référence). | 12.20 Maxi échelle AI1 |
| Source marche/arrêt/sens rot | Réglage de la source des commandes démarrage, arrêt et sens (option) du variateur quand la commande à distance (EXT1) est activée. | 20.01 Commandes Ext1 |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---|---|---|
| Dispositif cmde secondaire | Réglages du dispositif de commande secondaire, EXT2 : source de la référence et des commandes de démarrage, d'arrêt et de sens de rotation pour EXT2. Par défaut, EXT2 est réglé sur Off . | 19.11 <i>Sélection Ext1/Ext2</i> 28.15 <i>Réf fréquence 1 Ext2</i> ou 22.18 <i>Réf vitesse 1 Ext2</i> 12.17 <i>Mini A11</i> 12.18 <i>Maxi A11</i> 12.27 <i>Mini A12</i> 12.28 <i>Maxi A12</i> 20.06 <i>Commandes Ext2</i> 20.08 <i>Srce1 Ext2</i> 20.09 <i>Srce2 Ext2</i> 20.10 <i>Srce3 Ext2</i> |
| Vitesses constantes / Fréquences constantes | Ces réglages permettent d'utiliser une valeur constante comme référence. Par défaut, il est réglé sur On . Pour des détails, cf. <i>Vitesses/fréquences constantes</i> page 130. | 28.21 <i>Fonction fréq constante</i> ou 22.21 <i>Fonction vitesse constante</i> 28.26 <i>Fréquence constante 1</i> 28.27 <i>Fréquence constante 2</i> 28.28 <i>Fréquence constante 3</i> 22.26 <i>Vitesse constante 1</i> 22.27 <i>Vitesse constante 2</i> 22.28 <i>Vitesse constante 3</i> |
| Marche par à-coups (Jog) | Ces réglages vous permettent d'utiliser une entrée logique pour faire tourner brièvement le moteur à l'aide de rampes prédéfinies de vitesse et d'accélération/décélération. Par défaut, la marche par à-coups est désactivée ; elle peut uniquement être utilisée en mode de commande vectorielle. Pour des détails, cf. <i>Fonction Jog</i> page 172. | 20.25 <i>Fonction Jog active</i> 22.41 <i>Réf Jog 1</i> 22.43 <i>Réf Jog 2</i> 23.20 <i>Jog temps d'accélération</i> 23.21 <i>Jog temps de décélération</i> |
| Permissions marche | Réglages qui empêchent le variateur de fonctionner ou de démarrer quand une entrée logique spécifique est désactivée. | 20.12 <i>Source validation marche 1</i> 20.11 <i>Mode arrêt validation marche</i> 20.19 <i>Commande démarrage active</i> 20.22 <i>Rotation permise</i> 21.05 <i>Source arrêt urgence</i> 21.04 <i>Mode arrêt urgence</i> 23.23 <i>Temps arrêt d'urgence</i> |

Rampes

| | | |
|---|------------|----------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Rampes | | |
| Temps d'accélération : | 20.000 s | |
| Temps de décélération : | 20.000 s | |
| Temps forme : | 0.100 s | |
| Mode arrêt : | Roue libre | |
| <input checked="" type="checkbox"/> Utiliser deux jeux de rampe | | |
| Retour | 12:36 | Edition |

Le menu **Rampes** vous permet de configurer les réglages d'accélération et de décélération.




N.B. : Vous devez régler les paramètres [46.01 Échelle Vitesse](#) (en régulation de vitesse) ou [46.02 Échelle fréquence](#) (en régulation de fréquence) avant de définir les rampes.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Rampes**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-------------------------------|---|---|
| Temps d'accélération | Durée pour passer de la vitesse nulle à la « vitesse mise à l'échelle » lorsque les rampes par défaut sont utilisées (jeu 1). | 23.12 Temps accélération 1 28.72 Temps accé fréquence 1 |
| Temps de décélération | Durée pour passer de la vitesse nulle à la « vitesse mise à l'échelle » lorsque les rampes par défaut sont utilisées (jeu 1). | 23.13 Temps décélération 1 28.73 Temps décél fréquence 1 |
| Échelle fréquence pour rampes | Valeur maxi vitesse/fréquence pour taux de rampe d'accélér. et valeur initiale pour taux de rampe de décélér. S'applique aux deux jeux de rampes. | 46.02 Échelle fréquence |
| Temps forme | Réglage de la forme des rampes par défaut (jeu 1) | 23.32 Temps forme 1 28.82 Temps forme 1 |
| Mode arrêt | Réglage de la façon dont le variateur arrête le moteur | 21.03 Mode arrêt |
| Utiliser deux jeux de rampes | Utilisation d'un deuxième jeu de rampes d'accélération/décélération. Si ce réglage n'est pas sélectionné, seul un jeu de rampes est utilisé. Veuillez noter que si cette sélection n'est pas activée, les sélections ci-après ne sont pas disponibles. | |
| Activer jeu de rampe 2 | Pour commuter les jeux de rampes, vous pouvez : <ul style="list-style-type: none"> • utiliser une entrée logique (bas = jeu 1, haut = jeu 2) ; • passer automatiquement au jeu 2 au-delà d'une certaine fréquence/vitesse. | 23.11 Sélection jeu rampe 28.71 Sélection jeu rampe fréq |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-------------------------|---|--|
| Temps d'accélération 2 | Durée pour passer de la vitesse nulle à la « vitesse mise à l'échelle » lorsque le jeu de rampes 2 est utilisé. | 23.14 Temps accélération 2 28.74 Temps accé fréquence 2 |
| Temps de décélération 2 | Durée pour passer de la vitesse nulle à la « vitesse mise à l'échelle » lorsque le jeu de rampes 2 est utilisé. | 23.15 Temps décélération 2 28.75 Temps décé fréquence 2 |
| Temps forme 2 | Réglage de la forme des rampes dans le jeu 2 | 23.33 Temps forme 2 28.83 Temps forme 2 |

■ Limites

| |
|---|
| Local   ACS580  0.0 Hz |
| Limites |
| Fréquence minimum : -50.00 Hz |
| Fréquence maximum : 50.00 Hz |
| Courant maximum : 3.24 A |
| Retour 12:36 Edition |

Le menu **Limites** vous permet de configurer la plage de fonctionnement admissible. Cette fonction a pour but de protéger le moteur, le matériel raccordé et la mécanique. Le variateur reste dans les limites définies, quelle que soit la valeur de référence qu'il reçoit.

N.B. : Vous devez régler les paramètres [46.01 Échelle Vitesse](#) (en régulation de vitesse) ou [46.02 Échelle fréquence](#) (en régulation de fréquence) avant de définir les rampes. Ces paramètres de limite n'ont aucun effet sur les rampes.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Limites**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-------------------|--|---|
| Fréquence minimum | Réglage de la fréquence de fonctionnement minimale. En mode scalaire uniquement. | 30.13 Fréquence minimum |
| Fréquence maximum | Réglage de la fréquence de fonctionnement maximale. En mode scalaire uniquement. | 30.14 Fréquence maximum |
| Vitesse minimum | Réglage de la vitesse de fonctionnement minimale. En mode vectoriel uniquement. | 30.11 Vitesse minimum |
| Vitesse maximum | Réglage de la vitesse de fonctionnement maximale. En mode vectoriel uniquement. | 30.12 Vitesse maximum |
| Couple minimum | Réglage du couple de fonctionnement minimal. En mode vectoriel uniquement. | 30.19 Couple minimum 1 |
| Couple maximum | Réglage du couple de fonctionnement maximal. En mode vectoriel uniquement. | 30.20 Couple maximum 1 |
| Courant maximum | Réglage du courant de sortie maximal. | 30.17 Courant maximum |

PID

| | | |
|------------------|------------|----------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| PID | | |
| Régulation PID : | Non sélect | |
| Sortie PID : | 0.00 ▶ | |
| Unité : | °C | |
| Écart : | 0.00 °C ▶ | |
| Consigne : | 0.00 °C ▶ | |
| Retour | 09:40 | Edition |

Le menu **PID** contient les réglages et les valeurs actives pour le régulateur PID, qui permet de commander plusieurs pompes ou ventilateurs via les sorties relais du variateur.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **PID**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|----------------|--|--|
| Régulation PID | Réglage de l'utilisation de la sortie PID : <ul style="list-style-type: none"> Non sélect : sortie PID non utilisée. Référence fréquence (ou Référence vitesse) selon le mode de commande du moteur : la sortie PID fournit la référence de fréquence (de vitesse) lorsque la commande externe (EXT1) est activée. | 40.07 Mode fonction PID process |
| Sortie PID | Affichage de la sortie du régulateur PID ou réglage de sa plage | 40.01 Val act sortie PID process 40.36 Mini sortie Jeu 1 40.37 Maxi sortie Jeu 1 |
| Unité | Unité utilisateur. Réglage du texte affiché comme unité pour la consigne, le retour et l'écart. | |
| Écart | Affichage ou inversion de l'écart du régulateur PID | 40.04 Écart PID process actif 40.31 Inversion écart Jeu 1 |
| Consigne | Affichage ou configuration de la consigne PID, c'est-à-dire valeur process cible. Vous pouvez également utiliser une valeur de consigne constante au lieu d'une source de consigne externe (ou en plus de celle-ci). Si une consigne constante est activée, elle a priorité sur la consigne normale. | 40.03 Consigne PID process act 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 |
| Retour | Affichage ou configuration du retour PID process, c'est-à-dire valeur mesurée | 40.02 Retour actif PID process 40.08 Source retour 1 Jeu 1 40.11 Temps filtre retour Jeu 1 |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|--------------------|---|--|
| Réglage | <p>Le sous-menu Réglage comporte les paramètres de gain, de temps d'intégration et de temps de dérivée.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Assurez-vous que vous pouvez démarrer le moteur et le faire fonctionner en toute sécurité. 2. Démarrez le moteur en commande à distance. 3. Modifiez légèrement la consigne. 4. Observez les conséquences sur le retour. 5. Ajustez le gain, l'intégration et la dérivée. 6. Répétez les étapes 3 à 5 jusqu'à ce que le retour réagisse comme vous le souhaitez. | <p>40.32 Gain Jeu 1 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 40.34 Temps dérivée Jeu 1 40.35 Temps filtre dérivée Jeu 1</p> |
| Fonction de veille | <p>La fonction de veille permet d'économiser l'énergie en arrêtant le moteur lorsque la demande est faible. Elle est désactivée par défaut. Lorsqu'elle est activée, le moteur s'arrête automatiquement quand la demande est faible, et redémarre lorsque l'écart devient trop important. Cela permet d'économiser de l'énergie lorsqu'il serait inutile de faire tourner le moteur à faible vitesse.</p> <p>Cf. section Fonction veille et « boost » du régulateur PID page 138.</p> | <p>40.43 Niveau veille Jeu 1 40.44 Tempo. veille Jeu 1 40.45 Temps boost veille Jeu 1 40.46 Échelon boost veille Jeu 1 40.47 Écart reprise Jeu 1 40.48 Tempo. reprise Jeu 1</p> |

■ Régulation de pompe et ventilateur

| | | |
|---|--------|----------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Régulation de pompe et ventilateur | | |
| Mode PFC : | | PFC |
| Configurer I/O PFC | | ▶ |
| Configurer commande PFC | | ▶ |
| Configurer permutation automatique. | | ▶ |
| Retour | 09:40 | Edition |

Le menu **Régulation de pompe et ventilateur** (PFC) contient les réglages de la logique de commande des pompes et ventilateurs. La régulation de pompes et ventilateurs n'est active qu'avec le dispositif de commande externe EXT2.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Régulation de pompe et ventilateur**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-------------------------|---|--|
| Mode PFC | Cf. section Commande de pompes et de ventilateurs (PFC) page 149. Sélection de la fonction de commande PFC ou SPFC. | 76.21 Configuration PFC |
| Configurer I/O PFC | Configuration des entrées et sorties PFC/SPFC. <ul style="list-style-type: none"> • Nombre de moteurs • Sorties relais • Verrouillages • Vérification de la configuration des E/S (cf. Menu I/O, page 73.) | 76.25 Nombre de moteurs 76.27 Nbre maxi moteurs admiss. 76.59 Tempo contacteur PFC 10.24 Source RO1 10.27 Source RO2 10.30 Source RO3 76.81 PFC 1 verrouillé 76.82 PFC 2 verrouillé 76.83 PFC 3 verrouillé 76.84 PFC 4 verrouillé 76.85 PFC 5 verrouillé 76.86 PFC 6 verrouillé |
| Configurer commande PFC | Configuration de la commande PFC/SPFC | 76.30 Vitesse démarrage 1 76.31 Vitesse démarrage 2 76.32 Vitesse démarrage 3 76.33 Vitesse démarrage 4 76.34 Vitesse démarrage 5 76.41 Vitesse arrêt 1 76.42 Vitesse arrêt 2 76.43 Vitesse arrêt 3 76.44 Vitesse arrêt 4 76.45 Vitesse arrêt 5 76.55 Tempo démarr 76.56 Stop tempo |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|------------------------------------|---|--|
| Configurer permutation automatique | Configuration de la permutation automatique | 76.70 Permutation automatique 76.71 Intervalle permutation auto 76.72 Déséquilibre maxi 76.73 Niveau permutation auto |

■ Bus de terrain

| Local ◊ ACS580 0.0 Hz | | |
|----------------------------|-------|---------|
| Bus de terrain | | |
| Sélection bus de terrain : | | |
| Non sélectionné | | |
| Retour | 16:02 | Edition |

| Local ◊ ACS580 0.0 Hz | | |
|----------------------------|-------|---------|
| Bus de terrain | | |
| Sélection bus de terrain : | | |
| Modbus RTU intégré | | |
| Réglages communication | | ▶ |
| Config commande var | | ▶ |
| Données reçues du maître | | ▶ |
| Retour | 16:02 | Edition |

Le menu **Bus de terrain** vous permet de configurer l'utilisation du variateur avec un bus de terrain :

- CANopen
- ControlNet
- DeviceNet™
- Ethernet POWERLINK
- EtherCAT
- Ethernet/IP™
- RS-485
- Modbus (RTU ou TCP)
- PROFIBUS DP
- PROFINET IO

Vous pouvez également configurer tous les réglages relatifs au bus de terrain par l'intermédiaire des paramètres (groupes de paramètres [50 Coupleur réseau \(FBA\)](#), [Paramètres FBA A](#), [52 Entrée données FBA A](#), [53 Sortie données FBA A](#), [58 Protocole EFB](#)), mais le menu **Bus de terrain** a pour objectif de faciliter la configuration des protocoles.

Veillez noter que seul le module Modbus RTU est intégré ; les autres modules bus de terrain sont des coupleurs réseau optionnels. Dans ce cas, vous avez besoin des coupleurs réseau suivants pour activer les protocoles requis :

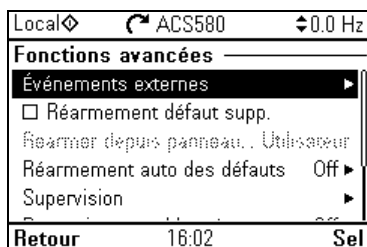
- CANopen : FCAN-01
- ControlNet : FCNA-01
- DeviceNet™ : FDNA-01
- Ethernet POWERLINK : FEPL-02
- EtherCAT : FECA-01
- Ethernet/IP™ : FENA-21
- Modbus/TCP : FMBT-21, FENA-21
- RS-485 : FSCA-01
- PROFIBUS DP : FPBA-01
- PROFINET IO : FENA-21

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Bus de terrain**. Veillez noter que certains paramètres du menu ne deviennent actifs qu'une fois le bus de terrain activé.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|--------------------------|--|---|
| Sélection bus de terrain | Activez ce paramètre si vous voulez utiliser le variateur avec un bus de terrain. | 51.01 Type FBA A 58.01 Liaison activée |
| Réglages communication | Pour régler la communication entre le variateur et le maître réseau, réglez ces paramètres puis sélectionnez Appliquer au coupleur réseau . | Paramètres FBA A 51.01 Type FBA A 51.02 Par2 FBA A 51.27 Rafraichir param FBA A 51.31 État comm. D2FBA A 50.13 Mot de commande FBA A 50.16 Mot d'état FBA A 58 Protocole EFB 58.01 Liaison activée 58.03 Adresse 58.04 Vitesse communication 58.05 Parité 58.25 Profil commande |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|------------------------------|---|---|
| Config commande var | Réglage du mode de commande d'un variateur par le maître réseau ainsi que de la réaction du variateur en cas d'échec de la communication sur bus de terrain. | 20.01 <i>Commandes Ext1</i> 19.11 <i>Sélection Ext1/Ext2</i> 22.11 <i>Réf vitesse 1 Ext1</i> 28.11 <i>Réf fréquence 1 Ext1</i> 22.41 <i>Réf vitesse sécurité</i> 28.41 <i>Réf. fréquence de sécurité</i> 50.03 <i>Tempo. perte comm FBA A</i> 46.01 <i>Échelle Vitesse</i> 46.02 <i>Échelle fréquence</i> 23.12 <i>Temps accélération 1</i> 23.13 <i>Temps décélération 1</i> 28.72 <i>Temps acc fréquence 1</i> 28.73 <i>Temps décél fréquence 1</i> 51.27 <i>Rafraichir param FBA A</i> 58.14 <i>Action sur perte comm</i> 58.15 <i>Mode perte communication</i> 58.16 <i>Durée perte communication</i> |
| Données reçues du maître | Données attendues par le module bus de terrain de la part du maître réseau (API). Après avoir modifié ces réglages, sélectionnez Appliquer au coupleur réseau . | 50.13 <i>Mot de commande FBA A</i> 53 <i>Sortie données FBA A</i> 51.27 <i>Rafraichir param FBA A</i> 58.18 <i>Mot de commande EFB</i> 03.09 <i>Référence 1 EFB</i> |
| Données envoyées au maître | Données envoyées par le module bus de terrain du variateur au maître réseau (API). Après avoir modifié ces réglages, sélectionnez Appliquer au coupleur réseau . | 50.16 <i>Mot d'état FBA A</i> 52 <i>Entrée données FBA A</i> 51.27 <i>Rafraichir param FBA A</i> 58.19 <i>Mot d'état EFB</i> |
| Appliquer au coupleur réseau | Application des modifications des réglages au coupleur réseau | 51.27 <i>Rafraichir param FBA A</i> 58.06 <i>Commande communication</i> |

■ Fonctions avancées



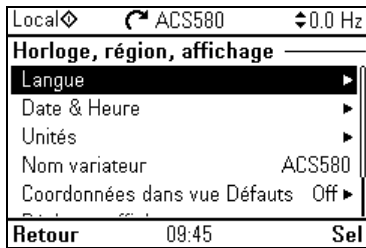
Ce menu comporte les réglages des fonctions avancées, telles que le déclenchement/réarmement de défauts par des entrées/sorties (E/S), la supervision de signaux, l'utilisation des fonctions minuterie ou le passage d'un jeu complet de réglages à un autre.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Fonctions avancées**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---------------------------------|---|---|
| Événements externes | Vous permet de définir les mises en garde ou les défauts personnalisés que vous pouvez déclencher par l'entrée logique. Le texte de ces messages est personnalisable. | 31.01 Source événement ext 1 31.02 Type événement externe 1 31.03 Source événement ext 2 31.04 Type événement externe 2 31.05 Source événement ext 3 31.06 Type événement externe 3 |
| Réarmement défaut supp. | Vous pouvez réarmer un défaut actif via les E/S : une impulsion montante dans l'entrée sélectionnée correspond au réarmement. Un défaut peut être réarmé depuis le bus de terrain même si la fonction Réarmement manuel des défauts est désactivée. | 31.11 Sélect. réarmement défaut |
| Réarmer depuis panneau opér. et | Réglage du dispositif à partir duquel vous voulez réarmer manuellement les défauts. Veuillez noter que ce sous-menu n'est actif que si vous avez choisi le réarmement manuel des défauts. | 31.11 Sélect. réarmement défaut |
| Réarmement auto des défauts | Réarmement automatique des défauts. Pour en savoir plus, cf. Réarmement automatique des défauts page 193. | 31.12 Sélection réarmement auto 31.14 Nombre réarm. auto 31.15 Temps total essais 31.16 Tempo. réarmement |
| Supervision | Vous pouvez sélectionner trois signaux à surveiller. Le système signale un défaut ou une alarme lorsqu'un signal sort de ses limites pré-réglées. Pour les réglages détaillés, cf. groupe 32 Supervision page 329. | 32.01 État supervision 32.05 Fonction supervision 1 32.06 Action supervision 1 32.07 Signal supervision 1 32.09 Bas supervision 1 32.10 Haut supervision 1 32.11 Hystérésis supervision 1 ... 32.25 Fonction supervision 3 32.26 Action supervision 3 32.27 Signal supervision 3 32.29 Bas supervision 3 32.30 Haut supervision 3 32.31 Hystérésis supervision 3 |
| Protection rotor bloqué | Le variateur peut détecter un blocage du moteur et automatiquement provoquer un défaut ou afficher une alarme. Condition de détection : <ul style="list-style-type: none"> • le courant est élevé (au-delà d'un certain pourcentage du courant nominal moteur) ; • la fréquence de sortie (contrôle scalaire) ou la vitesse du moteur (contrôle vectoriel) est inférieure à un certain seuil ; • les conditions ci-dessus sont réunies pendant une certaine durée minimale. | 31.24 Détection rotor bloqué 31.25 Limite courant rotor bloqué 31.26 Limite vitesse blocage 31.27 Limite fréquence blocage 31.28 Temps de rotor bloqué |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---------------------|--|---|
| Fonctions minuterie | Utilisation des fonctions minuterie. Pour les réglages détaillés, cf. groupe 34 Fonctions minuterie page 337. | 34.100 Minuterie 1 34.101 Minuterie 2 34.102 Minuterie 3 34.11 Configuration minuterie 1 34.12 Heure début minuterie 1 34.13 Durée minuterie 1 ... 34.44 Configuration minuterie 12 34.45 Heure début minuterie 12 34.46 Durée minuterie 12 34.111 Source Activation du tps suppl 34.112 Durée temps suppl. |
| Jeux utilisateur | Ce sous-menu vous permet de sauvegarder de multiples jeux de réglages afin de passer facilement de l'un à l'autre. Pour en savoir plus sur les jeux utilisateur, cf. Macroprogrammes utilisateur page 199. | 96.11 Charge/Sauveg jeu util 96.10 État jeu utilisateur 96.12 Entrée1 mode I/O jeu util 96.13 Entrée2 mode I/O jeu util |

■ Horloge, région, affichage



Ce menu contient les réglages de la langue, de la date et de l'heure, de l'affichage (luminosité par exemple), ainsi que les réglages de l'affichage des informations à l'écran.

Le tableau ci-après fournit des informations détaillées sur les réglages disponibles dans le menu **Horloge, région, affichage**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|------------------------------|--|------------------------------|
| Langue | Modification de la langue d'affichage de la microconsole. N.B. : la langue étant chargée depuis le variateur, cette modification peut prendre un certain temps. | 96.01 Langue |
| Date & Heure | Réglage de la date et de l'heure ainsi que des formats correspondants | |
| Unités | Sélection des unités de puissance, de température et de couple | |
| Nom variateur | Le nom réglé ici s'affiche dans la barre d'état dans la partie supérieure de l'écran lorsque le variateur est en fonctionnement. Si plusieurs variateurs sont connectés à la microconsole, le nom du variateur facilite l'identification de chacun d'entre eux. Il permet également d'identifier toutes les sauvegardes réalisées pour ce variateur. | |
| Coordonnées dans vue Défauts | Réglage d'un texte fixe affiché lorsqu'un défaut survient (par exemple la personne à contacter en cas de défaut). En cas de défaut, ces informations sont affichées sur la microconsole (en plus des informations propres au défaut). | |
| Réglages affichage | Réglage de la luminosité, du contraste et de la temporisation du mode Économie d'énergie de l'écran de la microconsole, ainsi que de l'inversion des couleurs (noir/blanc). | |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-----------------------------|---|-------------------------|
| Afficher dans listes | Affichage ou masquage des numéros d'identification des : <ul style="list-style-type: none"> paramètres et groupes ; points de la liste des options ; bits ; dispositifs dans le menu Options > Sélection variateur. | |
| Afficher fenêtre de blocage | Activation ou désactivation des fenêtres d'information sur les blocages, par exemple lorsqu'une commande de démarrage est donnée alors qu'un interdiction de démarrage est active. | |

■ Récupérer préréglages



Ce menu sert à réinitialiser les paramètres et d'autres réglages.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|------------------------------------|---|---|
| RàZ piles défauts & évts | Efface tous les événements consignés dans les piles du variateur. | 96.51 Effacer piles de défauts et d'événements |
| Réinitialisation de la vue Accueil | Récupère les préréglages usine de la vue Accueil tels que définis par le macroprogramme utilisé. | 96.06 Restauration paramètres , réglage RàZ vue Accueil |
| RàZ tous param non matériel | Récupère les préréglages usine de tous les paramètres modifiables, à l'exception <ul style="list-style-type: none"> des données moteur et des résultats de l'identification moteur ; des réglages des modules d'extension d'E/S ; des textes utilisateurs tels que les alarmes et défauts personnalisés, ou le nom du variateur ; des paramètres de communication avec la microconsole/le PC ; des réglages du coupleur réseau ; du programme de commande sélectionné et des préréglages associés ; du paramètre 95.01 Tension réseau ; des préréglages modifiés par les paramètres 95.20 Mot options matérielles 1 et 95.21 Mot options matérielles 2 ; des paramètres de configuration du verrou utilisateur 96.100 à 96.102 ; | 96.06 Restauration paramètres , réglage Récup préréglages |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|-----------------------------|---|--|
| RàZ tous réglages réseau | Récupère les préréglages usine de tous les paramètres de communication réseau. N.B. : La restauration interrompt la communication sur liaison série, avec la microconsole et l'outil PC. | 96.06 Restauration paramètres , réglage RàZ tous réglages réseau |
| RàZ param et identif moteur | Récupère les préréglages usine de toutes les valeurs nominales moteur et des résultats de l'identification moteur. | 96.06 Restauration paramètres , réglage RàZ données moteur |
| RàZ tous paramètres | Récupère les préréglages usine de tous les paramètres modifiables, à l'exception <ul style="list-style-type: none"> • des textes utilisateurs tels que les alarmes et défauts personnalisés, ou le nom du variateur ; • de la communication avec la microconsole/le PC ; • des paramètres de sélection du programme de commande et des préréglages associés ; • du paramètre 95.01 Tension réseau ; • des préréglages modifiés par les paramètres 95.20 Mot options matérielles 1 et 95.21 Mot options matérielles 2 ; • des paramètres de configuration du verrou utilisateur 96.100 à 96.102 ; • des paramètres du groupe 49 Communication microconsole. | 96.06 Restauration paramètres , réglage Effacer tout |
| RàZ textes utilisateur | Récupère les préréglages usine de tous les textes utilisateurs, y compris le nom du variateur, les coordonnées de la personne de contact, les textes d'alarme et de défaut utilisateur, les unités PID et la devise utilisée. | 96.06 Restauration paramètres , réglage RàZ textes utilisateur |
| RàZ tous préréglages usine | Récupère les préréglages usines des valeurs et de tous les paramètres modifiables à l'exception <ul style="list-style-type: none"> • des préréglages modifiés par les paramètres 95.20 Mot options matérielles 1 et 95.21 Mot options matérielles 2. | 96.06 Restauration paramètres , réglage RàZ tous préréglages usine |

Menu I/O

| | | |
|---------|--------------------------------|----------|
| Local ◊ | ACS580 | ↕ 0.0 Hz |
| E/S | | |
| DI1 : 0 | Démarrage/arrêt ▶ | |
| DI2 : 1 | Sens de rotation ▶ | |
| DI3 : 0 | Utilisé à plusieurs endroits ▶ | |
| DI4 : 0 | Utilisé à plusieurs endroits ▶ | |
| DI5 : 0 | Passage au jeu de rampe 2 ▶ | |
| Retour | 12:54 | Sel |

Pour accéder au menu **I/O** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – I/O**.

Utilisez le menu **I/O** pour vérifier que le câblage réel des entrées/sorties (E/S) et l'utilisation des E/S dans le programme de commande concordent. Il répond aux questions suivantes :

- Pour quoi chaque entrée est-elle utilisée ?
- Quelle est la signification de chaque sortie ?

Chaque ligne du menu **I/O** fournit les informations suivantes :

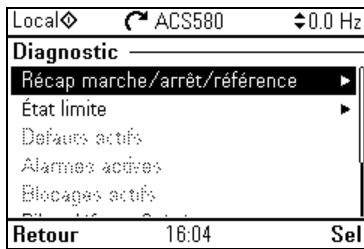
- Nom et numéro de la borne
- État électrique
- Signification logique du variateur

Chaque ligne comporte également un sous-menu apportant des informations complémentaires sur ce point de menu et permettant de modifier les raccordements d'E/S.

Le tableau suivant fournit des informations détaillées sur le contenu des différents sous-menus du menu **I/O**.

| Point de menu | Description |
|---------------|---|
| DI1 | Liste des fonctions qui utilisent DI1 en entrée |
| DI2 | Liste des fonctions qui utilisent DI2 en entrée |
| DI3 | Liste des fonctions qui utilisent DI3 en entrée |
| DI4 | Liste des fonctions qui utilisent DI4 en entrée |
| DI5 | Liste des fonctions qui utilisent DI5 ou FI en entrée. La borne peut être configurée en entrée logique ou en entrée en fréquence. |
| DI6 | Liste des fonctions qui utilisent DI6 en entrée. La borne peut être configurée en entrée logique ou en entrée thermistance. |
| AI1 | Liste des fonctions qui utilisent AI1 en entrée |
| AI2 | Liste des fonctions qui utilisent AI2 en entrée |
| RO1 | Liste des informations transmises à la sortie relais 1 |
| RO2 | Liste des informations transmises à la sortie relais 2 |
| RO3 | Liste des informations transmises à la sortie relais 3 |
| AO1 | Liste des informations transmises à AO1 |
| AO2 | Liste des informations transmises à AO2 |

Menu Diagnostic



Pour accéder au menu **Diagnostic** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – Diagnostic**.

Ce menu vous fournit des informations de diagnostic, telles que les défauts et les alarmes, et vous aide à résoudre les problèmes potentiels. Il vous permet de vérifier que la configuration du variateur fonctionne correctement.

Le tableau suivant fournit des informations détaillées sur le contenu des différentes vues du menu **Diagnostic**.

| Point de menu | Description |
|--------------------------------|--|
| Récap marche, arrêt, référence | Cette vue présente la source de la référence et des commandes de démarrage et d'arrêt du variateur. Elle est mise à jour en temps réel. Si le variateur ne démarre pas ou ne s'arrête pas comme souhaité, ou s'il fonctionne à une vitesse non désirée, utilisez cette vue pour vérifier la source de la commande. |
| État limite | Cette vue décrit les limites affectant actuellement le fonctionnement. Si le variateur fonctionne à une vitesse non désirée, utilisez cette vue pour contrôler si des limites sont activées. |
| Défauts actifs | Cette vue présente les défauts actuellement actifs et fournit des consignes pour régler le problème et les réarmer. |
| Alarmes actives | Cette vue présente les alarmes actuellement actives et fournit des consignes pour régler le problème. |
| Blocages actifs | Cette vue présente jusqu'à cinq interdictions de redémarrage actives simultanées et explique comment les supprimer. |
| Pile défauts & événements | Cette vue présente une liste des défauts, alarmes et autres événements survenus dans le variateur. Appuyez sur Détails pour consulter, pour chacun des défauts de la pile, le code du défaut, l'heure et les valeurs des paramètres (signaux actifs et mots d'état) 05.80...05.88 enregistrés au moment où le défaut est survenu. |
| Bus de terrain | Cette vue fournit des informations d'état et des informations sur les données envoyées et reçues pour localiser les problèmes sur la liaison série. |
| Charger profil | Cette vue fournit des informations sur l'état de la répartition de la charge (durée de fonctionnement du variateur à chaque niveau de charge) ainsi que sur les niveaux de charge crête. |

Menu Infos système


| | | |
|------------------------------|--------|------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Infos système | | |
| Variateur | | ▶ |
| Micro-console | | ▶ |
| QR code | | ▶ |
| Nom support option 1 FENA-21 | | ▶ |
| Retour | 09:40 | Sel |

Pour accéder au menu **Infos système** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – Infos système**.

Ce menu donne des informations sur le variateur et la microconsole. En cas de problème, il permet aussi de générer un code QR à communiquer au support ABB pour optimiser l'assistance.

Le tableau ci-dessous présente les différentes vues du menu **Infos système**.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------------------|--|-------------------------|--------|---------|----------------------|--|--|-----------------------|--|----------|----------------------|--|--------|------------------|--|------------|-------------|--|-------------|------------------|--|-----------------|----------------------|--|-------------|---------------|-------|--|---|
| Variateur | <p>Affichage des informations suivantes concernant le variateur :</p> <table border="1"> <tr> <td>Local</td> <td>ACS580</td> <td>50.0 Hz</td> </tr> <tr> <td colspan="3">Variateur</td> </tr> <tr> <td>ID Bus micro-console:</td> <td></td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Nom du produit:</td> <td></td> <td>ACS580</td> </tr> <tr> <td>Type de produit:</td> <td></td> <td>ACS580</td> </tr> <tr> <td>Version FW:</td> <td></td> <td>ASCK2</td> </tr> <tr> <td>Version LP:</td> <td></td> <td>ASCD2 v2.04.0.0</td> </tr> <tr> <td>Version sauvegarde:</td> <td></td> <td>00.01.00.00</td> </tr> <tr> <td>Retour</td> <td>15:58</td> <td></td> </tr> </table> | Local | ACS580 | 50.0 Hz | Variateur | | | ID Bus micro-console: | | 1 | Nom du produit: | | ACS580 | Type de produit: | | ACS580 | Version FW: | | ASCK2 | Version LP: | | ASCD2 v2.04.0.0 | Version sauvegarde: | | 00.01.00.00 | Retour | 15:58 | | 07.05 Version firmware 07.07 Version prog chargement |
| Local | ACS580 | 50.0 Hz | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Variateur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ID Bus micro-console: | | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Nom du produit: | | ACS580 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Type de produit: | | ACS580 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version FW: | | ASCK2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version LP: | | ASCD2 v2.04.0.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version sauvegarde: | | 00.01.00.00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Retour | 15:58 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Microconsole | <p>Affichage des informations suivantes concernant la microconsole :</p> <table border="1"> <tr> <td>Local</td> <td>ACS580</td> <td>50.0 Hz</td> </tr> <tr> <td colspan="3">Micro-console</td> </tr> <tr> <td>Type de produit:</td> <td></td> <td>ACS-AP-S</td> </tr> <tr> <td>Version du matériel:</td> <td></td> <td>D</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>Flash AT32</td> </tr> <tr> <td>Version FW:</td> <td></td> <td>GPAPS v5.80</td> </tr> <tr> <td>Numéro de série:</td> <td></td> <td>D3381633SB</td> </tr> <tr> <td>Date de fabrication:</td> <td></td> <td>11.10.2013</td> </tr> <tr> <td>Retour</td> <td>15:58</td> <td></td> </tr> </table> | Local | ACS580 | 50.0 Hz | Micro-console | | | Type de produit: | | ACS-AP-S | Version du matériel: | | D | | | Flash AT32 | Version FW: | | GPAPS v5.80 | Numéro de série: | | D3381633SB | Date de fabrication: | | 11.10.2013 | Retour | 15:58 | | |
| Local | ACS580 | 50.0 Hz | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Micro-console | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Type de produit: | | ACS-AP-S | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version du matériel: | | D | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | Flash AT32 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version FW: | | GPAPS v5.80 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Numéro de série: | | D3381633SB | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Date de fabrication: | | 11.10.2013 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Retour | 15:58 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|--|-------------------------|--------|--------|------------------|--|--|-----------------------|--|---|------------------|------------|--|-----------------|--------|--|------------------|--------|--|-------------|-----------------|--|---------------------|-------------|--|--|------------|--|---------------|-------|--|--|
| Code QR | <p>Le variateur génère un code (ou une série de codes) QR qui contient les données d'identification du variateur, les informations sur les derniers événements et les valeurs des paramètres d'état et des compteurs. Vous pouvez lire ce code avec un appareil portable comprenant l'application de service ABB. Le code QR est alors envoyé à ABB pour analyse.</p>  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Nom du support option x | <p>Affichage des informations suivantes concernant l'option du support :</p> <table border="1" data-bbox="292 722 654 968"> <tr> <td>Local</td> <td>ACS580</td> <td>0.0 Hz</td> </tr> <tr> <td colspan="3">Variateur</td> </tr> <tr> <td>ID Bus micro-console:</td> <td></td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Numéro de série:</td> <td>41746A0053</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Nom du produit:</td> <td>ACS580</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Type de produit:</td> <td>ACS580</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Version LP:</td> <td>ASCD2 v2.11.0.0</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Version sauvegarde:</td> <td>00.01.00.00</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>Version FW</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Retour</td> <td>09:40</td> <td></td> </tr> </table> | Local | ACS580 | 0.0 Hz | Variateur | | | ID Bus micro-console: | | 1 | Numéro de série: | 41746A0053 | | Nom du produit: | ACS580 | | Type de produit: | ACS580 | | Version LP: | ASCD2 v2.11.0.0 | | Version sauvegarde: | 00.01.00.00 | | | Version FW | | Retour | 09:40 | | |
| Local | ACS580 | 0.0 Hz | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Variateur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ID Bus micro-console: | | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Numéro de série: | 41746A0053 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Nom du produit: | ACS580 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Type de produit: | ACS580 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version LP: | ASCD2 v2.11.0.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Version sauvegarde: | 00.01.00.00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Version FW | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Retour | 09:40 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

Menu Efficacité énergétique

| | | |
|-------------------------------|----------------------|------------|
| Local | ACS580 | 50.0 Hz |
| Efficacité énergétique | | |
| 45.04 | Energie économisée | 1.8 kWh |
| 45.07 | Economies | 0.18 € |
| 45.10 | CO2 total économisé | 0.0 tonne |
| 01.50 | kWh heure en cours | 0.00 kWh |
| 01.51 | kWh heure précède... | 0.00 kWh |
| Retour | 15:57 | Vue |

Pour accéder au menu **Efficacité énergétique** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – Efficacité énergétique**.

Ce menu renseigne sur l'efficacité énergétique, en indiquant par exemple la quantité d'énergie économisée et la consommation énergétique. Il permet aussi d'effectuer les réglages de calcul de l'énergie.

Le tableau ci-dessous passe en revue toutes les valeurs d'efficacité énergétique présentées dans le menu **Efficacité énergétique** et les réglages de calcul de l'énergie que vous pouvez configurer.

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|----------------------|--|--|
| Energie économisée | Énergie économisée en kWh par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau | 45.04 Energie économisée |
| Economies | Somme d'argent économisée par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Vous pouvez définir la devise utilisée dans le menu Configuration . | 45.07 Economies |
| CO2 total économisé | Réduction des émissions de CO2 en tonnes métriques par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau | 45.10 CO2 total économisé |
| kWh heure en cours | Consommation d'énergie de la dernière heure. Il s'agit de l'énergie consommée au cours des 60 dernières minutes (pas nécessairement continues) de fonctionnement du variateur, et non au cours de la dernière heure calendaire. | 01.50 kWh heure en cours |
| kWh heure précédente | Consommation d'énergie de l'heure précédente. Ce paramètre enregistre la valeur de 01.51 kWh heure précédente lorsque 60 minutes cumulées se sont écoulées. | 01.51 kWh heure précédente |
| kWh jour en cours | Consommation d'énergie de la dernière journée. Il s'agit de l'énergie consommée au cours des 24 dernières heures (pas nécessairement continues) de fonctionnement du variateur, et non au cours de la dernière journée calendaire. | 01.52 kWh jour en cours |

| Point de menu | Description | Paramètre correspondant |
|---------------------------|--|--|
| kWh jour précédent | Consommation d'énergie de la journée précédente. Ce paramètre enregistre la valeur de <i>01.53 kWh jour précédent</i> lorsque 24 heures cumulées se sont écoulées. | <i>01.53 kWh jour précédent</i> |
| Configuration | Ce menu sert à configurer les réglages de calcul d'énergie. | |
| Optimisateur d'énergie | Activation/désactivation de la fonction d'optimisation de la consommation énergétique. Cette fonction optimise le flux afin de réduire la consommation énergétique totale et le niveau sonore du moteur lorsque le variateur fonctionne sous le régime de charge nominal. Le rendement global de l'entraînement (moteur + variateur) peut être amélioré de 1 à 20 % en fonction de la vitesse et du couple de la charge. | <i>45.11 Optimisateur énergie</i> |
| Prix énergie 1 | Réglage du prix énergétique 1 (prix unitaire par kWh). Selon le réglage du paramètre <i>45.14 Sélection tarif</i> , c'est cette valeur ou le par. <i>45.13 Prix énergie 2</i> qui sert de référence pour le calcul des économies financières. | <i>45.12 Prix énergie 1</i> |
| Prix énergie 2 | Réglage du prix énergétique 2 (prix unitaire par kWh) | <i>45.13 Prix énergie 2</i> |
| Sélection du tarif | Sélection (ou définition d'une source de sélection) du prix énergétique pré-réglé à utiliser | <i>45.14 Sélection tarif</i> |
| Facteur de conversion CO2 | Réglage du facteur de conversion des économies d'énergie en émissions de CO2 (kg/kWh ou tn/MWh) | <i>45.18 Facteur de conversion CO2</i> |
| Puissance comparative | Puissance absorbée par la pompe lorsqu'elle est raccordée directement au réseau électrique et fait fonctionner l'application. Cette valeur sert de référence pour calculer les économies d'énergie. | <i>45.19 Puissance comparative</i> |
| RàZ calculs énergie | Réinitialisation des paramètres des compteurs d'énergie : <i>45.04 Énergie économisée...45.10 CO2 total économisé</i> | <i>45.21 RàZ calculs énergie</i> |
| Devise | Sélection de la devise utilisée dans les calculs d'énergie | |

Menu Sauvegardes

| | | |
|--------------------------------|--------|------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Sauvegardes | | |
| Créer sauvegarde ▶ | | |
| ACS580 18.02.2020 sauvegard... | | ▶ |
| ACS580 06.04.2020 | | ▶ |
| ACS580 28.11.2019 | | ▶ |
| Retour | 09:38 | Sel |

| | | |
|---|--------|------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| ACS580 18.02.2020 sauvegarde ... | | |
| Afficher contenu de la sauveg. ▶ | | |
| Restaurer tous les paramètres | | |
| Sélect. grpe récup. par ▶ | | |
| Sélect. jeux utilisateur ▶ | | |
| Sélect. éléments données prod. ▶ | | |
| Retour | 09:38 | Sel |

Pour accéder au menu **Sauvegardes** à partir de la vue Accueil, sélectionnez **Menu – Sauvegardes**.

Pour les sauvegardes et les restaurations, cf. section [Sauvegarde et restauration](#) page 198.

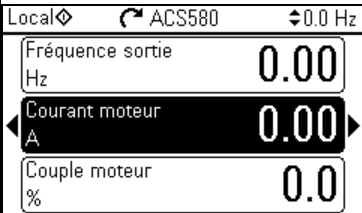
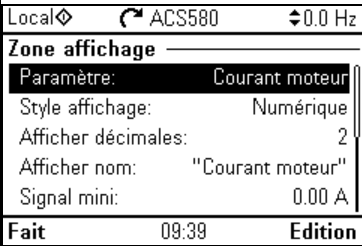
Menu Options

| | | |
|---------------------|--------|-------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Fréquence de sortie | 0.00 | Hz |
| Courant moteur | 0.00 | A |
| Couple moteur | 0.0 | % |
| Options | 12:35 | Menu |

| | | |
|-----------------------|--------|------------|
| Local | ACS580 | 0.0 Hz |
| Options | | |
| Référence ▶ | | |
| Inversion du sens | | |
| Sélection variateur ▶ | | |
| Edition vue Accueil ▶ | | |
| Défauts actifs | | |
| Sortie | 09:39 | Sel |

Pour accéder au menu **Options**, enfoncez la touche **Options** (☐) dans n'importe quel affichage de la vue Accueil. Le tableau suivant fournit des informations sur les différentes options du menu **Options**.

| Point de menu | Description |
|------------------------|--|
| Référence | Vous pouvez changer la référence, visible en haut à droite des affichages de la microconsole. |
| Inversion de sens | Inverse le signe de la référence active, de positif à négatif ou vice versa. La valeur absolue de la référence ne change pas. |
| Sélection du variateur | Vous pouvez sélectionner un variateur à surveiller ou à commander dans la liste des variateurs raccordés sur le bus microconsole. Vous pouvez aussi effacer la liste des variateurs. |

| Point de menu | Description |
|---------------------|--|
| Edition vue Accueil | <p>Vous pouvez modifier les affichages de la vue Accueil. Sélectionnez la vue Accueil que vous souhaitez modifier avec les touches fléchées (◀) et (▶). Sélectionnez l'ensemble à afficher, c'est-à-dire le(s) paramètre(s) à modifier parmi le(s) paramètre(s) actif(s). (Les vues Accueil peuvent afficher un à trois paramètres). Modifier le paramètre et son mode d'affichage.</p>   |
| Défauts actifs | Affichage des défauts actifs |
| Alarmes actives | Affichage des alarmes actives |
| Blocages actifs | Affichage des blocages actifs |

5

Macroprogrammes de commande

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre présente les domaines d'application, le mode de fonctionnement et les préréglages usine des signaux de commande de l'application. À la fin du chapitre, des tableaux présentent les préréglages des paramètres qui varient selon les macroprogrammes.

Général

Les macroprogrammes de commande regroupent des préréglages usine de paramètres qui conviennent à une configuration de commande donnée. Au démarrage du variateur, l'utilisateur commence généralement par sélectionner le macroprogramme le mieux adapté, puis affine les réglages en vue de l'usage visé. Cette méthode implique moins de modifications que la méthode classique de programmation d'un variateur.

Les macroprogrammes de commande peuvent être sélectionnés dans le menu Réglages essentiels : **Menu – Réglages essentiels – Macroprg**, ou avec le paramètre [96.04 Sélection MacroProgramme](#) (page 433).

N.B. : Tous les macroprogrammes sont prévus pour fonctionner en commande scalaire, sauf le macroprogramme Standard ABB qui existe en deux versions. Si vous voulez utiliser la commande vectorielle, procédez de la façon suivante :

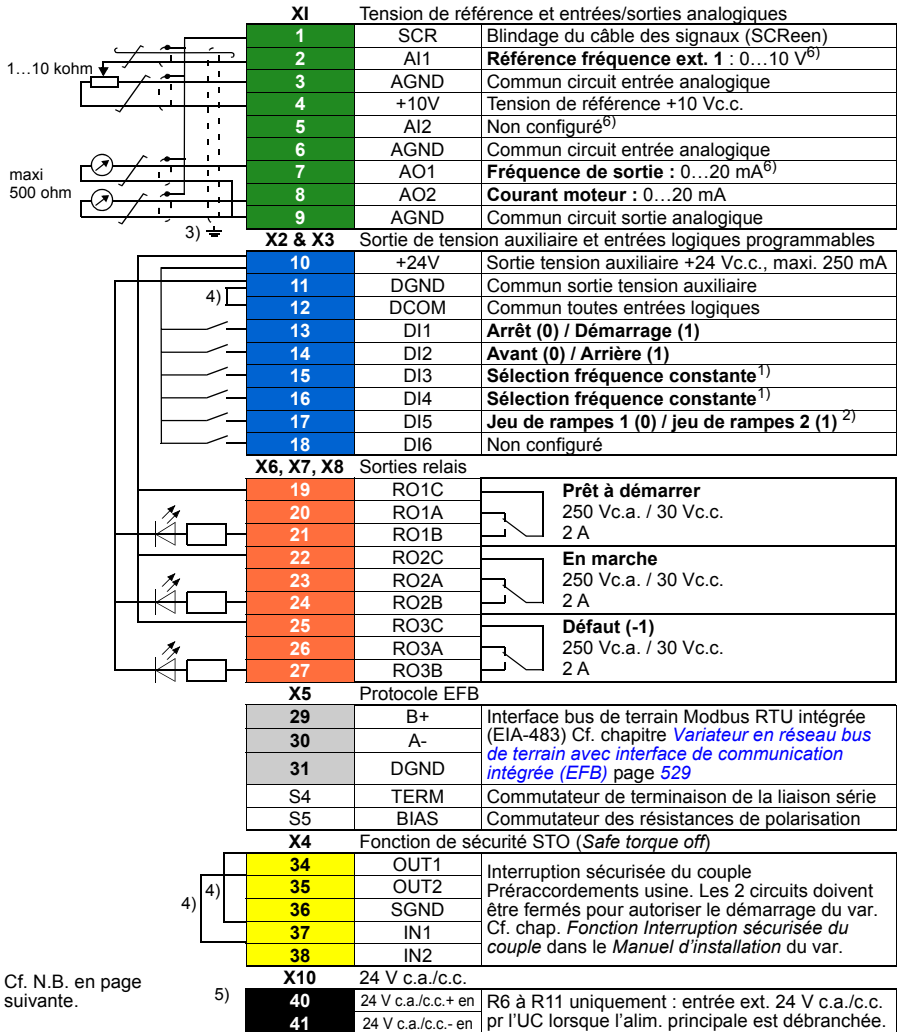
- Sélectionnez le macroprogramme Standard ABB (vectoriel).
- Vérifiez les valeurs nominales du moteur :
Menu – Réglages essentiels – Moteur – Valeurs nominales.
- Passez le moteur en mode de commande vectoriel : **Menu – Réglages essentiels – Moteur – Mode de commande**, puis suivez les consignes (cf. figure ci-contre).



Macroprogramme Standard ABB

Il s'agit du macroprogramme par défaut. Il correspond à une configuration type des E/S à deux fils avec trois vitesses constantes. Un signal sert à démarrer ou à arrêter le moteur, l'autre à sélectionner le sens de rotation. Ce macroprogramme utilise la commande scalaire ; pour le contrôle vectoriel, utilisez le macroprogramme Standard ABB (vectoriel) (page 85).

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Standard ABB



Cf. N.B. en page suivante.

84 Macroprogrammes de commande

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) Cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).

| DI3 | DI4 | Fonction/Paramètre |
|-----|-----|---|
| 0 | 0 | Régler fréquence via AI1 |
| 1 | 0 | 28.26 Fréquence constante 1 |
| 0 | 1 | 28.27 Fréquence constante 2 |
| 1 | 1 | 28.28 Fréquence constante 3 |

- 2) Cf. **Menu – Réglages essentiels – Rampes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).

| DI5 | Jeu de rampes | Paramètres cible |
|-----|---------------|---|
| 0 | 1 | 28.72 Temps accé fréquence 1 |
| | | 28.73 Temps décél fréquence 1 |
| 1 | 2 | 28.74 Temps accé fréquence 2 |
| | | 28.75 Temps décé fréquence 2 |

- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence fréquence analogique (AI1)
- Sélection démarrage/arrêt (DI1)
- Sélection sens de rotation (DI2)
- Sélection fréquence constante (DI3, DI4)
- Sélection jeu de rampes (1 de 2) (DI5)

Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-

Macroprogramme Standard ABB (vectoriel)

Le macroprogramme Standard ABB (vectoriel) est identique au macroprogramme Standard ABB (configuration généraliste d'E/S à 2 fils avec trois vitesses constantes), mais utilise le contrôle vectoriel. Un signal sert à démarrer ou à arrêter le moteur, l'autre à sélectionner le sens de rotation. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **Standard ABB (vectoriel)**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Standard ABB (vectoriel)

| XI | | Tension de référence et entrées/sorties analogiques | |
|------------|----|--|--|
| | 1 | SCR | Blindage du câble des signaux (SCRreen) |
| | 2 | AI1 | Référence vitesse ext. 1 : 0...10 V ^{1,6)} |
| | 3 | AGND | Commun circuit entrée analogique |
| | 4 | +10V | Tension de référence +10 Vc.c. |
| | 5 | AI2 | Non configuré ⁶⁾ |
| | 6 | AGND | Commun circuit entrée analogique |
| | 7 | AO1 | Fréquence de sortie : 0...20 mA ⁶⁾ |
| | 8 | AO2 | Courant moteur : 0...20 mA |
| | 9 | AGND | Commun circuit sortie analogique |
| X2 & X3 | | Sortie de tension auxiliaire et entrées logiques programmables | |
| | 10 | +24V | Sortie tension auxiliaire +24 Vc.c., maxi. 250 mA |
| | 11 | DGND | Commun sortie tension auxiliaire |
| | 12 | DCOM | Commun toutes entrées logiques |
| | 13 | DI1 | Arrêt (0) / Démarrage (1) |
| | 14 | DI2 | Avant (0) / Arrière (1) |
| | 15 | DI3 | Sélection vitesse ¹⁾ |
| | 16 | DI4 | Sélection vitesse ¹⁾ |
| | 17 | DI5 | Jeu de rampes 1 (0) / jeu de rampes 2 (1) ²⁾ |
| | 18 | DI6 | Non configuré |
| X6, X7, X8 | | Sorties relais | |
| | 19 | RO1C | Prêt à démarrer 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | 20 | RO1A | |
| | 21 | RO1B | En marche 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | 22 | RO2C | |
| | 23 | RO2A | Défaut (-1) 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | 24 | RO2B | |
| | 25 | RO3C | |
| | 26 | RO3A | |
| | 27 | RO3B | |
| X5 | | Protocole EFB | |
| | 29 | B+ | Interface bus de terrain Modbus RTU intégrée (EIA-483) Cf. chapitre <i>Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)</i> page 529 |
| | 30 | A- | |
| | 31 | DGND | |
| | S4 | TERM | Commutateur de terminaison de la liaison série |
| | S5 | BIAS | Commutateur des résistances de polarisation |
| X4 | | Fonction de sécurité STO (Safe torque off) | |
| | 34 | OUT1 | Interruption sécurisée du couple Préréglages usine. Les 2 circuits doivent être fermés pour autoriser le démarrage du var. Cf. chap. <i>Fonction Interruption sécurisée du couple</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du var. |
| | 35 | OUT2 | |
| | 36 | SGND | |
| | 37 | IN1 | |
| | 38 | IN2 | |
| X10 | | 24 V c.a./c.c. | |
| | 40 | 24 V c.a./c.c.+ en | R6 à R11 uniquement : entrée ext. 24 V c.a./c.c. pr l'UC lorsque l'alim. principale est débranchée. |
| | 41 | 24 V c.a./c.c.- en | |

Cf. N.B. en page suivante.

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Vitesses constantes** ou groupe de paramètres [22 Sélection référence vitesse](#).

| DI3 | DI4 | Fonction/Paramètre |
|-----|-----|---|
| 0 | 0 | Régler vitesse via AI1 |
| 1 | 0 | 22.26 Vitesse constante 1 |
| 0 | 1 | 22.27 Vitesse constante 2 |
| 1 | 1 | 22.28 Vitesse constante 3 |

- 2) Cf. **Menu – Réglages essentiels – Rampes** ou groupe de paramètres [23 Rampe référence vitesse](#).

| DI5 | Jeu de rampes | Paramètres cible |
|-----|---------------|--|
| 0 | 1 | 23.12 Temps accélération 1 |
| | | 23.13 Temps décélération 1 |
| 1 | 2 | 23.14 Temps accélération 2 |
| | | 23.15 Temps décélération 2 |

- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence vitesse analogique (AI1)
- Sélection démarrage/arrêt (DI1)
- Sélection sens de rotation (DI2)
- Sélection vitesse constante (DI3, DI4)
- Sélection jeu de rampes (1 de 2) (DI5)

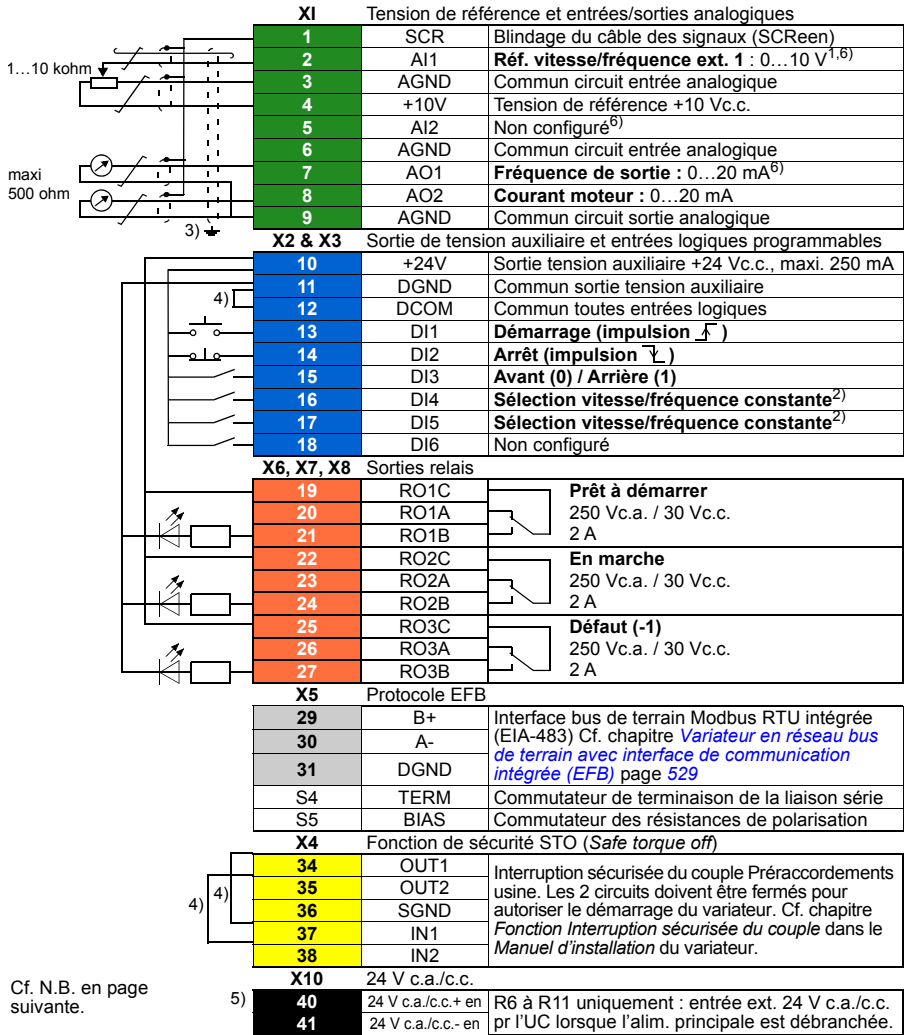
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-

Macroprogramme CMD 3 fils

Ce macroprogramme est utilisé lorsque le variateur est commandé par des contacts impulsionnels. Il comporte trois vitesses constantes. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **CMD 3 fils**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme CMD 3 fils



Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) AI1 est utilisée comme référence vitesse si le mode de contrôle vectoriel est sélectionné.
- 2) En mode de commande scalaire (préréglage) : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).
En contrôle vectoriel : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Vitesses constantes** ou groupe de paramètres [22 Sélection référence vitesse](#).

| DI4 | DI5 | Fonction/Paramètre | |
|-----|-----|---|---|
| | | Commande scalaire (préréglage) | Contrôle vectoriel |
| 0 | 0 | Régler fréquence via AI1 | Régler vitesse via AI1 |
| 1 | 0 | 28.26 Fréquence constante 1 | 22.26 Vitesse constante 1 |
| 0 | 1 | 28.27 Fréquence constante 2 | 22.27 Vitesse constante 2 |
| 1 | 1 | 28.28 Fréquence constante 3 | 22.28 Vitesse constante 3 |

- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence vitesse/fréquence analogique (AI1)
- Démarrage, impulsion (DI1)
- Arrêt, impulsion (DI2)
- Sélection sens de rotation (DI3)
- Sélection vitesse/fréquence constante (DI4, DI5)

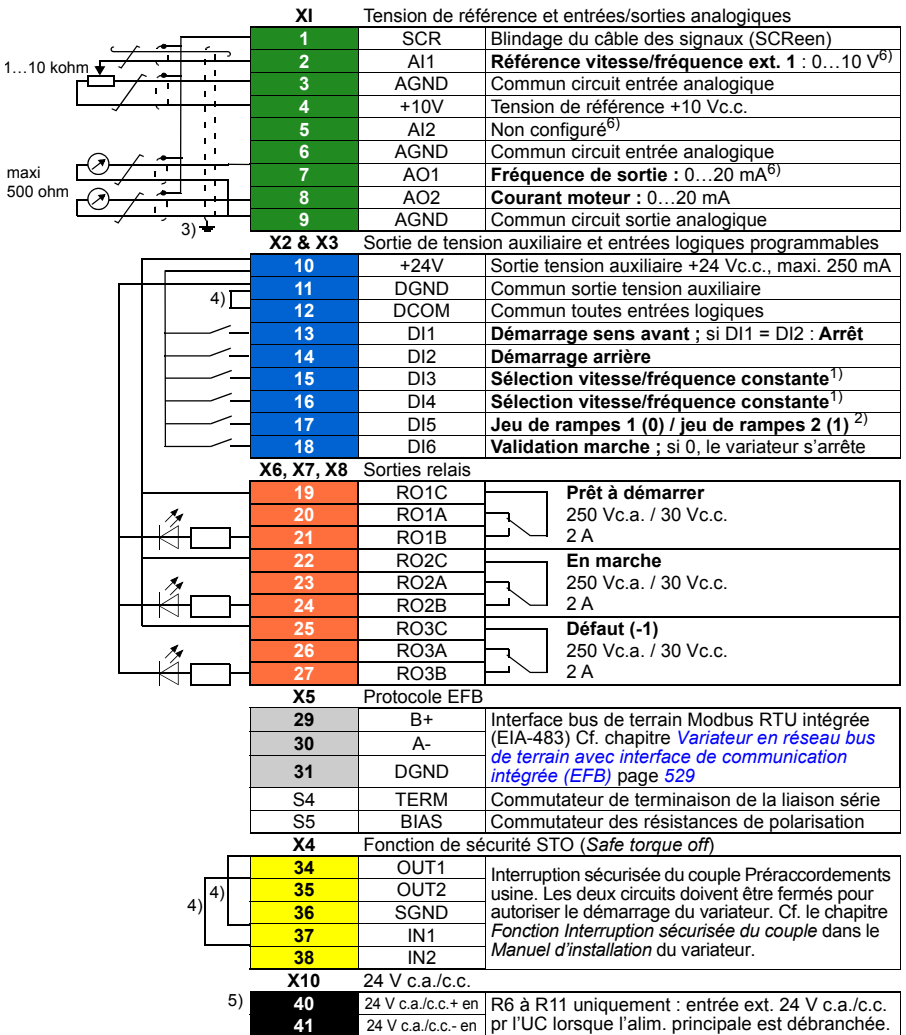
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
- Sortie analogique AO2 : Courant moteur
- Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
- Sortie relais 2 : En marche
- Sortie relais 3 : Défaut (-1)

Macroprogramme Marche alternée

Dans ce macroprogramme, les entrées/sorties (E/S) sont configurées de manière à ce qu'un signal fasse démarrer le moteur en sens avant, et un autre en sens arrière. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **Marche alternée**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macropr. Marche alternée



Cf. N.B. en page suivante.

90 Macroprogrammes de commande

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)
0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) En mode de commande scalaire (préréglage) : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).
En contrôle vectoriel : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Vitesses constantes** ou groupe de paramètres [22 Sélection référence vitesse](#).

| DI3 | DI4 | Fonction/Paramètre | |
|-----|-----|---|---|
| | | Commande scalaire (préréglage) | Contrôle vectoriel |
| 0 | 0 | Régler fréquence via AI1 | Régler vitesse via AI1 |
| 1 | 0 | 28.26 Fréquence constante 1 | 22.26 Vitesse constante 1 |
| 0 | 1 | 28.27 Fréquence constante 2 | 22.27 Vitesse constante 2 |
| 1 | 1 | 28.28 Fréquence constante 3 | 22.28 Vitesse constante 3 |

- 2) En mode de commande scalaire (préréglage) : cf. **Menu – Réglages essentiels – Rampes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).
En contrôle vectoriel : cf. **Menu – Réglages essentiels – Rampes** ou groupe de paramètres [23 Rampe référence vitesse](#).

| DI5 | Jeu de rampes | Paramètres cible | |
|-----|---------------|---|--|
| | | Commande scalaire (préréglage) | Contrôle vectoriel |
| 0 | 1 | 28.72 Temps accé fréquence 1 | 23.12 Temps accélération 1 |
| | | 28.73 Temps décél fréquence 1 | 23.13 Temps décélération 1 |
| 1 | 2 | 28.74 Temps accé fréquence 2 | 23.14 Temps accélération 2 |
| | | 28.75 Temps décé fréquence 2 | 23.15 Temps décélération 2 |

- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence vitesse/fréquence analogique (AI1)
- Démarrage moteur sens avant (DI1)
- Démarrage moteur sens arrière (DI2)
- Sélection vitesse/fréquence constante (DI3, DI4)
- Sélection jeu de rampes (1 de 2) (DI5)
- Validation marche (DI6)

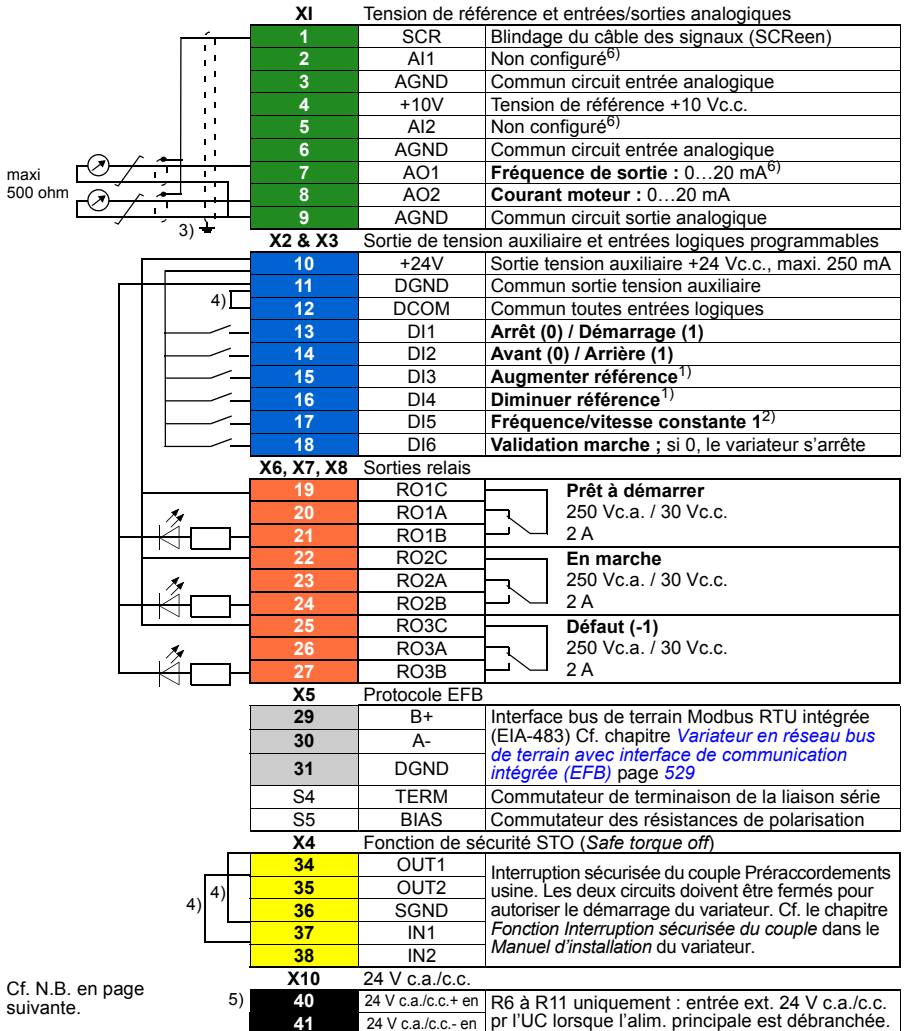
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
- Sortie analogique AO2 : Courant moteur
- Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
- Sortie relais 2 : En marche
- Sortie relais 3 : Défaut (-1)

Macroprogramme Moto-potentiomètre

Ce macroprogramme permet de faire varier la vitesse au moyen de deux boutons-poussoirs ou d'une interface d'API. Cette dernière utilise exclusivement des signaux logiques pour faire varier la vitesse du moteur, offrant un excellent rapport qualité/prix. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **Moto-potentiomètre**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Moto-potentiomètre



Section des bornes

- R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)
0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) Si DI3 et DI4 sont toutes les deux activées ou désactivées, la référence vitesse reste inchangée.
La référence fréquence/vitesse existante est sauvegardée en cas d'arrêt ou de coupure de courant.
- 2) En mode de commande scalaire (préréglage) : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [28.26 Fréquence constante 1](#).
En contrôle vectoriel : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [22.26 Vitesse constante 1](#).
- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Sélection démarrage/arrêt (DI1)
- Sélection sens de rotation (DI2)
- Augmenter référence (DI3)
- Diminuer référence (DI4)
- Fréquence/vitesse constante 1 (DI5)
- Validation marche (DI6)

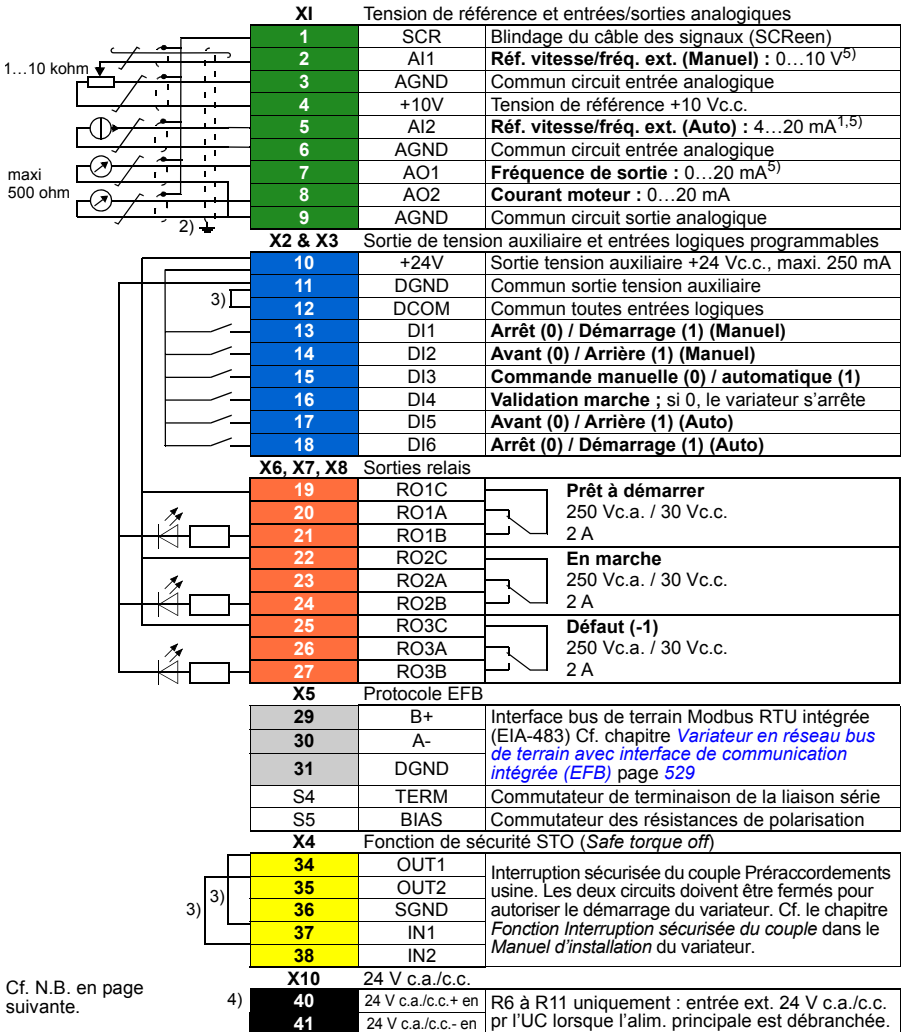
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-

Macroprogramme Manuel/Auto

Ce macroprogramme est utilisé pour permuter entre deux dispositifs de commande externes possédant ont chacun leurs propres signaux de commande et de référence. Un signal sert à permuter entre les deux dispositifs. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre [96.04 Sélection MacroProgramme](#) sur **Manuel/Auto**.

■ Signaux de commande (préréglages) - macroprog. Manuel/Auto



94 Macroprogrammes de commande

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 2) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 3) Raccordé par cavaliers en usine.
- 4) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 5) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Deux références analogiques de vitesse/référence (AI1, AI2)
- Sélection du dispositif de commande (Manuel ou Auto) (DI3)
- Sélection démarrage/arrêt, Manuel (DI1)
- Sélection sens de rotation, Manuel (DI2)
- Sélection démarrage/arrêt, Auto (DI6)
- Sélection sens de rotation, Auto (DI5)
- Validation marche (DI4)

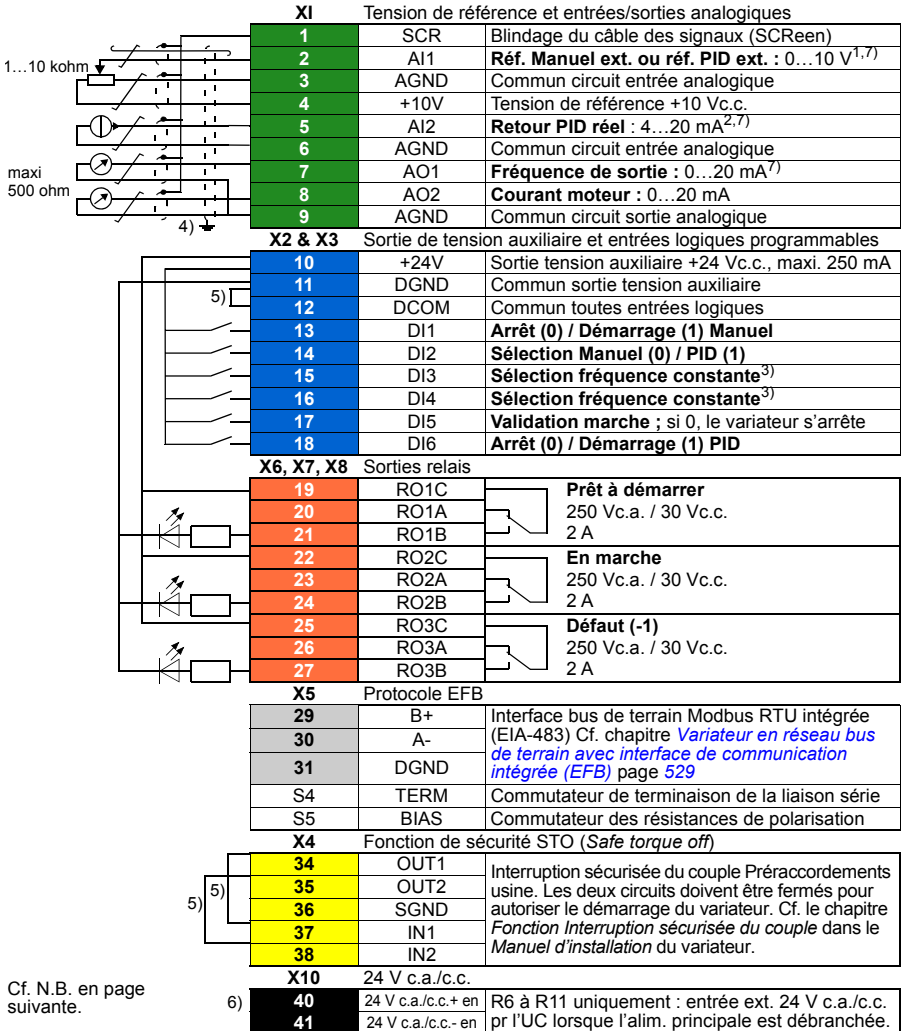
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-

Macroprogramme Manuel/PID

Ce macroprogramme commande le variateur au moyen du régulateur PID intégré. En outre, il dispose d'un dispositif de commande secondaire pour le mode de commande directe de la vitesse/fréquence. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **Manuel/PID**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme Manuel/PID



Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) Manuel : 0...10 V -> Référence fréquence.
PID : 0...10V – 0...100 % de la consigne PID.
- 2) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 3) En mode de commande scalaire (préréglage) : cf. **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes** ou groupe de paramètres [28 Chaîne référence fréquence](#).

| DI3 | DI4 | Fonction (paramètre) |
|-----|-----|---|
| | | Commande scalaire (préréglage) |
| 0 | 0 | Régler fréquence via AI1 |
| 1 | 0 | 28.26 Fréquence constante 1 |
| 0 | 1 | 28.27 Fréquence constante 2 |
| 1 | 1 | 28.28 Fréquence constante 3 |

- 4) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 5) Raccordé par cavaliers en usine.
- 6) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 7) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence analogique (AI1)
- Retour PID réel (AI2)
- Sélection du dispositif de commande (Manuel ou PID) (DI2)
- Sélection démarrage/arrêt, Manuel (DI1)
- Sélection démarrage/arrêt, PID (DI6)
- Sélection fréquence constante (DI3, DI4)
- Validation marche (DI5)

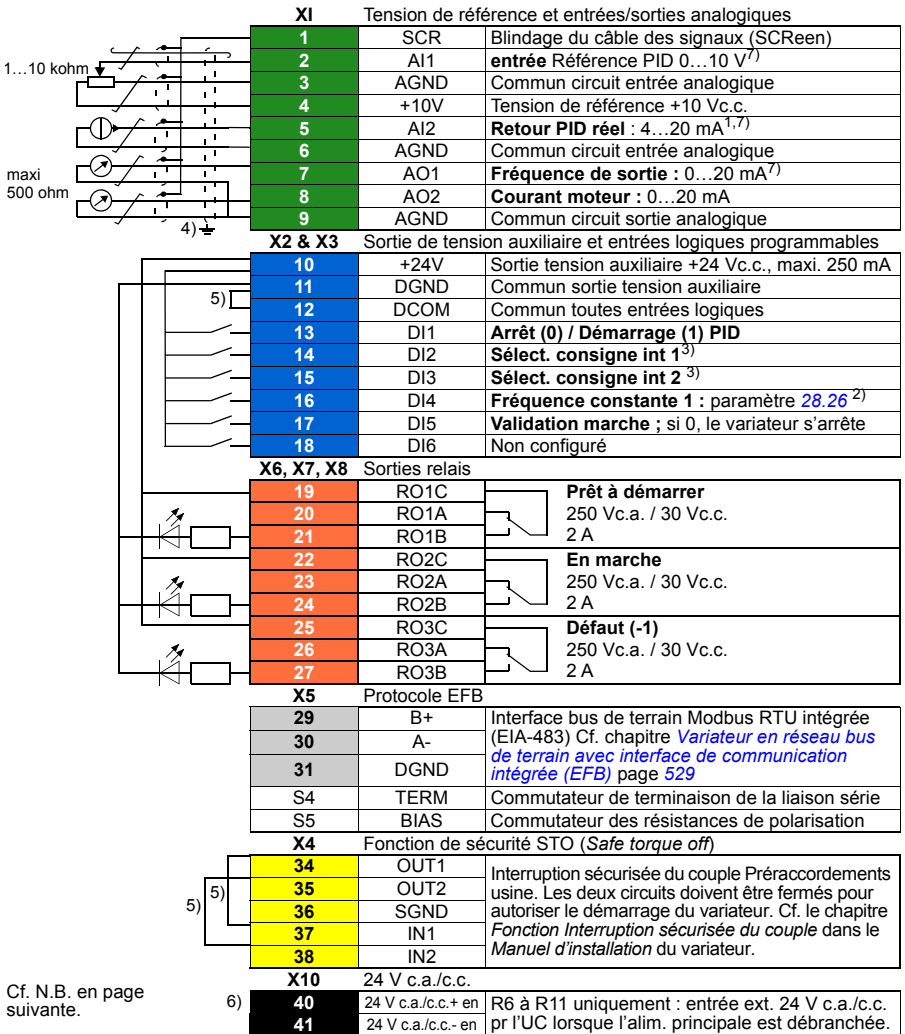
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
- Sortie analogique AO2 : Courant moteur
- Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
- Sortie relais 2 : En marche
- Sortie relais 3 : Défaut (-1)

Macroprogramme PID

Ce macroprogramme est destiné aux applications dans lesquelles le variateur est commandé par le régulateur PID et reçoit sa référence de l'entrée analogique 1 (AI1). Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre [96.04 Sélection MacroProgramme](#) sur **PID**.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme PID



Cf. N.B. en page suivante.

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 2) Si la fréquence constante est activée, elle a priorité sur la référence fournie par la sortie du régulateur PID.
- 3) Cf. tableau des sources aux paramètres [40.19 Sélection consigne int 1 Jeu 1](#) et [40.20 Sélection consigne int 2 Jeu 1](#).

| Source définie par le par. 40.19 DI2 | Source définie par le par. 40.20 DI3 | Consigne interne activée |
|--|--|---|
| 0 | 0 | Source consigne : AI1 (par. 40.16) |
| 1 | 0 | 1 (paramètre 40.21) |
| 0 | 1 | 2 (paramètre 40.22) |
| 1 | 1 | 3 (paramètre 40.23) |

- 4) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 5) Raccordé par cavaliers en usine.
- 6) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 7) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence analogique (AI1)
- Retour PID réel (AI2)
- Sélection démarrage/arrêt, PID (DI1)
- Consigne constante 1 (DI2)
- Consigne constante 1 (DI3)
- Fréquence constante 1 (DI4)
- Validation marche (DI5)

Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
- Sortie analogique AO2 : Courant moteur
- Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
- Sortie relais 2 : En marche
- Sortie relais 3 : Défaut (-1)

Macroprogramme PID microconsole

Ce macroprogramme est destiné aux applications dans lesquelles le variateur est commandé par le régulateur PID et reçoit sa référence de la microconsole. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre [96.04 Sélection MacroProgramme](#) sur *PID microconsole*.

■ Signaux de commande (préréglages) – macroprogramme PID microconsole

| | | XI Tension de référence et entrées/sorties analogiques | | | |
|----|------|--|--|--|--|
| | 1 | SCR | Blindage du câble des signaux (SCReen) | | |
| | 2 | AI1 | Non configuré ⁵⁾ | | |
| | 3 | AGND | Commun circuit entrée analogique | | |
| | 4 | +10V | Tension de référence +10 Vc.c. | | |
| | 5 | AI2 | Retour PID réel : 4...20 mA ^{1,6)} | | |
| | 6 | AGND | Commun circuit entrée analogique | | |
| | 7 | AO1 | Fréquence de sortie : 0...20 mA ⁶⁾ | | |
| | 8 | AO2 | Courant moteur : 0...20 mA | | |
| | 9 | AGND | Commun circuit sortie analogique | | |
| | | X2 & X3 Sortie de tension auxiliaire et entrées logiques programmables | | | |
| | 10 | +24V | Sortie tension auxiliaire +24 Vc.c., maxi. 250 mA | | |
| | 11 | DGND | Commun sortie tension auxiliaire | | |
| | 12 | DCOM | Commun toutes entrées logiques | | |
| | 13 | DI1 | Arrêt (0) / Démarrage (1) PID | | |
| | 14 | DI2 | Non configurée | | |
| | 15 | DI3 | Non configuré | | |
| | 16 | DI4 | Fréquence constante 1 : paramètre 28.26 ²⁾ | | |
| | 17 | DI5 | Validation marche ; si 0, le variateur s'arrête | | |
| 18 | DI6 | Non configuré | | | |
| | | X6, X7, X8 Sorties relais | | | |
| | 19 | RO1C | Prêt à démarrer 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A | | |
| | 20 | RO1A | | | |
| | 21 | RO1B | En marche 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A | | |
| | 22 | RO2C | | | |
| | 23 | RO2A | Défaut (-1) 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A | | |
| | 24 | RO2B | | | |
| 25 | RO3C | | | | |
| 26 | RO3A | | | | |
| 27 | RO3B | | | | |
| | | X5 Protocole EFB | | | |
| | 29 | B+ | Interface bus de terrain Modbus RTU intégrée (EIA-483) Cf. chapitre Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB) page 529 | | |
| | 30 | A- | | | |
| | 31 | DGND | | | |
| | S4 | TERM | Commutateur de terminaison de la liaison série | | |
| | S5 | BIAS | Commutateur des résistances de polarisation | | |
| | | X4 Fonction de sécurité STO (Safe torque off) | | | |
| | 34 | OUT1 | Interruption sécurisée du couple Préraccordements usine. Les deux circuits doivent être fermés pour autoriser le démarrage du variateur. Cf. le chapitre Fonction Interruption sécurisée du couple dans le Manuel d'installation du variateur. | | |
| | 35 | OUT2 | | | |
| | 36 | SGND | | | |
| | 37 | IN1 | | | |
| | 38 | IN2 | | | |
| | | X10 24 V c.a./c.c. | | | |
| | 40 | 24 V c.a./c.c. + en | R6 à R11 uniquement : entrée ext. 24 V c.a./c.c. pr l'UC lorsque l'alim. principale est débranchée. | | |
| | 41 | 24 V c.a./c.c. - en | | | |

Cf. N.B. en page suivante.

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 2) Si la fréquence constante est activée, elle a priorité sur la référence fournie par la sortie du régulateur PID.
- 3) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 4) Raccordé par cavaliers en usine.
- 5) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 6) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Consigne PID donnée par la microconsole
- Référence vitesse EXT1
- Référence couple (AI2)
- Sélection démarrage/arrêt, PID (DI1)
- Fréquence constante 1 (DI4)
- Validation marche (DI5)

Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Vitesse moteur
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-

Macroprogramme PFC

Ce macroprogramme utilise une logique de commande de pompes et de ventilateurs pour commander plusieurs pompes ou ventilateurs via les sorties relais du variateur. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** ou réglez le paramètre **96.04 Sélection MacroProgramme** sur **PFC**.

■ Signaux de commande (préréglages) - macroprogramme PFC

| | | XI | Tension de référence et entrées/sorties analogiques | |
|--|----|------------|--|---|
| | | 1 | SCR | Blindage du câble des signaux (SCRen) |
| | | 2 | AI1 | Source de la consigne PID : 0...10 V ⁵⁾ |
| | | 3 | AGND | Commun circuit entrée analogique |
| | | 4 | +10V | Tension de référence +10 Vc.c. |
| | | 5 | AI2 | Retour PID réel : 4...20 mA ^{1,5)} |
| | | 6 | AGND | Commun circuit entrée analogique |
| | | 7 | AO1 | Fréquence de sortie : 0...20 mA ⁵⁾ |
| | | 8 | AO2 | Courant moteur : 0...20 mA |
| | | 9 | AGND | Commun circuit sortie analogique |
| | | X2 & X3 | Sortie de tension auxiliaire et entrées logiques programmables | |
| | | 10 | +24V | Sortie tension auxiliaire +24 Vc.c., maxi. 250 mA |
| | | 11 | DGND | Commun sortie tension auxiliaire |
| | | 12 | DCOM | Commun toutes entrées logiques |
| | | 13 | DI1 | Non configuré |
| | | 14 | DI2 | Validation marche ; si 0, le variateur s'arrête |
| | | 15 | DI3 | Non configuré |
| | | 16 | DI4 | Non configuré |
| | | 17 | DI5 | Non configuré |
| | 18 | DI6 | Arrêt (0) / Démarrage (1) | |
| | | X6, X7, X8 | Sorties relais | |
| | | 19 | RO1C | En marche 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | | 20 | RO1A | |
| | | 21 | RO1B | Défaut (-1) 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | | 22 | RO2C | |
| | | 23 | RO2A | PFC2 (2 ^e moteur = 1 ^{er} moteur aux.) 250 Vc.a. / 30 Vc.c. 2 A |
| | | 24 | RO2B | |
| | | 25 | RO3C | |
| | 26 | RO3A | | |
| | 27 | RO3B | | |
| | | X5 | Protocole EFB | |
| | | 29 | B+ | Interface bus de terrain Modbus RTU intégrée (EIA-483) Cf. chapitre <i>Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)</i> page 529 |
| | | 30 | A- | |
| | | 31 | DGND | |
| | | S4 | TERM | Commutateur de terminaison de la liaison série |
| | | S5 | BIAS | Commutateur des résistances de polarisation |
| | | X4 | Fonction de sécurité STO (Safe torque off) | |
| | | 34 | OUT1 | Interruption sécurisée du couple Préraccordements usine. Les deux circuits doivent être fermés pour autoriser le démarrage du variateur. Cf. le chapitre <i>Fonction Interruption sécurisée du couple</i> dans le Manuel d'installation du variateur. |
| | | 35 | OUT2 | |
| | | 36 | SGND | |
| | | 37 | IN1 | |
| | | 38 | IN2 | |
| | | X10 | 24 V c.a./c.c. | |
| | | 40 | 24 V c.a./c.c.+ en | R6 à R11 uniquement : entrée ext. 24 V c.a./c.c. pr l'UC lorsque l'alim. principale est débranchée. |
| | | 41 | 24 V c.a./c.c.- en | |

Cf. N.B. en page suivante.

Section des bornes

R1...R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

- 1) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 2) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 3) Raccordé par cavaliers en usine.
- 4) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 5) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Consigne PID (AI1)
- Retour PID réel (AI2)
- Validation marche (DI2)
- Sélection démarrage/arrêt (DI6)

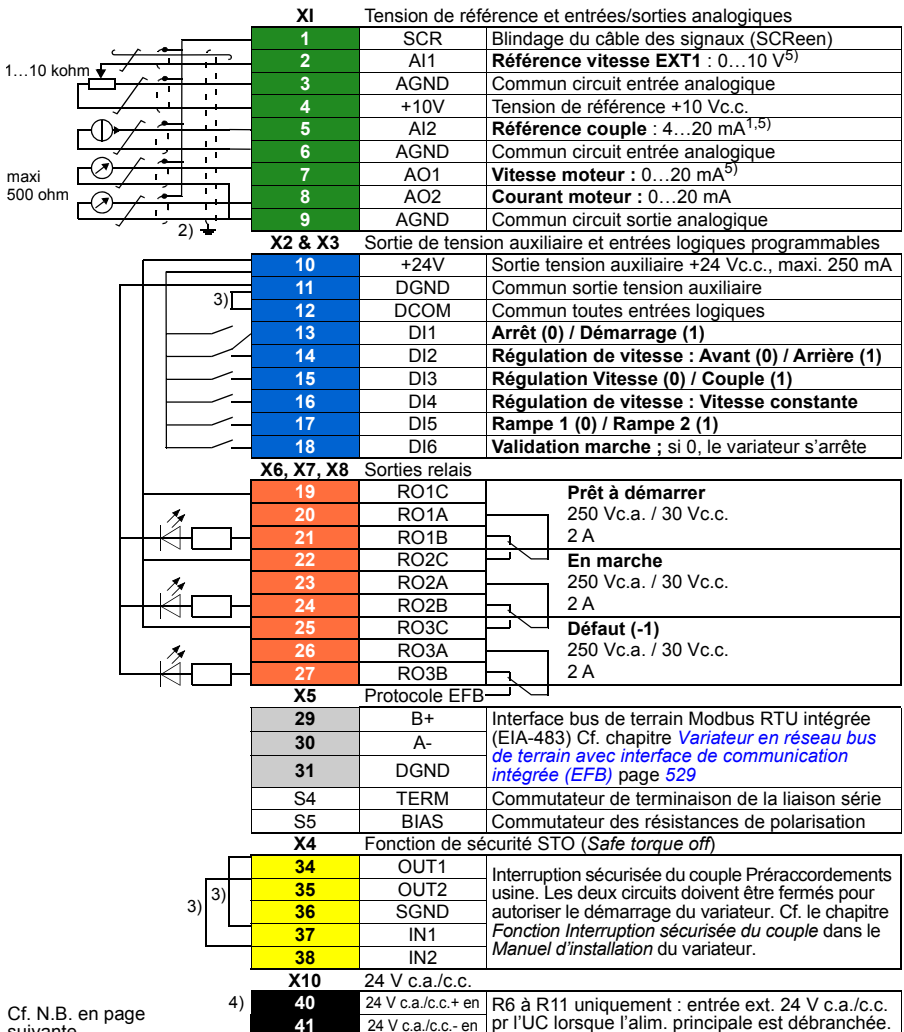
Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Fréquence sortie
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : En marche
 - Fonction relais 2 : Défaut (-1)
 - Sortie relais 3 : PFC2 (premier moteur auxiliaire PFC)
-

Macroprogramme Régulation de couple

Ce macroprogramme sera utilisé pour des applications nécessitant le contrôle et la régulation du couple moteur. Il s'agit généralement d'applications où une tension donnée doit être maintenue dans le système mécanique. Pour activer ce macroprogramme, sélectionnez-le dans le menu **Réglages essentiels** (mais il n'y est pas encore) ou réglez le paramètre [96.04 Sélection MacroProgramme](#) sur *Régulation de couple*.

■ Signaux de commande (préréglages) - macroprog. Régul. couple



Section des bornes

R1 à R5 : 0,2...2,5 mm² (bornes +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0,14...1,5 mm² (bornes DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11 : 0,14...2,5 mm² (toutes les bornes)

Couples de serrage : 0,5...0,6 N·m (0.4 lbf·ft)

N.B. :

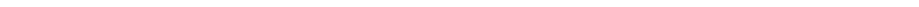
- 1) La source du signal nécessite une alimentation externe. Cf. instructions du constructeur. Pour un exemple de raccordement des capteurs du variateur par la sortie de tension auxiliaire, cf. chapitre *Raccordements électriques*, section *Exemple de raccordement d'un capteur à deux ou trois fils* dans le *Manuel d'installation* du variateur.
- 2) Effectuez une reprise de masse sur 360° des câbles de commande en dessous du collier sur la platine de mise à la terre des câbles de commande.
- 3) Raccordé par cavaliers en usine.
- 4) Seuls les appareils en tailles R6 à R11 disposent des bornes 40 et 41 pour entrée 24 Vc.a./c.c. externe.
- 5) Sélectionnez les entrées AI1 et AI2 et la sortie AO1 en courant ou en tension à l'aide des paramètres [12.15](#), [12.25](#) et [13.15](#) respectivement.

Signaux d'entrée

- Référence vitesse Ext1 (AI1)
- Référence couple (AI2)
- Sélection démarrage/arrêt (DI1)
- En régulation de vitesse : sélection Avant / Arrière (DI2)
- Sélection Régulation de vitesse / Régulation de couple (DI3)
- En régulation de vitesse : vitesse constante (DI4)
- Sélection Rampe 1 / Rampe 2 (DI5)
- Validation marche (DI6)

Signaux de sortie

- Sortie analogique AO1 : Vitesse moteur
 - Sortie analogique AO2 : Courant moteur
 - Sortie relais 1 : Prêt à démarrer
 - Sortie relais 2 : En marche
 - Sortie relais 3 : Défaut (-1)
-



Paramètres préréglés en usine des différents macroprogrammes

Le chapitre [Description des paramètres](#) page 203 présente les paramètres préréglés en usine du macroprogramme Standard ABB (macroprogramme Usine). Pour les autres macroprogrammes, les paramètres préréglés en usine peuvent être différents. Les tableaux suivants présentent une liste de ces paramètres pour chaque macroprogramme.

| 96.04 Sélection Macro-Programme | 1 = Standard ABB | 17 = Standard ABB (vectoriel) | 11 = CMD 3 fils | 12 = Marche alternée | 13 = Moto-potentiomètre |
|----------------------------------|---------------------------|-------------------------------|---------------------------------------|-------------------------|---------------------------|
| 10.24 Source RO1 | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer |
| 10.27 Source RO2 | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 7 = En Marche |
| 10.30 Source RO3 | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) |
| 12.20 Maxi échelle AI1 | 50.000 | 1500.000 | 50.000 | 50.000 | 50.000 |
| 13.12 Source AO1 | 2 = Fréquence de sortie | 1 = Vitesse moteur utilisée | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie |
| 13.18 Maxi source AO1 | 50.0 | 1500.0 | 50.0 | 50.0 | 50.0 |
| 19.11 Sélection Ext1/Ext2 | 0 = EXT1 | 0 = EXT1 | 0 = EXT1 | 0 = EXT1 | 0 = EXT1 |
| 20.01 Commandes Ext1 | 2 = Src1 Start; Src2 Sens | 2 = Src1 Start; Src2 Sens | 5 = Src1P Start; Src2 Stop; Src3 Sens | 3 = Src1 Av; Src2 Ar | 2 = Src1 Start; Src2 Sens |
| 20.03 Srce1 Ext1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 |
| 20.04 Srce2 Ext1 | 3 = DI2 | 3 = DI2 | 3 = DI2 | 3 = DI2 | 3 = DI2 |
| 20.05 Srce3 Ext1 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 4 = DI3 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.06 Commandes Ext2 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 20.08 Srce1 Ext2 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.09 Srce2 Ext2 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.12 Source validation marche 1 | 1 = Sélectionné | 1 = Sélectionné | 1 = Sélectionné | 7 = DI6 | 7 = DI6 |
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 15 = Moto-potentiomètre |
| 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro |
| 22.22 Sél vitesse constante 1 | 4 = DI3 | 4 = DI3 | 5 = DI4 | 4 = DI3 | 6 = DI5 |
| 22.23 Sél vitesse constante 2 | 5 = DI4 | 5 = DI4 | 6 = DI5 | 5 = DI4 | 0 = Toujours off |

| 96.04 Sélection Macro-Programme | 2 = Manuel/Auto | 3 = Manuel/PID | 14 = PID | 15 = PID micro-console | 16 = PFC |
|--|---------------------------|-------------------------|-------------------------|-------------------------------|-------------------------|
| 10.24 Source RO1 | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 2 = Prêt à démarrer | 7 = En Marche |
| 10.27 Source RO2 | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 7 = En Marche | 15 = Défaut (-1) |
| 10.30 Source RO3 | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 15 = Défaut (-1) | 46 = PFC2 |
| 12.20 Maxi échelle AI1 | 50.000 | 50.000 | 50.000 | 50.000 | 50.000 |
| 13.12 Source AO1 | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie | 2 = Fréquence de sortie |
| 13.18 Maxi source AO1 | 50.0 | 50.0 | 50.0 | 50.0 | 50.0 |
| 19.11 Sélection Ext1/Ext2 | 5 = DI3 | 4 = DI2 | 0 = EXT1 | 0 = EXT1 | 5 = DI3 |
| 20.01 Commandes Ext1 | 2 = Src1 Start; Src2 Sens | 1 = Source1 | 1 = Source1 | 1 = Source1 | 1 = Source1 |
| 20.03 Srce1 Ext1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 | 2 = DI1 |
| 20.04 Srce2 Ext1 | 3 = DI2 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.05 Srce3 Ext1 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.06 Commandes Ext2 | 2 = Src1 Start; Src2 Sens | 1 = Source1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 1 = Source1 |
| 20.08 Srce1 Ext2 | 7 = DI6 | 7 = DI6 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 7 = DI6 |
| 20.09 Srce2 Ext2 | 6 = DI5 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 20.12 Source validation marche 1 | 5 = DI4 | 6 = DI5 | 6 = DI5 | 6 = DI5 | 3 = DI2 |
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 16 = PID | 16 = PID | 1 = AI1 Ech |
| 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 | 2 = AI2 Ech | 16 = PID | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 16 = PID |
| 22.22 Sél vitesse constante 1 | 0 = Toujours off | 4 = DI3 | 5 = DI4 | 5 = DI4 | 0 = Toujours off |
| 22.23 Sél vitesse constante 2 | 0 = Toujours off | 5 = DI4 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |

| 96.04 Sélection Macro-Programme | 28 = Régulation de couple |
|--|---|
| 10.24 Source RO1 | 7 = Prêt à démarrer |
| 10.27 Source RO2 | 15 = En Marche |
| 10.30 Source RO3 | 46 = Défaut (-1) |
| 12.20 Maxi échelle AI1 | 50.000 |
| 13.12 Source AO1 | 1 = Vitesse moteur utilisée |
| 13.18 Maxi source AO1 | 50.0 |
| 19.11 Sélection Ext1/Ext2 | 5 = DI3 |
| 19.14 Mode commande Ext2 | 3 = Couple |
| 20.01 Commandes Ext1 | 2 = Src1 Start; Src2 Sens |
| 20.03 Srce1 Ext1 | 2 = DI1 |
| 20.04 Srce2 Ext1 | 3 = DI2 |
| 20.05 Srce3 Ext1 | 0 = Toujours off |
| 20.06 Commandes Ext2 | 1 = Source1 |
| 20.08 Srce1 Ext2 | 2 = DI1 |
| 20.09 Srce2 Ext2 | 3 = DI2 |
| 20.12 Source validation marche 1 | 7 = DI6 |
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech |
| 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 | 2 = AI2 Ech |
| 22.21 Fonction vitesse constante | Bit 0 Vitesse constante = Séparé, Bit 1 Activation sens = Selon param. |
| 22.22 Sél vitesse constante 1 | 5 = DI4 |
| 22.23 Sél vitesse constante 2 | 0 = Toujours off |

| 96.04 Sélection MacroProgramme | 1 = Standard ABB | 17 = Standard ABB (vectoriel) | 11 = CMD 3 fils | 12 = Marche alternée | 13 = Moto-potentiomètre |
|-----------------------------------|---------------------|-------------------------------|---------------------|----------------------|---|
| 22.71 Fonction moto-potentiomètre | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 1 = Activé (initialisation à l'arrêt/mise sous tension) |
| 22.73 Source incrément. motopot | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 4 = DI3 |
| 22.74 Source décrement. motopot | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 5 = DI4 |
| 23.11 Sélection jeu rampe | 6 = DI5 | 6 = DI5 | 0 = Temps acc/déc 1 | 6 = DI5 | 0 = Temps acc/déc 1 |
| 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 15 = Moto-potentiomètre |
| 28.15 Réf fréquence 2 Ext1 | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 0 = Zéro |
| 28.22 Sél1 fréquence constante | 4 = DI3 | 4 = DI3 | 5 = DI4 | 4 = DI3 | 6 = DI5 |
| 28.23 Sél2 fréquence constante | 5 = DI4 | 5 = DI4 | 6 = DI5 | 5 = DI4 | 0 = Toujours off |
| 28.71 Sélection jeu rampe fréq | 6 = DI5 | 6 = DI5 | 0 = Temps acc/déc 1 | 6 = DI5 | 0 = Temps acc/déc 1 |
| 40.07 Mode fonction PID process | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off |
| 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % |
| 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.32 Gain Jeu 1 | 1,00 | 1,00 | 1,00 | 1,00 | 1,00 |
| 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 | 60,0 | 60,0 | 60,0 | 60,0 | 60,0 |
| 76.21 Configuration PFC | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off |
| 76.25 Nombre de moteurs | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 76.27 Nbre maxi moteurs admiss. | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 99.04 Mode commande | 1 = Scalaire | 0 = Vectoriel | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire |

| 96.04 Sélection Macro-Programme | 2 = Manuel/Auto | 3 = Manuel/PID | 14 = PID | 15 = PID micro-console | 16 = PFC |
|--|------------------------|---------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|
| 22.71 Fonction motopotentiomètre | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé | 0 = Désactivé |
| 22.73 Source incrément. motopot | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé |
| 22.74 Source décrément. motopot | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé | 0 = Non utilisé |
| 23.11 Sélection jeu rampe | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 |
| 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech | 1 = AI1 Ech | 16 = PID | 16 = PID | 1 = AI1 Ech |
| 28.15 Réf fréquence 2 Ext1 | 2 = AI2 Ech | 16 = PID | 0 = Zéro | 0 = Zéro | 16 = PID |
| 28.22 Sé11 fréquence constante | 0 = Toujours off | 4 = DI3 | 5 = DI4 | 5 = DI4 | 0 = Toujours off |
| 28.23 Sé12 fréquence constante | 0 = Toujours off | 5 = DI4 | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off | 0 = Toujours off |
| 28.71 Sélection jeu rampe fréq | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 | 0 = Temps acc/déc 1 |
| 40.07 Mode fonction PID process | 0 = Off | 2 = On avec variateur en marche | 2 = On avec variateur en marche | 2 = On avec variateur en marche | 2 = On avec variateur en marche |
| 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % | 11 = AI1 % | 13 = Microconsole | 11 = AI1 % |
| 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 2 = Consigne interne | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 3 = DI2 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné | 4 = DI3 | 0 = Non sélectionné | 0 = Non sélectionné |
| 40.32 Gain Jeu 1 | 1,00 | 1,00 | 1,00 | 1,00 | 2,50 |
| 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 | 60,0 | 60,0 | 60,0 | 60,0 | 3,0 |
| 76.21 Configuration PFC | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 0 = Off | 2 = PFC |
| 76.25 Nombre de moteurs | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 |
| 76.27 Nbre maxi moteurs admis. | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 |
| 99.04 Mode commande moteur | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire | 1 = Scalaire |

| 96.04 Sélection Macro-Programme | 28 = Régulation de couple |
|--|----------------------------------|
| 22.71 Fonction motopotentiomètre | 0 = Désactivé |
| 22.73 Source incrément. motopot | 0 = Non utilisé |
| 22.74 Source décrément. motopot | 0 = Non utilisé |
| 23.11 Sélection jeu rampe | 6 = DI5 |
| 26.11 Source réf1 couple | 2 = AI2 Ech |
| 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 | 1 = AI1 Ech |
| 28.15 Réf fréquence 2 Ext1 | 2 = AI2 Ech |
| 28.22 Sé11 fréquence constante | 5 = DI4 |
| 28.23 Sé12 fréquence constante | 0 = Toujours off |
| 28.71 Sélection jeu rampe fréq | 6 = DI5 |
| 40.07 Mode fonction PID process | 0 = Off |
| 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 | 11 = AI1 % |
| 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné |
| 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné |
| 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 | 0 = Non sélectionné |
| 40.32 Gain Jeu 1 | 1,00 |
| 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 | 60,0 |
| 76.21 Configuration PFC | 0 = Off |
| 76.25 Nombre de moteurs | 1 |
| 76.27 Nbre maxi moteurs admiss. | 1 |
| 99.04 Mode commande moteur | 0 = Vectoriel |



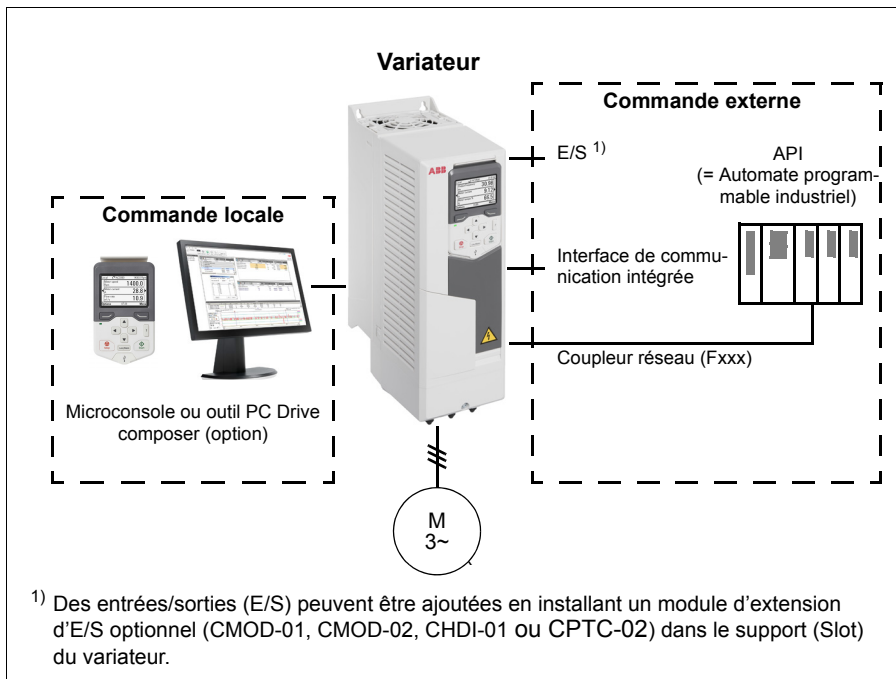
Fonctions

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre décrit les principales fonctions du programme de commande, explique leur usage et leur paramétrage. Il présente également les dispositifs de commande et leurs modes de fonctionnement.

Commande locale ou externe

L'ACS580 peut être commandé en mode Local ou Externe. Le mode de commande est sélectionné avec la touche LOC/REM de la microconsole ou avec l'outil PC.



■ Commande locale

En mode local, les signaux de commande proviennent soit de la microconsole, soit d'un PC équipé de l'outil logiciel Drive composer. La régulation de vitesse et de couple est accessible en mode vectoriel ; la régulation de fréquence, en mode scalaire (cf. paramètre [19.16](#)).

Le mode local est principalement utilisé en phases de mise en service et de maintenance. La microconsole est toujours prioritaire sur les sources externes des signaux de commande lorsqu'elle est en mode local. Le basculement en mode Local peut être verrouillé par le paramètre [19.17](#).

Un paramètre ([49.05](#)) permet de définir le fonctionnement du variateur en cas de rupture de la communication avec une microconsole ou le PC. (Ce paramètre est inopérant en mode Externe).

Réglages et diagnostic

Paramètres : [19.16 Mode commande local...](#)[19.17 Cmde locale désactivée](#) (page [256](#)) et [49.05 Action sur perte comm](#) (page [398](#)).

Événements : -

■ Commande externe

Lorsque le variateur est en commande externe (à distance), les signaux de commande sont reçus via

- les bornes d'E/S (entrées logiques et analogiques) ou les modules optionnels d'extension d'E/S ;
- l'interface bus de terrain (par l'intermédiaire de l'interface de communication intégrée ou d'un module de coupleur réseau optionnel).

Deux sources de commande externes sont disponibles, EXT1 et EXT2. Les sources des commandes de démarrage et d'arrêt peuvent être sélectionnées séparément pour chaque source dans le menu Réglages essentiels (**Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence**) ou les paramètres [20.01...20.10](#). De même, le mode de fonctionnement peut être sélectionné séparément pour chaque source, ce qui facilite le passage d'un mode à l'autre, par exemple de la régulation de vitesse à la régulation de couple. La sélection d'Ext1 ou Ext2 s'opère par une source binaire, par exemple une entrée logique ou un mot de commande réseau (**Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Dispositif cmde secondaire** ou le paramètre [19.11](#)). La source de la référence peut être sélectionnée séparément pour chaque mode de fonctionnement.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [20.01 Commandes Ext1...20.10 Srce3 Ext2](#) (page [256](#)) et [19.11 Sélection Ext1/Ext2](#) (page [254](#)).

Événements : -

Fonction de maintien de la communication

La fonction de maintien de la communication assure la continuité des processus. En cas de perte de communication, le variateur passe automatiquement d'EXT1 à EXT2 comme dispositif de commande. Le régulateur PID du variateur, p. ex., peut ainsi prendre le relais de la commande. Une fois le dispositif de commande d'origine (EXT1) rétabli, le variateur revient automatiquement vers celui-ci.

Schéma fonctionnel : sélection Ext1/Ext2 pour la régulation de vitesse

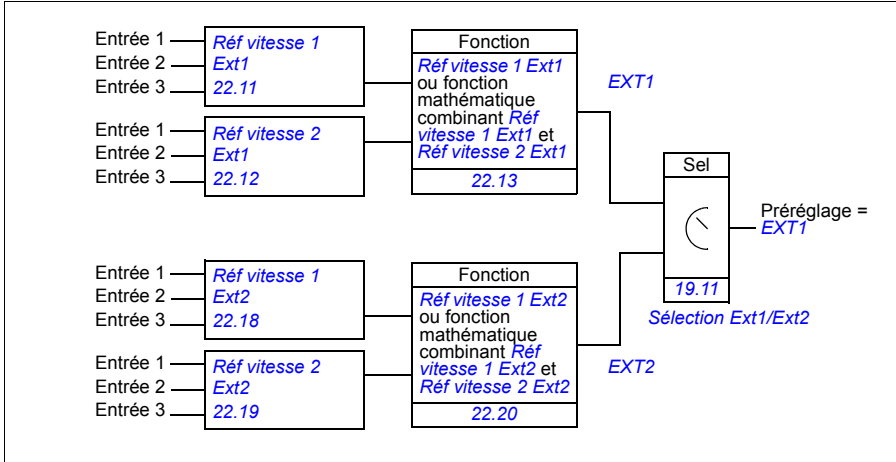


Schéma fonctionnel : sélection Ext1/Ext2 pour la régulation de fréquence

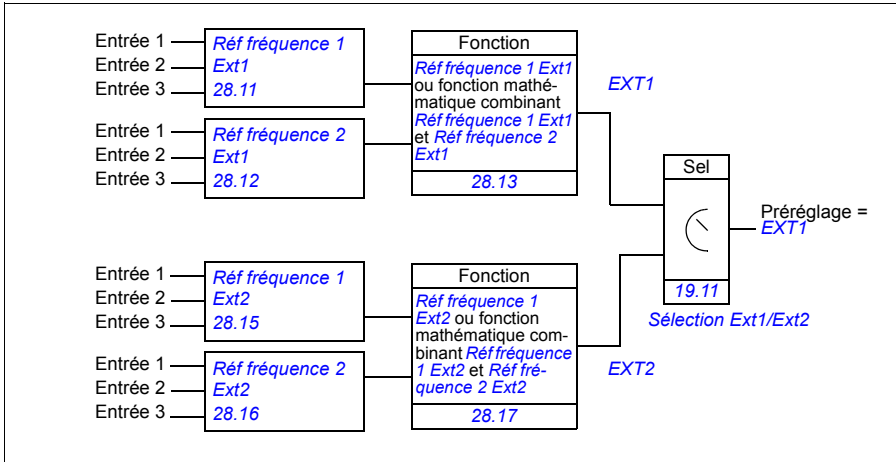
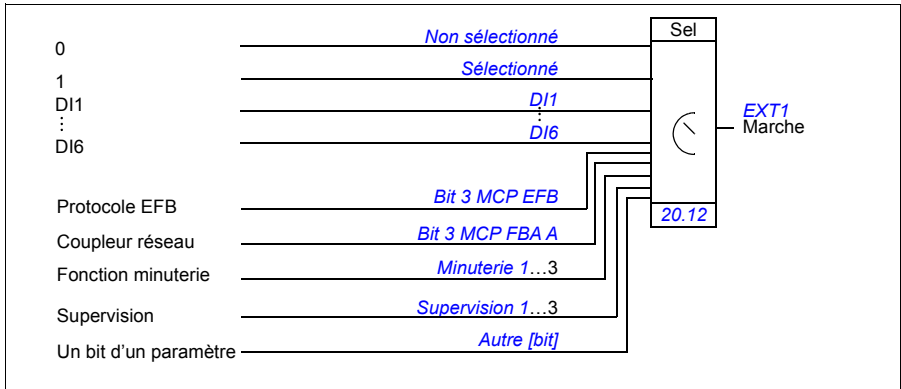


Schéma fonctionnel : source de validation marche pour EXT1

La figure suivante illustre les paramètres de sélection de l'interface de la validation marche pour le dispositif de commande externe *EXT1*.



Réglages et diagnostic

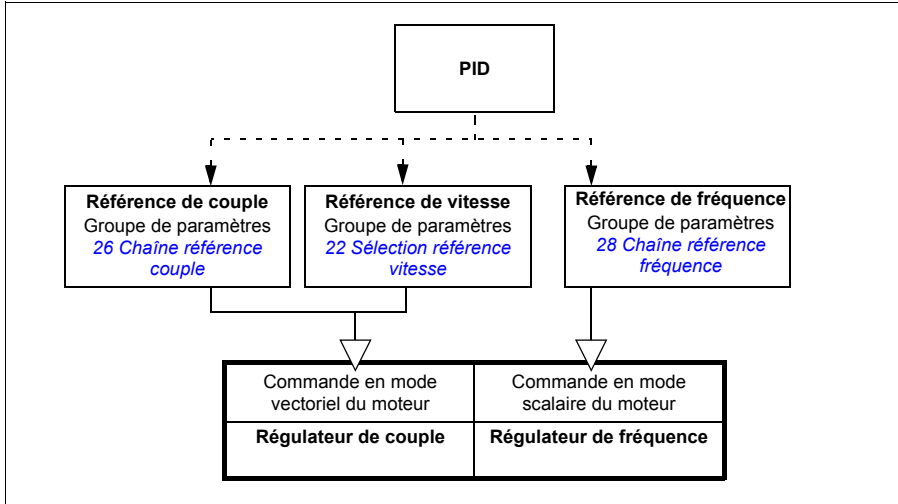
Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Dispositif cmde secondaire ; Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence

Paramètres : [19.11 Sélection Ext1/Ext2](#) (page 254) et [20.01 Commandes Ext1...20.10 Srce3 Ext2](#) (page 256).

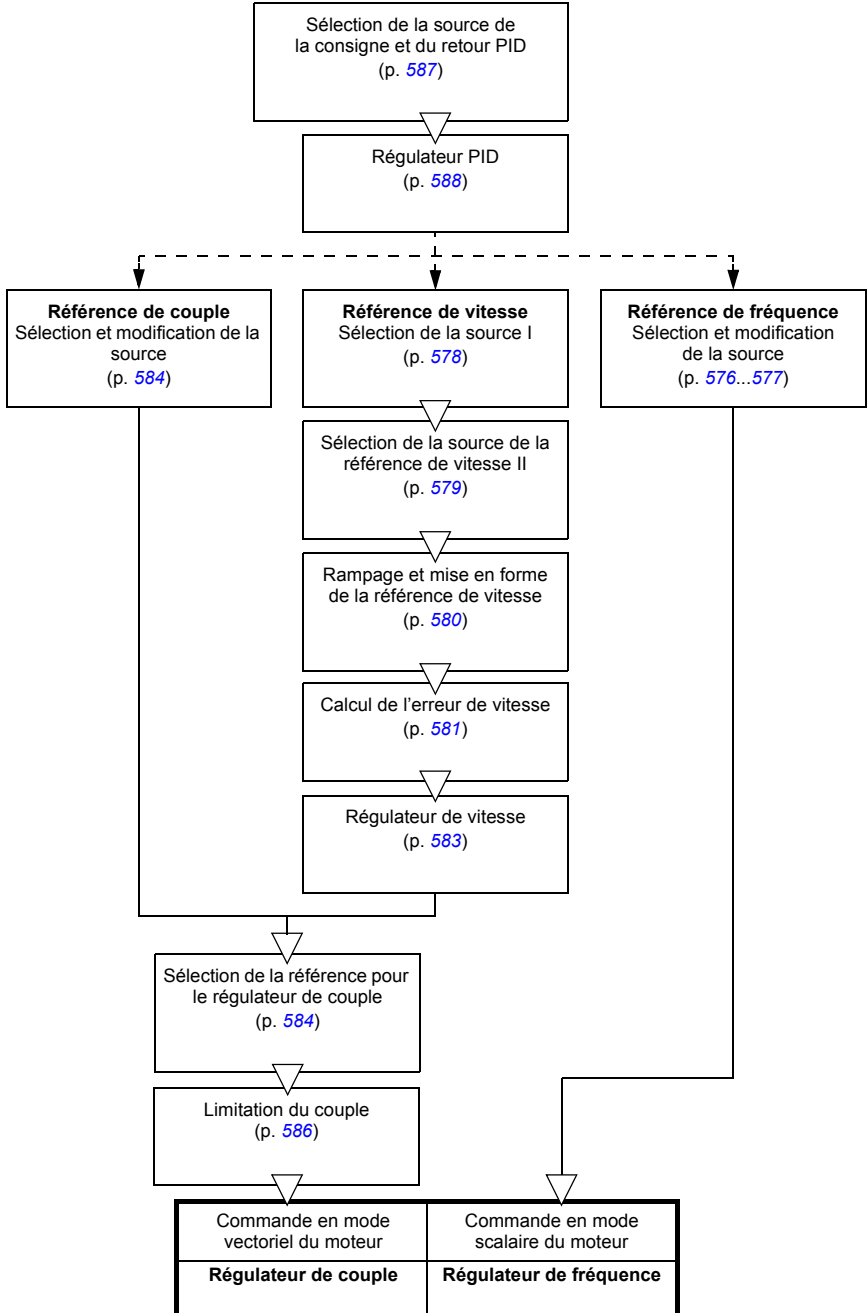
Événements : -

Modes de fonctionnement

Il existe plusieurs modes de fonctionnement, avec différents types de référence. Vous pouvez sélectionner chaque mode de commande (Local, EXT1 et EXT2) au groupe de paramètres [19 Mode fonctionnement](#). Le schéma suivant illustre les différents types de référence et logiques de commande disponibles.



Le schéma suivant présente plus en détail les types de référence et les logiques de commande. Les numéros de page renvoient aux schémas détaillés du chapitre [Schémas de la logique de commande](#).



| | |
|--------------------------------------|-------------------------------------|
| Commande en mode vectoriel du moteur | Commande en mode scalaire du moteur |
| Régulateur de couple | Régulateur de fréquence |

■ Régulation de vitesse

Le moteur suit la référence de vitesse reçue par le variateur. Il peut être utilisé avec une vitesse estimée utilisée comme retour codeur.

La régulation de vitesse est accessible à la fois en commande locale et externe, mais elle n'est disponible qu'en mode de commande vectoriel.

La régulation de vitesse utilise la logique de référence de vitesse. Pour sélectionner la référence de vitesse, utilisez les paramètres du groupe [22 Sélection référence vitesse](#) page 276.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [22 Sélection référence vitesse](#) (page 276).

Événements : -

■ Régulation de couple

Le couple moteur suit la référence de couple reçue par le variateur. La régulation de couple est accessible à la fois en commande locale et externe. Cette fonction n'est disponible qu'en mode de commande vectoriel.

La régulation de couple utilise la logique de référence de couple. Pour sélectionner la référence de couple, utilisez les paramètres du groupe [26 Chaîne référence couple](#) page 296.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [26 Chaîne référence couple](#) (page 296).

Événements : -

■ Régulation de fréquence

Le moteur suit la référence de fréquence reçue par le variateur. La régulation de fréquence est accessible à la fois en commande locale et externe, mais elle n'est disponible qu'en mode de commande scalaire.

La régulation de vitesse utilise la logique de référence de fréquence. Pour sélectionner la référence de fréquence, utilisez les paramètres du groupe [28 Chaîne référence fréquence](#) page 300.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [28 Chaîne référence fréquence](#) (page 300).

Événements : -

■ Modes spéciaux

Outre les modes de commande mentionnés ci-dessus, les modes spéciaux suivants sont disponibles :

- Régulation PID. Pour des détails, cf. section [Régulation PID](#) (page 137).
- Modes d'arrêt d'urgence OFF1 et OFF3 : arrêt du variateur sur une rampe de décélération définie et arrêt de son fonctionnement, cf. section [Arrêt d'urgence](#) (page 184).
- Mode marche pas à pas (Jog) : démarrage et accélération du variateur jusqu'à la vitesse définie lorsque le signal Jog est activé. Pour des détails, cf. section [Fonction Jog](#) (page 172).
- Prémagnétisation : magnétisation c.c. du moteur avant le démarrage. Pour des détails, cf. section [Prémagnétisation](#) : (page 168).
- Maintien injection c.c. : blocage du rotor à vitesse (quasiment) nulle en cours de fonctionnement normal. Pour des détails, cf. section [Maintien du courant par injection de c.c.](#) (page 169).
- Préchauffe (chauffe du moteur) : maintien du moteur chaud lorsque le variateur est arrêté. Pour des détails, cf. section [Préchauffe \(chauffe du moteur\)](#) : (page 170).

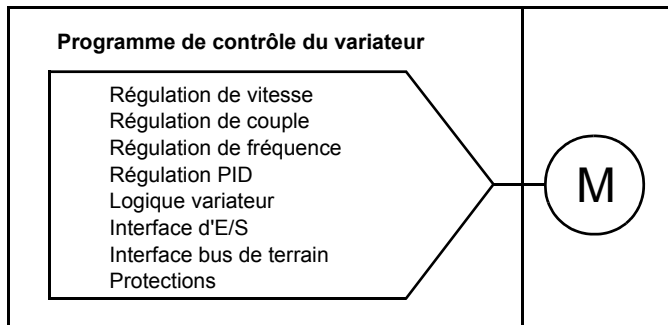
Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [06 Mots de commande et d'état](#) (page 215), [20 Marche/arrêt/sens de rotation](#) (page 256), [22 Sélection référence vitesse](#) (page 276), [23 Rampe référence vitesse](#) (page 286 et [40 Jeu PID process 1](#) (page 365).

Événements : -

Programmes et configuration du variateur

Le programme de commande du variateur assure les principales fonctions de commande : régulation de vitesse, de couple et de fréquence, logique du variateur (démarrage/arrêt), entrées/sorties (E/S), retours, communication et protections. Le réglage des fonctions du programme de commande s'effectue au moyen de paramètres.



■ Configuration par paramètres

Les paramètres règlent le fonctionnement standard du variateur. Ils peuvent être réglés via

- la microconsole, comme décrit au chapitre [Microconsole](#) ;
- l'outil logiciel PC Drive composer, comme décrit dans le document anglais *Drive composer user's manual* (3AUA0000094606) ;
- l'interface bus de terrain, comme décrit aux chapitres [Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée \(EFB\)](#) et [Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau](#).

Tous les paramétrages sont automatiquement sauvegardés dans la mémoire permanente du variateur. Toutefois, si l'unité de commande du variateur utilise une alimentation externe +24 Vc.c., ABB recommande fortement de forcer la sauvegarde via le paramètre [96.07 Sauveg manuelle param](#) après toute modification avant d'éteindre l'unité de commande.

Si nécessaire, vous pouvez restaurer les préreglages usine des paramètres à l'aide du paramètre [96.06 Restauration paramètres](#).

Réglages et diagnostic

Paramètres : [96.06 Restauration paramètres...](#)[96.07 Sauveg manuelle param](#) (page [434](#)).

Événements : -

■ Programme Adaptatif

Par convention, l'utilisateur peut contrôler le fonctionnement du variateur par des paramètres. Toutefois, les paramètres classiques n'offrent qu'une palette de choix ou de réglages limitée. L'utilisateur peut donc construire un programme adaptatif, à partir de blocs fonctions, pour personnaliser le fonctionnement de son variateur.

L'outil PC Drive composer pro (version 1.10 ou ultérieure, disponible séparément) propose une fonctionnalité « Programme Adaptatif » avec interface graphique pour composer son propre programme. Les blocs fonctions reprennent les fonctions logiques et arithmétiques courantes ainsi que, par exemple, des blocs de sélection, de comparaison et de temporisation. Le temps d'exécution du programme Adaptatif est de 10 ms.

Il est possible d'utiliser les entrées physiques, les informations sur l'état du variateur, les valeurs actives, les constantes et les paramètres comme entrées du programme. La sortie du programme peut fournir, par exemple, un signal de démarrage, un événement ou une référence externe, ou bien être raccordée aux sorties du variateur. Vous trouverez dans le tableau ci-dessous une liste des entrées et sorties disponibles.

Si vous raccordez la sortie du programme adaptatif à un paramètre pointeur, ce dernier sera protégé en écriture.

Exemple

Si le paramètre [31.01 Source événement ext 1](#) est raccordé à une sortie de bloc du programme adaptatif, la valeur du paramètre affichée sur la microconsole ou l'outil PC est Programme adaptatif. Le paramètre est protégé en écriture (= impossible de modifier le réglage).

L'état du programme adaptatif est affiché au paramètre [07.30 Statut programme adaptatif](#). L'utilisateur peut désactiver le programme Adaptatif au paramètre [96.70 Désactivation programme Adaptatif](#).

Pour en savoir plus, cf. guide anglais *Adaptive programming application guide* (3AXD50000028574).

| Entrées disponibles pour le programme adaptatif | |
|---|---|
| Entrée | Source |
| <i>E/S</i> | |
| DI1 | 10.02 Etat tempo DI , bit 0 |
| DI2 | 10.02 Etat tempo DI , bit 1 |
| DI3 | 10.02 Etat tempo DI , bit 2 |
| DI4 | 10.02 Etat tempo DI , bit 3 |
| DI5 | 10.02 Etat tempo DI , bit 4 |
| DI6 | 10.02 Etat tempo DI , bit 5 |
| AI1 | 12.11 Valeur active AI1 |
| AI2 | 12.21 Valeur active AI2 |
| <i>Signaux actifs</i> | |
| Vitesse moteur | 01.01 Vitesse moteur utilisée |
| Fréquence de sortie | 01.06 Fréquence sortie |
| Courant moteur | 01.07 Courant moteur |

| Entrées disponibles pour le programme adaptatif | |
|--|--|
| <i>Entrée</i> | <i>Source</i> |
| Couple moteur | 01.10 Couple moteur |
| Puissance à l'arbre moteur | 01.17 Puissance arbre moteur |
| État | |
| Activé | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 0 |
| Bloqué | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 1 |
| Prêt à démarrer | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 3 |
| Déclenché | 06.11 Mot d'état principal, bit 3 |
| Réf atteinte | 06.11 Mot d'état principal, bit 8 |
| Limite | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 7 |
| Ext1 activée | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 10 |
| Ext2 activée | 06.16 Mot d'état variateur 1, bit 11 |
| Stockage des données | |
| Stockage données 1 real32 | 47.01 Stockage données 1 real32 |
| Stockage données 2 real32 | 47.02 Stockage données 2 real32 |
| Stockage données 3 real32 | 47.03 Stockage données 3 real32 |
| Stockage données 4 real32 | 47.04 Stockage données 4 real32 |

| Sorties disponibles pour le programme adaptatif | |
|--|--|
| <i>Sortie</i> | <i>Cible</i> |
| E/S | |
| RO1 | 10.24 Source RO1 |
| RO2 | 10.27 Source RO2 |
| RO3 | 10.30 Source RO3 |
| AO1 | 13.12 Source AO1 |
| AO2 | 13.22 Source AO2 |
| Contrôle de démarrage | |
| Sélection Ext1/Ext2 | 19.11 Sélection Ext1/Ext2 |
| Validation marche 1 | 20.12 Source validation marche 1 |
| Cmde Srce1 Ext1 | 20.03 Srce1 Ext1 |
| Cmde Srce2 Ext1 | 20.04 Srce2 Ext2 |
| Cmde Srce3 Ext1 | 20.05 Srce3 Ext1 |
| Cmde Srce1 Ext2 | 20.08 Srce1 Ext2 |
| Cmde Srce2 Ext2 | 20.09 Srce2 Ext2 |
| Cmde Srce3 Ext2 | 20.10 Srce3 Ext2 |
| Réarmement défaut | 31.11 Sélect. réarmement défaut |
| Régulation de vitesse | |
| Référence vitesse EXT1 | 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 |
| Gain proportionnel vitesse | 25.02 Gain proportionnel vitesse |
| Temps intégration vitesse | 25.03 Temps intégration vitesse |
| Temps d'accélération 1 | 23.12 Temps accélération 1 |
| Temps de décélération 1 | 23.13 Temps décélération 1 |
| Régulation de fréquence | |
| Référence fréquence EXT1 | 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 |
| Régulation de couple | |
| Référence couple EXT1 | 26.11 Source réf1 couple |
| Référence couple EXT2 | 26.12 Source réf2 couple |
| Fonction de limite | |
| Couple minimum 2 | 30.21 Source couple mini 2 |

| Sorties disponibles pour le programme adaptatif | |
|---|---|
| Sortie | Cible |
| Couple maximum 2 | 30.22 Source couple maxi 2 |
| Évènements | |
| Évènement externe 1 | 31.01 Source évènement ext 1 |
| Évènement externe 2 | 31.03 Source évènement ext 2 |
| Évènement externe 3 | 31.05 Source évènement ext 3 |
| Évènement externe 4 | 31.07 Source évènement ext 4 |
| Évènement externe 5 | 31.09 Source évènement ext 5 |
| Stockage des données | |
| Stockage données 1 real32 | 47.01 Stockage données 1 real32 |
| Stockage données 2 real32 | 47.02 Stockage données 2 real32 |
| Stockage données 3 real32 | 47.03 Stockage données 3 real32 |
| Stockage données 4 real32 | 47.04 Stockage données 4 real32 |
| Régulation PID | |
| Consigne 1 Jeu 1 | 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 |
| Consigne 2 Jeu 1 | 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 |
| Retour 1 Jeu 1 | 40.08 Source retour 1 Jeu 1 |
| Retour 2 Jeu 1 | 40.09 Source retour 2 Jeu 1 |
| Gain Jeu 1 | 40.32 Gain Jeu 1 |
| Temps d'intégration Jeu 1 | 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 |
| Mode suivi Jeu 1 | 40.49 Mode suivi Jeu 1 |
| Référence suivi Jeu 1 | 40.50 Sélection réf suivi Jeu 1 |

Format des codes auxiliaires et de défaut avec le programme adaptatif

Format du code auxiliaire :

| | | |
|------------------------------|-------------------------------|-----------------------------|
| Bits 24 à 31 : numéro d'état | Bits 16 à 23 : numéro de bloc | Bits 0 à 15 : code d'erreur |
|------------------------------|-------------------------------|-----------------------------|

Si le numéro d'état est 0 mais que le numéro de bloc possède une valeur, le défaut concerne un bloc fonction du programme de base. Si les deux numéros sont à 0, il s'agit d'un défaut générique qui n'est pas lié à un bloc spécifique.

Cf. défaut [64A6](#).

Programme séquentiel

Un programme adaptatif contient un programme de base et des parties séquentielles. Le programme de base, dont les fonctionnalités reposent sur les blocs fonctions et les entrées/sorties du système, fonctionne en continu dès que le programme adaptatif est actif.

Le programme séquentiel est une machine d'état. Un seul état peut donc être actif à la fois. Pour créer un programme séquentiel, ajoutez des états et programmez-les à l'aide des mêmes éléments que le programme de base. Vous pouvez programmer les transitions d'état en ajoutant des sorties de transition aux programmes d'état. La programmation des transitions s'effectue via les blocs fonctions.

Le paramètre [07.31 État séquence AP](#) donne le numéro de l'étape active du programme séquentiel.

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [01 Valeurs actives](#) (page 207), [06 Mots de commande et d'état](#) (page 215), [07 Infos système](#) (page 220), [10 DI et RO standard](#) (page 222), [12 AI standard](#) (page 233), [13 AO standard](#) (page 238), [19 Mode fonctionnement](#) (page 254), [20 Marche/arrêt/sens de rotation](#) (page 256), [23 Rampe référence vitesse](#) (page 286), [25 Régulation de vitesse](#) (page 291), [26 Chaîne référence couple](#) (page 296), [30 Limites](#) (page 311), [31 Fonctions de défaut](#) (page 319), [40 Jeu PID process 1](#) (page 365), [47 Stockage des données](#) (page 397), et [96 Système](#) (page 431).

Événement : [64A6 Programme adaptatif](#) (page 519).

Interfaces de commande

■ Entrées analogiques programmables

L'unité de commande possède deux entrées analogiques programmables. Chaque entrée peut être configurée indépendamment en entrée tension (0/2...10 V) ou entrée courant (0/4...20 mA) par paramétrage. Chaque entrée peut être filtrée, inversée et mise à l'échelle.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [12 AI standard](#) (page 233).

Événements : -

■ Sorties analogiques programmables

L'unité de commande possède deux sorties analogiques (0...20 mA) en courant. La sortie analogique 1 peut être configurée indépendamment en sortie tension (0/2...10 V) ou sortie courant (0/4...20 mA) par paramétrage. La sortie analogique 2 est toujours configurée en courant. Chaque sortie peut être filtrée, inversée et mise à l'échelle.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [13 AO standard](#) (page 238).

Événements : -

■ Entrées et sorties logiques programmables

L'unité de commande possède six entrées logiques.

L'entrée logique 5 (DI5) peut être paramétrée en entrée en fréquence. La microconsole propose uniquement le réglage disponible.

L'entrée logique 6 (DI6) peut être paramétrée en entrée thermistance.

Six entrées logiques peuvent être ajoutées à l'aide d'un module d'extension d'entrée logique CHDI-01 115/230 V ; une sortie logique peut être ajoutée à l'aide d'un module d'extension multifonction CMOD-01.

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [10 DI et RO standard](#) (page 222) et [11 DIO, FI, FO standard](#) (page 232).

Événements : -

■ Entrées et sorties en fréquence programmables

L'entrée logique 5 (DI5) peut être paramétrée en entrée en fréquence.

Une sortie en fréquence peut être mise en œuvre à l'aide d'un module d'extension multifonction CMOD-01.

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [10 DI et RO standard](#) (page 222) et [11 DIO, FI, FO standard](#) (page 232).

Événements : -

■ Sorties relais programmables

L'unité de commande possède trois sorties relais. Le signal donné par une des sorties peut être sélectionné par paramètre.

Deux sorties relais peuvent être ajoutées à l'aide d'un module d'extension multifonction CMOD-01 ou d'un module d'extension d'entrée logique CHDI-01 115/230 V.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [10 DI et RO standard](#) (page 222).

Événements : -

■ Extensions d'E/S programmables

Des entrées/sorties peuvent être ajoutées à l'aide d'un module d'extension multifonction CMOD-01 ou CMOD-02, ou d'un module d'extension d'entrée logique CHDI-01 115/230 V. Le module se monte sur le support (Slot) 2 de l'unité de commande.

Le tableau ci-après présente le nombre d'E/S sur l'unité de commande, ainsi que sur les modules optionnels CMOD-01, CMOD-02 et CHDI-01.

| Emplacement | Entrées logiques (DI) | Sorties logiques (DO) | E/S logiques (DIO) | Entrées analogiques (AI) | Sorties analogiques (AO) | Sorties relais (RO) |
|-------------------|-----------------------|-----------------------|--------------------|--------------------------|--------------------------|----------------------|
| Unité de commande | 6 | - | - | 2 | 2 | 3 |
| CMOD-01 | - | 1 | - | - | - | 2 |
| CMOD-02 | - | - | - | - | - | 1 (non configurable) |
| CHDI-01 | 6 (115/230 V) | - | - | - | - | 2 |

L'utilisateur peut activer et configurer le module d'extension d'E/S à l'aide du groupe de paramètres 15.

En plus de la sortie relais (non configurable), CMOD-02 comporte une entrée +24 Vc.c./c.a. et une entrée thermistance.

N.B. : Le groupe de paramètres de configuration contient des paramètres affichant les valeurs des entrées du module d'extension. Ces paramètres sont la seule manière d'utiliser les entrées du module d'extension d'E/S comme sources des signaux. Pour raccorder une entrée, sélectionnez le réglage *Autre* dans le paramètre de sélection de la source, puis indiquez le paramètre adéquat (et le bit pour les signaux logiques) du groupe 15.

N.B. : Avec le module CHDI-01, vous pouvez utiliser jusqu'à six entrées logiques supplémentaires. Le module CHDI-01 n'a aucune incidence sur les entrées logiques standards de l'unité de commande.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [15 Module extension d'I/O](#) (page 245).

Événements : -

■ **Commande par liaison série (bus de terrain)**

Les interfaces bus de terrain permettent de raccorder le variateur à divers systèmes d'automatisation. Cf. chapitres [Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée \(EFB\)](#) (page 529) et [Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau](#) (page 559).

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [50 Coupleur réseau \(FBA\)](#) (page 400), [Paramètres FBA A](#) (page 405), [52 Entrée données FBA A](#) (page 407), [53 Sortie données FBA A](#) (page 407) et [58 Protocole EFB](#) (page 408).

Événements : -

Commande applicative

■ **Rampage de la référence**

Les temps de rampe d'accélération et de décélération peuvent être réglés indépendamment pour les références de vitesse, de couple et de fréquence (**Menu – Réglages essentiels – Rampes**).

Pour les références de vitesse ou de fréquence, ces rampes correspondent au temps nécessaire au variateur pour passer d'une vitesse ou fréquence nulle à la valeur réglée au paramètre [46.01](#) ou [46.02](#), ou inversement. Une source binaire, par exemple une entrée logique, permet de permuter entre deux valeurs de rampe pré-réglées. Pour la référence de vitesse et de fréquence, la forme de la rampe peut aussi être commandée.

Pour la référence de couple, les rampes correspondent au temps nécessaire à la référence pour passer de zéro au couple nominal moteur (paramètre [01.30](#)).

Pente variable

La pente variable commande la pente de la rampe de vitesse lors d'un changement de référence. Cette fonction permet d'utiliser une rampe à variation constante. Cf. paramètres [23.28](#) et [23.29](#).

Elle n'est active qu'en commande externe (à distance).

Rampes d'accélération/décélération spéciales

Les temps d'accélération/décélération pour la fonction Jog peuvent être réglés indépendamment ; cf. section [Fonction Jog](#) (page [172](#)).

Le taux de variation de la fonction de moto-potentiomètre (page [157](#)) est réglable. La même valeur s'applique dans les deux sens.

Une rampe de décélération pour arrêt d'urgence peut aussi être définie (mode « Off3 »).

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Rampes

Paramètres :

- Rampage de la référence de vitesse : paramètres [23.11 Sélection jeu rampe...](#)[23.15 Temps décélération 2](#) (page [286](#)) et [46.01 Échelle Vitesse](#) (pages [393](#)).
- Rampage de la référence de couple : paramètres [01.30 Couple moteur échelle](#) (page [208](#)), [26.18 Tps rampe montée couple](#) et [26.19 Tps rampe descente couple](#) (page [299](#)).
- Rampage de la référence de fréquence : paramètres [28.71 Sélection jeu rampe fréq...](#)[28.75 Temps décé fréquence 2](#) (page [307](#)) et [46.02 Échelle fréquence](#) (page [394](#)).
- Fonction Jog : paramètres [23.20 Jog temps d'accélération](#) et [23.21 Jog temps de décélération](#) (page [287](#)).
- Moto-potentiomètre : paramètre [22.75 Temps rampe motopot](#) (page [285](#)).
- Arrêt d'urgence (mode « Off3 ») : paramètre [23.23 Temps arrêt d'urgence](#) (page [288](#)).
- Pente variable : paramètres [23.28 Pente variable active](#) (page [288](#)) et [23.29 Taux pente variable](#) (page [289](#)).

Événements : -

■ Vitesses/fréquences constantes

Les vitesses/fréquences constantes sont des références pré-réglées qui peuvent être rapidement activées, via les entrées logiques par exemple. L'utilisateur peut régler jusqu'à 7 vitesses constantes en régulation de vitesse et 7 fréquences constantes en régulation de fréquence.



ATTENTION : Les vitesses et fréquences sont prioritaires sur la référence normale, peu importe la source de celle-ci.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Fréquences constantes,
Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Vitesses constantes

Groupes de paramètres : [22 Sélection référence vitesse](#) (page 276) et [28 Chaîne référence fréquence](#) (page 300).

Événements : -

■ **Vitesses/fréquences critiques**

Des vitesses critiques (ou plages de vitesses à sauter) peuvent être pré-réglées dans les applications où il faut sauter des vitesses ou plages de vitesses pour prévenir, par exemple, des problèmes de résonance mécanique.

La fonction de vitesse critique empêche la référence de demeurer trop longtemps dans certaines plages critiques. Lorsqu'une référence ([22.87 Référence vitesse 7 act](#)) entre dans une plage critique, la sortie de la fonction ([22.01 Réf vitesse non limitée](#)) reste à sa valeur précédente jusqu'à ce que la référence sorte de cette plage. Toute modification instantanée de la sortie est lissée par la fonction de rampe le long de la chaîne de référence.

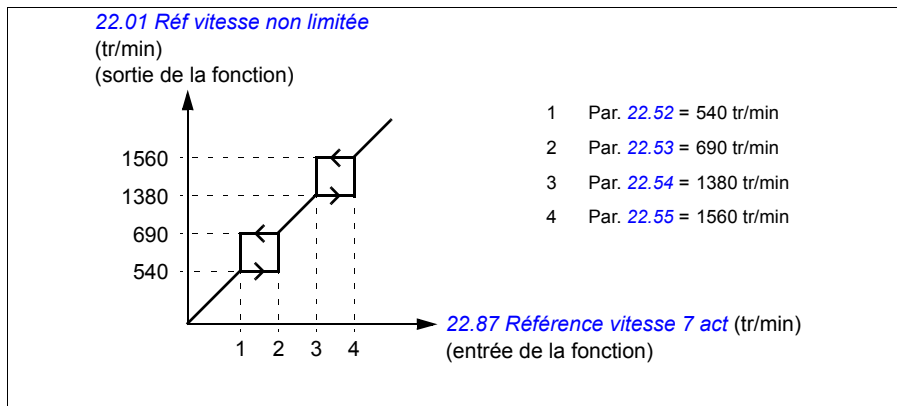
Lorsque le variateur limite les vitesses/fréquences de sortie admissibles, il se limite à la vitesse critique la plus faible en valeur absolue (vitesse critique faible ou fréquence critique faible) en cas d'accélération depuis l'arrêt, sauf si la référence vitesse est supérieure à la limite supérieure de vitesse/fréquence critique.

Cette fonction s'applique aussi à la référence de fréquence en mode de commande scalaire. L'entrée de cette fonction est identifiée par [28.96 Réf fréquence active 7](#).

Exemple

Un ventilateur se caractérise par des vibrations importantes entre 540 et 690 tr/min ainsi qu'entre 1380 et 1560 tr/min. Pour que le variateur saute ces plages de vitesses, vous devez :

- activer la fonction de saut des vitesses critiques en sélectionnant le bit 0 du paramètre [22.51 Fonction vitesse critique](#) et
- régler les plages de vitesses à sauter comme illustré à la figure ci-dessous.



Réglages et diagnostic

Paramètres :

- Vitesses critiques : paramètres [22.01 Réf vitesse non limitée](#) (page 276), [22.51 Fonction vitesse critique...22.57 Limite haute vit critique 3](#) (page 283) et [22.87 Référence vitesse 7 act](#) (page 286).
- Fréquences critiques : paramètres [28.51 Fonction fréquence critique...28.57 Lim haute fréq critique 3](#) (page 307) et [28.96 Réf fréquence active 7](#) (page 310).

Événements : -

■ Autocalibrage du régulateur de vitesse

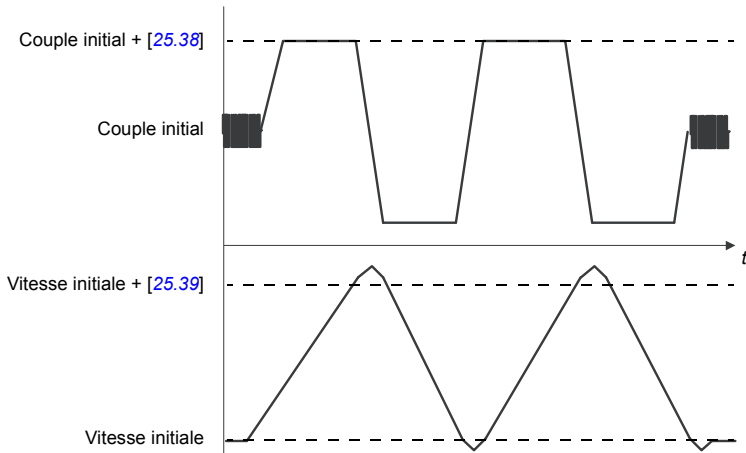
Vous pouvez calibrer automatiquement le régulateur de vitesse du variateur avec la fonction d'autocalibrage. Cette fonction repose sur une estimation de la constante de temps mécanique (inertie) du moteur et de la machine entraînée.

La fonction d'autocalibrage fait passer le moteur par une série de cycles d'accélération/décélération dont vous pouvez régler le nombre au paramètre [25.40](#). Plus les valeurs sont élevées, plus les résultats seront précis, en particulier si l'écart entre les vitesses initiale et maximale est faible.

La référence de couple maxi utilisée pendant l'autocalibrage sera le couple initial (= couple lorsque la fonction est activée) + [25.38](#) sauf si elle est limitée par la limite de couple maxi (groupe de paramètres [30 Limites](#)) ou par le couple nominal moteur

(99 *Données moteur*). La vitesse maxi calculée pendant cette fonction est la vitesse initiale (= vitesse lorsque la fonction est activée) + 25.39 sauf si elle est limitée par 30.12 ou 99.09.

L'évolution de la vitesse et du couple pendant la fonction d'autocalibrage est illustrée ci-après. Dans cet exemple, 25.40 est réglé sur 2.



N.B :

- Si le variateur ne peut pas générer la puissance de freinage requise pendant la fonction, les résultats reposeront uniquement sur les phases d'accélération et ne seront pas aussi précis qu'à une pleine puissance de freinage.
- Le moteur dépassera légèrement la vitesse maxi calculée au terme de chaque phase d'accélération.

Avant d'activer la fonction d'autocalibrage

Conditions nécessaires à l'exécution de la routine :

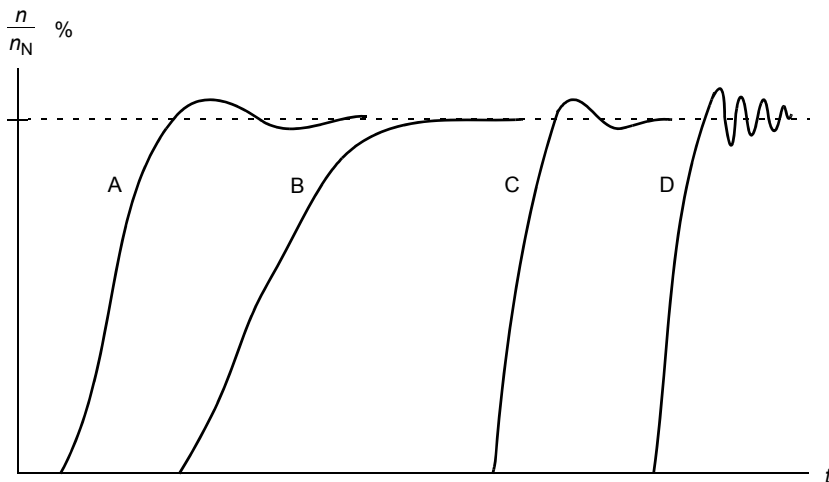
- L'identification moteur (ID run) a été exécutée correctement.
- Les limites de vitesse et de couple (groupe de paramètres 30 *Limites*) sont définies.
- Le variateur a été démarré et fonctionne en mode de régulation de vitesse.

Une fois toutes ces conditions remplies, l'autocalibrage peut être activé au paramètre 25.33 (ou par la source du signal sélectionnée à ce par.).

Modes d'autocalibrage

L'autocalibrage peut se faire de trois façons différentes selon le réglage du paramètre 25.34. Les réglages *Régulier*, *Normal* et *Serré* définissent la réponse de la référence de couple à un changement de pas de la référence de vitesse après le calibrage.

Le réglage *Régulier* produit une réponse lente mais robuste ; *Serré* engendre une réponse rapide mais risque de générer des valeurs de gain trop élevées pour certaines applications. La figure ci-dessous illustre la compensation de la vitesse à un échelon de la référence de vitesse (typiquement de 1 à 20 %).



A : Sous-compensation

B : Normalement calibré (autocalibrage)

C : Normalement calibré (calibrage manuel). Meilleures performances dynamiques que B

D : Surcompensation

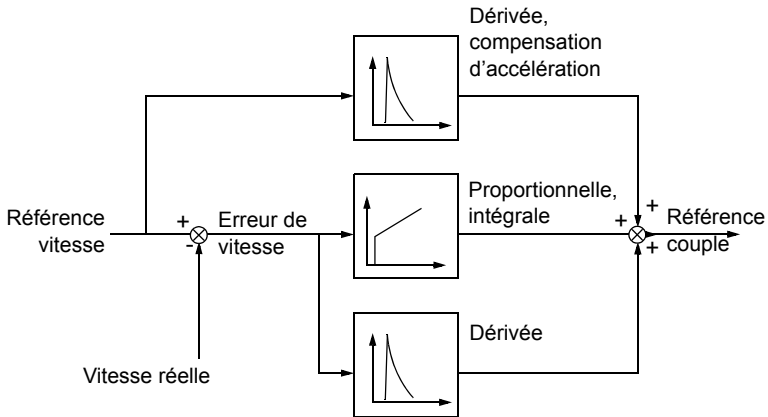
Résultats d'autocalibrage

Au terme d'une exécution réussie de la fonction d'autocalibrage, ses résultats sont automatiquement transférés aux paramètres

- [25.02](#) (gain proportionnel du régulateur de vitesse),
- [25.03](#) (temps d'intégration du régulateur de vitesse),
- [25.37](#) (constante de temps mécanique du moteur et de l'entraînement).

L'utilisateur conserve toutefois la possibilité de régler manuellement le gain, le temps d'intégration et le temps de dérivée du régulateur de vitesse.

La figure ci-dessous illustre le schéma fonctionnel simplifié du régulateur de vitesse. La sortie du régulateur sert de valeur de référence au régulateur de couple.



Messages d'alarme

Si la fonction d'autocalibrage n'est pas correctement exécutée, le message d'alarme [AF90](#) est signalé. Cf. chapitre [Localisation des défauts](#) (page 497) pour plus d'informations.

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [25 Régulation de vitesse](#) (page 291), [30 Limites](#) (page 311) et [99 Données moteur](#) (page 448).

Paramètres : [25.02 Gain proportionnel vitesse](#) (page 291), [25.03 Temps intégration vitesse](#) (page 291), [25.33 Autocalibration régulateur de vitesse...](#)[25.40 Répétitions autocalibration](#) (page 294), [30.12 Vitesse maximum](#) (page 313) et [99.09 Vitesse nominale moteur](#) (page 450).

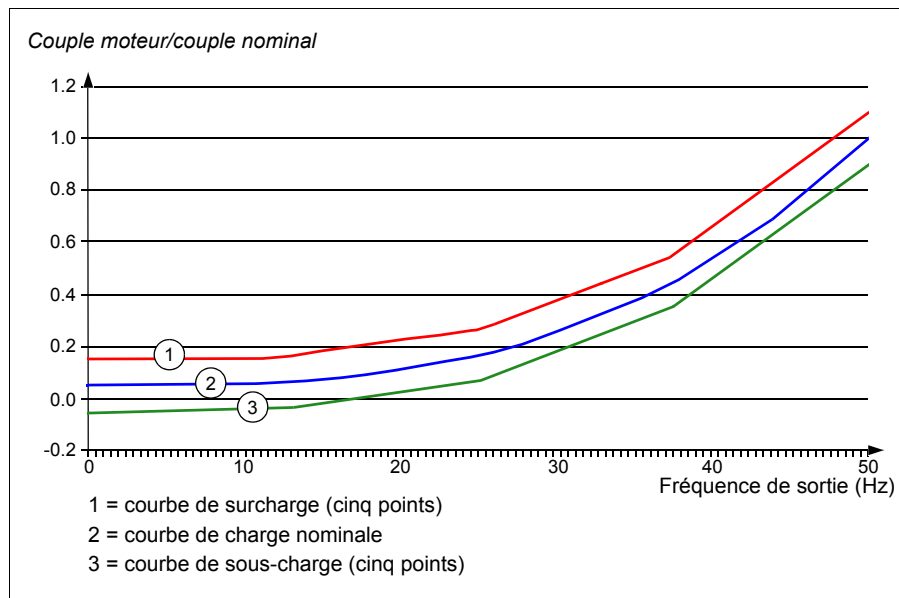
Événement : [AF90 Autocalibration régulateur de vitesse](#) (page 511).

■ Courbe de charge utilisateur

La courbe de charge utilisateur assure une fonction de supervision d'un signal d'entrée en fonction de la fréquence ou de la vitesse ainsi que de la charge. Elle montre l'état du signal supervisé et peut déclencher une alarme ou un défaut si un profil défini par l'utilisateur n'est pas respecté.

Cette fonction comporte une courbe de surcharge et une courbe de sous-charge, ou seulement l'une des deux. Chaque courbe est formée de 5 points qui représentent le signal supervisé en fonction de la fréquence ou de la vitesse.

Dans l'exemple suivant, la courbe de charge utilisateur est tracée à partir du couple nominal moteur, auquel est ajoutée et soustraite une marge de 10 %. Les courbes de marge définissent une plage de travail pour le moteur, afin que les sorties de cette plage puissent être surveillées, minutées et détectées.



L'utilisateur peut paramétrer une alarme et/ou un défaut de surcharge si le signal surveillé reste constamment au-dessus de la courbe de surcharge pendant un temps donné. Il peut paramétrer une alarme et/ou un défaut de sous-charge si le signal surveillé reste constamment au-dessous de la courbe de sous-charge pendant un temps donné.

La surcharge sert par exemple à surveiller si la lame d'une scie arrive à un nœud du bois, ou si les profils de charge d'un ventilateur sont trop élevés.

La sous-charge sert par exemple à surveiller les baisses de charge et la rupture d'un convoyeur ou d'une courroie de ventilateur.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [37 Courbe de charge utilisateur](#) (page 361).

Événements : [A6E6 Configuration CCU](#) (page 506), [A8BE Alarme surcharge CCU](#) (page 510), [A8BF Alarme sous-charge CCU](#) (page 510), [8001 Déft ss-charge ULC](#) (page 523), [8002 ULC -- Dét surcharge](#) page 523).

■ Macroprogrammes de commande

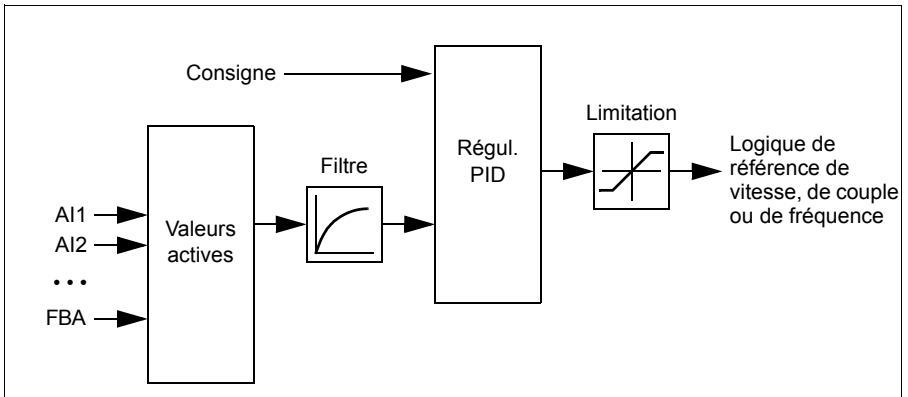
Les macroprogrammes de commande sont des jeux pré-réglés de paramètres et de configurations d'E/S. Cf. chapitre [Macroprogrammes de commande](#) (page 81).

■ Régulation PID

Le variateur dispose de deux régulateurs PID intégrés (Jeu 1 PID et Jeu 2 PID) qui peuvent servir à réguler des variables de procédé comme la pression et le débit dans la tuyauterie ou le niveau de liquide dans le réservoir.

En régulation PID, une référence procédé (consigne) est raccordée au variateur à la place d'une référence vitesse. Une valeur active (retour procédé) est également fournie au variateur. Le régulateur PID ajuste la vitesse du moteur pour maintenir la grandeur mesurée (valeur active) au niveau désiré (consigne). Autrement dit, il n'est pas nécessaire de régler une référence de fréquence/vitesse/couple pour le variateur ; celui-ci ajuste son fonctionnement par rapport au régulateur PID.

La figure ci-dessous est un schéma simplifié de la régulation PID. Cf. pages [587](#) et [588](#) pour des schémas plus détaillés.



Le variateur comprend deux jeux complets de réglages du régulateur PID. Vous pouvez passer de l'un à l'autre à tout moment ; cf. paramètre [40.57 Sélection jeu1/jeu2 PID](#).

N.B. : La régulation PID n'est accessible qu'en commande externe ; cf. section [Commande locale ou externe](#) (page 113).

Configuration rapide du régulateur PID

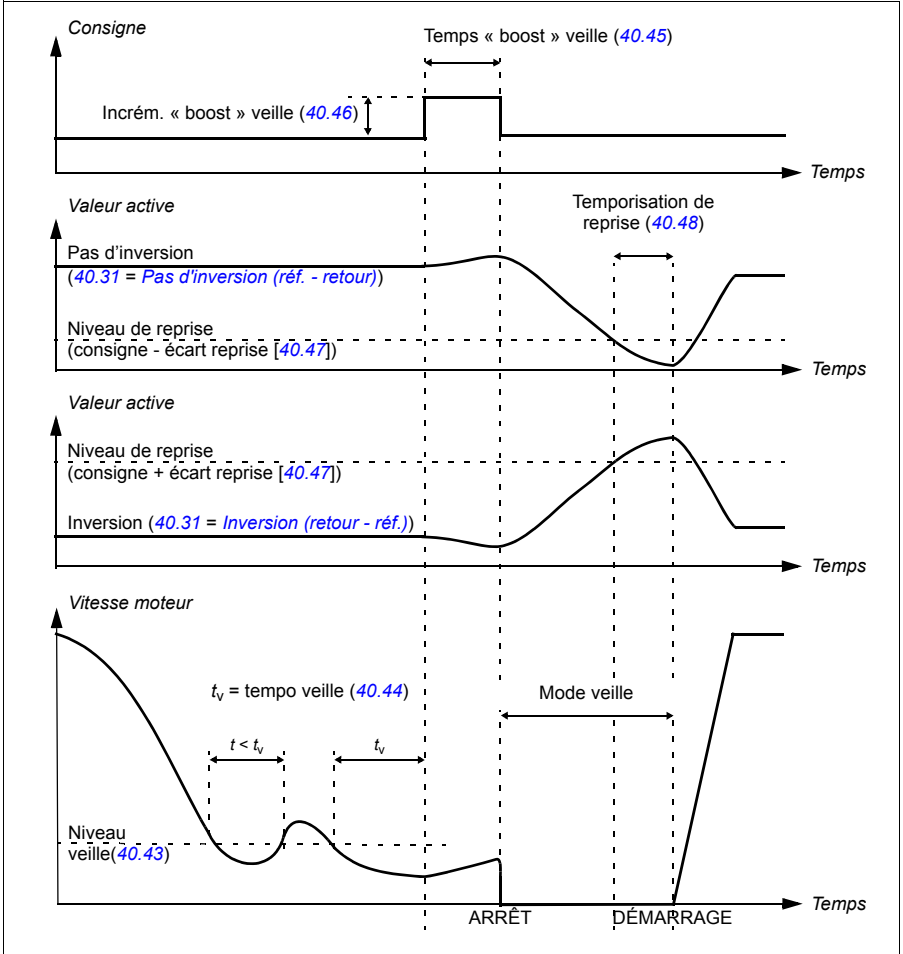
1. Activez le régulateur PID : **Menu – Réglages essentiels – PID – Régulations PID**
2. Sélectionnez une source pour le retour : **Menu – Réglages essentiels – PID – Retour**
3. Sélectionnez une source de consigne : **Menu – Réglages essentiels – PID – Consigne**
4. Réglez le gain, le temps d'intégration et le temps de dérivée : **Menu – Réglages essentiels – PID – Réglage**
5. Réglez les limites pour la sortie PID : **Menu – Réglages essentiels – PID – Sortie PID**
6. Sélectionnez la sortie du régulateur PID comme la source de, par exemple, [22.11 Réf vitesse 1 Ext1](#) : **Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Source référence**

Fonction veille et « boost » du régulateur PID

La fonction de veille convient aux applications de régulation PID où la consommation varie, comme les systèmes de pompage de l'eau. Lorsqu'elle est active, elle arrête totalement la pompe lorsque la demande est faible au lieu de la laisser fonctionner dans une plage de rendement non optimal. L'exemple suivant décrit le déroulement de la fonction.

Exemple : Le variateur commande une pompe de surpression. La consommation d'eau chute pendant la nuit. Par conséquent, le régulateur PID réduit la vitesse du moteur. Toutefois, du fait des pertes naturelles dans la tuyauterie et du faible rendement de la pompe centrifuge aux petites vitesses, le moteur continue de tourner. La fonction veille détecte la rotation à petite vitesse et arrête ce pompage inutile après fin de la tempo de veille. L'entraînement passe en mode veille tout en continuant de surveiller la pression. Le pompage redémarre dès que la pression chute sous le niveau mini autorisé et après fin de la tempo de reprise.

Il est possible d'étendre la durée de veille PID en utilisant la fonction « boost », qui augmente le point de consigne pour une durée déterminée avant que le variateur ne passe en veille.



Suivi

En mode de suivi, la sortie du bloc PID est directement réglée sur la valeur du paramètre [40.50](#) (ou [41.50](#)) *Sélection réf suivi Jeu 1*. L'action de l'intégrale du régulateur PID veille à ce qu'aucune transitoire ne soit transmise en sortie du régulateur, afin d'éviter une importante saccade lors du retour en fonctionnement normal.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – PID

Paramètre : [96.04 Sélection MacroProgramme](#) (page [433](#)) (sélection macroprogramme).

Groupes de paramètres : [40 Jeu PID process 1](#) (page [365](#)) et [41 Jeu PID Process 2](#) (page [382](#)).

Événements : -

■ Fonction de correction PID

La fonction de correction PID permet de maintenir la tension réglée par correction de la référence principale de vitesse ou de couple du variateur (sortie du régulateur de vitesse).

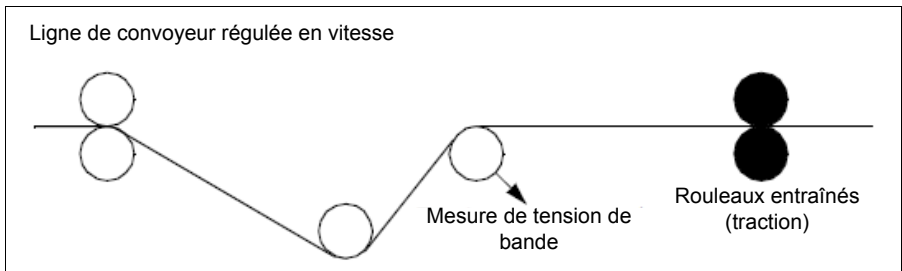


ATTENTION : le temps d'accélération et de décélération du variateur doit être réglé sur 0 quand vous utilisez cette fonction. C'est une condition préalable à la régulation rapide de la tension par correction de la vitesse.

La correction PID fait partie des fonctions de régulation PID (groupes de paramètres [40 Jeu PID process 1](#) et [41 Jeu PID Process 2](#)). Elle peut être utilisée avec le jeu PID 1 ou le jeu PID 2.

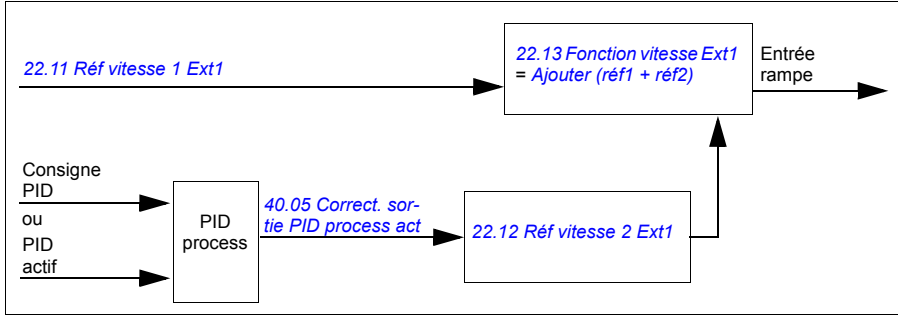
La sortie corrigée est calculée par le paramètre [40.01 Val act sortie PID process](#) ou [40.03 Consigne PID process act](#). Cela dépend du réglage du paramètre [40.56 Source correction Jeu 1](#) (pour le jeu PID 1) ou [41.56 Source correction Jeu 2](#) (pour le jeu PID 2). On utilise la plupart du temps le paramètre [40.01 Val act sortie PID process](#), c'est-à-dire que [40.56 Source correction Jeu 1](#) ou [41.56 Source correction Jeu 2](#) est réglé sur [Sortie PID](#).

La fonction de correction PID dans les variateurs à fréquence variable est utilisée dans les applications où la régulation de tension du matériel est capitale, par exemple dans les variateurs auxiliaires en métallurgie, et en alimentation et en sortie des imprimantes par rotogravure et des bobineuses de surface.



Vous devez raccorder manuellement la sortie corrigée du PID à la logique de référence de vitesse si la sortie corrigée PID est utilisée pour la correction de vitesse. Procédez aux paramétrages suivants :

| Paramètre | Valeur |
|---|--|
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | Référence de vitesse du procédé fournie par la source 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 |
| 22.12 Réf vitesse 2 Ext1 | Autre, 40.05 Correct. sortie PID process act |
| 22.13 Fonction vitesse Ext1 | Ajouter (réf1 + réf2) |

**N.B :**

- Ces réglages concernent le dispositif de commande EXT1. Vous pouvez aussi régler les paramètres pour le dispositif de commande EXT2.
- Les exemples se rapportent au jeu PID 1. Vous pouvez régler les valeurs souhaitées aux paramètres de la fonction de correction PID pour obtenir le résultat attendu.

Les modes de correction PID suivants sont disponibles :

- *Direct*
- *Proportionnel*
- *Combiné* vous indique comment calculer les adresses des paramètres pour l'interface Modbus.

Direct

Ce mode convient pour réguler la tension à une vitesse de rotation ou linéaire fixe.

Avec ce mode, la sortie PID corrigée (*40.05 Correct. sortie PID process act*) est relative à la vitesse maxi (paramètre *30.12 Vitesse maximum*), au couple maxi (*30.20 Couple maximum 1*) ou à la fréquence maxi (*30.14 Fréquence maximum*).

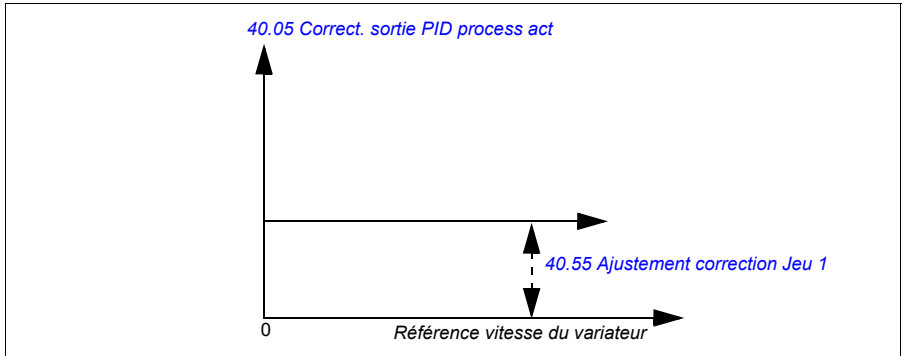
La sélection se fait au paramètre *40.52 Sélection correction Jeu 1*.

La sortie corrigée réelle calculée reste constante sur toute la plage de vitesse étant donné que la sortie PID reste stable.

La *40.05 Correct. sortie PID process act* est calculée par la formule :

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{\text{Par40.01}}{100} \right) \times (\text{Par30.12 ou 30.20 ou 30.14}) \times \text{Par40.55}$$

Ce graphique illustre la sortie PID corrigée en mode direct sur toute la plage de vitesse. Une référence de vitesse corrigée fixe est ajoutée sur toute la plage de vitesse.



Nota : Dans le graphique ci-dessus, on suppose que la sortie PID est limitée/stable à 100, pour les besoins de l'exemple. En réalité, la sortie PID peut varier en fonction de la consigne et de la valeur active.

Exemple :

Si

paramètre *40.52 Sélection correction Jeu 1 = Vitesse*,

paramètre *40.56 Source correction Jeu 1 = Sortie PID*,

paramètre *30.12 Vitesse maximum = 1500 tr/min*,

paramètre *40.01 Val act sortie PID process = 100* (limité à 100),

paramètre *40.55 Ajustement correction Jeu 1 = 0,5*,

alors

$$\text{Par}40.05 = \left(\frac{100}{100}\right) \times 1500 \times 0,5$$

$$\text{Par}40.05 = 750$$

Proportionnel

Le mode proportionnel convient aux applications qui nécessitent une régulation de la tension sur toute la plage de vitesse sauf à une vitesse presque nulle.

Avec ce mode, la sortie PID corrigée ([40.05 Correct. sortie PID process act](#)) est relative à la référence sélectionnée au paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) et avec [40.01 Val act sortie PID process](#) ou [40.03 Consigne PID process act](#).

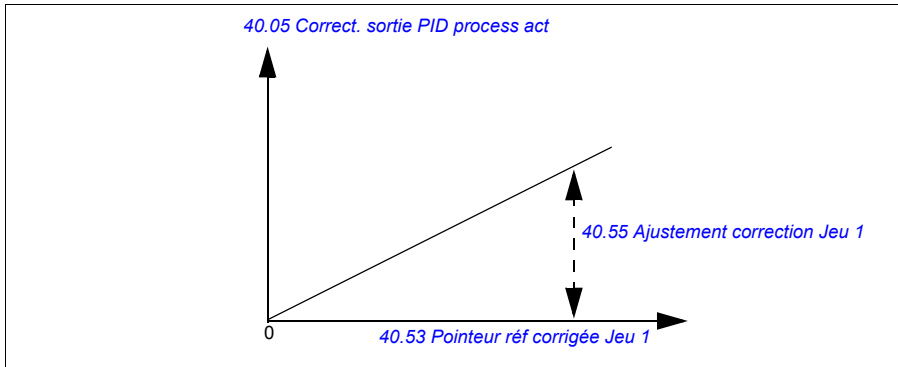
ABB recommande de régler la référence de vitesse sélectionnée au paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) et la source de la référence sélectionnée au paramètre [22.11 Réf vitesse 1 Ext1](#) sur la même valeur. C'est une condition préalable à l'activation du mode proportionnel.

Dans la plupart des applications, la référence de vitesse du procédé est raccordée à [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#). Par exemple, si le mode de régulation EXT1 est utilisé et que la source de référence est AI mise à l'échelle, les paramètres [22.11 Réf vitesse 1 Ext1](#) et [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) doivent être configurés en AI1 mise à l'échelle.

La [40.05 Correct. sortie PID process act](#) est calculée par la formule :

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{\text{Par40.01}}{100} \right) \times \text{Par40.53} \times \text{Par40.55}$$

Ce graphique illustre la sortie PID corrigée en mode proportionnel sur toute la plage de vitesse. La sortie corrigée est alors directement proportionnelle à la valeur du paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#).



Nota : Dans le graphique ci-dessus, on suppose que la sortie PID est limitée/stable à 100, pour les besoins de l'exemple. En réalité, la sortie PID peut varier en fonction de la consigne et de la valeur active.

Exemple :

Si

paramètre [40.52 Sélection correction Jeu 1 = Vitesse](#),

paramètre [40.56 Source correction Jeu 1 = Sortie PID](#),

paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1 = AI1 Ech](#),

paramètre [22.11 Réf vitesse 1 Ext1 = AI1 Ech](#),

paramètre [12.20 Maxi échelle AI1](#) = 1500,

paramètre [12.12 AI1 échelle](#) = 750 (valeur mise à l'échelle active AI1),

paramètre [40.01 Val act sortie PID process](#) = 100 (limité à 100),

paramètre [40.55 Ajustement correction Jeu 1](#) = 0,5,

alors

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times 750 \times 0,5$$

$$\text{Par40.05} = 375$$

Combiné

Le mode combiné convient aux applications qui nécessitent de maintenir la tension de la vitesse nulle à la vitesse maximale.

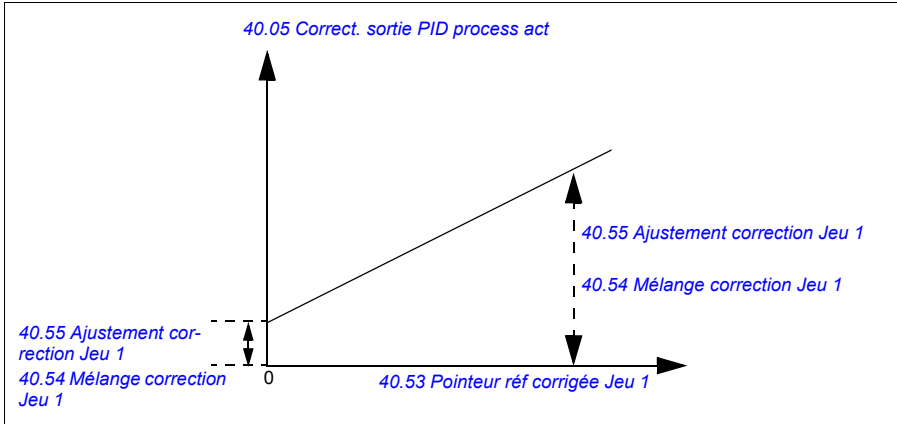
Il combine les modes direct et proportionnel. La correction à vitesse nulle est définie par [40.54 Mélange correction Jeu 1](#) et la correction à une vitesse supérieure à zéro est définie par [40.55 Ajustement correction Jeu 1](#). La valeur corrigée est directement proportionnelle à la valeur de [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#).

La référence de vitesse du procédé est raccordée au paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#). Par exemple, si le mode de régulation EXT1 est utilisé et que la source de référence est AI mise à l'échelle, les paramètres [22.11 Réf vitesse 1 Ext1](#) et [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) doivent être configurés en [AI1 Ech](#).

La [40.05 Correct. sortie PID process act](#) est calculée par la formule :

$$\text{Par40.05} = \{(\text{Par30.12} \times \text{Par40.54}) + [(1 - \text{Par40.54}) \times \text{Par40.53}]\} \times \text{Par40.55}$$

Ce graphique illustre l'augmentation de la correction en mode combiné.



Nota : Dans le graphique ci-dessus, on suppose que la sortie PID est limitée/stable à 100, pour les besoins de l'exemple. En réalité, la sortie PID peut varier en fonction de la consigne et de la valeur active.

Exemple :

Si

paramètre [40.52 Sélection correction Jeu 1](#) = *Vitesse*,

paramètre [40.56 Source correction Jeu 1](#) = *Sortie PID*,

paramètre [30.12 Vitesse maximum](#) = 1500 tr/min,

paramètre [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) = *AI1 Ech*,

paramètre [22.11 Réf vitesse 1 Ext1](#) = *AI1 Ech*,

paramètre [12.20 Maxi échelle AI1](#) = 1500,

paramètre [12.12 AI1 échelle](#) = 750 (valeur mise à l'échelle active AI1),

paramètre [40.01 Val act sortie PID process](#) = 100 (limité à 100),

paramètre [40.54 Mélange correction Jeu 1](#) = 0,1,

paramètre [40.55 Ajustement correction Jeu 1](#) = 0,5,

alors

Si [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) est réglé sur 0 :

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0,1) + [(1 - 0,1) \times 0]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 150$$

Si [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) est réglé sur 750 :

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0,1) + [(1 - 0,1) \times 750]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 825$$

Si [40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1](#) est réglé sur 1500 :

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0,1) + [(1 - 0,1) \times 1500]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 1500$$

Raccordement auto correction PID

Cette fonction ([40.54 Mélange correction Jeu 1](#)) permet de raccorder la sortie corrigée PID réelle ([40.05 Correct. sortie PID process act](#)) aux chaînes de références de vitesse, couple ou fréquence respectives. Vous pouvez utiliser le paramètre [40.52 Sélection correction Jeu 1](#) (pour le jeu PID 1) ou [41.52 Sélection correction Jeu 2](#) (pour le jeu PID 2) et sélectionner la correction qui vous intéresse (vitesse, couple ou fréquence).

Le mode de commande du moteur ([99.04 Mode commande moteur](#)) influe également sur la sortie PID corrigée réelle ([40.05 Correct. sortie PID process act](#)) ajoutée aux chaînes de références de vitesse, de couple ou de fréquence. En mode de commande scalaire, les valeurs de correction de vitesse et de couple sont nulles. En mode de commande vectoriel, la valeur de correction de fréquence est nulle.

Cf. schéma de la logique de commande page [592](#).

Nota : Si le paramètre [40.54 Mélange correction Jeu 1](#) est désactivé et que le mode d'arrêt d'urgence du variateur ([21.04 Mode arrêt urgence](#)) est Arrêt sur rampe (Off1) ou Arrêt d'urgence sur rampe (Off3), la sortie corrigée PID réelle ([40.05 Correct. sortie PID process act](#)) n'est pas ajoutée à la logique de référence de fréquence pendant la décélération du variateur.

Raccordement de la correction de vitesse

La correction de vitesse est ajoutée au paramètre [23.02 Sortie rampe réf vitesse](#). Le paramètre [24.01 Réf vitesse utilisée](#) affiche la référence de vitesse finale après ajout de la correction de vitesse.

Raccordement de la correction de couple

La correction de couple est ajoutée au paramètre [26.75 Réf couple act 5](#). Le paramètre [26.76 Réf couple act 6](#) affiche la référence de couple finale après ajout de la correction de couple.

Raccordement de la correction de fréquence

La correction de fréquence est ajoutée au paramètre [28.02 Sortie rampe réf fréquence](#) et génère la fréquence finale après ajout de la correction. Pour le moment, aucun paramètre n'affiche la référence de fréquence finale après ajout de la correction de fréquence.

Réglages et diagnostic

Groupes de paramètres : [40 Jeu PID process 1](#), en particulier les paramètres [40.51...40.56](#) (page [377](#)) et [41 Jeu PID Process 2](#), en particulier les paramètres [41.51...41.56](#) (page [384](#)).

Événements : -

■ Commande de pompes et de ventilateurs (PFC)

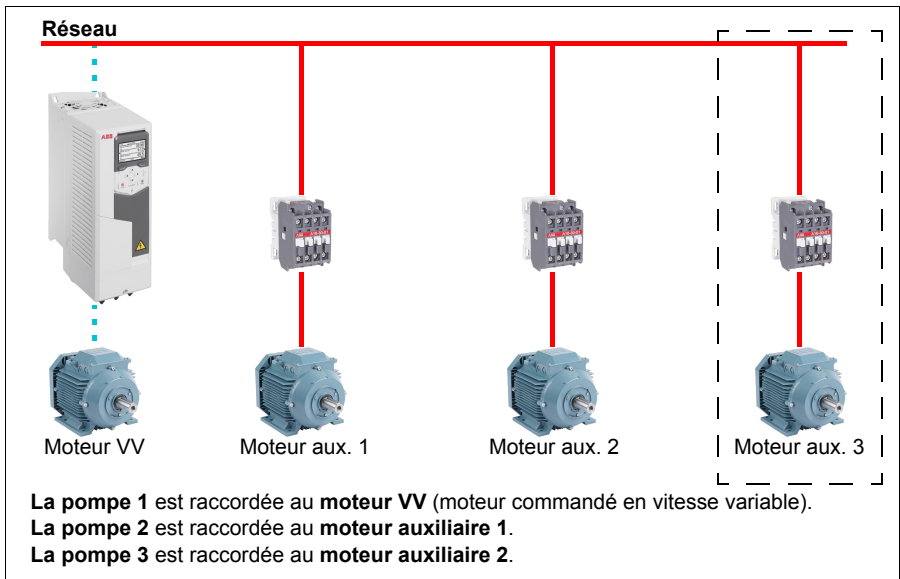
La commande de pompes et de ventilateurs concerne les systèmes de pompage ou de ventilation comportant un variateur ainsi que plusieurs pompes ou ventilateurs. Le variateur régule la vitesse d'un des ventilateurs/pompes et se charge aussi de raccorder directement au réseau les autres ventilateurs/pompes (ou de les en sectionner), au moyen de contacteurs.

La logique de commande PFC allume et éteint les moteurs auxiliaires en fonction des variations de capacité du procédé. Par exemple, dans une application de pompage, le variateur modifie la vitesse du moteur de la première pompe pour réguler le débit de celle-ci. La pompe est donc régulée en vitesse. Lorsque la demande (représentée par la référence PID process) dépasse la capacité de la première pompe (limite de vitesse/fréquence définie par l'utilisateur), la logique PFC démarre automatiquement une pompe auxiliaire. Elle diminue aussi la vitesse de la première pompe commandée par le variateur afin de compenser l'apport de la pompe auxiliaire. Ensuite, comme précédemment, le régulateur PID adapte la vitesse/fréquence de la première pompe pour que la valeur de sortie suive la référence process. Si la demande continue d'augmenter, la logique PFC ajoute d'autres pompes en suivant la même procédure.

Lorsque la demande baisse, de sorte que la vitesse de la première pompe passe sous la limite minimale (limite de vitesse/fréquence définie par l'utilisateur), la logique PFC arrête automatiquement une pompe auxiliaire. Elle augmente simultanément le débit de la pompe régulée en vitesse pour compenser l'arrêt de la pompe auxiliaire.

La commande de pompes et de ventilateurs (PFC) n'est active qu'avec le dispositif de commande externe Ext2.

Exemple : distribution d'eau à pression constante avec trois pompes



| Débit par rapport à l'état de la pompe | | | |
|--|---------|---------|---------|
| Consommation | Pompe 1 | Pompe 2 | Pompe 3 |
| Bas | VV | Off | Off |
| ↓ | VV | DOL | Off |
| Haut | VV | DOL | DOL |
| ↓ | VV | DOL | Off |
| Bas | VV | Off | Off |

VV = commandé par le variateur, vitesse de sortie adaptée selon la régulation PID.

DOL = raccord direct au réseau. La pompe fonctionne à la vitesse nominale du moteur fixe.

Off = hors ligne. La pompe s'arrête.

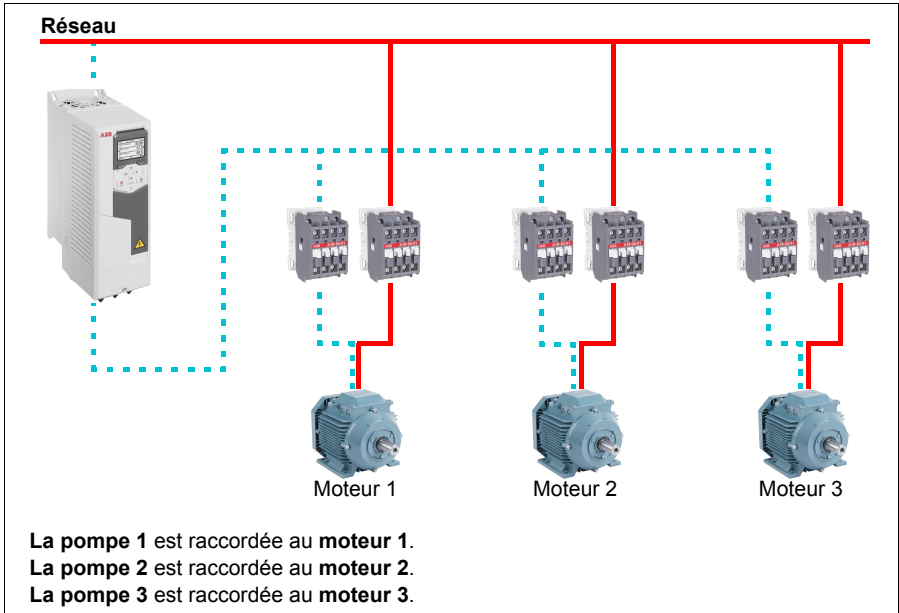
Commande de pompes et de ventilateurs en cascade sans à-coups (SPFC)

La logique de commande SPFC est une variante de la logique PFC utilisée dans les applications de permutation de pompes/ventilateurs pour réduire les à-coups lors du démarrage direct d'un moteur auxiliaire. Elle facilite le démarrage progressif des moteurs raccordés directement au réseau (moteurs auxiliaires).

La principale différence entre les commandes PFC et SPFC réside dans le mode de couplage des moteurs auxiliaires. Lorsque les critères de raccordement d'un nouveau moteur sont satisfaits (cf. ci-dessus), la logique SPFC raccorde au réseau le moteur initialement commandé en vitesse variable. Le moteur est alors alimenté en direct par le réseau. Le variateur raccorde ensuite la pompe/le ventilateur supplémentaire à démarrer et commence à commander la vitesse de cet appareil. L'appareil précédemment commandé est maintenant en raccordement direct sur le réseau via un contacteur.

Procédez de la même manière pour raccorder des moteurs (auxiliaires) supplémentaires. La séquence d'arrêt des moteurs est identique à celle de la commande PFC.

Dans certains cas, la commande SPFC permet d'atténuer le courant de démarrage lors du raccordement des moteurs auxiliaires, avec à la clé une réduction des à-coups.

Exemple : distribution d'eau à pression constante avec trois pompes

| Débit par rapport à l'état de la pompe | | | |
|--|---------|---------|---------|
| Consommation | Pompe 1 | Pompe 2 | Pompe 3 |
| Bas | VV | Off | Off |
| ↓ | DOL | VV | Off |
| Haute | DOL | DOL | VV |
| ↓ | DOL | Off | VV |
| Basse | Off | Off | VV |
| ↓ | VV | Off | DOL |
| Haute | DOL | VV | DOL |
| ↓ | DOL | VV | Off |
| Basse | Off | VV | Off |
| ↓ | VV | DOL | Off |
| Haute | DOL | DOL | VV |

VV = commandé par le variateur, vitesse de sortie adaptée selon la régulation PID.

DOL = raccord direct au réseau. La pompe fonctionne à la vitesse nominale du moteur fixe.

Off = hors ligne. La pompe s'arrête.

Permutation automatique

La permutation automatique consiste à changer périodiquement l'ordre de démarrage. Cette fonction a deux utilités principales dans de nombreuses

configurations de type PFC. D'une part, elle égalise le temps de fonctionnement des pompes/ventilateurs pour harmoniser leur usure. D'autre part, elle évite qu'une pompe/un ventilateur reste inactif pendant trop longtemps, au risque de s'encrasser. Il est parfois préférable de permuter l'ordre de démarrage lorsque tous les appareils sont à l'arrêt, par exemple pour minimiser l'impact sur le procédé.

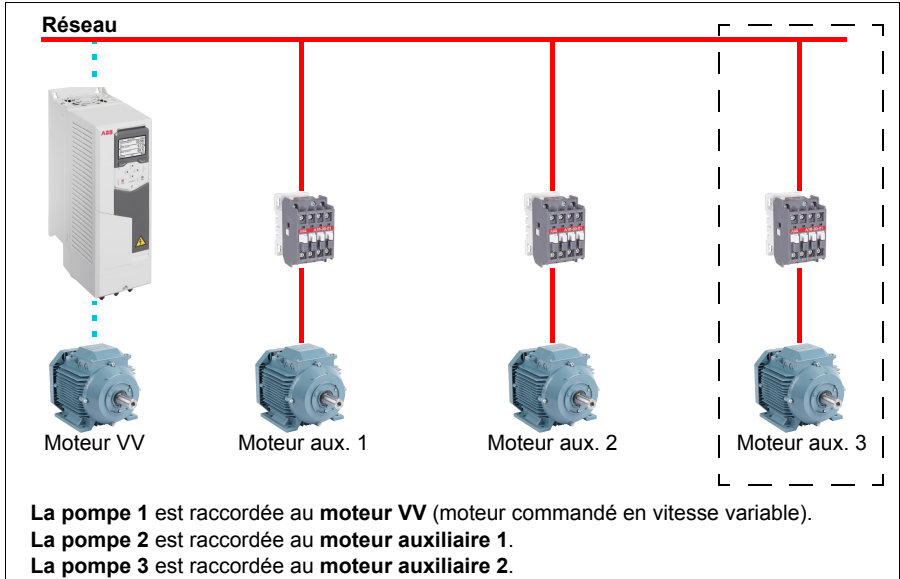
La permutation automatique peut aussi être déclenchée par la fonction Minuteries (cf. page [163](#)).

Il existe trois modes de permutation automatique, en fonction du type de PFC, de SPFC et de circuit auxiliaire implémentés.

1. Permutation automatique PFC avec moteurs auxiliaires seulement

Exemple : distribution d'eau à pression constante avec trois pompes

Deux pompes se chargent du débit à long terme ; la troisième est réservée à la permutation. Dans ce mode, seuls deux moteurs auxiliaires, ceux des pompes 2 et 3, changent de mode de fonctionnement.



| Débit par rapport à l'état de la pompe | | | |
|--|---------|---------|---------|
| Consommation | Pompe 1 | Pompe 2 | Pompe 3 |
| Bas | VV | Off | Off |
| Normale | VV | DOL | Off |
| ↓ | VV | Off | DOL |
| ↓ | VV | DOL | Off |
| Normale | VV | Off | DOL |

VV = commandé par le variateur, vitesse de sortie adaptée selon la régulation PID.

DOL = raccord direct au réseau. La pompe fonctionne à la vitesse nominale du moteur fixe.

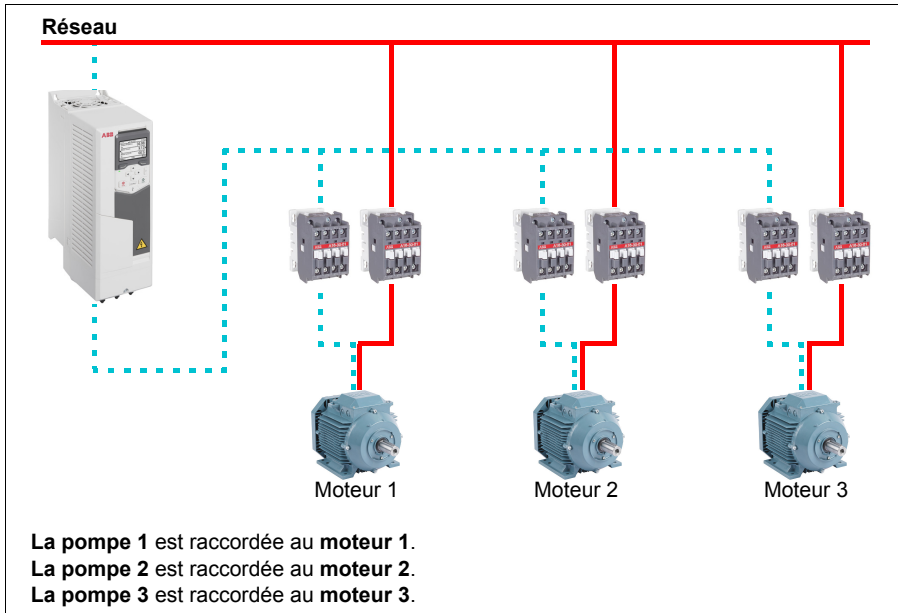
Off = hors ligne. La pompe s'arrête.

2. Permutation automatique PFC avec tous les moteurs

Exemple : distribution d'eau à pression constante avec trois pompes

Deux pompes se chargent du débit à long terme ; la troisième est réservée à la permutation. Puisque tous les moteurs vont commuter dans le cadre de la logique de permutation automatique, il faut un circuit auxiliaire spécial, identique à celui du système SPFC.

Dans ce mode, le moteur en vitesse variable passe d'une pompe à l'autre tandis que le moteur auxiliaire reste en raccordement direct au réseau. On permute néanmoins entre trois pompes au total.



| Débit par rapport à l'état de la pompe | | | |
|--|---------|---------|---------|
| Consommation | Pompe 1 | Pompe 2 | Pompe 3 |
| Bas | VV | Off | Off |
| Normale ↓ | VV | DOL | Off |
| | Off | VV | DOL |
| ↓ Normale | DOL | Off | VV |
| | VV | DOL | Off |

VV = commandé par le variateur, vitesse de sortie adaptée selon la régulation PID.

DOL = raccord direct au réseau. La pompe fonctionne à la vitesse nominale du moteur fixe.

Off = hors ligne. La pompe s'arrête.

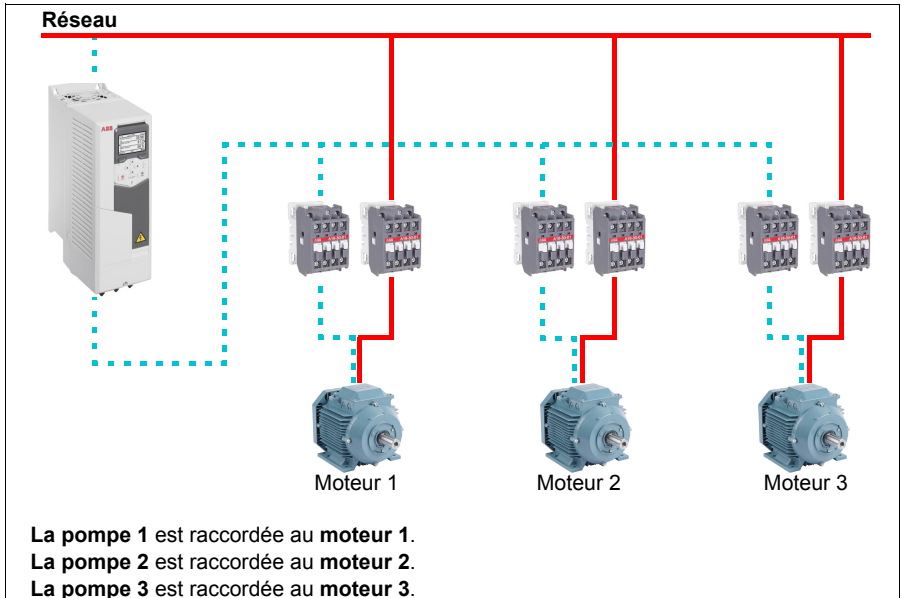
3. Permutation automatique SPFC

Le moteur auxiliaire n'a aucun rôle en SPFC. Vous pouvez donc sélectionner indifféremment Tous les moteurs ou Moteurs aux. seulement.

Exemple : distribution d'eau à pression constante avec trois pompes

Deux pompes se chargent du débit à long terme ; la troisième est réservée à la permutation.

Le système SPFC prend naturellement en charge la permutation automatique. Aucun autre composant n'est nécessaire tant que le SPFC fonctionne déjà. Dans ce mode, toutes les pompes sont toujours démarrées par le variateur puisqu'elles fonctionnent en commande SPFC normale.



| Débit par rapport à l'état de la pompe | | | |
|--|---------|---------|---------|
| Consommation | Pompe 1 | Pompe 2 | Pompe 3 |
| Bas | VV | Off | Off |
| Normale ↓ | DOL | VV | Off |
| | Off | DOL | VV |
| ↓ Normale | VV | Off | DOL |
| | DOL | VV | Off |

VV = commandé par le variateur, vitesse de sortie adaptée selon la régulation PID.
DOL = raccord direct au réseau. La pompe fonctionne à la vitesse nominale du moteur fixe.
Off = hors ligne. La pompe s'arrête.

Verrouillage

Une option permet de définir des signaux de verrouillage pour chaque moteur du système PFC. Lorsque le signal d'un moteur est réglé sur « Disponible », ce moteur participe à la séquence PFC ; lorsque le réglage est « Bloqué », il en est exclu. Cette fonction peut servir à informer la logique PFC de la non-disponibilité d'un moteur (par exemple en cas de maintenance ou de démarrage manuel en raccordement direct sur le réseau).

Réglages et diagnostic

Paramètre : [96.04 Sélection MacroProgramme](#) (page 433) (sélection macroprogramme).

Groupes de paramètres : [10 DI et RO standard](#) (page 222), [40 Jeu PID process 1](#) (page 365), [76 Configuration PFC](#) (page 419) et [77 Maintenance / surveillance PFC](#) (page 427).

Événements : [D501 Plus de moteurs PFC disponibles](#) (page 512), [D502 Tous moteurs verrouillés](#) (page 512), [D503 Mot. PFC commandé en VV. verr.](#) (page 512).

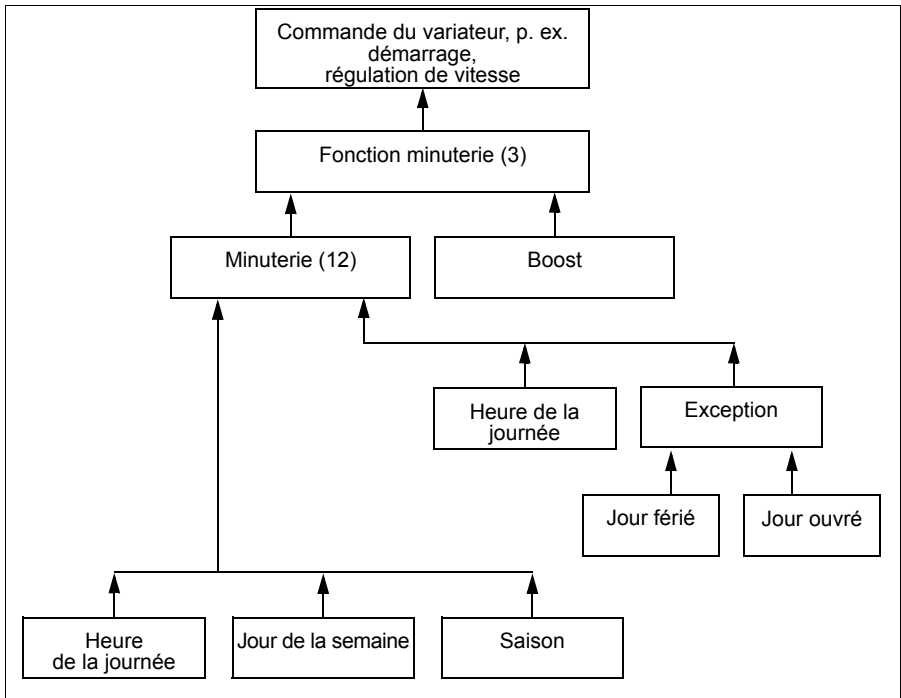
■ Fonctions minuterie

Une minuterie peut être activée en fonction de l'heure de la journée, du jour de la semaine et de la saison dans l'année. En plus de ces paramètres temporels, l'activation d'une minuterie peut être influencée par certains jours exceptionnels (à configurer en jours fériés ou jours ouvrés). Pendant les jours exceptionnels, il est possible de régler l'activation ou la désactivation d'une minuterie.

Plusieurs minuterie peuvent être raccordées à une fonction minuterie avec la fonction OU. Si l'une des minuterie raccordées à une fonction minuterie est active, la fonction minuterie est également active. La fonction minuterie commande alors à son tour les fonctions normales du variateur, comme le démarrage, le choix de la bonne vitesse ou la définition de la consigne pour le régulateur PID/boucle.

Lorsqu'un ventilateur ou une pompe est commandé(e) par une fonction minuterie, il est souvent nécessaire de pouvoir prendre le pas sur son programme pendant une courte période. Cette fonction prioritaire appelée « Boost » affecte directement la ou les fonction(s) minuterie sélectionnée(s) et la/les active pour une durée prédéfinie. Le mode « Boost » est généralement activé par une entrée logique, et son temps de fonctionnement est réglé par des paramètres.

Ce schéma illustre les relations entre les entités des fonctions minuterie.



Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [34 Fonctions minuterie](#) (page [337](#)).

Événements : -

■ Moto-potentiomètre

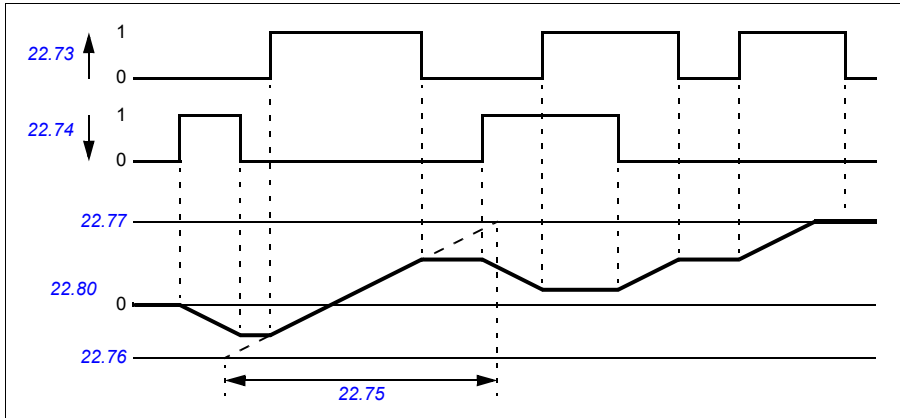
Le moto-potentiomètre est un compteur dont la valeur peut être ajustée à la hausse ou à la baisse via deux signaux logiques sélectionnés aux paramètres [22.73 Source incrément. motopot](#) et [22.74 Source décrément. motopot](#).

Lorsqu'il est activé au par. [22.71 Fonction moto-potentiomètre](#), le moto-potentiomètre prend la valeur réglée au par. [22.72 Valeur initiale motopot](#). Selon le mode réglé au par. [22.71](#), le moto-potentiomètre conserve sa valeur ou la réinitialise à chaque cycle.

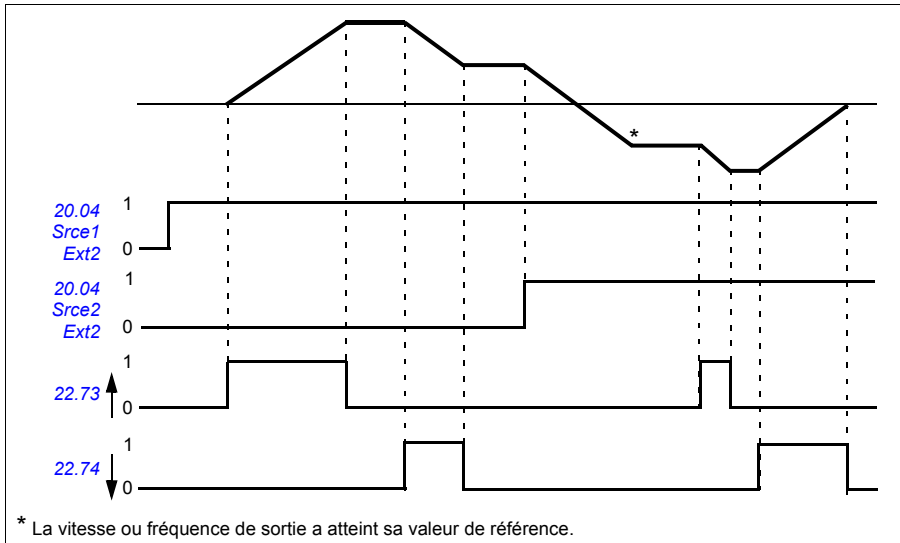
Le taux de variation est défini au par. [22.75 Temps rampe motopot](#) : il s'agit du temps nécessaire pour passer de la valeur minimum ([22.76 Valeur mini motopot](#)) à maximum ([22.77 Valeur maxi motopot](#)), ou vice-versa. Si les signaux d'incréméntation et de décrémentation sont simultanément activés, la valeur du moto-potentiomètre reste identique.

La sortie de la fonction est affichée au par. [22.80 Réf active motopot](#), qui peut être directement défini comme source de la référence dans les paramètres principaux de sélection de source, ou utilisé en entrée par d'autres paramètres, en commande scalaire comme vectorielle.

L'exemple suivant présente le comportement de la valeur du moto-potentiomètre.



Les paramètres [22.73 Source incrément. motopot](#) et [22.74 Source décrément. motopot](#) régulent la vitesse ou la fréquence d'une valeur nulle à la vitesse/fréquence maxi. Vous pouvez changer le sens de rotation au paramètre [20.04 Srce2 Ext1](#). Cf. exemple suivant.



Réglages et diagnostic

Paramètres : [20.04 Srce2 Ext2](#) (page 259) et [22.71 Fonction moto-potentiomètre ...22.80 Réf active motopot](#) (page 284).

Événements : -

■ Commande du frein mécanique

Un frein mécanique peut être utilisé pour maintenir le moteur et la machine entraînée à vitesse nulle lorsque le variateur est arrêté ou non alimenté. La logique de commande du frein est conforme aux réglages du groupe de paramètres [44 Commande frein mécanique](#) et à plusieurs signaux externes. Elle peut prendre les différents états présentés à la page [160](#). Les tableaux qui suivent explicitent ces états et les modalités de transition d'un état à un autre. Le schéma temporel de la page [161](#) donne l'exemple d'une séquence fermeture-ouverture-fermeture.

Entrées de la logique de commande du frein

La commande de démarrage du variateur (bit 5 de [06.16 Mot d'état variateur 1](#)) est la principale source de commande de la logique de commande du frein.

Sorties de la logique de commande du frein

Le frein mécanique est commandé par le bit 0 du paramètre [44.01 État commande frein](#). Ce bit doit être sélectionné comme source d'une sortie relais (ou d'une entrée/sortie logique en mode Output), cette dernière étant raccordée au cylindre de frein par un relais. Cf. exemple de câblage à la page [162](#).

La logique de commande du frein, selon son état, demande à la logique de commande du variateur de maintenir le moteur ou de décélérer sur la rampe. Ces demandes sont affichées au paramètre [44.01 État commande frein](#).

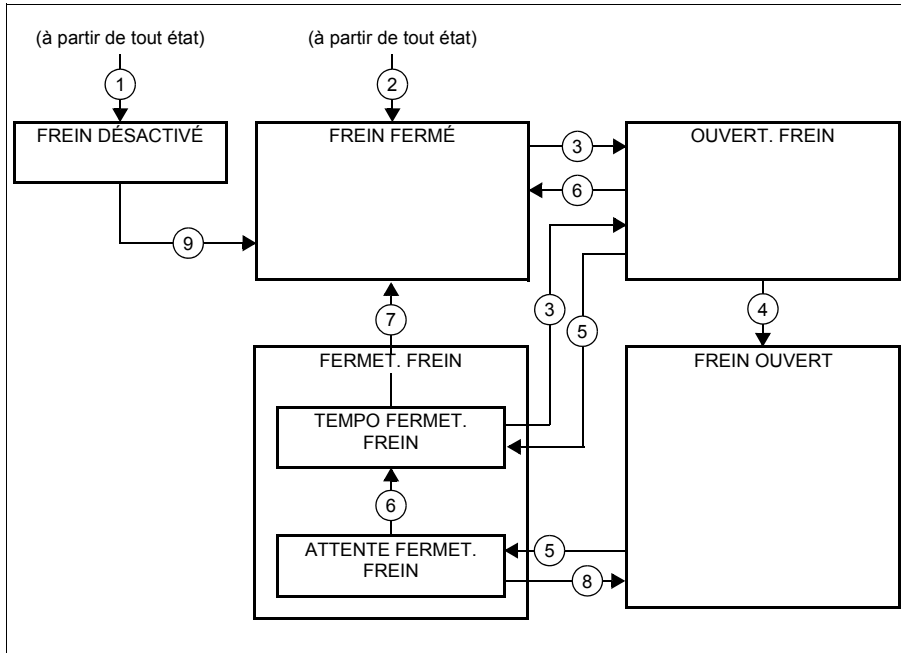
Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [44 Commande frein mécanique](#) (page 387).

Paramètres : [06.16 Mot d'état variateur 1](#) (page 217) et [44.01 État commande frein](#) (page 387).

Événement : [A7A2 Échec ouverture du frein mécanique](#) (page 508).

Schéma d'état de freinage



Descriptions des états

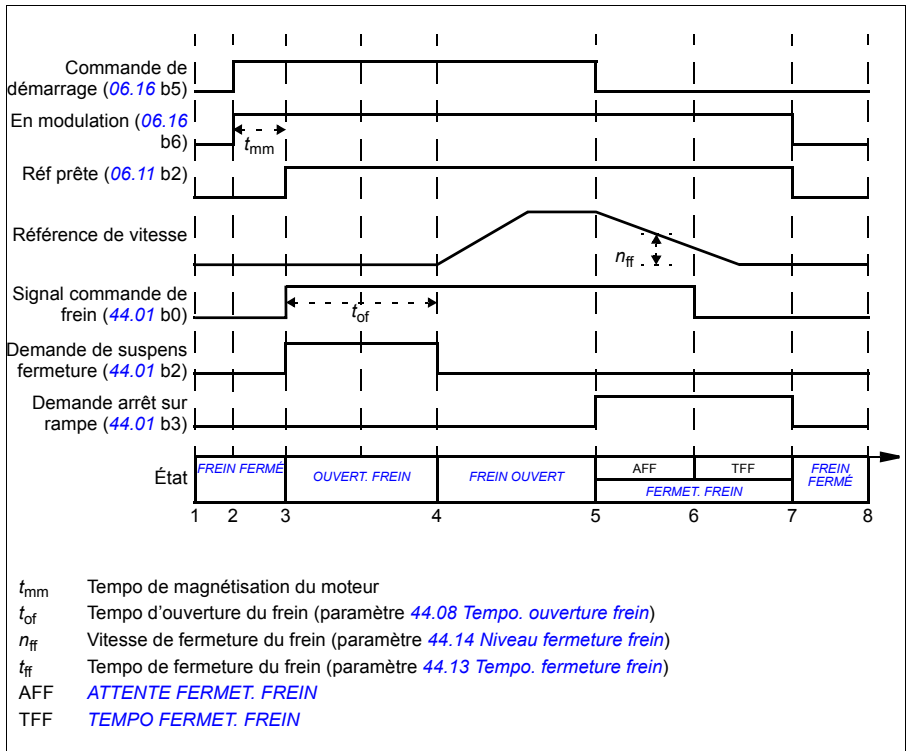
| Nom de l'état | Description |
|------------------------------|--|
| <i>FREIN DÉSACTIVÉ</i> | La commande de frein est désactivée (paramètre <i>44.06 Commande frein active</i> = 0 et <i>44.01 État commande frein</i> b4 = 0). Le signal d'ouverture est actif (<i>44.01 État commande frein</i> b0 = 1). |
| <i>OUVERT. FREIN</i> | Demande d'ouverture du frein. (<i>44.01 État commande frein</i> b2 = 1). Le signal d'ouverture est activé (<i>44.01 État commande frein</i> b0 est sélectionné). La charge est maintenue en place par la régulation de vitesse du variateur jusqu'à la fin de la <i>44.08 Tempo. ouverture frein</i> . |
| <i>FREIN OUVERT</i> | Le frein est ouvert (<i>44.01 État commande frein</i> b0 = 1). La demande de suspens est levée (<i>44.01 État commande frein</i> b2 = 0), et le variateur est autorisé à suivre la référence. |
| <i>FERMET. FREIN</i> | |
| <i>ATTENTE FERMET. FREIN</i> | Demande de fermeture du frein. La logique du variateur reçoit une demande de décélération sur la rampe jusqu'à l'arrêt (<i>44.01 État commande frein</i> b3 = 1). Le signal d'ouverture reste actif (<i>44.01 État commande frein</i> b0 = 1). La logique du frein conserve cet état jusqu'à ce que la vitesse du moteur passe sous <i>44.14 Niveau fermeture frein</i> . |
| <i>TEMPO FERMET. FREIN</i> | Les conditions de fermeture sont réunies. Le signal d'ouverture est désactivé (<i>44.01 État commande frein</i> b0 → 0). La demande de décélération sur la rampe est maintenue (<i>44.01 État commande frein</i> b3 = 1). La logique du frein conserve cet état jusqu'à la fin de <i>44.13 Tempo. fermeture frein</i> . À ce stade, la logique passe à l'état <i>FREIN FERMÉ</i> . |
| <i>FREIN FERMÉ</i> | Le frein est fermé (<i>44.01 État commande frein</i> b0 = 0). Il est possible que le variateur ne fonctionne pas (pas de modulation). |

Conditions pour le changement d'état (n)

- 1 Commande de frein désactivée (paramètre 44.06 *Commande frein active* → 0)
- 2 06.11 *Mot d'état principal*, bit 2 = 0
- 3 Demande d'ouverture du frein
- 4 Fin de 44.08 *Tempo. ouverture frein*
- 5 Demande de fermeture du frein
- 6 La vitesse du moteur est inférieure à la vitesse de fermeture 44.14 *Niveau fermeture frein*.
- 7 Fin de 44.13 *Tempo. fermeture frein*
- 8 Demande d'ouverture du frein
- 9 Commande de frein activée (paramètre 44.06 *Commande frein active* → 1)

Chronogramme

Le chronogramme ci-dessous représente la fonction de commande de frein de manière schématique. Reportez-vous au schéma d'état ci-dessus.

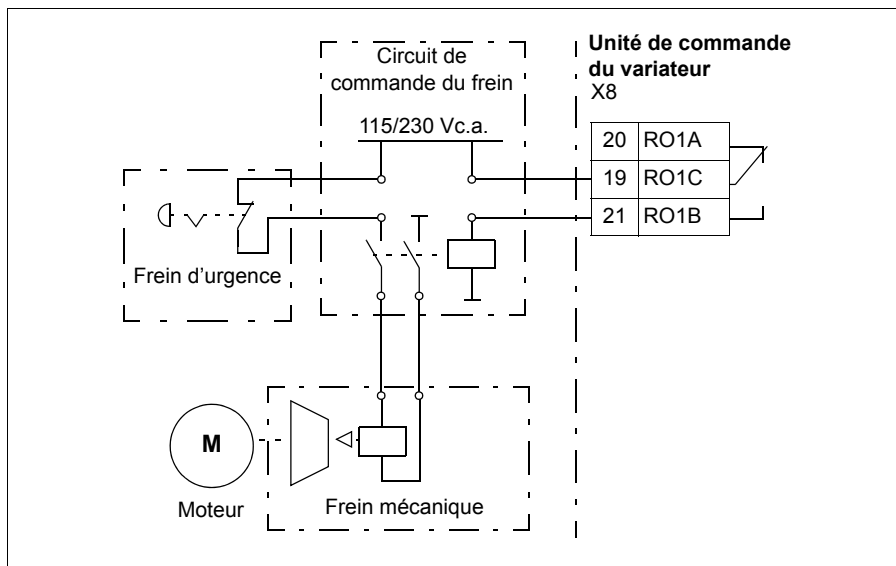


Exemple de câblage

La figure suivante est un exemple de câblage de commande de frein. Il appartient au client de se procurer et d'installer le circuit de commande et le câblage du frein.

⚠ ATTENTION ! Assurez-vous que la machine à laquelle est intégré le variateur avec la fonction de commande de frein satisfait la réglementation relative à la sécurité des personnes. Vous noterez que le convertisseur de fréquence (sous la forme d'un CDM ou d'un BDM tel que défini dans la norme CEI/EN 61800-2) n'est pas considéré comme un dispositif de sécurité au titre de la directive Machines et des normes harmonisées associées. Ainsi, la sécurité de la machine complète vis à vis du personnel ne doit pas être basée sur une fonction spécifique du variateur de fréquence (par exemple fonction de commande de frein), mais doit être mise en œuvre comme défini par les exigences spécifiques de l'application.

Le frein est commandé par le bit 0 du paramètre [44.01 État commande frein](#). Dans cet exemple, le paramètre [10.24 Source RO1](#) est réglé sur [Commande Frein](#) (autrement dit le bit 0 de [44.01 État commande frein](#)).



Commande moteur

■ Types de moteur

Le variateur peut fonctionner avec un moteur c.a. asynchrone, un moteur à aimants permanents ou un moteur synchrone à réductance (SynRM).

■ Identification du moteur

Les performances du contrôle vectoriel s'appuient sur une modélisation précise du moteur élaborée à sa première mise en route.

Une identification par magnétisation du moteur est automatiquement réalisée sur réception du premier ordre de démarrage. Au cours de cette première mise en route, le moteur est magnétisé à vitesse nulle pendant plusieurs secondes et la résistance du moteur ainsi que du câble moteur est mesurée, afin de modéliser le moteur. Cette méthode est satisfaisante pour la plupart des applications.

Pour des applications exigeantes, la fonction Identification moteur peut être exécutée.

Réglages et diagnostic

Paramètre : [99.13 Demande identif moteur](#) (page 452).

Événements : [AFF6 Identification moteur](#) (page 512) et [FF61 Identification moteur](#) (page 525).

■ Commande en mode scalaire du moteur

Le mode scalaire est le mode de commande par défaut du moteur. En mode Scalaire, le variateur est commandé avec une référence de fréquence, sans toutefois atteindre les performances exceptionnelles du mode de commande vectoriel.

ABB recommande d'activer le mode scalaire dans les situations suivantes :

- si les valeurs nominales exactes ne sont pas connues ou si le variateur sera utilisé avec des moteurs différents à l'issue de la phase de mise en service ;
 - si le temps de mise en service doit être bref ou si aucune identification moteur n'est souhaitée ;
 - dans les systèmes multimoteurs si : 1) la charge n'est pas répartie de manière égale entre les moteurs, 2) les moteurs sont de tailles différentes ou 3) les moteurs vont être remplacés après exécution de la fonction d'Identification moteur (ID Run) ;
 - si le courant nominal du moteur est inférieur à 1/6 du courant de sortie nominal du variateur ;
 - si le variateur est utilisé sans moteur raccordé (ex., à des fins d'essai) ;
-

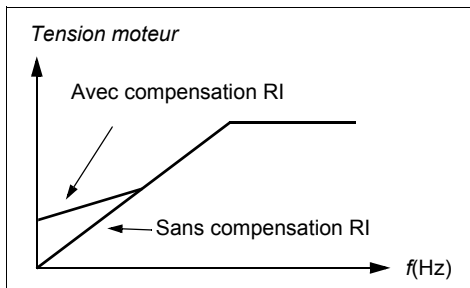
- si le variateur alimente un moteur moyenne tension par l'intermédiaire d'un transformateur élévateur.
- si le variateur est équipé d'un filtre sinus.

En commande Scalaire, certaines fonctions standard ne sont pas opérationnelles.

Cf. également section [Modes de fonctionnement](#) (page 118).

Compensation RI en mode Scalaire

La fonction de compensation RI (aussi appelée supplément de tension) ne peut être activée qu'en commande Scalaire. Lorsqu'elle est activée, le variateur applique une tension supplémentaire (boost) au moteur aux basses vitesses. La compensation RI est utile dans les applications nécessitant un fort couple de démarrage, p. ex. les pompes volumétriques.



En contrôle vectoriel, aucune compensation RI n'est possible ou nécessaire car elle est appliquée automatiquement.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Moteur – Compensation RI

Groupe de paramètres : [28 Chaîne référence fréquence](#) (page 300).

Paramètres : [97.13 Compensation RI](#) (page 445) et [99.04 Mode commande moteur](#) (page 449).

Événements : -

■ Contrôle vectoriel du moteur

Le mode de commande vectoriel est destiné aux applications où la précision de la commande est essentielle. Il permet une meilleure commande sur toute la plage de vitesse, en particulier dans des applications qui requièrent une faible vitesse pour un couple élevé. Il exige une identification moteur à la mise en route. Vous ne pouvez pas utiliser le contrôle vectoriel avec toutes les applications, p. ex. si des filtres sinus sont utilisés ou si plusieurs moteurs sont raccordés au même variateur.

La commande de la commutation des semi-conducteurs en sortie assure le flux statorique et le couple moteur requis. La valeur de référence est transmise au régulateur de couple par le régulateur de vitesse ou directement par une source de référence de couple externe.

Le flux statorique est calculé par intégration de la tension du moteur dans l'espace vectoriel. Le flux rotorique peut être calculé à partir du flux statorique et du modèle du moteur. Le couple moteur est produit par contrôle de l'intensité à 90° du flux rotorique. Le modèle du moteur identifié améliore le calcul du flux rotorique. La vitesse réelle de l'arbre moteur n'intervient pas dans la commande du moteur.

Le mode de commande vectoriel est requis pour les moteurs synchrones à réductance (moteurs SynRM).

Cf. également section [Arrêt temporisé](#) (page 175).

Réglages et diagnostic

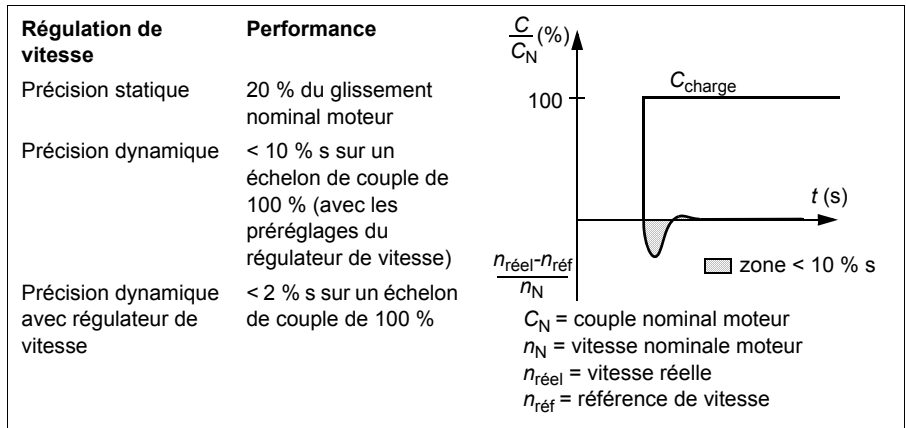
Menu – Réglages essentiels – Moteur – Mode de commande

Paramètres : [99.04 Mode commande moteur](#) (page 449) et [99.13 Demande identifi moteur](#) (page 452).

Événements : -

■ Niveaux de performance en régulation de vitesse

Le tableau ci-dessous donne les niveaux de performance types d'un entraînement régulé en vitesse.



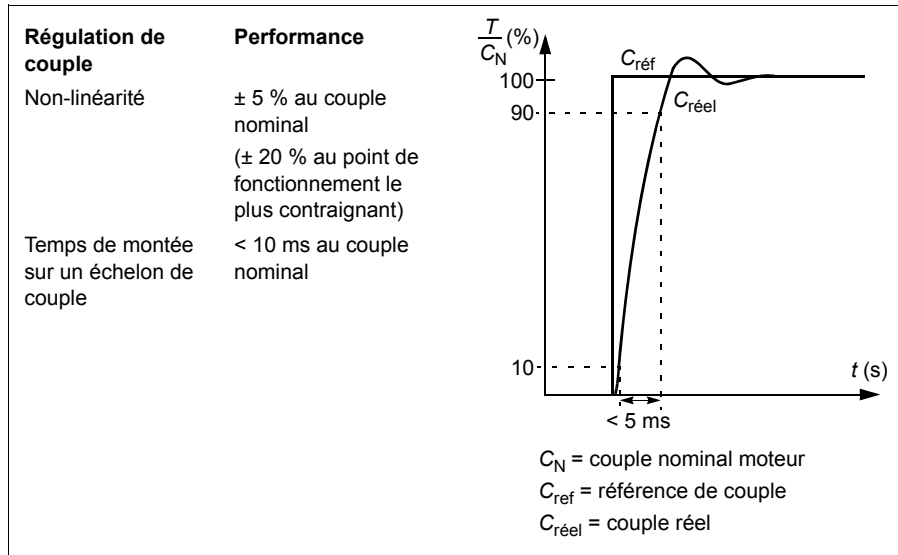
Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [25 Régulation de vitesse](#) (page 291).

Événements : -

Niveaux de performance en régulation de couple

Le variateur peut réaliser une régulation de couple précise sans mesure de la vitesse de rotation de l'arbre moteur. Le tableau ci-dessous donne les niveaux de performance types d'un entraînement régulé en couple.



Gestion des pertes réseau

Cf. section [Régulation de sous-tension \(gestion des pertes réseau\)](#) page 176.

Rapport U/f

La fonction U/f n'est accessible qu'en mode de commande scalaire, qui utilise la commande en fréquence.

Elle dispose de deux modes : linéaire et quadratique.

En mode linéaire, le rapport entre tension et fréquence est constant sous le point d'affaiblissement du champ. Cela sert dans les applications à couple constant, où il peut être nécessaire de générer un couple égal à ou approchant du couple nominal moteur, sur toute la plage de fréquence.

En mode quadratique (par défaut), le rapport entre tension et fréquence augmente avec le carré de la fréquence sous le point d'affaiblissement du champ. Cela sert en général pour les applications de type pompe centrifuge ou ventilateur. Pour ces applications, le couple nécessaire suit l'évolution du carré de la fréquence.

Par conséquent, si la tension varie selon cette évolution, l'efficacité du moteur est améliorée, et son niveau sonore abaissé dans ces applications.

La fonction U/f est incompatible avec l'optimisation d'énergie ; si le paramètre [45.11 Optimisateur énergie](#) est réglé sur *Activé*, le paramètre [97.20 Rapport U/f](#) est ignoré.

Réglages et diagnostic

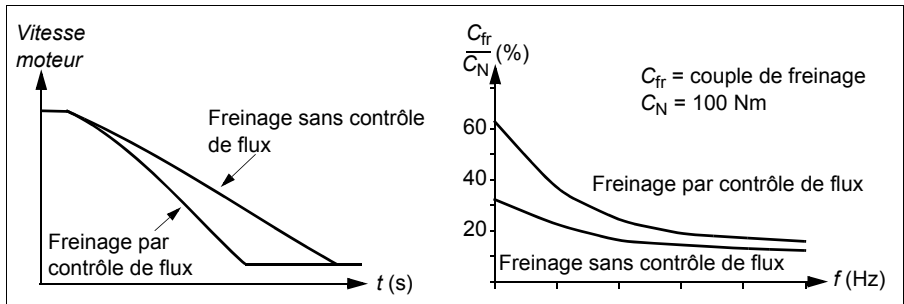
Menu – Réglages essentiels – Moteur – Rapport U/f

Paramètres : [45.11 Optimisateur énergie](#) (page 391) et [97.20 Rapport U/f](#) (page 445).

Événements : -

■ Freinage par contrôle de flux

Le variateur peut produire une décélération plus rapide en augmentant le niveau de magnétisation du moteur. En augmentant le flux dans le moteur, l'énergie générée pendant le freinage du moteur peut être transformée en énergie thermique dans le moteur (augmentation des pertes).



Le variateur surveille en permanence l'état du moteur, également pendant le freinage par contrôle de flux. Par conséquent, la fonction de freinage par contrôle de flux peut être utilisée à la fois pour arrêter le moteur et pour modifier sa vitesse. Autres avantages du freinage par contrôle de flux :

- Le freinage débute dès réception de l'ordre d'arrêt. Il n'est pas nécessaire d'attendre la réduction du flux avant de commencer à freiner.
- Le refroidissement du moteur asynchrone est efficace. Seul le courant statorique du moteur augmente pendant le freinage par contrôle de flux, pas le courant rotorique. Le stator refroidit beaucoup plus rapidement que le rotor.
- Le freinage par contrôle de flux est utilisable avec les moteurs asynchrones et ceux à aimants permanents.

Deux niveaux de puissance de freinage sont possibles :

- Le freinage modéré offre une décélération plus rapide que lorsque le freinage par contrôle de flux est désactivé, et limite le niveau de flux du moteur pour empêcher son échauffement excessif.
- Le freinage complet exploite la quasi-totalité du courant disponible pour convertir l'énergie de freinage mécanique en énergie thermique pour le moteur. Le temps de freinage est plus court qu'avec le freinage modéré mais l'échauffement du moteur peut être important en utilisation cyclique.



ATTENTION : Le moteur doit fonctionner aux valeurs nominales pour absorber l'énergie thermique générée par le freinage par contrôle de flux.

Réglages

Menu – Réglages essentiels – Moteur – Freinage par contrôle de flux

Paramètre : [97.05 Freinage par ctrl de flux](#) (page [443](#)).

Événements : -

■ **Magnétisation c.c.**

Le variateur possède plusieurs fonctions de magnétisation pour les différentes phases de fonctionnement du moteur (démarrage, rotation et arrêt) : prémagnétisation, maintien du courant par injection de c.c., post-magnétisation et préchauffe (chauffe du moteur).

Prémagnétisation :

La prémagnétisation consiste en une magnétisation c.c. du moteur avant le démarrage. En fonction du mode de démarrage sélectionné ([21.01 Mode démarrage](#) ou [21.19 Mode démarr scalaire](#)), la prémagnétisation garantit le couple initial de démarrage le plus élevé possible, pouvant atteindre 200 % du couple nominal moteur. En réglant le temps de prémagnétisation ([21.02 Temps magnétisation](#)), vous pouvez synchroniser le démarrage du moteur avec, par exemple, le desserrage d'un frein mécanique.

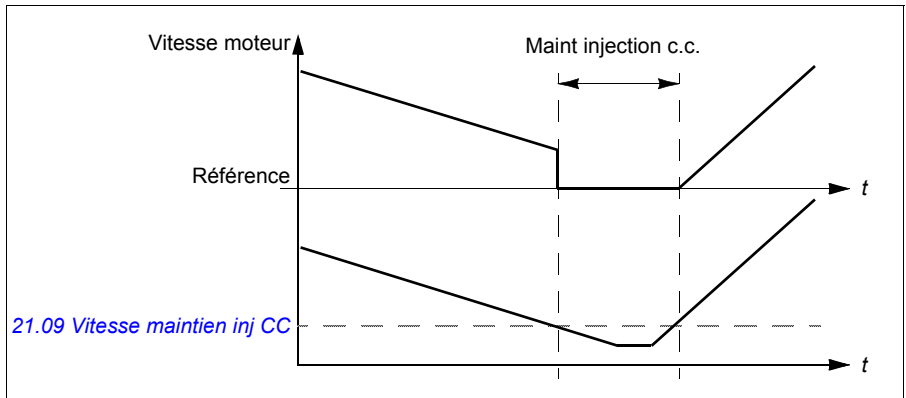
Réglages et diagnostic

Paramètres : [21.01 Mode démarrage](#) (page [267](#)), [21.02 Temps magnétisation](#) (page [268](#)) et [21.19 Mode démarr scalaire](#) (page [272](#)).

Événements : -

Maintien du courant par injection de c.c.

Cette fonction permet de bloquer le rotor à vitesse (quasiment) nulle en cours de fonctionnement normal. Vous pouvez activer le maintien du courant par injection de c.c. au paramètre [21.08 Contrôle courant continu](#). Lorsqu'à la fois la valeur de référence et la vitesse chutent sous un niveau défini (paramètre [21.09 Vitesse maintien inj CC](#)), le variateur arrête de produire un courant sinusoïdal et injecte du courant continu dans le moteur. L'intensité de ce courant est définie au paramètre [21.10 Référence courant continu](#). Lorsque la valeur de référence repasse au-dessus de la valeur du paramètre [21.09 Vitesse maintien inj CC](#), le variateur reprend son fonctionnement normal.



Réglages et diagnostic

Paramètres : [21.08 Contrôle courant continu](#) (page 270) et [21.09 Vitesse maintien inj CC](#) (page 271).

Événements : -

Post-magnétisation

Cette fonction prolonge la magnétisation du moteur pendant un certain temps après l'arrêt (paramètre [21.11 Temps post magnétisation](#)) pour éviter que la machine ne tourne en charge, par exemple avant l'action d'un frein mécanique.

La post-magnétisation peut être activée au paramètre [21.08 Contrôle courant continu](#). L'intensité du courant de magnétisation est définie au paramètre [21.10 Référence courant continu](#).

N.B. : La post-magnétisation n'est accessible que lorsque l'arrêt sur rampe est sélectionné (cf. paramètre [21.03 Mode arrêt](#)).

Réglages et diagnostic

Paramètres : [21.03 Mode arrêt](#) (page 268), [21.08 Contrôle courant continu](#) (page 270) et [21.11 Temps post magnétisation](#) (page 271).

Événements : -

Préchauffe (chauffe du moteur) :

La fonction de préchauffe conserve le moteur chaud, afin d'empêcher la formation de condensation, en l'alimentant par un courant c.c. après l'arrêt du variateur. Elle ne peut être active que lorsque le variateur est à l'arrêt, le démarrage de celui-ci coupant la fonction.

Lorsque la fonction est activée et qu'une commande d'arrêt est donnée, la préchauffe démarre automatiquement si la vitesse du variateur est inférieure à la limite vitesse nulle (cf. bit 0 du paramètre [06.19 ME régulation vitesse](#)). Si la vitesse est supérieure à la limite vitesse nulle, une temporisation réglée au paramètre [21.15 Tempo de préchauffe](#) est appliquée pour éviter les surintensités.

Cette fonction peut être réglée de façon à être toujours active à l'arrêt du variateur ; elle peut également être activée par une entrée logique, le bus de terrain, une fonction de minuterie ou encore une fonction de supervision. Par exemple, une fonction de supervision de signaux permet d'activer la chauffe à partir d'un signal envoyé par la mesure thermique du moteur.

Le courant de préchauffage fourni au moteur peut varier entre 0 et 30 % du courant nominal moteur.

Lorsque la préchauffe est activée, une icône de la barre d'état indique que le moteur est alimenté en courant, cf. page [48](#).

N.B :

- Dans les applications où le moteur continue à tourner longtemps après l'arrêt de la modulation, ABB recommande d'utiliser l'arrêt sur rampe avec la préchauffe afin d'éviter une contrainte brutale sur le rotor lors de l'activation de la préchauffe.
- Cette fonction nécessite que le circuit STO soit fermé.
- Elle nécessite également que le variateur ne soit pas en défaut.
- La fonction de préchauffe est autorisée même en l'absence de signal de rotation permise.
- La fonction de préchauffe est autorisée même en l'absence de signal Validation marche.
- La préchauffe utilise le maintien d'injection de c.c. pour produire du courant.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Moteur – Préchauffe

Paramètres : [21.14 Source entrée préchauffage](#) (page [271](#)), [21.15 Tempo de préchauffe](#) (page [272](#)) et [21.16 Courant préchauffage](#) (page [272](#)).

Événements : -

■ Optimisation de l'énergie

Cette fonction optimise le flux afin de réduire la consommation énergétique totale et le niveau sonore du moteur lorsque le variateur fonctionne sous le régime de charge nominal. Le rendement global de l'entraînement (moteur + variateur) peut être amélioré de 1 à 20 % en fonction de la vitesse et du couple de la charge.

N.B. : L'optimisation d'énergie est toujours activée avec un moteur à aimants permanents ou un moteur synchrone à réluctance.

Réglages et diagnostic

Menu - Efficacité énergétique

Paramètre : [45.11 Optimisateur énergie](#) (page 391).

Événements : -

■ Fréquence de découpage

Le variateur possède deux fréquences de découpage : la fréquence de découpage de référence et la fréquence de découpage minimum. Le variateur tente de maintenir la fréquence de découpage maximale admissible (= fréquence de découpage de référence) si cela est possible d'un point de vue thermique, puis passe dynamiquement de la fréquence de découpage de référence à la fréquence minimum en fonction de la température du variateur. Lorsqu'il atteint la fréquence de découpage minimum (= plus faible fréquence de découpage admissible), il commence à limiter le courant de sortie à mesure que la chauffe se poursuit.

Pour le déclassement, cf. chapitre *Caractéristiques techniques*, section *Déclassement de la fréquence de commutation* dans le *Manuel d'installation* du variateur.

Exemple 1 : si vous devez fixer la fréquence de commutation à une certaine valeur, notamment avec certains filtres externes tels que les filtres RFI C1 ou sinus (cf. *Manuel d'installation du variateur*), réglez la référence et la fréquence de commutation minimum à cette valeur et le variateur la conservera.

Exemple 2 : si la fréquence de commutation de référence est réglée à 12 kHz et que la fréquence de commutation minimale est réglée à la plus petite valeur possible, le variateur maintient la fréquence de commutation la plus élevée possible afin de réduire le bruit du moteur, et ne la diminue que lorsque le variateur chauffe. C'est notamment utile pour des applications nécessitant un faible bruit, mais où un bruit plus important peut être toléré lorsque le courant de sortie maximal est nécessaire.

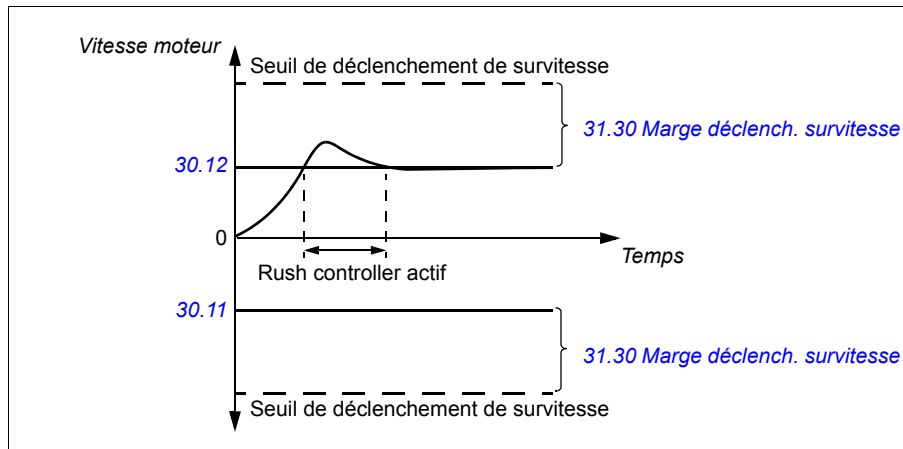
Réglages et diagnostic

Paramètres : [97.01 Réf. fréquence découpage](#) et [97.02 Fréquence découpage mini](#) (page 428).

Événements : -

■ Rush controller (maîtrise de l'accélération)

En régulation de couple, le moteur risque d'accélérer en cas de perte brutale de la charge. Le programme de commande possède une fonction « Rush controller » qui diminue la référence de couple lorsque la vitesse moteur dépasse [30.11 Vitesse minimum](#) ou [30.12 Vitesse maximum](#).



Cette fonction repose sur un régulateur PID. Le gain proportionnel et le temps d'intégration sont réglables par paramètres. Réglez ces valeurs sur 0 pour désactiver le Rush controller.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [25.02 Gain proportionnel vitesse](#) (page 291), [25.03 Temps intégration vitesse](#) (page 291), [30.11 Vitesse minimum](#) (page 312), [30.12 Vitesse maximum](#) (page 313) et [31.30 Marge déclench. survitesse](#) (page 317).

Événements : -

■ Fonction Jog

La fonction Jog active un commutateur temporaire qui fait brièvement tourner le moteur. Celle-ci est en général utilisée en phase de maintenance ou de mise en service pour commander la machine en local.

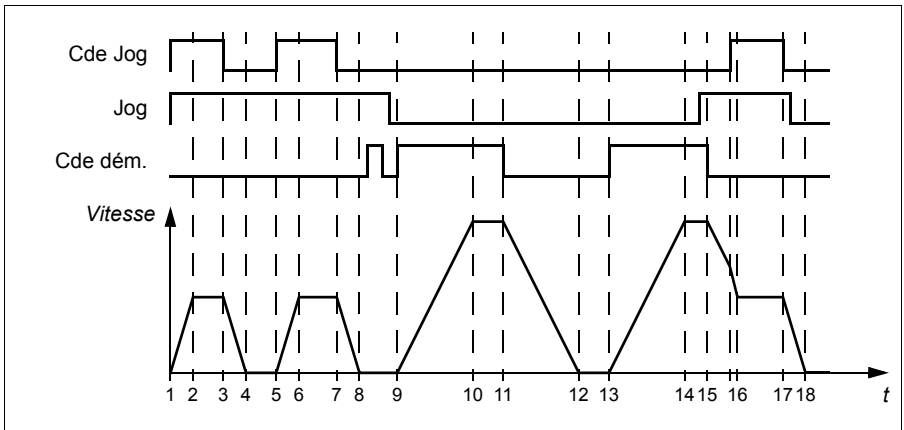
Deux fonctions Jog (1 et 2) sont disponibles avec chacune leur propre référence et source d'activation. La source des signaux est affichée aux paramètres [20.26 Source démarr fction Jog 1](#) et [20.27 Source démarr fction Jog 2](#) (**Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Marche par à-coups (Jog)**). Quand la fonction Jog est activée, le variateur démarre et accélère jusqu'à la vitesse Jog réglée ([22.42 Réf Jog 1](#) ou [22.43 Réf Jog 2](#)) sur la rampe Jog réglée ([23.20 Jog temps d'accélération](#)). Lorsque le signal d'activation disparaît, le variateur s'arrête sur la rampe de décélération Jog réglée ([23.21 Jog temps de décélération](#)).

Le schéma et le tableau suivants fournissent un exemple de fonctionnement avec la fonction Jog. Le variateur fonctionne en mode d'arrêt sur rampe (cf. paramètre [21.03 Mode arrêt](#)).

Cde Jog = état de l'entrée Jog sélectionnée au paramètre [20.26 Source démarrage Jog 1](#) ou [20.27 Source démarrage Jog 2](#)

Jog = état de l'entrée Jog sélectionnée au paramètre [20.25 Fonction Jog active](#)

Cde dém. = état de la commande de démarrage de l'entraînement



| Phase | Cde Jog | Jog | Cde dém. | Description |
|-------|---------|------|----------|--|
| 1-2 | 1 | 1 | 0 | Le moteur accélère jusqu'à la vitesse Jog sur la rampe d'accélération de la fonction Jog. |
| 2-3 | 1 | 1 | 0 | Le moteur suit la référence Jog. |
| 3-4 | 0 | 1 | 0 | Le moteur décélère jusqu'à la vitesse nulle sur la rampe de décélération de la fonction Jog. |
| 4-5 | 0 | 1 | 0 | Le moteur est arrêté. |
| 5-6 | 1 | 1 | 0 | Le moteur accélère jusqu'à la vitesse Jog sur la rampe d'accélération de la fonction Jog. |
| 6-7 | 1 | 1 | 0 | Le moteur suit la référence Jog. |
| 7-8 | 0 | 1 | 0 | Le moteur décélère jusqu'à la vitesse nulle sur la rampe de décélération de la fonction Jog. |
| 8-9 | 0 | 1->0 | 0 | Le moteur est arrêté. Les commandes de démarrage sont ignorées tant que le signal Jog est activé. L'utilisateur doit donner une nouvelle commande de démarrage après la désactivation du signal. |
| 9-10 | x | 0 | 1 | Le moteur accélère jusqu'à la référence de vitesse sur la rampe d'accélération sélectionnée (paramètres 23.11...23.15). |

| Phase | Cde Jog | Jog | Cde dém. | Description |
|-------|---------|------|----------|--|
| 10-11 | x | 0 | 1 | Le moteur suit la référence de vitesse. |
| 11-12 | x | 0 | 0 | Le moteur décélère jusqu'à la vitesse nulle sur la rampe de décélération sélectionnée (paramètres 23.11...23.15). |
| 12-13 | x | 0 | 0 | Le moteur est arrêté. |
| 13-14 | x | 0 | 1 | Le moteur accélère jusqu'à la référence de vitesse sur la rampe d'accélération sélectionnée (paramètres 23.11...23.15). |
| 14-15 | x | 0->1 | 1 | Le moteur suit la référence de vitesse. Le signal Jog est ignoré tant que la commande de démarrage est activée. Si le signal Jog est activé lorsque la commande de démarrage s'interrompt, la fonction Jog est immédiatement activée. |
| 15-16 | 0->1 | 1 | 0 | La commande de démarrage s'interrompt. Le variateur décélère sur la rampe de décélération sélectionnée (paramètres 23.11...23.15). Lorsque la commande Jog est donnée, le variateur en décélération se met à suivre la rampe de décélération de la fonction Jog. |
| 16-17 | 1 | 1 | 0 | Le moteur suit la référence Jog. |
| 17-18 | 0 | 1->0 | 0 | Le moteur décélère jusqu'à la vitesse nulle sur la rampe de décélération de la fonction Jog. |

Cf. également schéma fonctionnel page [580](#).

N.B. :

- La fonction Jog n'est pas disponible en commande locale.
- Il est impossible d'activer la fonction Jog lorsque la commande de démarrage est donnée ou de démarrer le variateur lorsque la fonction Jog est désactivée. L'utilisateur doit donner une nouvelle commande de démarrage pour démarrer le variateur après désactivation de la commande Jog.



ATTENTION ! Si la fonction Jog est opérationnelle et activée lorsque la commande de démarrage est donnée, la fonction Jog sera activée dès que la commande de démarrage sera désactivée.

- Si les deux fonctions Jog sont activées, la première activée sera prioritaire.
- La fonction Jog peut uniquement être utilisée en commande vectorielle.
- Les fonctions de marche par à-coups activées via le bus de terrain (cf. [06.01 Mot de commande principal](#), bits 8 et 9) utilisent les références et temps de rampe de la fonction Jog mais n'ont pas besoin du signal Jog.

Réglages et diagnostic

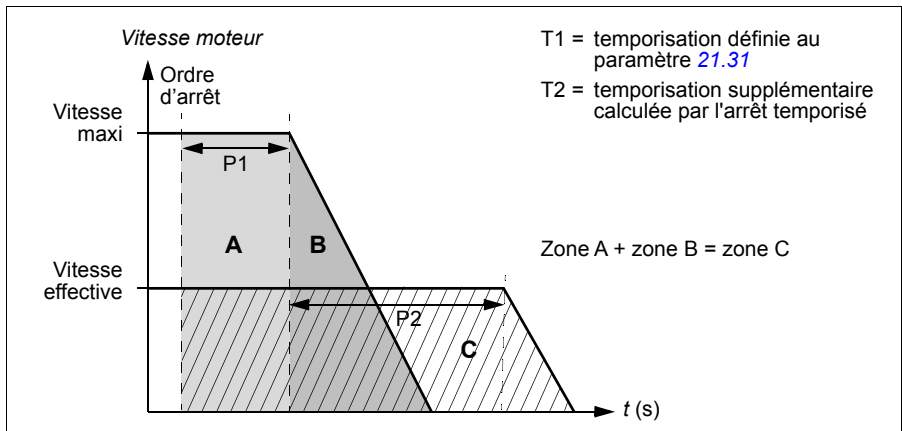
Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Marche par à-coups (Jog)

Paramètres : [20.25 Fonction Jog active...](#)[20.27 Source démarr fction Jog 2](#) (page 265), [22.42 Réf Jog 1...](#)[22.43 Réf Jog 2](#) (page 283) et [23.20 Jog temps d'accélération...](#)[23.21 Jog temps de décélération](#) (page 287).

Événements : -

■ Arrêt temporisé

Une fonction d'arrêt temporisé est disponible, par exemple lorsqu'un convoyeur doit continuer d'avancer sur une certaine distance après réception de l'ordre d'arrêt. À vitesse maxi, le moteur s'arrête normalement le long de la rampe de décélération active, à l'issue d'une temporisation définie par l'utilisateur et correspondant à la distance parcourue. À une vitesse inférieure, l'arrêt est temporisé encore plus longtemps en faisant tourner le moteur à sa vitesse effective avant la rampe d'arrêt. Comme illustré sur la figure, la distance parcourue après l'ordre d'arrêt est identique dans les deux cas, à savoir, zone A + zone B = zone C.



La compensation de vitesse ne tient pas compte des temps de forme de rampe (paramètres [23.32 Temps forme 1](#) et [23.33 Temps forme 2](#)). Un temps de forme positif augmente la distance parcourue.

La fonction d'arrêt temporisé peut être limitée au sens de rotation avant ou arrière uniquement.

Cette fonction est disponible en mode de commande scalaire et vectoriel.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [21.30 Mode d'arrêt temporisé...](#)[21.32 Seuil arrêt comp vitesse](#) (page 275).

Événements : -

Régulation de tension c.c.

■ Régulation de surtension

En règle générale, la régulation de surtension du circuit intermédiaire c.c. est utilisée lorsque le moteur fonctionne en mode générateur. Lorsque le moteur décélère ou lorsque la charge entraîne l'arbre moteur, le moteur peut devenir générateur et l'arbre tourner à une vitesse supérieure à la vitesse ou à la fréquence de consigne. Pour éviter que la tension continue ne franchisse la limite de régulation de surtension, le régulateur de surtension diminue automatiquement le couple produit lorsque la limite est atteinte. Le régulateur de surtension allonge alors tout temps de décélération programmé si la limite est atteinte ; pour obtenir un temps de décélération plus court, une résistance et un hacheur de freinage seront nécessaires.

Voir également section [Limites de régulation de sous-tension et de surtension](#) page 179.

Réglages et diagnostic

Paramètre : [30.30 Régulation de surtension](#) (page 317).

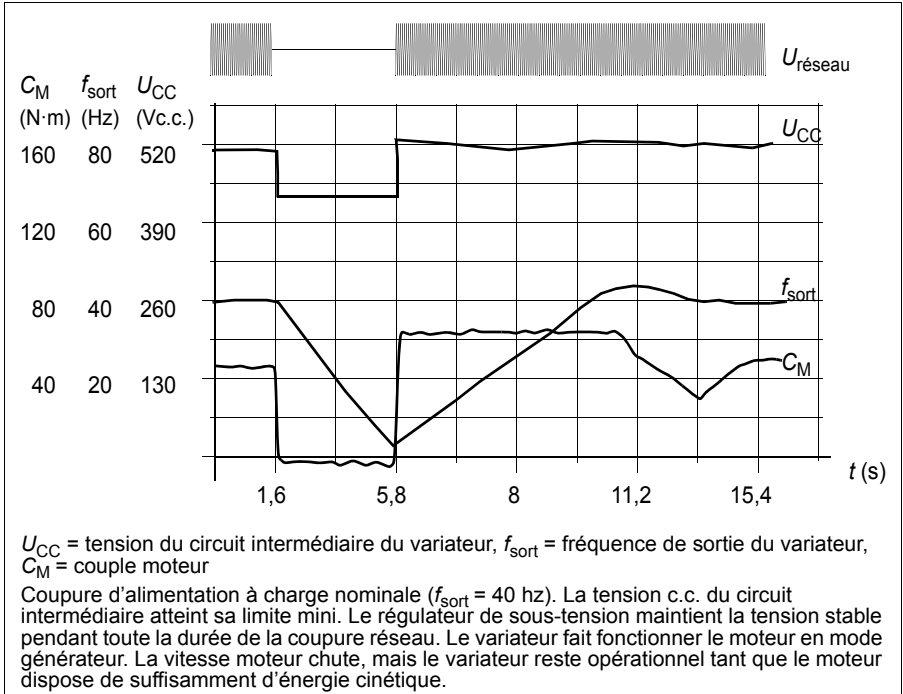
Événements : [A3A1 Surtension bus c.c.](#) (page 501) et [3210 Surtension bus c.c.](#) (page 515).

■ Régulation de sous-tension (gestion des pertes réseau)

En cas de coupure de la tension d'entrée, le variateur continue de fonctionner en utilisant l'énergie cinétique du moteur en rotation. Il reste ainsi totalement opérationnel tant que le moteur continue de tourner et qu'il renvoie de l'énergie au variateur. Le variateur peut continuer de fonctionner après une coupure réseau si le contacteur principal (si installé) reste fermé.

Voir également section [Limites de régulation de sous-tension et de surtension](#) page 179.

Nota : Les appareils équipés de l'option contacteur principal doivent comporter une alimentation secourue (ex., UPS) pour maintenir le circuit de commande du contacteur fermé pendant une coupure de courte durée.



Fonction de régulation de sous-tension (gestion des pertes réseau)

Implémentation de la fonction de régulation de sous-tension :

- Vérifiez que la fonction de régulation de sous-tension du variateur est activée au paramètre [30.31 Régulation de sous-tension](#).
- Le paramètre [21.01 Mode démarrage](#) doit être réglé sur [Automatique](#) (mode vectoriel) ou le paramètre [21.19 Mode démarr scalaire](#) sur [Automatique](#) (mode scalaire) pour autoriser le démarrage par reprise au vol (démarrage d'un moteur en rotation).

Si l'appareil est équipé d'un contacteur principal, évitez son déclenchement sur défaut en cas de coupure d'alimentation. Réglez par exemple une temporisation du relais (maintien du courant) dans le circuit de commande du contacteur.



ATTENTION ! Assurez-vous que le redémarrage au vol du moteur ne présente aucun risque. En cas de doute, n'utilisez pas cette fonction.

Redémarrage automatique

Le variateur peut être redémarré automatiquement après une courte coupure de l'alimentation (10 secondes maxi) à l'aide de la fonction de redémarrage automatique à condition qu'il soit autorisé à fonctionner pendant 10 secondes sans ventilateurs de refroidissement.

Lorsqu'elle est activée, la fonction de redémarrage automatique assure un redémarrage sans heurt après une coupure de courant en entreprenant les actions suivantes :

- suppression du défaut de sous-tension (une alarme est toutefois signalée) ;
- arrêt de l'appareil et du refroidissement pour préserver toute énergie résiduelle ;
- activation de la précharge du circuit c.c.

Si la tension c.c. est rétablie avant la fin de la tempo réglée au paramètre [21.18 Temps redémarrage auto](#) et que le signal de démarrage est maintenu, le fonctionnement normal se poursuit. À l'inverse, si la tension c.c. est toujours insuffisante à la fin de la tempo, le variateur déclenche sur défaut [3220 Sous-tension bus c.c.](#)

Si le paramètre [21.34 Force redémarr. auto](#) est réglé sur *Activé*, le variateur ne déclenche jamais sur défaut de sous-tension et le signal de démarrage reste perpétuellement actif. Une fois la tension c.c. rétablie, le fonctionnement normal se poursuit.



ATTENTION ! Avant d'activer cette fonction, assurez-vous que tout danger est écarté. Cette fonction réarme automatiquement le variateur et ne s'interrompt pas en cas de coupure de courant.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [21.01 Mode démarrage](#) (page 267), [21.18 Temps redémarrage auto...](#)[21.19 Mode démarr scalaire](#) (page 272), [21.34 Force redémarr. auto](#) (page 276) et [30.31 Régulation de sous-tension](#) (page 317).

Événements : [A3A2 Sous-tension bus c.c](#) (page 501) et [3220 Sous-tension bus c.c](#) (page 515).

■ Limites de régulation de sous-tension et de surtension

Les limites de régulation de sous-tension et de surtension du régulateur dépendent de la tension réseau et du type de variateur/onduleur. La tension c.c. (U_{CC}) équivaut à environ 1,35 fois la tension composée crête-crête. Elle est affichée au paramètre [01.11 Tension c.c.](#).

Les tableaux suivants indiquent les valeurs pour différentes plages de tension c.c. lorsque la limite de tension adaptative est activée au paramètre [95.02 Limite tension adaptative](#) et lorsqu'elle est désactivée au paramètre [95.02 Limite tension adaptative](#). N.B. : les valeurs absolues de tension varient selon le type de variateur/onduleur et la plage de tension réseau.

Limite de tension adaptative activée au paramètre [95.02 Limite tension adaptative](#)

| | Niveau de tension c.c. [V] | | |
|---|---|---|---|
| | Plage de tension réseau [V] 380 à 415 | Plage de tension réseau [V] 440 à 480 | 95.01 Tension réseau = Automatique / non sélectionné |
| Seuil de déclenchement sur défaut de surtension | 842 | 842 | 842 |
| Seuil de régulation de surtension | 779 | 779 | 779 |
| Limite de démarrage du hacheur de freinage interne | 779 | 779 | 779 |
| Limite d'arrêt du hacheur de freinage interne | 759 | 759 | 759 |
| Seuil d'alarme pour surtension | 745 | 745 | 745 |
| Seuil d'alarme de sous-tension | $0,85 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,85 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,85 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 |
| Seuil de régulation de sous-tension | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 |
| Limite de fermeture du relais de précharge / désactivation de la précharge | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,78 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 |
| Limite d'ouverture du relais de précharge / activation de la précharge | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. 95.03 |
| Tension c.c. à la limite haute de la plage de tension réseau (U_{CCmaxi}) | 560 | 648 | (variable) |

| | Niveau de tension c.c. [V] | | |
|--|--|--|---|
| Cf. <i>95.01 Tension réseau</i> | Plage de tension réseau [V] 380 à 415 | Plage de tension réseau [V] 440 à 480 | <i>95.01 Tension réseau = Automatique / non sélectionné</i> |
| Tension c.c. à la limite basse de la plage de tension réseau (U_{CCmini}) | 513 | 594 | (variable) |
| Seuil de mise en veille | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> |
| Seuil de déclenchement sur défaut de sous-tension | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> | $0,73 \times 1,41 \times$ valeur par. <i>95.03</i> |
| Nota : Le paramètre <i>95.03 Tension c.a. estimée</i> correspond à la tension c.a. estimée lors de la mise sous tension du variateur et ne sera pas continuellement mis à jour pendant le fonctionnement. | | | |

Limite de tension adaptative désactivée au paramètre *95.02 Limite tension adaptative*

| | Niveau de tension c.c. [V] | | | |
|--|--|--|---|--|
| Cf. <i>95.01 Tension réseau</i> | Plage de tension réseau [V] 380 à 415 | Plage de tension réseau [V] 440 à 480 | <i>95.01 Tension réseau = Automatique / non sélectionné</i> | |
| | | | Si <i>95.03 Tension c.a. estimée</i> < 456 V | Si <i>95.03 Tension c.a. estimée</i> > 456 V |
| Seuil de déclenchement sur défaut de surtension | 842 | 842 | 842 | 842 |
| Seuil de régulation de surtension | 779 | 779 | 779 | 779 |
| Limite de démarrage du hacheur de freinage interne | 779 | 779 | 779 | 779 |
| Limite d'arrêt du hacheur de freinage interne | 759 | 759 | 759 | 759 |
| Seuil d'alarme pour surtension | 745 | 745 | 745 | 745 |

| Cf. <i>95.01 Tension réseau</i> | Niveau de tension c.c. [V] | | | |
|---|--|--|---|--|
| | Plage de tension réseau [V] 380 à 415 | Plage de tension réseau [V] 440 à 480 | <i>95.01 Tension réseau = Automatique / non sélectionné</i> | |
| | | | Si <i>95.03 Tension c.a. estimée</i> < 456 V | Si <i>95.03 Tension c.a. estimée</i> > 456 V |
| Seuil d'alarme de sous-tension | $0,85 \times 1,35 \times 380 = 436$ | $0,85 \times 1,35 \times 440 = 504$ | $0,85 \times 1,35 \times 380 = 436$ | $0,85 \times 1,35 \times 440 = 504$ |
| Seuil de régulation de sous-tension | $0,78 \times 1,35 \times 380 = 400$ | $0,78 \times 1,35 \times 440 = 463$ | $0,78 \times 1,35 \times 380 = 400$ | $0,78 \times 1,35 \times 440 = 463$ |
| Limite de fermeture du relais de précharge / désactivation de la précharge | $0,78 \times 1,35 \times 380 = 400$ | $0,78 \times 1,35 \times 440 = 463$ | $0,78 \times 1,35 \times 380 = 400$ | $0,78 \times 1,35 \times 440 = 463$ |
| Limite d'ouverture du relais de précharge / activation de la précharge | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ |
| Tension c.c. à la limite haute de la plage de tension réseau (U_{CCmaxi}) | 560 | 648 | (variable) | (variable) |
| Tension c.c. à la limite basse de la plage de tension réseau (U_{CCmini}) | 513 | 594 | (variable) | (variable) |
| Seuil de mise en veille | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ |
| Seuil de déclenchement sur défaut de sous-tension ¹⁾ | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ | $0,73 \times 1,35 \times 380 = 374$ | $0,73 \times 1,35 \times 440 = 433$ |

¹⁾ Cf. section *Déclenchement d'un défaut de sous-tension* page 182.

Déclenchement de l'alarme de sous-tension

L'alarme de sous-tension **A3A2** se déclenche quand l'une des conditions suivantes est effective :

- Si la tension du bus c.c. tombe sous le seuil d'alarme de sous-tension (85 %) lorsque le variateur ne fonctionne pas.
- Si la tension du bus c.c. tombe sous le seuil de mise en veille (73 %) lorsque le variateur fonctionne et que le redémarrage automatique est activé (c'est-à-dire **21.18 Temps redémarrage auto** > 0,0 s). L'alarme persiste tant que la tension du bus c.c. effective se maintient sous la limite de mise en veille et jusqu'à la fin du temps de redémarrage automatique. Pour cette fonction, la carte de commande du variateur doit recevoir une alimentation externe de 24 Vc.c., sinon la carte de commande pourrait s'éteindre si la tension chute sous la limite matérielle.

Déclenchement d'un défaut de sous-tension

Le défaut de sous-tension **3220** se déclenche quand l'une des conditions suivantes est effective alors que le variateur fonctionne :

- Si la tension du bus c.c. tombe sous le seuil de déclenchement sur défaut de sous-tension (73 %) alors que le redémarrage automatique n'est pas activé (c'est-à-dire **21.18 Temps redémarrage auto** = 0,0 s).
- Si la tension du bus c.c. tombe sous le seuil de déclenchement sur défaut de sous-tension (73 %) alors que le redémarrage automatique est activé (c'est-à-dire **21.18 Temps redémarrage auto** > 0,0 s), le variateur déclenchera sur défaut de sous-tension quand le temps de redémarrage automatique sera écoulé si la tension du bus c.c. se maintient continuellement sous ce seuil. Pour cette fonction, la carte de commande du variateur doit recevoir une alimentation externe de 24 Vc.c., sinon la carte de commande pourrait s'éteindre en affichant simplement l'alarme de sous-tension.

Réglages et diagnostic

Paramètres **01.11 Tension c.c.** (page 207), **30.30 Régulation de surtension...30.31 Régulation de sous-tension** (page 317) et **95.01 Tension réseau...95.02 Limite tension adaptative** (page 428).

Événements : **A3A2 Sous-tension bus c.c** (page 501) et **3220 Sous-tension bus c.c** (page 515).

■ Hacheur de freinage

Un hacheur de freinage sert à contrôler l'énergie générée par un moteur en décélération. Au-delà du seuil de tension c.c. défini, le hacheur relie le circuit c.c. à la résistance de freinage externe. Le fonctionnement du hacheur dépend de l'hystérésis.

Les hacheurs de freinage internes du variateur (en taille R1 à R3) deviennent conducteurs à la limite de démarrage du hacheur de freinage interne 780 V et cessent d'être conducteurs à la limite d'arrêt du hacheur de freinage interne 760 V (alimentation c.a. 380...480 V).

Pour en savoir plus sur les hacheurs de freinage externes, cf. documentation appropriée.

N.B. : Vous devez désactiver le régulateur de surtension pour que le hacheur fonctionne.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [43 Hacheur de freinage](#) (page 385).

Paramètre : [01.11 Tension c.c.](#) (page 207).

Événements : [A792 Câblage résist. freinage](#) (page 507), [A793 Température résist freinage excessive](#) (page 507), [A79C Dépassement temp IGBT hacheur](#) (page 508), [7183 Température résist freinage excessive](#) (page 522) et [7192 Dépassement temp IGBT hacheur](#) (page 522).

Sécurité et protections

■ Protections fixes/standard

Surintensité

Si le courant de sortie dépasse la limite interne de surintensité, les IGBT sont immédiatement coupés afin de protéger le variateur.

Surtension c.c.

Cf. section [Régulation de surtension](#) page 176.

Sous-tension c.c.

Cf. section [Régulation de sous-tension \(gestion des pertes réseau\)](#) page 176.

Température du variateur

Lorsque la température dépasse un certain seuil, le variateur commence par limiter la fréquence de commutation, puis le courant, afin de se protéger. Si elle continue à augmenter, par exemple à cause d'une défaillance du ventilateur, le variateur déclenche sur défaut de surchauffe.

Court-circuit

En cas de court-circuit, les IGBT sont immédiatement coupés afin de protéger le variateur.

■ Arrêt d'urgence

Le signal d'arrêt d'urgence est raccordé à l'entrée sélectionnée au paramètre [21.05 Source arrêt urgence](#). L'arrêt d'urgence peut également être généré par le bus de terrain (paramètre [06.01 Mot de commande principal](#), bits 0...2).

Le type d'arrêt d'urgence est sélectionné au paramètre [21.04 Mode arrêt urgence](#). Les types suivants sont disponibles :

- Off1 : arrêt normal sur la rampe de décélération standard définie pour le type de référence utilisé ;
- Off2 : arrêt en roue libre ;
- Off3 : arrêt sur la rampe d'arrêt d'urgence réglée au paramètre [23.23 Temps arrêt d'urgence](#).

Avec les arrêts Off1 et Off3, les paramètres [31.32 Supervis rampe ArrêtUrg](#) et [31.33 Tempo superv ramp ArrUrg](#) permettent de surveiller la descente sur rampe de la vitesse moteur.

N.B. :

- L'installation de dispositifs d'arrêt d'urgence et de tout autre dispositif requis pour la conformité aux catégories d'arrêt d'urgence incombe au responsable de l'installation. Pour en savoir plus, contactez votre correspondant ABB.
- Lorsqu'un signal d'arrêt d'urgence est détecté, la fonction d'arrêt d'urgence ne peut être annulée, alors même que le signal est annulé.
- Si la limite de couple mini (ou maxi) est réglée sur 0 %, il est possible que la fonction d'arrêt d'urgence ne puisse pas arrêter le variateur.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Marche, arrêt, référence – Permissions marche

Paramètres : [21.04 Mode arrêt urgence...21.05 Source arrêt urgence](#) (page 268), [23.23 Temps arrêt d'urgence](#) (page 288) et [31.32 Supervis rampe ArrêtUrg...31.33 Tempo superv ramp ArrUrg](#) (page 327).

Événements : [AFE1 Arrêt d'urgence \(off2\)...AFE2 Arrêt d'urgence \(off1 ou off3\)](#) (page 511) et [73B0 Échec rampe ArrUrg](#) (page 523).

■ Protection thermique du moteur

Le programme de contrôle offre deux fonctions distinctes de surveillance de la température du moteur. Les sources des données thermiques et les seuils d'alarme et de déclenchement sur défaut peuvent être réglés séparément pour chacune de ces fonctions.

La température du moteur peut être surveillée

- à l'aide du modèle de protection thermique du moteur (température estimée dérivée en interne dans le variateur) ou
- à l'aide de sondes placées dans les enroulements. Cette seconde solution assure un modèle moteur plus précis.

Le modèle de protection thermique du moteur est conforme aux exigences de la norme CEI/EN 61800-5-1, éd. 2.1, relatives à la mémorisation de l'état thermique du moteur en fonction de la vitesse. La température estimée est conservée en cas de mise hors tension. La relation avec la vitesse peut être paramétrée.

Modèle de protection thermique du moteur

Le variateur calcule la température du moteur sur la base des hypothèses suivantes :

1. À la toute première mise sous tension, le moteur est supposé être à la température ambiante (réglée au paramètre [35.50 Temp. ambiante moteur](#)). Ensuite, lorsque le variateur est mis sous tension, le moteur est supposé être à la température estimée.
2. La température du moteur est calculée en utilisant deux valeurs définies par l'utilisateur : la constante thermique du moteur et sa courbe de charge. La courbe de charge doit être ajustée si la température ambiante dépasse 30 °C.

N.B. : Le modèle de protection thermique du moteur peut uniquement être utilisé avec un seul moteur raccordé au variateur.

Isolation

ATTENTION ! La norme CEI 60664 impose une isolation double ou renforcée entre les organes sous tension et la surface des pièces accessibles du matériel électrique non conductrices ou conductrices mais non reliées à la terre de protection.

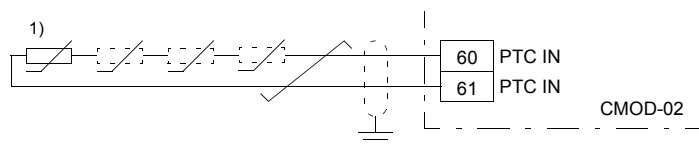
Pour satisfaire cette exigence, raccordez une thermistance sur les bornes de commande du variateur selon une des méthodes suivantes :

- Isolez la thermistance des organes sous tension du moteur avec une isolation double renforcée.
- Protégez tous les circuits raccordés aux entrées logiques et analogiques du variateur. Protégez-les des contacts et isolez-les des autres circuits basse tension avec une isolation de base (au même niveau de tension que le circuit de puissance du variateur).
- Utilisez un relais pour thermistance externe. L'isolation du relais doit être au même niveau de tension que le circuit de puissance du variateur.

Si le module multifonction CMOD-02 est utilisé, il offre une isolation suffisante.

Surveillance de la température par sonde CTP

La sonde CTP est raccordée via un module multifonction CMOD-02 (cf. chapitre *Modules d'extension d'E/S analogiques (option)*, section *module d'extension multifonction CMOD-02 (alimentation externe 24 V c.a./c.c. et interface CTP isolée)* du *Manuel d'installation* du variateur).



1) Une ou 3...6 thermistances CTP en série.

La valeur ohmique de la sonde CTP augmente avec sa température. À mesure que cette valeur ohmique augmente, la tension appliquée sur l'entrée diminue jusqu'à faire basculer son état de 1 à 0, en signe d'échauffement.

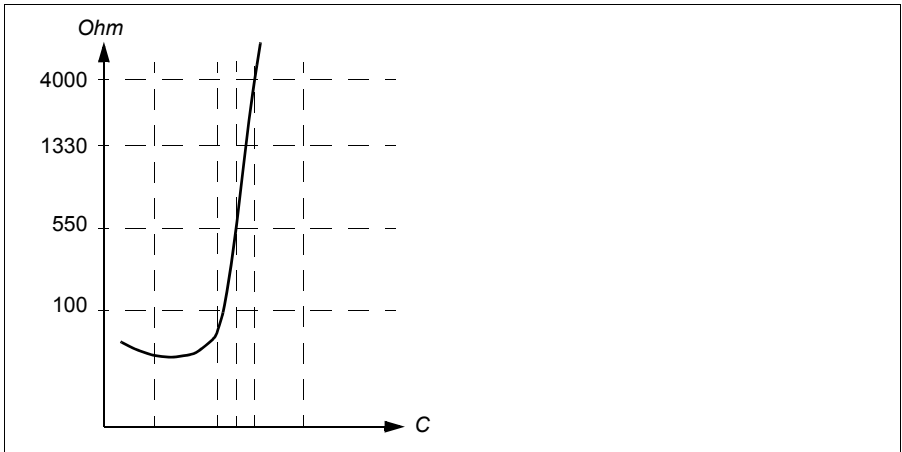
Vous pouvez aussi raccorder une à trois sonde(s) CTP en série sur une entrée ou sortie analogique. La sortie analogique fournit un courant constant de 1,6 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la

température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de la température calcule la résistance de la sonde et signale tout échauffement excessif.

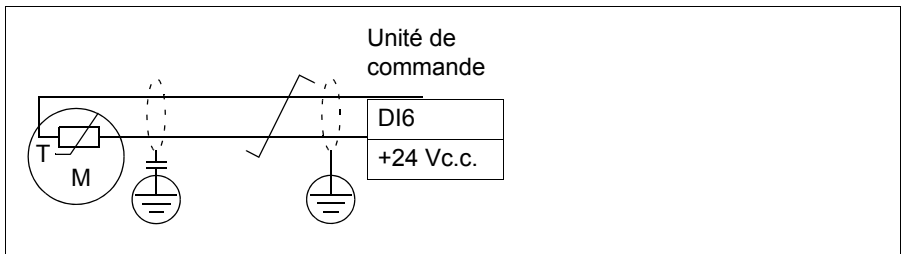
Laissez le blindage du câble non raccordé côté sonde.

Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre Raccordements du *Manuel d'installation* du variateur.

La figure ci-dessous donne les valeurs ohmiques type de la sonde CTP en fonction de la température.



Une sonde CTP isolée peut aussi être raccordée directement sur l'entrée logique DI6. Côté moteur, le blindage du câble doit être mis à la terre par l'intermédiaire d'un condensateur. Si ce n'est pas possible, laissez le blindage non raccordé. Cf. section [Isolation](#) page 186.



Pour le câblage de la sonde, cf. *Manuel d'installation* du variateur.

Surveillance de la température par sonde Pt100

Vous pouvez raccorder une à trois sonde(s) Pt100 en série sur une entrée ou sortie analogique.

La sortie analogique fournit un courant constant de 9,1 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de température lit la tension sur l'entrée analogique et la convertit en °C.

Il est possible de régler les limites de surveillance de la température du moteur et de sélectionner le comportement du variateur sur détection d'un échauffement excessif.

Cf. section [Isolation](#) page [186](#).

Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre *Raccordements*, section *A11 et A12 comme entrées de sonde Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 et KTY84 (X1)* du *Manuel d'installation* du variateur.

Surveillance de la température par sonde Pt1000

Vous pouvez raccorder une à trois sonde(s) Pt1000 en série sur une entrée ou sortie analogique.

La sortie analogique fournit un courant constant de 0,1 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de température lit la tension sur l'entrée analogique et la convertit en °C.

Cf. section [Isolation](#) page [186](#).

Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre *Raccordements*, section *A11 et A12 comme entrées de sonde Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 et KTY84 (X1)* du *Manuel d'installation* du variateur.

Surveillance de la température par sonde Ni1000

Vous pouvez raccorder une sonde Ni1000 sur une entrée ou sortie analogique de l'unité de commande.

La sortie analogique fournit un courant constant de 9,1 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de température lit la tension sur l'entrée analogique et la convertit en °C.

Cf. section [Isolation](#) page [186](#).

Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre *Raccordements*, section *A11 et A12 comme entrées de sonde Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 et KTY84 (X1)* du *Manuel d'installation* du variateur.

Surveillance de la température par sonde KTY84

Vous pouvez raccorder une sonde KTY84 sur une entrée ou sortie analogique de l'unité de commande.

La sortie analogique fournit un courant constant de 2,0 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de température lit la tension sur l'entrée analogique et la convertit en °C.

La figure et le tableau de la page 189 donnent les valeurs ohmiques type de la sonde KTY84 en fonction de la température de fonctionnement du moteur.

Cf. section *Isolation* page 186.

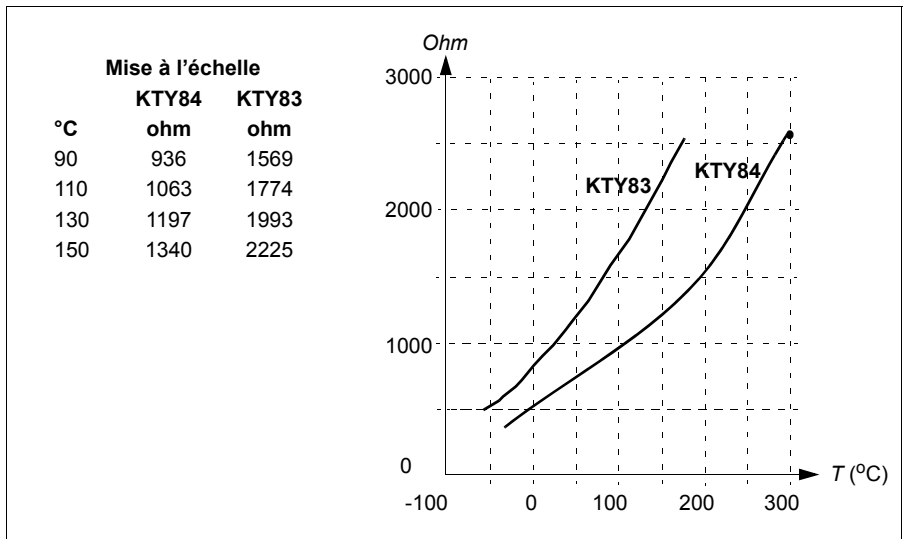
Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre *Raccordements*, section *A11 et A12 comme entrées de sonde Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 et KTY84 (X1)* du Manuel d'installation du variateur.

Surveillance de la température par sonde KTY83

Vous pouvez raccorder une sonde KTY83 sur une entrée ou sortie analogique de l'unité de commande.

La sortie analogique fournit un courant constant de 1,0 mA à la sonde. La valeur ohmique de la sonde augmente au fur et à mesure que la température du moteur s'élève, tout comme la tension dans la sonde. La fonction de mesure de température lit la tension sur l'entrée analogique et la convertit en °C.

La figure et le tableau ci-dessous donnent les valeurs ohmiques type de la sonde KTY83 en fonction de la température de fonctionnement du moteur.



Il est possible de régler les limites de surveillance de la température du moteur et de sélectionner le comportement du variateur sur détection d'un échauffement excessif.

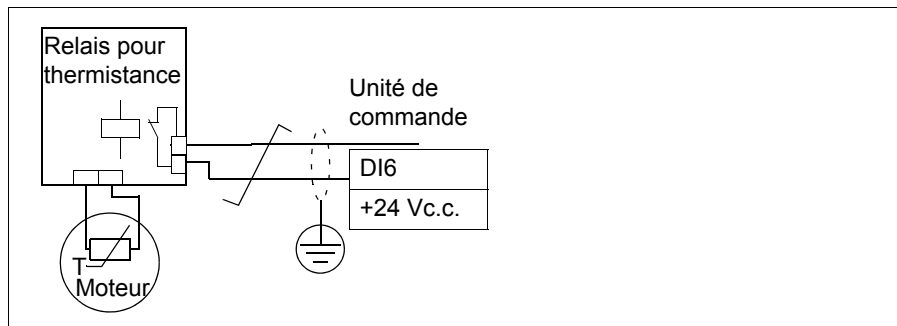
Cf. section *Isolation* page 186.

Pour le câblage de la sonde, cf. chapitre *Raccordements*, section *A11 et A12 comme entrées de sonde Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 et KTY84 (X1)* du *Manuel d'installation* du variateur.

Surveillance de la température par relais pour thermistance

Un relais pour thermistance normalement fermé ou normalement ouvert peut être raccordé sur l'entrée logique 6 (DI6).

Cf. section *Isolation* page 186.



Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Moteur – Protection thermique estimée,
Menu – Réglages essentiels – Moteur – Protection thermique mesurée

Groupe de paramètres : [35 Protection thermique moteur](#) (page 345).

Événements : [A491 Température ext. 1](#) (page 502), [A492 Température ext. 2](#) (page 502), [4981 Température ext. 1](#) (page 516) et [4982 Température ext. 2](#) (page 516).

■ Protection du moteur contre les surcharges

Cette section décrit la protection contre les surcharges des moteurs sans utiliser le modèle de protection thermique du moteur, avec une température estimée ou mesurée. Pour en savoir plus sur le modèle de protection thermique du moteur, cf. section [Protection thermique du moteur](#) page 185.

La protection du moteur contre les surcharges est requise et spécifiée par plusieurs normes dont le code NEC (National Electrical Code) en vigueur aux États-Unis, UL 508C et la norme commune UL/CEI 61800-5-1 combinée à la norme CEI 60947-4-1. Ces normes permettent de protéger le moteur des surcharges sans sondes thermiques externes.

La protection du moteur contre les surcharges est conforme aux exigences de la norme CEI/EN 61800-5-1, éd. 2.1, relatives à la mémorisation de l'état thermique

du moteur en fonction de la vitesse. La température estimée est conservée en cas de mise hors tension. La relation avec la vitesse peut être paramétrée.

La fonction de protection permet à l'utilisateur de spécifier la classe de fonctionnement de la même manière que les relais de protection contre les surcharges sont spécifiés dans les normes CEI 60947-4-1 et NEMA ICS 2.

La protection contre les surcharges du moteur exige que vous spécifiez un niveau de déclenchement de courant du moteur. La courbe associée est définie à partir des paramètres [35.51](#), [35.52](#) et [35.53](#). Le seuil de déclenchement correspond à un niveau de courant moteur auquel la protection contre les surcharges finira par déclencher s'il est maintenu en continu.

La classe de surcharge du moteur (classe de fonctionnement), au paramètre [35.57](#) *Classe surcharge moteur*, correspond au temps requis pour que le relais de surcharge déclenche à partir de 7,2 fois le seuil de déclenchement pour CEI 60947-4-1 et 6 fois le seuil de déclenchement pour NEMA ICS 2. Les normes précisent aussi le délai de déclenchement pour les niveaux de courant situés entre le seuil de déclenchement et 6 fois ce seuil. Le variateur est conforme aux seuils de déclenchement des normes CEI et NEMA.

La classe de fonctionnement 20 satisfait aux exigences de la norme UL 508C.

L'algorithme de surcharge moteur surveille le ratio quadratique (courant moteur / seuil de déclenchement)² et l'additionne au fil du temps. C'est ce qu'on appelle parfois la protection I²t. La valeur cumulée est affichée au paramètre [35.05](#).

Vous pouvez régler au paramètre [35.56](#) le signalement d'une alarme pour surcharge moteur lorsque le paramètre [35.05](#) atteint 88 % et le déclenchement du variateur sur défaut de surcharge moteur lorsqu'il atteint 100 %. La vitesse à laquelle cette valeur interne est augmentée dépend du courant réel, du courant de déclenchement et de la classe de surcharge sélectionnés.

Les paramètres [35.51](#), [35.52](#) et [35.53](#) ont une double utilité : ils servent à déterminer la courbe de charge pour la température estimée et le seuil de déclenchement pour surcharge.

Réglages et diagnostic

Paramètres communs à la protection thermique du moteur et à la protection du moteur contre les surcharges : [35.51 Courbe de charge moteur...](#)[35.53 Point d'inflexion](#) (page [355](#)).

Paramètres propres à la protection du moteur contre les surcharges : [35.05 Niveau surcharge moteur](#) (page [346](#)), [35.56 Action surcharge moteur...](#)[35.57 Classe surcharge moteur](#) (page [358](#)).

Événements : [A783 Surcharge moteur](#) (page [507](#)) et [7122 Surcharge moteur](#) (page [521](#)).

■ Fonctions de protection paramétrables

Événements externes (paramètres [31.01...31.10](#))

Vous pouvez raccorder cinq signaux événementiels différents aux entrées sélectionnables pour générer des alarmes et des défauts relatifs à la machine entraînée. En cas de perte du signal, un événement externe (défaut, alarme ou simple entrée dans la pile) est généré. Le contenu du message peut être modifié via la microconsole en sélectionnant **Menu – Réglages essentiels – Fonctions avancées – Événements externes**.

Détection perte phase moteur (paramètre [31.19](#))

Ce paramètre sert à définir le comportement du variateur sur détection d'une perte de phase moteur.

Détection perte phase réseau (paramètre [31.21](#))

Ce paramètre sert à définir le comportement du variateur sur détection d'une perte de phase réseau.

Détection Interruption sécurisée du couple (STO) (paramètre [31.22](#))

Le variateur surveille l'état de l'entrée Safe torque off (Interruption sécurisée du couple, STO) ; ce paramètre indique le comportement du variateur sur perte du signal (il n'a aucune influence sur le fonctionnement de la fonction STO). Pour une description détaillée de la fonction STO, cf. chapitre *Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO)* du *Manuel d'installation* du variateur.

Inversion câbles réseau et moteur (paramètre [31.23](#))

Le variateur détecte toute inversion accidentelle des câbles réseau et moteur (par ex., câble réseau raccordé sur les bornes moteur du variateur). Avec ce paramètre, l'utilisateur spécifie si le variateur passe ou non en défaut.

Protection contre le blocage du rotor (paramètres [31.24...31.28](#))

Le variateur protège le moteur en cas de blocage du rotor. L'utilisateur peut régler les limites de supervision (courant, fréquence, temps) et sélectionner le mode de fonctionnement du variateur en cas de blocage du rotor.

Protection contre les survitesses (paramètres [31.30](#) et [31.31](#))

L'utilisateur peut régler des limites de survitesse (et de surfréquence) en spécifiant une marge qui s'ajoute aux limites de vitesse (ou de fréquence) mini et maxi habituelles.

Détection perte de commande en mode Local (paramètre [49.05](#))

Ce paramètre sert à définir le comportement du variateur en cas de rupture de communication avec la microconsole ou le PC qui commande le variateur.

Supervision AI (paramètres [12.03](#)...[12.04](#))

Ces paramètres sélectionnent le mode de fonctionnement du variateur lorsqu'un signal analogique sort des limites mini et/ou maxi spécifiées pour l'entrée. La cause peut en être un défaut de capteur ou de câblage des E/S.

Défaut vent principal (paramètre [31.35](#))

Ce paramètre sélectionne le comportement du variateur sur détection d'un problème de vitesse du principal ventilateur de refroidissement. Tailles R6 ou plus grand uniquement.

Défaut vent auxiliaire (paramètre [31.36](#))

Ce paramètre sélectionne le comportement du variateur sur détection d'un problème du ventilateur auxiliaire.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [12.03 Fonction supervision AI](#)...[12.04 Sélection supervision AI](#) (page [233](#)), [31.01 Source événement ext 1](#)...[31.35 Fonction défaut vent principal](#) (page [328](#)) [31.36 Bypass défaut ventil. aux](#) (page [328](#)) et [49.05 Action sur perte comm](#) (page [398](#)).

Événements :

- [A981 Alarme externe 1](#) (page [510](#))...[A985 Alarme externe 5](#) (page [511](#)), [9081 External fault 1](#) (page [524](#))...[9085 External fault 5](#) (page [525](#))
- [3381 Perte de phase de sortie](#) (page [516](#))
- [3130 Perte phase d'entrée](#) (page [515](#))
- [B5A0 Événement STO](#) (page [512](#)), [A5A0 Fonction STO](#) (page [504](#)), [5091 Fonction STO](#) (page [517](#)), [FA81 Défaut STO 1](#) (page [525](#)), [FA82 Défaut STO 2](#), (page [525](#))
- [3181 Défaut câblage ou terre](#) (page [515](#))
- [A780 Moteur bloqué](#) (page [506](#)), [7121 Moteur bloqué](#) (page [521](#))
- [7310 Survitesse](#) (page [522](#)), [73F0 Surfréquence](#) (page [523](#))
- [A7EE Perte microconsole](#) (page [508](#)), [7081 Perte microconsole](#) (page [521](#))
- [A8A0 Supervision AI](#) (page [509](#)), [80A0 Supervision AI](#) (page [523](#))
- [73B0 Échec rampe ArrUrg](#) (page [523](#))
- [A581 Ventilateur](#) (page [503](#)), [5080 Ventilateur](#) (page [517](#))
- [A582 Absence ventilateur auxiliaire](#) (page [A582](#)), [5081 Ventilateur auxiliaire cassé](#) (page [517](#))

■ Réarmement automatique des défauts

Le variateur peut réarmer automatiquement après un défaut de surintensité, de surtension, de sous-tension ou un défaut externe. Il est également possible de régler le réarmement automatique d'un défaut.

Le réarmement automatique n'est pas préréglé en usine. L'utilisateur doit l'activer spécifiquement pour chaque défaut.



ATTENTION ! Avant d'activer cette fonction, assurez-vous que tout danger est écarté. Cette fonction réarme automatiquement le variateur et le redémarre après défaut.

Réglages et diagnostic

Menu –Réglages essentiels – Fonctions avancées – Réarmement auto des défauts

Paramètres : [31.12 Sélection réarmement auto...](#)[31.16 Tempo. réarmement](#) (page [321](#)).

Événements : -

Diagnostic

■ Supervision de signaux

Cette fonction permet de sélectionner six signaux à superviser. Dès que la valeur d'un signal supervisé devient supérieure ou inférieure aux limites prédéfinies, un bit de [32.01 État supervision](#) est activé, et le variateur signale une alarme ou un défaut.

Le signal supervisé est filtré par un filtre passe-bas.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [32 Supervision](#) (page [329](#)).

Paramètre : [32.01 État supervision](#) (page [329](#)).

Événements : [A8B0 ABB Supervision signal 1](#) (page [509](#))...[A8B5 ABB Supervision signal 6](#) (page [510](#)), [80B0 Supervision 1 des signaux](#) (page [523](#))...[80B5 Supervision 6 des signaux](#) (page [524](#)).

■ Calculateurs d'économies d'énergie

Cette fonction comporte les éléments suivants :

- un optimisateur d'énergie qui ajuste le flux moteur afin de maximiser l'efficacité totale du système ;
 - un compteur qui surveille l'énergie consommée et économisée par le moteur et l'affiche sous forme de kWh, de montant économisé ou de tonnes d'émissions de CO₂ ; et
 - un analyseur de charge qui présente le profil de charge du variateur (voir section dédiée page [195](#)).
-

En outre, des compteurs affichent la consommation d'énergie, en kWh, de l'heure en cours et de l'heure précédente, ainsi que de la journée en cours et de la journée précédente.

Compteur de la quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens), exprimée en GWh, MWh et kWh entiers. L'énergie cumulée est aussi affichée en kWh entiers. Tous ces compteurs peuvent être remis à zéro.

N.B. : La précision du calcul dépend directement de la précision de la puissance de référence du moteur indiquée au paramètre [45.19 Puissance comparative](#).

Réglages et diagnostic

Menu - Efficacité énergétique

Groupe de paramètres : [45 Efficacité énergétique](#) (page [388](#)).

Paramètres : [01.50 kWh heure en cours...01.53 kWh jour précédent](#) (page [208](#)), [01.55 Compteur GWh onduleur \(peut être remis à zéro\)...01.58 Énergie cumulée onduleur \(peut être remis à zéro\)](#) (page [209](#)).

Événements : -

■ Analyse de la charge

Pile des valeurs crêtes

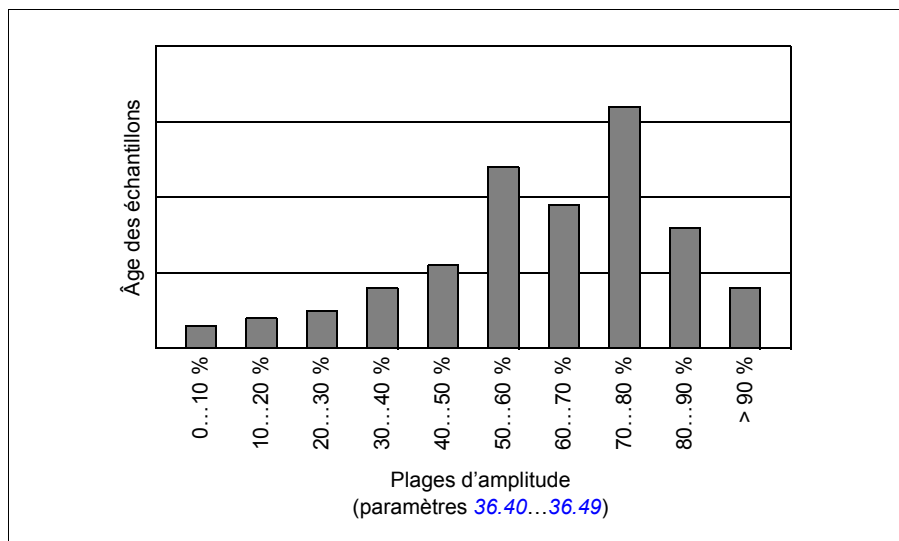
L'utilisateur peut sélectionner un signal à consigner dans la pile des valeurs crêtes horodatées. Les valeurs suivantes effectives au moment de la consignation de la crête sont également consignées : courant moteur, tension continue et vitesse moteur. Les valeurs crêtes sont échantillonnées à 2 ms d'intervalle.

Piles des amplitudes

Le programme de contrôle possède deux piles des amplitudes.

Pour la deuxième pile, l'utilisateur peut sélectionner un signal à échantillonner toutes les 200 ms et spécifier une valeur qui correspond à 100 %. Les échantillons sont classés dans 10 paramètres en lecture seule en fonction de leur amplitude. Chaque paramètre représente une plage d'amplitude de 10 points d'âge, et affiche l'âge des échantillons collectés qui se trouvent dans cette plage.

Vous pouvez en consulter une représentation graphique sur la microconsole ou l'outil PC Drive composer.



La pile d'amplitude 1 consigne toujours les valeurs de courant moteur. Son contenu ne peut être remis à zéro. Avec cette pile, 100 % correspond au courant de sortie maximum du variateur (I_{maxi}), indiqué dans le *Manuel d'installation* du variateur. Le courant mesuré est enregistré en continu. La répartition des échantillons est affichée aux paramètres [36.20](#)...[36.29](#).

Réglages et diagnostic

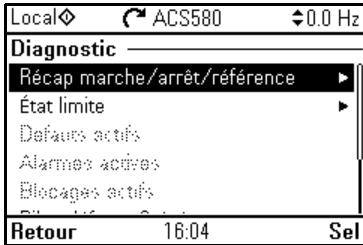
Menu – Diagnostic – Charger profil

Groupe de paramètres : [36 Analyseur Charge](#) (page [358](#)).

Événements : -

■ Menu Diagnostic

Le menu **Diagnostic** renseigne sur les défauts, alarmes et blocages actifs dans le variateur et explique comment les faire disparaître. Il vous aide également à comprendre pourquoi le variateur ne démarre pas, ne s'arrête pas ou ne tourne pas à la vitesse souhaitée.



- **Récap marche/arrêt/référence** : si le variateur ne démarre ou ne s'arrête pas comme prévu, ou encore ne tourne pas à la vitesse souhaitée, cette vue vous indique la source de commande.
- **État limite** : si le variateur ne tourne pas à la vitesse souhaitée, cette vue vous indique les limites éventuellement actives.
- **Défauts actifs** : cette vue présente les défauts actuellement actifs, permet de régler le problème et les réarmer.
- **Alarmes actives** : cette vue présente les alarmes actuellement actives, permet de régler le problème et les réarmer.
- **Blocages actifs** : cette vue présente les blocages actuellement actifs et permet de les supprimer. En outre, le menu **Horloge, région, affichage** vous permet d'activer et de désactiver les fenêtres d'information qui s'affichent lorsque vous essayez de démarrer le variateur mais qu'un blocage est actif. Cette fonction est activée en usine.
- **Pile des défauts et évènements** : affichage des listes de défauts et autres évènements.
- **Bus de terrain** : cette vue présente les informations d'état, ainsi que les données reçues et envoyées du bus de terrain.
- **Profil de charge** : cette vue fournit des informations sur l'état de la répartition de la charge (durée de fonctionnement du variateur à chaque niveau de charge) ainsi que sur les niveaux de charge crête.

Réglages et diagnostic

Menu – Diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Horloge, région, affichage – Afficher fenêtre de blocage

Autres options de montage

■ Sauvegarde et restauration

Vous pouvez sauvegarder les réglages manuellement à l'aide de la microconsole. La microconsole intelligente conserve également une sauvegarde automatique. Vous pouvez restaurer une sauvegarde sur un autre variateur, ou sur un variateur qui remplace un modèle défaillant. Vous pouvez réaliser des sauvegardes et des restaurations sur la microconsole ou à l'aide de l'outil PC Drive composer.

Sauvegarde

Sauvegarde manuelle

Réalisez des sauvegardes aussi souvent que nécessaire, par exemple après le démarrage du variateur ou lorsque vous voulez copier les réglages sur un autre variateur.

Les modifications des paramètres depuis les interfaces bus de terrain sont ignorées, sauf si vous avez forcé la sauvegarde des paramètres à l'aide du paramètre [96.07 Sauveg manuelle param.](#)




Sauvegarde automatique

La microconsole intelligente dispose d'un espace pour une sauvegarde automatique, qui est créée deux heures après la dernière modification des paramètres. Une fois la sauvegarde terminée, la microconsole attend 24 heures avant de contrôler si d'autres modifications ont été apportées aux paramètres. Si tel est le cas, elle crée une nouvelle sauvegarde qui écrase la première, deux heures après la dernière modification.

Vous ne pouvez pas modifier la temporisation ni désactiver la fonction de sauvegarde automatique.

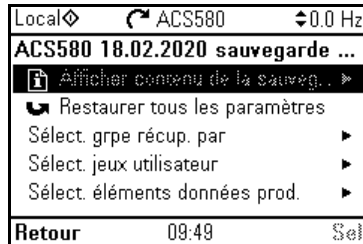
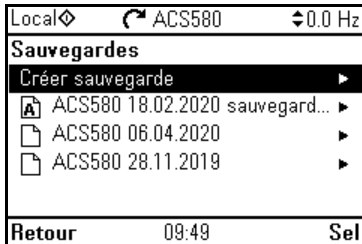
Les modifications des paramètres depuis les interfaces bus de terrain sont ignorées, sauf si vous avez forcé la sauvegarde des paramètres à l'aide du paramètre [96.07 Sauveg manuelle param.](#)

Restauration

Les sauvegardes s'affichent sur la microconsole. Les sauvegardes automatiques sont identifiées par l'icône , les sauvegardes manuelles par l'icône . Pour restaurer une sauvegarde, sélectionnez-la et appuyez sur . L'écran suivant vous permet d'afficher le contenu de la sauvegarde et de restaurer tous les paramètres ou de sélectionner les éléments à restaurer.

N.B. : Le variateur doit être en commande locale pour restaurer une sauvegarde.

N.B. : Si vous chargez dans un variateur équipé d'un nouveau firmware (postérieur à octobre 2014) une sauvegarde provenant d'un variateur équipé d'une version de firmware ou de microconsole plus ancienne, le menu **Code QR** risque d'être supprimé de façon définitive.



Réglages et diagnostic

Menu – Sauvegardes

Paramètre : [96.07 Sauveg manuelle param](#) (page 434)

Événements : -

■ Macroprogrammes utilisateur

Le variateur propose quatre jeux de paramètres (macroprogrammes) utilisateur sauvegardables en mémoire permanente. L'utilisateur peut également commuter entre les macroprogrammes à l'aide des entrées logiques. La modification d'un macroprogramme utilisateur exige l'arrêt du variateur.

Un macroprogramme utilisateur contient toutes les valeurs modifiables des groupes de paramètres 10 à 99 à l'exception :

- des valeurs E/S forcées, notamment aux paramètres [10.03 Forcer sélection DI](#) et [10.04 Valeur forcée DI](#) ;
- des réglages des modules d'extension d'E/S (groupe 15) ;
- des paramètres de stockage de données (groupe 47) ;
- des réglages de la communication sur bus de terrain (groupes 50 à 53 et 58) ;
- du paramètre [95.01 Tension réseau](#).

Les réglages moteur étant inclus dans les macroprogrammes utilisateur, assurez-vous qu'ils correspondent bien au moteur utilisé avant de charger un macroprogramme. Pour les applications où plusieurs moteurs sont utilisés avec un même variateur, vous devez exécuter l'identification moteur pour chaque moteur et enregistrer les résultats dans un macroprogramme différent. Chargez alors le macroprogramme correspondant lors du changement de moteur.

Réglages et diagnostic

Menu – Réglages essentiels – Fonctions avancées – Jeux utilisateur

Paramètres : [10.03 Forcer sélection DI...](#)[10.04 Valeur forcée DI](#) (page 223), [95.01 Tension réseau](#) (page 428) et [96.10 État jeu utilisateur...](#)[96.13 Entrée2 mode I/O jeu util](#) (page 436).

Événement : [64B2 Défaut jeu utilisateur](#) (page 520).

■ Paramètres de stockage des données

Douze paramètres (huit de 32 bits et quatre de 16 bits) sont réservés pour le stockage des données. Ces paramètres ne sont pas préaccordés en usine ; ils peuvent être utilisés pour les liaisons, les essais et la mise en service. Leur écriture et leur lecture sont possibles en utilisant les sélections source ou cible d'autres paramètres.

Réglages et diagnostic

Groupe de paramètres : [47 Stockage des données](#) (page 397)

Événements : -

■ Calcul de la somme de contrôle des paramètres

Le programme peut calculer deux sommes de contrôle (checksums) des paramètres, A et B, à partir d'un jeu de paramètres afin de surveiller toute modification de la configuration du variateur. Les jeux sont différents pour les checksums A et B. Chaque checksum est comparée à la somme de contrôle de référence ; en cas d'écart, l'appareil signale un événement (événement uniquement, alarme ou défaut). Vous pouvez définir la checksum calculée comme nouvelle checksum de référence.

Le jeu de paramètres de la checksum A ne comprend pas de réglages réseau.

Les paramètres inclus dans le calcul de la checksum A sont les paramètres modifiables par l'utilisateur des groupes 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 45, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97, 98, 99.

Le jeu de paramètres de la checksum B ne comprend pas :

- les réglages réseau ;
- les réglages des données moteur ;
- les réglages des données d'énergie.

Les paramètres inclus dans le calcul de la checksum B sont les paramètres modifiables par l'utilisateur des groupes 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [96.54 Action somme de contrôle...](#)[96.69 Checksum active B](#) (page 438) et [96.71 Checksum approuvée A...](#)[96.72 Checksum approuvée B](#) (page 440).

Événements : [B686 Incompatibilité somme contrôle](#) (page 500), [A686 Incompatibilité somme contrôle](#) (page 505) et [6200 Incompatibilité somme contrôle](#) (page 519).

■ Verrou utilisateur

Afin d'améliorer la cybersécurité, ABB vous recommande fortement de définir un code maître pour éviter, par exemple, toute modification des valeurs des paramètres et/ou le chargement d'un firmware ou d'autres fichiers.



ATTENTION ! ABB ne pourra être tenu responsable des dégâts et pertes découlant de la non-activation du verrou utilisateur à l'aide d'un nouveau code d'accès. Cf. [Cybersécurité](#) (page 21).

- Première activation du verrou utilisateur :
 - Saisissez le code d'accès préreglé 10000000 au paramètre [96.02 Code d'accès](#). Les paramètres [96.100](#) à [96.102](#) deviennent alors visibles.
 - Saisissez un nouveau code d'accès au paramètre [96.100 Modifier code d'accès utilisateur](#). Utilisez toujours huit chiffres. Avec Drive composer, terminez par Entrée.
 - Confirmez le nouveau code d'accès au paramètre [96.101 Confirmer code d'accès utilisateur](#).
-



ATTENTION ! Gardez précieusement ce code. Sans ce code, même ABB ne pourra plus désactiver le verrou utilisateur.

- Au paramètre [96.102 Verrou utilisateur](#), réglez les actions à verrouiller (ABB vous recommande de sélectionner toutes les actions sauf indication contraire de l'application).
- Saisissez un code d'accès invalide (arbitraire) au paramètre [96.02 Code d'accès](#).
- Activez [96.08 Démarr. carte commande](#) ou mettez le variateur hors, puis sous tension.
- Vérifiez que les paramètres [96.100](#) à [96.102](#) sont masqués. Si ce n'est pas le cas, saisissez un autre code d'accès arbitraire au paramètre [96.02](#).

Pour le rouvrir, saisissez le code d'accès au par. [96.02 Code d'accès](#). Les paramètres [96.100](#) à [96.102](#) redeviennent alors visibles.

Réglages et diagnostic

Paramètres : [96.02 Code d'accès](#) (page 433) et [96.100 Modifier code d'accès utilisateur...](#)[96.102 Verrou utilisateur](#) (page 441).

Événements : [A6B0 Verrou utilisateur ouvert](#) (page 506) et [A6B1 Code accès util. non confirmé](#) (page 506).

■ Support des filtres sinus

Un réglage du programme de commande permet d'utiliser des filtres sinus ABB (non inclus à la livraison). Si un filtre sinus est raccordé sur la sortie du variateur, vous devez activer le bit 1 du par. [95.15 Réglages matériel spéciaux](#). Ce réglage contraint le variateur à fonctionner en mode de commande Scalaire et limite les fréquences de découpage et de sortie afin

- d'empêcher le variateur de fonctionner aux fréquences posant des problèmes de résonance du filtre ;
- de protéger le filtre des surchauffes.

Contactez votre correspondant ABB avant de raccorder un filtre sinus d'un autre fabricant.

Réglages et diagnostic

Paramètre : [95.15 Réglages matériel spéciaux](#) (page 428).

Événements : -



Description des paramètres

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre décrit tous les paramètres et signaux actifs du programme de commande. Vous trouverez à la fin de ce chapitre (page [455](#)) une liste des paramètres dont les préréglages usine diffèrent selon le réglage de fréquence du réseau (50 Hz ou 60 Hz).

Concepts

| Terme | Définition |
|-----------------------|--|
| Signal actif | La valeur de ce type de paramètre est mesurée ou calculée par le variateur. Il peut aussi s'agir d'informations d'état. La plupart des signaux actifs sont en lecture seule mais certains, notamment ceux qui font office de compteurs, peuvent être remis à 0. |
| Prér. | (Sur la même ligne que le nom du paramètre dans le tableau suivant) Valeur préréglée d'un paramètre avec le macroprogramme Usine. Pour en savoir plus sur d'autres valeurs de paramètres spécifiques à un macroprogramme, cf. chapitre Macroprogrammes de commande (page 81). |
| EqBT16 | (Sur la même ligne que la plage de réglage ou pour chaque sélection dans le tableau suivant) Équivalent bus de terrain de 16 bits : facteur d'échelle entre la valeur affichée sur la microconsole et le nombre entier utilisé dans la communication lorsqu'une valeur de 16 bits est sélectionnée pour envoi à un système externe. Un trait d'union (-) indique que le paramètre n'est pas accessible au format 16 bits. Les facteurs d'échelle de 32 bits correspondants sont présentés au chapitre Complément d'information sur les paramètres (page 461). |
| Autre | Valeur reprise d'un autre paramètre Le réglage « Autre » ouvre une liste de paramètres parmi laquelle l'utilisateur peut indiquer le paramètre source. |
| Autre [bit] | Valeur reprise d'un bit défini dans un autre paramètre Le réglage « Autre » ouvre une liste de paramètres parmi laquelle l'utilisateur peut indiquer le paramètre source et le bit. |
| Paramètre | Valeur donnée par l'utilisateur à une variable, une grandeur ou une fonction ou un signal actif |
| p.u. | Par unité |
| [numéro du paramètre] | Valeur du paramètre |

Résumé des groupes de paramètres

| Groupe | Contenu | Page |
|--|--|------|
| 01 Valeurs actives | Signaux de base servant au suivi d'exploitation du variateur | 207 |
| 03 Références d'entrée | Valeurs des références reçues de diverses sources. | 210 |
| 04 Alarmes et défauts | Informations sur les derniers défauts et alarmes survenus. | 211 |
| 05 Diagnostics | Divers compteurs et mesures d'heures de fonctionnement à des fins de maintenance. | 213 |
| 06 Mots de commande et d'état | Mots de commande et d'état du variateur | 215 |
| 07 Infos système | Informations sur l'installation et l'exploitation du variateur. | 220 |
| 10 DI et RO standard | Configuration des entrées logiques et sorties relais | 222 |
| 11 DIO, FI, FO standard | Configuration de l'entrée en fréquence | 232 |
| 12 AI standard | Configuration des entrées analogiques standard | 233 |
| 13 AO standard | Configuration des sorties analogiques standard | 238 |
| 15 Module extension d'I/O | Configuration du module d'extension d'E/S installé dans le support (Slot) 2. | 245 |
| 19 Mode fonctionnement | Sélection des sources de commande locale externe et des modes de fonctionnement. | 254 |
| 20 Marche/arrêt/sens de rotation | Les fonctions Marche/arrêt/sens de rotation et En marche/démarrage/Jog, de même que la référence positive/négative, activent la sélection de la source des signaux. | 256 |
| 21 Mode marche/arrêt | Modes de démarrage et d'arrêt ; mode d'arrêt d'urgence et sélection de la source des signaux ; réglages de magnétisation c.c. | 267 |
| 22 Sélection référence vitesse | Sélection de référence de vitesse et réglages du moto-potentiomètre. | 276 |
| 23 Rampe référence vitesse | Réglages de la rampe de référence de vitesse (paramétrage des taux d'accélération et de décélération du variateur). | 286 |
| 24 Conditionnement réf vitesse | Calcul d'erreur de vitesse ; configuration de la fenêtre d'erreur de vitesse ; échelon d'erreur de vitesse | 290 |
| 25 Régulation de vitesse | Réglages du régulateur de vitesse. | 291 |
| 26 Chaîne référence couple | Réglages de la logique de référence de couple. | 296 |
| 28 Chaîne référence fréquence | Réglages de la logique de référence de fréquence. | 300 |
| 30 Limites | Valeurs limites d'exploitation du variateur | 311 |
| 31 Fonctions de défaut | Configuration des événements externes ; sélection du comportement du variateur en situation de défaut. | 319 |
| 32 Supervision | Configuration des fonctions de supervision des signaux 1 à 6. | 329 |
| 34 Fonctions minuterie | Configuration des fonctions minuterie. | 337 |
| 35 Protection thermique moteur | Réglages de protection thermique du moteur : configuration de la mesure de température, réglage de la courbe de charge et mode de commande des ventilateurs du moteur. | 345 |
| 36 Analyseur Charge | Piles de valeurs crêtes et d'amplitude. | 358 |
| 37 Courbe de charge utilisateur | Réglages de la courbe de charge utilisateur. | 361 |
| 40 Jeu PID process 1 | Valeurs des paramètres pour la régulation PID. | 365 |
| 41 Jeu PID Process 2 | Second jeu de paramètres pour la régulation PID. | 382 |
| 43 Hacheur de freinage | Réglages du hacheur de freinage interne. | 385 |

| Groupe | Contenu | Page |
|---|---|---------------------|
| 44 Commande frein mécanique | Configuration de la commande du frein mécanique. | 387 |
| 45 Efficacité énergétique | Réglages des calculateurs d'économies d'énergie, ainsi que des piles de valeurs crêtes et de valeurs énergétiques. | 388 |
| 46 Réglages supervision/échelle | Supervision de la vitesse ; filtrage des signaux actifs ; facteur d'échelle général | 393 |
| 47 Stockage des données | Paramètres de stockage des données. Écriture et lecture de ces paramètres à l'aide des réglages source et cible d'autres paramètres. | 397 |
| 49 Communication microconsole | Paramètres de communication sur le port de la microconsole du variateur | 398 |
| 50 Coupleur réseau (FBA) | Configuration de la liaison série | 400 |
| Paramètres FBA A | Configuration du coupleur réseau A | 405 |
| 52 Entrée données FBA A | Sélection des données à transférer du variateur au contrôleur réseau via le coupleur réseau A. | 407 |
| 53 Sortie données FBA A | Sélection des données à transférer du contrôleur réseau au variateur via le coupleur réseau A. | 407 |
| 58 Protocole EFB | Configuration de l'interface de communication intégrée (EFB). | 408 |
| 71 PID1 externe | Configuration de la régulation PID externe. | 416 |
| 76 Configuration PFC | Paramètres de configuration de la permutation automatique et de la commande de pompes et de ventilateurs (PFC). Voir également section Commande de pompes et de ventilateurs (PFC) page 149 . | 419 |
| 77 Maintenance / surveillance PFC | Paramètres de configuration de la permutation automatique et de la commande de pompes et de ventilateurs (PFC). Voir également section Commande de pompes et de ventilateurs (PFC) page 149 . | 427 |
| 95 Configuration matérielle | Réglage de différentes fonctions matérielles | 428 |
| 96 Système | Sélection de la langue ; niveaux d'accès ; sélection du macroprogramme ; sauvegarde et restauration des paramètres ; redémarrage de l'unité de commande ; jeux de paramètres utilisateur ; sélection des unités ; checksum des paramètres ; verrouillage utilisateur. | 431 |
| 97 Commande moteur | Fréquence de découpage ; compensation du glissement ; réserve de tension ; freinage par contrôle de flux ; anti-saillance (injection de signaux) ; compensation RI | 442 |
| 98 Paramètres moteur utilisateur | Valeurs du moteur fournies par l'utilisateur et utilisées par le modèle moteur. | 446 |
| 99 Données moteur | Réglages du moteur | 448 |

Liste des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---------------------------|--|--|--|
| 01 Valeurs actives | | Signaux de base servant au suivi d'exploitation du variateur Les paramètres de ce groupe sont en lecture seule sauf indication contraire. N.B. : Les valeurs de ces signaux actifs sont filtrées suivant le temps de filtrage défini au groupe 46 Réglages supervision/échelle . Les listes de sélection pour les paramètres des autres groupes indiquent par contre la valeur brute du signal. Par exemple, la sélection « Fréquence de sortie » ne pointe pas vers la valeur du paramètre 01.06 Fréquence sortie mais vers sa valeur brute. | |
| 01.01 | Vitesse moteur utilisée | Vitesse moteur estimée. L'utilisateur peut définir une constante de temps de filtrage pour ce signal au paramètre 46.11 Temps filtre vitesse moteur . | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse moteur estimée | Cf. par. 46.01 |
| 01.02 | Vitesse moteur estimée | Vitesse moteur estimée en tr/min. L'utilisateur peut définir une constante de temps de filtrage pour ce signal au paramètre 46.11 Temps filtre vitesse moteur . | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse moteur estimée | Cf. par. 46.01 |
| 01.03 | Vitesse moteur % | Vitesse moteur en % de la vitesse moteur synchrone | - |
| | -1000,00... 1000,00 % | Vitesse moteur | 10 = 1 % |
| 01.06 | Fréquence sortie | Fréquence de sortie estimée du variateur en Hz. L'utilisateur peut définir une constante de temps de filtrage pour ce signal au paramètre 46.12 Temps filtre fréq sortie . | - |
| | -500,00... 500,00 Hz | Fréquence de sortie estimée | Cf. par. 46.02 |
| 01.07 | Courant moteur | Courant moteur (absolu) mesuré en A | - |
| | 0,00...30000,00 A | Courant moteur | Cf. par. 46.05 10 = 1A |
| 01.08 | Imoteur % de Inom mot | Courant moteur (courant de sortie du variateur) en % du courant nominal moteur | - |
| | 0,0...1000,0 % | Courant moteur | 1 = 1 % |
| 01.09 | Imoteur % de Inom variat | Courant moteur (courant de sortie du variateur) en % du courant nominal du variateur | - |
| | 0,0...1000,0 % | Courant moteur | 1 = 1 % |
| 01.10 | Couple moteur | Couple moteur en % du couple nominal moteur. Cf. également paramètre 01.30 Couple moteur échelle . L'utilisateur peut définir une constante de temps de filtrage pour ce signal au paramètre 46.13 Temps filtre couple moteur . | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Couple moteur | Cf. par. 46.03 |
| 01.11 | Tension c.c. | Tension c.c. mesurée | - |
| | 0,00...2000,00 V | Tension du bus c.c. | 10 = 1 V |
| 01.13 | Tension sortie | Tension c.a. calculée du moteur en V | - |
| | 0...2000 V | Tension moteur | 1 = 1 V |

208 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|--------------------------------|
| 01.14 | <i>Puissance sortie</i> | Puissance de sortie du variateur. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . L'utilisateur peut définir une constante de temps de filtrage pour ce signal au paramètre 46.14 Temps filtre puissance . | - |
| | -32768,00... 32767,00 kW | Puissance de sortie | Cf. par. 46.04 |
| 01.15 | <i>Puiss sortie % nom mot</i> | Puissance utile en pourcentage de la puissance nominale du moteur | - |
| | -300,00...300,00 % | Puissance de sortie | 10 = 1 % |
| 01.17 | <i>Puissance arbre moteur</i> | Puissance mécanique estimée à l'arbre moteur | - |
| | -32768,00... 32767,00 kW ou hp | Puissance à l'arbre moteur | Cf. par. 46.04 |
| 01.18 | <i>Compteur GWh onduleur</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en gigawattheures entiers. La valeur minimum est zéro. | - |
| | 0...65535 GWh | Énergie en GWh | 1 = 1 GWh |
| 01.19 | <i>Compteur MWh onduleur</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en mégawattheures entiers. 01.18 Compteur GWh onduleur s'incrémente lorsque le compteur repart de zéro. La valeur minimum est zéro. | - |
| | 0...1000 MWh | Énergie en MWh | 1 = 1 MWh |
| 01.20 | <i>Compteur kWh onduleur</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en kilowattheures entiers. 01.19 Compteur MWh onduleur s'incrémente lorsque le compteur repart de zéro. La valeur minimum est zéro. | - |
| | 0 = 1000 kWh | Énergie en kWh | 10 = 1 kWh |
| 01.24 | <i>Valeur flux %</i> | Référence de flux utilisée en % du flux nominal du moteur | - |
| | 0...200 % | Référence de flux | 1 = 1 % |
| 01.30 | <i>Couple moteur échelle</i> | Couple correspondant à 100 % du couple nominal moteur. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : Cette valeur correspond à la valeur du paramètre 99.12 Couple nominal moteur si elle a été réglée. Sinon, elle est calculée à partir d'autres données moteur. | - |
| | 0,000... 4000000,000 Nm ou lb-ft | Couple nominal | 1 = 100 unités |
| 01.50 | <i>kWh heure en cours</i> | Consommation d'énergie de la dernière heure. Il s'agit de l'énergie consommée au cours des 60 dernières minutes (pas nécessairement continues) de fonctionnement du variateur, et non au cours de la dernière heure calendaire. Si le variateur est remis sous tension, la valeur réglée au cycle précédent est rétablie pour ce paramètre lors du redémarrage du variateur. | - |
| | 0,00... 1000000,00 kWh | Énergie | 1 = 1 kWh |
| 01.51 | <i>kWh heure précédente</i> | Consommation d'énergie de l'heure précédente. Ce paramètre enregistre la valeur de 01.50 kWh heure en cours lorsque 60 minutes cumulées se sont écoulées. Si le variateur est remis sous tension, la valeur réglée au cycle précédent est rétablie pour ce paramètre lors du redémarrage du variateur. | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|---|--------------|
| | 0,00... 1000000,00 kWh | Énergie | 1 = 1 kWh |
| 01.52 | <i>kWh jour en cours</i> | Consommation d'énergie de la dernière journée. Il s'agit de l'énergie consommée au cours des 24 dernières heures (pas nécessairement continues) de fonctionnement du variateur, et non au cours de la dernière journée calendaire. Si le variateur est remis sous tension, la valeur réglée au cycle précédent est rétablie pour ce paramètre lors du redémarrage du variateur. | - |
| | 0,00... 1000000,00 kWh | Énergie | 1 = 1 kWh |
| 01.53 | <i>kWh jour précédent</i> | Consommation d'énergie de la journée précédente. Ce paramètre enregistre la valeur de <i>01.52 kWh jour en cours</i> lorsque 24 heures cumulées se sont écoulées. Si le variateur est remis sous tension, la valeur réglée au cycle précédent est rétablie pour ce paramètre lors du redémarrage du variateur. | - |
| | 0,00... 1000000,00 kWh | Énergie | 1 = 1 kWh |
| 01.54 | <i>Énergie cumulée de l'onduleur</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en kilowattheures entiers. La valeur minimum est zéro. | - |
| | -200000000,0... 200000000,0 kWh | Énergie en kWh | 10 = 1 kWh |
| 01.55 | <i>Compteur GWh onduleur (peut être remis à zéro)</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en gigawattheures entiers. La valeur minimum est zéro. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. La remise à zéro de l'un des paramètres <i>01.55</i> à <i>01.58</i> entraîne la remise à zéro de l'ensemble de ces paramètres. | - |
| | 0...65535 GWh | Énergie en GWh | 1 = 1 GWh |
| 01.56 | <i>Compteur MWh onduleur (peut être remis à zéro)</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en mégawattheures entiers. <i>01.55 Compteur GWh onduleur (peut être remis à zéro)</i> s'incrémente lorsque le compteur repart de zéro. La valeur minimum est zéro. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. La remise à zéro de l'un des paramètres <i>01.55</i> à <i>01.58</i> entraîne la remise à zéro de l'ensemble de ces paramètres. | - |
| | 0...1000 MWh | Énergie en MWh | 1 = 1 MWh |
| 01.57 | <i>Compteur kWh onduleur (peut être remis à zéro)</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en kilowattheures entiers. <i>01.56 Compteur MWh onduleur (peut être remis à zéro)</i> s'incrémente lorsque le compteur repart de zéro. La valeur minimum est zéro. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. La remise à zéro de l'un des paramètres <i>01.55</i> à <i>01.58</i> entraîne la remise à zéro de l'ensemble de ces paramètres. | - |
| | 0...1000 kWh | Énergie en kWh | 10 = 1 kWh |

210 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------------------------------|--|--|----------------|
| 01.58 | <i>Énergie cumulée onduleur (peut être remis à zéro)</i> | Quantité d'énergie ayant circulé dans le variateur (dans les deux sens) en kilowattheures entiers. La valeur minimum est zéro. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. La remise à zéro de l'un des paramètres 01.55 à 01.58 entraîne la remise à zéro de l'ensemble de ces paramètres. | - |
| | -200000000,0... 200000000,0 kWh | Énergie en kWh | 10 = 1 kWh |
| 01.61 | <i>Vit moteur absolue utilisée</i> | Valeur absolue du paramètre 01.01 <i>Vitesse moteur utilisée</i> | - |
| | 0,00... 30000,00 tr/min | Vitesse estimée du moteur | Cf. par. 46.01 |
| 01.62 | <i>Vitesse moteur abs %</i> | Valeur absolue du paramètre 01.03 <i>Vitesse moteur %</i> | - |
| | 0,00...1000,00 % | Vitesse estimée du moteur | 10 = 1 % |
| 01.63 | <i>Fréq moteur abs utilisée</i> | Valeur absolue du paramètre 01.06 <i>Fréquence sortie</i> | - |
| | 0,00...500,00 Hz | Fréquence de sortie estimée | Cf. par. 46.02 |
| 01.64 | <i>Couple moteur abs</i> | Valeur absolue du paramètre 01.10 <i>Couple moteur</i> | - |
| | 0,0...1600,0 % | Couple moteur | Cf. par. 46.03 |
| 01.65 | <i>Puissance sortie absolue</i> | Valeur absolue du paramètre 01.14 <i>Puissance sortie</i> | - |
| | 0,00...32767,00 kW | Puissance de sortie | 1 = 1 kW |
| 01.66 | <i>Puiss sort abs % nom mot</i> | Valeur absolue du paramètre 01.15 <i>Puiss sortie % nom mot</i> | - |
| | 0,00...300,00 % | Puissance de sortie | 1 = 1 % |
| 01.67 | <i>Puiss sortie abs % nom var</i> | Valeur absolue de la puissance utile en % de la puissance nominale variateur | - |
| | 0,00...300,00 % | Puissance de sortie | 1 = 1 % |
| 01.68 | <i>Puissance arbre moteur abs</i> | Valeur absolue du paramètre 01.17 <i>Puissance arbre moteur</i> | - |
| | 0,00... 32767,00 kW ou hp | Puissance à l'arbre moteur | 1 = 1 kW |
| 03 Références d'entrée | | Valeurs des références reçues de diverses sources. Les paramètres de ce groupe sont en lecture seule sauf indication contraire. | |
| 03.01 | <i>Référence microconsole</i> | Référence 1 donnée par la microconsole ou l'outil logiciel PC | - |
| | -100000,00... 100000,00 | Référence de la microconsole ou du PC | 1 = 10 |
| 03.02 | <i>Réf microconsole distante</i> | Référence 2 donnée par la microconsole ou l'outil logiciel PC | - |
| | -100000,00... 100000,00 | Référence de la microconsole ou du PC | 1 = 10 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|------------------------------|----------------------------|--|--------------|
| 03.05 | Référence 1 FBA A | Référence 1 reçue du coupleur réseau A. Cf. également chapitre <i>Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau</i> (page 559). | - |
| | -100000,00... 100000,00 | Référence 1 du coupleur réseau A | 1 = 10 |
| 03.06 | Référence 2 FBA A | Référence 2 reçue du coupleur réseau A | - |
| | -100000,00... 100000,00 | Référence 2 du coupleur réseau A | 1 = 10 |
| 03.09 | Référence 1 EFB | Référence 1 mise à l'échelle reçue depuis l'interface de communication intégrée | 1 = 10 |
| | -30000,00... 30000,00 | Référence 1 mise à l'échelle reçue depuis l'interface de communication intégrée | 1 = 10 |
| 03.10 | Référence 2 EFB | Référence 2 mise à l'échelle reçue depuis l'interface de communication intégrée | 1 = 10 |
| | -30000,00... 30000,00 | Référence 2 mise à l'échelle reçue depuis l'interface de communication intégrée | 1 = 10 |
| 04 Alarmes et défauts | | Informations sur les derniers défauts et alarmes survenus. Pour des informations détaillées sur chaque code d'alarme ou de défaut, cf. chapitre <i>Localisation des défauts</i> . Les paramètres de ce groupe sont en lecture seule sauf indication contraire. | |
| 04.01 | Défaut actif | Code du premier défaut actif (qui a causé le déclenchement actuel) | - |
| | 0000h...FFFFh | Premier défaut actif | 1 = 1 |
| 04.02 | Défaut actif 2 | Code du deuxième défaut actif | - |
| | 0000h...FFFFh | Deuxième défaut actif | 1 = 1 |
| 04.03 | Défaut actif 3 | Code du troisième défaut actif | - |
| | 0000h...FFFFh | Troisième défaut actif | 1 = 1 |
| 04.06 | Alarme active 1 | Code de la première alarme active | - |
| | 0000h...FFFFh | Première alarme active | 1 = 1 |
| 04.07 | Alarme active 2 | Code de la deuxième alarme active | - |
| | 0000h...FFFFh | Deuxième alarme active | 1 = 1 |
| 04.08 | Alarme active 3 | Code de la troisième alarme active | - |
| | 0000h...FFFFh | Troisième alarme active | 1 = 1 |
| 04.11 | Dernier défaut | Code du premier défaut enregistré (non actif) | - |
| | 0000h...FFFFh | Premier défaut enregistré | 1 = 1 |
| 04.12 | Avant-dernier défaut | Code du deuxième défaut enregistré (non actif) | - |
| | 0000h...FFFFh | Deuxième défaut enregistré | 1 = 1 |
| 04.13 | Défaut précédent (-2) | Code du troisième défaut enregistré (non actif) | - |
| | 0000h...FFFFh | Troisième défaut enregistré | 1 = 1 |
| 04.16 | Dernière alarme | Code de la première alarme enregistrée (non active) | - |
| | 0000h...FFFFh | Première alarme enregistrée | 1 = 1 |

212 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------------------------------|---|--|-----|-----|-------------|---|------------|---|---|------------|---|-----|-----|-----|----|-------------|---|
| 04.17 | <i>Avant-dernière alarme</i> | Code de la deuxième alarme enregistrée (non active) | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Deuxième alarme enregistrée | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.18 | <i>Alarme précédente (-2)</i> | Code de la troisième alarme enregistrée (non active) | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Troisième alarme enregistrée | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.40 | <i>Mot d'événement 1</i> | Affichage du mot d'événement défini par l'utilisateur. Ce mot indique l'état des événements (alarmes, défauts, ou simples événements) sélectionnés aux paramètres 04.41...04.71 . Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Bit util 0</td> <td>1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.41 est actif.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Bit util 1</td> <td>1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.43 est actif.</td> </tr> <tr> <td>...</td> <td>...</td> <td>...</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Bit util 15</td> <td>1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.71 est actif.</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Bit util 0 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.41 est actif. | 1 | Bit util 1 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.43 est actif. | ... | ... | ... | 15 | Bit util 15 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.71 est actif. |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Bit util 0 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.41 est actif. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Bit util 1 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.43 est actif. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ... | ... | ... | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Bit util 15 | 1 = L'événement sélectionné au paramètre 04.71 est actif. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'événement défini par l'utilisateur | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.41 | <i>Code mot événement 1 bit 0</i> | Sélection du code hexadécimal d'un événement (alarme, défaut ou simple événement) dont le bit 0 du par. 04.40 Mot d'événement 1 affiche l'état. Pour la liste des codes événements, cf. chapitre Localisation des défauts (page 497). | 0x2310h 2310 (p. 514) | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Code d'un événement | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.43 | <i>Code mot événement 1 bit 1</i> | Sélection du code hexadécimal d'un événement (alarme, défaut ou simple événement) dont le bit 1 du par. 04.40 Mot d'événement 1 affiche l'état. Pour la liste des codes événements, cf. chapitre Localisation des défauts (page 497). | 0x3210h 3210 (p. 515) | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Code d'un événement | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.45 | Code mot événement 1 bit 2 | ... | 0x4310h 4310 (p. 516) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.47 | Code mot événement 1 bit 3 | ... | 0x2340h 2340 (p. 514) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.49 | Code mot événement 1 bit 4 | ... | 0x0000h | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.51 | Code mot événement 1 bit 5 | ... | 0x3220h 3220 (p. 515) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.53 | Code mot événement 1 bit 6 | ... | 0x80A0h 80A0 (p. 523) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.55 | Code mot événement 1 bit 7 | ... | 0x0000h | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.57 | Code mot événement 1 bit 8 | ... | 0x7122h 7122 (p. 521) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.59 | Code mot événement 1 bit 9 | ... | 0x7081h 7081 (p. 521) | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04.61 | Code mot événement 1 bit 10 | ... | 0xFF61h FF61 (p. 525) | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|---|---|---|
| 04.63 | Code mot événement 1 bit 11 | ... | 0x7121h 7121 (p. 521) |
| 04.65 | Code mot événement 1 bit 12 | ... | 0x4110h 4110 (p. 515) |
| 04.67 | Code mot événement 1 bit 13 | ... | 0x9081h 9081 (p. 524) |
| 04.69 | Code mot événement 1 bit 14 | ... | 0x9082h 9082 (p. 524) |
| 04.71 | Code mot événement 1 bit 15 | Sélection du code hexadécimal d'un événement (alarme, défaut ou simple événement) dont le bit 15 du par. 04.40 Mot d'événement 1 affiche l'état. Pour la liste des codes événements, cf. chapitre Localisation des défauts (page 497). | 0x2330h 2330 (p. 514) |
| | 0000h...FFFFh | Code d'un événement | 1 = 1 |

| | | | |
|-----------------------|---|---|-------------|
| 05 Diagnostics | | Divers compteurs et mesures d'heures de fonctionnement à des fins de maintenance. Les paramètres de ce groupe sont en lecture seule sauf indication contraire. | |
| 05.01 | Cpteur tps sous tension | Compteur de temps sous tension. Ce compteur s'incrémente lorsque le variateur est sous tension. | - |
| | 0...65535 jours | Compteur de temps sous tension | 1 = 1 jour |
| 05.02 | Cpteur tps fctionnement | Compteur du temps de fonctionnement du moteur en jours complets. Le compteur s'incrémente lorsque le variateur alimente le moteur. | - |
| | 0...65535 jours | Compteur du nombre d'heures de fonctionnement du moteur | 1...1 jour |
| 05.03 | Heures fonct. | Équivalent du paramètre 05.02 Cpteur tps fctionnement en heures, soit 24 * la valeur de 05.02 + fraction de la journée entamée. | - |
| | 0,0... 429496729,5 h | Heures | 1 = 1 h |
| 05.04 | Cpteur tps fct ventil | Temps de fonctionnement du ventilateur de refroidissement du variateur. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - |
| | 0...65535 jours | Compteur de temps de fonctionnement du ventilateur de refroidissement | 1 = 1 jour |
| 05.08 | Cabinet temperature | (Visible uniquement avec les variateurs ACS580-07 montés en armoire). Température à l'intérieur de l'armoire. Activé par le bit 6 du paramètre 95.21 Mot options matérielles 2 . | - |
| | 40...120 °C ou °F | Température à l'intérieur de l'armoire en degrés Celsius ou Fahrenheit | 1 = 1 unité |
| 05.10 | Temp. carte de commande | Température mesurée de l'unité de commande | - |
| | -100...300 °C ou °F | Température de l'unité de commande en degrés Celsius ou Fahrenheit | 1 = unité |

214 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------|---|--------------|
| 05.11 | <i>Température onduleur</i> | Température estimée du variateur en % de la limite de défaut. La limite de défaut varie en fonction du type de variateur. 0,0 % = 0 °C (32 °F) 100,0 % = limite de défaut | - |
| | -40,0...160,0 % | Température du variateur en % | 1 = 1 % |
| 05.20 | <i>Mot de diagnostic 1</i> | Mot de diagnostic 1. Pour les origines probables et les interventions préconisées, cf. chapitre <i>Localisation des défauts</i> . | - |

| Bit | Nom | Valeur |
|---------|------------------------|---|
| 0 | Tout défaut ou alarme | Oui = le variateur a signalé une alarme ou déclenché sur défaut. |
| 1 | Toute alarme | Oui = le variateur a signalé une alarme. |
| 2 | Tout défaut | Oui = le variateur a déclenché sur défaut. |
| 3 | Réservé | |
| 4 | Défaut de surintensité | Oui = le variateur a déclenché sur défaut <i>2310 Surintensité</i> . |
| 5 | Réservé | |
| 6 | Surtension c.c. | Oui = le variateur a déclenché sur défaut <i>3210 Surtension bus c.c.</i> |
| 7 | Sous-tension c.c. | Oui = le variateur a déclenché sur défaut <i>3220 Sous-tension bus c.c.</i> |
| 8 | Réservé | |
| 9 | Défaut d'échauffement | Oui = le variateur a déclenché sur défaut <i>4310 Température excessive</i> . |
| 10 à 15 | Réservés | |

| | | | |
|---------------|----------------------------|---|---|
| 0000h...FFFFh | Mot de diagnostic 1 | 1 = 1 | |
| 05.21 | <i>Mot de diagnostic 2</i> | Mot de diagnostic 2. Pour les origines probables et les interventions préconisées, cf. chapitre <i>Localisation des défauts</i> . | - |

| Bit | Nom | Valeur |
|---------|---|---|
| 0 à 9 | Réservés | |
| 10 | Défaut de la protection thermique du moteur | Oui = le variateur a déclenché sur défaut <i>4981 Température ext. 1</i> ou <i>4982 Danger temp. moteur</i> . |
| 11 à 15 | Réservés | |

| | | | |
|---------------|----------------------------|---------------------|---|
| 0000h...FFFFh | Mot de diagnostic 2 | 1 = 1 | |
| 05.22 | <i>Mot de diagnostic 3</i> | Mot de diagnostic 3 | - |

| Bit | Nom | Valeur |
|---------|-----------------|--|
| 0 à 8 | Réservés | |
| 9 | Impulsion kWh | Oui = impulsion kWh active |
| 10 | Réservés | |
| 11 | Commande ventil | On = Le ventilateur du variateur tourne à une vitesse supérieure à celle de repos. |
| 12 à 15 | Réservés | |

| | | |
|---------------|---------------------|-------|
| 0000h...FFFFh | Mot de diagnostic 3 | 1 = 1 |
|---------------|---------------------|-------|

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|--|---------------|
| 05.80 | <i>Vitesse moteur défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 28.01 Entrée rampe réf fréquence (en mode Scalaire) ou 23.01 Entrée rampe réf vitesse (en mode Régulation de vitesse) à la détection du dernier défaut. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse estimée du moteur | 10 = 1 tr/min |
| 05.81 | <i>Fréquence de sortie défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 01.06 Fréquence sortie à la détection du dernier défaut | - |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence de sortie estimée | |
| 05.82 | <i>Tension continue défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 01.11 Tension c.c. à la détection du dernier défaut | - |
| | 0,00...2000,00 V | Tension du bus c.c. | 10 = 1 V |
| 05.83 | <i>Courant moteur défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 01.07 Courant moteur à la détection du dernier défaut | - |
| | 0,00...30000,00 A | Courant moteur | 10 = 1 V |
| 05.84 | <i>Couple moteur défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 01.10 Couple moteur à la détection du dernier défaut | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Couple moteur | 1 = 1 % |
| 05.85 | <i>Mot d'état principal défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 06.11 Mot d'état principal à la détection du dernier défaut | - |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état principal | 1 = 1 |
| 05.86 | <i>État temporisé DI défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 10.02 Etat tempo DI à la détection du dernier défaut | - |
| | 0000h...FFFFh | État temporisé des entrées logiques | 1 = 1 |
| 05.87 | <i>Température onduleur défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 05.11 Température onduleur à la détection du dernier défaut | - |
| | -40...160 °C | Température du variateur en °C | 1 = 1 °C |
| 05.88 | <i>Référence défaut</i> | Affichage de la valeur de copie du paramètre 28.01 Entrée rampe réf fréquence (en mode Scalaire) ou 23.01 Entrée rampe réf vitesse (en mode Régulation de vitesse) à la détection du dernier défaut | - |
| | -30000,00... 30000,00 Hz | Référence de fréquence ou de vitesse | 1 = 1 Hz |

| | | | |
|--------------------------------------|----------------------------------|--|---|
| 06 Mots de commande et d'état | | Mots de commande et d'état du variateur | |
| 06.01 | <i>Mot de commande principal</i> | Affichage des signaux de commande reçus des sources sélectionnées (p. ex. entrées logiques, interfaces bus de terrain et programme d'application). Mot de commande principal du variateur. Pour une description des bits, cf. page 565 . Le mot d'état et le séquentiel de commande correspondants sont respectivement présentés aux pages 567 et 568 . Nota : En commande par liaison série, la valeur de ce paramètre n'est pas celle du mot de commande que le variateur reçoit de l'API. Pour connaître la valeur exacte, cf. paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |

216 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|--|---|--------------|-----|---|--|---|---------------------------------|---|---------------------------|---|---------------------------|---|-----------------------------------|---|--------------------------------|---|--------------------------------------|---|-----------------------------|---|--------------------------------------|---|--------------------------------------|----|-------------------------------|----|------------------------------|----|----------------------------|----|----------------------------|----|----------------------------|----|----------------------------|--|
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Cmde Off1</td></tr> <tr><td>1</td><td>Cmde Off2</td></tr> <tr><td>2</td><td>Cmde Off3</td></tr> <tr><td>3</td><td>Marche</td></tr> <tr><td>4</td><td>Sortie rampe zéro</td></tr> <tr><td>5</td><td>Bloq rampe</td></tr> <tr><td>6</td><td>Entrée rampe zéro</td></tr> <tr><td>7</td><td>Raz Mémoire</td></tr> <tr><td>8</td><td>Marche par à-coups 1</td></tr> <tr><td>9</td><td>Marche par à-coups 2</td></tr> <tr><td>10</td><td>Cmde distance</td></tr> <tr><td>11</td><td>Cmde externe</td></tr> <tr><td>12</td><td>Bit util 0</td></tr> <tr><td>13</td><td>Bit util 1</td></tr> <tr><td>14</td><td>Bit util 2</td></tr> <tr><td>15</td><td>Bit util 3</td></tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | 0 | Cmde Off1 | 1 | Cmde Off2 | 2 | Cmde Off3 | 3 | Marche | 4 | Sortie rampe zéro | 5 | Bloq rampe | 6 | Entrée rampe zéro | 7 | Raz Mémoire | 8 | Marche par à-coups 1 | 9 | Marche par à-coups 2 | 10 | Cmde distance | 11 | Cmde externe | 12 | Bit util 0 | 13 | Bit util 1 | 14 | Bit util 2 | 15 | Bit util 3 | |
| Bit | Nom | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Cmde Off1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Cmde Off2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Cmde Off3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Marche | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Sortie rampe zéro | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Bloq rampe | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Entrée rampe zéro | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Raz Mémoire | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Marche par à-coups 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Marche par à-coups 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Cmde distance | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Cmde externe | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Bit util 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Bit util 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Bit util 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Bit util 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot de commande principal | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06.11 | Mot d'état principal | <p>Mot d'état principal du variateur.</p> <p>Pour une description des bits, cf. page 567. Le mot de commande et le séquentiel de commande correspondants sont respectivement présentés aux pages 565 et 568.</p> <p>Nota : En commande par liaison série, la valeur de ce paramètre n'est pas celle du mot d'état que le variateur envoie à l'API. Pour connaître la valeur exacte, cf. paramètre 50.12 Mode débogage FBA A.</p> <p>Paramètre en lecture seule.</p> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Prêt pour mise ss tens</td></tr> <tr><td>1</td><td>Prêt à démarrer</td></tr> <tr><td>2</td><td>Réf prête</td></tr> <tr><td>3</td><td>Déclenché</td></tr> <tr><td>4</td><td>Off 2 inactive</td></tr> <tr><td>5</td><td>Off 3 inactive</td></tr> <tr><td>6</td><td>Mise ss tens bloquée</td></tr> <tr><td>7</td><td>Warning</td></tr> <tr><td>8</td><td>Ref Atteinte</td></tr> <tr><td>9</td><td>Distant</td></tr> <tr><td>10</td><td>Sup limite</td></tr> <tr><td>11</td><td>Bit util 0</td></tr> <tr><td>12</td><td>Bit util 1</td></tr> <tr><td>13</td><td>Bit util 2</td></tr> <tr><td>14</td><td>Bit util 3</td></tr> <tr><td>15</td><td>Réservé</td></tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | 0 | Prêt pour mise ss tens | 1 | Prêt à démarrer | 2 | Réf prête | 3 | Déclenché | 4 | Off 2 inactive | 5 | Off 3 inactive | 6 | Mise ss tens bloquée | 7 | Warning | 8 | Ref Atteinte | 9 | Distant | 10 | Sup limite | 11 | Bit util 0 | 12 | Bit util 1 | 13 | Bit util 2 | 14 | Bit util 3 | 15 | Réservé | |
| Bit | Nom | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Prêt pour mise ss tens | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Prêt à démarrer | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Réf prête | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Déclenché | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Off 2 inactive | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Off 3 inactive | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Mise ss tens bloquée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Warning | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Ref Atteinte | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Distant | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Sup limite | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Bit util 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Bit util 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Bit util 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Bit util 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état principal | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|--------------------------------|--|---|-----------|---|---|----------------------|--|---|-----------------------|--|---|------------------|---|---|------------------------------|--|---|--------------------------|---|---|----------|--|---|-----------------------|--|---|----------------------|---|----|-------------|---|---------|-------------|---------------------------------------|----|----------------------|--|---------|-------------------|--|----|-----------|-------------------------|----|---------|--|
| 06.16 | Mot d'état variateur 1 | Mot d'état du variateur 1. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Activé</td> <td>1 = Signaux Validation marche (cf. par. 20.12) et Marche permise (20.19) présents. N.B. : La présence d'un défaut n'a aucune incidence sur ce bit.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Bloqué</td> <td>1 = Blocage marche. Pour démarrer le variateur, l'utilisateur doit supprimer le signal de blocage (cf. par. 06.18) et réactiver le signal de démarrage.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Charge c.c.</td> <td>1 = circuit c.c. chargé</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Prêt à démarrer</td> <td>1 = Le variateur est prêt à recevoir la commande de démarrage.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Référence suivie</td> <td>1 = Le variateur est prêt à suivre la référence donnée.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Démarré</td> <td>1 = Le variateur a été démarré.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Modulation</td> <td>1 = Variateur en fonctionnement (commande de l'étage de sortie en cours)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Limite</td> <td>1 = Limite de fonctionnement (vitesse, couple etc.) atteinte</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Commande locale</td> <td>1 = Variateur en commande locale</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Commande réseau</td> <td>1 = Variateur en <i>commande réseau</i> (cf. page 19)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Ext1 active</td> <td>1 = Dispositif de commande EXT1 actif</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Ext2 active</td> <td>1 = Dispositif de commande EXT2 actif</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Démarrage demandé</td> <td>1 = Démarrage demandé ; 0 = Le signal Rotation permise (cf. par. 20.22) est à 0 (rotation du moteur désactivée).</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>En marche</td> <td>1 = Variateur en marche</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Activé | 1 = Signaux Validation marche (cf. par. 20.12) et Marche permise (20.19) présents. N.B. : La présence d'un défaut n'a aucune incidence sur ce bit. | 1 | Bloqué | 1 = Blocage marche. Pour démarrer le variateur, l'utilisateur doit supprimer le signal de blocage (cf. par. 06.18) et réactiver le signal de démarrage. | 2 | Charge c.c. | 1 = circuit c.c. chargé | 3 | Prêt à démarrer | 1 = Le variateur est prêt à recevoir la commande de démarrage. | 4 | Référence suivie | 1 = Le variateur est prêt à suivre la référence donnée. | 5 | Démarré | 1 = Le variateur a été démarré. | 6 | Modulation | 1 = Variateur en fonctionnement (commande de l'étage de sortie en cours) | 7 | Limite | 1 = Limite de fonctionnement (vitesse, couple etc.) atteinte | 8 | Commande locale | 1 = Variateur en commande locale | 9 | Commande réseau | 1 = Variateur en <i>commande réseau</i> (cf. page 19) | 10 | Ext1 active | 1 = Dispositif de commande EXT1 actif | 11 | Ext2 active | 1 = Dispositif de commande EXT2 actif | 12 | Réservés | | 13 | Démarrage demandé | 1 = Démarrage demandé ; 0 = Le signal Rotation permise (cf. par. 20.22) est à 0 (rotation du moteur désactivée). | 14 | En marche | 1 = Variateur en marche | 15 | Réservé | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Activé | 1 = Signaux Validation marche (cf. par. 20.12) et Marche permise (20.19) présents. N.B. : La présence d'un défaut n'a aucune incidence sur ce bit. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Bloqué | 1 = Blocage marche. Pour démarrer le variateur, l'utilisateur doit supprimer le signal de blocage (cf. par. 06.18) et réactiver le signal de démarrage. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Charge c.c. | 1 = circuit c.c. chargé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Prêt à démarrer | 1 = Le variateur est prêt à recevoir la commande de démarrage. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Référence suivie | 1 = Le variateur est prêt à suivre la référence donnée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Démarré | 1 = Le variateur a été démarré. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Modulation | 1 = Variateur en fonctionnement (commande de l'étage de sortie en cours) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Limite | 1 = Limite de fonctionnement (vitesse, couple etc.) atteinte | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Commande locale | 1 = Variateur en commande locale | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Commande réseau | 1 = Variateur en <i>commande réseau</i> (cf. page 19) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Ext1 active | 1 = Dispositif de commande EXT1 actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Ext2 active | 1 = Dispositif de commande EXT2 actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Démarrage demandé | 1 = Démarrage demandé ; 0 = Le signal Rotation permise (cf. par. 20.22) est à 0 (rotation du moteur désactivée). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | En marche | 1 = Variateur en marche | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état du variateur 1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06.17 | Mot d'état variateur 2 | Mot d'état du variateur 2. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Identification moteur terminée</td> <td>1 = L'identification moteur a été effectuée.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Magnétisé</td> <td>1 = Le moteur a été magnétisé.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Régulation de couple</td> <td>1 = Mode de régulation de couple actif</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Régulation de vitesse</td> <td>1 = Mode de régulation de vitesse actif</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Référence de sécurité active</td> <td>1 = Application d'une référence « de sécurité », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Dernière vitesse activée</td> <td>1 = Application d'une référence « Dernière vitesse », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Échec arrêt d'urgence</td> <td>1 = Échec de l'arrêt d'urgence (cf. paramètres 31.32 et 31.33)</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Fonction Jog activée</td> <td>1 = Le signal Fonction Jog active est activé.</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Sup limite</td> <td>1 = La vitesse ou fréquence active est égale ou supérieure à la limite (définie aux paramètres 46.31...46.32). Valide dans les deux sens de rotation.</td> </tr> <tr> <td>11...12</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Tempo marche activée</td> <td>1 = Temporisation de marche (par. 21.22) activée</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Identification moteur terminée | 1 = L'identification moteur a été effectuée. | 1 | Magnétisé | 1 = Le moteur a été magnétisé. | 2 | Régulation de couple | 1 = Mode de régulation de couple actif | 3 | Régulation de vitesse | 1 = Mode de régulation de vitesse actif | 4 | Réservés | | 5 | Référence de sécurité active | 1 = Application d'une référence « de sécurité », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02 | 6 | Dernière vitesse activée | 1 = Application d'une référence « Dernière vitesse », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02 | 7 | Réservés | | 8 | Échec arrêt d'urgence | 1 = Échec de l'arrêt d'urgence (cf. paramètres 31.32 et 31.33) | 9 | Fonction Jog activée | 1 = Le signal Fonction Jog active est activé. | 10 | Sup limite | 1 = La vitesse ou fréquence active est égale ou supérieure à la limite (définie aux paramètres 46.31...46.32). Valide dans les deux sens de rotation. | 11...12 | Réservé | | 13 | Tempo marche activée | 1 = Temporisation de marche (par. 21.22) activée | 14...15 | Réservés | | | | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Identification moteur terminée | 1 = L'identification moteur a été effectuée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Magnétisé | 1 = Le moteur a été magnétisé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Régulation de couple | 1 = Mode de régulation de couple actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Régulation de vitesse | 1 = Mode de régulation de vitesse actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Référence de sécurité active | 1 = Application d'une référence « de sécurité », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Dernière vitesse activée | 1 = Application d'une référence « Dernière vitesse », par exemple par les fonctions des paramètres 49.05 et 50.02 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Échec arrêt d'urgence | 1 = Échec de l'arrêt d'urgence (cf. paramètres 31.32 et 31.33) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Fonction Jog activée | 1 = Le signal Fonction Jog active est activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Sup limite | 1 = La vitesse ou fréquence active est égale ou supérieure à la limite (définie aux paramètres 46.31...46.32). Valide dans les deux sens de rotation. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11...12 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Tempo marche activée | 1 = Temporisation de marche (par. 21.22) activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état du variateur 2 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

218 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|--|--------------|
| 06.18 | <i>ME interdit redémarrage</i> | Mot d'état d'interdiction de redémarrage. Il indique la source du signal de blocage empêchant le démarrage du variateur. Les états signalés par un astérisque (*) ne nécessitent qu'une simple réactivation de la commande de démarrage. Tous les autres états requièrent la suppression préalable du blocage. Cf. également bit 1 du paramètre <i>06.16 Mot d'état variateur 1</i> . Paramètre en lecture seule. | - |

| Bit | Nom | Description |
|-----|--------------------------------|--|
| 0 | Non prêt à démarrer | 1 = Absence de tension continue ou erreur de paramétrage du variateur. Vérifiez les paramètres des groupes 95 et 99. |
| 1 | Dispositif commande changé | *1 = Le dispositif de commande a été modifié. |
| 2 | Interdiction SSW | 1 = Le programme de contrôle se maintient en état de blocage. |
| 3 | Réarmement défaut | *1 = Un défaut a été réarmé. |
| 4 | Perte Validation démarrage | 1 = Absence de signal Validation démarrage |
| 5 | Perte Validation marche | 1 = Absence de signal Validation marche |
| 6 | Réservé | |
| 7 | STO | 1 = Fonction STO activée |
| 8 | Étalonnage courant terminé | *1 = Fonction d'étalonnage courant terminée |
| 9 | Identification moteur terminée | *1 = L'identification moteur est terminée. |
| 10 | Réservés | |
| 11 | Arrêt urgence 1 | 1 = Signal d'arrêt d'urgence (mode Off1) |
| 12 | Arrêt urgence 2 | 1 = Signal d'arrêt d'urgence (mode Off2) |
| 13 | Arrêt urgence 3 | 1 = Signal d'arrêt d'urgence (mode Off3) |
| 14 | Blocage réarm. auto | 1 = Opération bloquée par le réarmement automatique |
| 15 | Fonction Jog activée | 1 = Le signal Fonction Jog active empêche le fonctionnement. |

| | | |
|---------------|------------------------------|-------|
| 0000h...FFFFh | Mot d'état du blocage marche | 1 = 1 |
|---------------|------------------------------|-------|

| | | | |
|-------|------------------------------|---|---|
| 06.19 | <i>ME régulation vitesse</i> | Mot d'état de régulation de vitesse. Paramètre en lecture seule. | - |
|-------|------------------------------|---|---|

| Bit | Nom | Description |
|--------|---------------------------------|---|
| 0 | Vitesse nulle | 1 = Le variateur a fonctionné à une vitesse inférieure à la limite vitesse nulle (par. <i>21.06</i>) pendant la durée définie au paramètre <i>21.07 Tempo. vitesse nulle</i> . |
| 1 | Avant | 1 = Variateur en sens de rotation avant au-delà de la limite de vitesse nulle (par. <i>21.06</i>) |
| 2 | Arrière | 1 = Variateur en sens de rotation arrière au-delà de la limite de vitesse nulle (par. <i>21.06</i>) |
| 3...6 | Réservé | |
| 7 | Toute demande vitesse constante | 1 = Une vitesse ou fréquence constante a été sélectionnée ; cf. par. <i>06.20</i> . |
| 8...15 | Réservés | |

| | | |
|---------------|-------------------------------------|-------|
| 0000h...FFFFh | Mot d'état de régulation de vitesse | 1 = 1 |
|---------------|-------------------------------------|-------|

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-------------------------------|---|---------------------|-----|-----|-------------|---|-------------------------|---|---|---------------------------|---|---|---------------------------|---|---|----------------------|---|---|---------------------|---|---|---------------------|---|--------|---------------------|---|--------|----------|--|
| 06.20 | <i>ME vitesse constante</i> | Mot d'état de la vitesse/fréquence constante. Désigne la vitesse ou fréquence constante active (si réglée). Cf. également bit 7 du paramètre <i>06.19 ME régulation vitesse</i> et la section <i>Vitesses/fréquences constantes</i> (page 130). Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Vitesse constante 1</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 1 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Vitesse constante 2</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 2 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Vitesse constante 3</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 3 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Vitesse constante 4</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 4 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Vitesse constante 5</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 5 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Vitesse constante 6</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 6 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Vitesse constante 7</td> <td>1 = Vitesse ou fréquence constante 7 sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>7...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Vitesse constante 1 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 1 sélectionnée | 1 | Vitesse constante 2 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 2 sélectionnée | 2 | Vitesse constante 3 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 3 sélectionnée | 3 | Vitesse constante 4 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 4 sélectionnée | 4 | Vitesse constante 5 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 5 sélectionnée | 5 | Vitesse constante 6 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 6 sélectionnée | 6 | Vitesse constante 7 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 7 sélectionnée | 7...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Vitesse constante 1 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 1 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Vitesse constante 2 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 2 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Vitesse constante 3 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 3 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Vitesse constante 4 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 4 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Vitesse constante 5 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 5 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Vitesse constante 6 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 6 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Vitesse constante 7 | 1 = Vitesse ou fréquence constante 7 sélectionnée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état de la vitesse/fréquence constante | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06.21 | <i>Mot d'état variateur 3</i> | Mot d'état du variateur 3. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Maintien Inj c.c. actif</td> <td>1 = Fonction de maintien du courant par injection de c.c. activée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Post magnétisation active</td> <td>1 = Fonction de post-magnétisation activée</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Préchauffage moteur actif</td> <td>1 = Fonction de préchauffage du moteur activée</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Démarrage doux actif</td> <td>1 = Démarrage doux actif</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DC brake active</td> <td>1 = Frein actif</td> </tr> <tr> <td>6 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Maintien Inj c.c. actif | 1 = Fonction de maintien du courant par injection de c.c. activée | 1 | Post magnétisation active | 1 = Fonction de post-magnétisation activée | 2 | Préchauffage moteur actif | 1 = Fonction de préchauffage du moteur activée | 3 | Démarrage doux actif | 1 = Démarrage doux actif | 4 | Réservés | | 5 | DC brake active | 1 = Frein actif | 6 à 15 | Réservés | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Maintien Inj c.c. actif | 1 = Fonction de maintien du courant par injection de c.c. activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Post magnétisation active | 1 = Fonction de post-magnétisation activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Préchauffage moteur actif | 1 = Fonction de préchauffage du moteur activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Démarrage doux actif | 1 = Démarrage doux actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DC brake active | 1 = Frein actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état du variateur 1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état du blocage marche | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06.29 | <i>Sélection bit 10 MEP</i> | Sélection d'une source binaire dont l'état est transmis via le bit 10 (Bit util 0) du par. <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | <i>Sup limite</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Faux | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Vrai | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sup limite | Bit 10 de <i>06.17 Mot d'état variateur 2</i> (cf. page 217) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06.30 | <i>Sélection bit 11 MEP</i> | Sélection d'une source binaire dont l'état est transmis via le bit 11 (Bit util 0) du par. <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | <i>Cmde externe</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Faux | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Vrai | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Cmde externe | Bit 11 de <i>06.01 Mot de commande principal</i> (cf. page 216) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

220 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------------------------|---------------------------------------|---|-------------------------|
| 06.31 | <i>Sélection bit 12 MEP</i> | Sélection d'une source binaire dont l'état est transmis via le bit 12 (Bit util 1) du par. <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | <i>Valid marche ext</i> |
| | Faux | 0 | 0 |
| | Vrai | 1 | 1 |
| | Valid marche ext | État du signal de validation marche externe (cf. paramètre <i>20.12 Source validation marche 1</i>). | 2 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 06.32 | <i>Sélection bit 13 MEP</i> | Sélection d'une source binaire dont l'état est transmis via le bit 13 (Bit util 2) du par. <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | <i>Faux</i> |
| | Faux | 0 | 0 |
| | Vrai | 1 | 1 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 06.33 | <i>Sélection bit 14 MEP</i> | Sélection d'une source binaire dont l'état est transmis via le bit 14 (Bit util 3) du par. <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | <i>Faux</i> |
| | Faux | 0 | 0 |
| | Vrai | 1 | 1 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 07 Infos système | | | |
| | | Informations sur l'installation et l'exploitation du variateur. Tous les paramètres de ce groupe sont en lecture seule. | |
| 07.03 | <i>Type variateur</i> | Type de variateur (ID entre parenthèses) | - |
| 07.04 | <i>Nom firmware</i> | Type du programme d'exploitation | - |
| 07.05 | <i>Version firmware</i> | Version du programme d'exploitation | - |
| 07.06 | <i>Nom prog chargement</i> | Référence du programme implanté | - |
| 07.07 | <i>Version prog chargement</i> | Version du programme implanté | - |
| 07.10 | <i>Language file set</i> | Jeu de fichiers langue (package langue) en usage, cf. paramètre <i>96.01 Langue</i> . Cette valeur est inscrite dans ce paramètre à la première mise en route puis peut être consultée à ce paramètre à chaque mise sous tension. | - |
| | Inconnu | Aucun jeu de fichiers langue n'est utilisé. | 0 |
| | International | Jeu de fichiers langue International utilisé | 1 |
| | Europe | Jeu de fichiers langue Europe utilisé | 2 |
| | Asie | Jeu de fichiers langue Asie utilisé | 3 |
| 07.11 | <i>CPU utilisé</i> | Charge du microprocesseur en % | - |
| | 0...100 % | Charge du microprocesseur | 1 = 1 % |
| 07.25 | <i>Customization package name</i> | Cinq premiers caractères ASCII du nom du programme utilisateur. Le nom complet est affiché dans le menu Infos système sous le Menu principal de la microconsole ou de l'outil PC Drive composer. | - |
| | | _N/A_ = Aucun. | |
| 07.26 | <i>Version prog. personnalisation</i> | Numéro de version du programme utilisateur. Peut aussi être consulté dans le menu Infos système sous le Menu principal de la microconsole ou de l'outil PC Drive composer. | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|----------------|--|---|---------------|---|---|------------------|---|---|-----------|--|--------|----------|---|----|----------------------|---|----|-----------|--|-------|----------|--|----|---------|---|----|---------|---|----|---------|--|----|---------|--|----|---------|---|----|---------|---|
| 07.30 | <i>Statut programme adaptatif</i> | Indique l'état du programme Adaptatif. Cf. section <i>Programme Adaptatif</i> (page 123). | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Initialisation</td> <td>1 = programme Adaptatif initialisé</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>En édition</td> <td>1 = programme Adaptatif en cours d'édition</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Édition terminée</td> <td>1 = édition du programme Adaptatif terminée</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>En marche</td> <td>1 = programme Adaptatif en marche</td> </tr> <tr> <td>4 à 13</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Modif. état en cours</td> <td>1 = changement d'état en cours du programme Adaptatif</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>En défaut</td> <td>1 = erreur dans le programme Adaptatif</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Initialisation | 1 = programme Adaptatif initialisé | 1 | En édition | 1 = programme Adaptatif en cours d'édition | 2 | Édition terminée | 1 = édition du programme Adaptatif terminée | 3 | En marche | 1 = programme Adaptatif en marche | 4 à 13 | Réservés | | 14 | Modif. état en cours | 1 = changement d'état en cours du programme Adaptatif | 15 | En défaut | 1 = erreur dans le programme Adaptatif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Initialisation | 1 = programme Adaptatif initialisé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | En édition | 1 = programme Adaptatif en cours d'édition | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Édition terminée | 1 = édition du programme Adaptatif terminée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | En marche | 1 = programme Adaptatif en marche | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 à 13 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Modif. état en cours | 1 = changement d'état en cours du programme Adaptatif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | En défaut | 1 = erreur dans le programme Adaptatif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État du programme adaptatif | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07.31 | <i>État séquence AP</i> | Affichage du numéro de l'état actif dans le programme séquentiel, qui fait partie du programme adaptatif. Si le programme adaptatif n'est pas actif ou ne contient aucun programme séquentiel, la valeur de ce paramètre est nulle. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0 à 20 | | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07.35 | <i>Config. variateur</i> | Initialisation matérielle et affichage de la configuration du module optionnel détecté. Configuration « Plug and play » : si le variateur ne détecte aucun module pendant l'initialisation matérielle, la valeur de ce paramètre est 1 : unité de base. Pour plus d'informations sur le réglage automatique des paramètres sur détection d'un module, cf. section <i>Configuration automatique du variateur pour la commande par bus de terrain</i> , page 573. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Non initialisé</td> <td>1 = Configuration du variateur non initialisée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Unité de base</td> <td>1 = Le variateur n'a détecté aucun module optionnel, ce qui signifie qu'il n'y a que l'unité de base.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>FENA-21</td> <td>1 = Module coupleur Ethernet FENA-21 deux ports inclus</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>FECA-01</td> <td>1 = Module coupleur FECA-01 EtherCAT inclus</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>FPBA-01</td> <td>1 = Module coupleur FPBA-01 PROFIBUS DP inclus</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>FCAN-01</td> <td>1 = Module coupleur FCAN-01 CANopen inclus</td> </tr> <tr> <td>7...9</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>FSCA-01</td> <td>1 = Module coupleur FSCA-01 Modbus/RTU inclus</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>FEIP-21</td> <td>1 = Module coupleur FEIP-21 EtherNet/IP deux ports inclus</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>FMBT-21</td> <td>1 = Module coupleur FMBT-21 Modbus/TCP deux ports inclus</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>FPNO-21</td> <td>1 = Module coupleur FPNO-21 PROFINET IO deux ports inclus</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>FEPL-02</td> <td>1 = Module coupleur FEPL-02 Ethernet POWERLINK inclus</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Non initialisé | 1 = Configuration du variateur non initialisée | 1 | Unité de base | 1 = Le variateur n'a détecté aucun module optionnel, ce qui signifie qu'il n'y a que l'unité de base. | 2 | Réservé | | 3 | FENA-21 | 1 = Module coupleur Ethernet FENA-21 deux ports inclus | 4 | FECA-01 | 1 = Module coupleur FECA-01 EtherCAT inclus | 5 | FPBA-01 | 1 = Module coupleur FPBA-01 PROFIBUS DP inclus | 6 | FCAN-01 | 1 = Module coupleur FCAN-01 CANopen inclus | 7...9 | Réservés | | 10 | FSCA-01 | 1 = Module coupleur FSCA-01 Modbus/RTU inclus | 11 | FEIP-21 | 1 = Module coupleur FEIP-21 EtherNet/IP deux ports inclus | 12 | FMBT-21 | 1 = Module coupleur FMBT-21 Modbus/TCP deux ports inclus | 13 | Réservé | | 14 | FPNO-21 | 1 = Module coupleur FPNO-21 PROFINET IO deux ports inclus | 15 | FEPL-02 | 1 = Module coupleur FEPL-02 Ethernet POWERLINK inclus |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Non initialisé | 1 = Configuration du variateur non initialisée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Unité de base | 1 = Le variateur n'a détecté aucun module optionnel, ce qui signifie qu'il n'y a que l'unité de base. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | FENA-21 | 1 = Module coupleur Ethernet FENA-21 deux ports inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | FECA-01 | 1 = Module coupleur FECA-01 EtherCAT inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | FPBA-01 | 1 = Module coupleur FPBA-01 PROFIBUS DP inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | FCAN-01 | 1 = Module coupleur FCAN-01 CANopen inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7...9 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | FSCA-01 | 1 = Module coupleur FSCA-01 Modbus/RTU inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | FEIP-21 | 1 = Module coupleur FEIP-21 EtherNet/IP deux ports inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | FMBT-21 | 1 = Module coupleur FMBT-21 Modbus/TCP deux ports inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | FPNO-21 | 1 = Module coupleur FPNO-21 PROFINET IO deux ports inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | FEPL-02 | 1 = Module coupleur FEPL-02 Ethernet POWERLINK inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 000h...FFFFh | Configuration du variateur | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07.36 | <i>Config. variateur 2</i> | Affichage de la configuration du module détecté. Cf. paramètre <i>07.35 Config. variateur</i> . | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

222 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------|---------------|---|--------------|-----|-------------|---|---------|--|---|---------|---|---|---------|--|---|---------|------------------------------------|---|---------|------------------------------------|---|---------|------------------------------------|---|---------|------------------------------------|---|---------|------------------------------------|--------|----------|--|--|
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>FDNA-01</td> <td>1 = Module coupleur FDNA-01 DeviceNet™ inclus</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>FCNA-01</td> <td>1 = Module coupleur FCNA-01 ControlNet™ inclus</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>CMOD-01</td> <td>1 = Module coupleur CMOD-01 inclus</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>CMOD-02</td> <td>1 = Module coupleur CMOD-02 inclus</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>CPTC-02</td> <td>1 = Module coupleur CPTC-02 inclus</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>CHDI-01</td> <td>1 = Module coupleur CHDI-01 inclus</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>FSPS-21</td> <td>1 = Module coupleur FSPS-21 inclus</td> </tr> <tr> <td>8 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | Description | 0 | Réservé | | 1 | FDNA-01 | 1 = Module coupleur FDNA-01 DeviceNet™ inclus | 2 | FCNA-01 | 1 = Module coupleur FCNA-01 ControlNet™ inclus | 3 | CMOD-01 | 1 = Module coupleur CMOD-01 inclus | 4 | CMOD-02 | 1 = Module coupleur CMOD-02 inclus | 5 | CPTC-02 | 1 = Module coupleur CPTC-02 inclus | 6 | CHDI-01 | 1 = Module coupleur CHDI-01 inclus | 7 | FSPS-21 | 1 = Module coupleur FSPS-21 inclus | 8 à 15 | Réservés | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | FDNA-01 | 1 = Module coupleur FDNA-01 DeviceNet™ inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | FCNA-01 | 1 = Module coupleur FCNA-01 ControlNet™ inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | CMOD-01 | 1 = Module coupleur CMOD-01 inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | CMOD-02 | 1 = Module coupleur CMOD-02 inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | CPTC-02 | 1 = Module coupleur CPTC-02 inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | CHDI-01 | 1 = Module coupleur CHDI-01 inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | FSPS-21 | 1 = Module coupleur FSPS-21 inclus | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Configuration du variateur | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| 10 DI et RO standard | | Configuration des entrées logiques et sorties relais | |
|-----------------------------|----------------|---|---|
| 10.01 | État DI | <p>Affichage de l'état électrique des entrées logiques DI1 à DI6. Les temporisations d'activation/désactivation des entrées (si réglées) sont ignorées.</p> <p>Les bits 0 à 5 correspondent à l'état de DI1 à DI6.</p> <p>Exemple : 000000000010011b = DI5, DI2 et DI1 sont activées (« 1 »), DI3, DI4 et DI6 sont désactivées (« 0 »).</p> <p>Paramètre en lecture seule.</p> | - |

| Bit | Nom | Description | |
|--------|----------|-----------------------------|--|
| 0 | DI1 | 1 = Entrée logique 1 active | |
| 1 | DI2 | 1 = Entrée logique 2 active | |
| 2 | DI3 | 1 = Entrée logique 3 active | |
| 3 | DI4 | 1 = Entrée logique 4 active | |
| 4 | DI5 | 1 = Entrée logique 5 active | |
| 5 | DI6 | 1 = Entrée logique 6 active | |
| 6...15 | Réservés | | |

| | | | |
|--|---------------|---------------------------|-------|
| | 0000h...FFFFh | État des entrées logiques | 1 = 1 |
|--|---------------|---------------------------|-------|

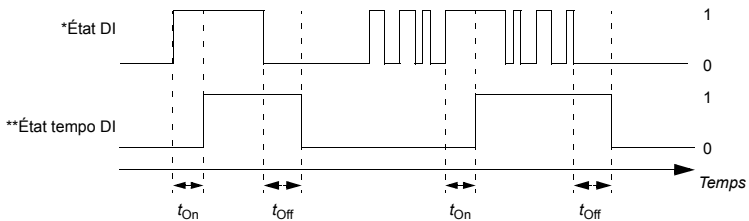
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|----------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|-----|---|---|-----|---|---|-----|---|---|-----|---|---|-----|---|---|-----|---|--------|----------|--|
| 10.02 | <i>Etat tempo DI</i> | <p>Affichage de l'état temporisé des entrées logiques DI1 à DI6. Les bits 0 à 5 correspondent à l'état temporisé de DI1 à DI6.</p> <p>Exemple : 000000000010011b = DI5, DI2 et DI1 sont activées (« 1 »), DI3, DI4 et DI6 sont désactivées (« 0 »).</p> <p>Ce mot n'est mis à jour qu'une fois la tempo d'activation/désactivation de 2 ms écoulée. Lorsque la valeur d'une entrée logique change, la nouvelle valeur doit rester identique pendant deux échantillons consécutifs, à savoir 2 ms, pour être prise en compte.</p> <p>Paramètre en lecture seule.</p> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI1</td> <td>1 = Entrée logique 1 active</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI2</td> <td>1 = Entrée logique 2 active</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI3</td> <td>1 = Entrée logique 3 active</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DI4</td> <td>1 = Entrée logique 4 active</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI5</td> <td>1 = Entrée logique 5 active</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI6</td> <td>1 = Entrée logique 6 active</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | DI1 | 1 = Entrée logique 1 active | 1 | DI2 | 1 = Entrée logique 2 active | 2 | DI3 | 1 = Entrée logique 3 active | 3 | DI4 | 1 = Entrée logique 4 active | 4 | DI5 | 1 = Entrée logique 5 active | 5 | DI6 | 1 = Entrée logique 6 active | 6...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | DI1 | 1 = Entrée logique 1 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | DI2 | 1 = Entrée logique 2 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | DI3 | 1 = Entrée logique 3 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | DI4 | 1 = Entrée logique 4 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | DI5 | 1 = Entrée logique 5 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DI6 | 1 = Entrée logique 6 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | État temporisé des entrées logiques | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.03 | <i>Forcer sélection DI</i> | <p>Les états électriques des entrées logiques peuvent être forcés à d'autres valeurs à des fins d'essais, par exemple. Chaque entrée logique est commandée par un bit du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i>, dont la valeur s'applique si le bit correspondant du paramètre 10.03 est 1.</p> <p>N.B. : Un redémarrage du variateur réinitialise les sélections forcées (paramètres <i>10.03</i> et <i>10.04</i>).</p> | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI1</td> <td>1 = DI1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI2</td> <td>1 = DI2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI3</td> <td>1 = DI3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DI4</td> <td>1 = DI4 forcée à la valeur du bit 3 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI5</td> <td>1 = DI5 forcée à la valeur du bit 4 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI6</td> <td>1 = DI6 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | DI1 | 1 = DI1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 1 | DI2 | 1 = DI2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 2 | DI3 | 1 = DI3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 3 | DI4 | 1 = DI4 forcée à la valeur du bit 3 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 4 | DI5 | 1 = DI5 forcée à la valeur du bit 4 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 5 | DI6 | 1 = DI6 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | 6...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | DI1 | 1 = DI1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | DI2 | 1 = DI2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | DI3 | 1 = DI3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | DI4 | 1 = DI4 forcée à la valeur du bit 3 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | DI5 | 1 = DI5 forcée à la valeur du bit 4 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DI6 | 1 = DI6 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre <i>10.04 Valeur forcée DI</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | Valeurs forcées des entrées logiques | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------|--|--------------|
| 10.04 | Valeur forcée DI | Permet de faire passer de 0 à 1 la valeur d'une entrée logique forcée. Seules les entrées sélectionnées au paramètre 10.03 Forcer sélection DI peuvent être forcées. | 0000h |

| Bit | Nom | Valeur |
|--------|----------|---|
| 0 | DI1 | Force la valeur de ce bit sur DI1 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 1 | DI2 | Force la valeur de ce bit sur DI3 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 2 | DI3 | Force la valeur de ce bit sur DI3 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 3 | DI4 | Force la valeur de ce bit sur DI4 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 4 | DI5 | Force la valeur de ce bit sur DI5 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 5 | DI6 | Force la valeur de ce bit sur DI6 si tel est le réglage du paramètre 10.03 Forcer sélection DI. |
| 6...15 | Réservés | |

| | | |
|---------------|--------------------------------------|-------|
| 0000h...FFFFh | Valeurs forcées des entrées logiques | 1 = 1 |
|---------------|--------------------------------------|-------|

| | | | |
|-------|-------------------|--|--------|
| 10.05 | Tempo. montée DI1 | Temporisation d'activation de l'entrée logique DI1 | 0,00 s |
|-------|-------------------|--|--------|



t_{On} = 10.05 Tempo. montée DI1

t_{Off} = 10.06 Tempo. tombée DI1

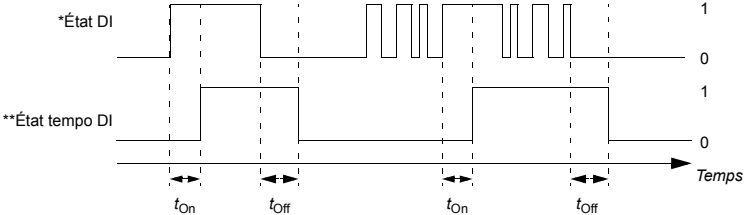
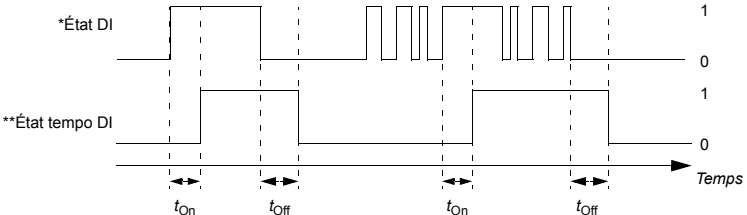
*État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 État DI.

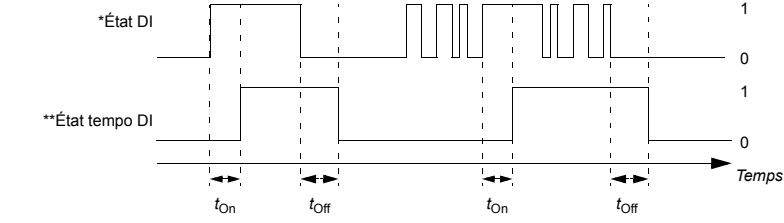
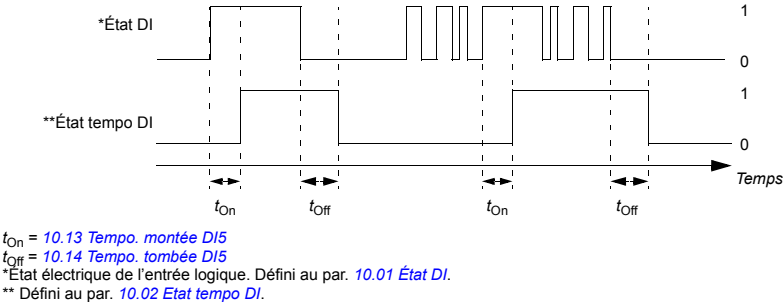
** Défini au par. 10.02 État tempo DI.

| | | |
|------------------|---------------------------|----------|
| 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation de DI1 | 10 = 1 s |
|------------------|---------------------------|----------|

| | | | |
|-------|-------------------|--|--------|
| 10.06 | Tempo. tombée DI1 | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI1. Cf. paramètre 10.05 Tempo. montée DI1. | 0,00 s |
|-------|-------------------|--|--------|

| | | |
|------------------|-------------------------------|----------|
| 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation de DI1 | 10 = 1 s |
|------------------|-------------------------------|----------|

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|-----------------------------------|---|--------------|
| 10.07 | Tempo. montée DI2 | Temporisation d'activation de l'entrée logique DI2 | 0,00 s |
|  <p> $t_{On} =$10.07 Tempo. montée DI2 $t_{Off} =$10.08 Tempo. tombée DI2 *État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 État DI. ** Défini au par. 10.02 Etat tempo DI. </p> | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation pour DI2 | 10 = 1 s |
| 10.08 | Tempo. tombée DI2 | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI2. Cf. paramètre 10.07 Tempo. montée DI2 . | 0,00 s |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation pour DI2 | 10 = 1 s |
| 10.09 | Tempo. montée DI3 | Temporisation d'activation de l'entrée logique DI3 | 0,00 s |
|  <p> $t_{On} =$10.09 Tempo. montée DI3 $t_{Off} =$10.10 Tempo. tombée DI3 *État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 État DI. ** Défini au par. 10.02 Etat tempo DI. </p> | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation pour DI3 | 10 = 1 s |
| 10.10 | Tempo. tombée DI3 | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI3. Cf. paramètre 10.09 Tempo. montée DI3 . | 0,00 s |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation pour DI3 | 10 = 1 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|--------------------------|--|--------------|
| 10.11 | <i>Tempo. montée DI4</i> | Temporisation d'activation de l'entrée logique DI4 | 0,00 s |
|  <p>The diagram shows two signals over time. The top signal, labeled '*État DI', is a square wave that transitions from 0 to 1 and back to 0. The bottom signal, labeled '**État tempo DI', is a square wave that transitions from 0 to 1 and back to 0. Vertical dashed lines mark the rising and falling edges of the top signal. Horizontal double-headed arrows below the time axis indicate the duration of the rising edge (t_{On}) and the falling edge (t_{Off}) for the bottom signal. The time axis is labeled 'Temps'.</p> <p>$t_{On} = 10.11$ <i>Tempo. montée DI4</i> $t_{Off} = 10.12$ <i>Tempo. tombée DI4</i> *État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 État DI. ** Défini au par. 10.02 État tempo DI.</p> | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation pour DI4 | 10 = 1 s |
| 10.12 | <i>Tempo. tombée DI4</i> | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI4. Cf. paramètre 10.11 <i>Tempo. montée DI4</i> . | 0,00 s |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation pour DI4 | 10 = 1 s |
| 10.13 | <i>Tempo. montée DI5</i> | Temporisation d'activation de l'entrée logique DI5 | 0,00 s |
|  <p>The diagram shows two signals over time. The top signal, labeled '*État DI', is a square wave that transitions from 0 to 1 and back to 0. The bottom signal, labeled '**État tempo DI', is a square wave that transitions from 0 to 1 and back to 0. Vertical dashed lines mark the rising and falling edges of the top signal. Horizontal double-headed arrows below the time axis indicate the duration of the rising edge (t_{On}) and the falling edge (t_{Off}) for the bottom signal. The time axis is labeled 'Temps'.</p> <p>$t_{On} = 10.13$ <i>Tempo. montée DI5</i> $t_{Off} = 10.14$ <i>Tempo. tombée DI5</i> *État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 État DI. ** Défini au par. 10.02 État tempo DI.</p> | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation pour DI5 | 10 = 1 s |
| 10.14 | <i>Tempo. tombée DI5</i> | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI5. Cf. paramètre 10.13 <i>Tempo. montée DI5</i> . | 0,00 s |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation pour DI5 | 10 = 1 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|----------------------------|---|--------------|-----|-----|--------|---|-----|--|---|-----|--|---|-----|--|--------|----------|--|
| 10.15 | <i>Tempo. montée DI6</i> | Temporisation d'activation pour l'entrée logique DI6 | 0,00 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p> $t_{On} = 10.15$ <i>Tempo. montée DI6</i> $t_{Off} = 10.16$ <i>Tempo. tombée DI6</i> *État électrique de l'entrée logique. Défini au par. 10.01 <i>État DI</i>. ** Défini au par. 10.02 <i>Etat tempo DI</i>. </p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo d'activation pour DI6 | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.16 | <i>Tempo. tombée DI6</i> | Temporisation de désactivation de l'entrée logique DI6. Cf. paramètre 10.15 <i>Tempo. montée DI6</i> . | 0,00 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,00...3000,00 s | Tempo de désactivation pour DI6 | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.21 | <i>Etat RO</i> | État des sorties relais RO3...RO1 | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>1 = excitée ; 0 = désexcitée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>1 = excitée ; 0 = désexcitée</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>1 = excitée ; 0 = désexcitée</td> </tr> <tr> <td>3 à 15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | RO1 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | 1 | RO2 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | 2 | RO3 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | 3 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO1 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO2 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | RO3 | 1 = excitée ; 0 = désexcitée | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État des sorties relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.22 | <i>Forcer sélection RO</i> | Les signaux raccordés aux sorties relais peuvent être forcés à d'autres valeurs, à des fins d'essais, par exemple. Chaque sortie relais est commandée par un bit du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> , dont la valeur s'applique si le bit correspondant du paramètre 10.03 est 1. N.B. : Un redémarrage du variateur réinitialise les sélections forcées (paramètres 10.22 et 10.23). | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>1 = RO1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>1 = RO2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>1 = RO3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>3 à 15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | RO1 | 1 = RO1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | 1 | RO2 | 1 = RO2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | 2 | RO3 | 1 = RO3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | 3 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO1 | 1 = RO1 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO2 | 1 = RO2 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | RO3 | 1 = RO3 forcée à la valeur du bit 2 du paramètre 10.23 <i>Valeur forcée RO</i> (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Valeurs forcées des sorties relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |

228 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-------------------------|---|------------------------|-----|-----|--------|---|-----|--|---|-----|--|---|-----|--|--------|----------|--|
| 10.23 | <i>Valeur forcée RO</i> | Valeurs des sorties relais utilisées à la place des signaux raccordés si elles sont à « 1 » au paramètre 10.22 Forcer sélection RO . Le bit 0 est la valeur forcée de RO1. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>Force la valeur de ce bit sur RO1 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>Force la valeur de ce bit sur RO2 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>Force la valeur de ce bit sur RO3 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO.</td> </tr> <tr> <td>3 à 15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | RO1 | Force la valeur de ce bit sur RO1 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | 1 | RO2 | Force la valeur de ce bit sur RO2 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | 2 | RO3 | Force la valeur de ce bit sur RO3 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | 3 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO1 | Force la valeur de ce bit sur RO1 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO2 | Force la valeur de ce bit sur RO2 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | RO3 | Force la valeur de ce bit sur RO3 si tel est le réglage du paramètre 10.22 Forcer sélection RO . | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Valeurs forcées des sorties relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.24 | <i>Source RO1</i> | Sélection d'un signal du variateur à raccorder sur la sortie relais RO1 | <i>Prêt à démarrer</i> | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désexcité | La sortie est désexcitée. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Excité | La sortie est excitée. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Prêt à démarrer | Bit 1 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Activé | Bit 0 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Démarré | Bit 5 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Magnétisé | Bit 1 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | En Marche | Bit 6 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réf prête | Bit 2 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 8 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réf atteinte | Bit 8 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 9 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Inversion | Bit 2 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 10 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Vitesse nulle | Bit 0 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 11 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sup limite | Bit 10 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 12 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme | Bit 7 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 13 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Bit 3 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 14 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut (-1) | Bit 3 inversé de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 15 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut/Alarme | Bit 3 de 06.11 Mot d'état principal OU bit 7 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 16 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Surintensité | Défaut 2310 Surintensité | 17 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Surtension | Défaut 3210 Surtension bus c.c. | 18 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Temp. variateur | Défaut 2381 Surcharge IGBT , 4110 Temp. carte de commande , 4210 Surchauffe IGBT , 4290 Refroidissement , 42F1 Température IGBT , 4310 Température excessive ou 4380 Écart température excessif | 19 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sous-tension | Défaut 3220 Sous-tension bus c.c. | 20 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Temp moteur | Défaut 4981 Température ext. 1 ou 4982 Température ext. 2 | 21 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Commande Frein | Bit 0 de 44.01 État commande frein (cf. page 387) | 22 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Ext2 activée | Bit 11 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 23 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Commande à distance | Bit 9 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 24 | | | | | | | | | | | | | | | |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|-------------------------------|--|--------------|
| | Réservé | | 25...26 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 27 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 28 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 29 |
| | Réservés | | 30...32 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 33 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 34 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 35 |
| | Réservé | | 36...38 |
| | Tempo démarr | Bit 13 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 39 |
| | Mot de commande RO/DIO, bit 0 | Bit 0 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 40 |
| | Mot de commande RO/DIO, bit 1 | Bit 1 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 41 |
| | Mot de commande RO/DIO, bit 2 | Bit 2 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 42 |
| | Réservé | | 43...44 |
| | PFC1 | Bit 0 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 45 |
| | PFC2 | Bit 1 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 46 |
| | PFC3 | Bit 2 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 47 |
| | PFC4 | Bit 3 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 48 |
| | PFC5 | Bit 3 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 49 |
| | PFC6 | Bit 3 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 50 |
| | Mot évén. 1 | Mot d'évènement 1 = 1 si l'un des bits de 04.40 Mot d'évènement 1 (cf. page 212) est 1, c'est-à-dire si une alarme, un défaut ou un simple évènement défini(e) aux paramètres 04.41 à 04.71 est actif/active. | 53 |
| | Courbe de charge utilisateur | Bit 3 (hors limites de charge) de 37.01 ME sortie courb charge util (cf. page 361) | 61 |
| | Mot de commande RO/DIO | <u>Pour 10.24 Source RO1</u> : bit 0 (RO1) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). <u>Pour 10.27 Source RO2</u> : bit 1 (RO2) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). <u>Pour 10.30 Source RO3</u> : bit 2 (RO3) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). | 62 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|--------------------------|--|--------------------|
| 10.25 | <i>Tempo. montée RO1</i> | Temporisation d'activation de la sortie relais RO1 | 0,0 s |
| <p> $t_{On} = 10.25$ Tempo. montée RO1 $t_{Off} = 10.26$ Tempo. tombée RO1 </p> | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo d'activation de RO1 | 10 = 1 s |
| 10.26 | <i>Tempo. tombée RO1</i> | Temporisation de désactivation de la sortie relais RO1. Cf. paramètre 10.25 Tempo. montée RO1. | 0,0 s |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation de RO1 | 10 = 1 s |
| 10.27 | <i>Source RO2</i> | Sélection d'un signal du variateur à raccorder sur la sortie relais RO2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 10.24 Source RO1. | <i>En Marche</i> |
| 10.28 | <i>Tempo. montée RO2</i> | Temporisation d'activation de la sortie relais RO2 | 0,0 s |
| <p> $t_{On} = 10.28$ Tempo. montée RO2 $t_{Off} = 10.29$ Tempo. tombée RO2 </p> | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo d'activation de RO2 | 10 = 1 s |
| 10.29 | <i>Tempo. tombée RO2</i> | Temporisation de désactivation de la sortie relais RO2. Cf. paramètre 10.28 Tempo. montée RO2. | 0,0 s |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation de RO2 | 10 = 1 s |
| 10.30 | <i>Source RO3</i> | Sélection d'un signal du variateur à raccorder à la sortie relais RO3. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 10.24 Source RO1. | <i>Défaut (-1)</i> |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---------------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|-----|---|---|-----|---|-----|---|-----|---|---|-----|-------|---------|--|---|------|---|--------|----------|--|
| 10.31 | <i>Tempo. montée RO3</i> | Temporisation d'activation de la sortie relais RO3 | 0,0 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>$t_{On} = 10.31$ Tempo. montée RO3 $t_{Off} = 10.32$ Tempo. tombée RO3</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo d'activation de RO3 | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.32 | <i>Tempo. tombée RO3</i> | Temporisation de désactivation de la sortie relais RO3. Cf. paramètre 10.31 Tempo. montée RO3 | 0,0 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation de RO3 | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.99 | <i>Mot de commande RO/DIO</i> | Paramètre de stockage pour la commande des sorties relais, via l'interface de communication intégrée, par exemple. Pour commander les sorties relais (RO) du variateur, envoyez un mot de commande avec les valeurs de bit du tableau suivant sous forme de données d'E/S Modbus. Réglez le paramètre de sélection de cible de ce jeu de données (58.101...58.114) sur <i>Mot de commande RO/DIO</i> . Dans le paramètre de sélection de source de la sortie souhaitée, sélectionnez le bit correspondant de ce mot. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td rowspan="3">Bits sources pour les sorties relais RO1 à RO3. Cf. paramètres 10.24, 10.27 et 10.30.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>RO4</td> <td rowspan="2">Bits sources pour les sorties relais RO4 à RO5 avec un module d'extension CHDI-01 ou CMOD-01. Cf. paramètres 15.07 et 15.10.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>RO5</td> </tr> <tr> <td>5 à 7</td> <td colspan="2">Réservé</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>DIO1</td> <td>Bit source pour la sortie logique DO1 avec un module d'extension CMOD-01. Cf. paramètre 15.23.</td> </tr> <tr> <td>9...15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | RO1 | Bits sources pour les sorties relais RO1 à RO3. Cf. paramètres 10.24 , 10.27 et 10.30 . | 1 | RO2 | 2 | RO3 | 3 | RO4 | Bits sources pour les sorties relais RO4 à RO5 avec un module d'extension CHDI-01 ou CMOD-01. Cf. paramètres 15.07 et 15.10 . | 4 | RO5 | 5 à 7 | Réservé | | 8 | DIO1 | Bit source pour la sortie logique DO1 avec un module d'extension CMOD-01. Cf. paramètre 15.23 . | 9...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO1 | Bits sources pour les sorties relais RO1 à RO3. Cf. paramètres 10.24 , 10.27 et 10.30 . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | RO3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | RO4 | Bits sources pour les sorties relais RO4 à RO5 avec un module d'extension CHDI-01 ou CMOD-01. Cf. paramètres 15.07 et 15.10 . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | RO5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 à 7 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | DIO1 | Bit source pour la sortie logique DO1 avec un module d'extension CMOD-01. Cf. paramètre 15.23 . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot de commande RO/DIO | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.101 | <i>Compteur commutation RO1</i> | Affichage du nombre de changements d'état de la sortie relais RO1. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...4294967000 | Compteur de changements d'état | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10.102 | <i>Compteur commutation RO2</i> | Affichage du nombre de changements d'état de la sortie relais RO2. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...4294967000 | Compteur de changements d'état | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

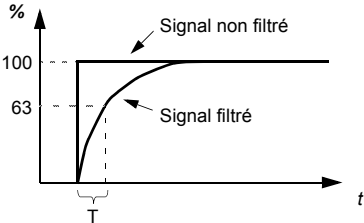
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------------|-------------------------------------|--|-----------------------|
| 10.103 | <i>Compteur commutation RO3</i> | Affichage du nombre de changements d'état de la sortie relais RO3. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche « Réinitialisation » enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - |
| | 0...4294967000 | Compteur de changements d'état | 1 = 1 |
| 11 DIO, FI, FO standard | | | |
| 11.21 | <i>Configuration DI5</i> | Sélection du mode d'utilisation de l'entrée logique 5 (DI5) | <i>Entrée logique</i> |
| | Entrée logique | DI5 configurée en entrée logique | 0 |
| | Entrée en fréquence | DI5 configurée en entrée en fréquence | 1 |
| 11.38 | <i>Valeur active entrée fréq. 1</i> | Affiche la valeur de l'entrée en fréquence 1 (via DI5 lorsqu'elle est utilisée comme entrée en fréquence) avant mise à l'échelle. Cf. paramètre <i>11.42 Freq in 1 min.</i> Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0...16000 Hz | Valeur de l'entrée en fréquence 1 avant mise à l'échelle | 1 = 1 Hz |
| 11.39 | <i>Valeur entrée fréq 1 éch</i> | Affiche la valeur de l'entrée en fréquence 1 (via DI5 lorsqu'elle est utilisée comme entrée en fréquence) après mise à l'échelle. Cf. paramètre <i>11.42 Freq in 1 min.</i> Paramètre en lecture seule. | - |
| | -32768,000... 32767,000 | Valeur mise à l'échelle de l'entrée en fréquence 1 (DI5) | 1 = 1 |
| 11.42 | <i>Freq in 1 min</i> | Réglage de la valeur mini pour la fréquence arrivant réellement à l'entrée en fréquence 1 (DI5 lorsqu'elle est utilisée comme entrée en fréquence) Le signal en fréquence entrant (<i>11.38 Valeur active entrée fréq. 1</i>) est mis à l'échelle et converti en un signal interne (<i>11.39 Valeur entrée fréq 1 éch</i>) par les paramètres <i>11.42...11.45</i> comme suit : | 0 Hz |
| | | | |
| | 0...16000 Hz | Fréquence mini de l'entrée en fréquence 1 (DI5) | 1 = 1 Hz |
| 11.43 | <i>Maxi entrée fréq. 1</i> | Réglage de la valeur maxi pour la fréquence arrivant réellement à l'entrée en fréquence 1 (DI5 lorsqu'elle est utilisée comme entrée en fréquence) Cf. paramètre <i>11.42 Freq in 1 min.</i> | 16000 Hz |
| | 0...16000 Hz | Fréquence maxi de l'entrée en fréquence 1 (DI5) | 1 = 1 Hz |

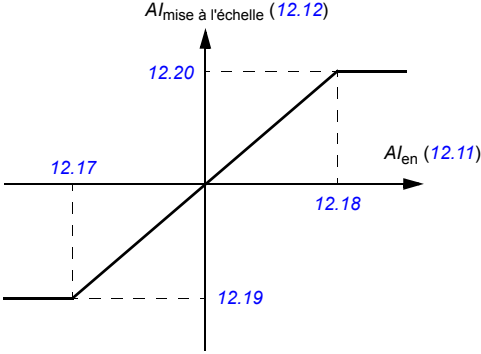
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|---|--------------------------------------|
| 11.44 | <i>Mini entrée fr^éq 1 Ech</i> | Réglage de la valeur correspondant à la valeur mini de la fréquence d'entrée réglée au paramètre <i>11.42 Freq in 1 min</i> . Cf. figure au paramètre <i>11.42 Freq in 1 min</i> . | 0,000 |
| | -32768,000... 32767,000 | Valeur correspondant à la valeur mini de l'entrée en fréquence 1 | 1 = 1 |
| 11.45 | <i>Maxi entrée fr^éq 1 Ech</i> | Réglage de la valeur correspondant à la valeur maxi de la fréquence d'entrée réglée au paramètre <i>11.43 Maxi entrée fr^éq. 1</i> . Cf. figure au paramètre <i>11.42 Freq in 1 min</i> . | 1500,000 ; 1800,000 (95.20 b0) |
| | -32768,000... 32767,000 | Valeur correspondant à la valeur maxi de l'entrée en fréquence 1 | 1 = 1 |

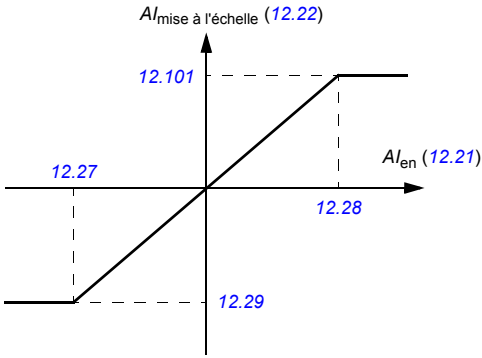
| 12 AI standard | | Configuration des entrées analogiques standard | | | | | | | | | | | | | |
|---|--------------------------------|---|----------------------|-----|-----|--------|---|-----|--|---|-----|--|--------|----------|--|
| 12.02 | <i>Forcer sélection AI</i> | Les valeurs réelles des entrées analogiques peuvent être forcées à d'autres valeurs, à des fins d'essais, par exemple. Chaque entrée analogique possède une valeur de paramètre forcée, dont la valeur s'applique si le bit correspondant de ce paramètre est 1. N.B. : Le temps de filtrage des entrées analogiques (paramètres <i>12.16 Temps filtre AI1</i> et <i>12.26 Temps filtre AI2</i>) n'a aucun impact sur les valeurs forcées des entrées analogiques (paramètres <i>12.13 Valeur forcée AI1</i> et <i>12.23 Valeur forcée AI2</i>). N.B. : Un redémarrage du variateur réinitialise les sélections forcées (paramètres <i>12.02</i> et <i>12.03</i>). | 0000h | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AI1</td> <td>1 = AI1 forcée à la valeur du paramètre <i>12.13 Valeur forcée AI1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AI2</td> <td>1 = AI2 forcée à la valeur du paramètre <i>12.23 Valeur forcée AI2</i></td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | AI1 | 1 = AI1 forcée à la valeur du paramètre <i>12.13 Valeur forcée AI1</i> | 1 | AI2 | 1 = AI2 forcée à la valeur du paramètre <i>12.23 Valeur forcée AI2</i> | 2...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | AI1 | 1 = AI1 forcée à la valeur du paramètre <i>12.13 Valeur forcée AI1</i> | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | AI2 | 1 = AI2 forcée à la valeur du paramètre <i>12.23 Valeur forcée AI2</i> | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Sélecteur de valeurs forcées pour les entrées analogiques 1 et 2 (AI1 et AI2) | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | |
| 12.03 | <i>Fonction supervision AI</i> | Sélection du mode de fonctionnement du variateur lorsqu'un signal analogique sort des limites mini et/ou maxi spécifiées pour l'entrée. La supervision applique une marge de 0,5 V ou de 1,0 mA aux limites. Par exemple, si la limite d'entrée maxi est 7,000 V, la supervision de limite maxi s'active à 7,500 V. Les entrées et limites à respecter sont sélectionnées au paramètre <i>12.04 Sélection supervision AI</i> . | <i>Aucune action</i> | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Fonction non activée | 0 | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>80A0 Supervision AI</i> . | 1 | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme | Le variateur signale l'alarme <i>A8A0 Supervision AI</i> . | 2 | | | | | | | | | | | | |
| | Dernière vitesse | Le variateur signale l'alarme <i>A8A0 Supervision AI</i> et applique la valeur de vitesse (ou de fréquence) en vigueur au moment de l'apparition du défaut. La vitesse/fréquence est déterminée à partir de la vitesse active en utilisant un filtre passe-bas 850 ms.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 3 | | | | | | | | | | | | |

234 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|---|----------------|-----|-----|-------------|---|-----------|---|---|-----------|---|---|-----------|---|---|-----------|---|--------|----------|--|
| | Réf vit sécurité | Le variateur signale l'alarme <i>A8A0 Supervision AI</i> et adopte la vitesse réglée au paramètre <i>22.41 Réf vitesse sécurité</i> (ou <i>28.41 Réf. fréquence de sécurité</i> si la référence de fréquence est utilisée).  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12.04 | <i>Sélection supervision AI</i> | Indique les limites d'entrée analogique à surveiller. Cf. paramètre <i>12.03 Fonction supervision AI</i> . | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AI1 < MIN</td> <td>1 = Supervision de la limite mini de AI1 active</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AI1 > MAX</td> <td>1 = Supervision de la limite maxi de AI1 active</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>AI2 < MIN</td> <td>1 = Supervision de la limite mini de AI2 active</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>AI2 > MAX</td> <td>1 = Supervision de la limite maxi de AI2 active</td> </tr> <tr> <td>4...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | AI1 < MIN | 1 = Supervision de la limite mini de AI1 active | 1 | AI1 > MAX | 1 = Supervision de la limite maxi de AI1 active | 2 | AI2 < MIN | 1 = Supervision de la limite mini de AI2 active | 3 | AI2 > MAX | 1 = Supervision de la limite maxi de AI2 active | 4...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | AI1 < MIN | 1 = Supervision de la limite mini de AI1 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | AI1 > MAX | 1 = Supervision de la limite maxi de AI1 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | AI2 < MIN | 1 = Supervision de la limite mini de AI2 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | AI2 > MAX | 1 = Supervision de la limite maxi de AI2 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Activation de la supervision d'entrée analogique | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12.11 | <i>Valeur active AI1</i> | Affichage de la valeur de l'entrée analogique AI1 en mA ou V (en fonction de la sélection courant ou tension) au paramètre <i>12.15 Sélection unité AI1</i> . Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur de l'entrée analogique AI1 | 1000 = 1 unité | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12.12 | <i>AI1 échelle</i> | Affichage de la valeur de l'entrée analogique AI1 après la mise à l'échelle. Cf. paramètres <i>12.19 Mini échelle AI1</i> et <i>12.20 Maxi échelle AI1</i> . Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | -32768,000 ... 32767,000 | Valeur mise à l'échelle de l'entrée analogique AI1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12.13 | <i>Valeur forcée AI1</i> | Valeur forcée pouvant être utilisée à la place de la valeur réelle de l'entrée. Cf. paramètre <i>12.02 Forcer sélection AI</i> . | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur forcée de l'entrée analogique AI1 | 1000 = 1 unité | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12.15 | <i>Sélection unité AI1</i> | Sélection de l'unité de lecture et de réglage relative à l'entrée analogique AI1 | V | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | V | Volts | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | mA | Milliampères | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|-----------------------|
| 12.16 | <i>Temps filtre AI1</i> | <p>Réglage de la constante de temps de filtrage de l'entrée analogique 1 (AI1)</p>  <p>$O = I \times (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = entrée filtre (échelon) O = sortie filtre t = temps T = constante de temps de filtrage</p> <p>N.B. : Le signal est également filtré par les circuits d'interface des signaux (constante de temps de 0,25 ms environ). Aucun paramètre ne permet de modifier cette valeur.</p> | 0,100 s |
| | 0,000...30,000 s | Constante de temps de filtrage | 1000 = 1 s |
| 12.17 | <i>Mini AI1</i> | <p>Réglage de la valeur mini du signal du site sur l'entrée analogique AI1. Définit la valeur envoyée au variateur lorsque le signal analogique reçu du site est à son réglage minimum. Cf. également paramètre 12.19 Mini échelle AI1.</p> | 4,000 mA ou 0,000 V |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur mini de AI1 | 1000 = 1 unité |
| 12.18 | <i>Maxi AI1</i> | <p>Réglage de la valeur maxi du signal du site sur l'entrée analogique 1 (AI1). Définit la valeur envoyée au variateur lorsque le signal analogique reçu du site est à son réglage maximum. Cf. également paramètre 12.19 Mini échelle AI1.</p> | 20,000 mA ou 10,000 V |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur maxi de AI1 | 1000 = 1 unité |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|--|
| 12.19 | <i>Mini échelle AI1</i> | Réglage de la valeur interne réelle correspondant à la valeur mini de l'entrée analogique AI1 réglée au paramètre 12.17 Mini AI1 . (Modifier les réglages de polarité de 12.19 et 12.20 peut effectivement inverser l'entrée analogique.)  | 0,000 |
| | -32768,000 ...32767,000 | Valeur réelle correspondant à la valeur mini de l'entrée analogique 1 (AI1) | 1 = 1 |
| 12.20 | <i>Maxi échelle AI1</i> | Réglage de la valeur interne réelle correspondant à la valeur maxi de l'entrée analogique AI1 réglée au paramètre 12.18 Maxi AI1 . Cf. figure au paramètre 12.19 Mini échelle AI1 . | 50,000 ; 60,000 (95.20 b0) |
| | -32768,000 ...32767,000 | Valeur réelle correspondant à la valeur maxi de l'entrée analogique 1 (AI1) | 1 = 1 |
| 12.21 | <i>Valeur active AI2</i> | Affichage de la valeur de l'entrée analogique AI2 en mA ou V (en fonction de la sélection courant ou tension) au paramètre 12.25 Selection unité AI2 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur de l'entrée analogique AI2 | 1000 = 1 unité |
| 12.22 | <i>AI2 échelle</i> | Affichage de la valeur de l'entrée analogique AI2 après la mise à l'échelle. Cf. paramètres 12.29 Mini échelle AI2 et 12.101 Pourcentage AI1 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -32768,000 ...32767,000 | Valeur mise à l'échelle de l'entrée analogique 2 (AI2) | 1 = 1 |
| 12.23 | <i>Valeur forcée AI2</i> | Valeur forcée pouvant être utilisée à la place de la valeur réelle de l'entrée. Cf. paramètre 12.02 Forcer sélection AI . | - |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur forcée de l'entrée analogique 2 (AI2) | 1000 = 1 unité |
| 12.25 | <i>Selection unité AI2</i> | Sélection de l'unité de lecture et de réglage relative à l'entrée analogique AI2 | <i>mA</i> |
| | V | Volts | 2 |
| | mA | Milliampères | 10 |
| 12.26 | <i>Temps filtre AI2</i> | Définition de la constante de temps de filtrage de l'entrée analogique 2 (AI2) Cf. paramètre 12.16 Temps filtre AI1 . | 0,100 s |
| | 0,000...30,000 s | Constante de temps de filtrage | 1000 = 1 s |

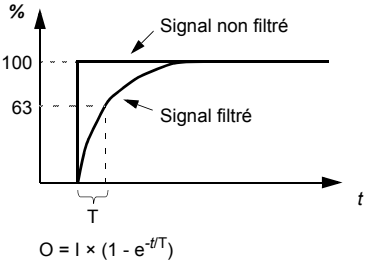
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------|---------------------------------------|---|-----------------------|
| 12.27 | <i>Mini AI2</i> | Réglage de la valeur mini du signal du site sur l'entrée analogique 2 (AI2). Définit la valeur envoyée au variateur lorsque le signal analogique reçu du site est à son réglage minimum. | 4,000 mA ou 0,000 V |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur mini de AI2 | 1000 = 1 unité |
| 12.28 | <i>Maxi AI2</i> | Réglage de la valeur maxi du signal du site sur l'entrée analogique 2 (AI2). Définit la valeur envoyée au variateur lorsque le signal analogique reçu du site est à son réglage maximum. | 20,000 mA ou 10,000 V |
| | 0,000...22,000 mA ou 0,000...11,000 V | Valeur maxi de AI2 | 1000 = 1 unité |
| 12.29 | <i>Mini échelle AI2</i> | Réglage de la valeur réelle correspondant à la valeur mini de l'entrée analogique AI2 réglée au paramètre 12.27 Mini AI2 . (Modifier les réglages de polarité de 12.29 et 12.101 peut effectivement inverser l'entrée analogique.)  | 0,000 |
| | -32768,000 ... 32767,000 | Valeur réelle correspondant à la valeur mini de l'entrée analogique 2 (AI2) | 1 = 1 |
| 12.30 | <i>Maxi échelle AI2</i> | Réglage de la valeur réelle correspondant à la valeur mini de l'entrée analogique AI2 réglée au paramètre 12.28 Maxi AI2 . Cf. figure au paramètre 12.29 Mini échelle AI2 . | 50,000 |
| | -32768,000 ... 32767,000 | Valeur réelle correspondant à la valeur maxi de l'entrée analogique 2 (AI2) | 1 = 1 |
| 12.101 | <i>Pourcentage AI1</i> | Valeur de l'entrée analogique 1 (AI1) en pourcentage de la valeur de AI1 mise à l'échelle (12.18 Maxi AI1 - 12.17 Mini AI1) | - |
| | 0,00...100,00 % | Valeur AI1 | 100 = 1 % |
| 12.102 | <i>Pourcentage AI2</i> | Valeur de l'entrée analogique 1 (AI2) en pourcentage de la valeur de AI2 mise à l'échelle(12.28 Maxi AI2 - 12.27 Mini AI2) | - |
| | 0,00...100,00 % | Valeur AI2 | 100 = 1 % |

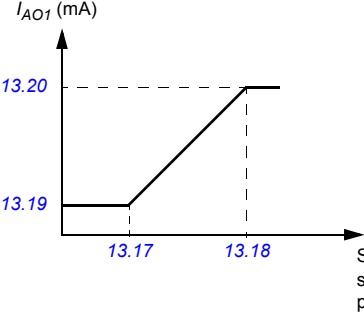
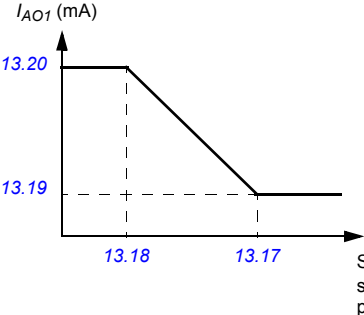
238 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | |
|---|--|--|----------------------------|-----|-----|--------|---|-----|---|---|-----|---|--------|----------|--|
| 13 AO standard | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13.02 | <i>Forcer sélection AO</i> | Les signaux sources des sorties analogiques peuvent être forcés à d'autres valeurs, à des fins d'essais, par exemple. Chaque sortie analogique possède une valeur de paramètre forcée, dont la valeur s'applique si le bit correspondant de ce paramètre est 1. N.B. : Un redémarrage du variateur réinitialise les sélections forcées (paramètres 13.02 et 13.11). | 0000h | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AO1</td> <td>1 = AO1 forcée à la valeur du paramètre 13.13 Valeur forcée AO1 (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AO2</td> <td>1 = AO2 forcée à la valeur du paramètre 13.23 Valeur forcée AO2 (0 = Fonctionnement normal)</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | AO1 | 1 = AO1 forcée à la valeur du paramètre 13.13 Valeur forcée AO1 (0 = Fonctionnement normal) | 1 | AO2 | 1 = AO2 forcée à la valeur du paramètre 13.23 Valeur forcée AO2 (0 = Fonctionnement normal) | 2...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | AO1 | 1 = AO1 forcée à la valeur du paramètre 13.13 Valeur forcée AO1 (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | AO2 | 1 = AO2 forcée à la valeur du paramètre 13.23 Valeur forcée AO2 (0 = Fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Sélecteur de valeurs forcées pour les sorties analogiques 1 et 2 (AO1 et AO2) | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | |
| 13.11 | <i>Valeur active AO1</i> | Affichage de la valeur de l'AO1 en mA ou V (en fonction de la sélection courant ou tension au paramètre 13.15 Sélection unité AO1). Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | |
| | 0,000...22,000 mA/ 0,000...11,000 V | Valeur de AO1 | 1 = 1 mA | | | | | | | | | | | | |
| 13.12 | <i>Source AO1</i> | Sélection d'un signal à raccorder sur la sortie analogique AO1. Autre possibilité : passage de la sortie en mode d'excitation pour alimenter une sonde thermique en courant constant. | <i>Fréquence de sortie</i> | | | | | | | | | | | | |
| | Zéro | Aucun | 0 | | | | | | | | | | | | |
| | Vitesse moteur utilisée | 01.01 Vitesse moteur utilisée (page 207) | 1 | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 2 | | | | | | | | | | | | |
| | Fréquence de sortie | 01.06 Fréquence sortie (page 207) | 3 | | | | | | | | | | | | |
| | Courant moteur | 01.07 Courant moteur (page 207) | 4 | | | | | | | | | | | | |
| | Imoteur % de Inom mot | 01.08 Imoteur % de Inom mot (page 207) | 5 | | | | | | | | | | | | |
| | Couple moteur | 01.10 Couple moteur (page 207) | 6 | | | | | | | | | | | | |
| | Tension c.c. | 01.11 Tension c.c. (page 207) | 7 | | | | | | | | | | | | |
| | Puissance de sortie | 01.14 Puissance sortie (page 208) | 8 | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 9 | | | | | | | | | | | | |
| | Entrée rampe réf vitesse | 23.01 Entrée rampe réf vitesse (page 286) | 10 | | | | | | | | | | | | |
| | Sortie rampe réf vitesse | 23.02 Sortie rampe réf vitesse (page 286) | 11 | | | | | | | | | | | | |
| | Réf vitesse utilisée | 24.01 Réf vitesse utilisée (page 290) | 12 | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 13 | | | | | | | | | | | | |
| | Réf fréquence utilisée | 28.02 Sortie rampe réf fréquence (page 300) | 14 | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 15 | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|--|---|--------------|
| | Sortie régul PID | 40.01 Val act sortie PID process (page 365) | 16 |
| | Réservé | | 17...19 |
| | Forcer excitation sonde 1 | La sortie fournit un courant d'excitation à la sonde thermique 1. Cf. paramètre 35.11 Source température 1 . Cf. également section Protection thermique du moteur (page 185). | 20 |
| | Forcer excitation sonde 2 | La sortie fournit un courant d'excitation à la sonde thermique 2. Cf. paramètre 35.21 Source température 2 . Cf. également section Protection thermique du moteur (page 185). | 21 |
| | Réservé | | 21...25 |
| | Vit moteur absolue utilisée | 01.61 Vit moteur absolue utilisée (page 210) | 26 |
| | Vitesse moteur abs % | 01.62 Vitesse moteur abs % (page 210) | 27 |
| | Fréq moteur abs utilisée | 01.63 Fréq moteur abs utilisée (page 210) | 28 |
| | Réservé | | 29 |
| | Couple moteur abs | 01.64 Couple moteur abs (page 210) | 30 |
| | Puissance sortie absolue | 01.65 Puissance sortie absolue (page 210) | 31 |
| | Puissance arbre moteur abs | 01.68 Puissance arbre moteur abs (page 210) | 32 |
| | Sortie PID1 externe | 71.01 Valeur act PID externe (page 416) | 33 |
| | Réservé | | 34...36 |
| | Stockage des données AO1 | 13.91 Stockage des données AO1 (page 245) | 37 |
| | Stockage des données AO2 | 13.92 Stockage des données AO2 (page 245) | 38 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 13.13 | <i>Valeur forcée AO1</i> | Valeur forcée pouvant être utilisée à la place du signal de sortie sélectionné. Cf. paramètre 13.02 Forcer sélection AO . | 0,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA/ 0,000...11,000 V | Valeur forcée de AO1 | 1 = 1 unité |
| 13.15 | <i>Sélection unité AO1</i> | Sélection de l'unité de lecture et de réglage relative à la sortie analogique 1 (AO1) | <i>mA</i> |
| | V | Volts | 2 |
| | mA | Milliampères | 10 |

240 Description des paramètres

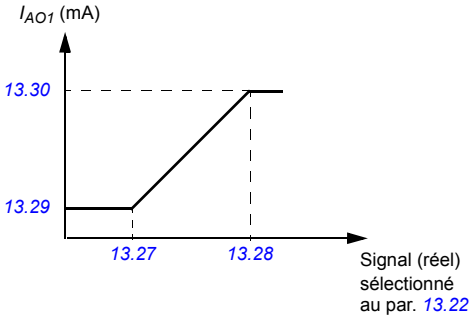
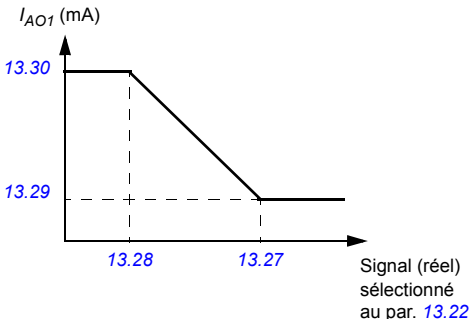
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------|--|--------------|
| 13.16 | <i>Temps filtre AO1</i> | <p>Réglage de la constante de temps de filtrage de la sortie analogique AO1</p>  <p>$O = I \times (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = entrée filtre (échelon) O = sortie filtre t = temps T = constante de temps de filtrage</p> | 0,100 s |
| | 0,000...30,000 s | Constante de temps de filtrage | 1000 = 1 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------|---|--------------|
| 13.17 | Mini source AO1 | <p>Réglage de la valeur minimum réelle du signal (sélectionné au paramètre 13.12 Source AO1) correspondant à la valeur mini exigée de la sortie analogique AO1 (réglée au paramètre 13.19 Valeur mini sortie AO1).</p>  <p>Programmer 13.17 comme valeur maxi et 13.18 comme valeur mini inverse la sortie.</p>  | 0,0 |

242 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|---|--|--|
| <p>La mise à l'échelle des sorties analogiques est automatique. Chaque fois que l'utilisateur modifie la source d'une entrée analogique, la plage de mise à l'échelle change en conséquence. Les valeurs mini et maxi définies par l'utilisateur ont priorité sur les valeurs automatiques.</p> | | | |
| | 13.12 Source AO1, 13.22 Source AO2 | 13.17 Mini source AO1, 13.27 AO2 source min | 13.18 Maxi source AO1, 13.28 AO2 source max |
| 0 | Zéro | s.o. (La sortie est constamment à zéro.) | |
| 1 | Vitesse moteur utilisée | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 3 | Fréquence de sortie | 0 | 46.02 Échelle fréquence |
| 4 | Courant moteur | 0 | Valeur maxi de 30.17 Courant maximum |
| 5 | Imoteur % de Inom mot | 0 % | 100 % |
| 6 | Couple moteur | 0 | 46.03 Échelle couple |
| 7 | Tension c.c. | Valeur mini de 01.11 Tension c.c. | Valeur maxi de 01.11 Tension c.c. |
| 8 | Puissance de sortie | 0 | 46.04 Échelle puissance |
| 10 | Entrée rampe réf vitesse | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 11 | Sortie rampe réf vitesse | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 12 | Réf vitesse utilisée | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 14 | Réf fréquence utilisée | 0 | 46.02 Échelle fréquence |
| 16 | Sortie régul PID | Valeur mini de 40.01 Val act sortie PID process | Valeur maxi de 40.01 Val act sortie PID process |
| 20 | Forcer excitation sonde 1 | s.o. (La sortie analogique n'est pas mise à l'échelle ; sa valeur est déterminée par la tension de déclenchement de la sonde.) | |
| 21 | Forcer excitation sonde 2 | | |
| 26 | Vit moteur absolue utilisée | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 27 | Vitesse moteur abs % | 0 | 46.01 Échelle Vitesse |
| 28 | Fréq moteur abs utilisée | 0 | 46.02 Échelle fréquence |
| 30 | Couple moteur abs | 0 | 46.03 Échelle couple |
| 31 | Puissance sortie absolue | 0 | 46.04 Échelle puissance |
| 32 | Puissance arbre moteur abs | 0 | 46.04 Échelle puissance |
| 33 | Sortie PID1 externe | Valeur mini de 71.01 Valeur act PID externe | Valeur maxi de 71.01 Valeur act PID externe |
| | Autre | Valeur mini du paramètre sélectionné | Valeur maxi du paramètre sélectionné |
| | -32768,0...32767,0 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur mini de la sortie analogique 1 (AO1) | 1 = 1 |
| 13.18 | Maxi source AO1 | Réglage de la valeur maximum réelle du signal (sélectionné au paramètre 13.12 Source AO1) correspondant à la valeur maxi exigée de la sortie analogique AO1 (réglée au paramètre 13.20 Valeur maxi sortie AO1). Cf. paramètre 13.17 Mini source AO1. | 50,0 ; 60,0 (95.20 b0) |
| | -32768,0...32767,0 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur maxi de la sortie analogique 1 (AO1) | 1 = 1 |
| 13.19 | Valeur mini sortie AO1 | Réglage de la valeur de sortie mini de la sortie analogique AO1. Cf. également figure au paramètre 13.17 Mini source AO1. | 0,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA/ 0,000...11,000 V | Valeur mini de AO1 | 1000 = 1 unité |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|---|-----------------------|
| 13.20 | <i>Valeur maxi sortie AO1</i> | Réglage de la valeur de sortie maxi de la sortie analogique AO1. Cf. également figure au paramètre <i>13.17 Mini source AO1</i> . | 20,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA/ 0,000...11,000 V | Valeur maxi de AO1 | 1000 = 1 unité |
| 13.21 | <i>Valeur active AO2</i> | Affichage de la valeur de la sortie analogique AO2 en mA. Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0,000...22,000 mA | Valeur de AO2 | 1000 = 1 mA |
| 13.22 | <i>Source AO2</i> | Sélection d'un signal à raccorder sur la sortie analogique AO2. Autre possibilité : passage de la sortie en mode d'excitation pour alimenter une sonde thermique en courant constant. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>13.12 Source AO1</i> . | <i>Courant moteur</i> |
| 13.23 | <i>Valeur forcée AO2</i> | Valeur forcée pouvant être utilisée à la place du signal de sortie sélectionné. Cf. paramètre <i>13.02 Forcer sélection AO</i> . | 0,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA | Valeur forcée de AO2 | 1000 = 1 mA |
| 13.26 | <i>Temps filtre AO2</i> | Réglage de la constante de temps de filtrage pour la sortie analogique AO2. Cf. paramètre <i>13.16 Temps filtre AO1</i> . | 0,100 s |
| | 0,000...30,000 s | Constante de temps de filtrage | 1000 = 1 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|--|--------------|
| 13.27 | <i>AO2 source min</i> | <p>Réglage de la valeur minimum réelle du signal (sélectionné au paramètre 13.22 Source AO2) correspondant à la valeur mini exigée de la sortie analogique AO2 (réglée au paramètre 13.29 Valeur mini sortie AO2). Cf. paramètre 13.17 Mini source AO1 au sujet de la mise à l'échelle automatique des sorties analogiques.</p>  <p>Programmer 13.27 comme valeur maxi et 13.28 comme valeur mini inverse la sortie.</p>  | 0,0 |
| | -32768,0...32767,0 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur mini de la sortie analogique 2 (AO2) | 1 = 1 |
| 13.28 | <i>AO2 source max</i> | <p>Réglage de la valeur maximum réelle du signal (sélectionné au paramètre 13.22 Source AO2) correspondant à la valeur maxi exigée de la sortie analogique AO2 (réglée au paramètre 13.30 Valeur maxi sortie AO2). Cf. paramètre 13.27 AO2 source min. Cf. paramètre 13.17 Mini source AO1 au sujet de la mise à l'échelle automatique des sorties analogiques.</p> | 2,2 |
| | -32768,0...32767,0 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur maxi de la sortie AO2 | 1 = 1 |
| 13.29 | <i>Valeur mini sortie AO2</i> | <p>Réglage de la valeur de sortie mini de la sortie analogique 2 (AO2). Cf. également figure au paramètre 13.27 AO2 source min.</p> | 4,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA | Valeur de sortie mini de AO2 | 1000 = 1 mA |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----------------------------------|-----------------------------------|--|--------------|
| 13.30 | <i>Valeur maxi sortie AO2</i> | Réglage de la valeur de sortie maxi de la sortie analogique 2 (AO2). Cf. également figure au paramètre <i>13.27 AO2 source min.</i> | 20,000 mA |
| | 0,000...22,000 mA | Valeur de sortie maxi de AO2 | 1000 = 1 mA |
| 13.91 | <i>Stockage des données AO1</i> | Paramètre de stockage pour la commande de la sortie analogique AO1, via l'interface de communication intégrée, par exemple. Réglez le paramètre <i>13.12 Source AO1</i> sur <i>Stockage des données AO1</i> . Indiquez ensuite ce paramètre comme source de la valeur. Si vous utilisez l'interface de communication intégrée, réglez le paramètre de sélection de la cible pour les données concernées (<i>58.101...58.114</i>) sur <i>Stockage des données AO1</i> . | 0,00 |
| | -327,68...327,67 | Paramètre de stockage pour AO1 | 100 = 1 |
| 13.92 | <i>Stockage des données AO2</i> | Paramètre de stockage pour la commande de la sortie analogique AO2, via l'interface de communication intégrée, par exemple. Réglez le paramètre <i>13.22 Source AO2</i> sur <i>Stockage des données AO2</i> . Indiquez ensuite ce paramètre comme source de la valeur. Si vous utilisez l'interface de communication intégrée, réglez le paramètre de sélection de la cible pour les données concernées (<i>58.101...58.114</i>) sur <i>Stockage des données AO2</i> . | 0,00 |
| | -327,68...327,67 | Paramètre de stockage pour AO2 | 100 = 1 |
| 15 Module extension d'I/O | | Configuration du module d'extension d'E/S installé dans le support (Slot) 2. Cf. également section <i>Extensions d'E/S programmables</i> (page 128). N.B. : Le contenu de ce groupe de paramètres varie selon le type de module d'extension d'E/S sélectionné. | |
| 15.01 | <i>Type module d'extension</i> | Active et spécifie le type du module d'extension d'E/S. Si ce paramètre est réglé sur <i>Aucun</i> , qu'un module d'extension est installé et que le variateur est mis sous tension, le variateur règle automatiquement la valeur du paramètre sur le type de module détecté (= valeur du paramètre <i>15.02 Module d'extension détecté</i>) ; sinon, il signale l'alarme <i>A7AB Échec config. I/O extension</i> et l'utilisateur doit régler manuellement la valeur du paramètre. | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Fonction désactivée | 0 |
| | CMOD-01 | Module d'extension multifonction CMOD-01 (alimentation externe 24 Vc.a./c.c. et I/O logiques) | 1 |
| | CMOD-02 | Module d'extension multifonction CMOD-02 (alimentation externe 24 Vc.c./c.a. et interface CTP isolée) | 2 |
| | CHDI-01 | Module d'extension d'entrées logiques CHDI-01 115/230 V | 3 |
| | CPTC-02 | Module d'extension CPTC-02 (alimentation externe 24 V et interface CTP certifiée ATEX) | 4 |
| 15.02 | <i>Module d'extension détecté</i> | Module extension d'E/S détecté dans le variateur | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Fonction désactivée | 0 |
| | CMOD-01 | Module d'extension multifonction CMOD-01 (alimentation externe 24 Vc.a./c.c. et I/O logiques) | 1 |

246 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|-----|-------------------------------------|---|-----|-------------------------------------|-------|----------|-----------------------------|---|-----------|--------------------------------------|--------|-----------|------------------------------|---|-----------|------------------------------|--------|----------|--|
| | CMOD-02 | Module d'extension multifonction CMOD-02 (alimentation externe 24 Vc.c./c.a. et interface CTP isolée) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | CHDI-01 | Module d'extension d'entrées logiques CHDI-01 115/230 V | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | CPTC-02 | Module d'extension CPTC-02 (alimentation externe 24 V et interface CTP certifiée ATEX) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15.03 | <i>État DI</i> | État des entrées logiques DI7 à DI12 du module d'extension. Le bit 0 correspond à l'état de DI7. Exemple : 001001b = DI7 et DI10 sont activées (« 1 »), les autres sont désactivées (« 0 »). Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI7</td> <td>1 = Entrée logique 7 active</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI8</td> <td>1 = Entrée logique 8 active</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>ENT LOG9</td> <td>1 = Entrée logique 9 active</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>ENT LOG10</td> <td>1 = Entrée logique 10 active</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>ENT LOG11</td> <td>1 = Entrée logique 11 active</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>ENT LOG12</td> <td>1 = Entrée logique 12 active</td> </tr> <tr> <td>6 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | DI7 | 1 = Entrée logique 7 active | 1 | DI8 | 1 = Entrée logique 8 active | 2 | ENT LOG9 | 1 = Entrée logique 9 active | 2 | ENT LOG10 | 1 = Entrée logique 10 active | 4 | ENT LOG11 | 1 = Entrée logique 11 active | 5 | ENT LOG12 | 1 = Entrée logique 12 active | 6 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | DI7 | 1 = Entrée logique 7 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | DI8 | 1 = Entrée logique 8 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | ENT LOG9 | 1 = Entrée logique 9 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | ENT LOG10 | 1 = Entrée logique 10 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | ENT LOG11 | 1 = Entrée logique 11 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | ENT LOG12 | 1 = Entrée logique 12 active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État des entrées/sorties logiques | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15.04 | <i>État RO//DO</i> | État des sorties relais RO4 et O5 et de la sortie logique DO1 du module d'extension. Les bits 0 et 1 correspondent à l'état de RO4...RO5 ; le bit 5 à celui de DO1. Exemple : 100101b = RO4 est activée (« 1 »), RO5 est désactivée (« 0 ») et DO1 est activée (« 1 »). Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>1 = La sortie relais 4 est activée.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>1 = La sortie relais 5 est activée.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>1 = La sortie logique 1 est activée.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | RO4 | 1 = La sortie relais 4 est activée. | 1 | RO5 | 1 = La sortie relais 5 est activée. | 2...4 | Réservés | | 5 | DO1 | 1 = La sortie logique 1 est activée. | 6...15 | Réservés | | | | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO4 | 1 = La sortie relais 4 est activée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO5 | 1 = La sortie relais 5 est activée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2...4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DO1 | 1 = La sortie logique 1 est activée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État des sorties logiques/relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15.05 | <i>Forcer sélection RO//DO</i> | Les états électriques des sorties logiques/relais peuvent être forcés à d'autres valeurs, à des fins d'essais, par exemple. Chaque sortie relais ou logique est commandée par un bit du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO , dont la valeur s'applique si le bit correspondant de ce paramètre est 1. N.B. : Un redémarrage du variateur réinitialise les sélections forcées (paramètres 15.05 et 15.06). | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------|--|--|------------------|-------------|---|-----|--|---|-----|--|-------|----------|--|---|-----|--|--------|----------|--|--|--|
| | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>1 = RO4 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>1 = RO5 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>1 = DO1 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | Valeur | 0 | RO4 | 1 = RO4 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | 1 | RO5 | 1 = RO5 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | 2...4 | Réservés | | 5 | DO1 | 1 = DO1 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | 6...15 | Réservés | | | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO4 | 1 = RO4 forcée à la valeur du bit 0 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO5 | 1 = RO5 forcée à la valeur du bit 1 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2...4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DO1 | 1 = DO1 forcée à la valeur du bit 5 du paramètre 15.06 Données forcées RO//DO | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Valeurs forcées des sorties logiques/relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15.06 | Données forcées RO//DO | Permet de faire passer de 0 à 1 la valeur d'une sortie logique ou relais forcée. Seules les sorties sélectionnées au paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO peuvent être forcées. Les bits 0 et 1 indiquent les valeurs forcées de RO4 et RO5; le bit 5, celle de DO1. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>Force la valeur de ce bit sur RO4 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>Force la valeur de ce bit sur RO5 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>Force la valeur de ce bit sur DO1 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td colspan="2">Réservés</td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | Description | 0 | RO4 | Force la valeur de ce bit sur RO4 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | 1 | RO5 | Force la valeur de ce bit sur RO5 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | 2...4 | Réservés | | 5 | DO1 | Force la valeur de ce bit sur DO1 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | 6...15 | Réservés | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | RO4 | Force la valeur de ce bit sur RO4 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | RO5 | Force la valeur de ce bit sur RO5 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2...4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | DO1 | Force la valeur de ce bit sur DO1 si tel est le réglage du paramètre 15.05 Forcer sélection RO//DO . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Valeurs forcées des sorties logiques/relais | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15.07 | Source RO4 | Sélection d'un signal du variateur à raccorder à la sortie relais 4 (RO4) | Désexcité | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désexcité | La sortie est désexcitée. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Excité | La sortie est excitée. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Prêt à démarrer | Bit 1 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Activé | Bit 0 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Démarré | Bit 5 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Magnétisé | Bit 1 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | En marche | Bit 6 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réf prête | Bit 2 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réf atteinte | Bit 8 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Inversion | Bit 2 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Vitesse nulle | Bit 0 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 11 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sup limite | Bit 10 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 12 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme | Bit 7 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 13 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Bit 3 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 14 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

248 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|-------------------------------|--|--------------|
| | Défaut (-1) | Bit 3 inversé de <i>06.11 Mot d'état principal</i> (cf. page 216) | 15 |
| | Défaut/Alarme | Bit 3 de <i>06.11 Mot d'état principal</i> OU bit 7 de <i>06.11 Mot d'état principal</i> (cf. page 216). | 16 |
| | Surintensité | Défaut <i>2310 Surintensité</i> | 17 |
| | Surtension | Défaut <i>3210 Surtension bus c.c.</i> | 18 |
| | Temp. variateur | Défaut <i>2381 Surcharge IGBT, 4110 Temp. carte de commande, 4210 Surchauffe IGBT, 4290 Refroidissement, 42F1 Température IGBT, 4310 Température excessive</i> ou <i>4380 Écart température excessif</i> | 19 |
| | Sous-tension | Défaut <i>3220 Sous-tension bus c.c</i> | 20 |
| | Temp moteur | Défaut <i>4981 Température ext. 1</i> ou <i>4982 Température ext. 2</i> | 21 |
| | Commande Frein | Bit 0 de <i>44.01 État commande frein</i> (cf. page 387) | 22 |
| | Ext2 activée | Bit 11 de <i>06.16 Mot d'état variateur 1</i> (cf. page 217) | 23 |
| | Commande à distance | Bit 9 de <i>06.11 Mot d'état principal</i> (cf. page 216) | 24 |
| | Réservé | | 25...26 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 27 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 28 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 29 |
| | Réservés | | 30...32 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 33 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 34 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 35 |
| | Réservé | | 36...38 |
| | Tempo démarr | Bit 13 de <i>06.17 Mot d'état variateur 2</i> (cf. page 217) | 39 |
| | Mot de commande RO/DIO, bit 0 | Bit 0 de <i>10.99 Mot de commande RO/DIO</i> (cf. page 231) | 40 |
| | Mot de commande RO/DIO bit 1 | Bit 1 de <i>10.99 Mot de commande RO/DIO</i> (cf. page 231) | 41 |
| | Mot de commande RO/DIO bit 2 | Bit 2 de <i>10.99 Mot de commande RO/DIO</i> (cf. page 231) | 42 |
| | Réservé | | 43...44 |
| | PFC1 | Bit 0 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 45 |
| | PFC2 | Bit 1 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 46 |
| | PFC3 | Bit 2 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 47 |
| | PFC4 | Bit 3 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 48 |
| | PFC5 | Bit 4 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 49 |
| | PFC6 | Bit 5 de <i>76.01 État PFC</i> (cf. page 419) | 50 |
| | Réservé | | 51...52 |
| | Mot évèn. 1 | Mot d'évènement 1 = 1 si l'un des bits de <i>04.40 Mot d'évènement 1</i> (cf. page 212) est 1, c'est-à-dire si une alarme, un défaut ou un simple évènement défini(e) aux paramètres <i>04.41</i> à <i>04.71</i> est actif/active. | 53 |
| | Courbe de charge utilisateur | Bit 3 (hors limites de charge) de <i>37.01 ME sortie courb charge util</i> (cf. page 361) | 61 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|-----------------------------------|--|-----------------------|
| | Mot de commande RO/DIO | Pour 15.07 Source RO4 : bit 3 (RO4) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). Pour 15.10 Source RO5 : bit 4 (RO5) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). | 62 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 15.08 | Tempo montée RO4 | Temporisation d'activation de la sortie relais RO4 | 0,0 s |
| <p> $t_{On} = 15.08$ Tempo montée RO4 $t_{Off} = 15.09$ Tempo tombée RO4 </p> | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo d'activation pour RO4 | 10 = 1 s |
| 15.09 | Tempo tombée RO4 | Temporisation de désactivation de la sortie relais RO4. Cf. paramètre 15.08 Tempo montée RO4 . | 0,0 s |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation pour RO4 | 10 = 1 s |
| 15.10 | Source RO5 | Sélection d'un signal du variateur à raccorder à la sortie relais 5 (RO5). Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 15.07 Source RO4 . | <i>Désexcité</i> |
| 15.11 | Tempo montée RO5 | Temporisation d'activation de la sortie relais RO5 | 0,0 s |
| <p> $t_{On} = 15.11$ Tempo montée RO5 $t_{Off} = 15.12$ Tempo tombée RO5 </p> | | | |
| | 0,0...3000,0 | Tempo d'activation pour RO5 | 10 = 1 s |
| 15.12 | Tempo tombée RO5 | Temporisation de désactivation de la sortie relais RO5. Cf. paramètre 15.11 Tempo montée RO5 . | 0,0 s |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation pour RO5 | 10 = 1 s |
| 15.22 | Configuration DO1 | Sélection du mode d'utilisation de la sortie logique 1 (DO1) | <i>Sortie logique</i> |
| | Sortie logique | DO1 configurée en sortie logique | 0 |
| | Sortie en fréquence | DO1 configurée en sortie en fréquence | 2 |

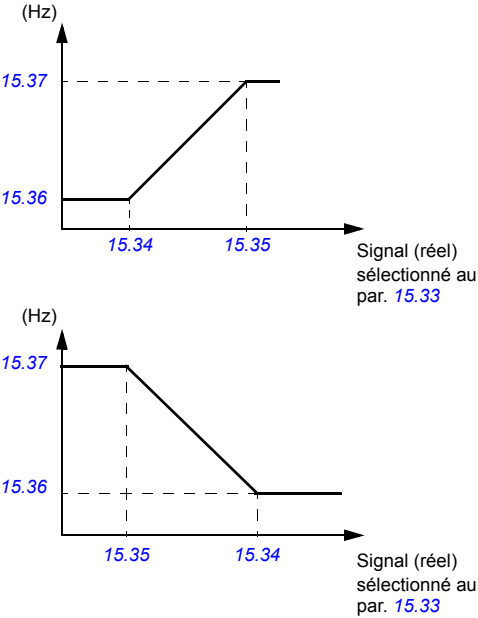
250 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------|---|--------------|
| 15.23 | Source DO1 | Sélection d'un signal du variateur à raccorder sur la sortie logique DO1 lorsque 15.22 Configuration DO1 est réglé sur Sortie logique . | Désexcité |
| | Désexcité | La sortie est désexcitée. | 0 |
| | Excité | La sortie est excitée. | 1 |
| | Prêt à démarrer | Bit 1 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 2 |
| | Réservé | | 3 |
| | Activé | Bit 0 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 4 |
| | Démarré | Bit 5 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 5 |
| | Magnétisé | Bit 1 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 6 |
| | En marche | Bit 6 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 7 |
| | Réf prête | Bit 2 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 8 |
| | Réf atteinte | Bit 8 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 9 |
| | Inversion | Bit 2 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 10 |
| | Vitesse nulle | Bit 0 de 06.19 ME régulation vitesse (cf. page 218) | 11 |
| | Sup limite | Bit 10 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 12 |
| | Alarme | Bit 7 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 13 |
| | Défaut | Bit 3 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 14 |
| | Défaut (-1) | Bit 3 inversé de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 15 |
| | Défaut/Alarme | Bit 3 de 06.11 Mot d'état principal OU bit 7 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 16 |
| | Surintensité | Défaut 2310 Surintensité | 17 |
| | Surtension | Défaut 3210 Surtension bus c.c. | 18 |
| | Temp. variateur | Défaut 2381 Surcharge IGBT , 4110 Temp. carte de commande , 4210 Surchauffe IGBT , 4290 Refroidissement , 42F1 Température IGBT , 4310 Température excessive ou 4380 Écart température excessif | 19 |
| | Sous-tension | Défaut 3220 Sous-tension bus c.c. | 20 |
| | Temp moteur | Défaut 4981 Température ext. 1 ou 4982 Température ext. 2 | 21 |
| | Commande frein | Bit 0 de 44.01 État commande frein (cf. page 387) | 22 |
| | Ext2 activée | Bit 11 de 06.16 Mot d'état variateur 1 (cf. page 217) | 23 |
| | Commande à distance | Bit 9 de 06.11 Mot d'état principal (cf. page 216) | 24 |
| | Réservé | | 25...26 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 27 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 28 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 29 |
| | Réservés | | 30...32 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 33 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 34 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 35 |
| | Réservé | | 36...38 |
| | Tempo démarr | Bit 13 de 06.17 Mot d'état variateur 2 (cf. page 217) | 39 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|-------------------------------|---|--------------|
| | Mot de commande RO/DIO, bit 0 | Bit 0 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 40 |
| | Mot de commande RO/DIO bit 1 | Bit 1 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 41 |
| | Mot de commande RO/DIO bit 2 | Bit 2 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231) | 42 |
| | Réservé | Conseil : pour accéder aux bits 3, 4 et 8 de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231), utilisez la sélection 53 (Autre [bit]). | 43...44 |
| | PFC1 | Bit 0 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 45 |
| | PFC2 | Bit 1 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 46 |
| | PFC3 | Bit 2 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 47 |
| | PFC4 | Bit 3 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 48 |
| | PFC5 | Bit 4 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 49 |
| | PFC6 | Bit 5 de 76.01 État PFC (cf. page 419) | 50 |
| | Réservé | | 51...52 |
| | Mot évén. 1 | Mot d'évènement 1 = 1 si l'un des bits de 04.40 Mot d'évènement 1 (cf. page 212) est 1, c'est-à-dire si une alarme, un défaut ou un simple évènement défini(e) aux paramètres 04.41 à 04.71 est actif/active. | 53 |
| | Courbe de charge utilisateur | Bit 3 (hors limites de charge) de 37.01 ME sortie courb charge util (cf. page 361) | 61 |
| | Mot de commande RO/DIO | Pour 15.23 Source DO1 ; bit 8 (DIO1) de 10.99 Mot de commande RO/DIO (cf. page 231). | 62 |
| | Autre [bit] | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 15.24 | Tempo montée DO1 | Réglage de la temporisation d'activation de la sortie logique 1 (DO1) lorsque 15.22 Configuration DO1 = Sortie logique . | 0,0 s |
| <p> t_{On} = 15.24 Tempo montée DO1 t_{Off} = 15.25 Tempo tombée DO1 </p> | | | |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo d'activation pour DO1 | 10 = 1 s |
| 15.25 | Tempo tombée DO1 | Réglage de la temporisation désactivation de la sortie logique 1 (DO1) lorsque 15.22 Configuration DO1 est réglé sur Sortie logique . Cf. paramètre 15.24 Tempo montée DO1 . | 0,0 s |
| | 0,0...3000,0 s | Tempo de désactivation pour DO1 | 10 = 1 s |

252 Description des paramètres


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|--------------------------------|
| 15.32 | <i>Valeur active sortie fréq 1</i> | Réglage de la valeur de la sortie en fréquence 1 sur la sortie logique 1 (DO1) lorsque <i>15.22 Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0...16000 Hz | Valeur de la sortie en fréquence 1 | 1 = 1 Hz |
| 15.33 | <i>Source sortie fréq 1</i> | Sélection d'un signal à raccorder sur la sortie logique DO1 lorsque <i>15.22 Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> . Autre possibilité : passage de la sortie en mode d'excitation pour alimenter une sonde thermique en courant constant. | <i>Vitesse moteur utilisée</i> |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | Vitesse moteur utilisée | <i>01.01 Vitesse moteur utilisée</i> (page 207) | 1 |
| | Fréquence sortie | <i>01.06 Fréquence sortie</i> (page 207) | 3 |
| | Courant moteur | <i>01.07 Courant moteur</i> (page 207) | 4 |
| | Couple moteur | <i>01.10 Couple moteur</i> (page 207) | 6 |
| | Tension c.c. | <i>01.11 Tension c.c.</i> (page 207) | 7 |
| | Puissance de sortie | <i>01.14 Puissance sortie</i> (page 208) | 8 |
| | Entrée rampe réf vitesse | <i>23.01 Entrée rampe réf vitesse</i> (page 286) | 10 |
| | Sortie rampe réf vitesse | <i>23.02 Sortie rampe réf vitesse</i> (page 286) | 11 |
| | Réf vitesse utilisée | <i>24.01 Réf vitesse utilisée</i> (page 290) | 12 |
| | Réf couple utilisée | <i>26.02 Réf couple utilisée</i> (page 296) | 13 |
| | Réf fréquence utilisée | <i>28.02 Sortie rampe réf fréquence</i> (page 300) | 14 |
| | Réservé | | 15 |
| | Sortie régul PID | <i>40.01 Val act sortie PID process</i> (page 365) | 16 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------|---|--------------------------------|
| 15.34 | Mini source sortie fréq 1 | Réglage de la valeur réelle du signal (sélectionné au paramètre 15.33 <i>Source sortie fréq 1</i>) correspondant à la valeur mini de la sortie en fréquence 1 (réglée au paramètre 15.36 <i>Valeur mini sortie fréq 1</i>). Utilisé lorsque le paramètre 15.22 <i>Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> .  | 0,000 |
| | -32768,000 ... 32767,000 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur mini de la sortie en fréquence 1 | 1 = 1 |
| 15.35 | Maxi source sortie fréq 1 | Réglage de la valeur réelle du signal (sélectionné au paramètre 15.33 <i>Source sortie fréq 1</i>) correspondant à la valeur maxi de la sortie en fréquence 1 (réglée au paramètre 15.37 <i>Valeur maxi sortie fréq 1</i>). Utilisé lorsque le paramètre 15.22 <i>Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> . Cf. paramètre 15.34 <i>Mini source sortie fréq 1</i> . | 1500,000 ; 1800,000 (95.20 b0) |
| | -32768,000... 32767,000 | Valeur réelle du signal correspondant à la valeur maxi de la sortie en fréquence 1 | 1 = 1 |
| 15.36 | Valeur mini sortie fréq 1 | Réglage de la valeur mini de la sortie en fréquence 1 lorsque 15.22 <i>Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> . Cf. également figure au paramètre 15.34 <i>Mini source sortie fréq 1</i> . | 0 Hz |
| | 0...16000 Hz | Valeur mini de la sortie en fréquence 1 | 1 = 1 Hz |

254 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------------------------------|----------------------------------|--|----------------------|
| 15.37 | <i>Valeur maxi sortie fréq 1</i> | Réglage de la valeur maxi de la sortie en fréquence 1 lorsque <i>15.22 Configuration DO1</i> est réglé sur <i>Sortie en fréquence</i> . Cf. également figure au paramètre <i>15.34 Mini source sortie fréq 1</i> . | 16000 Hz |
| | 0...16000 Hz | Valeur maxi de la sortie en fréquence 1 | 1 = 1 Hz |
| 19 Mode fonctionnement | | Sélection des sources de commande locale externe et des modes de fonctionnement. Cf. également section <i>Modes de fonctionnement</i> (page 118). | |
| 19.01 | <i>Mode fonctionnement actif</i> | Affichage du mode de fonctionnement en cours. Cf. paramètres 19.11...19.14. Paramètre en lecture seule. | <i>Scalaire (Hz)</i> |
| | Zéro | Aucun | 1 |
| | Vitesse | Régulation de vitesse (en mode de commande vectoriel) | 2 |
| | Couple | Régulation de couple (en mode de commande vectoriel) | 3 |
| | Mini | Le sélecteur de couple compare la sortie du régulateur de vitesse (<i>25.01 Cmde vitesse référ couple</i>) et la référence de couple (<i>26.74 Sortie rampe réf. couple</i>) : la plus petite des deux valeurs est utilisée (mode vectoriel uniquement). | 4 |
| | Maxi | Le sélecteur de couple compare la sortie du régulateur de vitesse (<i>25.01 Cmde vitesse référ couple</i>) et la référence de couple (<i>26.74 Sortie rampe réf. couple</i>) : la plus grande des deux valeurs est utilisée (mode vectoriel uniquement). | 5 |
| | Addition | La sortie du régulateur de vitesse est ajoutée à la référence de couple (mode vectoriel uniquement). | 6 |
| | Réservé | | 7 à 9 |
| | Scalaire (Hz) | Contrôle de fréquence en mode de commande Scalaire | 10 |
| | Magnet. forcée | Le moteur est en mode de magnétisation. | 20 |
| 19.11 | <i>Sélection Ext1/Ext2</i> | Sélection de la source de sélection du dispositif de commande externe EXT1/EXT2. 0 = EXT1 1 = EXT 2 | <i>EXT1</i> |
| | EXT1 | EXT1 (sélection permanente) | 0 |
| | EXT2 | EXT2 (sélection permanente) | 1 |
| | Bit 11 MCP FBA A | Bit 11 du mot de commande reçu via le coupleur réseau A | 2 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 3 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 4 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 5 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 6 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 7 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 8 |
| | Réservé | | 9...18 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 21 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|----------------------------|---|----------------|
| | Réservé | | 22...24 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 26 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 27 |
| | Réservé | | 28...31 |
| | Bit 11 MCP EFB | Bit 11 du mot de commande reçu depuis l'interface de communication intégrée | 32 |
| | Perte connexion FBA A | La détection d'une perte de communication avec l'interface bus de terrain (FBA) A fait commuter le mode de commande sur EXT2. | 33 |
| | Perte connexion EFB | La détection d'une perte de communication avec l'interface de communication intégrée (EFB) fait commuter le mode de commande sur EXT2. | 34 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 19.12 | Mode commande Ext1 | Sélection du mode de fonctionnement du dispositif de commande externe EXT1 en mode vectoriel | Vitesse |
| | Zéro | Aucun | 1 |
| | Vitesse | Régulation de vitesse. La référence de couple utilisée est 25.01 Cmde vitesse réf. couple (sortie de la logique de référence de vitesse). | 2 |
| | Couple | Régulation de couple. La référence de couple utilisée est 26.74 Sortie rampe réf. couple (sortie de la logique de référence de couple). | 3 |
| | Minimum | Combinaison de Vitesse et Couple : le sélecteur de couple compare la sortie du régulateur de vitesse (25.01 Cmde vitesse réf. couple) et la référence de couple (26.74 Sortie rampe réf. couple) et sélectionne la plus petite des deux valeurs. Lorsque l'erreur de vitesse est négative, le variateur suit la sortie du régulateur de vitesse jusqu'à ce qu'elle redevienne positive. De cette manière, le variateur ne s'emballe pas en cas de perte de charge en mode de régulation de couple. | 4 |
| | Maximum | Combinaison de Vitesse et Couple : le sélecteur de couple compare la sortie du régulateur de vitesse (25.01 Cmde vitesse réf. couple) et la référence de couple (26.74 Sortie rampe réf. couple) et sélectionne la plus grande des deux valeurs. Lorsque l'erreur de vitesse est positive, le variateur suit la sortie du régulateur de vitesse jusqu'à ce qu'elle redevienne négative. De cette manière, le variateur ne s'emballe pas en cas de perte de charge en mode de régulation de couple. | 5 |
| 19.14 | Mode commande Ext2 | Sélection du mode de fonctionnement du dispositif de commande externe EXT2 en mode vectoriel. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 19.12 Mode commande Ext1 . | Vitesse |
| 19.16 | Mode commande local | Sélection du mode de fonctionnement du dispositif de commande local en mode vectoriel | Vitesse |
| | Vitesse | Régulation de vitesse. La référence de couple utilisée est 25.01 Cmde vitesse réf. couple (sortie de la logique de référence de vitesse). | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|---|--------------|
| | Couple | Régulation de couple. La référence de couple utilisée est 26.74 Sortie rampe réf. couple (sortie de la logique de référence de couple). | 1 |
| 19.17 | <i>Cmde locale désactivée</i> | Activation/désactivation de la commande locale (boutons Start et Stop de la microconsole et commandes locales avec l'outil logiciel PC).  ATTENTION ! Avant de désactiver la commande locale, assurez-vous que la microconsole n'est pas indispensable pour arrêter le variateur ! | <i>Non</i> |
| | Non | Commande locale activée | 0 |
| | Oui | Commande locale désactivée | 1 |

| 20 Marche/arrêt/sens de rotation | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---|---|---|---|--|-----------|--------------------------------------|-------|--|---|----------------------|---|------------------------|---|
| 20 Marche/arrêt/sens de rotation | | Les fonctions Marche/arrêt/sens de rotation et En marche/démarrage/Jog, de même que la référence positive/négative, activent la sélection de la source des signaux. Pour en savoir plus sur les modes de commande, cf. section Commande locale ou externe (page 113). | | | | | | | | | | | | |
| 20.01 | <i>Commandes Ext1</i> | Sélection de la source des commandes de démarrage, d'arrêt et de sens de rotation pour le dispositif de commande externe 1 (EXT1). Cf. paramètre 20.21 pour le sens de rotation actif. Cf. également paramètres 20.02...20.05 . | <i>Src1 Start; Src2 Sens</i> | | | | | | | | | | | |
| | Non sélectionné | Aucune source de commande de démarrage et d'arrêt sélectionnée | 0 | | | | | | | | | | | |
| | Source1 | Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée au paramètre 20.03 Src1 Ext1 . Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit : <table border="1" data-bbox="344 890 692 995"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1 (20.02 = Front)</td> <td rowspan="2">Démarrage</td> </tr> <tr> <td>1 (20.02 = Niveau)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.03) | Commande | 0 -> 1 (20.02 = Front) | Démarrage | 1 (20.02 = Niveau) | 0 | Arrêt | 1 | | | | |
| État de la source 1 (20.03) | Commande | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.02 = Front) | Démarrage | | | | | | | | | | | | | |
| 1 (20.02 = Niveau) | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1 Start; Src2 Sens | La source sélectionnée au paramètre 20.03 Src1 Ext1 est le signal de démarrage et celle sélectionnée au paramètre 20.04 Src2 Ext1 détermine le sens de rotation. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit : <table border="1" data-bbox="344 1145 829 1315"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>État de la source 2 (20.04)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Tout réglage</td> <td>Arrêt</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau)</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | 0 | Tout réglage | Arrêt | 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | 1 | Démarrage sens arrière | 2 |
| État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Tout réglage | Arrêt | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | |
| | 1 | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|---|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|----------|--------|-----------|--|----------------------|----------------------|---|--|------------------------|-------------|---|--------------|-------|---|
| | Src1 Av; Src2 Ar | <p>La source sélectionnée au paramètre 20.03 Src1 Ext1 est le signal de démarrage en sens avant et celle sélectionnée au paramètre 20.04 Src2 Ext1 le signal de démarrage en sens arrière. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>État de la source 2 (20.04)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau)</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau)</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | 0 | 0 | Arrêt | 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | 0 | 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | Démarrage sens arrière | 1 | 1 | Arrêt | 3 | |
| État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 -> 1 (20.02 = Front) 1 (20.02 = Niveau) | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1P Start; Src2 Stop | <p>Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.03 Src1 Ext1 et 20.04 Src2 Ext1. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>État de la source 2 (20.04)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Démarrage</td> </tr> <tr> <td>Tout réglage</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> Le paramètre 20.02 Type cmde démarr Ext1 n'a aucune incidence sur ce réglage. Lorsque la source 2 est à « 0 », les touches de démarrage et d'arrêt de la microconsole sont verrouillées. | État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | 0 -> 1 | 1 | Démarrage | Tout réglage | 0 | Arrêt | 4 | | | | | | | |
| État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | Démarrage | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Tout réglage | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1P Start; Src2 Stop; Src3 Sens | <p>Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.03 Src1 Ext1 et 20.04 Src2 Ext1. La source sélectionnée au paramètre 20.05 Src3 Ext1 détermine le sens de rotation. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>État de la source 2 (20.04)</th> <th>État de la source 3 (20.05)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>Indifférent</td> <td>0</td> <td>Tout réglage</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> Le paramètre 20.02 Type cmde démarr Ext1 n'a aucune incidence sur ce réglage. Lorsque la source 2 est à « 0 », les touches de démarrage et d'arrêt de la microconsole sont verrouillées. | État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | État de la source 3 (20.05) | Commande | 0 -> 1 | 1 | 0 | Démarrage sens avant | 0 -> 1 | 1 | 1 | Démarrage sens arrière | Indifférent | 0 | Tout réglage | Arrêt | 5 |
| État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | État de la source 3 (20.05) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | 1 | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Indifférent | 0 | Tout réglage | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|----------|--------|--------------|---|----------------------|--------------|--------|---|------------------------|-------------|-------------|---|-------|---|
| | Src1PAV,Src2PAR,Src3Stop | <p>Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.03 Srce1 Ext1, 20.04 Srce2 Ext1 et 20.05 Srce3 Ext1. La source sélectionnée au paramètre 20.05 Srce3 Ext1 détermine l'arrêt. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.03)</th> <th>État de la source 2 (20.04)</th> <th>État de la source 3 (20.05)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>Tout réglage</td> <td>1</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>Tout réglage</td> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>Indifférent</td> <td>Indifférent</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. : Le paramètre 20.02 Type cmde démarr Ext1 n'a aucune incidence sur ce réglage.</p> | État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | État de la source 3 (20.05) | Commande | 0 -> 1 | Tout réglage | 1 | Démarrage sens avant | Tout réglage | 0 -> 1 | 1 | Démarrage sens arrière | Indifférent | Indifférent | 0 | Arrêt | 6 |
| État de la source 1 (20.03) | État de la source 2 (20.04) | État de la source 3 (20.05) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | Tout réglage | 1 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Tout réglage | 0 -> 1 | 1 | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Indifférent | Indifférent | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 7...10 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Microconsole | Commandes de démarrage et d'arrêt reçues de la microconsole (ou du PC raccordé au connecteur de la microconsole) | 11 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Coupleur réseau A | Commandes de démarrage et d'arrêt issues du coupleur réseau A N.B. : Réglez le paramètre 20.02 Type cmde démarr Ext1 sur Niveau . | 12 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 13 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Protocole EFB | Commandes de démarrage et d'arrêt reçues de l'interface de communication intégrée N.B. : Réglez le paramètre 20.02 Type cmde démarr Ext1 sur Niveau . | 14 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.02 | Type cmde démarr Ext1 | Sélection du mode de déclenchement du signal de démarrage pour le dispositif de commande externe EXT1 : front montant ou niveau logique. N.B. : Paramètre inopérant si un démarrage sur signal impulsif est sélectionné. Cf. descriptions des valeurs possibles du paramètre 20.01 Commandes Ext1 . | Niveau | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Front | Le signal de démarrage se déclenche sur front montant. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Niveau | Le signal de démarrage se déclenche sur niveau logique. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.03 | Srce1 Ext1 | Sélection de la source 1 du paramètre 20.01 Commandes Ext1 | DI1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours off | Toujours désactivé | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours on | Toujours activé | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | |
|--|---|---|---|---|--|-----------|--------------------------------------|-------|--|---|----------------------|---|------------------------|---|
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 21...23 | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 24 | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 25 | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 26 | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - | | | | | | | | | | | |
| 20.04 | <i>Src2 Ext1</i> | Sélection de la source 2 du paramètre 20.01 Commandes Ext1 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.03 Src1 Ext1 . | <i>DI2</i> | | | | | | | | | | | |
| 20.05 | <i>Src3 Ext1</i> | Sélection de la source 3 du paramètre 20.01 Commandes Ext1 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.03 Src1 Ext1 . | <i>Toujours off</i> | | | | | | | | | | | |
| 20.06 | <i>Commandes Ext2</i> | Sélection de la source pour les commandes de démarrage, d'arrêt et de sens de rotation du dispositif de commande externe 2 (EXT2). Cf. paramètre 20.21 pour le sens de rotation actif. Cf. également paramètres 20.07...20.10 . | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | |
| | Non sélectionné | Aucune source de commande de démarrage et d'arrêt sélectionnée | 0 | | | | | | | | | | | |
| | Source1 | Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée au paramètre 20.08 Src1 Ext2 . Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit : <table border="1" data-bbox="396 874 744 978"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1 (20.07 = Front)</td> <td>Démarrage</td> </tr> <tr> <td>1 (20.07 = Niveau)</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.08) | Commande | 0 -> 1 (20.07 = Front) | Démarrage | 1 (20.07 = Niveau) | Arrêt | 1 | | | | | |
| État de la source 1 (20.08) | Commande | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.07 = Front) | Démarrage | | | | | | | | | | | | | |
| 1 (20.07 = Niveau) | Arrêt | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1 Start; Src2 Sens | La source sélectionnée au paramètre 20.08 Src1 Ext2 est le signal de démarrage et celle sélectionnée au paramètre 20.09 Src2 Ext2 détermine le sens de rotation. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit : <table border="1" data-bbox="396 1106 885 1278"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>État de la source 2 (20.09)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Tout réglage</td> <td>Arrêt</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau)</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | 0 | Tout réglage | Arrêt | 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | 1 | Démarrage sens arrière | 2 |
| État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Tout réglage | Arrêt | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | |
| | 1 | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|--|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|----------|--------|-----------|--|----------------------|----------------------|---|--|------------------------|-------------|---|--------------|-------|---|
| | Src1AVSrc2AR | <p>La source sélectionnée au paramètre 20.08 Srce1 Ext2 est le signal de démarrage en sens avant et celle sélectionnée au paramètre 20.09 Srce2 Ext2 le signal de démarrage en sens arrière. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>État de la source 2 (20.09)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau)</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau)</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | 0 | 0 | Arrêt | 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | 0 | 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | Démarrage sens arrière | 1 | 1 | Arrêt | 3 | |
| État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 -> 1 (20.07 = Front) 1 (20.07 = Niveau) | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1P Start; Src2 Stop | <p>Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.08 Srce1 Ext2 et 20.09 Srce2 Ext2. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>État de la source 2 (20.09)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Démarrage</td> </tr> <tr> <td>Tout réglage</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> Le paramètre 20.07 Type cmde démarr Ext2 n'a aucune incidence sur ce réglage. Lorsque la source 2 est à « 0 », les touches de démarrage et d'arrêt de la microconsole sont verrouillées. | État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | 0 -> 1 | 1 | Démarrage | Tout réglage | 0 | Arrêt | 4 | | | | | | | |
| État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | Démarrage | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Tout réglage | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Src1P Start; Src2 Stop; Src3 Sens | <p>Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.08 Srce1 Ext2 et 20.09 Srce2 Ext2. La source sélectionnée au paramètre 20.10 Srce3 Ext2 détermine le sens de rotation. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>État de la source 2 (20.09)</th> <th>État de la source 3 (20.10)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>Indifférent</td> <td>0</td> <td>Tout réglage</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> Le paramètre 20.07 Type cmde démarr Ext2 n'a aucune incidence sur ce réglage. Lorsque la source 2 est à « 0 », les touches de démarrage et d'arrêt de la microconsole sont verrouillées. | État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | État de la source 3 (20.10) | Commande | 0 -> 1 | 1 | 0 | Démarrage sens avant | 0 -> 1 | 1 | 1 | Démarrage sens arrière | Indifférent | 0 | Tout réglage | Arrêt | 5 |
| État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | État de la source 3 (20.10) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | 0 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | 1 | 1 | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Indifférent | 0 | Tout réglage | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|--|---|---|---|----------|--------|--------------|---|----------------------|--------------|--------|-----|------------------------|-------------|-------------|---|-------|---|
| | Src1PAV,Src2PAR,Src3Stop | Source des commandes de démarrage et d'arrêt sélectionnée aux paramètres 20.08 Srce1 Ext2 , 20.09 Srce2 Ext2 et 20.10 Srce3 Ext2 . La source sélectionnée au paramètre 20.10 Srce3 Ext2 détermine le sens de rotation. Les transitions d'état du bit de la source sont interprétées comme suit : <table border="1" data-bbox="396 309 889 501"> <thead> <tr> <th>État de la source 1 (20.08)</th> <th>État de la source 2 (20.09)</th> <th>État de la source 3 (20.10)</th> <th>Commande</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>Tout réglage</td> <td>1</td> <td>Démarrage sens avant</td> </tr> <tr> <td>Tout réglage</td> <td>0 -> 1</td> <td>1 ;</td> <td>Démarrage sens arrière</td> </tr> <tr> <td>Indifférent</td> <td>Indifférent</td> <td>0</td> <td>Arrêt</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. : Le paramètre 20.07 Type cmde démarr Ext2 n'a aucune incidence sur ce réglage.</p> | État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | État de la source 3 (20.10) | Commande | 0 -> 1 | Tout réglage | 1 | Démarrage sens avant | Tout réglage | 0 -> 1 | 1 ; | Démarrage sens arrière | Indifférent | Indifférent | 0 | Arrêt | 6 |
| État de la source 1 (20.08) | État de la source 2 (20.09) | État de la source 3 (20.10) | Commande | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 -> 1 | Tout réglage | 1 | Démarrage sens avant | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Tout réglage | 0 -> 1 | 1 ; | Démarrage sens arrière | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Indifférent | Indifférent | 0 | Arrêt | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 7...10 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Microconsole | Commandes de démarrage et d'arrêt reçues de la microconsole (ou du PC raccordé au connecteur de la microconsole) | 11 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Coupleur réseau A | Commandes de démarrage et d'arrêt issues du coupleur réseau A N.B. : Réglez le paramètre 20.07 Type cmde démarr Ext2 sur Niveau . | 12 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 13 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Protocole EFB | Commandes de démarrage et d'arrêt reçues de l'interface de communication intégrée N.B. : Réglez le paramètre 20.07 Type cmde démarr Ext2 sur Niveau . | 14 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.07 | Type cmde démarr Ext2 | Sélection du mode de déclenchement du signal de démarrage pour le dispositif de commande externe EXT2 : front montant ou niveau logique. N.B. : Paramètre inopérant si un démarrage sur signal impulsionnel est sélectionné. Cf. descriptions des valeurs possibles du paramètre 20.06 Commandes Ext2 . | Niveau | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Front | Le signal de démarrage se déclenche sur front montant. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Niveau | Le signal de démarrage se déclenche sur niveau logique. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.08 | Srce1 Ext2 | Sélection de la source 1 du paramètre 20.06 Commandes Ext2 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.03 Srce1 Ext1 . | Toujours off | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.09 | Srce2 Ext2 | Sélection de la source 2 du paramètre 20.06 Commandes Ext2 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.03 Srce1 Ext1 . | Toujours off | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20.10 | Srce3 Ext2 | Sélection de la source 3 du paramètre 20.06 Commandes Ext2 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.03 Srce1 Ext1 . | Toujours off | | | | | | | | | | | | | | | | |

262 Description des paramètres


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------------|---|--------------------|
| 20.11 | <i>Mode arrêt validation marche</i> | Sélection du type d'arrêt du moteur lorsque le signal Validation marche est désactivé. La source du signal Validation marche est sélectionnée au paramètre 20.12 Source validation marche 1 . | <i>Roue Libre</i> |
| | Roue Libre | Arrêt du moteur sur désactivation des semi-conducteurs en sortie du variateur, qui s'arrête en roue libre.  ATTENTION ! Si le frein mécanique est utilisé, vérifiez que l'arrêt en roue libre du variateur ne pose pas de problème de sécurité. | 0 |
| | Rampe | Arrêt sur la rampe de décélération active. Cf. groupe de paramètres 23 Rampe référence vitesse page 286 . | 1 |
| | Limite de couple | Arrêt conforme aux limites de couple (paramètres 30.19 et 30.20) | 2 |
| 20.12 | <i>Source validation marche 1</i> | Sélection d'une source pour le signal de validation de marche externe. Le variateur ne démarrera pas si le signal Validation marche est désactivé. S'il était en marche, il s'arrêtera conformément au réglage du paramètre 20.11 Mode arrêt validation marche . 1 = Signal activé. Cf. également paramètre 20.19 Commande démarrage active . | <i>Sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 26 |
| | Réservé | | 27...29 |
| | Bit 3 MCP FBAA | Bit 3 du mot de commande reçu via le coupleur réseau A | 30 |
| | Réservés | | 31 |
| | Bit 3 MCP EFB | Bit 3 du mot de commande reçu depuis l'interface de communication intégrée | 32 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|---|--------------------|
| 20.19 | <i>Commande démarrage active</i> | Sélection de la source pour le signal de validation de démarrage. 1 = Validation démarrage Lorsque le signal est désactivé, le démarrage du variateur est bloqué (la désactivation du signal alors que le variateur fonctionne n'arrêtera pas le variateur). Cf. également paramètre <i>20.12 Source validation marche 1</i> . | <i>Sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 20.21 | <i>Sens de rotation</i> | Verrouillage du sens de rotation de référence. Sélection du sens de rotation du variateur plutôt que du signe de la référence, sauf pour quelques exceptions. Le tableau indique le sens de rotation actif du variateur comme une fonction du paramètre <i>20.21 Sens de rotation</i> et de la commande de sens (donnée par le paramètre <i>20.01 Commandes Ext1</i> ou <i>20.06 Commandes Ext2</i>). | <i>Demande</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | |
|---|---|--|-------------------------------|-----------------------------|
| | | Commande de sens = Avant | Commande de sens = Arrière | Commande de sens absente |
| Par. 20.21 <i>Sens de rotation = Avant</i> | Avant | | Avant | Avant |
| Par. 20.21 <i>Sens de rotation = Inversion</i> | Arrière | | Arrière | Arrière |
| Par. 20.21 <i>Sens de rotation = Demande</i> | Avant, mais <ul style="list-style-type: none"> si la référence est donnée par Constant, Moto-potentiomètre, PID, Vitesse de sécurité, Dernier, Marche par à-coups (Jog) ou Microconsole, elle est utilisée telle quelle ; si la référence est donnée par le réseau, elle est utilisée telle quelle. | Arrière, mais <ul style="list-style-type: none"> si la référence est donnée par Constant, PID ou Marche par à-coups (Jog), elle est utilisée telle quelle ; si la référence est donnée par Réseau, Microconsole, Entrée analogique, Moto-potentiomètre, Vitesse de sécurité ou Dernier, elle est multipliée par -1. | Avant | |
| | Demande | En commande à distance, le sens de rotation est donné par une commande de rotation (paramètre 20.01 Commandes Ext1 ou 20.06 Commandes Ext2). Si la référence est donnée par Constant (vitesses/fréquences constantes), Moto-potentiomètre, PID, Réf. vitesse sûre, Dernière réf. vitesse, Vitesse Jog ou Microconsole, elle est utilisée telle quelle. Si la référence est donnée par le bus de terrain : <ul style="list-style-type: none"> une commande en sens avant est utilisée telle quelle ; une commande en sens arrière est multipliée par -1. | | 0 |
| | Avant | Le moteur tourne en sens avant indifféremment du signe de la référence externe. (Les valeurs de référence négatives sont remplacées par zéro et les valeurs positives sont utilisées telles quelles.) | | 1 |
| | Inversion | Le moteur tourne en sens arrière indifféremment du signe de la référence externe. (Les valeurs de référence négatives sont remplacées par zéro et les valeurs positives sont multipliées par -1.) | | 2 |
| 20.22 | <i>Rotation permise</i> | Lorsque ce paramètre est réglé sur 0, le moteur arrête de tourner mais toutes les autres conditions de rotation restent inchangées. Régler ce paramètre sur 1 redémarre le moteur. Ce paramètre peut s'utiliser, par exemple, avec un signal provenant d'un dispositif externe pour empêcher le moteur de démarrer tant que ce dispositif n'est pas prêt. Lorsqu'il est réglé sur 0 (rotation désactivée), bit 13 du paramètre 06.16 Mot d'état variateur 1 = 0. | | <i>Sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 (toujours désactivé) | | 0 |
| | Sélectionné | 1 (toujours activé) | | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | | 2 |

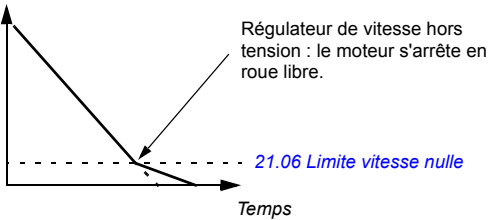
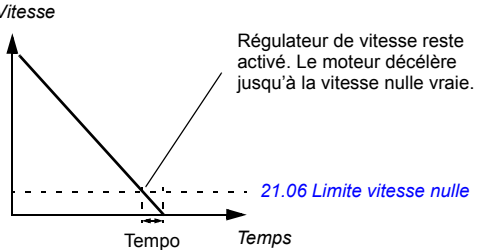
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|----------------------------|--|------------------------|
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| <i>20.25</i> | <i>Fonction Jog active</i> | <p>Sélection de la source pour le signal de validation Jog</p> <p>La sélection des sources pour les signaux d'activation de la fonction Jog s'effectue aux paramètres <i>20.26 Source démarr fction Jog 1</i> et <i>20.27 Source démarr fction Jog 2</i>.</p> <p>1 = Fonction Jog active. 0 = fonction Jog désactivée.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> Le variateur doit être en contrôle vectoriel pour utiliser la fonction Jog. La fonction Jog peut être activée uniquement lorsqu'aucune commande de démarrage issue d'un dispositif de commande externe n'est active. Par ailleurs, si la fonction Jog est déjà activée, le variateur ne peut pas être démarré par un dispositif de commande externe, sauf les commandes de marche par à-coups via le bus de terrain. Cf. section <i>Rush controller (maîtrise de l'accélération)</i> (page 172). | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 24 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|------------------------|
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 20.26 | <i>Source démarr fction Jog 1</i> | Si cette fonction est activée au paramètre 20.25 Fonction Jog active , sélectionnez la source d'activation de la fonction Jog 1. (La fonction Jog 1 peut également être activée via le bus de terrain indépendamment du réglage du paramètre 20.25 .) 1 = fonction Jog 1 activée N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Le variateur doit être en contrôle vectoriel pour utiliser la fonction Jog. Si les fonctions Jog 1 et 2 sont activées, la première activée sera prioritaire. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 20.27 | <i>Source démarr fction Jog 2</i> | Si cette fonction est activée au paramètre 20.25 Fonction Jog active , sélectionnez la source d'activation de la fonction Jog 2. (La fonction Jog 2 peut également être activée via le bus de terrain indépendamment du réglage du paramètre 20.25 .) 1 = fonction Jog 2 activée Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 20.26 Source démarr fction Jog 1 . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Le variateur doit être en contrôle vectoriel pour utiliser la fonction Jog. Si les fonctions Jog 1 et 2 sont activées, la première activée sera prioritaire. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Non sélectionné</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | |
|--|--|--|--------------------|-----|-----|-------------|---|------------------|--|---|------------------------------|--|--------|----------|--|
| 20.30 | <i>Masquer l'activation des signaux d'alarme</i> | Sélection des alarmes à supprimer. Ce paramètre évite d'inonder la pile d'événements de ces alarmes. Lorsqu'un bit est à « 1 », l'alarme correspondante est supprimée. | 0000h | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Rotation permise</td> <td>1 = l'alarme <i>AFED Rotation permise</i> est supprimée.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Validation de marche absente</td> <td>1 = l'alarme <i>AFEB Validation de marche absente</i> est supprimée.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Rotation permise | 1 = l'alarme <i>AFED Rotation permise</i> est supprimée. | 1 | Validation de marche absente | 1 = l'alarme <i>AFEB Validation de marche absente</i> est supprimée. | 3...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Rotation permise | 1 = l'alarme <i>AFED Rotation permise</i> est supprimée. | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Validation de marche absente | 1 = l'alarme <i>AFEB Validation de marche absente</i> est supprimée. | | | | | | | | | | | | | |
| 3...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFH | | Mot permettant de désactiver les alarmes | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | |
| 21 Mode marche/arrêt | | Modes de démarrage et d'arrêt ; mode d'arrêt d'urgence et sélection de la source des signaux ; réglages de magnétisation c.c. | | | | | | | | | | | | | |
| 21.01 | <i>Mode démarrage</i> | Sélection de la fonction de démarrage du moteur en contrôle vectoriel (lorsque <i>99.04 Mode commande moteur = Vectoriel</i>). N.B. : <ul style="list-style-type: none"> La fonction de démarrage du moteur en mode scalaire est sélectionnée au paramètre <i>21.19 Mode démarr scalaire</i>. Le démarrage d'une machine en rotation n'est pas possible en mode de prémagnétisation (<i>Rapide</i> ou <i>Temps Fixe</i>). Moteurs à aimants permanents : le démarrage <i>Automatique</i> doit obligatoirement être utilisé. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. Cf. également section <i>Magnétisation c.c.</i> (page 168). | <i>Automatique</i> | | | | | | | | | | | | |
| | Rapide | Le variateur prémagnétise le moteur avant le démarrage. Le temps de prémagnétisation est automatiquement calculé, celui-ci pouvant varier de 200 ms à 2 s en fonction de la taille du moteur. Ce type de démarrage doit être sélectionné si un couple initial de démarrage élevé est requis. | 0 | | | | | | | | | | | | |
| | Temps Fixe | Le variateur prémagnétise le moteur avant le démarrage. Le temps de prémagnétisation est défini au paramètre <i>21.02 Temps magnétisation</i> . Ce type de démarrage doit être sélectionné si un temps de prémagnétisation constant s'impose (ex., si le moteur doit démarrer en même temps que le desserrage d'un frein mécanique). Ce type de démarrage garantit également le couple initial de démarrage le plus élevé possible lorsque le temps de prémagnétisation réglé est suffisamment long.  ATTENTION ! Le variateur démarrera dès la fin du temps de prémagnétisation réglé, même si la magnétisation du moteur n'est pas terminée. Dans les applications exigeant un fort couple initial de démarrage, assurez-vous toujours que le temps de prémagnétisation fixe est suffisamment long pour obtenir une magnétisation complète et le couple nécessaire. | 1 | | | | | | | | | | | | |
| | Automatique | Le mode de démarrage automatique garantit un démarrage optimal du moteur dans la plupart des applications. Il comprend les fonctions de démarrage par reprise au vol (avec moteur en rotation) et de redémarrage automatique. Le programme de commande moteur du variateur identifie le flux de même que l'état mécanique du moteur et le démarre instantanément dans n'importe quelle condition. | 2 | | | | | | | | | | | | |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | |
|---------------------------|--------------------------------|--|-------------------------------|--------------------------------|--------|---------------|-----------|----------------|-------------|-----------------|---------------|------------------|--------|
| 21.02 | <i>Temps magnétisation</i> | <p>Définition de la temporisation de prémagnétisation lorsque :</p> <ul style="list-style-type: none"> le paramètre <i>21.01 Mode démarrage</i> est réglé sur <i>Temps Fixe</i> (en mode vectoriel) ; ou le paramètre <i>21.19 Mode démarr scalaire</i> est réglé sur <i>Temps Fixe</i> ou <i>Surcouple</i> (en mode scalaire). <p>Sur réception de la commande de démarrage, le variateur prémagnétise automatiquement le moteur pendant le temps réglé. Pour une magnétisation complète, réglez une valeur supérieure ou égale à la constante de temps du rotor. Si vous ne la connaissez pas, utilisez la valeur de base donnée dans le tableau suivant :</p> <table border="1" data-bbox="344 443 835 638"> <thead> <tr> <th>Puissance nominale moteur</th> <th>Temps de prémagnétisation fixe</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>< 1 kW</td> <td>≥ 50 à 100 ms</td> </tr> <tr> <td>1 à 10 kW</td> <td>≥ 100 à 200 ms</td> </tr> <tr> <td>10 à 200 kW</td> <td>≥ 200 à 1000 ms</td> </tr> <tr> <td>200 à 1000 kW</td> <td>≥ 1000 à 2000 ms</td> </tr> </tbody> </table> <p>N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement.</p> | Puissance nominale moteur | Temps de prémagnétisation fixe | < 1 kW | ≥ 50 à 100 ms | 1 à 10 kW | ≥ 100 à 200 ms | 10 à 200 kW | ≥ 200 à 1000 ms | 200 à 1000 kW | ≥ 1000 à 2000 ms | 500 ms |
| Puissance nominale moteur | Temps de prémagnétisation fixe | | | | | | | | | | | | |
| < 1 kW | ≥ 50 à 100 ms | | | | | | | | | | | | |
| 1 à 10 kW | ≥ 100 à 200 ms | | | | | | | | | | | | |
| 10 à 200 kW | ≥ 200 à 1000 ms | | | | | | | | | | | | |
| 200 à 1000 kW | ≥ 1000 à 2000 ms | | | | | | | | | | | | |
| | 0...10000 ms | Temps de prémagnétisation fixe | 1 = 1 ms | | | | | | | | | | |
| 21.03 | <i>Mode arrêt</i> | <p>Sélection du mode d'arrêt du moteur sur réception d'une commande d'arrêt.</p> <p>Vous pouvez augmenter le freinage en sélectionnant le freinage par contrôle de flux (cf. paramètre <i>97.05 Freinage par ctrl de flux</i>).</p> | <i>Roue libre</i> | | | | | | | | | | |
| | Roue libre | <p>Arrêt du moteur sur désactivation des semi-conducteurs en sortie du variateur, qui s'arrête en roue libre.</p> <p> ATTENTION ! Si le frein mécanique est utilisé, vérifiez que l'arrêt en roue libre du variateur ne pose pas de problème de sécurité.</p> | 0 | | | | | | | | | | |
| | Rampe | Arrêt sur la rampe de décélération active. Cf. groupe de paramètres <i>23 Rampe référence vitesse</i> page 286 ou <i>28 Chaîne référence fréquence</i> page 300. | 1 | | | | | | | | | | |
| | Limite de couple | Arrêt conforme aux limites de couple (paramètres <i>30.19</i> et <i>30.20</i>). Ce paramètre n'est opérant qu'en commande vectorielle. | 2 | | | | | | | | | | |
| 21.04 | <i>Mode arrêt urgence</i> | <p>Sélection du mode d'arrêt du moteur sur réception d'un ordre d'arrêt d'urgence.</p> <p>La source du signal d'arrêt d'urgence est sélectionnée au paramètre <i>21.05 Source arrêt urgence</i>.</p> | <i>Arrêt sur rampe (Off1)</i> | | | | | | | | | | |
| | Arrêt sur rampe (Off1) | <p>Variateur en fonctionnement :</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 = Fonctionnement normal 0 = Arrêt normal sur la rampe de décélération standard définie pour le type de référence considéré (cf. section <i>Rush controller (maîtrise de l'accélération)</i> page 172). <p>Après l'arrêt, le variateur peut être redémarré par suppression du signal d'arrêt d'urgence et passage du signal de démarrage de 0 à 1.</p> <p>Variateur à l'arrêt :</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 = Démarrage autorisé 0 = Démarrage non autorisé | 0 | | | | | | | | | | |



| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--------------------------------------|---|--------------------------------|
| | Arrêt en roue libre (Off2) | Variateur en fonctionnement : <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Fonctionnement normal • 0 = Arrêt en roue libre Variateur à l'arrêt : <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Démarrage autorisé • 0 = Démarrage non autorisé | 1 |
| | Arrêt urgence sur rampe (Off3) | Variateur en fonctionnement : <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Fonctionnement normal • 0 = Arrêt sur la rampe d'arrêt d'urgence réglée au paramètre 23.23 Temps arrêt d'urgence. Après l'arrêt, le variateur peut être redémarré par suppression du signal d'arrêt d'urgence et passage du signal de démarrage de 0 à 1. Variateur à l'arrêt : <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Démarrage autorisé • 0 = Démarrage non autorisé | 2 |
| 21.05 | Source arrêt urgence | Sélection de la source pour l'arrêt d'urgence. Le type d'arrêt est sélectionné au paramètre 21.04 Mode arrêt urgence . 0 = Arrêt d'urgence activé 1 = Fonctionnement normal N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Inactif (vrai)</i> |
| | Actif (faux) | 0 | 0 |
| | Inactif (vrai) | 1 | 1 |
| | Réservés | | 2 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 3 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 4 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 5 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 6 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 7 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 8 |
| | Autre [bit] | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 21.06 | Limite vitesse nulle | Réglage de la limite de vitesse nulle. Le moteur s'arrête sur une rampe de vitesse (si l'arrêt sur rampe est sélectionné ou le temps d'arrêt d'urgence utilisé) jusqu'à atteindre la limite de vitesse nulle réglée. À la fin de la tempo de vitesse nulle, le moteur s'arrête en roue libre. | 30,00 tr/min |
| | 0,00... 30000,00 tr/min | Limite vitesse nulle | Cf. par. 46.01 |
| 21.07 | Tempo. vitesse nulle | Réglage de la temporisation de vitesse nulle. Celle-ci est utile dans les applications où un redémarrage rapide et sans à-coups est impératif. Pendant la temporisation, le variateur connaît avec précision la position du rotor. | 0 ms |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|---------------------------------|--|--------------|
| | | <p><u>Sans tempo vitesse nulle</u> :</p> <p>Le variateur reçoit un ordre d'arrêt et décélère sur une rampe. Lorsque la vitesse réelle du moteur chute sous la valeur du paramètre <i>21.06 Limite vitesse nulle</i>, le variateur ne fonctionne plus et le moteur s'arrête en roue libre.</p> <p>Vitesse</p>  <p>Temps</p> | |
| | | <p><u>Avec tempo vitesse nulle</u> :</p> <p>Le variateur reçoit un ordre d'arrêt et décélère sur une rampe. Lorsque la vitesse réelle du moteur passe sous la valeur du paramètre <i>21.06 Limite vitesse nulle</i>, la fonction de tempo vitesse nulle est activée. Le régulateur de vitesse est maintenu actif pendant la tempo : le variateur fonctionne, le moteur est magnétisé et le variateur est prêt pour un redémarrage rapide. La tempo de vitesse nulle peut être utilisée, par exemple, avec la fonction Jog.</p> <p>Vitesse</p>  <p>Tempo</p> <p>Temps</p> | |
| | 0...30000 ms | Tempo vitesse nulle | 1 = 1 ms |
| <i>21.08</i> | <i>Contrôle courant continu</i> | <p>Activation/désactivation des fonctions de maintien par injection c.c. et de post-magnétisation. Cf. section <i>Magnétisation c.c.</i> (page 168).</p> <p>N.B. : Le moteur s'échauffe en raison de la prémagnétisation. Pour les applications exigeant de longs temps de prémagnétisation, des moteurs à ventilation externe doivent être utilisés. Si la prémagnétisation se prolonge, elle ne peut empêcher l'arbre moteur de tourner si une charge constante lui est appliquée.</p> | 0000b |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------|--|--|----------------|--------|---|----------------------|--|---|--------------------|--|---|-------------|---------------------------|--------|----------|--|--|--|
| | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Maint injection c.c.</td> <td>1 = Prémagnétisation activée. Cf. section <i>Maintien du courant par injection de c.c.</i> (page 169). N.B. : Cette fonction est sans effet si le signal de démarrage est désactivé.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Post-magnétisation</td> <td>1 = Post-magnétisation activée. Cf. section <i>Réglages et diagnostic</i> (page 169). N.B. : • La post-magnétisation n'est accessible que lorsque l'arrêt sur rampe est sélectionné (cf. paramètre 21.03 Mode arrêt).</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Freinage CC</td> <td>1 = freinage c.c. activé.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | Valeur | 0 | Maint injection c.c. | 1 = Prémagnétisation activée. Cf. section <i>Maintien du courant par injection de c.c.</i> (page 169). N.B. : Cette fonction est sans effet si le signal de démarrage est désactivé. | 1 | Post-magnétisation | 1 = Post-magnétisation activée. Cf. section <i>Réglages et diagnostic</i> (page 169). N.B. : • La post-magnétisation n'est accessible que lorsque l'arrêt sur rampe est sélectionné (cf. paramètre 21.03 Mode arrêt). | 2 | Freinage CC | 1 = freinage c.c. activé. | 3...15 | Réservés | | | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Maint injection c.c. | 1 = Prémagnétisation activée. Cf. section <i>Maintien du courant par injection de c.c.</i> (page 169). N.B. : Cette fonction est sans effet si le signal de démarrage est désactivé. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Post-magnétisation | 1 = Post-magnétisation activée. Cf. section <i>Réglages et diagnostic</i> (page 169). N.B. : • La post-magnétisation n'est accessible que lorsque l'arrêt sur rampe est sélectionné (cf. paramètre 21.03 Mode arrêt). | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Freinage CC | 1 = freinage c.c. activé. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000b...0011b | Sélection de la prémagnétisation | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21.09 | <i>Vitesse maintien inj CC</i> | Sélection de la vitesse de maintien par injection de c.c. en mode Régulation de vitesse. Cf. paramètre 21.08 <i>Contrôle courant continu</i> et section <i>Maintien du courant par injection de c.c.</i> (page 169). | 5,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,00... 1000,00 tr/min | Vitesse de maintien par injection de c.c. | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21.10 | <i>Référence courant continu</i> | Réglage du courant continu injecté en pourcentage du courant nominal moteur. Cf. paramètre 21.08 <i>Contrôle courant continu</i> et section <i>Magnétisation c.c.</i> (page 168). Au bout de 100 secondes de post-magnétisation, le courant de magnétisation maximal est limité au courant de magnétisation correspondant à la référence réelle de flux. | 30,0 % | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,0...100,0 % | Courant continu injecté | 1 = 1 % | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21.11 | <i>Temps post magnétisation</i> | Réglage de la durée pendant laquelle la post-magnétisation reste active après l'arrêt du moteur. L'intensité du courant de magnétisation est réglée au paramètre 21.10 <i>Référence courant continu</i> . Cf. paramètre 21.08 <i>Contrôle courant continu</i> | 0 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...3000 s | Temps post-magnétisation | 1 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21.14 | <i>Source entrée préchauffage</i> | Sélection de la source pour la commande du préchauffage moteur. L'état de préchauffe est indiqué au bit 2 du par. 06.21 <i>Mot d'état variateur 3</i> . N.B. : • La fonction de chauffe nécessite que le circuit STO soit fermé. • Elle nécessite également que le variateur ne soit pas en défaut. | Off | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Off | 0. Préchauffe désactivée en permanence. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | On | 1. Préchauffe désactivée lorsque le variateur est arrêté. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | |

272 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|---------------|
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 8 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 9 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 10 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 11 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 12 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 13 |
| | Bit 0 MCP | Bit 12 de 06.01 Mot de commande principal (cf. page 215) | 16 |
| | Bit 1 MCP | Bit 13 de 06.01 Mot de commande principal (cf. page 215) | 17 |
| | Bit 2 MCP | Bit 14 de 06.01 Mot de commande principal (cf. page 215) | 18 |
| | Bit 3 MCP | Bit 15 de 06.01 Mot de commande principal (cf. page 215) | 19 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 21.15 | Tempo de préchauffe | Réglage de la temporisation avant démarrage de la préchauffe quand le variateur est arrêté. | 60 s |
| | 10...3000 s | Tempo de préchauffe | 1 = 1 s |
| 21.16 | Courant préchauffage | Réglage du courant continu utilisé pour chauffer le moteur. Valeur en pourcentage du courant nominal moteur. | 0,0 % |
| | 0,0...30,0 % | Courant préchauffage | 1 = 1 % |
| 21.18 | Temps redémarrage auto | <p>La fonction de redémarrage automatique permet de redémarrer automatiquement le moteur après une brève coupure d'alimentation. Cf. section Redémarrage automatique (page 178).</p> <p>Le redémarrage automatique est désactivé lorsque ce paramètre est réglé sur 0,0 seconde. Les autres valeurs de réglage déterminent la durée maxi de la coupure d'alimentation avant qu'un redémarrage soit entrepris.</p> <p>N.B. : cette durée inclut la tempo de précharge c.c. Cf. également paramètre 21.34 Force redémarr. auto.</p> <p>Ce paramètre ne prend effet que si le paramètre 95.04 Alim carte commande est réglé sur 24V externe.</p> <p> ATTENTION ! Avant d'activer cette fonction, assurez-vous que tout danger est écarté. Cette fonction réarme automatiquement le variateur et ne s'interrompt pas en cas de coupure de courant.</p> | 10,0 s |
| | 0,0 s | Redémarrage automatique désactivé | 0 |
| | 0,1...10,0 s | Durée maxi de la coupure d'alimentation | 1 = 1 s |
| 21.19 | Mode démarr scalaire | <p>Sélection du type de démarrage du moteur en mode Scalaire, c.-à-d. lorsque 99.04 Mode commande moteur est réglé sur Scalaire.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> La fonction de démarrage du moteur en mode vectoriel est sélectionnée au paramètre 21.01 Mode démarrage. Moteurs à aimants permanents : le démarrage Automatique doit obligatoirement être utilisé. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. <p>Cf. également section Magnétisation c.c. (page 168).</p> | <i>Normal</i> |
| | Normal | Démarrage immédiat à partir de la vitesse nulle | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|---------------------|--|--------------|
| | Temps Fixe | <p>Le variateur prémagnétise le moteur avant le démarrage. Le temps de prémagnétisation est défini au paramètre 21.02 Temps magnétisation. Ce type de démarrage doit être sélectionné si un temps de prémagnétisation constant s'impose (ex., si le moteur doit démarrer en même temps que le desserrage d'un frein mécanique). Ce type de démarrage garantit également le couple initial de démarrage le plus élevé possible lorsque le temps de prémagnétisation réglé est suffisamment long.</p> <p>N.B. : Ce mode ne permet pas de démarrer au vol un moteur en rotation.</p> <p> ATTENTION ! Le variateur démarrera dès la fin du temps de prémagnétisation réglé, même si la magnétisation du moteur n'est pas terminée. Dans les applications exigeant un fort couple initial de démarrage, assurez-vous toujours que le temps de prémagnétisation fixe est suffisamment long pour obtenir une magnétisation complète et le couple nécessaire.</p> | 1 |
| | Automatique | <p>Le variateur sélectionne automatiquement la fréquence de sortie correcte pour démarrer un moteur en rotation. Ce réglage est utile si le moteur tourne déjà, le variateur le démarrant sans à-coups à la fréquence en cours.</p> <p>N.B. : Non utilisable dans un système multimoteurs.</p> | 2 |
| | Surcouple | <p>Le variateur prémagnétise le moteur avant le démarrage. Le temps de prémagnétisation est défini au paramètre 21.02 Temps magnétisation.</p> <p>Un surcouple est appliqué au démarrage. Il est arrêté lorsque la fréquence de sortie dépasse 40 % de la fréquence nominale ou lorsqu'elle est égale à la valeur de référence. Cf. paramètre 21.26 Courant de surcouple.</p> <p>Ce type de démarrage doit être sélectionné si un couple initial de démarrage élevé est requis.</p> <p>N.B. : Ce mode ne permet pas de démarrer au vol un moteur en rotation.</p> <p> ATTENTION ! Le variateur démarrera dès la fin du temps de prémagnétisation réglé, même si la magnétisation du moteur n'est pas terminée. Dans les applications exigeant un fort couple initial de démarrage, assurez-vous toujours que le temps de prémagnétisation fixe est suffisamment long pour obtenir une magnétisation complète et le couple nécessaire.</p> | 3 |
| | Automatique + Boost | <p>Démarrage automatique avec surcouple.</p> <p>Le démarrage automatique a lieu en premier, le moteur étant ensuite magnétisé. Si la vitesse détectée est nulle, un surcouple est appliqué.</p> | 4 |

274 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|------------------|
| | Reprise au vol | <p>Le variateur sélectionne automatiquement la fréquence de sortie correcte pour démarrer un moteur en rotation. Si le moteur tourne déjà, le variateur démarre sans à-coups à la fréquence en cours. – Ce mode démarre le moteur en commande vectorielle et passe à la commande scalaire au vol quand la vitesse du moteur est trouvée.</p> <p>Par rapport au Démarrage automatique, Reprise au vol met moins de temps à détecter la vitesse du moteur mais a besoin d'informations plus précises sur le modèle de moteur. Lors du premier démarrage du variateur, l'identification du moteur à l'arrêt se lance donc automatiquement après avoir sélectionné Reprise au vol. Les valeurs de la plaque signalétique du moteur doivent être exactes. Des valeurs erronées pourraient nuire à la performance au démarrage.</p> <p>Nota : Lors d'une reprise au vol, le variateur est d'abord en mode de commande vectoriel. En reprise au vol, le réglage du courant nominal du variateur doit donc se trouver dans la plage admise en mode de commande vectoriel, cf. paramètre <i>99.06 Courant nominal moteur</i>.</p> | 5 |
| | Reprise au vol + boost | <p>Reprise au vol avec surcouple.</p> <p>La reprise au vol a lieu en premier, le moteur étant ensuite magnétisé. Si la vitesse détectée est nulle, un surcouple est appliqué.</p> | 6 |
| 21.21 | <i>Fréquence Maintien Inj c.c.</i> | Réglage de la fréquence de maintien par injection de c.c., utilisée à la place du paramètre <i>21.09 Vitesse maintien inj CC</i> lorsque le moteur est en mode de commande scalaire. Cf. paramètre <i>21.08 Contrôle courant continu</i> et section <i>Maintien du courant par injection de c.c.</i> (page 169). | 5,00 Hz |
| | 0,00...1000,00 Hz | Fréquence Maintien Inj c.c. | 1 = 1 Hz |
| 21.22 | <i>Tempo démarr</i> | Définition de la temporisation de démarrage. Une fois les conditions pour la mise en marche satisfaites, le variateur attend la fin de la temporisation pour mettre le moteur en marche. Pendant la temporisation, l'alarme <i>AFE9 Tempo démarr</i> s'affiche. La tempo marche peut être utilisée avec tous les types de démarrage. | 0,00 s |
| | 0,00...60,00 s | Tempo de démarrage | 1 = 1 s |
| 21.23 | <i>Smooth start</i> | Sélection du mode de vecteur courant tournant forcé à faibles vitesses. En mode de démarrage doux, l'accélération est limitée par les temps de rampe d'accélération et de décélération. Des temps de rampe lents sont recommandés si l'équipement entraîné par le moteur synchrone à aimants permanents possède une forte inertie. À utiliser uniquement avec des moteurs synchrones à aimants permanents. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction désactivée | 0 |
| | Toujours activé | Fonction toujours activée | 1 |
| | Au démarrage | Fonction activée au démarrage du moteur | 2 |
| 21.24 | <i>Smooth start current</i> | Valeur de courant utilisée avec le vecteur courant tournant à faibles vitesses. Augmentez le courant de démarrage doux si l'application exige de minimiser les oscillations de l'arbre moteur. En mode de vecteur courant tournant, le contrôle précis du couple n'est pas possible. À utiliser uniquement avec des moteurs synchrones à aimants permanents. | 50,0 % |

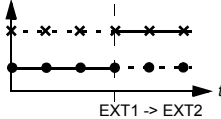
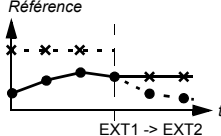
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|---|--------------|
| | 10,0...200,0 % | Valeur en pourcentage du courant nominal moteur | 1 = 1 % |
| 21.25 | <i>Smooth start speed</i> | Fréquence maximum de sortie pour l'utilisation du vecteur courant tournant. Cf. paramètre <i>21.19 Mode démarr scalaire</i> À utiliser uniquement avec des moteurs synchrones à aimants permanents. | 10,0 % |
| | 2,0...100,0 % | Valeur en % de la fréquence nominale moteur | 1 = 1 % |
| 21.26 | <i>Courant de surcouple</i> | Réglage du courant maxi appliqué au moteur lorsque <i>21.19 Mode démarr scalaire</i> est réglé sur <i>Surcouple</i> (cf. page 273). Valeur en pourcentage du courant nominal moteur. Valeur nominale (préréglage) = 100,0 %. Le surcouple est appliqué au démarrage uniquement ; il est arrêté lorsque la fréquence de sortie dépasse 40 % de la fréquence de sortie ou lorsqu'elle est égale à la référence. À utiliser en mode de commande scalaire uniquement. | 100,0 % |
| | 15,0...300,0 % | Valeur en pourcentage du courant nominal moteur | 1 = 1 % |
| 21.27 | <i>Torque boost time</i> | Réglage de la tempo de surcouple mini et maxi. Si la tempo de surcouple est inférieure à 40 % du temps d'accélération de la fréquence (cf. paramètres <i>28.72</i> et <i>28.74</i>), elle est réglée à 40 % du temps d'accélération de la fréquence. | 20,0 s |
| | 0,0...60,0 s | Tempo moteur nominale | 1 = 1 s |
| 21.30 | <i>Mode d'arrêt temporisé</i> | Sélection du mode d'arrêt du variateur. Cf. également section <i>Arrêt temporisé</i> (page 175). L'arrêt temporisé est actif uniquement si <ul style="list-style-type: none"> • le moteur ne fonctionne pas en mode vectoriel et que <ul style="list-style-type: none"> • paramètre <i>21.03 Mode arrêt = Rampe</i>, ou • paramètre <i>20.11 Mode arrêt validation marche = Rampe</i> (en cas d'absence du signal de validation marche). | Off |
| | Off | Arrêt selon le paramètre <i>21.03 Mode arrêt</i> , pas d'arrêt temporisé | 0 |
| | Comp vitesse AV | Si le moteur tourne en sens avant, la compensation de vitesse est utilisée avec un freinage sur distance constante. L'écart de vitesse par rapport à la vitesse maximale est compensé en faisant fonctionner le variateur à la vitesse effective avant d'arrêter le moteur sur rampe. Si le sens de rotation est arrière, le variateur s'arrête sur la rampe. | 1 |
| | Comp vit ARR | Si le moteur tourne en sens arrière, la compensation de vitesse est utilisée avec un freinage sur distance constante. L'écart de vitesse par rapport à la vitesse maximale est compensé en faisant fonctionner le variateur à la vitesse effective avant d'arrêter le moteur sur rampe. Si le sens de rotation est avant, le variateur s'arrête sur la rampe. | 2 |
| | Comp vitesse bipolaire | Si le moteur tourne en sens arrière, la compensation de vitesse est utilisée avec un freinage sur distance constante. L'écart de vitesse par rapport à la vitesse maximale est compensé en faisant fonctionner le variateur à la vitesse effective avant d'arrêter le moteur sur rampe. | 3 |

276 Description des paramètres




| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---------------------------------------|---------------------------------|--|----------------------------------|
| 21.31 | <i>Tempo arrêt comp vitesse</i> | Cette temporisation ajoute une distance à la distance totale parcourue par le variateur avant de s'arrêter lorsqu'il tourne à sa vitesse maxi. Elle permet d'éviter que la distance parcourue ne dépende uniquement du rythme de décélération. | 0,00 s |
| | 0,00...1000,00 s | Temporisation | 1 = 1 s |
| 21.32 | <i>Seuil arrêt comp vitesse</i> | Ce paramètre définit un seuil de vitesse en dessous duquel la fonction de mode d'arrêt temporisé est désactivée. Dans cette plage de vitesses, le variateur n'utilise pas le mode d'arrêt temporisé et s'arrête comme s'il utilisait la fonction de rampe. | 10 % |
| | 0...100 % | Seuil de vitesse en % de la vitesse nominale moteur | 1 = 1 % |
| 21.34 | <i>Force redémarr. auto</i> | Redémarrage automatique forcé. Ce paramètre s'applique uniquement si le paramètre <i>95.04 Alim carte commande</i> est réglé sur <i>24V externe</i> . | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Forçage du redémarrage auto désactivé. Le paramètre <i>21.18 Temps redémarrage auto</i> est effectif si sa valeur est supérieure à 0,0 s. | 0 |
| | Activé | Forçage du redémarrage auto activé. Le paramètre <i>21.18 Temps redémarrage auto</i> est ignoré. Le variateur ne déclenche jamais sur défaut de sous-tension et le signal de démarrage reste perpétuellement actif. Une fois la tension c.c. rétablie, le fonctionnement normal se poursuit. | 1 |
| 21.35 | <i>Preheating power</i> | Réglage de la puissance utilisée pour chauffer le moteur | 0,00 |
| | 0,00...10,00 kW | Puissance de préchauffage | 100 = 1 kW |
| 21.36 | <i>Preheating unit</i> | Choix entre le préchauffage exprimé en courant ou en puissance | <i>Courant</i> |
| | Courant | | 0 |
| | Puissance | | 1 |
| 22 Sélection référence vitesse | | Sélection de référence de vitesse et réglages du moto-potentiomètre. Cf. schémas de la logique de commande, pages <i>578...583</i> . | |
| 22.01 | <i>Réf vitesse non limitée</i> | Affichage de la sortie de la logique de référence de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page <i>579</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Valeur de la référence de vitesse sélectionnée | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.11 | <i>Réf vitesse 1 Ext1</i> | Sélection de la source 1 de la référence de vitesse EXT1. L'utilisateur peut définir deux sources via ce paramètre et le par. <i>22.12 Réf vitesse 2 Ext1</i> . Le programme applique une fonction mathématique (<i>22.13 Fonction vitesse Ext1</i>) aux deux signaux pour créer une référence EXT1 (A dans le schéma ci-dessous). L'utilisateur peut utiliser une source logique sélectionnée au par. <i>19.11 Sélection Ext1/Ext2</i> pour passer de la référence EXT1 à la référence EXT2 correspondante définie aux paramètres <i>22.18 Réf vitesse 1 Ext2</i> , <i>22.19 Réf vitesse 2 Ext2</i> et <i>22.20 Fonction vitesse Ext2</i> (B dans le schéma ci-dessous). | <i>Microconsole (réf sauveg)</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|---------------------|--|--------------|
| | | | |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3 |
| | Réf1 FBAA | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| | Réf2 FBAA | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 5 |
| | Réservé | | 6...7 |
| | Réf1 EFB | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 8 |
| | EFB ref2 | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 9 |
| | Réservés | | 10...14 |
| | Moto-potentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 15 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 16 |
| | Entrée en fréquence | 11.38 Valeur active entrée fréq. 1 (DI5 configurée en entrée en fréquence) | 17 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|---------------------------------------|--|--------------|
| | Microconsole (réf sauveg) | <p>Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence.</p> <p>Référence</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Référence EXT1 x Référence EXT2 — Référence active • Référence inactive | 18 |
| | Microconsole (réf copiée) | <p>La référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex., fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence.</p> <p>Référence</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Référence EXT1 x Référence EXT2 — Référence active • Référence inactive | 19 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 22.12 | Réf vitesse 2 Ext1 | Sélection de la source 2 de la référence de vitesse EXT1. Pour les réglages possibles et un schéma de sélection de sources de références, cf. paramètre 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 . | <i>Zéro</i> |
| 22.13 | Fonction vitesse Ext1 | Application d'une fonction mathématique aux sources de référence choisies aux paramètres 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 et 22.12 Réf vitesse 2 Ext1 . Cf. figure au par. 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 . | <i>Réf1</i> |
| | Réf1 | Le signal sélectionné par le paramètre 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 est utilisé tel quel comme référence de vitesse 1 (aucune fonction appliquée). | 0 |
| | Ajouter (réf1 + réf2) | La somme des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 1 |
| | Soustr. (réf1 - réf2) | La différence ([22.11 Réf vitesse 1 Ext1] - [22.12 Réf vitesse 2 Ext1]) des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 2 |
| | Multipl. (réf1 x réf2) | Le produit des sources de référence est utilisé comme référence de vitesse 1. | 3 |
| | Mini (réf1, réf2) | La plus petite des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 4 |
| | Maxi (réf1, réf2) | La plus grande des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 5 |
| 22.18 | Réf vitesse 1 Ext2 | Sélection de la source 1 de la référence de vitesse EXT2. L'utilisateur peut définir deux sources via ce paramètre et le par. 22.19 Réf vitesse 2 Ext2 . Le programme applique une fonction mathématique (22.20 Fonction vitesse Ext2) aux deux signaux pour créer une référence EXT2. Cf. figure au par. 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 . | <i>Zéro</i> |
| | Zéro | Aucun | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|---------------------------------------|--|--------------|
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3 |
| | Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| | Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 5 |
| | Réservé | | 6...7 |
| | Réf1 EFB | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 8 |
| | Réf2 EFB | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 9 |
| | Réservés | | 10...14 |
| | Motopotentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 15 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 16 |
| | Entrée en fréquence | 11.38 Valeur active entrée fréq. 1 (DI5 configurée en entrée en fréquence) | 17 |
| | Microconsole (réf sauveg) | Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole , cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence. <i>Référence</i>  ● Référence EXT1 x Référence EXT2 — Référence active · · Référence inactive | 18 |
| | Microconsole (réf copiée) | La référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole , cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex., fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence. <i>Référence</i>  ● Référence EXT1 x Référence EXT2 — Référence active · · Référence inactive | 19 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 22.19 | Réf vitesse 2 Ext2 | Sélection de la source 2 de la référence de vitesse EXT2. Pour les réglages possibles et un schéma de sélection de sources de références, cf. paramètre 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 . | <i>Zéro</i> |
| 22.20 | Fonction vitesse Ext2 | Application d'une fonction mathématique aux sources de référence choisies aux paramètres 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 et 22.19 Réf vitesse 2 Ext2 . Cf. figure au par. 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 . | <i>Réf1</i> |
| | Réf1 | Le signal sélectionné par le paramètre Réf vitesse 1 Ext2 est utilisé tel quel comme référence de vitesse 1 (aucune fonction appliquée). | 0 |

280 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------------------|---|--------------|-----|-----|----------|---|---------------------|--|---|---------------|---|--------|----------|--|
| | Ajouter (réf1 + réf2) | La somme des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 1 | | | | | | | | | | | | |
| | Soustr. (réf1 - réf2) | La différence ([22.11 <i>Réf vitesse 1 Ext1</i>] - [22.12 <i>Réf vitesse 2 Ext1</i>]) des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 2 | | | | | | | | | | | | |
| | Multipl. (réf1 x réf2) | Le produit des sources de référence est utilisé comme référence de vitesse 1. | 3 | | | | | | | | | | | | |
| | Mini (réf1, réf2) | La plus petite des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 4 | | | | | | | | | | | | |
| | Maxi (réf1, réf2) | La plus grande des sources de référence est utilisée comme référence de vitesse 1. | 5 | | | | | | | | | | | | |
| 22.21 | <i>Fonction vitesse constante</i> | Mode de sélection des vitesses constantes et prise en compte ou non du signal de sens de rotation lors de l'application d'une vitesse constante. | 0001b | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Mode vitesse const.</td> <td>1 = Compressé : les 7 vitesses constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. 0 = Monosource : les vitesses constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. En cas de conflit, la vitesse constante de plus petite valeur est prioritaire.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Act sens rot.</td> <td>1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 vitesses constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26 à 22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32).</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 | Mode vitesse const. | 1 = Compressé : les 7 vitesses constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. 0 = Monosource : les vitesses constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. En cas de conflit, la vitesse constante de plus petite valeur est prioritaire. | 1 | Act sens rot. | 1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 vitesses constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26 à 22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32). | 2...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Mode vitesse const. | 1 = Compressé : les 7 vitesses constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. 0 = Monosource : les vitesses constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 22.22, 22.23 et 22.24. En cas de conflit, la vitesse constante de plus petite valeur est prioritaire. | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Act sens rot. | 1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 vitesses constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26 à 22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32). | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot de configuration de la vitesse constante | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | |
| 22.22 | <i>Sél vitesse constante 1</i> | Lorsque le bit 0 du paramètre 22.21 <i>Fonction vitesse constante</i> = 0 (Monosource), sélection d'une source qui active la vitesse constante 1. Lorsque le bit 0 du paramètre 22.21 <i>Fonction vitesse constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres 22.23 <i>Sél vitesse constante 2</i> et 22.24 <i>Sél vitesse constante 3</i> sélectionnent trois sources dont les états activent les fréquences constantes comme suit : | <i>DI3</i> | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------------------|--------------------------------|--|------------------------------|------------------------------|------------------------------|--------------------------|---|---|---|-------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------------------|--|
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Source définie au par. 22.22</th> <th>Source définie au par. 22.23</th> <th>Source définie au par. 22.24</th> <th>Vitesse constante active</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Aucun</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Vitesse constante 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Vitesse constante 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Vitesse constante 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Vitesse constante 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Vitesse constante 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Vitesse constante 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Vitesse constante 7</td> </tr> </tbody> </table> | Source définie au par. 22.22 | Source définie au par. 22.23 | Source définie au par. 22.24 | Vitesse constante active | 0 | 0 | 0 | Aucun | 1 | 0 | 0 | Vitesse constante 1 | 0 | 1 | 0 | Vitesse constante 2 | 1 | 1 | 0 | Vitesse constante 3 | 0 | 0 | 1 | Vitesse constante 4 | 1 | 0 | 1 | Vitesse constante 5 | 0 | 1 | 1 | Vitesse constante 6 | 1 | 1 | 1 | Vitesse constante 7 | |
| Source définie au par. 22.22 | Source définie au par. 22.23 | Source définie au par. 22.24 | Vitesse constante active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | 0 | Aucun | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | 0 | Vitesse constante 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 0 | Vitesse constante 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 0 | Vitesse constante 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | 1 | Vitesse constante 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | 1 | Vitesse constante 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 1 | Vitesse constante 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 1 | Vitesse constante 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours off | Toujours désactivé | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours on | Toujours activé | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 21...23 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 24 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 25 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 26 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.23 | <i>Sél vitesse constante 2</i> | <p>Lorsque le bit 0 du paramètre <i>22.21 Fonction vitesse constante</i> = 0 (Monosource), sélection d'une source qui active la vitesse constante 2.</p> <p>Lorsque le bit 0 du paramètre <i>22.21 Fonction vitesse constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i> et <i>22.24 Sél vitesse constante 3</i> sélectionnent les trois sources utilisées pour activer les vitesses constantes. Cf. tableau du paramètre <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i>.</p> <p>Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i>.</p> | <i>DI4</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

282 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|--|--|
| 22.24 | <i>Sél vitesse constante 3</i> | Lorsque le bit 0 du paramètre <i>22.21 Fonction vitesse constante</i> = 0 (Monosource), sélection d'une source qui active la vitesse constante 3. Lorsque le bit 0 du paramètre <i>22.21 Fonction vitesse constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i> et <i>22.23 Sél vitesse constante 2</i> sélectionnent les trois sources utilisées pour activer les vitesses constantes. Cf. tableau du paramètre <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i> . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>22.22 Sél vitesse constante 1</i> . | <i>Toujours off</i> |
| 22.26 | <i>Vitesse constante 1</i> | Réglage de la vitesse constante 1 (vitesse à laquelle tournera le moteur lorsque la vitesse constante 1 est sélectionnée) | 300,00 tr/min ; 360,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 1 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.27 | <i>Vitesse constante 2</i> | Réglage de la vitesse constante 2 | 600,00 tr/min ; 720,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 2 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.28 | <i>Vitesse constante 3</i> | Réglage de la vitesse constante 3 | 900,00 tr/min ; 1080,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 3 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.29 | <i>Vitesse constante 4</i> | Réglage de la vitesse constante 4 | 1200,00 tr/min ; 1440,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 4 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.30 | <i>Vitesse constante 5</i> | Réglage de la vitesse constante 5 | 1500,00 tr/min ; 1800,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 5 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.31 | <i>Vitesse constante 6</i> | Réglage de la vitesse constante 6 | 2400,00 tr/min ; 2880,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 6 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.32 | <i>Vitesse constante 7</i> | Réglage de la vitesse constante 7 | 3000,00 tr/min ; 3600,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse constante 7 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.41 | <i>Réf vitesse sécurité</i> | Réglage de la référence de vitesse de sécurité utilisée avec les fonctions de supervision suivantes : <ul style="list-style-type: none"> • <i>12.03 Fonction supervision AI</i> • <i>49.05 Action sur perte comm</i> • <i>50.02 Perte communic FBA A.</i> | 0,00 tr/min |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse de sécurité | Cf. par. <i>46.01</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | |
|---|------------------------------------|---|----------------|-----|-----|----------|---|--------|--|--|---|------------|--|--|--------|----------|--|
| 22.42 | <i>Réf Jog 1</i> | Réglage de la référence de vitesse de la fonctions Jog 1. Pour en savoir plus sur la fonction Jog, cf. page 172. | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse pour la fonction Jog 1 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.43 | <i>Réf Jog 2</i> | Réglage de la référence de vitesse de la fonctions Jog 2. Pour en savoir plus sur la fonction Jog, cf. page 172. | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse pour la fonction Jog 2 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.51 | <i>Fonction vitesse critique</i> | Activation/désactivation de la fonction de vitesses critiques. Détermine également si les plages spécifiées s'appliquent aux deux sens de rotation ou non. Cf. également section <i>Vitesses/fréquences critiques</i> (page 131). | 0000b | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">0</td> <td rowspan="2">Activé</td> <td>1 = Activé : vitesses critiques activées</td> </tr> <tr> <td>0 = Désactivé : vitesses critiques désactivées</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">1</td> <td rowspan="2">Mode signe</td> <td>1 = Signe : les signes des paramètres 22.52...22.57 sont pris en compte.</td> </tr> <tr> <td>0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 22.52...22.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation.</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 | Activé | 1 = Activé : vitesses critiques activées | 0 = Désactivé : vitesses critiques désactivées | 1 | Mode signe | 1 = Signe : les signes des paramètres 22.52...22.57 sont pris en compte. | 0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 22.52...22.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation. | 2...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Activé | 1 = Activé : vitesses critiques activées | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 = Désactivé : vitesses critiques désactivées | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Mode signe | 1 = Signe : les signes des paramètres 22.52...22.57 sont pris en compte. | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 22.52...22.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation. | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000b...0011b | Mot de configuration des vitesses constantes | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.52 | <i>Limite basse vit critique 1</i> | Réglage de la limite basse de la plage de vitesses critiques 1. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre 22.53 <i>Limite haute vit critique 1</i> . | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite basse de la plage de vitesses critiques 1 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.53 | <i>Limite haute vit critique 1</i> | Réglage de la limite haute de la plage de vitesses critiques 1. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre 22.52 <i>Limite basse vit critique 1</i> . | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite haute de la plage de vitesses critiques 1 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.54 | <i>Limite basse vit critique 2</i> | Réglage de la limite basse de la plage de vitesses critiques 2. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre 22.55 <i>Limite haute vit critique 2</i> . | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite basse de la plage de vitesses critiques 2 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |
| 22.55 | <i>Limite haute vit critique 2</i> | Réglage de la limite haute de la plage de vitesses critiques 2. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre 22.54 <i>Limite basse vit critique 2</i> . | 0,00 tr/min | | | | | | | | | | | | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite haute de la plage de vitesses critiques 2 | Cf. par. 46.01 | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|---|-----------------------|
| 22.56 | <i>Limite basse vit critique 3</i> | Réglage de la limite basse de la plage de vitesses critiques 3. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre <i>22.57 Limite haute vit critique 3</i> . | 0,00 tr/min |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite basse de la plage de vitesses critiques 3 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.57 | <i>Limite haute vit critique 3</i> | Réglage de la limite haute de la plage de vitesses critiques 3. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre <i>22.56 Limite basse vit critique 3</i> . | 0,00 tr/min |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Limite haute de la plage de vitesses critiques 3 | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 22.71 | <i>Fonction moto-potentiomètre</i> | Activation et sélection du mode du moto-potentiomètre. Cf. section <i>Arrêt temporisé</i> (page 175). | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Le moto-potentiomètre est désactivé et sa valeur fixée à 0. | 0 |
| | Activé (initialisation à l'arrêt/mise sous tension) | Lorsqu'il est activé, le moto-potentiomètre adopte d'abord la valeur réglée au paramètre <i>22.72 Valeur initiale motopot</i> . L'utilisateur peut ensuite utiliser les sources définies aux paramètres <i>22.73 Source incrément. motopot</i> et <i>22.74 Source décrémentation. motopot</i> pour faire monter ou baisser la valeur. Le motopotentiomètre reprend sa valeur initiale après un arrêt ou à chaque cycle (<i>22.72</i>). | 1 |
| | Activé (toujours reprendre) | Comme <i>Activé (initialisation à l'arrêt/mise sous tension)</i> mais en conservant la valeur du moto-potentiomètre à la fin du cycle | 2 |
| | Activé (Initialisation aux valeurs actuelles) | Lorsqu'une autre source de référence est sélectionnée, la valeur du moto-potentiomètre suit cette référence. Une fois que la source de la référence a rejoint le moto-potentiomètre, sa valeur peut de nouveau être réglée par les sources d'incrément et de décrémentation (par <i>22.73</i> et <i>22.74</i>). | 3 |
| 22.72 | <i>Valeur initiale motopot</i> | Réglage d'une valeur initiale (point de départ) pour le moto-potentiomètre. Cf. sélections du paramètre <i>22.71 Fonction moto-potentiomètre</i> . | 0,00 |
| | -32768,00... 32767,00 | Valeur initiale du moto-potentiomètre | 1 = 1 |
| 22.73 | <i>Source incrément. motopot</i> | Sélection de la source du signal de hausse du moto-potentiomètre 0 = Aucun changement 1 = Hausse de la valeur du moto-potentiomètre (si les sources de montée et de baisse sont toutes les deux activées, la valeur du potentiomètre reste identique.) N.B. : La source de hausse/baisse de la valeur du moto-potentiomètre régule la vitesse ou la fréquence d'une valeur nulle à la vitesse/fréquence maxi. Vous pouvez changer le sens de rotation au paramètre <i>20.04 Srce2 Ext1</i> . Cf. figure de la section <i>Moto-potentiomètre</i> page 157. | <i>Non utilisé</i> |
| | Non utilisé | 0 | 0 |
| | Non utilisée | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|----------------------------------|---|--------------------|
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| <i>22.74</i> | <i>Source décrément. motopot</i> | Sélection de la source du signal de baisse du moto-potentiomètre. 0 = Aucun changement 1 = Baisse de la valeur du moto-potentiomètre (si les sources de montée et de tombée sont toutes les deux activées, la valeur du potentiomètre reste identique.) N.B. : La source de hausse/baisse de la valeur du moto-potentiomètre régule la vitesse ou la fréquence d'une valeur nulle à la vitesse/fréquence maxi. Vous pouvez changer le sens de rotation au paramètre <i>20.04 Srce2 Ext1</i> . Cf. figure de la section <i>Moto-potentiomètre</i> page 157. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>22.73 Source incrément. motopot</i> . | <i>Non utilisé</i> |
| <i>22.75</i> | <i>Temps rampe motopot</i> | Réglage du taux de variation du moto-potentiomètre. Ce paramètre précise le temps nécessaire au moto-potentiomètre pour passer de la valeur mini (<i>22.76</i>) à la valeur maxi (<i>22.77</i>). Le même taux s'applique dans les deux sens. | 40,0 s |
| | 0,0...3600,0 s | Temps de variation du moto-potentiomètre | 10 = 1 s |
| <i>22.76</i> | <i>Valeur mini motopot</i> | Réglage de la valeur mini du moto-potentiomètre. N.B. : En mode de contrôle vectoriel, vous devez modifier la valeur de ce réglage. | -50,00 |
| | -32768,00... 32767,00 | Valeur mini du moto-potentiomètre | 1 = 1 |
| <i>22.77</i> | <i>Valeur maxi motopot</i> | Réglage de la valeur maxi du moto-potentiomètre. N.B. : En mode de contrôle vectoriel, vous devez modifier la valeur de ce réglage. | 50,00 |
| | -32768,00... 32767,00 | Valeur maxi du moto-potentiomètre | 1 = 1 |
| <i>22.80</i> | <i>Réf active motopot</i> | Sortie de la fonction de moto-potentiomètre. (Le moto-potentiomètre est configuré avec les paramètres <i>22.71...22.74</i> .) Paramètre en lecture seule. | - |
| | -32768,00... 32767,00 | Valeur du moto-potentiomètre | 1 = 1 |

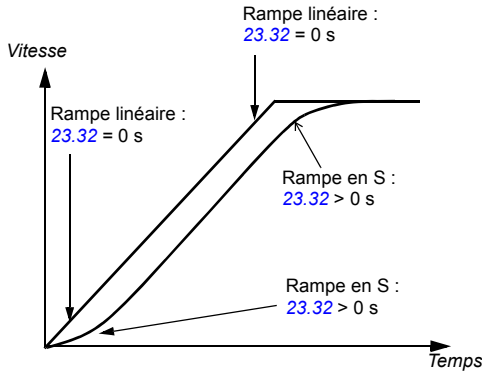
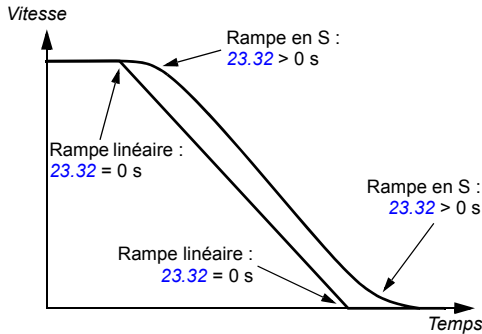
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|--|----------------|
| 22.86 | Référence vitesse 6 act | Affichage de la valeur de référence de vitesse (EXT1 ou EXT2) sélectionnée au par. 19.11Sélection Ext1/Ext2. Cf. schéma du paramètre 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 ou schéma de la logique de commande page 578. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse après l'ajout 2 | Cf. par. 46.01 |
| 22.87 | Référence vitesse 7 act | Affichage de la valeur de la référence de vitesse avant l'application des vitesses critiques. Cf. schéma de la logique de commande page 579. La valeur est reçue du par. 22.86 Référence vitesse 6 act à condition de ne pas être supplantée par <ul style="list-style-type: none"> • une vitesse constante ; • une référence Jog ; • commande réseau une référence ; • la référence de la microconsole ; • la référence de vitesse de sécurité. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse avant l'application des vitesses critiques | Cf. par. 46.01 |

23 Rampe référence vitesse

| | | | |
|-------|---------------------------------|---|----------------|
| | | Réglages de la rampe de référence de vitesse (paramétrage des taux d'accélération et de décélération du variateur). Cf. schéma de la logique de commande page 580. | |
| 23.01 | Entrée rampe réf vitesse | Affichage de la référence de vitesse utilisée (en tr/min) avant l'application des fonctions de rampe et de mise en forme. Cf. schéma de la logique de commande page 580. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse avant rampage et mise en forme | Cf. par. 46.01 |
| 23.02 | Sortie rampe réf vitesse | Affichage de la référence de vitesse rampée et mise en forme en tr/min. Cf. schéma de la logique de commande page 580. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse après rampage et mise en forme | Cf. par. 46.01 |
| 23.11 | Sélection jeu rampe | Sélection de la source de permutation entre les deux séries de temps de rampe d'accélération/décélération réglées aux paramètres 23.12...23.15. 0 = rampe d'accélération/décélération 1 active 1 = rampe d'accélération/décélération 2 active | DI5 |
| | Temps acc/déc 1 | 0 | 0 |
| | Temps acc/déc 2 | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI, bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI, bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI, bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI, bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI, bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI, bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|--|--------------|
| | FBA A | Pour profils Transparent16 et Transparent32 uniquement. Bit 10 du mot de commande DCU reçu depuis le coupleur réseau A. | 18 |
| | Réservé | | 19 |
| | Bit 10 MC EFB | Uniquement pour le profil DCU. Bit 10 du mot de commande DCU reçu depuis l'interface de communication intégrée | 20 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 23.12 | <i>Temps accélération 1</i> | Réglage du temps d'accélération 1, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la vitesse nulle à la vitesse réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse (et non au paramètre 30.12 Vitesse maximum). Si la référence de vitesse varie plus rapidement que le temps d'accélération réglé, la vitesse moteur suivra le temps d'accélération. Si la référence augmente plus lentement que le temps d'accélération réglé, la vitesse moteur suivra la référence. Si le temps d'accélération réglé est trop court, le variateur prolongera automatiquement l'accélération pour ne pas dépasser les limites de couple du variateur. | 5,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps d'accélération 1 | 10 = 1 s |
| 23.13 | <i>Temps décélération 1</i> | Réglage du temps de décélération 1, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la vitesse réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse (et non au paramètre 30.12 Vitesse maximum) à la vitesse nulle. Si la référence de vitesse diminue plus lentement que le temps de décélération réglé, la vitesse moteur suivra la référence. Si la référence varie plus rapidement que le temps de décélération réglé, la vitesse moteur suivra le temps de décélération. Si le temps de décélération réglé est trop court, le variateur prolongera automatiquement la décélération pour ne pas dépasser les limites de couple du variateur (ou la valeur sûre de la tension du bus c.c.). Si vous ne savez pas si le temps de décélération est trop court, assurez-vous que le régulateur de surtension c.c. est activé (paramètre 30.30 Régulation de surtension). N.B. : S'il est impératif d'avoir un temps de décélération court avec un entraînement de forte inertie, le variateur doit être équipé d'une fonction de freinage constituée d'un hacheur et d'une résistance de freinage. | 5,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération 1 | 10 = 1 s |
| 23.14 | <i>Temps accélération 2</i> | Réglage du temps d'accélération 2. Cf. paramètre 23.12 Temps accélération 1 . | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps d'accélération 2 | 10 = 1 s |
| 23.15 | <i>Temps décélération 2</i> | Réglage du temps de décélération 2. Cf. paramètre 23.13 Temps décélération 1 . | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération 2 | 10 = 1 s |
| 23.20 | <i>Jog temps d'accélération</i> | Réglage du temps d'accélération pour la fonction Jog, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la vitesse nulle à la vitesse réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse . Cf. section Réglages et diagnostic (page 172). | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps d'accélération pour la fonction Jog | 10 = 1 s |

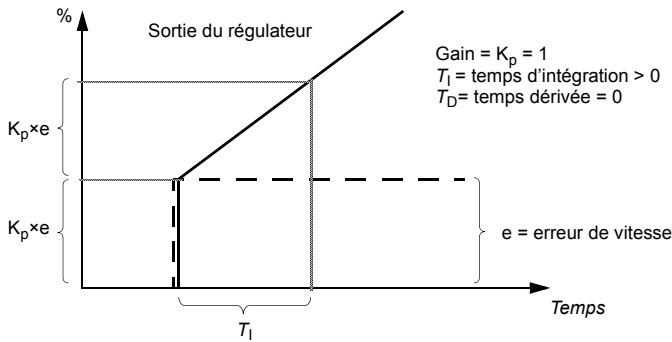
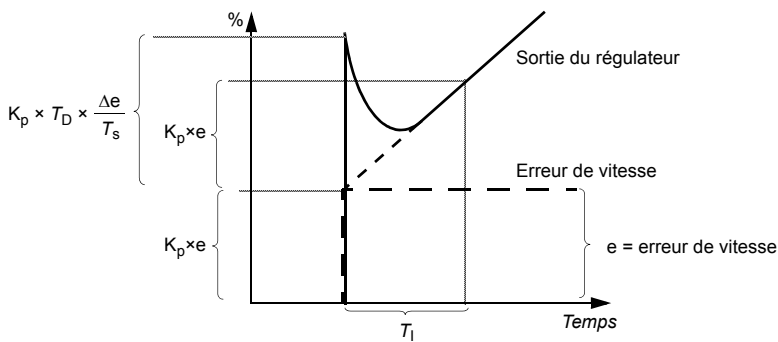
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|---|--------------|
| 23.21 | <i>Jog temps de décélération</i> | Réglage du temps de décélération pour la fonction Jog, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la vitesse réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse à la vitesse nulle. Cf. section Réglages et diagnostic (page 172). | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération pour la fonction Jog | 10 = 1 s |
| 23.23 | <i>Temps arrêt d'urgence</i> | Réglage du temps au cours duquel le variateur doit s'arrêter en cas d'activation d'un arrêt d'urgence Off3 (temps requis pour passer de la vitesse réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse ou 46.02 Échelle fréquence à la vitesse nulle). Le type d'arrêt d'urgence et sa source d'activation sont respectivement sélectionnés aux paramètres 21.04 Mode arrêt urgence et 21.05 Source arrêt urgence . L'arrêt d'urgence peut également être activé par le bus de terrain. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • L'arrêt d'urgence Off1 utilise la rampe de décélération standard réglée aux paramètres 23.11 à 23.15. • Le mode de commande en fréquence (paramètres de rampe 28.71 à 28.75) utilise les mêmes valeurs de paramètre. | 3,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération de l'arrêt d'urgence Off3 | 10 = 1 s |
| 23.28 | <i>Pente variable active</i> | Activation de la fonction de pente variable qui commande la pente de la rampe de vitesse lors d'un changement de référence de vitesse. Cette fonction permet de générer un taux de rampe à variation constante au lieu des deux rampes standard généralement disponibles. Si l'intervalle de rafraîchissement du signal issu du système de commande externe et le taux de pente variable (23.29 Taux pente variable) sont égaux, la référence de vitesse (23.02 Sortie rampe réf vitesse) est une ligne droite. | <i>Off</i> |
| | | <p>Référence vitesse</p> <p>23.02 Sortie rampe réf vitesse</p> <p>Temps</p> <p>t = intervalle de rafraîchissement du signal d'un système de commande externe A = changement de référence de vitesse pendant t</p> <p>Fonction active en commande à distance uniquement</p> | |
| | Off | Pente variable désactivée | 0 |
| | On | Pente variable activée (non accessible en commande locale) | 1 |

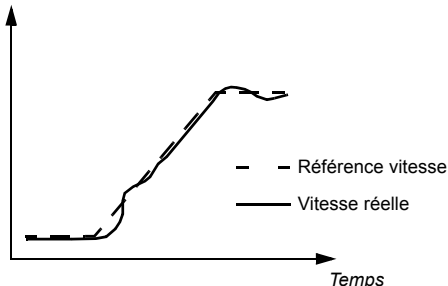
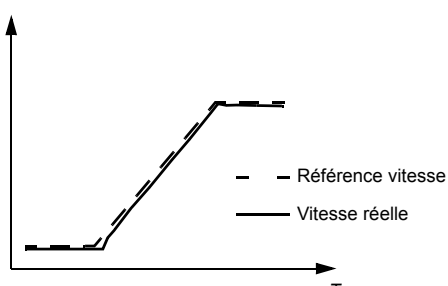
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------|--|--------------|
| 23.29 | Taux pente variable | Réglage du rythme de variation de la référence de vitesse lorsque la pente variable est activée au paramètre 23.28 <i>Pente variable active</i> . Dans l'idéal, réglez ce paramètre sur l'intervalle de rafraîchissement de la référence. | 50 ms |
| | 2...30000 ms | Taux de pente variable | 1 = 1 ms |
| 23.32 | Temps forme 1 | Réglage de la forme des rampes d'accélération et de décélération utilisées avec le jeu 1. 0,000 s : rampe linéaire. Convient aux entraînements nécessitant des rampes d'accélération ou de décélération régulières et des rampes lentes. 0,001...1000,000 s : rampe en S. Idéale pour les applications de levage. Les deux extrémités arrondies de la courbe en S sont symétriques avec une portion linéaire entre les deux. Accélération :  Décélération :  | 0,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Forme de la rampe ou début et à la fin de l'accélération et de la décélération | 10 = 1 s |


290 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---------------------------------------|------------------------------------|---|--------------------------------|
| 23.33 | <i>Temps forme 2</i> | Réglage de la forme des rampes d'accélération et de décélération utilisées avec le jeu 2. Cf. paramètre 23.32 <i>Temps forme 1</i> . | 0,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Forme de la rampe ou début et à la fin de l'accélération et de la décélération | 10 = 1 s |
| 24 Conditionnement réf vitesse | | | |
| | | Calcul d'erreur de vitesse ; configuration de la fenêtre d'erreur de vitesse ; échelon d'erreur de vitesse Cf. schéma de la logique de commande page 581 . | |
| 24.01 | <i>Réf vitesse utilisée</i> | Affichage de la référence de vitesse rampée et corrigée (avant calcul de l'erreur de vitesse). Cf. schéma de la logique de commande page 581 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Référence de vitesse utilisée dans le calcul de l'erreur de vitesse | Cf. par. 46.01 |
| 24.02 | <i>Retour vitesse utilisé</i> | Affichage du retour vitesse utilisé dans le calcul de l'erreur de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page 581 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Retour de vitesse utilisé dans le calcul de l'erreur de vitesse | Cf. par. 46.01 |
| 24.03 | <i>Erreur vitesse filtrée</i> | Affichage de l'erreur de vitesse filtrée. Cf. schéma de la logique de commande page 581 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 tr/min | Erreur de vitesse filtrée | Cf. par. 46.01 |
| 24.04 | <i>Erreur vitesse inversée</i> | Affichage de l'erreur de vitesse inversée (non filtrée). Cf. schéma de la logique de commande page 581 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 tr/min | Erreur de vitesse inversée | Cf. par. 46.01 |
| 24.11 | <i>Correction vitesse</i> | Réglage d'une correction de la référence de vitesse. Il s'agit d'une valeur qui s'ajoute à la référence existante entre le rampage et la limitation et permet de corriger la vitesse si nécessaire, par exemple pour ajuster le tirage entre les sections d'une machine à papier. Cf. schéma de la logique de commande page 581 . | 0,00 tr/min |
| | -10000,00... 10000,00 tr/min | Correction de la référence de vitesse | Cf. par. 46.01 |
| 24.12 | <i>Temps filtre erreur vitesse</i> | Réglage de la constante de temps du filtre passe-bas de l'erreur de vitesse. Si la référence de vitesse utilisée varie rapidement, la mesure de vitesse éventuellement bruitée peut être filtrée avec le filtre d'erreur de vitesse. La réduction de l'ondulation par ce filtre peut poser des problèmes lors de l'optimisation du régulateur de vitesse. Une longue constante de temps de filtrage et un temps d'accélération rapide sont antinomiques. Un temps de filtrage très long rend la régulation instable. | 0 ms |
| | 0...10000 ms | Constante de temps du filtre passe-bas de l'erreur de vitesse. 0 = Le filtre est désactivé. | 1 = 1 ms |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|-----------------------------------|--|----------------|
| 25 Régulation de vitesse | | Réglages du régulateur de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page 581. | |
| 25.01 | <i>Cmdde vitesse référ couple</i> | Affichage de la sortie du régulateur de vitesse transmise au régulateur de couple. Cf. schéma de la logique de commande page 581. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Couple limité de sortie du régulateur de vitesse | Cf. par. 46.03 |
| 25.02 | <i>Gain proportionnel vitesse</i> | Réglage du gain proportionnel (K_p) du régulateur de vitesse. Un gain trop important peut provoquer une oscillation de la vitesse. La figure ci-dessous illustre la sortie du régulateur de vitesse sur un échelon où l'erreur reste constante. | 5,00 |
| <p>Gain = $K_p = 1$ T_1 = temps d'intégration = 0 T_D = temps dérivée = 0</p> <p>Sortie du régulateur = $K_p \times e$</p> <p>e = erreur de vitesse</p> | | | |
| | | Si le gain est réglé sur 1, une variation de 10 % de l'erreur (référence - valeur réelle) fait varier de 10 % la sortie du régulateur de vitesse ; la valeur de sortie correspond à entrée x gain. | |
| | 0,00...250,00 | Gain proportionnel du régulateur de vitesse | 100 = 1 |
| 25.03 | <i>Temps intégration vitesse</i> | Réglage d'un temps d'intégration du régulateur de vitesse. Ce temps définit le rythme de variation de la sortie du régulateur lorsque l'erreur de vitesse est constante et le gain proportionnel du régulateur de vitesse est 1. Plus le temps d'intégration est court, plus la correction de l'erreur de vitesse constante est rapide. Cette constante doit être du même ordre de grandeur que la constante de temps (temps de réponse) du système mécanique effectivement commandé, afin d'éviter toute instabilité. Un temps d'intégration réglé sur zéro désactive l'action I du régulateur. Ce paramètre est utile lors du réglage du gain proportionnel. Commencez par régler le gain proportionnel puis le temps d'intégration. La fonction Anti-windup (l'intégrateur arrête de fonctionner au-delà de 100 %) arrête l'intégrateur si la sortie du régulateur est limitée. La figure ci-dessous illustre la sortie du régulateur de vitesse sur un échelon où l'erreur reste constante. | 1,50 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------|--|--------------|
| | |  <p>Gain = $K_p = 1$ $T_i = \text{temps d'intégration} > 0$ $T_D = \text{temps dérivée} = 0$</p> <p>$e = \text{erreur de vitesse}$</p> | |
| | 0,00...1000,00 s | Temps d'intégration du régulateur de vitesse | 10 = 1 s |
| 25.04 | Temps dérivée vitesse | <p>Réglage du temps de dérivée pour le régulateur de vitesse. L'action dérivée amplifie la réaction du régulateur de vitesse si l'erreur de vitesse varie. Plus le temps de dérivée est long, plus la sortie du régulateur de vitesse est amplifiée pendant la variation. Si le temps de dérivée est réglé sur zéro, le régulateur fonctionne comme un régulateur PI ; le réglage d'un autre temps entraîne son fonctionnement comme régulateur PID. L'action dérivée permet une régulation plus réactive face aux perturbations. Pour les applications simples, le temps de dérivée n'est généralement pas requis et doit rester nul.</p> <p>La dérivée de l'erreur de vitesse doit être filtrée par un filtre passe-bas pour supprimer le bruit.</p> <p>La figure ci-dessous illustre la sortie du régulateur de vitesse sur un échelon où l'erreur reste constante.</p> | 0,000 s |
| | |  <p>Gain = $K_p = 1$ $T_i = \text{temps d'intégration} > 0$ $T_D = \text{temps dérivée} > 0$ $T_s = \text{période d'échantillonnage} = 250 \mu\text{s}$ $\Delta e = \text{variation de l'erreur de vitesse entre deux échantillons}$</p> <p>$e = \text{erreur de vitesse}$</p> | |
| | 0,000...10,000 s | Temps de dérivée du régulateur de vitesse | 1000 = 1 s |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|--------------|
| 25.05 | <i>Temps filtre dérivée</i> | Réglage de la constante de temps de filtrage de la dérivée. Cf. paramètre 25.04 Temps dérivée vitesse . | 8 ms |
| | 0...10000 ms | Constante de temps de filtrage de la dérivée | 1 = 1 ms |
| 25.06 | <i>Temps dérivée comp. accél.</i> | Réglage du temps de dérivée pour la compensation d'accélération/(décélération). Pour compenser l'inertie élevée de la charge lors de l'accélération, une dérivée de la référence de vitesse est ajoutée à la sortie du régulateur de vitesse. Le principe de l'action dérivée est décrit au paramètre 25.04 Temps dérivée vitesse . N.B. : En règle générale, vous devez régler ce paramètre à une valeur comprise entre 50 et 100 % de la somme des constantes de temps mécaniques du moteur et de la machine entraînée. La figure ci-dessous illustre la régulation de vitesse lorsqu'une charge de forte inertie est accélérée sur une rampe. Sans compensation d'accélération : | 0,00 s |
| | |  <p style="text-align: right;">— — Référence vitesse — — Vitesse réelle</p> <p style="text-align: right;"><i>Temps</i></p> | |
| | | Avec compensation d'accélération : | |
| | |  <p style="text-align: right;">— — Référence vitesse — — Vitesse réelle</p> <p style="text-align: right;"><i>Temps</i></p> | |
| | 0,00...1000,00 s | Temps de dérivée pour la compensation d'accélération | 10 = 1 s |
| 25.07 | <i>Temps filtre comp. accél.</i> | Réglage de la constante de temps de filtrage pour la compensation d'accélération (ou de décélération). Cf. paramètres 25.04 Temps dérivée vitesse et 25.06 Temps dérivée comp. accél. | 8,0 ms |
| | 0,0...1000,0 ms | Temps de filtrage pour la compensation d'accélération/décélération | 1 = 1 ms |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|--|---------------|
| 25.15 | <i>Gain prop arrêt urgence</i> | Réglage du gain proportionnel du régulateur de vitesse en cas d'arrêt d'urgence actif. Cf. paramètre 25.02 Gain proportionnel vitesse . | 10,00 |
| | 1,00...250,00 | Gain proportionnel en cas d'arrêt d'urgence | 100 = 1 |
| 25.33 | <i>Autocalibration régulateur de vitesse</i> | <p>Activation (ou sélection d'une source d'activation) de la fonction d'autocalibrage du régulateur de vitesse. Cf. section Autocalibrage du régulateur de vitesse (page 132). L'autocalibrage règle automatiquement les paramètres 25.02 Gain proportionnel vitesse, 25.03 Temps intégration vitesse et 25.37 Constante de temps mécanique.</p> <p>Conditions nécessaires à l'exécution de la routine :</p> <ul style="list-style-type: none"> • l'identification moteur (ID run) a été exécutée correctement ; • les limites de vitesse et de couple (groupe de paramètres 30 Limites) sont définies ; • le filtrage de l'erreur de vitesse (24 Conditionnement réf vitesse) et la vitesse nulle (21 Mode marche/arrêt) sont réglés, et • le variateur a été démarré et fonctionne en mode de régulation de vitesse. <p> ATTENTION : Lors de l'exécution de la fonction, le moteur et la machine entraînée frôleront leurs limites de couple et de vitesse. ASSUREZ-VOUS DE POUVOIR ACTIVER L'AUTOCALIBRAGE SANS RISQUE ! L'arrêt du variateur entraîne l'interruption de la fonction d'autocalibrage.</p> <p>0->1 = Activation de l'autocalibrage du régulateur de vitesse</p> <p>Nota : Cette valeur ne revient pas automatiquement à 0.</p> | <i>Off</i> |
| | Off | 0 | 0 |
| | On | 1 | 1 |
| 25.34 | <i>Mode autocalibration régulateur de vitesse</i> | Définition d'une valeur de régulation préréglée pour la fonction d'autocalibrage du régulateur de vitesse. Ce réglage a une incidence sur la réaction de la référence de couple quand la référence de vitesse gagne un échelon. | <i>Normal</i> |
| | Régulier | Réponse lente mais robuste | 0 |
| | Normal | Réglage intermédiaire | 1 |
| | Serré | Réponse rapide. Susceptible de générer des valeurs de gain trop élevées pour certaines applications. | 2 |
| 25.37 | <i>Constante de temps mécanique</i> | Constante de temps mécanique du variateur et de la machine déterminée par la fonction d'autocalibrage du régulateur de vitesse. Cette valeur peut être ajustée manuellement. | 0,00 |
| | 0,00...1000,00 s | Constante de temps mécanique | 100 = 1 s |
| 25.38 | <i>Échelon couple autocalibration</i> | Réglage d'une valeur de couple additionnelle utilisée par la fonction d'autocalibrage. Cette valeur est mise à l'échelle par rapport au couple nominal moteur. N.B. : Le couple utilisé par la fonction d'autocalibrage peut aussi être soumis à des limites de couple (au groupe de paramètres 30 Limites) et à un couple nominal moteur. | 10,00 % |
| | 0,00...20,00 % | Échelon de couple pour l'autocalibrage | 100 = 1 % |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|-----------------------|
| 25.39 | <i>Échelon vitesse autocalibration</i> | Réglage d'une valeur de vitesse additionnée à la vitesse initiale pour la routine d'autocalibration. La somme de la vitesse initiale (utilisée lorsque l'autocalibration est activé) et de la valeur réglée ici constitue la vitesse maximum calculée utilisée par la routine d'autocalibration. La vitesse maxi peut aussi être limitée par des limites de vitesse (au groupe de paramètres <i>30 Limites</i>) et par la vitesse nominale moteur. Cette valeur est mise à l'échelle par rapport à la vitesse nominale moteur. Nota : Le moteur dépassera légèrement la vitesse maxi calculée au terme de chaque phase d'accélération. | 10,00 % |
| | 0,00...20,00 % | Échelon de vitesse pour l'autocalibration | 100 = 1 % |
| 25.40 | <i>Répétitions autocalibration</i> | Détermination du nombre de cycles d'accélération/décélération exécutés pendant la routine d'autocalibration. La fonction d'autocalibration est d'autant plus précise que la valeur est élevée, ce qui permet aussi d'utiliser des échelons de couple ou de vitesse plus petits. | 5 |
| | 1...10 | Nombre de répétitions | 1 = 1 |
| 25.53 | <i>Réf. couple proportion</i> | Affichage de la sortie de l'action proportionnelle P du régulateur de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page <i>581</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 % | Sortie de l'action P du régulateur de vitesse | Cf. par. <i>46.03</i> |
| 25.54 | <i>Référence couple intégrale</i> | Affichage de la sortie de l'action d'intégration I du régulateur de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page <i>581</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 % | Sortie de l'action I du régulateur de vitesse | Cf. par. <i>46.03</i> |
| 25.55 | <i>Référence couple dérivée</i> | Affichage de la sortie de l'action dérivée D du régulateur de vitesse. Cf. schéma de la logique de commande page <i>581</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 % | Sortie de l'action D du régulateur de vitesse | Cf. par. <i>46.03</i> |
| 25.56 | <i>Compensation accél couple</i> | Affichage de la sortie de la fonction de compensation d'accélération. Cf. schéma de la logique de commande page <i>581</i> . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -30000,0... 30000,0 % | Sortie de la fonction de compensation d'accélération | Cf. par. <i>46.03</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------|--------------------------------|--|----------------|
| 26 | Chaîne référence couple | Réglages de la logique de référence de couple. Cf. schémas de la logique de commande, pages 584 et 585. | |
| 26.01 | Réf couple pour ctrl couple | Affichage de la référence de couple finale donnée au régulateur de couple en pourcentage. La référence est ensuite soumise à divers limiteurs finaux (puissance, couple, charge, etc.). Cf. schémas de la logique de commande, pages 584 et 585. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple pour la régulation de couple en pourcentage du couple nominal moteur (99.12). | Cf. par. 46.03 |
| 26.02 | Réf couple utilisée | Affichage de la référence de couple finale (en % du couple nominal moteur) envoyée au régulateur de couple, après les limitations de fréquence, de tension et de couple. Cf. schéma de la logique de commande page 586. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple pour la régulation de couple en pourcentage du couple nominal moteur (99.12). | Cf. par. 46.03 |
| 26.08 | Référence couple mini | Réglage de la référence de couple mini. Permet de limiter localement la référence de couple avant qu'elle ne soit transmise au régulateur de rampe de couple. Pour la limite de couple absolue, cf. paramètre 30.19 Couple minimum 1. | -300,0% |
| | -1000,0...0,0 % | Référence de couple mini en pourcentage du couple nominal moteur (99.12). | Cf. par. 46.03 |
| 26.09 | Référence couple maxi | Réglage de la référence de couple maxi. Permet de limiter localement la référence de couple avant qu'elle ne soit transmise au régulateur de rampe de couple. Pour la limite de couple absolue, cf. paramètre 30.20 Couple maximum 1. | 300,0 % |
| | 0,0...1000,0 % | Référence de couple maxi en pourcentage du couple nominal moteur (99.12) | Cf. par. 46.03 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|--|--|--------------|
| 26.11 | Source réf1 couple | Sélection de la source de la référence de couple 1. L'utilisateur peut définir deux sources via ce paramètre et le par. 26.12 <i>Source réf2 couple</i> . Une source logique sélectionnée au par. 26.14 <i>Sélection réf1/2 couple</i> permet de passer d'une source à l'autre. Il est également possible d'appliquer une fonction mathématique (26.13 <i>Fonction réf couple</i>) aux deux signaux pour créer la référence. | Zéro |
| <p>Le diagramme illustre le processus de sélection et de traitement de la référence de couple 1. Deux sources d'entrée, 26.11 et 26.12, fournissent des signaux à des fonctions mathématiques (26.13) : ADD, SOUS, MUL, MINI, et MAXI. Ces fonctions sont combinées pour générer une référence (Réf1). Cette référence est ensuite sélectionnée par un commutateur (26.14) pour produire la sortie finale (26.72).</p> | | | |
| Zéro | Aucun | 0 | |
| AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 | |
| AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 | |
| Réservé | | 3 | |
| Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 4 | |
| Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 5 | |
| Réservé | | 6...7 | |
| Réf1 EFB | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 8 | |
| EFB ref2 | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 9 | |
| Réservés | | 10...14 | |
| Motopotentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 15 | |
| PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 16 | |
| Entrée en fréquence | 11.38 Valeur active entrée fréq. 1 (DI5 configurée en entrée en fréquence) | 17 | |
| Microconsole (réf sauveg) | Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence. Référence ● Référence EXT1 × Référence EXT2 — Référence active · · · Référence inactive | 18 | |

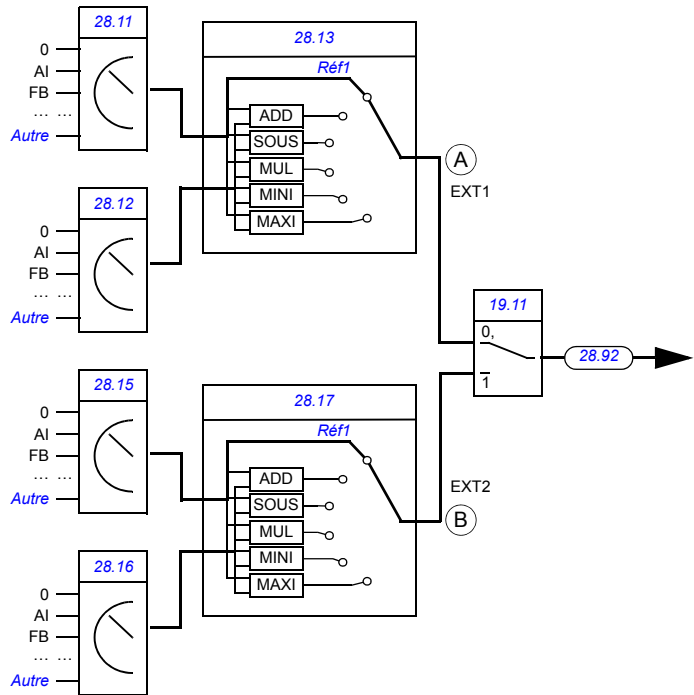
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|---|------------------------------------|
| | Microconsole (réf copiée) | La référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole , cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex., fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence.  | 19 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 26.12 | Source réf2 couple | Sélection de la source de la référence de couple 2. Pour les réglages possibles et un schéma de sélection de sources de références, cf. paramètre 26.11 Source réf1 couple . | Zéro |
| 26.13 | Fonction réf1 couple | Application d'une fonction mathématique aux sources de référence choisies aux paramètres 26.11 Source réf1 couple et 26.12 Source réf2 couple . Cf. figure au par. 26.11 Source réf1 couple . | Réf1 |
| | Réf1 | Le signal sélectionné par le paramètre 26.11 Source réf1 couple est utilisé tel quel comme référence de couple 1 (aucune fonction appliquée). | 0 |
| | Ajouter (réf1 + réf2) | La somme des sources de référence est utilisée comme référence de couple 1. | 1 |
| | Soustr. (réf1 - réf2) | La différence ([26.11 Source réf1 couple] - [26.12 Source réf2 couple]) des sources de référence est utilisée comme référence de couple 1. | 2 |
| | Multipl. (réf1 x réf2) | Le produit des sources de référence est utilisé comme référence de couple 1. | 3 |
| | Mini (réf1, réf2) | La plus petite des sources de référence est utilisée comme référence de couple 1. | 4 |
| | Maxi (réf1, réf2) | La plus grande des sources de référence est utilisée comme référence de couple 1. | 5 |
| 26.14 | Sélection réf1/2 couple | Sélection de la référence de couple 1 ou 2. Cf. figure au par. 26.11 Source réf1 couple . 0 = référence de couple 1 1 = référence de couple 2 | Référence couple 1 |
| | Référence couple 1 | 0 | 0 |
| | Référence couple 2 | 1 | 1 |
| | Suivre sélection Ext1/Ext2 | La référence de couple 1 est utilisée lorsque le dispositif de commande externe EXT1 est actif. La référence de couple 2 est utilisée lorsque le dispositif de commande externe EXT2 est actif. Cf. également paramètre 19.11 Sélection Ext1/Ext2 . | 2 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 3 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 4 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 5 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 6 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|----------------------------------|--|-----------------------|
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 7 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 8 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| <i>26.17</i> | <i>Temps filtre réf couple</i> | Réglage d'une constante de temps du filtre passe-bas pour la référence de couple | 0,000 s |
| | 0,000...30,000 s | Constante de temps de filtrage pour la référence de couple | 1000 = 1 s |
| <i>26.18</i> | <i>Tps rampe montée couple</i> | Réglage du temps de rampe de montée de la référence de couple, c'est-à-dire le temps mis par la référence pour passer de la valeur zéro au couple nominal moteur. | 0,000 s |
| | 0,000...60,000 s | Temps de rampe de montée de la référence de couple | 100 = 1 s |
| <i>26.19</i> | <i>Tps rampe descente couple</i> | Réglage du temps de rampe de descente de la référence de couple, c'est-à-dire le temps mis par la référence pour passer du couple nominal moteur à la valeur zéro. | 0,000 s |
| | 0,000...60,000 s | Temps de rampe de descente de la référence de couple | 100 = 1 s |
| <i>26.20</i> | <i>Torque reversal</i> | Sélection de la source de la fonction d'inversion du couple | <i>Toujours off</i> |
| | Toujours off | L'inversion du couple est désactivée. | 0 |
| | Toujours on | L'inversion du couple est activée. | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| <i>26.70</i> | <i>Réf couple act 1</i> | Affichage de la valeur de la source de la référence de couple 1 (sélectionnée au paramètre <i>26.11 Source réf1 couple</i>). Cf. schéma de la logique de commande page 584. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Valeur de la source de la référence de couple 1 | Cf. par. <i>46.03</i> |
| <i>26.71</i> | <i>Réf couple act 2</i> | Affichage de la valeur de la source de la référence de couple 2 (sélectionnée au paramètre <i>26.12 Source réf2 couple</i>). Cf. schéma de la logique de commande page 584. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Valeur de la source de la référence de couple 2 | Cf. par. <i>46.03</i> |

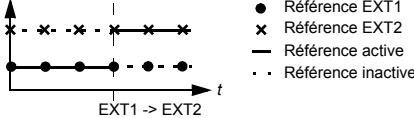
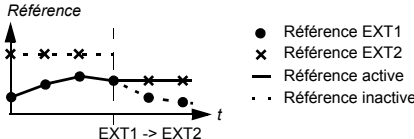
300 Description des paramètres

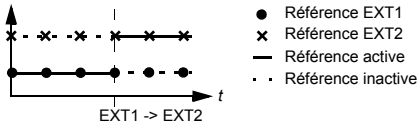
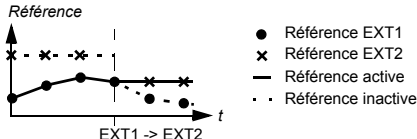
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------------------|--|---|--------------------------------|
| 26.72 | <i>Réf couple act 3</i> | Affichage de la référence de couple après l'application de la fonction du paramètre 26.13 Fonction réf1 couple (si réglée) et la sélection de la référence (26.14 Sélection réf1/2 couple). Cf. schéma de la logique de commande page 584 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple après sélection | Cf. par. 46.03 |
| 26.73 | <i>Réf couple act 4</i> | Affichage de la référence de couple après l'ajout de la référence 1. Cf. schéma de la logique de commande page 584 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple après l'ajout de la référence 1 | Cf. par. 46.03 |
| 26.74 | <i>Sortie rampe réf. couple</i> | Affichage de la référence de couple après limitation et rampage. Cf. schéma de la logique de commande page 584 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple après limitation et rampage | Cf. par. 46.03 |
| 26.75 | <i>Réf couple act 5</i> | Affichage de la référence de couple après sélection du mode de commande. Cf. schéma de la logique de commande page 585 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple après sélection du mode de commande | Cf. par. 46.03 |
| 26.76 | <i>Réf couple act 6</i> | Affichage de la référence de couple après correction du couple. Cf. schéma de la logique de commande page 585 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -1600,0...1600,0 % | Référence de couple après correction | Cf. par. 46.03 |
| 26.81 | <i>Gain Rush-controller</i> | Terme du gain Rush-controller. Cf. section Rush controller (maîtrise de l'accélération) (page 172). | 5,0 |
| | 0,0...10000,0 | Gain Rush-controller | 1 = 1 |
| 26.82 | <i>Temps d'intégration Rush-Controller</i> | Terme de temps d'intégration du Rush-controller | 2,0 |
| | 0,0...10,0 | Temps d'intégration Rush-controller | 1 = 1 s |
| 28 Chaîne référence fréquence | | Réglages de la logique de référence de fréquence. Cf. schémas de la logique de commande, pages 576 et 577 . | |
| 28.01 | <i>Entrée rampe réf fréquence</i> | Affichage de la référence de fréquence utilisée avant rampage. Cf. schéma de la logique de commande page 576 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -500,00... 500,00 hz | Référence de fréquence avant rampage | Cf. par. 46.02 |
| 28.02 | <i>Sortie rampe réf fréquence</i> | Affichage de la référence de fréquence finale, après sélection, limitation et rampage. Cf. schéma de la logique de commande page 576 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -500,00... 500,00 Hz | Référence de fréquence finale | Cf. par. 46.02 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------|--|--------------|
| 28.11 | Réf fréquence 1 Ext1 | Sélection de la source 1 de la référence de fréquence EXT1. L'utilisateur peut définir deux sources via ce paramètre et le par. 28.12 <i>Réf fréquence 2 Ext1</i> . Le programme applique une fonction mathématique (28.13 <i>Fonction fréquence Ext1</i>) aux deux signaux pour créer une référence EXT1 (A dans le schéma ci-dessous). L'utilisateur peut utiliser une source logique sélectionnée au par. 19.11 <i>Sélection Ext1/Ext2</i> pour passer de la référence EXT1 à la référence EXT2 correspondante définie aux paramètres 28.15 <i>Réf fréquence 1 Ext2</i> , 28.16 <i>Réf fréquence 2 Ext2</i> et 28.17 <i>Fonction fréquence Ext2</i> (B dans le schéma ci-dessous). | AI1 Ech |






| | | |
|------------|--|-------|
| Zéro | Aucun | 0 |
| AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| Réservé | | 3 |
| Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 5 |
| Réservé | | 6...7 |
| Réf1 EFB | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 8 |
| EFB ref2 | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 9 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|---|---|----------------------|
| | Réservés | | 10...14 |
| | Moto-potentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 15 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 16 |
| | Entrée en fréquence | 11.38 Valeur active entrée fréq. 1 (DI5 configurée en entrée en fréquence) | 17 |
| | Microconsole (réf sauveg) | Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01Référence microconsole , cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence. <i>Référence</i>  | 18 |
| | Microconsole (réf copiée) | La référence de la microconsole (03.01Référence microconsole , cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex., fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence. <i>Référence</i>  | 19 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 28.12 | Réf fréquence 2 Ext1 | Sélection de la source 2 de la référence de fréquence EXT1. Pour les réglages possibles et un schéma de sélection de sources de références, cf. paramètre 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 . | Zéro |
| 28.13 | Fonction fréquence Ext1 | Application d'une fonction mathématique aux sources de référence choisies aux paramètres 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 et 28.12 Réf fréquence 2 Ext1 . Cf. figure au par. 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 . | Réf1 |
| | Réf1 | Le signal sélectionné par le paramètre 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 est utilisé tel quel comme référence de fréquence 1 (aucune fonction appliquée). | 0 |
| | Ajouter (réf1 + réf2) | La somme des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 1 |
| | Soustr. (réf1 - réf2) | La différence ([28.11 Réf fréquence 1 Ext1] - [28.12 Réf fréquence 2 Ext1]) des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 2 |
| | Multipl. (réf1 x réf2) | Le produit des sources de référence est utilisé comme référence de fréquence 1. | 3 |
| | Mini (réf1, réf2) | La plus petite des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 4 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------|---|--------------|
| | Maxi (réf1, réf2) | La plus grande des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 5 |
| 28.15 | Réf fréquence 1 Ext2 | Sélection de la source 1 de la référence de fréquence EXT2. L'utilisateur peut définir deux sources via ce paramètre et le par. 28.16 Réf fréquence 2 Ext2. Le programme applique une fonction mathématique (28.17 Fonction fréquence Ext2) aux deux signaux pour créer une référence EXT2. Cf. figure au par. 28.11 Réf fréquence 1 Ext1. | Zéro |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3 |
| | Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| | Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 5 |
| | Réservé | | 6...7 |
| | Réf1 EFB | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 8 |
| | Réf2 EFB | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 9 |
| | Réservés | | 10...14 |
| | Moto-potentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 15 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 16 |
| | Entrée en fréquence | 11.38 Valeur active entrée fréq. 1 (DI5 ou DI6 configurée en entrée en fréquence) | 17 |
| | Microconsole (réf sauveg) | Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence. Référence  | 18 |
| | Microconsole (réf copiée) | La référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex., fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence. Référence  | 19 |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |

304 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | |
|---|--|---|--------------|-----|-----|-------------|---|----------------------|--|---|---------------|---|--------|----------|--|
| 28.16 | <i>Réf fréquence 2 Ext2</i> | Sélection de la source 2 de la référence de fréquence EXT2. Pour les réglages possibles et un schéma de sélection de sources de références, cf. paramètre 28.15 Réf fréquence 1 Ext2 . | Zéro | | | | | | | | | | | | |
| 28.17 | <i>Fonction fréquence Ext2</i> | Application d'une fonction mathématique aux sources de référence choisies aux paramètres 28.15 Réf fréquence 1 Ext2 et 28.16 Réf fréquence 2 Ext2 . Cf. figure au par. 28.15 Réf fréquence 1 Ext2 . | Réf1 | | | | | | | | | | | | |
| | Réf1 | Le signal sélectionné par le paramètre 28.15 Réf fréquence 1 Ext2 est utilisé tel quel comme référence de fréquence 1 (aucune fonction appliquée). | 0 | | | | | | | | | | | | |
| | Ajouter (réf1 + réf2) | La somme des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 1 | | | | | | | | | | | | |
| | Soustr. (réf1 - réf2) | La différence ([28.15 Réf fréquence 1 Ext2] - [28.16 Réf fréquence 2 Ext2]) des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 2 | | | | | | | | | | | | |
| | Multipl. (réf1 x réf2) | Le produit des sources de référence est utilisé comme référence de fréquence 1. | 3 | | | | | | | | | | | | |
| | Mini (réf1, réf2) | La plus petite des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 4 | | | | | | | | | | | | |
| | Maxi (réf1, réf2) | La plus grande des sources de référence est utilisée comme référence de fréquence 1. | 5 | | | | | | | | | | | | |
| 28.21 | <i>Fonction fréq constante</i> | Mode de sélection des fréquences constantes et prise en compte ou non du signal de sens de rotation lors de l'application d'une fréquence constante. | 0001b | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Mode fréq. constante</td> <td>1 = Compressé : les 7 fréquences constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 28.22, 28.23 et 28.24. 0 = Séparé : les fréquences constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 28.22, 28.23 et 28.24. En cas de conflit, la fréquence constante de plus petite valeur est prioritaire.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Act sens rot.</td> <td>1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 fréquences constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26...22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32).</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Mode fréq. constante | 1 = Compressé : les 7 fréquences constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 28.22 , 28.23 et 28.24 . 0 = Séparé : les fréquences constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 28.22 , 28.23 et 28.24 . En cas de conflit, la fréquence constante de plus petite valeur est prioritaire. | 1 | Act sens rot. | 1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 fréquences constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26...22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32). | 2...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Mode fréq. constante | 1 = Compressé : les 7 fréquences constantes peuvent être sélectionnées en utilisant les 3 sources définies aux paramètres 28.22 , 28.23 et 28.24 . 0 = Séparé : les fréquences constantes 1, 2 et 3 sont activées séparément par les sources définies respectivement aux paramètres 28.22 , 28.23 et 28.24 . En cas de conflit, la fréquence constante de plus petite valeur est prioritaire. | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Act sens rot. | 1 = Sens démarrage : pour déterminer le sens de rotation pour une fréquence constante, le signe de la fréquence constante (paramètres 22.26...22.32) est multiplié par le signal de sens de rotation (avant : +1, arrière : -1). Ce réglage permet au variateur d'avoir 14 fréquences constantes (7 en sens avant et 7 en sens arrière) si toutes les valeurs de 22.26...22.32 sont positives.  ATTENTION : Si le signal de sens est « arrière » et que la vitesse constante active est négative, le moteur tournera en sens avant. 0 = Selon paramètres : le sens de rotation pour la vitesse constante est déterminé par le signe de la vitesse constante (paramètres 22.26...22.32). | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000b...0011b | Mot de configuration des fréquences constantes | | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | |

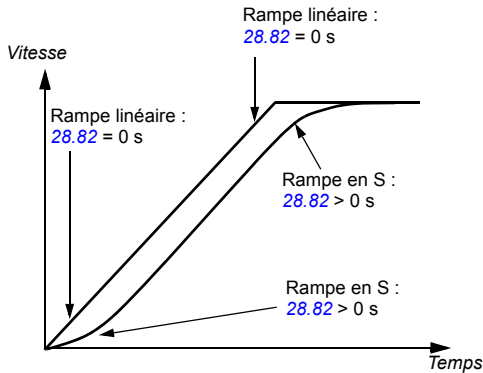
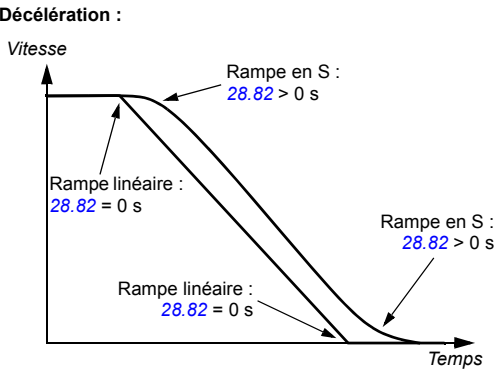
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---------------------------------|--|----------------------------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|----------------------------|---|---|---|-------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|---|---|---|-----------------------|
| 28.22 | <i>Sél1 fréquence constante</i> | Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 0 (Séparé), sélection d'une source qui active la fréquence constante 1. Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres <i>28.23 Sél2 fréquence constante</i> et <i>28.24 Sél3 fréquence constante</i> sélectionnent trois sources dont les états activent les fréquences constantes comme suit : | <i>DI3</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Source définie au par. 28.22</th> <th>Source définie au par. 28.23</th> <th>Source définie au par. 28.24</th> <th>Fréquence constante active</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Aucun</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Fréquence constante 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Fréquence constante 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Fréquence constante 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Fréquence constante 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Fréquence constante 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Fréquence constante 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Fréquence constante 7</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Source définie au par. 28.22 | Source définie au par. 28.23 | Source définie au par. 28.24 | Fréquence constante active | 0 | 0 | 0 | Aucun | 1 | 0 | 0 | Fréquence constante 1 | 0 | 1 | 0 | Fréquence constante 2 | 1 | 1 | 0 | Fréquence constante 3 | 0 | 0 | 1 | Fréquence constante 4 | 1 | 0 | 1 | Fréquence constante 5 | 0 | 1 | 1 | Fréquence constante 6 | 1 | 1 | 1 | Fréquence constante 7 |
| Source définie au par. 28.22 | Source définie au par. 28.23 | Source définie au par. 28.24 | Fréquence constante active | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | 0 | Aucun | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | 0 | Fréquence constante 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 0 | Fréquence constante 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 0 | Fréquence constante 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | 1 | Fréquence constante 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | 1 | Fréquence constante 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 1 | Fréquence constante 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 1 | Fréquence constante 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours off | Toujours désactivé | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours on | Toujours activé | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 21...23 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 24 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 25 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 26 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 28.23 | <i>Sél2 fréquence constante</i> | Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 0 (Séparé), sélection d'une source qui active la fréquence constante 2. Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> et <i>28.24 Sél3 fréquence constante</i> sélectionnent les trois sources utilisées pour activer les fréquences constantes. Cf. tableau du paramètre <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> . | <i>DI4</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

306 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|---|
| 28.24 | <i>Sél3 fréquence constante</i> | Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 0 (Séparé), sélection d'une source qui active la fréquence constante 3. Lorsque le bit 0 du paramètre <i>28.21 Fonction fréq constante</i> = 1 (Compressé), ce paramètre et les paramètres <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> et <i>28.23 Sél2 fréquence constante</i> sélectionnent les trois sources utilisées pour activer les fréquences constantes. Cf. tableau du paramètre <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>28.22 Sél1 fréquence constante</i> . | <i>Toujours off</i> |
| 28.26 | <i>Fréquence constante 1</i> | Réglage de la fréquence constante 1 (fréquence à laquelle tournera le moteur lorsque la fréquence constante 1 est sélectionnée) | 5,00 Hz ; 6,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 Hz | Fréquence constante 1 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.27 | <i>Fréquence constante 2</i> | Réglage de la fréquence constante 2 | 10,00 hz ; 12,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence constante 2 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.28 | <i>Fréquence constante 3</i> | Réglage de la fréquence constante 3 | 15,00 hz ; 18,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence constante 3 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.29 | <i>Fréquence constante 4</i> | Réglage de la fréquence constante 4 | 20,00 hz ; 24,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence constante 4 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.30 | <i>Fréquence constante 5</i> | Réglage de la fréquence constante 5 | 25,00 hz ; 30,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence constante 5 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.31 | <i>Fréquence constante 6</i> | Réglage de la fréquence constante 6 | 40,00 hz ; 48,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence constante 6 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.32 | <i>Fréquence constante 7</i> | Réglage de la fréquence constante 7 | 50,00 Hz ; 60,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) |
| | -500,00...500,00 Hz | Fréquence constante 7 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.41 | <i>Réf. fréquence de sécurité</i> | Réglage de la référence de fréquence de sécurité utilisée avec les fonctions de supervision suivantes : <ul style="list-style-type: none"> • <i>12.03 Fonction supervision AI</i>, • <i>49.05 Action sur perte comm</i>, • <i>50.02 Perte communic FBA A</i>. | 0,00 Hz |
| | -500,00...500,00 Hz | Référence de fréquence de sécurité | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.42 | <i>Jogging 1 frequency ref</i> | Réglage de la référence de fréquence pour la fonction Jog 1 en mode de commande scalaire. | 0,00 Hz |
| | -500,00...500,00 Hz | Référence de fréquence Jog 1 | Cf. par. <i>46.02</i> |
| 28.43 | <i>Jogging 2 frequency ref</i> | Réglage de la référence de fréquence pour la fonction Jog 2 en mode de commande scalaire. | 0,00 Hz |
| | -500,00...500,00 Hz | Référence de fréquence Jog 2 | Cf. par. <i>46.02</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | |
|--|-------------------------------------|--|----------------|-----|-----|-------------|---|---------------|--|--|---|------------|--|--|
| 28.51 | <i>Fonction fréquence critique</i> | Activation/désactivation de la fonction de fréquences critiques. Détermine également si les plages spécifiées s'appliquent aux deux sens de rotation ou non. Cf. également section <i>Vitesses/fréquences critiques</i> (page 131). | 0000b | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">0</td> <td rowspan="2">Fréq critique</td> <td>1 = Activé : fréquences critiques activées</td> </tr> <tr> <td>0 = Désactivé : fréquences critiques désactivées</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">1</td> <td rowspan="2">Mode signe</td> <td>1 = Selon param : les signes des paramètres 28.52...28.57 sont pris en compte.</td> </tr> <tr> <td>0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 28.52...28.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation.</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Fréq critique | 1 = Activé : fréquences critiques activées | 0 = Désactivé : fréquences critiques désactivées | 1 | Mode signe | 1 = Selon param : les signes des paramètres 28.52...28.57 sont pris en compte. | 0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 28.52...28.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation. |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Fréq critique | 1 = Activé : fréquences critiques activées | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 = Désactivé : fréquences critiques désactivées | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Mode signe | 1 = Selon param : les signes des paramètres 28.52...28.57 sont pris en compte. | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 = Absolu : les valeurs absolues des paramètres 28.52...28.57 sont considérées. Chaque plage s'applique donc aux deux sens de rotation. | | | | | | | | | | | | |
| 0000b...0011b | | Mot de configuration des fréquences critiques | 1 = 1 | | | | | | | | | | | |
| 28.52 | <i>Limite basse fréq critique 1</i> | Réglage de la limite basse de la fréquence critique 1. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre 28.53 <i>Limite haute fréq critique 1</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite basse de la fréquence critique 1 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.53 | <i>Limite haute fréq critique 1</i> | Réglage de la limite haute de la fréquence critique 1. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre 28.52 <i>Limite basse fréq critique 1</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite haute de la fréquence critique 1 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.54 | <i>Lim basse fréq critique 2</i> | Réglage de la limite basse de la fréquence critique 2. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre 28.55 <i>Lim haute fréq critique 2</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite basse de la plage de fréquences critiques 2 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.55 | <i>Lim haute fréq critique 2</i> | Réglage de la limite haute de la fréquence critique 2. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre 28.54 <i>Lim basse fréq critique 2</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite haute de la plage de fréquences critiques 2 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.56 | <i>Lim basse fréq critique 3</i> | Réglage de la limite basse de la fréquence critique 3. N.B. : cette valeur doit être inférieure ou égale à la valeur du paramètre 28.57 <i>Lim haute fréq critique 3</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite basse de la plage de fréquences critiques 3 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.57 | <i>Lim haute fréq critique 3</i> | Réglage de la limite haute de la fréquence critique 3. N.B. : cette valeur doit être supérieure ou égale à la valeur du paramètre 28.56 <i>Lim basse fréq critique 3</i> . | 0,00 Hz | | | | | | | | | | | |
| -500,00...500,00 Hz | | Limite haute de la plage de fréquences critiques 3 | Cf. par. 46.02 | | | | | | | | | | | |
| 28.71 | <i>Sélection jeu rampe fréq</i> | Sélection de la source de permutation entre les deux séries de temps d'accélération/décélération réglées aux paramètres 28.72 à 28.75. 0 = Les temps d'accélération 1 et de décélération 1 s'appliquent 1 = Les temps d'accélération 2 et de décélération 2 s'appliquent | D15 | | | | | | | | | | | |
| Temps acc/déc 1 | | 0 | 0 | | | | | | | | | | | |
| Temps acc/déc 2 | | 1 | 1 | | | | | | | | | | | |
| DI1 | | Entrée logique DI1 (10.02 <i>Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | |



| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|--|------------------|
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | FBA A | Pour profils Transparent16 et Transparent32 uniquement. Bit 10 du mot de commande DCU reçu depuis le coupleur réseau. | 18 |
| | Réservé | | 19 |
| | Bit 10 MC EFB | Uniquement pour le profil DCU. Bit 10 du mot de commande DCU reçu depuis l'interface de communication intégrée. | 20 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 28.72 | Temps accé fréquence 1 | Réglage du temps d'accélération 1, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la fréquence nulle à la fréquence réglée au paramètre 46.02 Echelle fréquence . Lorsque la variateur a atteint cette fréquence, il continue d'accélérer au même rythme jusqu'à la valeur réglée au paramètre 30.14 Fréquence maximum . Si la référence varie plus rapidement que le temps d'accélération réglé, le moteur suivra le temps d'accélération. Si la référence augmente plus lentement que le temps d'accélération réglé, la fréquence moteur suivra la référence. Si le temps d'accélération réglé est trop court, le variateur prolongera automatiquement l'accélération pour ne pas dépasser les limites de couple du variateur. | 20,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps d'accélération 1 | 10 = 1 s |
| 28.73 | Temps décél fréquence 1 | Réglage du temps de décélération 1, c'est-à-dire le temps requis pour passer de la fréquence réglée au paramètre 46.02 Echelle fréquence (et non au paramètre 30.14 Fréquence maximum) à une fréquence nulle. Si vous ne savez pas si le temps de décélération est trop court, assurez-vous que le régulateur de surtension c.c. (30.30 Régulation de surtension) est activé. N.B. : S'il est impératif d'avoir un temps de décélération court avec un entraînement de forte inertie, le variateur doit être équipé d'une fonction de freinage constituée d'un hacheur et d'une résistance de freinage. | 20,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération 1 | 10 = 1 s |
| 28.74 | Temps accé fréquence 2 | Réglage du temps d'accélération 2. Cf. paramètre 28.72 Temps accé fréquence 1 . | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps d'accélération 2 | 10 = 1 s |
| 28.75 | Temps décé fréquence 2 | Réglage du temps de décélération 2. Cf. paramètre 28.73 Temps décél fréquence 1 . | 60,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Temps de décélération 2 | 10 = 1 s |
| 28.76 | Srcr entrée rampe fréq 0 | Sélection d'une source qui force la référence de fréquence à zéro. 0 = Force la référence de fréquence à zéro 1 = Fonctionnement normal | <i>Désactivé</i> |
| | Fonction activée | 0 | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------|--|--------------|
| | Désactivé | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI, bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI, bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI, bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI, bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI, bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI, bit 5) | 7 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 28.82 | <i>Temps forme 1</i> | <p>Réglage de la forme des rampes d'accélération et de décélération utilisées avec le jeu 1.</p> <p>0,000 s : rampe linéaire. Convient aux entraînements nécessitant des rampes d'accélération ou de décélération régulières et des rampes lentes.</p> <p>0,001...1000,000 s : rampe en S. Idéale pour les applications de levage. Les deux extrémités arrondies de la courbe en S sont symétriques avec une portion linéaire entre les deux.</p> <p>Accélération :</p>  <p>Décélération :</p>  | 0,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Forme de la rampe ou début et à la fin de l'accélération et de la décélération | 10 = 1 s |

310 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|---|--------------------------------|
| 28.83 | <i>Temps forme 2</i> | Réglage de la forme des rampes d'accélération et de décélération utilisées avec le jeu 2. Cf. paramètre 28.82 Temps forme 1 . | 0,000 s |
| | 0,000...1800,000 s | Forme de la rampe ou début et à la fin de l'accélération et de la décélération | 10 = 1 s |
| 28.92 | <i>Réf fréquence active 3</i> | Affichage de la référence de fréquence après l'application de la fonction du paramètre 28.13 Fonction fréquence Ext1 (si réglée) et la sélection de la référence (19.11 Sélection Ext1/Ext2). Cf. schéma de la logique de commande page 576 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -500,00...500,00 Hz | Référence de fréquence après sélection | Cf. par. 46.02 |
| 28.96 | <i>Réf fréquence active 7</i> | Affichage de la référence de fréquence après l'application des fréquences constantes, de la référence de la microconsole etc. Cf. schéma de la logique de commande page 576 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -500,00...500,00 hz | Référence de fréquence 7 | Cf. par. 46.02 |
| 28.97 | <i>Réf fréquence non limitée</i> | Affichage de la référence de fréquence après l'application des fréquences critiques mais avant rampage et limitation. Cf. schéma de la logique de commande page 577 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -500,00...500,00 Hz | Référence de fréquence avant rampage et limitation | Cf. par. 46.02 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------------------|---------------------------|---|--------------|
| 30 Limites | | Valeurs limites d'exploitation du variateur | |
| 30.01 | Mot limite 1 | Affichage du mot de limite 1. Paramètre en lecture seule. | - |
| Bit | Nom | Description | |
| 0 | Lim couple | 1 = Le couple du variateur est limité par un régulateur du moteur (régulateur de sous-tension, régulateur de courant, contrôle d'angle de charge ou contrôle de décrochage) ou par les limites de couple réglées par les paramètres. | |
| 1...2 | Réservés | | |
| 3 | Réf couple maxi | 1 = Entrée de rampe de la référence de couple limitée par 26.09 Référence couple maxi , 30.20 Couple maximum 1 , 30.26 Limite puissance moteur ou 30.27 Limite puiss générateur . Cf. schéma page 586 . | |
| 4 | Réf couple mini | 1 = Entrée de rampe de la référence de couple limitée par 26.08 Référence couple mini , 30.19 Couple minimum 1 , 30.26 Limite puissance moteur ou 30.27 Limite puiss générateur . Cf. schéma page 586 . | |
| 5 | Vitesse maxi lim cple | 1 = La référence de couple est limitée par le Rush-controller du fait de la limite de vitesse maxi 30.12 Vitesse maximum . | |
| 6 | Vitesse mini lim cple | 1 = La référence de couple est limitée par le Rush-controller du fait de la limite de vitesse mini 30.11 Vitesse minimum . | |
| 7 | Limite réf. vitesse maxi | 1 = Référence de vitesse limitée par 30.12 Vitesse maximum | |
| 8 | Limite réf. vitesse mini | 1 = Référence de vitesse limitée par 30.11 Vitesse minimum | |
| 9 | Limite réf. fréq. maxi | 1 = Référence de fréquence limitée par 30.14 Fréquence maximum | |
| 10 | Limite réf. fréq. mini | 1 = Référence de fréquence limitée par 30.13 Fréquence minimum | |
| 11...15 | Réservés | | |
| 0000h...FFFFh | Mot limite 1 | | 1 = 1 |
| 30.02 | État limite couple | Affichage du mot d'état des valeurs limites du régulateur de couple. Paramètre en lecture seule. | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|---------------------------------|--|--|
| Bit | Nom | Description | |
| 0 | Sous-tension | *1 = Sous-tension c.c. du circuit intermédiaire | |
| 1 | Surtension | *1 = Surtension continue du circuit intermédiaire | |
| 2 | Couple minimum | *1 = Couple limité par 30.19 Couple minimum 1 , 30.26 Limite puissance moteur ou 30.27 Limite puiss générateur | |
| 3 | Couple maximum | *1 = Couple limité par 30.20 Couple maximum 1 , 30.26 Limite puissance moteur ou 30.27 Limite puiss générateur | |
| 4 | Courant interne | 1 = Une limite de courant de l'onduleur est activée (bits 8 à 11). | |
| 5 | Angle charge | (Moteurs à aimants permanents et moteurs à réluctance uniquement) 1 = la limite d'angle de charge (électrique) est activée (le moteur est incapable de produire plus de couple). | |
| 6 | Décrochage Mot | (Moteurs asynchrones uniquement) La limite de décrochage du moteur est activée (le moteur est incapable de produire plus de couple). | |
| 7 | Réservés | | |
| 8 | Thermique | 1 = Le courant d'entrée est limité par la limite thermique de l'étage de puissance. | |
| 9 | Courant maxi | *1 = Courant de sortie maxi (I_{MAXI}) limité | |
| 10 | Courant util | *1 = Courant de sortie limité par 30.17 Courant maximum | |
| 11 | Thermique IGBT | *1 = Courant de sortie limité par une valeur calculée du courant thermique | |
| 12 | Surchauffe IGBT | *1 = Courant de sortie limité par la température estimée des IGBT | |
| 13 | Surcharge IGBT | *1 = Courant de sortie limité par la température jonction-boîtier des IGBT | |
| 14...15 | Réservés | | |
| *Un seul des bits 0 à 3 et un seul des bits 9 à 11 peut être à « 1 » à la fois. Le bit indique généralement la première limite qui est franchie. | | | |
| 0000h...FFFFh | | Mot d'état des valeurs limites de couple | 1 = 1 |
| 30.11 | Vitesse minimum | <p>Fixe la plage de vitesse autorisée avec le paramètre 30.12 Vitesse maximum. Cf. figure ci-après.</p> <p>Une valeur de vitesse mini positive ou nulle règle deux plages, une positive et une négative.</p> <p>Une valeur de vitesse mini négative règle une seule plage.</p> <p> ATTENTION ! La valeur absolue de 30.11 Vitesse minimum ne doit pas être supérieure à la valeur absolue de 30.12 Vitesse maximum.</p> <p> ATTENTION ! En mode de régulation de vitesse uniquement. En régulation de fréquence, utilisez les limites de fréquence (30.13 et 30.14).</p> | -1500,00 tr/min ; -1800,00 tr/min (95.20 b0) |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|---|--|
| | | | |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse minimum admissible | Cf. par. 46.01 |
| 30.12 | <i>Vitesse maximum</i> | Fixe la plage de vitesse autorisée avec le paramètre 30.11 <i>Vitesse minimum</i> . Cf. paramètre 30.11 <i>Vitesse minimum</i> . N.B. : Ce paramètre n'a aucun effet sur les temps de rampe d'accélération et de décélération en vitesse. Cf. paramètre 46.01 <i>Echelle Vitesse</i> . | 1500,00 tr/min ; 1800,00 tr/min (95.20 b0) |
| | -30000,00... 30000,00 tr/min | Vitesse maximum | Cf. par. 46.01 |
| 30.13 | <i>Fréquence minimum</i> | Fixe la plage de fréquence autorisée avec le paramètre 30.14 <i>Fréquence maximum</i> . Cf. figure. Une valeur de fréquence mini positive ou nulle règle deux plages, une positive et une négative. Une valeur de fréquence mini négative règle une seule plage. ATTENTION ! La valeur absolue de 30.13 <i>Fréquence minimum</i> ne doit pas être supérieure à la valeur absolue de 30.14 <i>Fréquence maximum</i> . ATTENTION ! En mode de régulation de fréquence uniquement. | -50,00 Hz ; -60,00 Hz (95.20 b0) |

314 Description des paramètres

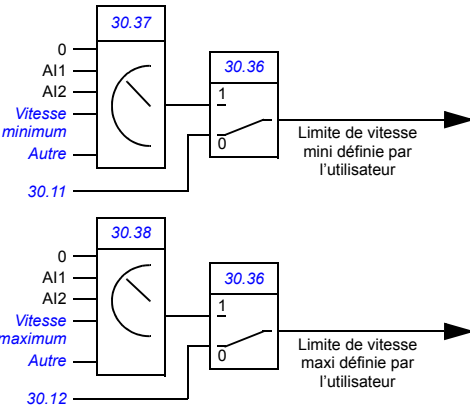
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------|---|--------------------------------------|
| | | | |
| | -500,00...500,00 hz | Fréquence minimum | Cf. par. 46.02 |
| 30.14 | <i>Fréquence maximum</i> | Fixe la plage de fréquence autorisée avec le paramètre 30.13 <i>Fréquence minimum</i> . Cf. paramètre 30.13 <i>Fréquence minimum</i> . N.B. : Ce paramètre n'a aucun effet sur les temps de rampe d'accélération et de décélération en fréquence. Cf. paramètre 46.02 <i>Échelle fréquence</i> . | 50,00 Hz ; 60,00 Hz (95.20 b0) |
| | -500,00... 500,00 Hz | Fréquence maximum | Cf. par. 46.02 |
| 30.17 | <i>Courant maximum</i> | Réglage du courant moteur maxi autorisé Il dépend du type de variateur ; déterminé automatiquement d'après la valeur nominale. Par défaut, cette valeur est réglée à 90 % du courant nominal pour laisser à l'utilisateur la possibilité d'augmenter la valeur de ce paramètre de 10 % si besoin (non valable pour le type de variateur ACS580-01-12A7-4). | 0,00 A |
| | 0,00...30000,00 A | Courant moteur maxi | 1 = 1 A |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------|---|------------------------|
| 30.18 | Sél limite couple | <p>Sélection d'une source pour la permutation entre deux jeux différents de limites de couple pré-réglés.</p> <p>0 = Les limites de couple minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.19 et 30.20 sont actives.</p> <p>1 = Les limites de couple minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.21 et 30.22 sont actives.</p> <p>L'utilisateur peut régler deux jeux de limites de couple et commuter de l'un à l'autre via une source binaire (ex., entrée logique).</p> <p>Le premier jeu de limites est défini aux paramètres 30.19 et 30.20. Le second jeu comprend les paramètres de sélection des limites mini (30.21) et maxi (30.22) qui permettent d'utiliser une source analogique au choix (ex., entrée analogique).</p> <p>N.B. : Outre les limites définies par l'utilisateur, le couple peut être limité pour d'autres motifs (ex., limitation de puissance). Cf. schéma page 586.</p> | Jeu 1 limite de couple |
| | Jeu 1 limite de couple | 0 (Les limites de couple minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.19 et 30.20 sont actives.) | 0 |
| | Jeu 2 limite de couple | 1 (Les limites de couple minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.21 et 30.22 sont actives.) | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI, bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI, bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI, bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI, bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI, bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI, bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...10 |
| | EFB | Uniquement pour le profil DCU. Bit 15 du mot de commande DCU reçu depuis l'interface de communication intégrée | 11 |
| | Autre [bit] | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |

316 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------|---|----------------------------------|
| 30.19 | <i>Couple minimum 1</i> | Réglage d'une limite de couple mini du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur). Cf. figure au paramètre 30.18 Sél limite couple . La limite est opérante lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. 30.18 Sél limite couple est égale à 0, ou 30.18 est réglé sur Jeu 1 limite de couple. | -300,0% |
| | -1600.0...0.0 % | Limite de couple mini 1 | Cf. par. 46.03 |
| 30.20 | <i>Couple maximum 1</i> | Réglage d'une limite de couple maxi du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur). Cf. figure au paramètre 30.18 Sél limite couple . La limite est opérante lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. 30.18 Sél limite couple est égale à 0, ou 30.18 est réglé sur Jeu 1 limite de couple. | 300,0% |
| | 0.0...1600.0% | Couple maxi 1 | Cf. par. 46.03 |
| 30.21 | <i>Source couple mini 2</i> | Réglage de la source de la limite de couple mini du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur) lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. 30.18 Sél limite couple est égale à 1, ou 30.18 est réglé sur Jeu 2 limite de couple. Cf. figure au par. 30.18 Sél limite couple . N.B. : Toutes les valeurs positives reçues de la source sélectionnée sont inversées. | Couple minimum 2 |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3...14 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 15 |
| | Couple minimum 2 | 30.23 Couple minimum 2 | 16, |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 30.22 | <i>Source couple maxi 2</i> | Réglage de la source de la limite de couple maxi du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur) lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. 30.18 Sél limite couple est égale à 1, ou 30.18 est réglé sur Jeu 2 limite de couple. Cf. figure au par. 30.18 Sél limite couple . N.B. : Toutes les valeurs négatives reçues de la source sélectionnée sont inversées. | Couple maximum 2 |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3...14 |
| | PID | 40.01 Val act sortie PID process (sortie du régulateur PID) | 15 |
| | Couple maximum 2 | 30.24 Couple maximum 2 | 16, |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|-----------------------|
| 30.23 | <i>Couple minimum 2</i> | Réglage de la limite de couple mini du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur) lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. <i>30.18 Sél limite couple</i> est égale à 1, ou <i>30.18</i> est réglé sur <i>Jeu 2 limite de couple</i> et <ul style="list-style-type: none"> <i>30.21 Source couple mini 2</i> est réglé sur <i>Couple minimum 2</i>. Cf. figure au par. <i>30.18 Sél limite couple</i> . | -300.0% |
| | -1600.0...0.0 % | Limite de couple mini 2 | Cf. par. <i>46.03</i> |
| 30.24 | <i>Couple maximum 2</i> | Réglage de la limite de couple maxi du variateur (en pourcentage du couple nominal moteur) lorsque : La limite est opérante lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la source sélectionnée au par. <i>30.18 Sél limite couple</i> est égale à 1, ou <i>30.18</i> est réglé sur <i>Jeu 2 limite de couple</i> et <ul style="list-style-type: none"> <i>30.22 Source couple maxi 2</i> est réglé sur <i>Couple maximum 2</i>. Cf. figure au par. <i>30.18 Sél limite couple</i> . | 300,0% |
| | 0.0...1600.0% | Limite de couple maxi 2 | Cf. par. <i>46.03</i> |
| 30.26 | <i>Limite puissance moteur</i> | Réglage de la puissance maxi que l'onduleur peut fournir au moteur en % de la puissance moteur nominale | 300,00% |
| | 0.00...600.00% | Puissance maxi en mode moteur | 1 = 1 % |
| 30.27 | <i>Limite puiss générateur</i> | Réglage de la puissance maxi que le moteur peut fournir à l'onduleur en % de la puissance moteur nominale N.B. : Si votre application, pompe ou ventilateur par exemple, nécessite que le moteur tourne dans un seul sens, vous devez utiliser la limite de vitesse/fréquence (<i>30.11 Vitesse minimum/30.13 Fréquence minimum</i>) ou la limite de sens (<i>20.21 Sens de rotation</i>) pour vous en assurer. Ne réglez pas le paramètre <i>30.19 Couple minimum 1</i> ou <i>30.27 Limite puiss générateur</i> sur 0 %, ce qui empêche le variateur de s'arrêter correctement. | -300.00% |
| | -600.00...0.00 % | Puissance maxi en mode générateur | 1 = 1 % |
| 30.30 | <i>Régulation de surtension</i> | Activation/désactivation de la régulation de surtension du circuit intermédiaire c.c. Le freinage rapide d'une charge de forte inertie provoque l'élévation de la tension jusqu'à la limite de surtension. Pour éviter de franchir cette limite, le régulateur de surtension réduit automatiquement le couple de freinage. N.B. : Le régulateur doit être désactivé sur les appareils équipés d'un hacheur et d'une résistance de freinage ou d'un redresseur régénératif. | <i>Activé</i> |
| | Désactivé | Régulation de surtension désactivée | 0 |
| | Activé | Régulation de surtension activée | 1 |
| 30.31 | <i>Régulation de sous-tension</i> | Activation/désactivation de la régulation de sous-tension du circuit intermédiaire c.c. En cas de chute de la tension continue suite à une coupure de l'alimentation réseau, le régulateur de sous-tension réduit automatiquement le couple moteur afin de maintenir la tension au-dessus de la limite basse. En réduisant le couple moteur, l'inertie de la charge permet de récupérer l'énergie dans le variateur, ce qui maintient la tension du bus c.c. au niveau requis et évite le déclenchement en sous-tension jusqu'à l'arrêt en roue libre du moteur. On améliore ainsi la gestion des pertes réseau des machines de forte inertie, notamment les centrifugeuses et les ventilateurs. | <i>Activé</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------------|---|------------------------|
| | Désactivé | Régulation de sous-tension désactivée | 0 |
| | Activé | Régulation de sous-tension activée | 1 |
| 30.35 | <i>Limitation courant thermique</i> | Activation/désactivation de la limitation du courant de sortie basée sur la température. Vous ne devez désactiver la limitation que si votre application vous y oblige. | <i>Activé</i> |
| | Désactivé | Limitation thermique du courant désactivée | 0 |
| | Activé | Limitation thermique du courant activée | 1 |
| 30.36 | <i>Speed limit selection</i> | <p>Sélection d'une source pour la permutation entre deux jeux différents de limites de vitesse ajustables préréglées.</p> <p>0 = Les limites de vitesse minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.11 et 30.12 sont actives.</p> <p>1 = Les limites de vitesse minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.37 et 30.38 sont actives.</p> <p>L'utilisateur peut régler deux jeux de limites de vitesse et permuter de l'un à l'autre via une source binaire (ex., entrée logique).</p> <p>Le premier jeu de limites est défini aux paramètres 30.11 <i>Vitesse minimum</i> et 30.12 <i>Vitesse maximum</i>. Le second jeu comprend les paramètres de sélection des limites mini (30.37) et maxi (30.38) qui permettent d'utiliser une source analogique au choix (ex., entrée analogique).</p>  | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Les limites de vitesse réglables sont désactivées. (Les limites de vitesse minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.11 <i>Vitesse minimum</i> et 30.12 <i>Vitesse maximum</i> sont actives.) | 0 |
| | Sélectionné | Les limites de vitesse réglables sont activées. (Les limites de vitesse minimum et maximum réglées respectivement aux paramètres 30.37 <i>Minimum speed source</i> et 30.38 <i>Maximum speed source</i> sont actives). | 1 |
| | Ext1 activée | Les limites de vitesse réglables sont activées lorsque EXT1 est activée. | 2 |
| | Ext2 activée | Les limites de vitesse réglables sont activées lorsque EXT2 est activée. | 3 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------------------------------|-------------------------------|---|------------------------|
| | Régulation de couple | Les limites de vitesse réglables sont activées lorsque le mode de régulation de couple (commande vectorielle du moteur) est activé. | 4 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 5 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 6 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 7 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 8 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 9 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 10 |
| | Réservés | | 11 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 30.37 | <i>Minimum speed source</i> | Réglage de la source d'une limite de vitesse mini pour le variateur lorsque la source est sélectionnée au par. 30.36 <i>Speed limit selection</i> . N.B. : Commande en mode vectoriel du moteur uniquement. En mode de commande scalaire, utilisez les limites de fréquence 30.13 et 30.14. | <i>Vitesse minimum</i> |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | <i>12.12 AI1 échelle</i> (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | <i>12.22 AI2 échelle</i> (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3 à 10 |
| | Vitesse minimum | <i>30.11 Vitesse minimum</i> . | 11 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 30.38 | <i>Maximum speed source</i> | Réglage de la source d'une limite de vitesse maxi pour le variateur lorsque la source est sélectionnée au par. 30.36 <i>Speed limit selection</i> . N.B. : Commande en mode vectoriel du moteur uniquement. En mode de commande scalaire, utilisez les limites de fréquence 30.13 et 30.14. | <i>Vitesse maximum</i> |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | <i>12.12 AI1 échelle</i> (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | <i>12.22 AI2 échelle</i> (cf. page 236) | 2 |
| | Réservé | | 3 à 11 |
| | Vitesse maximum | <i>30.12 Vitesse maximum</i> | 12 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 31 Fonctions de défaut | | Configuration des événements externes ; sélection du comportement du variateur en situation de défaut. | |
| 31.01 | <i>Source événement ext 1</i> | Sélection de la source de l'événement externe 1. Cf. également paramètre 31.02 <i>Type événement externe 1</i> . 0 = Événement déclencheur 1 = Fonctionnement normal | <i>Inactif (vrai)</i> |
| | Actif (faux) | 0 | 0 |
| | Inactif (vrai) | 1 | 1 |
| | Réservés | | 2 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 3 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 4 |

320 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|-----------------------|
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 5 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 6 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 7 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 8 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 31.02 | Type évènement externe 1 | Sélection du type d'évènement externe 1 | <i>Défaut</i> |
| | Défaut | L'évènement externe génère un défaut. | 0 |
| | Alarme | L'évènement externe génère une alarme. | 1 |
| 31.03 | Source évènement ext 2 | Sélection de la source de l'évènement externe 2. Cf. également paramètre 31.04 Type évènement externe 2 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 31.01 Source évènement ext 1 . | <i>Inactif (vrai)</i> |
| 31.04 | Type évènement externe 2 | Sélection du type d'évènement externe 2 | <i>Défaut</i> |
| | Défaut | L'évènement externe génère un défaut | 0 |
| | Alarme | L'évènement externe génère une alarme | 1 |
| 31.05 | Source évènement ext 3 | Sélection de la source de l'évènement externe 3. Cf. également paramètre 31.06 Type évènement externe 3 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 31.01 Source évènement ext 1 . | <i>Inactif (vrai)</i> |
| 31.06 | Type évènement externe 3 | Sélection du type d'évènement externe 3 | <i>Défaut</i> |
| | Défaut | L'évènement externe génère un défaut. | 0 |
| | Alarme | L'évènement externe génère une alarme. | 1 |
| 31.07 | Source évènement ext 4 | Sélection de la source de l'évènement externe 4. Cf. également paramètre 31.08 Type évènement externe 4 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 31.01 Source évènement ext 1 . | <i>Inactif (vrai)</i> |
| 31.08 | Type évènement externe 4 | Sélection du type d'évènement externe 4 | <i>Défaut</i> |
| | Défaut | L'évènement externe génère un défaut. | 0 |
| | Alarme | L'évènement externe génère une alarme. | 1 |
| 31.09 | Source évènement ext 5 | Sélection de la source de l'évènement externe 5. Cf. également paramètre 31.10 Type évènement externe 5 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 31.01 Source évènement ext 1 . | <i>Inactif (vrai)</i> |
| 31.10 | Type évènement externe 5 | Sélection du type d'évènement externe 5 | <i>Défaut</i> |
| | Défaut | L'évènement externe génère un défaut. | 0 |
| | Alarme | L'évènement externe génère une alarme. | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|--|--------------------|
| 31.11 | <i>Sélect. réarmement défaut</i> | Sélection de la source du signal externe de réarmement des défauts. Ce signal réarme le variateur après un déclenchement sur défaut si l'origine du défaut a disparu. 0 -> 1 = réarmement N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • Quand la marche et l'arrêt sont commandés par entrées logiques (paramètre <i>20.01 Commandes Ext1</i> ou <i>20.06 Commandes Ext2</i>) ou en commande locale, vous pouvez utiliser le réarmement des défauts par le bus de terrain en sélectionnant <i>Bit 7 MCP FBA A</i> ou <i>Bit 7 MCP EFB</i>. • Si le variateur est en commande externe par le bus de terrain (ordres de marche/arrêt et référence reçus par le bus de terrain), vous pouvez réarmer les défauts par le bus de terrain quel que soit le réglage de ce paramètre. | <i>Non utilisé</i> |
| | Non utilisé | 0 | 0 |
| | Non utilisée | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 Etat fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 Etat supervision</i> (cf. page 329) | 26 |
| | Réservé | | 27...29 |
| | Bit 7 MCP FBA A | Bit 7 du mot de commande reçu via le coupleur réseau A | 30 |
| | Réservés | | 31 |
| | Bit 7 MCP EFB | Bit 7 du mot de commande reçu depuis l'interface de communication intégrée | 32 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 31.12 | <i>Sélection réarmement auto</i> | Sélection des défauts automatiquement réarmés. Le paramètre est un mot de 16 bits correspondant à un type de défaut. Lorsque le bit est à «1», le défaut est automatiquement réarmé.  ATTENTION ! Avant d'activer cette fonction, assurez-vous que tout danger est écarté. Cette fonction redémarre automatiquement le variateur après un défaut. Les bits du nombre binaire correspondent aux défauts suivants : | 0000h |

322 Description des paramètres

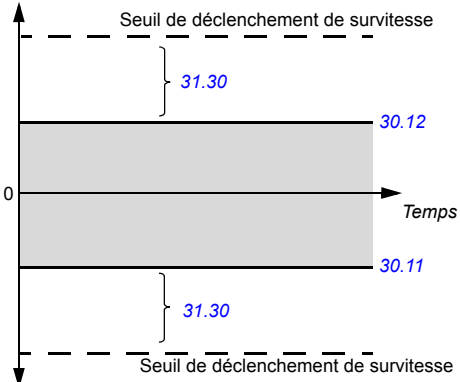
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------------------|--|--|--------------|---|--------------|---|------------|---|--------------|---|-----------------------|-------|----------|----|--|----|--|----|--|----|--|----|--|----|--|--|--|
| | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Défaut</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Surintensité</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Surtension</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Sous-tension</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Défaut supervision AI</td> </tr> <tr> <td>4...9</td> <td>Réservés</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Défaut sélectionnable (cf. paramètre 31.13 Défaut sélectionnable)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Défaut externe 1 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.01 Source événement ext 1)</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Défaut externe 2 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.03 Source événement ext 2)</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Défaut externe 3 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.05 Source événement ext 3)</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Défaut externe 4 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.07 Source événement ext 4)</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Défaut externe 5 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.09 Source événement ext 5)</td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Défaut | 0 | Surintensité | 1 | Surtension | 2 | Sous-tension | 3 | Défaut supervision AI | 4...9 | Réservés | 10 | Défaut sélectionnable (cf. paramètre 31.13 Défaut sélectionnable) | 11 | Défaut externe 1 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.01 Source événement ext 1) | 12 | Défaut externe 2 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.03 Source événement ext 2) | 13 | Défaut externe 3 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.05 Source événement ext 3) | 14 | Défaut externe 4 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.07 Source événement ext 4) | 15 | Défaut externe 5 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.09 Source événement ext 5) | | |
| Bit | Défaut | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Surintensité | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Surtension | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Sous-tension | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Défaut supervision AI | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4...9 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Défaut sélectionnable (cf. paramètre 31.13 Défaut sélectionnable) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Défaut externe 1 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.01 Source événement ext 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Défaut externe 2 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.03 Source événement ext 2) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Défaut externe 3 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.05 Source événement ext 3) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Défaut externe 4 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.07 Source événement ext 4) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Défaut externe 5 (issu de la source sélectionnée au paramètre 31.09 Source événement ext 5) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot de configuration du réarmement automatique | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.13 | Défaut sélectionnable | Choix d'un défaut qui sera automatiquement réarmé via le paramètre 31.12 Sélection réarmement auto , bit 10. Pour la liste des défauts, cf. chapitre Localisation des défauts (page 513). | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Code de défaut | 10 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.14 | Nombre réarm. auto | Réglage du nombre maxi de tentatives de réarmement automatique que le variateur est autorisé à effectuer au cours du temps réglé au paramètre 31.15 Temps total essais . Si le défaut persiste, d'autres tentatives suivront à l'intervalle réglé au paramètre 31.16 Tempo. réarmement . Les défauts à réarmer automatiquement sont définis au paramètre 31.12 Sélection réarmement auto . | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...5 | Nombre de réarmements automatiques | 10 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.15 | Temps total essais | Réglage d'un intervalle de temps pour les réarmements automatiques de défauts. Le nombre maxi de tentatives de réarmement au cours de toute période de cette durée est réglé au paramètre 31.14 Nombre réarm. auto . Nota : Lorsqu'un défaut persiste et ne peut être réarmé, chaque nouvelle tentative génère un événement et redémarre un nouvel intervalle. En pratique, si le nombre maxi de tentatives de réarmement (31.14) effectuées à l'intervalle réglé (31.16) prennent plus de temps que la durée réglée au paramètre 31.15 , le variateur continue d'essayer de réarmer le défaut jusqu'à en éliminer la cause. | 30,0 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1.0...600.0 s | Temps pour la fonction de réarmement automatique | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.16 | Tempo. réarmement | Réglage de la temporisation entre le moment où le défaut survient et la tentative de réarmement. Cf. paramètre 31.12 Sélection réarmement auto | 0,0 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0.0...120.0 s | Temporisation de réarmement automatique | 10 = 1 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

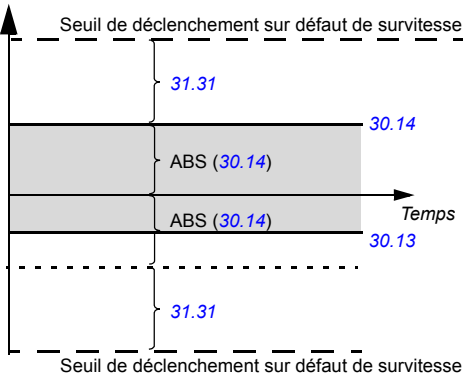
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------|--------------------------------|---|----------------------|--|------------------------------------|-----|-----|---|---|---------------------------------|---|---|--|---|---|--|---|---|-------------------------|---|
| 31.19 | <i>Perte phase moteur</i> | Sélection du comportement du variateur sur détection d'une perte de phase moteur Commande en mode scalaire du moteur : <ul style="list-style-type: none"> Au-delà de 10 % de la fréquence nominale moteur, la supervision s'active. Si l'un des courants de phase reste très faible pendant un certain temps, le variateur déclenche sur défaut de perte de phase de sortie. Si le courant nominal du moteur est inférieur à 1/6 du courant nominal du variateur, ou si aucun moteur n'est raccordé, ABB recommande de désactiver la fonction de perte de phase de sortie moteur. | <i>Défaut</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>3381 Perte de phase de sortie</i> . | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.21 | <i>Perte phase réseau</i> | Sélection du comportement du variateur sur détection d'une perte de phase réseau | <i>Défaut</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>3130 Perte phase d'entrée</i> . | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31.22 | <i>Signal marche/arrêt STO</i> | Sélection du comportement du variateur sur détection de l'absence d'un ou des deux signaux Safe torque off (Interruption sécurisée du couple, STO). Les indications varient selon que le variateur est arrêté ou en fonctionnement au moment de l'événement. Le tableau ci-dessous indique les messages affichés en fonction du réglage de ce paramètre. Si vous utilisez Alarme/Événement/Aucune indication en commande par liaison série, vérifiez que le bit 7 STO du paramètre <i>06.18</i> est défini sur 0 avant de donner la commande de démarrage. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Ce paramètre n'a aucune influence sur le fonctionnement de la fonction STO. La fonction STO fonctionne indépendamment du réglage de ce paramètre : un variateur en fonctionnement s'arrêtera lorsque l'un des deux ou les deux signaux STO sont absents, et ne redémarrera qu'une fois les deux signaux restaurés et tous les défauts réarmés. La perte d'un seul signal STO provoque toujours un déclenchement sur défaut car le variateur interprète ceci comme un dysfonctionnement. Avec le module de protection de la thermistance certifié ATEX CPTC-02, vous devez respecter les consignes du manuel anglais <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD5000030058). Pour une description détaillée de la fonction STO, cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. | <i>Défaut/Défaut</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut/Défaut | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th rowspan="2">Affichage (en marche ou à l'arrêt)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Défaut <i>5091 Fonction STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | IN1 | IN2 | 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | 0 |
| Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

324 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------|---------------------|---|--|--|------------------------------------|-----|-----|-----|-----------|-------------------------------------|---|---|--|-------------------------------------|---|--|--|--|-------------------------|---|--|--|---|---|-------------------------|--|---|
| | Défaut/Alarme | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th colspan="2">Affichage</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> <th>En marche</th> <th>Arrêté</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Défaut <i>5091 Fonction STO</i></td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td colspan="2">(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage | | IN1 | IN2 | En marche | Arrêté | 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> | 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | 1 |
| Entrées | | Affichage | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | En marche | Arrêté | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut/Événement | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th colspan="2">Affichage</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> <th>En marche</th> <th>Arrêté</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Défaut <i>5091 Fonction STO</i></td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td colspan="2">(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage | | IN1 | IN2 | En marche | Arrêté | 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> | 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | 2 |
| Entrées | | Affichage | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | En marche | Arrêté | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Défaut <i>5091 Fonction STO</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA81 Défaut STO 1</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Défauts <i>5091 Fonction STO</i> et <i>FA82 Défaut STO 2</i> | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme/Alarme | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th rowspan="2">Affichage (en marche ou à l'arrêt)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | IN1 | IN2 | 0 | 0 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> | 0 | 1 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | 3 | | | | | | | |
| Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Alarme <i>A5A0 Fonction STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Événement/Événement | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th rowspan="2">Affichage (en marche ou à l'arrêt)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | IN1 | IN2 | 0 | 0 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> | 0 | 1 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | 4 | | | | | | | |
| Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Événement <i>B5A0 Événement STO</i> et défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------|------------------------------------|--|---|--|------------------------------------|-----|-----|---|---|-------|---|---|---------------------------------|---|---|---------------------------------|---|---|-------------------------|---|
| | Aucune indication/Aucune indic | <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entrées</th> <th rowspan="2">Affichage (en marche ou à l'arrêt)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Aucun</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(fonctionnement normal)</td> </tr> </tbody> </table> | Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | IN1 | IN2 | 0 | 0 | Aucun | 0 | 1 | Défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | 1 | 0 | Défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | 1 | 1 | (fonctionnement normal) | 5 |
| Entrées | | Affichage (en marche ou à l'arrêt) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| IN1 | IN2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Aucun | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Défaut <i>FA81 Défaut STO 1</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Défaut <i>FA82 Défaut STO 2</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | (fonctionnement normal) | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.23</i> | <i>Défaut câblage ou terre</i> | Sélection du comportement du variateur sur une erreur de raccordement des câbles réseau et moteur (ex., câble réseau raccordé sur les bornes moteur du variateur) | <i>Défaut</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>3181 Défaut câblage ou terre.</i> | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.24</i> | <i>Détection rotor bloqué</i> | Sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de blocage du rotor. Le rotor est dit bloqué si : <ul style="list-style-type: none"> le variateur a atteint la limite de courant de rotor bloqué (<i>31.25 Limite courant rotor bloqué</i>), et la fréquence de sortie est inférieure au niveau réglé au paramètre <i>31.27 Limite fréquence blocage</i> ou la vitesse du moteur est inférieure au niveau réglé au paramètre <i>31.26 Limite vitesse blocage</i>, et cet état de blocage dure depuis plus longtemps que la tempo réglée au paramètre <i>31.28 Temps de rotor bloqué.</i> | <i>Aucune action</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Aucune action (supervision de blocage du rotor désactivée) | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme | Le variateur signale une alarme <i>A780 Moteur bloqué.</i> | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>7121 Moteur bloqué.</i> | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.25</i> | <i>Limite courant rotor bloqué</i> | Réglage de la limite de courant de rotor bloqué en % du courant nominal du moteur. Cf. paramètre <i>31.24 Détection rotor bloqué</i> | 200,0% | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0.0...1600.0% | Limite de courant de rotor bloqué | - | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.26</i> | <i>Limite vitesse blocage</i> | Limite de vitesse de rotor bloqué en tr/min. Cf. paramètre <i>31.24 Détection rotor bloqué.</i> | 150,00 tr/min ; 180,00 tr/min (<i>95.20 b0</i>) | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,00 ... 10000,00 tr/min | Limite de vitesse de rotor bloqué | Cf. par. <i>46.01</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.27</i> | <i>Limite fréquence blocage</i> | Limite de fréquence de rotor bloqué. Cf. paramètre <i>31.24 Détection rotor bloqué.</i> N.B. : ABB déconseille de régler une limite inférieure à 10 Hz. | 15,00 Hz ; 18,00 Hz (<i>95.20 b0</i>) | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0,00 ... 1000,00 Hz | Limite de fréquence de rotor bloqué | Cf. par. <i>46.02</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.28</i> | <i>Temps de rotor bloqué</i> | Temps de rotor bloqué Cf. paramètre <i>31.24 Détection rotor bloqué</i> | 20 s | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0 ... 3600 s | Temps de rotor bloqué | - | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|---|
| 31.30 | <i>Marge déclench. survitesse</i> | <p>En association avec les paramètres 30.11 Vitesse minimum et 30.12 Vitesse maximum, réglage de la vitesse maxi autorisée du moteur (protection contre les survitesses). Si la vitesse (24.02 Retour vitesse utilisé) excède la limite de vitesse réglée au paramètre 30.11 ou 30.12 de plus de la valeur réglée dans ce paramètre, le variateur déclenche sur défaut 7310 Survitesse.</p> <p>⚠ ATTENTION ! La supervision de vitesse n'est valable qu'en mode de commande vectoriel. Elle est inopérante en commande scalaire.</p> <p>Exemple : si la vitesse maxi est 1420 tr/min et la marge de déclenchement est 300 tr/min, le variateur déclenche à 1720 tr/min.</p> <p>Vitesse (24.02)</p>  | 500,00 tr/min ; 500,00 tr/min (95.20 b0) |
| | 0,00 ... 10000,00 tr/min | Marge de déclenchement | Cf. par. 46.01 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------------|---|--------------|
| 31.31 | <i>Marge de déclench. fréquence</i> | <p>En association avec les paramètres 30.13 Fréquence minimum et 30.14 Fréquence maximum, réglage de la fréquence maxi autorisée du moteur (protection contre les surfréquences). La valeur absolue de ce seuil de déclenchement sur défaut de surfréquence est calculée par addition de la valeur de ce paramètre à la plus élevée des valeurs absolues des paramètres 30.13 Fréquence minimum et 30.14 Fréquence maximum.</p> <p>Si la fréquence de sortie (01.06 Fréquence sortie) dépasse le seuil de déclenchement sur défaut de surfréquence (autrement dit, si la valeur absolue de la fréquence de sortie dépasse la valeur absolue du seuil de déclenchement sur défaut de surfréquence), le variateur déclenche sur défaut 73F0 Surfréquence.</p> <p><i>Fréquence</i></p>  <p>Le diagramme illustre la relation entre la fréquence et le temps. L'axe vertical est étiqueté 'Fréquence' et l'axe horizontal 'Temps'. Une ligne horizontale supérieure, en pointillés, est désignée 'Seuil de déclenchement sur défaut de survitesse'. Une autre ligne horizontale inférieure, également en pointillés, est désignée 'Seuil de déclenchement sur défaut de survitesse'. Entre ces deux lignes, deux zones rectangulaires grises sont indiquées comme 'ABS (30.14)'. La zone supérieure est associée à la valeur '30.14' et la zone inférieure à '30.13'. Des accolades verticales à gauche de ces zones sont étiquetées '31.31', indiquant que la marge de déclenchement est la distance entre ces deux seuils.</p> | 15,00 Hz |
| | 0,00 ... 10000,00 Hz | Marge de déclenchement | 1 = 1 Hz |
| 31.32 | <i>Supervis rampe ArrêtUrg</i> | <p>Les paramètres 31.32 Supervis rampe ArrêtUrg et 31.33 Tempo superv ramp ArrUrg, combinés à la dérivée de 24.02 Retour vitesse utilisé, offrent une fonction de supervision pour les modes d'arrêt d'urgence Off1 et Off3.</p> <p>La supervision est basée sur l'un des paramètres suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • observation du délai nécessaire à l'arrêt du moteur ; • comparaison des taux de décélération actifs et attendus. <p>Si ce paramètre est réglé sur 0 %, le temps d'arrêt maxi est directement réglé au paramètre 31.33. Sinon, le par. 31.32 règle l'écart maxi admissible par rapport au taux de décélération attendu, calculé à partir des paramètres 23.11 à 23.15 (Off1) ou 23.23 Temps arrêt d'urgence (Off3).</p> <p>Si le taux de décélération actif (24.02) s'écarte trop du taux attendu, le variateur déclenche sur défaut 73B0 Echec rampe ArrUrg, active le bit 8 de 06.17 Mot d'état variateur 2 et s'arrête en roue libre.</p> <p>Si 31.32 est réglé sur 0 % et 31.33 sur 0 s, la supervision de rampe d'arrêt d'urgence est désactivée.</p> <p>Cf. également paramètre 21.04 Mode arrêt urgence.</p> | 0% |
| | 0...300 % | Écart maxi par rapport au taux de décélération attendu | 1 = 1 % |

328 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------------|---|---------------|
| 31.33 | <i>Tempo superv ramp ArrUrg</i> | Si le paramètre <i>31.32 Supervis rampe ArrêtUrg</i> est réglé sur 0 %, le réglage de ce paramètre indique la durée maxi admissible pour l'arrêt d'urgence (mode Off1 ou Off3). Si le moteur ne s'est pas arrêté à la fin de la tempo, le variateur déclenche sur défaut <i>73B0 Échec rampe ArrUrg</i> , active le bit 8 de <i>06.17 Mot d'état variateur 2</i> et s'arrête en roue libre. Si <i>31.32</i> est réglé sur une autre valeur que 0 %, ce paramètre règle une temporisation entre la réception de la commande d'arrêt d'urgence et l'activation de la supervision. ABB vous recommande d'indiquer un bref délai pour laisser le taux de variation de la vitesse se stabiliser. | 0 s |
| | 0 ... 100 s | Temps de tombée de rampe maxi ou tempo d'activation de la supervision | 1 = 1 s |
| 31.35 | <i>Fonction défaut vent principal</i> | Sélection du comportement du variateur sur détection d'un problème de vitesse du principal ventilateur de refroidissement. Tailles R6 ou plus grand uniquement. La valeur de ce paramètre déclenche un événement (défaut, alarme ou aucune action) : <ul style="list-style-type: none"> • si le signal de vitesse de rotation du ventilateur est inférieur à la vitesse maximum mesurée (déterminée pendant l'identification ventilateur) ; • si la vitesse maximum mesurée du ventilateur est inférieur au minimum prédéfini. | <i>Alarme</i> |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>5080 Ventilateur</i> . | 0 |
| | Alarme | Le variateur affiche le message d'alarme <i>A581 Ventilateur</i> . | 1 |
| | Aucune action | Pas de réaction | 2 |
| 31.36 | <i>Bypass défaut ventil. aux</i> | Sélection du comportement du variateur sur détection d'un problème du ventilateur auxiliaire. Certains types de variateurs (en particulier ceux ayant le degré de protection IP55) intègrent un ventilateur auxiliaire dans leur capot avant en sortie d'usine. Si vous devez faire fonctionner le variateur sans capot avant (pour la mise en service, par exemple), vous pouvez régler ce paramètre sur <i>Aucune action</i> dans les deux minutes suivant la mise sous tension pour supprimer temporairement le défaut. Ramenez la valeur sur <i>Défaut</i> ou <i>Alarme</i> ensuite. Le ventilateur auxiliaire est fixé sur le connecteur X10 en tailles R1 à R5 et sur le connecteur X16 en tailles R6 et au-delà. | <i>Alarme</i> |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>5081 Ventilateur auxiliaire cassé</i> . Ce défaut est désactivé pendant les deux premières minutes après la mise sous tension : | 0 |
| | Alarme | Le variateur affiche le message d'alarme <i>A582 Absence ventilateur auxiliaire</i> . Cette alarme est désactivée pendant les deux premières minutes après la mise sous tension : | 1 |
| | Aucune action | Fonction non activée | 2 |
| 31.40 | <i>Désactivation messages alarme</i> | Sélection des alarmes à supprimer. Ce paramètre est un mot de 16 bits dont chaque bit correspond à une alarme. Lorsqu'un bit est à « 1 », l'alarme correspondante est supprimée. | 0000h |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------------|---|-------------------|-----|-----|-------------|---|----------------------|--|---|----------------------|--|-------|----------------------|--|---|------------------------|--|---|--------------------------------|--|--------|----------------------|--|--------|----------|--|
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Sous-tension bus c.c</td> <td>1 = l'alarme <i>A3A2 Sous-tension bus c.c</i> est supprimée.</td> </tr> <tr> <td>2 à 4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Arrêt d'urgence (off2)</td> <td>1 = l'alarme <i>AFE1 Arrêt d'urgence (off2)</i> est supprimée.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Arrêt d'urgence (off1 ou off3)</td> <td>1 = l'alarme <i>AFE2 Arrêt d'urgence (off1 ou off3)</i> est supprimée.</td> </tr> <tr> <td>7 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Réservé | | 1 | Sous-tension bus c.c | 1 = l'alarme <i>A3A2 Sous-tension bus c.c</i> est supprimée. | 2 à 4 | Réservés | | 5 | Arrêt d'urgence (off2) | 1 = l'alarme <i>AFE1 Arrêt d'urgence (off2)</i> est supprimée. | 6 | Arrêt d'urgence (off1 ou off3) | 1 = l'alarme <i>AFE2 Arrêt d'urgence (off1 ou off3)</i> est supprimée. | 7 à 15 | Réservés | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Sous-tension bus c.c | 1 = l'alarme <i>A3A2 Sous-tension bus c.c</i> est supprimée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 à 4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Arrêt d'urgence (off2) | 1 = l'alarme <i>AFE1 Arrêt d'urgence (off2)</i> est supprimée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Arrêt d'urgence (off1 ou off3) | 1 = l'alarme <i>AFE2 Arrêt d'urgence (off1 ou off3)</i> est supprimée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFH | Mot permettant de désactiver les alarmes. | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>31.54</i> | <i>Fault action</i> | Sélection du mode d'arrêt en cas de défaut non critique | <i>Roue libre</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Roue libre | Le variateur s'arrête en roue libre. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Rampe d'urgence | Le variateur s'arrête en suivant la rampe d'arrêt d'urgence réglée au paramètre <i>23.23 Temps arrêt d'urgence</i> . | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 32 Supervision | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | Configuration des fonctions de supervision des signaux 1 à 6. L'utilisateur peut sélectionner six valeurs à surveiller. Lorsque les limites prédéfinies sont dépassées, une alarme ou un défaut est signalé(e). Cf. également section <i>Supervision de signaux</i> (page 194). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>32.01</i> | <i>État supervision</i> | Mot d'état de supervision des signaux Il indique si les valeurs surveillées par les fonctions de supervision des signaux ont franchi ou non leurs limites. N.B. : Ce mot est indépendant des comportements dumicroconsolevariateur définis aux paramètres <i>32.06</i> , <i>32.16</i> , <i>32.26</i> , <i>32.36</i> , <i>32.46</i> et <i>32.56</i> . | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Supervision 1 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.07</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Supervision 2 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.17</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Supervision 3 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Supervision 4 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.37</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Supervision 5 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.47</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Supervision 6 active</td> <td>1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Supervision 1 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.07</i> est hors limites. | 1 | Supervision 2 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.17</i> est hors limites. | 2 | Supervision 3 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites. | 3 | Supervision 4 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.37</i> est hors limites. | 4 | Supervision 5 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.47</i> est hors limites. | 5 | Supervision 6 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites. | 6...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Supervision 1 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.07</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Supervision 2 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.17</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Supervision 3 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Supervision 4 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.37</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Supervision 5 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.47</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Supervision 6 active | 1 = Le signal sélectionné au par. <i>32.27</i> est hors limites. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état de supervision des signaux | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>32.05</i> | <i>Fonction supervision 1</i> | Sélection de la fonction de supervision de signaux 1. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. microconsoleparamètre <i>32.07</i>) à ses limites basse etmicroconsolehaute (<i>32.09</i> et <i>32.10</i>). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. <i>32.06</i> . | <i>Désactivé</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désactivé | Fonction de supervision 1 non utilisée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

330 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------|--|----------------------|
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.11 <i>Hystérésis supervision 1</i>). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |
| 32.06 | <i>Action supervision 1</i> | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 1 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. 32.01 <i>Etat supervision</i> . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme <i>A8B0 ABB Supervision signal 1</i> est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B0 Supervision 1 des signaux</i> . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B0 Supervision 1 des signaux</i> s'il est en marche. | 3 |
| 32.07 | <i>Signal supervision 1</i> | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 1 | <i>Fréquence</i> |
| | Zéro | Aucun | 0 |
| | Vitesse | <i>01.01 Vitesse moteur utilisée</i> (page 207) | 1 |
| | Réservés | | 2 |
| | Fréquence | <i>01.06 Fréquence sortie</i> (page 207) | 3 |
| | Courant | <i>01.07 Courant moteur</i> (page 207) | 4 |
| | Réservés | | 5 |
| | Couple | <i>01.10 Couple moteur</i> (page 207) | 6 |
| | Tension c.c. | <i>01.11 Tension c.c.</i> (page 207) | 7 |
| | Puissance de sortie | <i>01.14 Puissance sortie</i> (page 208) | 8 |
| | AI1 | <i>12.11 Valeur active AI1</i> (page 234) | 9 |
| | AI2 | <i>12.21 Valeur active AI2</i> (page 236) | 10 |
| | Réservés | | 11...17 |
| | Entrée rampe réf vitesse | <i>23.01 Entrée rampe réf vitesse</i> (page 286) | 18 |
| | Sortie rampe réf vitesse | <i>23.02 Sortie rampe réf vitesse</i> (page 286) | 19 |
| | Réf vitesse utilisée | <i>24.01 Réf vitesse utilisée</i> (page 290) | 20 |
| | Réf couple utilisée | <i>26.02 Réf couple utilisée</i> (page 296) | 21 |
| | Réf fréquence utilisée | <i>28.02 Sortie rampe réf fréquence</i> (page 300) | 22 |
| | Température onduleur | <i>05.11 Température onduleur</i> (page 214) | 23 |
| | Sortie régul PID | <i>40.01 Val act sortie PID process</i> (page 365) | 24 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|------------------|
| | Retour PID process | 40.02 Retour actif PID process (page 365) | 25 |
| | Consigne PID process act | 40.03 Consigne PID process act (page 365) | 26 |
| | Écart PID process actif | 40.04 Écart PID process actif (page 365) | 27 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 32.08 | Tps filtrage supervision 1 | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 1. | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.09 | Bas supervision 1 | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 1 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.10 | Haut supervision 1 | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 1 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.11 | Hystérésis supervision 1 | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 1 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre 32.35 Fonction supervision 4 , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0.00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |
| 32.15 | Fonction supervision 2 | Sélection de la fonction de supervision de signaux 2. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. paramètre 32.17) à ses limites basse et haute (32.19 et 32.20). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. 32.16 . | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction de supervision 2 non utilisée | 0 |
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 |
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 |
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.21 Hystérésis supervision 2). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |

332 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|----------------------|
| 32.16 | <i>Action supervision 2</i> | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 2 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. <i>32.01 État supervision</i> . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme <i>A8B1 ABB Supervision signal 2</i> est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B1 Supervision 2 des signaux</i> . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B0 Supervision 1 des signaux</i> s'il est en marche. | 3 |
| 32.17 | <i>Signal supervision 2</i> | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre <i>32.07 Signal supervision 1</i> . | <i>Courant</i> |
| 32.18 | <i>Tps filtrage supervision 2</i> | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 2 | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.19 | <i>Bas supervision 2</i> | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 2 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.20 | <i>Haut supervision 2</i> | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 2 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.21 | <i>Hystérésis supervision 2</i> | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 2 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre <i>32.35 Fonction supervision 4</i> , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0.00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |
| 32.25 | <i>Fonction supervision 3</i> | Sélection de la fonction de supervision de signaux 3. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. paramètre <i>32.27</i>) à ses limites basse et haute (<i>32.29</i> et <i>32.30</i>). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. <i>32.26</i> . | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction de supervision 3 non utilisée | 0 |
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 |
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 |
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|-------------------------------|
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.31 Hystérésis supervision 3). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |
| 32.26 | Action supervision 3 | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 3 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. 32.01 Etat supervision . | Aucune action |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme A8B2 ABB Supervision signal 3 est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut 80B2 Supervision 3 des signaux . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut 80B0 Supervision 1 des signaux s'il est en marche. | 3 |
| 32.27 | Signal supervision 3 | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 3. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 32.07 Signal supervision 1 . | Couple |
| 32.28 | Tps filtrage supervision 3 | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 3 | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.29 | Bas supervision 3 | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 3 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.30 | Haut supervision 3 | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 3 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.31 | Hystérésis supervision 3 | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 3 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre 32.35 Fonction supervision 4 , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0,00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |
| 32.35 | Fonction supervision 4 | Sélection de la fonction de supervision de signaux 4. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. paramètre 32.37) à ses limites basse et haute (32.39 et 32.30). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. 32.36 . | Désactivé |
| | Désactivé | Fonction de supervision 4 non utilisée | 0 |
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 |
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 |
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |

334 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|----------------------|
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.41 <i>Hystérésis supervision 4</i>). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |
| 32.36 | <i>Action supervision 4</i> | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 4 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. 32.01 <i>État supervision</i> . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme <i>A8B3 ABB Supervision signal 4</i> est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B3 Supervision 4 des signaux</i> . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B0 Supervision 1 des signaux</i> si le moteur est en marche. | 3 |
| 32.37 | <i>Signal supervision 4</i> | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 4. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 32.07 <i>Signal supervision 1</i> . | <i>Zéro</i> |
| 32.38 | <i>Tps filtrage supervision 4</i> | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 4. | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.39 | <i>Bas supervision 4</i> | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 4 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.40 | <i>Haut supervision 4</i> | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 4 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.41 | <i>Hystérésis supervision 4</i> | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 4 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre 32.35 <i>Fonction supervision 4</i> , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0,00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |
| 32.45 | <i>Fonction supervision 5</i> | Sélection de la fonction de supervision de signaux 5. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. paramètre 32.47) à ses limites basse et haute (32.49 et 32.40). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. 32.46. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction de supervision 5 non utilisée | 0 |
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|----------------------|
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 |
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.51 <i>Hystérésis supervision 5</i>). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |
| 32.46 | <i>Action supervision 5</i> | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 5 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. 32.01 <i>État supervision</i> . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme <i>A8B4 ABB Supervision signal 5</i> est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B4 Supervision 5 des signaux</i> . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut <i>80B0 Supervision 1 des signaux</i> si le moteur est en marche. | 3 |
| 32.47 | <i>Signal supervision 5</i> | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 5. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 32.07 <i>Signal supervision 1</i> . | <i>Zéro</i> |
| 32.48 | <i>Tps filtrage supervision 5</i> | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 5 | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.49 | <i>Bas supervision 5</i> | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 5 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.50 | <i>Haut supervision 5</i> | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 5 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.51 | <i>Hystérésis supervision 5</i> | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 5 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre 32.35 <i>Fonction supervision 4</i> , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0,00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |
| 32.55 | <i>Fonction supervision 6</i> | Sélection de la fonction de supervision de signaux 6. Réglage du mode de comparaison du signal surveillé (cf. paramètre 32.57) à ses limites basse et haute (32.59 et 32.50). L'action entreprise si la condition est remplie est sélectionnée au par. 32.56. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction de supervision 6 non utilisée | 0 |

336 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|-------------------------------|
| | Bas | Action entreprise si la limite basse est franchie | 1 |
| | Haut | Action entreprise si la limite haute est franchie | 2 |
| | Bas abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal passe sous la limite basse (absolue) | 3 |
| | Haut abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal dépasse la limite haute (absolue) | 4 |
| | Les deux | Action entreprise si le signal franchit sa limite basse ou haute | 5 |
| | Les deux abs | Action entreprise si la valeur absolue du signal franchit sa limite (absolue) basse ou haute | 6 |
| | Hystérésis | Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · plage d'hystérésis (32.61 Hystérésis supervision 6). L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · plage d'hystérésis. | 7 |
| 32.56 | Action supervision 6 | Sélection du comportement du variateur (défaut, alarme ou aucune action) si la valeur surveillée par la fonction de supervision 6 dépasse ses limites. N.B. : Ce réglage n'a aucune incidence sur l'état indiqué au par. 32.01 État supervision . | Aucune action |
| | Aucune action | Aucune alarme ni défaut | 0 |
| | Alarme | L'alarme A8B5 ABB Supervision signal 6 est signalée. | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut 80B5 Supervision 6 des signaux . | 2 |
| | Défaut si en route | Le variateur déclenche sur défaut 80B0 Supervision 1 des signaux si le moteur est en marche. | 3 |
| 32.57 | Signal supervision 6 | Sélection du signal à surveiller par la fonction de supervision 6. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 32.07 Signal supervision 1 . | Zéro |
| 32.58 | Tps filtrage supervision 6 | Réglage d'une constante de temps de filtrage pour le signal surveillé par la supervision de signaux 6 | 0,000 s |
| | 0.000 ... 30.000 s | Temps de filtrage pour supervision | 1000 = 1 s |
| 32.59 | Bas supervision 6 | Réglage de la limite basse pour la fonction de supervision 6 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite basse | - |
| 32.60 | Haut supervision 6 | Réglage de la limite haute pour la fonction de supervision 6 | 0.00 |
| | -21474836.00... 21474836.00 | Limite haute | - |
| 32.61 | Hystérésis supervision 6 | Réglage de l'hystérésis pour le signal surveillé par la fonction de supervision 6 Ce paramètre vaut pour tous les réglages du paramètre 32.35 Fonction supervision 4 , et non seulement pour Hystérésis (réglage 7). Action entreprise si le signal dépasse la valeur réglée par la limite supérieure + 0,5 · hystérésis. L'action est désactivée lorsque le signal chute sous la valeur réglée par la limite inférieure - 0,5 · hystérésis. | 0.00 |
| | 0.00...100000.00 | Hystérésis | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---------------------------------|---|--------------|-----|-----|-------------|---|-------------|-------------|---|-------------|-------------|---|-------------|-------------|--------|-------------|------------|---|-------------|------------|---|-------------|------------|---|-------------|------------|---|-------------|------------|---|-------------|------------|---|--------------|------------|----|--------------|------------|----|--------------|------------|---------|----------|--|
| 34 Fonctions minuterie | | Configuration des fonctions minuterie. Cf. également section <i>Fonctions minuterie</i> (page 156). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.01 | <i>État fonctions minuterie</i> | État des minuterie combinées. L'état d'une minuterie combinée est le résultat de la fonction logique OU appliquée à toutes les minuterie raccordées. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Minuterie 1</td> <td>1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Minuterie 2</td> <td>1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Minuterie 3</td> <td>1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Minuterie 1 | 1 = Activé. | 1 | Minuterie 2 | 1 = Activé. | 2 | Minuterie 3 | 1 = Activé. | 3...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Minuterie 1 | 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Minuterie 2 | 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Minuterie 3 | 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...0FFFFh | | État des minuterie combinées 1...3 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.02 | <i>État minuterie</i> | État des minuterie 1...12. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Minuterie 1</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Minuterie 2</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Minuterie 3</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Minuterie 4</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Minuterie 5</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Minuterie 6</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Minuterie 7</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Minuterie 8</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Minuterie 9</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Minuterie 10</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Minuterie 11</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Minuterie 12</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Minuterie 1 | 1 = Activé | 1 | Minuterie 2 | 1 = Activé | 2 | Minuterie 3 | 1 = Activé | 3 | Minuterie 4 | 1 = Activé | 4 | Minuterie 5 | 1 = Activé | 5 | Minuterie 6 | 1 = Activé | 6 | Minuterie 7 | 1 = Activé | 7 | Minuterie 8 | 1 = Activé | 8 | Minuterie 9 | 1 = Activé | 9 | Minuterie 10 | 1 = Activé | 10 | Minuterie 11 | 1 = Activé | 11 | Minuterie 12 | 1 = Activé | 12...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Minuterie 1 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Minuterie 2 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Minuterie 3 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Minuterie 4 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Minuterie 5 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Minuterie 6 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Minuterie 7 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Minuterie 8 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Minuterie 9 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Minuterie 10 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Minuterie 11 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Minuterie 12 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | État minuterie | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

338 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------------------|---|------------------|-----|-----|-------------|---|----------|------------|---|----------|------------|---|----------|------------|---|----------|------------|-------|----------|--|----|----------------------|------------|----|----------------------|------------|---------|----------|--|
| 34.04 | <i>État jour exception/saison</i> | État des saisons 1...4 et des exceptions pour jour de la semaine et jour férié. Une seule saison peut être active à la fois. Un jour peut être simultanément un jour ouvré et un jour férié. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Saison 1</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Saison 2</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Saison 3</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Saison 4</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>4...9</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Exception jour ouvré</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Exception jour férié</td> <td>1 = Activé</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Saison 1 | 1 = Activé | 1 | Saison 2 | 1 = Activé | 2 | Saison 3 | 1 = Activé | 3 | Saison 4 | 1 = Activé | 4...9 | Réservés | | 10 | Exception jour ouvré | 1 = Activé | 11 | Exception jour férié | 1 = Activé | 12...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Saison 1 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Saison 2 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Saison 3 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Saison 4 | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4...9 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Exception jour ouvré | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Exception jour férié | 1 = Activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État des saisons et des exceptions pour jour de la semaine et jour férié | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.10 | <i>Fctjons minuterie active</i> | Sélection de la source du signal d'activation des fonctions minuterie. 0 = Désactivé. 1 = Activé. | <i>Désactivé</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désactivé | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Activé | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|---|-------------------------|
| 34.11 | <i>Configuration minuterie 1</i> | Réglages d'activation de la minuterie 1 | 0000 0111 1000 0000b |

| Bit | Nom | Description |
|----------|--------------|--|
| 0 | Lundi | 1 = Le lundi est un jour de démarrage actif. |
| 1 | Mardi | 1 = Le mardi est un jour de démarrage actif. |
| 2 | Mercredi | 1 = Le mercredi est un jour de démarrage actif. |
| 3 | Jeudi | 1 = Le jeudi est un jour de démarrage actif. |
| 4 | Vendredi | 1 = Le vendredi est un jour de démarrage actif. |
| 5 | Samedi | 1 = Le samedi est un jour de démarrage actif. |
| 6 | Dimanche | 1 = Le dimanche est un jour de démarrage actif. |
| 7 | Saison 1 | 1 = Minuterie active pendant la saison 1 |
| 8 | Saison 2 | 1 = Minuterie active pendant la saison 2 |
| 9 | Saison 3 | 1 = Minuterie active pendant la saison 3 |
| 10 | Saison 4 | 1 = Minuterie active pendant la saison 4 |
| 11 | Exceptions | <p>0 = Exceptions désactivées. La minuterie ne tient compte que des réglages de jour de semaine et de saison (bits 0 à 10 dans la configuration de la minuterie), de l'heure de début et de la durée de la minuterie (cf. 34.12 et 34.13). Les jours d'exception réglés aux paramètres 34.70...34.90 n'ont aucune incidence sur cette minuterie.</p> <p>1 = Exceptions activées. La minuterie est active pendant les jours de la semaine et les saisons réglés aux bits 0 à 10, et aux heures réglées aux paramètres 34.12 et 34.13.</p> <p>De plus, la minuterie est active les jours d'exception définis au bit 12, au bit 13 et aux paramètres 34.70...34.90. Si les bits 12 et 13 sont réglés à zéro, la minuterie est inactive les jours d'exception.</p> |
| 12 | Jours fériés | <p>Ce bit est inopérant si le bit 11 n'est pas réglé sur 1 (Exceptions activées).</p> <p>Si les bits 11 et 12 sont réglés à 1, la minuterie est active pendant les jours de semaine et les saisons définis aux bits 0 à 10, aux heures réglées aux paramètres 34.12 et 34.13.</p> <p>De plus, la minuterie est active lorsque la journée en cours est définie comme jour d'exception « Jour férié » aux paramètres 34.70 à 34.90 et que l'heure actuelle correspond à la plage horaire réglée aux paramètres 34.12 et 34.13. Lors des jours d'exception, les bits relatifs au jour de la semaine et à la saison sont ignorés.</p> |
| 13 | Jours ouvrés | <p>Ce bit est inopérant si le bit 11 n'est pas réglé sur 1 (Exceptions activées).</p> <p>Si les bits 11 et 13 sont réglés à 1, la minuterie est active pendant les jours de semaine et les saisons définis aux bits 0 à 10, aux heures réglées aux paramètres 34.12 et 34.13.</p> <p>De plus, la minuterie est active lorsque la journée en cours est définie comme jour d'exception « Jour ouvré » aux paramètres 34.70 à 34.90 et que l'heure actuelle correspond à la plage horaire réglée aux paramètres 34.12 et 34.13. Lors des jours d'exception, les bits relatifs au jour de la semaine et à la saison sont ignorés.</p> |
| 14 et 15 | Réservés | |

340 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------------|---|--------------|-------|----------|--------|----------|---------|---------|---------|---------|------------|--------------|--------------|---|
| Voici des exemples de configurations de minuteriers avec les plages d'activation de la minuterie correspondantes : | | | | | | | | | | | | | | | |
| Bits du paramètre 34.11 Configuration minuterie 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Lundi | Mardi | Mercredi | Jeudi | Vendredi | Samedi | Dimanche | Saison1 | Saison2 | Saison3 | Saison4 | Exceptions | Jours fériés | Jours ouvrés | |
| | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | Exemple 1 : la minuterie est active aux heures de la journée réglées à d'autres paramètres <u>chaque jour de la semaine et chaque saison</u> . Les jours d'exception (34.70...34.90) n'ont aucune incidence sur cette minuterie. |
| | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | Exemple 2 : la minuterie est active pendant les heures de la journée réglées à d'autres paramètres <u>du lundi au vendredi</u> , en toute saison. Les jours d'exception (34.70...34.90) n'ont aucune incidence sur cette minuterie. |
| | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | Exemple 3 : la minuterie est active pendant les heures de la journée réglées à d'autres paramètres, du lundi au vendredi, <u>pendant la saison 3 uniquement</u> (configurable en « été », par exemple). Les jours d'exception (34.70...34.90) n'ont aucune incidence sur cette minuterie. |
| | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | Exemple 4 : la minuterie est active pendant les heures de la journée réglées à d'autres paramètres du lundi au vendredi, en toute saison. De plus, la minuterie est active <u>tous les jours d'exception Jours fériés, quel que soit le jour de la semaine ou la saison</u> . |
| | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | Exemple 5 : la minuterie est active pendant les heures de la journée réglées à d'autres paramètres les lundis, mercredis, vendredis et dimanches des saisons 1 et 2. De plus, la minuterie est active <u>chaque jour d'exception Jours ouvrés, quel que soit le jour de la semaine ou la saison</u> . |
| | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | Exemple 6 : la minuterie est active aux heures de la journée réglées à d'autres paramètres <u>chaque jour de la semaine et chaque saison</u> . La minuterie est <u>inopérante tous les jours d'exception</u> . |
| | 0000h...FFFFh | Configuration de la minuterie 1 | | | | | | | | | | | 1 = 1 | | |
| 34.12 | Heure début minuterie 1 | Réglage de l'heure de démarrage quotidien de la minuterie 1. Le pas de réglage est d'une seconde. La minuterie peut démarrer à un moment autre que l'heure de démarrage réglée. Par exemple, si la durée de la minuterie est supérieure à une journée et que la session active démarre pendant cette période, la minuterie démarre à 00:00 et s'arrête lorsque la durée est écoulée. | | | | | | | | | | | 00:00:00 | | |
| | 00:00:00...23:59:59 | Heure de démarrage quotidien de la minuterie | | | | | | | | | | | 1 = 1 | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|--|-------------------------|
| 34.13 | <i>Durée minuterie 1</i> | Réglage de la durée de la minuterie 1. Le pas de réglage est d'une minute. La durée peut se prolonger au-delà de la fin de la journée mais la minuterie s'arrête à minuit si le jour suivant est un jour d'exception. De la même manière, une période entamée pendant un jour d'exception s'arrête à la fin de la journée même si la durée réglée est plus longue. La minuterie s'interrompt et reprendra ensuite si elle n'est pas terminée. | 00:00:00 |
| | 00 00:00...07 00:00 | Durée de la minuterie | 1 = 1 |
| 34.14 | <i>Configuration minuterie 2</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.15 | <i>Heure début minuterie 2</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.16 | <i>Durée minuterie 2</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.17 | <i>Configuration minuterie 3</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.18 | <i>Heure début minuterie 3</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.19 | <i>Durée minuterie 3</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.20 | <i>Configuration minuterie 4</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.21 | <i>Heure début minuterie 4</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.22 | <i>Durée minuterie 4</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.23 | <i>Configuration minuterie 5</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.24 | <i>Heure début minuterie 5</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.25 | <i>Durée minuterie 5</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.26 | <i>Configuration minuterie 6</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.27 | <i>Heure début minuterie 6</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.28 | <i>Durée minuterie 6</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.29 | <i>Configuration minuterie 7</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.30 | <i>Heure début minuterie 7</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.31 | <i>Durée minuterie 7</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.32 | <i>Configuration minuterie 8</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.33 | <i>Heure début minuterie 8</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.34 | <i>Durée minuterie 8</i> | Cf. 34.13 <i>Durée minuterie 1</i> | 00:00:00 |
| 34.35 | <i>Configuration minuterie 9</i> | Cf. 34.11 <i>Configuration minuterie 1</i> | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.36 | <i>Heure début minuterie 9</i> | Cf. 34.12 <i>Heure début minuterie 1</i> | 00:00:00 |

342 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|-------------------------|
| 34.37 | <i>Durée minuterie 9</i> | Cf. 34.13 Durée minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.38 | <i>Configuration minuterie 10</i> | Cf. 34.11 Configuration minuterie 1 | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.39 | <i>Heure début minuterie 10</i> | Cf. 34.12 Heure début minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.40 | <i>Durée minuterie 10</i> | Cf. 34.13 Durée minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.41 | <i>Configuration minuterie 11</i> | Cf. 34.11 Configuration minuterie 1 | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.42 | <i>Heure début minuterie 11</i> | Cf. 34.12 Heure début minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.43 | <i>Durée minuterie 11</i> | Cf. 34.13 Durée minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.44 | <i>Configuration minuterie 12</i> | Cf. 34.11 Configuration minuterie 1 | 0000 0111 1000 0000b |
| 34.45 | <i>Heure début minuterie 12</i> | Cf. 34.12 Heure début minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.46 | <i>Durée minuterie 12</i> | Cf. 34.13 Durée minuterie 1 | 00:00:00 |
| 34.60 | <i>Date début saison 1</i> | Réglage de la date de début de la saison 1 au format jj.mm, avec jj = numéro du jour et mm = numéro du mois. Le changement de saison s'effectue à minuit. Une seule saison peut être active à la fois. Les minuteriées démarrent pendant les jours d'exception même si ceux-ci ne se situent pas dans la saison active. Les dates de début des saisons 1 à 4 doivent être indiquées dans l'ordre chronologique pour utiliser toutes les saisons. En préréglage usine, aucune saison n'est configurée. Si le paramètre n'est pas à son préréglage usine et que les dates de début de saison ne se situent pas dans l'ordre chronologique, le variateur signale une alarme de configuration de saison. | 01.01. |
| | 01.01...31.12 | Date de début de la saison | |
| 34.61 | <i>Date début saison 2</i> | Réglage de la date de début de la saison 2. Cf. 34.60 Date début saison 1 . | 01.01. |
| 34.62 | <i>Date début saison 3</i> | Réglage de la date de début de la saison 3. Cf. 34.60 Date début saison 1 . | 01.01. |
| 34.63 | <i>Date début saison 4</i> | Réglage de la date de début de la saison 4. Cf. 34.60 Date début saison 1 . | 01.01. |
| 34.70 | <i>Nombre exceptions actives</i> | Réglage du nombre d'exceptions actives. Ce paramètre indique la dernière exception active ; toutes les exceptions précédentes sont actives. Les exceptions 1 à 3 sont des périodes (durée réglable) tandis que les exceptions 4 à 16 sont des journées (durée 24 heures). Exemple : Si ce paramètre est réglé sur 4, les exceptions 1 à 4 sont actives mais pas les exceptions 5 à 16. | 3 |
| | 0...16 | Nombre de périodes ou de jours d'exception actifs | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------|---|--------------|-----|-----|-------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|-------------|---------------------------------|---|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|----|--------------|---------------------------------|
| 34.71 | <i>Types d'exception</i> | Réglage des types d'exception 1 à 16 : jour ouvré ou jour férié. Les exceptions 1 à 3 sont des périodes (durée réglable) tandis que les exceptions 4 à 16 sont des journées (durée 24 heures). | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Exception 1</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>1</td><td>Exception 2</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>2</td><td>Exception 3</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>3</td><td>Exception 4</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>4</td><td>Exception 5</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>5</td><td>Exception 6</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>6</td><td>Exception 7</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>7</td><td>Exception 8</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>8</td><td>Exception 9</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>9</td><td>Exception 10</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>10</td><td>Exception 11</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>11</td><td>Exception 12</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>12</td><td>Exception 13</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>13</td><td>Exception 14</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>14</td><td>Exception 15</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> <tr><td>15</td><td>Exception 16</td><td>0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié.</td></tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Exception 1 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 1 | Exception 2 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 2 | Exception 3 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 3 | Exception 4 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 4 | Exception 5 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 5 | Exception 6 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 6 | Exception 7 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 7 | Exception 8 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 8 | Exception 9 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 9 | Exception 10 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 10 | Exception 11 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 11 | Exception 12 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 12 | Exception 13 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 13 | Exception 14 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 14 | Exception 15 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | 15 | Exception 16 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Exception 1 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Exception 2 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Exception 3 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Exception 4 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Exception 5 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Exception 6 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Exception 7 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Exception 8 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Exception 9 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Exception 10 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Exception 11 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Exception 12 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Exception 13 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Exception 14 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Exception 15 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Exception 16 | 0 = Jour ouvré. 1 = Jour férié. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Type d'exception | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.72 | <i>Début exception 1</i> | Réglage de la date de début de la période d'exception au format jj.mm, avec jj = numéro du jour et mm = numéro du mois. Une minuterie démarrée un jour d'exception s'arrête automatiquement à 23:59:59 même si la durée n'est pas terminée. Une journée peut être à la fois un jour ouvré et un jour férié. Elle est active si l'un des deux jours d'exception est actif. | 01.01. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 01.01....31.12. | Date de début de la période d'exception 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.73 | <i>Durée exception 1</i> | Longueur (en jours) de la période d'exception. Une période d'exception est considérée comme plusieurs jours d'exception consécutifs. | 0 jour | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...60 j | Durée de la période d'exception 1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.74 | <i>Début exception 2</i> | Cf. 34.72 <i>Début exception 1</i> | 01.01. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.75 | <i>Durée exception 2</i> | Cf. 34.73 <i>Durée exception 1</i> | 0 jour | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.76 | <i>Début exception 3</i> | Cf. 34.72 <i>Début exception 1</i> | 01.01. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.77 | <i>Durée exception 3</i> | Cf. 34.73 <i>Durée exception 1</i> | 0 jour | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.78 | <i>Jour exception 4</i> | Réglage de la date du jour d'exception 4 | 01.01. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 01.01....31.12. | Date de début du jour d'exception 4. Une minuterie démarrée un jour d'exception s'arrête automatiquement à 23:59:59 même si la durée n'est pas microconsoleterminée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.79 | <i>Jour exception 5</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.80 | <i>Jour exception 6</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

344 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------|---|--------------|-----|-----|-------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|-------------|----------------------------|---|--------------|----------------------------|----|--------------|----------------------------|----|--------------|----------------------------|---------|----------|--|
| 34.81 | <i>Jour exception 7</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.82 | <i>Jour exception 8</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.83 | <i>Jour exception 9</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.84 | <i>Jour exception 10</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.85 | <i>Jour exception 11</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.86 | <i>Jour exception 12</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.87 | <i>Jour exception 13</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.88 | <i>Jour exception 14</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.89 | <i>Jour exception 15</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.90 | <i>Jour exception 16</i> | Cf. 34.79 <i>Jour exception 4</i> | 01.01 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.100 | <i>Minuterie 1</i> | Sélection des minuterie raccordées à la minuterie combinée 1. 0 = Non raccordé. 1 = Raccordé. Cf. 34.01 <i>État fonctions minuterie.</i> | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Minuterie 1</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Minuterie 2</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Minuterie 3</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Minuterie 4</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Minuterie 5</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Minuterie 6</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Minuterie 7</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Minuterie 8</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Minuterie 9</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Minuterie 10</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Minuterie 11</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Minuterie 12</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Minuterie 1 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 1 | Minuterie 2 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 2 | Minuterie 3 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 3 | Minuterie 4 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 4 | Minuterie 5 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 5 | Minuterie 6 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 6 | Minuterie 7 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 7 | Minuterie 8 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 8 | Minuterie 9 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 9 | Minuterie 10 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 10 | Minuterie 11 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 11 | Minuterie 12 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 12...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Minuterie 1 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Minuterie 2 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Minuterie 3 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Minuterie 4 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Minuterie 5 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Minuterie 6 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Minuterie 7 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Minuterie 8 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Minuterie 9 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Minuterie 10 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Minuterie 11 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Minuterie 12 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | Minuterie raccordées à la minuterie combinée 1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.101 | <i>Minuterie 2</i> | Sélection des minuterie raccordées à la minuterie combinée 2. Cf. 34.01 <i>État fonctions minuterie.</i> | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.102 | <i>Minuterie 3</i> | Sélection des minuterie raccordées à la minuterie combinée 3. Cf. 34.01 <i>État fonctions minuterie.</i> | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---------------------------------------|--|--------------|--------------------------------|-----|-------------|--|-------------|----------------------------|-------|-----------------------------------|--|---|-------------|--------------------------------|-------------------------------|----------|--|
| 34.110 | <i>Fonction temps supplémentaire</i> | Sélection des minuterie combinées (plus exactement, des minuterie raccordées aux minuterie combinées) activées par la fonction de temps supplémentaire. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Minuterie 1</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Minuterie 2</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Minuterie 3</td> <td>0 = Désactivé. 1 = Activé.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Minuterie 1 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 1 | Minuterie 2 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 2 | Minuterie 3 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | 3...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Minuterie 1 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Minuterie 2 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Minuterie 3 | 0 = Désactivé. 1 = Activé. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Minuterie combinée, y compris temps supplémentaire | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.111 | <i>Source Activation du tps suppl</i> | Sélection de la source du signal d'activation du temps supplémentaire. 0 = Désactivé. 1 = Activé. | <i>Off</i> | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Off | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | On | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| 34.112 | <i>Durée temps suppl.</i> | Définition du temps au cours duquel le temps supplémentaire est désactivé après extinction du signal d'activation. Exemple : Si le paramètre <i>34.111 Source Activation du tps suppl</i> est réglé sur <i>DI1</i> et <i>34.112 Durée temps suppl.</i> sur 01:30:00, le temps supplémentaire est activé pendant 1 heure et 30 minutes après désactivation de l'entrée logique DI1. | 00:00:00 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 00 00:00...07 00:00 | Durée du temps supplémentaire | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">35 Protection thermique moteur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">Réglages de protection thermique du moteur : configuration de la mesure de température, réglage de la courbe de charge et mode de commande des ventilateurs du moteur. Cf. également section <i>Protection thermique du moteur</i> (page 185).</td> </tr> <tr> <td>35.01</td> <td><i>Température moteur estimée</i></td> <td>Affichage de la température du moteur estimée selon le modèle interne de protection thermique du moteur (cf. paramètres <i>35.50...35.55</i>). L'unité est sélectionnée au paramètre <i>96.16 Sélection unité</i>. Paramètre en lecture seule.</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>-60...1000 °C ou -76...1832 °F</td> <td>Température estimée du moteur</td> <td>1 = 1°</td> </tr> </tbody> </table> | | | | 35 Protection thermique moteur | | | Réglages de protection thermique du moteur : configuration de la mesure de température, réglage de la courbe de charge et mode de commande des ventilateurs du moteur. Cf. également section <i>Protection thermique du moteur</i> (page 185). | | | 35.01 | <i>Température moteur estimée</i> | Affichage de la température du moteur estimée selon le modèle interne de protection thermique du moteur (cf. paramètres <i>35.50...35.55</i>). L'unité est sélectionnée au paramètre <i>96.16 Sélection unité</i> . Paramètre en lecture seule. | - | | -60...1000 °C ou -76...1832 °F | Température estimée du moteur | 1 = 1° | |
| 35 Protection thermique moteur | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Réglages de protection thermique du moteur : configuration de la mesure de température, réglage de la courbe de charge et mode de commande des ventilateurs du moteur. Cf. également section <i>Protection thermique du moteur</i> (page 185). | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 35.01 | <i>Température moteur estimée</i> | Affichage de la température du moteur estimée selon le modèle interne de protection thermique du moteur (cf. paramètres <i>35.50...35.55</i>). L'unité est sélectionnée au paramètre <i>96.16 Sélection unité</i> . Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| | -60...1000 °C ou -76...1832 °F | Température estimée du moteur | 1 = 1° | | | | | | | | | | | | | | | |

346 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|----------------------------|
| 35.02 | <i>Température mesurée 1</i> | Affichage de la température reçue par la source réglée au paramètre 35.11 Source température 1 . L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. La valeur affichée ne constitue pas une mesure valide avec une sonde CTP raccordée à DI6. Affichage de 0 ohm (température normale) ou de la valeur du paramètre 35.12 Lim défaut température 1 (échauffement). Paramètre en lecture seule. | - |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F, 0...5000 ohm ou [35.12] ohm | Température mesurée 1 | 1 = 1 unités |
| 35.03 | <i>Température mesurée 2</i> | Affichage de la température reçue par la source réglée au paramètre 35.21 Source température 2 . L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. La valeur affichée ne constitue pas une mesure valide avec une sonde CTP raccordée à DI6. Affichage de 0 ohm (température normale) ou de la valeur du paramètre 35.12 Lim défaut température 1 (échauffement). Paramètre en lecture seule. | - |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F, 0...5000 ohm ou [35.22] ohm | Température mesurée 2 | 1 = 1 unité |
| 35.05 | <i>Niveau surcharge moteur</i> | Affichage du niveau de surcharge du moteur en pourcentage de la limite de déclenchement sur défaut de surcharge moteur. Cf. paramètre 35.56 Action surcharge moteur et section Protection du moteur contre les surcharges (page 190). | 0,0 |
| | 0,0...300,0 % | Niveau de surcharge du moteur. 0,0 % Pas de surcharge moteur 88,0 % Surcharge du moteur atteignant le seuil d'alarme 100,0 % Surcharge du moteur atteignant le seuil de défaut | 10 = 1 % |
| 35.11 | <i>Source température 1</i> | Sélection de la source de lecture de la température mesurée 1. La source est généralement une sonde raccordée au moteur commandé par le variateur, mais ce paramètre peut également servir à mesurer et surveiller la température d'autres éléments du procédé tant que la sonde utilisée est conforme à la liste de sélection. | <i>Température estimée</i> |
| | Désactivé | Aucun. La fonction de supervision de température 1 est désactivée. | 0 |
| | Température estimée | Température estimée du moteur (cf. paramètre 35.01 Température moteur estimée). La température est estimée au moyen d'un calcul interne du variateur. Il est important de régler la température ambiante du moteur au paramètre 35.50 Temp. ambiante moteur . | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|--------------------------|--|--------------|
| | I/O analog. KTY84 | <p>Sonde KTY84 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 1. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 2 |
| | Réservé | | 3...4 |
| | I/O analog. 1 × Pt100 | <p>Sonde Pt100 raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 1. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 5 |
| | I/O analog. 2 × Pt100 | Idem sélection I/O analog. 1 × Pt100 avec deux sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 6 |
| | I/O analog. 3 × Pt100 | Idem sélection I/O analog. 1 × Pt100 avec trois sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 7 |
| | CTP DI6 | <p>Sonde CTP raccordée sur DI6</p> <p>N.B. : La valeur affichée ne constitue pas une mesure valide avec une sonde CTP raccordée à DI6. Affichage de 0 ohm (température normale) ou de la valeur du paramètre 35.22 Lim défaut température 2 (échauffement).</p> | 8 |
| | Réservé | | 9...10 |
| | Température directe | La température est donnée par la source sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 . La valeur de la source est en principe incluse dans l'unité de température indiquée au paramètre 96.16 Sélection unité . | 11 |

348 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|--------------------------|---|--------------|
| | KTY83 I/O analog | <p>Sonde KTY83 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 1. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 12 |
| | I/O analog. 1 × Pt100 | <p>Sonde Pt1000 raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 1. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 13 |
| | I/O analog. 2 × Pt100 | Idem sélection I/O analog. 1 × Pt100 avec deux sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 14 |
| | I/O analog. 3 × Pt100 | Idem sélection I/O analog. 1 × Pt100 avec trois sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 15 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|------------------------|--|--------------|
| | Ni1000 | <p>Sonde Ni1000 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Les sondes au coefficient thermique de 6,18 ohm / 1 °C (6180 ppm/K) sont prises en charge. 100 °C correspondent à 1618 ohm.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 1. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 16 |
| | Réservé | | 17...18 |
| | Module d'extension CTP | <p>La sonde CTP est raccordée au module d'extension multifonction CMOD-02 monté dans le support (Slot) 2 du variateur. Cf. chapitre <i>Modules d'extension d'E/S analogiques (option)</i>, section <i>Module d'extension multifonction CMOD-02 (alimentation externe 24 V c.a./c.c. et interface CTP isolée)</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur.</p> | 19 |
| | I/O analog. CTP | <p>Sonde CTP raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Les réglages sont identiques à ceux du choix I/O analog. KTY84.</p> <p>Nota : Avec ce réglage, le programme de commande convertit le signal analogique en valeur ohmique de la résistance CTP et l'affiche au paramètre 35.02. Le nom et l'unité de ce paramètre ne s'en rapportent pas moins à la température.</p> | 20 |
| | Therm(0) | <p>Sonde CTP ou relais pour thermistance normalement fermé raccordé à l'entrée logique DI6. Lorsque l'entrée logique est à 0, elle indique une surchauffe moteur.</p> | 21 |
| | Therm(1) | <p>Relais pour thermistance normalement ouvert connecté à l'entrée logique DI6. Lorsque l'entrée logique est à 1, elle indique une surchauffe moteur.</p> | 22 |

350 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|------------------------------|
| 35.12 | <i>Lim défaut température 1</i> | Réglage de la limite de défaut pour la fonction de surveillance thermique 1. Lorsque la température mesurée 1 dépasse la limite, le variateur déclenche sur défaut <i>4981 Température ext. 1</i> . L'unité est sélectionnée au paramètre <i>96.16 Sélection unité</i> . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. La valeur affichée ne constitue pas une mesure valide avec une sonde CTP raccordée à DI6. Affichage de 0 ohm (température normale) ou de la valeur du paramètre <i>35.12 Lim défaut température 1</i> (échauffement). Avec une sonde CTP, toute modification de ce réglage est sans effet sur la génération du défaut. Lorsque la sonde CTP dépasse le seuil de déclenchement du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>), le variateur déclenche sur défaut ; le défaut peut être réarmé manuellement lorsque la sonde repasse sous le seuil de récupération du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>). | 130 °C ou 266 °F ou 4500 ohm |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm | Limite de défaut pour la fonction de surveillance thermique 1. | 1 = 1 unité |
| 35.13 | <i>Limite alarme température 1</i> | Réglage de la limite d'alarme pour la fonction de surveillance thermique 1. Lorsque la température mesurée 1 dépasse la limite, l'alarme <i>A491 Température ext. 1</i> est signalée. L'unité est sélectionnée au paramètre <i>96.16 Sélection unité</i> . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. Avec une sonde CTP, toute modification de ce réglage est sans effet sur la génération du défaut. Lorsque la sonde CTP dépasse le seuil de déclenchement du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>), le variateur déclenche sur défaut ; le défaut peut être réarmé manuellement lorsque la sonde repasse sous le seuil de récupération du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>). | 110 °C ou 230 °F ou 4000 ohm |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm | Limite d'alarme pour la fonction de surveillance thermique 1 | 1 = 1 unité |
| 35.14 | <i>Source AI température 1</i> | Choix de l'entrée analogique lorsque celle-ci doit fournir une valeur de mesure en fonction du réglage du par. <i>35.11 Source température 1</i> . | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | Valeur active AI1 | Entrée analogique 1 (AI1) sur l'unité de commande | 1 |
| | Valeur active AI2 | Entrée analogique 2 (AI2) sur l'unité de commande | 2 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------|--|---------------------|
| 35.21 | Source température 2 | Sélection de la source de lecture de la température mesurée 2. La source est généralement une sonde raccordée au moteur commandé par le variateur, mais ce paramètre peut également servir à mesure et surveiller la température d'autres éléments du procédé tant que la sonde utilisée est conforme à la liste de sélection. Cf. paramètre 35.11. | Température estimée |
| | Désactivé | Aucun. La fonction de supervision de température 2 est désactivée. | 0 |
| | Température estimée | Température estimée du moteur (cf. paramètre 35.01 <i>Température moteur estimée</i>). La température est estimée au moyen d'un calcul interne du variateur. Il est important de régler la température ambiante du moteur au paramètre 35.50 <i>Temp. ambiante moteur</i> . | 1 |
| | I/O analog. KTY84 | Sonde KTY84 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.24 <i>Source AI température 2</i> et à une sortie analogique. Vous devez effectuer les réglages suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 <i>AI standard</i> sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 <i>AO standard</i>, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur <i>Forcer excitation sonde 2</i>. La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés. | 2 |
| | Réservé | | 3...4 |
| | I/O analog. 1 × Pt100 | Sonde Pt100 raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.24 <i>Source AI température 2</i> et à une sortie analogique. Vous devez effectuer les réglages suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 <i>AI standard</i> sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 <i>AO standard</i>, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur <i>Forcer excitation sonde 2</i>. La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés. | 5 |
| | I/O analog. 2 × Pt100 | Idem sélection <i>I/O analog. 1 × Pt100</i> avec deux sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 6 |


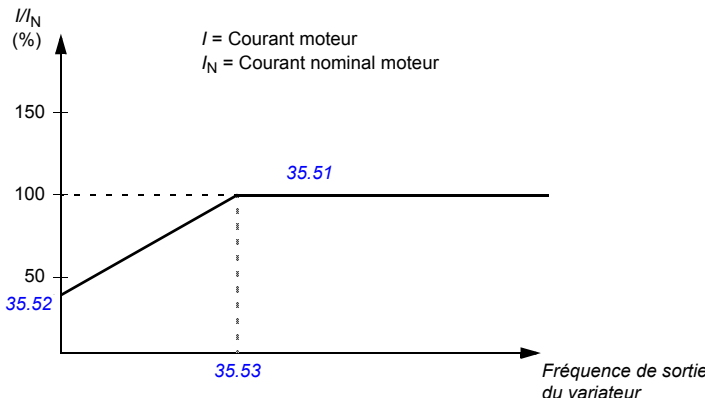
352 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|--------------------------|---|--------------|
| | I/O analog. 3 × Pt100 | Idem sélection <i>I/O analog. 1 × Pt100</i> avec trois sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 7 |
| | CTP DI6 | Sonde CTP raccordée sur DI6 N.B. : La valeur affichée ne constitue pas une mesure valide avec une sonde CTP raccordée à DI6. Affichage de 0 ohm (température normale) ou de la valeur du paramètre 35.22 Lim défaut température 2 (échauffement). | 8 |
| | Réservé | | 9...10 |
| | Température directe | La température est donnée par la source sélectionnée au paramètre 35.24 Source AI température 2 . La valeur de la source est en principe incluse dans l'unité de température indiquée au paramètre 96.16 Sélection unité . | 11 |
| | KTY83 I/O analog | Sonde KTY83 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique. Vous devez effectuer les réglages suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 2. La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés. | 12 |
| | I/O analog. 1 × Pt100 | Sonde Pt1000 raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique. Vous devez effectuer les réglages suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 2. La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés. | 13 |
| | I/O analog. 2 × Pt100 | Idem sélection <i>I/O analog. 1 × Pt100</i> avec deux sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 14 |
| | I/O analog. 3 × Pt100 | Idem sélection <i>I/O analog. 1 × Pt100</i> avec trois sondes raccordées en série. Les mesures sont nettement plus précises avec plusieurs sondes. | 15 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|------------------------|--|--------------|
| | Ni1000 | <p>Sonde Ni1000 raccordée à l'entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.14 Source AI température 1 et à une sortie analogique.</p> <p>Les sondes au coefficient thermique de 6,18 ohm / 1 °C (6180 ppm/K) sont prises en charge. 100 °C correspondent à 1618 ohm.</p> <p>Vous devez effectuer les réglages suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Réglez le cavalier ou l'interrupteur de l'entrée analogique sur U (tension). Pour valider vos modifications, vous devez redémarrer l'unité de commande. • Réglez le paramètre de sélection de l'unité de l'entrée analogique appropriée dans le groupe 12 AI standard sur V (volt). • Dans le groupe de paramètres 13 AO standard, réglez le paramètre de sélection de la source de la sortie analogique sur Forcer excitation sonde 2. <p>La sortie analogique fournit un courant constant à la sonde CTP. La valeur ohmique de la sonde augmente avec sa température, tout comme la tension dans la sonde. L'entrée analogique lit la valeur de la tension et la convertit en degrés.</p> | 16 |
| | Réservé | | 17...18 |
| | Module d'extension CTP | <p>La sonde CTP est raccordée au module d'extension multifonction CMOD-02 monté dans le support (Slot) 2 du variateur. Cf. chapitre <i>Modules d'extension d'E/S analogiques (option)</i>, section <i>Module d'extension multifonction CMOD-02 (alimentation externe 24 V c.a./c.c. et interface CTP isolée)</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur.</p> | 19 |
| | I/O analog. CTP | <p>Sonde CTP raccordée à une entrée analogique sélectionnée au paramètre 35.24 Source AI température 2 et à une sortie analogique.</p> <p>Les réglages sont identiques à ceux du choix I/O analog. KTY84.</p> <p>Nota : Avec ce réglage, le programme de commande convertit le signal analogique en valeur ohmique de la résistance CTP et l'affiche au paramètre 35.03. Le nom et l'unité de ce paramètre ne s'en rapportent pas moins à la température.</p> | 20 |
| | Therm(0) | <p>Sonde CTP ou relais pour thermistance normalement fermé raccordé à l'entrée logique DI6. Lorsque l'entrée logique est à 0, elle indique une surchauffe moteur.</p> | 21 |
| | Therm(1) | <p>Relais pour thermistance normalement ouvert connecté à l'entrée logique DI6. Lorsque l'entrée logique est à 1, elle indique une surchauffe moteur.</p> | 22 |

354 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|------------------------------|
| 35.22 | <i>Lim défaut température 2</i> | Réglage de la limite de défaut pour la fonction de surveillance thermique 2. Lorsque la température mesurée 1 dépasse la limite, le variateur déclenche sur défaut 4982 Température ext. 2 . L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. Avec une sonde CTP, toute modification de ce réglage est sans effet sur la génération du défaut. Lorsque la sonde CTP dépasse le seuil de déclenchement du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>), le variateur déclenche sur défaut ; le défaut peut être réarmé manuellement lorsque la sonde repasse sous le seuil de récupération du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>). | 130 °C ou 266 °F ou 4500 ohm |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm | Limite de défaut pour la fonction de surveillance thermique 2 | 1 = 1 unité |
| 35.23 | <i>Limite alarme température 2</i> | Réglage de la limite d'alarme pour la fonction de surveillance thermique 2. Lorsque la température mesurée 1 dépasse la limite, l'alarme A492 Température ext. 2 est signalée. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Avec une sonde CTP, elle est exprimée en ohms. Avec une sonde CTP, toute modification de ce réglage est sans effet sur la génération du défaut. Lorsque la sonde CTP dépasse le seuil de déclenchement du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>), le variateur déclenche sur défaut ; le défaut peut être réarmé manuellement lorsque la sonde repasse sous le seuil de récupération du module CMOD-02 (cf. <i>Manuel d'installation du variateur</i>). | 110 °C ou 230 °F ou 4000 ohm |
| | -60...5000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm | Limite d'alarme pour la fonction de surveillance thermique 2 | 1 = 1 unité |
| 35.24 | <i>Source AI température 2</i> | Choix de l'entrée analogique lorsque celle-ci doit fournir une valeur de mesure en fonction du réglage du par. 35.11 Source température 1 . | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | Valeur active AI1 | Entrée analogique 1 (AI1) sur l'unité de commande | 1 |
| | Valeur active AI2 | Entrée analogique 2 (AI2) sur l'unité de commande | 2 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 35.31 | <i>Activation fonction SMT</i> | Activation du message de défaut « La température moteur est à un niveau dangereux » (4991 Danger temp. moteur). Activation automatique lorsque le module de protection de la thermistance certifié ATEX CPTC-02 est raccordé au variateur. | <i>Off</i> |
| | Off | Activé | 0 |
| | On | Désactivé | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|----------------------------------|--|---------------|
| 35.50 | <i>Temp. ambiante moteur</i> | Réglage de la température ambiante du moteur pour le modèle de protection thermique du moteur. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . Le modèle de protection thermique du moteur estime la température du moteur en s'appuyant sur les paramètres 35.50...35.55 . La température du moteur augmente s'il fonctionne dans la zone au-dessus de la courbe de charge et baisse s'il fonctionne dans la zone sous la courbe de charge.  ATTENTION ! Le modèle ne protège pas le moteur si sa capacité de refroidissement est diminuée par des poussières, un encrassement etc. | 20 °C (68 °F) |
| | -60...100 °C (-76 ... 212 °F) | Température ambiante | 1 = 1° |
| 35.51 | <i>Courbe de charge moteur</i> | Réglage de la courbe de charge moteur associée aux paramètres 35.52 Charge vitesse nulle et 35.53 Point d'inflexion . La courbe de charge est utilisée par le modèle de protection thermique du moteur pour en estimer la température. Si ce paramètre est réglé sur 100 %, la charge maxi est égale à la valeur du paramètre 99.06 Courant nominal moteur (des charges supérieures échauffent le moteur). Le niveau de la courbe de charge doit être adapté si la température ambiante diffère de la température nominale réglée au par. 35.50 Temp. ambiante moteur . | 110 % |
|  <p style="text-align: center;">$I = \text{Courant moteur}$ $I_N = \text{Courant nominal moteur}$</p> | | | |
| 50...150% | | Charge moteur maxi de la courbe de charge | 1 = 1 % |
| 35.52 | <i>Charge vitesse nulle</i> | Réglage de la courbe de charge moteur associée aux paramètres 35.51 Courbe de charge moteur et 35.53 Point d'inflexion . Réglage de la charge moteur maxi à vitesse nulle de la courbe de charge. Une valeur plus élevée peut être utilisée si le moteur est refroidi par un ventilateur externe. Cf. recommandations du constructeur du moteur. Cf. paramètre 35.51 Courbe de charge moteur | 70 % |
| 25...150 % | | Charge moteur maxi à vitesse nulle de la courbe de charge | 1 = 1 % |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|--|--------------------------------|
| 35.53 | <i>Point d'inflexion</i> | Réglage de la courbe de charge moteur associée aux paramètres 35.51 Courbe de charge moteur et 35.52 Charge vitesse nulle . Réglage de la fréquence au point d'inflexion de la courbe de charge, c'est-à-dire là où la courbe de charge du moteur commence à s'éloigner de la valeur du paramètre 35.51 Courbe de charge moteur pour aller vers la valeur du paramètre 35.52 Charge vitesse nulle . Cf. paramètre 35.51 Courbe de charge moteur | 45,00 Hz |
| | 1,00 ... 500,00 Hz | Point d'inflexion de la courbe de charge | Cf. par. 46.02 |
| 35.54 | <i>Echauffement nom moteur</i> | Réglage de l'échauffement du moteur au-dessus de sa température ambiante à courant nominal. Cf. recommandations du constructeur du moteur. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . | 80 °C (176 °F) |
| | | | |
| | 0...300 °C (32...572 °F) | Échauffement | 1 = 1° |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---------------|---------------------------------|--|-------------------------|
| 35.55 | <i>Cstante tps therm moteur</i> | Réglage de la constante de temps thermique à utiliser avec le modèle de protection thermique du moteur. Il s'agit du temps nécessaire au moteur pour atteindre 63 % de sa température nominale. Cf. recommandations du constructeur du moteur. Pour une protection thermique conforme UL pour les moteurs de classe NEMA, utilisez la règle de base suivante : la constante de temps thermique est égale à 35 fois t ₆ , où t ₆ (en secondes) est spécifié par le constructeur du moteur et désigne la durée maxi pendant laquelle le moteur peut fonctionner à six fois son courant nominal. | 256 s |
| | | | |
| 100...10000 s | | Constante de temps thermique du moteur | 1 = 1 s |
| 35.56 | <i>Action surcharge moteur</i> | Sélection de l'action effectuée sur détection d'une surcharge du moteur. Cf. section <i>Protection du moteur contre les surcharges</i> (page 190). | <i>Alarme et défaut</i> |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 |
| | Alarme seulement | Le variateur signale l'alarme <i>A783 Surcharge moteur</i> quand la surcharge moteur atteint le seuil d'alarme, c'est-à-dire que le paramètre <i>35.05 Niveau surcharge moteur</i> atteint 88,0 %. | 1 |
| | Alarme et défaut | Le variateur signale l'alarme <i>A783 Surcharge moteur</i> quand la surcharge moteur atteint le seuil d'alarme, c'est-à-dire que le paramètre <i>35.05 Niveau surcharge moteur</i> atteint 88,0 %. Le variateur déclenche sur défaut <i>7122 Surcharge moteur</i> quand la surcharge moteur atteint le seuil de défaut, c'est-à-dire que le paramètre <i>35.05 Niveau surcharge moteur</i> atteint 100,0 %. | 2 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----------------------------|--------------------------------|---|----------------------------|
| 35.57 | <i>Classe surcharge moteur</i> | Réglage de la classe de surcharge du moteur à utiliser. La classe de protection, spécifiée par l'utilisateur, se définit comme le temps nécessaire au déclenchement en cas d'intensité 7,2 fois (CEI 60947-4-1) ou 6 fois (NEMA ICS) supérieure au courant de déclenchement. Cf. section <i>Protection du moteur contre les surcharges</i> (page 190). | <i>Classe 20</i> |
| | Classe 5 | Classe de surcharge moteur 5 | 0 |
| | Classe 10 | Classe de surcharge moteur 10 | 1 |
| | Classe 20 | Classe de surcharge moteur 20 | 2 |
| | Classe 30 | Classe de surcharge moteur 30 | 3 |
| | Classe 40 | Classe de surcharge moteur 40 | 4 |
| 36 Analyseur Charge | | Piles de valeurs crêtes et d'amplitude. Cf. également section <i>Analyse de la charge</i> (page 195). | |
| 36.01 | <i>Source signal PVL</i> | Sélection du signal à consigner dans la pile de valeurs crêtes. Le signal est filtré en utilisant le temps de filtrage spécifié au paramètre <i>36.02 Temps filtre PVL</i> . La valeur crête est stockée, ainsi que les autres signaux présélectionnés au même moment, dans les paramètres <i>36.10...36.15</i> . Vous pouvez remettre la pile de valeurs crêtes à zéro au paramètre <i>36.09 RàZ Piles</i> . La pile est aussi remise à zéro à chaque modification de la source du signal. La date et l'heure de la dernière remise à zéro sont respectivement enregistrées aux paramètres <i>36.16</i> et <i>36.17</i> . | <i>Puissance de sortie</i> |
| | Non sélectionné | Aucun (pile de valeurs crêtes désactivée) | 0 |
| | Vitesse moteur utilisée | <i>01.01 Vitesse moteur utilisée</i> (page 207) | 1 |
| | Réservés | | 2 |
| | Fréquence de sortie | <i>01.06 Fréquence sortie</i> (page 207) | 3 |
| | Courant moteur | <i>01.07 Courant moteur</i> (page 207) | 4 |
| | Réservés | | 5 |
| | Couple moteur | <i>01.10 Couple moteur</i> (page 207) | 6 |
| | Tension c.c. | <i>01.11 Tension c.c.</i> (page 207) | 7 |
| | Puissance de sortie | <i>01.14 Puissance sortie</i> (page 208). | 8 |
| | Réservé | | 9 |
| | Entrée rampe réf vitesse | <i>23.01 Entrée rampe réf vitesse</i> (page 286) | 10 |
| | Sortie rampe réf vitesse | <i>23.02 Sortie rampe réf vitesse</i> (page 286) | 11 |
| | Réf vitesse utilisée | <i>24.01 Réf vitesse utilisée</i> (page 290) | 12 |
| | Réf couple utilisée | <i>26.02 Réf couple utilisée</i> (page 296) | 13 |
| | Réf fréquence utilisée | <i>28.02 Sortie rampe réf fréquence</i> (page 300) | 14 |
| | Réservé | | 15 |
| | Sortie régul PID | <i>40.01 Val act sortie PID process</i> (page 365) | 16 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|--|--------------------------------|
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 36.02 | <i>Temps filtre PVL</i> | Temps de filtrage de la pile de valeurs crêtes. Cf. paramètre 36.01 Source signal PVL . | 2,00 s |
| | 0.00...120.00 s | Temps de filtrage de la pile de valeurs crêtes | 100 = 1 s |
| 36.06 | <i>Source signal AL2</i> | Sélection du signal à surveiller par la pile d'amplitude 2 Le signal est échantillonné toutes les 200 ms. Les résultats sont affichés aux paramètres 36.40...36.49 . Chaque paramètre représente une plage d'amplitude et indique la portion des échantillons qui se situe dans la plage. La valeur du signal correspondant à 100 % est définie au paramètre 36.07 AL2 échelle . Vous pouvez remettre la pile d'amplitude 2 à zéro au paramètre 36.09 RàZ Piles . La pile est aussi remise à zéro à chaque modification de la source du signal ou de la mise à l'échelle. La date et l'heure de la dernière remise à zéro sont respectivement enregistrées aux paramètres 36.50 et 36.51 . Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 36.01 Source signal PVL . | <i>Couple moteur</i> |
| 36.07 | <i>AL2 échelle</i> | Réglage de la valeur du signal correspondant à une amplitude de 100 % | 100.00 |
| | 0.00...32767.00 | Valeur du signal correspondant à une amplitude de 100 % | 1 = 1 |
| 36.09 | <i>RàZ Piles</i> | Remise à zéro de la pile des valeurs crêtes et/ou de la pile d'amplitude 2 (La pile d'amplitude 1 ne peut pas être remise à zéro). | <i>Done</i> |
| | Done | Remise à zéro terminée ou non demandée (fonctionnement normal) | 0 |
| | Tous | Remise à zéro de la pile des valeurs crêtes et de la pile d'amplitude 2 | 1 |
| | PVL | Remise à zéro de la pile de valeurs crêtes | 2 |
| | AL2 | Remise à zéro de la pile d'amplitude 2 | 3 |
| 36.10 | <i>Valeur maxi PVL</i> | Valeur crête consignée dans la pile de valeurs crêtes | 0,00 |
| | -32768.00... 32767.00 | Valeur crête | 1 = 1 |
| 36.11 | <i>Date maxi PVL</i> | Date de consignation de la valeur crête | 01.01.1980 |
| | - | Date (jj.mm.aa) | - |
| 36.12 | <i>Heure maxi PVL</i> | Heure de consignation de la valeur crête | 00:00:00 |
| | - | Heure (hh.mm.ss) | - |
| 36.13 | <i>Courant PVL au max</i> | Courant moteur au moment de la consignation de la valeur crête | 0,00 A |
| | -32768.00... 32767.00 A | Courant moteur | 1 = 1 A |
| 36.14 | <i>Tension c.c. PVL au max</i> | Tension du circuit intermédiaire c.c. du variateur au moment de la consignation de la valeur crête | 0,00 V |
| | 0,00 ... 2000,00 V | Valeur de la tension continue | 10 = 1 V |
| 36.15 | <i>Vitesse PVL au max</i> | Vitesse moteur au moment de la consignation de la valeur crête | 0.00 tr/min |
| | -30000.00... 30000.00 tr/min | Vitesse moteur | Cf. par. 46.01 |

360 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------|--|--------------|
| 36.16 | Date RàZ PVL | Date de la dernière remise à zéro de la pile de valeurs crêtes | 01.01.1980 |
| - | - | Date de la dernière remise à zéro de la pile de valeurs crêtes | - |
| 36.17 | Heure RàZ PVL | Heure de la dernière remise à zéro de la pile de valeurs crêtes | 00:00:00 |
| - | - | Heure de la dernière remise à zéro de la pile de valeurs crêtes | - |
| 36.20 | AL1 0 à 10% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 0 et 10 %. 100 % correspond à la valeur I_{max} figurant dans le tableau des valeurs nominales au chapitre. Caractéristiques techniques du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 0 et 10 % | 1 = 1 % |
| 36.21 | AL1 10 à 20% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 10 et 20% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 10 et 20% | 1 = 1 % |
| 36.22 | AL1 20 à 30% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 20 et 30% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 20 et 30% | 1 = 1 % |
| 36.23 | AL1 30 à 40% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 30 et 40% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 30 et 40% | 1 = 1 % |
| 36.24 | AL1 40 à 50% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 40 et 50% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 40 et 50% | 1 = 1 % |
| 36.25 | AL1 50 à 60% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 50 et 60% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 50 et 60% | 1 = 1 % |
| 36.26 | AL1 60 à 70% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 60 et 70% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 60 et 70% | 1 = 1 % |
| 36.27 | AL1 70 à 80% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 70 et 80% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 70 et 80% | 1 = 1 % |
| 36.28 | AL1 80 à 90% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 qui se situe entre 80 et 90% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 entre 80 et 90% | 1 = 1 % |
| 36.29 | AL1 supérieur à 90% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 1 supérieurs à 90 % | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 1 supérieurs à 90 % | 1 = 1 % |
| 36.40 | AL2 0 à 10% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 0 et 10 % | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 0 et 10 % | 1 = 1 % |
| 36.41 | AL2 10 à 20% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 10 et 20% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 10 et 20% | 1 = 1 % |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------|--|--------------|
| 36.42 | AL2 20 à 30% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 20 et 30% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 20 et 30% | 1 = 1 % |
| 36.43 | AL2 30 à 40% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 30 et 40% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 30 et 40% | 1 = 1 % |
| 36.44 | AL2 40 à 50% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 40 et 50% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 40 et 50% | 1 = 1 % |
| 36.45 | AL2 50 à 60% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 50 et 60% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 50 et 60% | 1 = 1 % |
| 36.46 | AL2 60 à 70% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 60 et 70% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 60 et 70% | 1 = 1 % |
| 36.47 | AL2 70 à 80% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 70 et 80% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 70 et 80% | 1 = 1 % |
| 36.48 | AL2 80 à 90% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 qui se situe entre 80 et 90% | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 entre 80 et 90% | 1 = 1 % |
| 36.49 | AL2 supérieur à 90% | Pourcentage d'échantillons consignés dans la pile d'amplitude 2 supérieurs à 90 % | 0,00% |
| | 0.00...100.00% | Échantillons de la pile d'amplitude 2 supérieurs à 90 % | 1 = 1 % |
| 36.50 | Date RàZ AL2 | Date de la dernière remise à zéro de la pile d'amplitude 2 | 01.01.1980 |
| | - | Date de la dernière remise à zéro de la pile d'amplitude 2 | - |
| 36.51 | Heure RàZ AL2 | Heure de la dernière remise à zéro de la pile d'amplitude 2 | 00:00:00 |
| | - | Heure de la dernière remise à zéro de la pile d'amplitude 2 | - |

| 37 Courbe de charge utilisateur | | Réglages de la courbe de charge utilisateur. Cf. également section <i>Courbe de charge utilisateur</i> (page 135). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------------------------|--|-------|-----|-----|-------------|---|-------------------|---|---|-------------------|---|---|-------------------|---|---|-----------------------------|---|--------|----------|--|
| 37.01 | ME sortie courb charge util | Affichage de l'état du signal supervisé. L'état n'est affiché que lorsque le variateur fonctionne. (Le mot d'état est indépendant des actions et temporisations sélectionnées aux paramètres 37.03, 37.04, 37.41 et 37.42.) Paramètre en lecture seule. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>INF limite charge</td> <td>1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Dans plage charge</td> <td>1 = Signal compris entre les courbes de sous-charge et de surcharge</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>SUP limite charge</td> <td>1 = Signal supérieur à la courbe de surcharge</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Hors de la limite de charge</td> <td>1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge ou supérieur à la courbe de surcharge</td> </tr> <tr> <td>4...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | INF limite charge | 1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge | 1 | Dans plage charge | 1 = Signal compris entre les courbes de sous-charge et de surcharge | 2 | SUP limite charge | 1 = Signal supérieur à la courbe de surcharge | 3 | Hors de la limite de charge | 1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge ou supérieur à la courbe de surcharge | 4...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | INF limite charge | 1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Dans plage charge | 1 = Signal compris entre les courbes de sous-charge et de surcharge | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | SUP limite charge | 1 = Signal supérieur à la courbe de surcharge | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Hors de la limite de charge | 1 = Signal inférieur à la courbe de sous-charge ou supérieur à la courbe de surcharge | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | État du signal supervisé | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

362 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|--|------------------------|
| 37.02 | <i>Signal supervision CCU</i> | Sélection du signal à superviser. Cette fonction compare la valeur absolue du signal à la courbe de charge. | <i>Couple moteur %</i> |
| | Non sélectionné | Aucun signal (supervision désactivée) | 0 |
| | Vitesse moteur % | <i>01.03 Vitesse moteur %</i> (page 207) | 1 |
| | Courant moteur % | <i>01.08 Imoteur % de Inom mot</i> (page 207) | 2 |
| | Couple moteur % | <i>01.10 Couple moteur</i> (page 207) | 3 |
| | Puiss sortie % nom mot | <i>01.15 Puiss sortie % nom mot</i> (page 208) | 4 |
| | Puiss sortie % puiss nom var | Puiss sortie % puiss nom var. | 5 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 37.03 | <i>Actions surcharge CCU</i> | Sélection du comportement du variateur si la valeur absolue du signal supervisé reste au-dessus de la courbe de surcharge pendant une durée supérieure à <i>37.41 Minut surcharge CCU</i> . | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Pas de réaction | 0 |
| | Alarme | Affichage du message d'alarme <i>A8BE Alarme surcharge CCU</i> | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>8002 ULC -- Dét surcharge</i> . | 2 |
| | Alarme/ défaut | Le variateur signale une alarme (<i>A8BE Alarme surcharge CCU</i>) si le signal reste au-dessus de la courbe de surcharge pendant la moitié de la durée définie au paramètre <i>37.41 Minut surcharge CCU</i> . Le variateur déclenche sur défaut <i>8002 ULC -- Dét surcharge</i> si le signal reste au-dessus de la courbe de surcharge pendant une durée définie au paramètre <i>37.41 Minut surcharge CCU</i> . | 3 |
| 37.04 | <i>Actions ss-charge CCU</i> | Sélection du comportement du variateur si la valeur absolue du signal supervisé reste en dessous de la courbe de surcharge pendant une durée supérieure à <i>37.42 Minut sous-charge CCU</i> . | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Pas de réaction | 0 |
| | Alarme | Affichage du message d'alarme <i>A8BF Alarme sous-charge CCU</i> | 1 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>8001 Déft ss-charge ULC</i> . | 2 |
| | Alarme/ défaut | Le variateur signale une alarme (<i>A8BF Alarme sous-charge CCU</i>) si le signal reste en dessous de la courbe de sous-charge pendant la moitié de la durée définie au paramètre <i>37.41 Minut surcharge CCU</i> . Le variateur déclenche sur défaut <i>8001 Déft ss-charge ULC</i> si le signal reste en dessous de la courbe de sous-charge pendant une durée définie au paramètre <i>37.42 Minut sous-charge CCU</i> . | 3 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|---|---------------|
| 37.11 | <i>Point 1 table vit CCU</i> | Premier des cinq points de vitesse placés en abscisse de la courbe de charge utilisateur. Les points de vitesse sont utilisés lorsque le paramètre <i>99.04 Mode commande moteur</i> est réglé sur <i>Vectoriel</i> ou que le paramètre <i>99.04 Mode commande moteur</i> est réglé sur <i>Scalaire</i> et que l'unité de référence est en tr/min. Les cinq points doivent être classés par vitesse croissante. Les points sont des valeurs positives, mais la plage fonctionne aussi de manière symétrique en sens arrière. La supervision est désactivée en dehors de ces deux zones. | 150.0 tr/min |
| | -30000,0 ... 30000,0 tr/min | Vitesse | 1 = 1 tr/min |
| 37.12 | <i>Point 2 table vit CCU</i> | Deuxième point de vitesse. Cf. paramètre <i>37.11 Point 1 table vit CCU</i> . | 750.0 tr/min |
| | -30000,0 ... 30000,0 tr/min | Vitesse | 1 = 1 tr/min |
| 37.13 | <i>Point 3 table vit CCU</i> | Troisième point de vitesse. Cf. paramètre <i>37.11 Point 1 table vit CCU</i> . | 1290.0 tr/min |
| | -30000,0 ... 30000,0 tr/min | Vitesse | 1 = 1 tr/min |
| 37.14 | <i>Point 4 table vit CCU</i> | Quatrième point de vitesse. Cf. paramètre <i>37.11 Point 1 table vit CCU</i> . | 1500.0 tr/min |
| | -30000,0 ... 30000,0 tr/min | Vitesse | 1 = 1 tr/min |
| 37.15 | <i>Point 5 table vit CCU</i> | Quatrième point de vitesse. Cf. paramètre <i>37.11 Point 1 table vit CCU</i> . | 1800.0 tr/min |
| | -30000,0 ... 30000,0 tr/min | Vitesse | 1 = 1 tr/min |
| 37.16 | <i>Point 1 table fréq CCU</i> | Premier des cinq points de fréquence placés en abscisse de la courbe de charge utilisateur. Les points de fréquence sont utilisés si le paramètre <i>99.04 Mode commande moteur</i> est réglé sur <i>Scalaire</i> et que l'unité de référence est le Hz. Les cinq points doivent être classés par vitesse croissante. Les points sont des valeurs positives, mais la plage fonctionne aussi de manière symétrique en sens arrière. La supervision est désactivée en dehors de ces deux zones. | 5,0 Hz |
| | -500,0 ... 500,0 Hz | Fréquence | 1 = 1 Hz |
| 37.17 | <i>Point 2 table fréq CCU</i> | Deuxième point de fréquence. Cf. paramètre <i>37.16 Point 1 table fréq CCU</i> . | 25,0 Hz |
| | -500,0 ... 500,0 Hz | Fréquence | 1 = 1 Hz |
| 37.18 | <i>Point 3 table fréq CCU</i> | Troisième point de fréquence. Cf. paramètre <i>37.16 Point 1 table fréq CCU</i> . | 43,0 Hz |
| | -500,0 ... 500,0 Hz | Fréquence | 1 = 1 Hz |
| 37.19 | <i>Point 4 table fréq CCU</i> | Quatrième point de fréquence. Cf. paramètre <i>37.16 Point 1 table fréq CCU</i> . | 50,0 Hz |
| | -500,0 ... 500,0 Hz | Fréquence | 1 = 1 Hz |

364 Description des paramètres

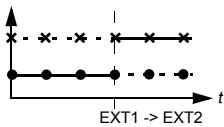
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|---|--------------|
| 37.20 | <i>Point 5 table fréq CCU</i> | Cinquième point de fréquence. Cf. paramètre <i>37.16 Point 1 table fréq CCU</i> . | 60,0 Hz |
| | -500,0 ... 500,0 Hz | Fréquence | 1 = 1 Hz |
| 37.21 | <i>Point 1 ss-charge CCU</i> | Premier des cinq points de l'axe des ordonnées qui, associés aux points correspondants de l'axe des abscisses (<i>37.11 Point 1 table vit CCU...37.15 Point 5 table vit CCU</i> ou <i>37.15 Point 5 table vit CCU...37.20 Point 5 table fréq CCU</i>), définissent la courbe de sous-charge (inférieure). Chaque point de la courbe de sous-charge doit avoir une valeur inférieure à celle du point de surcharge correspondant. | 10,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de sous-charge | 1 = 1 % |
| 37.22 | <i>Point 2 ss-charge CCU</i> | Deuxième point de sous-charge. Cf. paramètre <i>37.21 Point 1 ss-charge CCU</i> . | 15,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de sous-charge | 1 = 1 % |
| 37.23 | <i>Point 3 ss-charge CCU</i> | Troisième point de sous-charge. Cf. paramètre <i>37.21 Point 1 ss-charge CCU</i> . | 25,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de sous-charge | 1 = 1 % |
| 37.24 | <i>Point 4 ss-charge CCU</i> | Quatrième point de sous-charge. Cf. paramètre <i>37.21 Point 1 ss-charge CCU</i> . | 30,0 % |
| | -1600.0...1600.0% | Point de sous-charge | 1 = 1 % |
| 37.25 | <i>Point 5 ss-charge CCU</i> | Cinquième point de sous-charge. Cf. paramètre <i>37.21 Point 1 ss-charge CCU</i> . | 30,0 % |
| | -1600.0...1600.0% | Point de sous-charge | 1 = 1 % |
| 37.31 | <i>Point 1 surcharge CCU</i> | Premier des cinq points de l'axe des ordonnées qui, associés aux points correspondants de l'axe des abscisses (<i>37.11 Point 1 table vit CCU...37.15 Point 5 table vit CCU</i> ou <i>37.15 Point 5 table vit CCU...37.20 Point 5 table fréq CCU</i>), définissent la courbe de surcharge (supérieure). Chaque point de la courbe de surcharge doit avoir une valeur supérieure à celle du point de sous-charge correspondant. | 300,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de surcharge | 1 = 1 % |
| 37.32 | <i>Point 2 surcharge CCU</i> | Deuxième point de surcharge. Cf. paramètre <i>37.31 Point 1 surcharge CCU</i> . | 300,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de surcharge | 1 = 1 % |
| 37.33 | <i>Point 3 surcharge CCU</i> | Troisième point de surcharge. Cf. paramètre <i>37.31 Point 1 surcharge CCU</i> . | 300,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de surcharge | 1 = 1 % |
| 37.34 | <i>Point 4 surcharge CCU</i> | Quatrième point de surcharge. Cf. paramètre <i>37.31 Point 1 surcharge CCU</i> . | 300,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de surcharge | 1 = 1 % |
| 37.35 | <i>Point 5 surcharge CCU</i> | Cinquième point de surcharge. Cf. paramètre <i>37.31 Point 1 surcharge CCU</i> . | 300,0% |
| | -1600.0...1600.0% | Point de surcharge | 1 = 1 % |

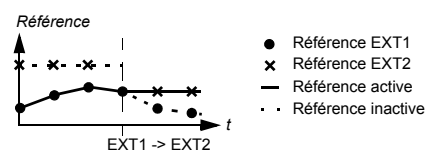
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------------|--|---|----------------------------|
| 37.41 | <i>Minut surcharge CCU</i> | Durée pendant laquelle le signal supervisé doit rester en permanence au-dessus de la courbe de surcharge avant que le variateur n'entreprenne l'action définie au par. 37.03 Actions surcharge CCU . | 20,0 s |
| | 0.0...10000.0 s | Minuterie de surcharge | 1 = 1 s |
| 37.42 | <i>Minut sous-charge CCU</i> | Durée pendant laquelle le signal supervisé doit rester en permanence en dessous de la courbe de sous-charge avant que le variateur n'entreprenne l'action définie au par. 37.04 Actions ss-charge CCU . | 20,0 s |
| | 0.0...10000.0 s | Minuterie de sous-charge | 1 = 1 s |
| 40 Jeu PID process 1 | | | |
| | | Valeurs des paramètres pour la régulation PID. Le régulateur PID contrôle la sortie du variateur. Lorsqu'il est activé, le variateur compare le retour procédé à la valeur de référence. L'utilisateur peut définir deux jeux de paramètres pour le retour PID. Un seul jeu de paramètres est utilisé à la fois. Le premier se compose des paramètres 40.07 à 40.90 ; le second correspond au groupe de paramètres 41 Jeu PID Process 2 . La source binaire déterminant le set utilisé est sélectionnée au paramètre 40.57 Sélection jeu1/jeu2 PID . Cf. également schémas de la logique de commande, pages 587 et 588 . Pour régler l'unité utilisateur PID, sélectionnez Menu - Réglages essentiels - PID - Unité sur la microconsole. | |
| 40.01 | <i>Val act sortie PID process</i> | Affichage de la sortie du régulateur PID. Cf. schéma de la logique de commande page 588 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -200000.00... 200000.00 | Sortie du régulateur PID | 1 = 1 |
| 40.02 | <i>Retour actif PID process</i> | Affichage de la valeur du retour PID après sélection de la source, application d'une fonction mathématique (paramètre 40.10 Fonction retour Jeu 1) et filtrage. Cf. schéma de la logique de commande page 587 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Retour PID | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.03 | <i>Consigne PID process act</i> | Affichage de la valeur de la consigne PID après sélection de la source, application d'une fonction mathématique (40.18 Fonction consigne Jeu 1), limitation et rampe. Cf. schéma de la logique de commande page 587 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -200000.00... 200000,00 unités utilisateur PID | Consigne pour le régulateur PID | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.04 | <i>Écart PID process actif</i> | Affichage de l'écart pour le régulateur PID. L'écart est pré-réglé pour correspondre à la consigne moins le retour, mais il peut être inversé au paramètre 40.31 Inversion écart Jeu 1 . Cf. schéma de la logique de commande page 588 . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -200000.00... 200000,00 unités utilisateur PID | Écart PID | 1 = 1 unité utilisateur |

366 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|--|--------------|-----|-----|--------|---|------------|----------------------------|---|------------------|--|---|----------------|--------------------------------------|---|-----------------|------------------------|---|--------------|---------------------------|---|-----------------|----------------------------|---|------------|-------------------------------|---|---------------------|--------------------------------------|---|---------------------|--------------------------------------|---|-------------------|---|----|---------|---|----|----------|--|----|-------------------------|---|---------|----------|--|
| 40.05 | <i>Correct. sortie PID process act</i> | Affichage de la sortie de la référence PID process corrigée. Voir schéma de la logique de commande, page 588. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | -32768,0...32767,0 | Référence PID process corrigée | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 40.06 | <i>Mot d'état PID process</i> | Affichage des informations d'état sur la régulation PID. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>PID activé</td> <td>1 = Régulation PID activée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Consigne bloquée</td> <td>1 = Consigne de régulation PID bloquée</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Sortie bloquée</td> <td>1 = Sortie du régulateur PID bloquée</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Mode veille PID</td> <td>1 = Mode veille activé</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Boost veille</td> <td>1 = «Boost» veille activé</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Mode correction</td> <td>1 = Mode correction activé</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Mode suivi</td> <td>1 = Fonction de suivi activée</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Limite haute sortie</td> <td>1 = Sortie PID limitée au par. 40.37</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Limite basse sortie</td> <td>1 = Sortie PID limitée au par. 40.36</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Zone morte active</td> <td>1 = Zone morte activée (cf. par. 40.39)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Jeu PID</td> <td>0 = Jeu de paramètres 1 utilisé. 1 = Jeu de paramètres 2 utilisé.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Consigne interne active</td> <td>1 = Consigne interne activée (cf. par. 40.16...40.23)</td> </tr> <tr> <td>13...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | PID activé | 1 = Régulation PID activée | 1 | Consigne bloquée | 1 = Consigne de régulation PID bloquée | 2 | Sortie bloquée | 1 = Sortie du régulateur PID bloquée | 3 | Mode veille PID | 1 = Mode veille activé | 4 | Boost veille | 1 = «Boost» veille activé | 5 | Mode correction | 1 = Mode correction activé | 6 | Mode suivi | 1 = Fonction de suivi activée | 7 | Limite haute sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 40.37 | 8 | Limite basse sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 40.36 | 9 | Zone morte active | 1 = Zone morte activée (cf. par. 40.39) | 10 | Jeu PID | 0 = Jeu de paramètres 1 utilisé. 1 = Jeu de paramètres 2 utilisé. | 11 | Réservés | | 12 | Consigne interne active | 1 = Consigne interne activée (cf. par. 40.16...40.23) | 13...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | PID activé | 1 = Régulation PID activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Consigne bloquée | 1 = Consigne de régulation PID bloquée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Sortie bloquée | 1 = Sortie du régulateur PID bloquée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Mode veille PID | 1 = Mode veille activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Boost veille | 1 = «Boost» veille activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Mode correction | 1 = Mode correction activé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Mode suivi | 1 = Fonction de suivi activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Limite haute sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 40.37 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Limite basse sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 40.36 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Zone morte active | 1 = Zone morte activée (cf. par. 40.39) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Jeu PID | 0 = Jeu de paramètres 1 utilisé. 1 = Jeu de paramètres 2 utilisé. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Consigne interne active | 1 = Consigne interne activée (cf. par. 40.16...40.23) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état de la régulation PID | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 40.07 | <i>Mode fonction PID process</i> | Activation/Désactivation de la régulation PID N.B. : La régulation PID n'est accessible qu'en commande externe ; cf. section <i>Commande locale ou externe</i> (page 113). | <i>Off</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Off | Régulation PID désactivée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | On | Régulation PID activée | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | On avec variateur en marche | La régulation PID est activée lorsque le variateur est en marche. | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 40.08 | <i>Source retour 1 Jeu 1</i> | Sélection de la première source de retour PID. Cf. schéma de la logique de commande page 587. | <i>A12 %</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | A11 Ech | 12.12 <i>A11 échelle</i> (cf. page 234) | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | A12 Ech | 12.22 <i>A12 échelle</i> (cf. page 236) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Échelle entrée fréq | 11.39 <i>Valeur entrée fréq 1 éch</i> (cf. page 232) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 4...7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | A11 % | 12.101 <i>Pourcentage A11</i> (cf. page 237) | 8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | A12 % | 12.102 <i>Pourcentage A12</i> (cf. page 237) | 9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Stockage données retour | 40.91 <i>Stockage données retour</i> (cf. page 382) | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|------------------------|
| 40.09 | <i>Source retour 2 Jeu 1</i> | Sélection de la seconde source de retour PID. La seconde source est utilisée uniquement si la fonction de consigne exige deux entrées. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 40.08 Source retour 1 Jeu 1 et 40.09 Source retour 2 Jeu 1 . | <i>Non sélectionné</i> |
| 40.10 | <i>Fonction retour Jeu 1</i> | Mode de calcul du retour PID à partir des deux sources de retour sélectionnées aux paramètres 40.08 Source retour 1 Jeu 1 et 40.09 Source retour 2 Jeu 1 . Le résultat de la fonction (quel que soit le réglage) est multiplié par le paramètre 40.90 Multiplicateur retour jeu 1 . | <i>Src1</i> |
| | Src1 | Source 1 | 0 |
| | Src1+Src2 | Somme des sources 1 et 2 | 1 |
| | Src1-Src2 | Source 2 soustraite de la source 1 | 2 |
| | Src1*Src2 | Produit des sources 1 et 2 | 3 |
| | Src1/Src2 | Source 1 divisée par la source 2 | 4 |
| | MIN(Src1,Src2) | Plus petite des deux sources | 5 |
| | MAX(Src1,Src2) | Plus grande des deux sources | 6 |
| | MOY(Src1, Src2) | Moyenne des deux sources | 7 |
| | rc(Src1) | Racine carrée de la source 1 | 8 |
| | rc(Src1-Src2) | Racine carrée de (source 1 - source 2) | 9 |
| | rc(Src1+Src2) | Racine carrée de (source 1 + source 2) | 10 |
| | rc(Src1)+rc(Src2) | Racine carrée de la source 1 + racine carrée de la source 2 | 11 |
| 40.11 | <i>Temps filtre retour Jeu 1</i> | Réglage de la constante de temps de filtrage pour le retour PID | 0,000 s |
| | 0.000...30.000 s | Temps filtre retour | 1 = 1 s |
| 40.14 | <i>Mise échelle consigne Jeu 1</i> | En association avec le paramètre 40.15 Mise échelle sortie Jeu 1 , réglage d'un facteur d'échelle général pour la logique de régulation PID. Si ce paramètre est réglé à zéro, la mise à l'échelle automatique de la consigne est activée : un facteur d'échelle approprié est calculé selon la source de consigne sélectionnée. Le facteur d'échelle de la consigne actuel est affiché au paramètre 40.61 Mise éch. consigne active . Ce facteur d'échelle s'avère utile, par exemple, si la consigne PID s'exprime en Hz en entrée tandis que la sortie du régulateur PID est utilisée en tr/min en régulation de vitesse. Vous pouvez alors régler ce paramètre à 50 et le paramètre 40.15 à la vitesse nominale moteur à 50 Hz. La sortie du régulateur PID est ainsi égale à [40.15] lorsque l'écart (consigne - retour) = [40.14] et [40.32] = 1. N.B. : Le facteur d'échelle se fonde sur la proportion entre 40.14 et 40.15 . Des valeurs de 50 et 1500, par exemple, aboutissent au même facteur d'échelle que 1 et 30. | 0,00 |
| | -200000,00... 200000,00 | Facteur d'échelle | 1 = 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | |
|----------------------------|-------------------------------------|--|-----------------------|---|------------------|-----------------------|---------------------------------------|-------------------------|---|----------------------|-------|
| 40.15 | <i>Mise échelle sortie Jeu 1</i> | Cf. paramètre 40.14 Mise échelle consigne Jeu 1 . Si ce paramètre est réglé à zéro, la mise à l'échelle est automatique et conforme à la colonne Mise à l'échelle : | 0,00 | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Mise à l'échelle</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td>46.01 Échelle Vitesse</td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td>46.02 Échelle fréquence</td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td>100 %</td> </tr> </tbody> </table> | | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Mise à l'échelle | Régulation de vitesse | 46.01 Échelle Vitesse | Régulation de fréquence | 46.02 Échelle fréquence | Régulation de couple | 100 % |
| | | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | | Mise à l'échelle | | | | | | | |
| | | Régulation de vitesse | | 46.01 Échelle Vitesse | | | | | | | |
| | | Régulation de fréquence | | 46.02 Échelle fréquence | | | | | | | |
| Régulation de couple | 100 % | | | | | | | | | | |
| -200000.00... 200000.00 | Base de la sortie du régulateur PID | 1 = 1 | | | | | | | | | |
| 40.16 | <i>Source consigne 1 Jeu 1</i> | Sélection de la première source de la consigne PID. Cf. schéma de la logique de commande page 587 . | A11 % | | | | | | | | |
| Non sélectionné | Aucun | 0 | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 1 | | | | | | | | |
| | Consigne interne | Consigne interne. Cf. paramètre 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 . | 2. | | | | | | | | |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 3 | | | | | | | | |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 4 | | | | | | | | |
| | Réservés | | 5...7 | | | | | | | | |
| | Moto-potentiomètre | 22.80 Réf active motopot (sortie de la fonction de motopotentiomètre) | 8 | | | | | | | | |
| | Réservé | | 9 | | | | | | | | |
| | Éch Fréq Entrée | 11.39 Valeur entrée fréq 1 éch (cf. page 232) | 10 | | | | | | | | |
| | AI1 % | 12.101 Pourcentage AI1 (cf. page 237) | 11 | | | | | | | | |
| | AI2 % | 12.102 Pourcentage AI2 (cf. page 237) | 12 | | | | | | | | |
| | Microconsole (réf sauveg) | Le système de commande sauvegarde la référence de la microconsole (03.01Référence microconsole , cf. page 210) pour l'emplacement dont les retours de commande sont utilisés comme référence. (Réglage non disponible pour le paramètre 71.16 Source consigne 1 .) <i>Référence</i>  ● Référence EXT1 x Référence EXT2 — Référence active · · Référence inactive EXT1 -> EXT2 | 13 | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|---|------------------------|
| | Microconsole (réf copiée) | <p>La référence de la microconsole (03.01 Référence microconsole, cf. page 210) du dispositif de commande précédent est utilisée comme référence lors du changement de dispositif de commande, si les références des deux emplacements ont le même type (ex. fréquence/vitesse/couple/PID) ; sinon, le signal actif est utilisé comme nouvelle référence.</p>  | 14 |
| | Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 15 |
| | Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 16 |
| | Réservé | | 17...18 |
| | EFB ref1 | 03.09 Référence 1 EFB (cf. page 211) | 19 |
| | EFB ref2 | 03.10 Référence 2 EFB (cf. page 211) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Stockage données consigne | 40.92 Stockage données consigne (cf. page 382). (Réglage non disponible pour le paramètre 71.16 Source consigne 1 .) | 24 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.17 | Source consigne 2 Jeu 1 | Sélection de la seconde source de la consigne PID. La seconde source est utilisée uniquement si la fonction de consigne exige deux entrées. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 . | <i>Non sélectionné</i> |
| 40.18 | Fonction consigne Jeu 1 | Application d'une fonction aux sources de consignes choisies aux paramètres 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 et 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 . Le résultat de la fonction (quel que soit le réglage) est multiplié par le paramètre 40.89 Multiplicateur consigne jeu 1 . | <i>Src1</i> |
| | Src1 | Source 1 | 0 |
| | Src1+Src2 | Somme des sources 1 et 2 | 1 |
| | Src1-Src2 | Source 2 soustraite de la source 1 | 2 |
| | Src1*Src2 | Produit des sources 1 et 2 | 3 |
| | Src1/Src2 | Source 1 divisée par la source 2 | 4 |
| | MIN(Src1,Src2) | Plus petite des deux sources | 5 |
| | MAX(Src1,Src2) | Plus grande des deux sources | 6 |
| | MOY(Src1, Src2) | Moyenne des deux sources | 7 |
| | rc(Src1) | Racine carrée de la source 1 | 8 |
| | rc(Src1-Src2) | Racine carrée de (source 1 - source 2) | 9 |
| | rc(Src1+Src2) | Racine carrée de (source 1 + source 2) | 10 |
| | rc(Src1)+rc(Src2) | Racine carrée de la source 1 + racine carrée de la source 2 | 11 |

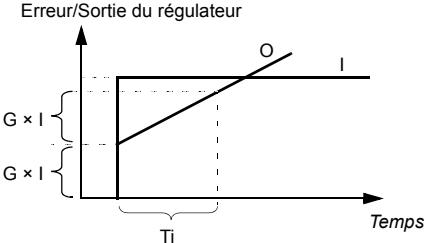
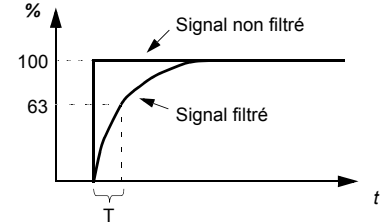
370 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------------|---|---|------------------------|---|--|-------------------------|---|---|---------------------------------|---|---|---------------------------------|---|---|---------------------------------|---|---|---------------------------------|
| 40.19 | <i>Sélect consigne int 1 Jeu 1</i> | En association avec 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 , sélection de la consigne interne à partir des préréglages des paramètres 40.21...40.24 . N.B. : Les paramètres 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 et 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 doivent être réglés sur <i>Consigne interne</i> . | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Source définie par le par. 40.19</th> <th>Source définie par le par. 40.20</th> <th>Prérég. consigne activé</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0 (par. 40.24)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1 (par. 40.21)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>2 (par. 40.22)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>3 (par. 40.23)</td> </tr> </tbody> </table> | | Source définie par le par. 40.19 | Source définie par le par. 40.20 | Prérég. consigne activé | 0 | 0 | 0 (par. 40.24) | 1 | 0 | 1 (par. 40.21) | 0 | 1 | 2 (par. 40.22) | 1 | 1 | 3 (par. 40.23) |
| | | Source définie par le par. 40.19 | | Source définie par le par. 40.20 | Prérég. consigne activé | | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 | | 0 | 0 (par. 40.24) | | | | | | | | | | | | | |
| | | 1 | | 0 | 1 (par. 40.21) | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | 2 (par. 40.22) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | 3 (par. 40.23) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Non sélectionné | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Sélectionné | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 21 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 22 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 23 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 40.20 | <i>Sélect consigne int 2 Jeu 1</i> | En association avec 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 , sélection de la consigne interne utilisée parmi les trois consignes définies aux paramètres 40.21...40.23 . Cf. tableau du par. 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 . | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | Non sélectionné | | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | |
| | | Sélectionné | | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | |
| | | DI1 | | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | |
| | | DI2 | | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | |
| DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|---|
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 21 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 22 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 23 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.21 | Consigne interne 1 Jeu 1 | Consigne procédé interne 1. Cf. paramètre 40.19 Sélection consigne int 1 Jeu 1 . | 0.00 unité utilisateur |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Consigne procédé interne 1 | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.22 | Consigne interne 2 Jeu 1 | Consigne procédé interne 2. Cf. paramètre 40.19 Sélection consigne int 1 Jeu 1 . | 0.00 unité utilisateur |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Consigne procédé interne 2 | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.23 | Consigne interne 3 Jeu 1 | Consigne procédé interne 3. Cf. paramètre 40.19 Sélection consigne int 1 Jeu 1 . | 0.00 unité utilisateur |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Consigne procédé interne 3 | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.24 | Consigne interne 0 Jeu 1 | Consigne procédé interne 0. Cf. paramètre 40.19 Sélection consigne int 1 Jeu 1 . | 0.00 unité utilisateur |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Consigne procédé interne 0 | 1 = 1 unité utilisateur PID |
| 40.26 | Mini consigne Jeu 1 | Réglage de la limite mini de la consigne du régulateur PID | 0,00 unités utilisateur PID |
| | -200000,00... 200000.00 unités utilisateur PID | Limite mini pour la consigne du régulateur PID | 1 = 1 unité utilisateur PID |
| 40.27 | Maxi consigne Jeu 1 | Réglage de la limite maxi de la consigne du régulateur PID | 200000,00 unit és utilisateur PID |
| | -200000,00... 200000.00 unités utilisateur PID | Limite maxi pour la consigne du régulateur PID | 1 = 1 unité utilisateur PID |
| 40.28 | Tps augm. consigne Jeu 1 | Réglage du temps mini mis par la consigne PID pour passer de 0 % à 100 % | 0,0 s |
| | 0.0...1800.0 s | Temps d'augmentation de la consigne | 1 = 1 |
| 40.29 | Tps dimin. consigne Jeu 1 | Réglage du temps mini mis par la consigne PID pour passer de 100 % à 0 % | 0,0 s |
| | 0.0...1800.0 s | Temps de diminution de la consigne | 1 = 1 |
| 40.30 | Blocage consigne act Jeu 1 | Blocage ou réglage d'une source de blocage de la consigne du régulateur PID. Cette fonction est utile, si la référence se base sur un retour procédé raccordé à une entrée analogique, pour réaliser une intervention de maintenance sur le capteur sans interrompre le procédé. 1 = Consigne du régulateur PID bloquée Cf. également paramètre 40.38 Blocage sortie active Jeu 1 . | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Consigne du régulateur PID non bloquée | 0 |

372 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|-------------------------------------|---|---|
| | Sélectionné | Consigne du régulateur PID bloquée | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 21 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 22 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 23 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.31 | <i>Inversion écart Jeu 1</i> | Inversion de l'entrée du régulateur PID 0 = Écart non inversé (écart = consigne - retour) 1 = Écart inversé (écart = retour - consigne) Cf. également section Fonction veille et « boost » du régulateur PID (page 138). | <i>Pas d'inversion (réf. - retour)</i> |
| | Pas d'inversion (réf. - retour) | 0 | 0 |
| | Inversion (retour - réf.) | 1 | 1 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.32 | <i>Gain Jeu 1</i> | Réglage du gain du régulateur PID. Cf. paramètre 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 . | 1,00. |
| | 0,01...100,00 | Valeur du gain du régulateur PID | 100 = 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------------|---|--------------|
| 40.33 | <i>Temps d'intégration Jeu 1</i> | <p>Réglage du temps d'intégration du régulateur PID. Ce temps doit avoir le même ordre de grandeur que le temps de réaction du procédé piloté afin d'éviter toute instabilité.</p>  <p>I = entrée régulateur (erreur) O = sortie régulateur G = gain Ti = temps d'intégration</p> <p>N.B. : Le réglage sur 0 désactive l'action I du régulateur PID, qui fonctionne alors en régulateur PD.</p> | 60,0 s |
| | 0.0...9999.0 s | Temps d'intégration | 1 = 1 s |
| 40.34 | <i>Temps dérivée Jeu 1</i> | <p>Réglage du temps de dérivée du régulateur PID. L'action dérivée sur la sortie du régulateur est calculée sur la base de deux valeurs d'erreur consécutives (E_{K-1} et E_K) avec la formule suivante :</p> <p>Tps Dér Rég PID $\times (E_K - E_{K-1})/T_S$, avec T_S = période d'échantillonnage de 2 ms E = Erreur = référence procédé - retour PID.</p> | 0,000 s |
| | 0.000...10.000 s | Temps de dérivée | 1000 = 1 s |
| 40.35 | <i>Temps filtre dérivée Jeu 1</i> | <p>Réglage de la constante de temps du filtre de premier ordre qui lisse l'action dérivée du régulateur PID</p>  <p>$O = I \times (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = entrée filtre (échelon) O = sortie filtre t = temps T = constante de temps de filtrage</p> | 0,0 s |
| | 0.0...10.0 s | Constante de temps de filtrage | 10 = 1 s |

374 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|------------------------|
| 40.36 | <i>Mini sortie Jeu 1</i> | Réglage de la limite mini de la sortie du régulateur PID. En utilisant des limites mini et maxi, l'utilisateur peut restreindre la plage de fonctionnement. | 0,00 |
| | -200000,00... 200000.00 | Limite mini pour la sortie du régulateur PID | 1 = 1 |
| 40.37 | <i>Maxi sortie Jeu 1</i> | Réglage de la limite maxi de la sortie du régulateur PID. Cf. paramètre 40.36 Mini sortie Jeu 1 . | 100,00 |
| | -200000,00... 200000.00 | Limite maxi pour la sortie du régulateur PID | 1 = 1 |
| 40.38 | <i>Blocage sortie active Jeu 1</i> | Maintient (ou définit une source de maintien) la sortie du régulateur PID à la valeur qu'elle avait avant l'activation du maintien. Cette fonction est utile pour, par exemple, réaliser une intervention de maintenance sur le capteur sans interrompre le procédé. 1 = Sortie du régulateur PID bloquée. Cf. également paramètre 40.30 Blocage consigne act Jeu 1 . | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Sortie du régulateur PID non bloquée | 0 |
| | Sélectionné | Sortie du régulateur PID bloquée | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 Etat fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 21 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 22 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 Etat supervision (cf. page 329) | 23 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|-------------------------------------|---|-----------------------------|
| 40.39 | <i>Plage zone morte Jeu 1</i> | Réglage d'une zone morte de part et d'autre de la consigne. Le compteur de temporisation est lancé dès que le retour entre dans la zone morte. Si le retour reste dans la zone morte plus longtemps que la tempo (<i>40.40 Tempo. zone morte Jeu 1</i>), la sortie du régulateur PID est bloquée. Le fonctionnement normal reprend dès que le retour sort de la zone morte. | 0,0 unité utilisateur PID |
| <p>40.39 <i>Plage zone morte Jeu 1</i></p> <p>Consigne</p> <p>Retour</p> <p>Sortie du régulateur PID</p> <p>Sortie du régulateur PID bloquée</p> <p>40.40 <i>Tempo. zone morte Jeu 1</i></p> <p>Temps</p> | | | |
| | 0...200000,0 unités utilisateur PID | Plage de zone morte | 1 = 1 unité utilisateur PID |
| 40.40 | <i>Tempo. zone morte Jeu 1</i> | Tempo pour la zone morte. Cf. paramètre <i>40.39 Plage zone morte Jeu 1</i> . | 0,0 s |
| | 0.0 ... 3600.0 s | Tempo pour la zone morte | 1 = 1 s |
| 40.43 | <i>Niveau veille Jeu 1</i> | Réglage de la limite de passage en mode veille. Régler la valeur sur 0.0 désactive le mode veille pour le jeu 1. La fonction de veille compare la sortie PID (paramètre <i>40.01 Val act sortie PID process</i>) à la valeur de ce paramètre. Si la sortie PID se maintient sous ce niveau plus longtemps que la tempo veille réglée au par. <i>40.44 Tempo. veille Jeu 1</i> , le variateur passe en mode veille et arrête le moteur. | 0,0 |
| | 0.0...200000,0 | Niveau de passage en mode veille | 1 = 1 |
| 40.44 | <i>Tempo. veille Jeu 1</i> | Réglage d'une temporisation avant l'activation de la fonction de veille pour éviter les mises en veille intempestives. Le compteur de temporisation démarre lorsque le paramètre <i>40.43 Niveau veille Jeu 1</i> active le mode veille et est remis à zéro par la désactivation du mode veille. | 60,0 s |
| | 0.0...3600.0 s | Temporisation de passage en mode veille | 1 = 1 s |
| 40.45 | <i>Temps boost veille Jeu 1</i> | Réglage du temps de boost pour l'échelon de boost veille. Cf. paramètre <i>40.46 Échelon boost veille Jeu 1</i> . | 0,0 s |
| | 0.0...3600.0 s | Temps de boost veille | 1 = 1 s |

376 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|---|-------------------------|
| 40.46 | <i>Échelon boost veille Jeu 1</i> | Lorsque le variateur passe en mode veille, la consigne est augmentée de cette valeur pendant le temps réglé au paramètre <i>40.45 Temps boost veille Jeu 1</i> . Si le «boost» veille est actif, il s'interrompt lorsque le variateur sort de veille. | 0.0 unité utilisateur |
| | 0,0...200000,0 unités utilisateur PID | Échelon de boost veille | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.47 | <i>Écart reprise Jeu 1</i> | Réglage du niveau de reprise par rapport à l'écart entre la consigne et le retour PID. Si l'écart dépasse la valeur de ce paramètre pendant la durée de la tempo reprise <i>40.48 Tempo. reprise Jeu 1</i> , le variateur se remet en route. Cf. également paramètre <i>40.31 Inversion écart Jeu 1</i> . | 0.00 unité utilisateur |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Niveau de reprise (par rapport à l'écart entre la consigne et le retour PID) | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.48 | <i>Tempo. reprise Jeu 1</i> | Réglage d'une temporisation de reprise de la fonction veille pour éviter les reprises intempestives. Cf. paramètre <i>40.47 Écart reprise Jeu 1</i> Le compteur de temporisation démarre lorsque l'écart dépasse le niveau de reprise (<i>40.47 Écart reprise Jeu 1</i>). Il est remis à zéro lorsque l'écart retombe en dessous de ce niveau. | 0,50 s |
| | 0.00...60.00 s | Temporisation de reprise | 1 = 1 s |
| 40.49 | <i>Mode suivi Jeu 1</i> | Activation (ou sélection d'une source d'activation) du mode de suivi. En mode de suivi, la valeur sélectionnée au paramètre <i>40.50 Sélection réf suivi Jeu 1</i> se substitue à la sortie du régulateur PID. Cf. également section <i>Suivi</i> (page 140). 1 = Mode de suivi activé | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 21 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 22 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 23 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 40.50 | <i>Sélection réf suivi Jeu 1</i> | Sélection de la source de la valeur pour le mode de suivi. Cf. paramètre <i>40.49 Mode suivi Jeu 1</i> . | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|------------------------------------|---|------------------------|
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 3 |
| | Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.51 | Mode correction Jeu 1 | Activation de la fonction de correction et sélection d'une correction proportionnelle ou directe (ou d'une combinaison des deux). Cette fonction permet d'appliquer un facteur de correction à la référence (consigne) du variateur. La sortie ajustée est accessible au paramètre 40.05 Correct. sortie PID process act. Cf. section Fonction de correction PID (page 141), et les schémas de la logique de commande, page 588. | Off |
| | Off | Fonction de correction désactivée | 0 |
| | Direct | Fonction de correction activée. Le facteur de correction s'applique à la vitesse, au couple ou à la fréquence maxi. La sélection s'effectue au paramètre 40.52 Sélection correction Jeu 1 . | 1 |
| | Proportionnel | Fonction de correction activée. Le facteur de correction s'applique à la référence sélectionnée au paramètre 40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1 . | 2 |
| | Combiné | Fonction de correction activée. Le facteur de correction est une combinaison des modes <i>Direct</i> et <i>Proportionnel</i> , dont les proportions respectives sont réglées au paramètre 40.54 Mélange correction Jeu 1 . | 3 |
| 40.52 | Sélection correction Jeu 1 | Détermine si la correction s'applique à la référence de vitesse, de couple ou de fréquence. | Vitesse |
| | Couple | Correction de la référence de couple | 1 |
| | Vitesse | Correction de la référence de vitesse | 2 |
| | Fréquence | Correction de la référence de fréquence | 3 |
| 40.53 | Pointeur réf corrigée Jeu 1 | Sélection de la source du signal pour la référence de correction | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | AI1 Ech | 12.12 AI1 échelle (cf. page 234) | 1 |
| | AI2 Ech | 12.22 AI2 échelle (cf. page 236) | 2 |
| | Réf1 FBA A | 03.05 Référence 1 FBA A (cf. page 211) | 3 |
| | Réf2 FBA A | 03.06 Référence 2 FBA A (cf. page 211) | 4 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 40.54 | Mélange correction Jeu 1 | Lorsque le paramètre 40.51 Mode correction Jeu 1 est réglé sur <i>Combiné</i> , réglage de la part des sources de correction directe et proportionnelle dans le facteur de correction final. 0,000 = 100 % proportionnel 0,500 = 50 % proportionnel, 50 % direct 1,000 = 100 % direct | 0,000 |
| | 0,000 ... 1,000 | Composition du facteur de correction | 1 = 1 |

378 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|-------------------|
| 40.55 | <i>Ajustement correction Jeu 1</i> | Réglage d'un multiplicateur pour le facteur de correction. Cette valeur est multipliée par le résultat du paramètre <i>40.51 Mode correction Jeu 1</i> . Le produit obtenu est lui-même multiplié par le résultat du paramètre <i>40.56 Source correction Jeu 1</i> . | 1,000 |
| | 100,000 ... 100,000 | Multiplicateur du facteur de correction | 1 = 1 |
| 40.56 | <i>Source correction Jeu 1</i> | Sélection de la référence à corriger | <i>Sortie PID</i> |
| | Réf. PID | Consigne PID | 1 |
| | Sortie PID | Sortie du régulateur PID | 2 |
| 40.57 | <i>Sélection jeu1/jeu2 PID</i> | Sélection de la source déterminant le jeu de paramètres PID utilisé : 1 (paramètres <i>40.07...40.50</i>) ou 2 (groupe de paramètres <i>41 Jeu PID Process 2</i>). | <i>Jeu PID 1</i> |
| | Jeu PID 1 | 0. Jeu de paramètres PID 1 utilisé. | 0 |
| | Jeu PID 2 | 1. Jeu de paramètres PID 2 utilisé. | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 21 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 22 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 23 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 40.58 | <i>Prévention hausse jeu 1</i> | Activation et définition du type de prévention de la hausse de l'action I du régulateur PID pour le jeu PID 1 | <i>Non</i> |
| | Non | Prévention de la hausse non utilisée | 0 |
| | Limite | Lorsque la sortie PID a atteint sa valeur maxi, la valeur de l'action I n'augmente plus. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 1 |
| | Limite mini PID ext | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite mini, l'action I du régulateur PID process n'augmente plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 2 |
| | Limite maxi PID ext | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite maxi, l'action I du régulateur PID process n'augmente plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 3 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 40.59 | <i>Prévention baisse jeu 1</i> | Prévention de la baisse de l'action I du régulateur PID pour le jeu PID 1 | <i>Non</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|--|-------------------------|
| | Non | Prévention de la baisse non utilisée | 0 |
| | Limite | Lorsque la sortie PID a atteint sa valeur mini, la valeur de l'action I ne diminue plus. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 1 |
| | Limite mini PID ext | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite mini, l'action I du régulateur PID process ne diminue plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 2 |
| | Limite maxi PID ext | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite maxi, l'action I du régulateur PID process ne diminue plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 3 |
| 40.60 | <i>Source activation PID Jeu 1</i> | Sélection d'une source d'activation/désactivation de la régulation PID. Cf. également paramètre <i>40.07 Mode fonction PID process</i> . 0 = Régulation PID désactivée 1 = Régulation PID activée | <i>On</i> |
| | Off | 0 | 0 |
| | On | 1 | 1 |
| | Suit sélection Ext1/Ext2 | La régulation PID est désactivée lorsque le dispositif de commande externe EXT1 est actif, et activée lorsque le dispositif de commande externe EXT2 est actif. Cf. également paramètre <i>19.11 Sélection Ext1/Ext2</i> . | 2 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 3 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 4 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 5 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 6 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 7 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 8 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 40.61 | <i>Mise éch. consigne active</i> | Mise à l'échelle des consignes actives. Cf. paramètre <i>40.14 Mise échelle consigne Jeu 1</i> . | 100,00 |
| | -200000.00... 200000.00 | Facteur d'échelle | 1 = 1 |
| 40.62 | <i>Réf. PID interne active</i> | Affichage de la valeur de la consigne interne. Cf. schéma de la logique de commande page 587. Paramètre en lecture seule. | - |
| | -200000.00... 200000.00 unités utilisateur PID | Consigne interne PID process | 1 = 1 unité utilisateur |
| 40.65 | <i>Trim auto connection</i> | Activation du raccordement automatique de la correction PID et raccordement de la correction PID <i>40.05 Correct. sortie PID process act</i> aux logiques de vitesse, de couple ou de fréquence, en fonction du réglage du paramètre de sélection de la correction <i>40.52 Sélection correction Jeu 1</i> ou <i>41.52 Sélection correction Jeu 2</i> . Voir schéma de la logique de commande, page 592. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Désactivation du raccordement automatique de la correction PID | 0 |

380 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------|---|--------------|
| | Activé | Activation du raccordement automatique de la correction PID | 1 |
| 40.79 | Unités jeu 1 | Unité utilisée pour le jeu 1 PID | °C |
| | Texte utilisateur | Texte modifiable par l'utilisateur. Le texte utilisateur pré-régulé est « PID unit 1 ». | 0 |
| | % | | 4 |
| | bar | | 74 |
| | kPa | | 75 |
| | Pa | | 77 |
| | psi | | 76 |
| | CFM | | 26 |
| | inH ₂ O | | 58 |
| | °C | | 150 |
| | °F | | 151 |
| | mbar | | 44 |
| | m ³ /h | | 78 |
| | dm ³ /h | | 21 |
| | l/s | | 79 |
| | l/min | | 37 |
| | l/h | | 38 |
| | m ³ /s | | 88 |
| | m ³ /min | | 40 |
| | km ³ /h | | 131 |
| | gal/s | | 47 |
| | ft ³ /s | | 50 |
| | ft ³ /min | | 51 |
| | ft ³ /h | | 52 |
| | ppm | | 34 |
| | inHg | | 29 |
| | kCFM | | 126 |
| | inWC | | 85 |
| | gpm | | 80 |
| | gal/min | | 48 |
| | in wg | | 59 |
| | MPa | | 94 |
| | ftWC | | 125 |
| | % | | 4 |
| | bar | | 74 |
| | kPa | | 75 |
| | Pa | | 77 |
| | psi | | 76 |
| | CFM | | 26 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|--------------------------------------|---|-------------------------|
| | inH ₂ O | | 58 |
| | °C | | 150 |
| | °F | | 151 |
| | mbar | | 44 |
| | m ³ /h | | 78 |
| | dm ³ /h | | 21 |
| | l/s | | 79 |
| | l/min | | 37 |
| | l/h | | 38 |
| | m ³ /s | | 88 |
| | m ³ /min | | 40 |
| | km ³ /h | | 131 |
| | gal/s | | 47 |
| | ft ³ /s | | 50 |
| | ft ³ /min | | 51 |
| | ft ³ /h | | 52 |
| | ppm | | 34 |
| | inHg | | 29 |
| | kCFM | | 126 |
| | inWC | | 65 |
| | gpm | | 80 |
| | gal/min | | 48 |
| | in wg | | 59 |
| | MPa | | 94 |
| | ftWC | | 125 |
| 40.80 | Source mini sortie PID jeu 1 | Sélection de la source du mini en sortie PID jeu 1 | Mini sortie Jeu1 |
| | Aucun | Aucune source sélectionnée | 0 |
| | Mini sortie Jeu1 | 40.36 Mini sortie Jeu 1 | 1 |
| 40.81 | Source maxi sortie PID jeu 1 | Sélection de la source du maxi en sortie PID jeu 1 | Maxi sortie Jeu2 |
| | Aucun | Aucune source sélectionnée | 0 |
| | Maxi sortie Jeu2 | 40.37 Maxi sortie Jeu 1 | 1 |
| 40.89 | Multiplicateur consigne jeu 1 | Réglage du multiplicateur appliqué au résultat de la fonction spécifiée au paramètre 40.18 Fonction consigne Jeu 1 | 1,00 |
| | -200000.00... 200000.00 | Multiplicateur | 1 = 1 |
| 40.90 | Multiplicateur retour jeu 1 | Réglage du multiplicateur appliqué au résultat de la fonction spécifiée au paramètre 40.10 Fonction retour Jeu 1 | 1,00 |
| | -200000.00... 200000.00 | Multiplicateur | 1 = 1 |

382 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------------|------------------------------------|---|-----------------|
| 40.91 | <i>Stockage données retour</i> | Paramètre de stockage pour la réception d'une valeur de retour, via l'interface de communication intégrée, par exemple. Cette valeur est envoyée au variateur sous forme de données d'E/S Modbus. Réglez le paramètre de sélection de cible de ce jeu de données (58.101...58.114) sur <i>Stockage données retour</i> . Dans 40.08 <i>Source retour 1 Jeu 1</i> (ou 40.09 <i>Source retour 2 Jeu 1</i>), sélectionnez <i>Stockage données retour</i> . | - |
| | -327.68...327.67 | Paramètre de stockage pour les valeurs de retour | 100 = 1 |
| 40.92 | <i>Stockage données consigne</i> | Paramètre de stockage pour la réception d'une valeur de consigne, via l'interface de communication intégrée, par exemple. Cette valeur est envoyée au variateur sous forme de données d'E/S Modbus. Réglez le paramètre de sélection de cible de ce jeu de données (58.101...58.114) sur <i>Stockage données consigne</i> . Dans 40.16 <i>Source consigne 1 Jeu 1</i> (ou 40.17 <i>Source consigne 2 Jeu 1</i>), sélectionnez <i>Stockage données consigne</i> . | - |
| | -327.68...327.67 | Paramètre de stockage pour les valeurs de consigne | 100 = 1 |
| 40.96 | <i>Sortie régulateur PID %</i> | Pourcentage de mise à l'échelle du signal du paramètre 40.01 <i>Retour actif PID process</i> | 0,00 % |
| | -100.00...100.00% | Pourcentage | 100 = 1 % |
| 40.97 | <i>Retour régulateur PID %</i> | Pourcentage de mise à l'échelle du signal du paramètre 40.02 <i>Retour actif PID process</i> | 0,00 % |
| | -100.00...100.00% | Pourcentage | 100 = 1 % |
| 40.98 | <i>Consigne régulation PID %</i> | Pourcentage de mise à l'échelle du signal du paramètre 40.03 <i>Consigne PID process act</i> | 0,00 % |
| | -100.00...100.00% | Pourcentage | 100 = 1 % |
| 40.99 | <i>Écart régulation PID %</i> | Pourcentage de mise à l'échelle du signal du paramètre 40.04 <i>Écart PID process actif</i> | 0,00 % |
| | -100.00...100.00% | Pourcentage | 100 = 1 % |
| 41 Jeu PID Process 2 | | Second jeu de paramètres pour la régulation PID. L'utilisateur peut choisir entre ce jeu et le premier jeu (groupe de paramètres 40 <i>Jeu PID process 1</i>) au paramètre 40.57 <i>Sélection jeu1/jeu2 PID</i> . Cf. également paramètres 40.01...40.06 et les schémas de la logique de commande, pages 587 et 588. | |
| 41.08 | <i>Source retour 1 Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.08 <i>Source retour 1 Jeu 1</i> | A12 % |
| 41.09 | <i>Source retour 2 Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.09 <i>Source retour 2 Jeu 1</i> | Non sélectionné |
| 41.10 | <i>Fonction retour Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.10 <i>Fonction retour Jeu 1</i> | Src1 |
| 41.11 | <i>Temps filtre retour Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.11 <i>Temps filtre retour Jeu 1</i> | 0,000 s |
| 41.14 | <i>Mise échelle consigne Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.14 <i>Mise échelle consigne Jeu 1</i> | 0,00 |
| 41.15 | <i>Mise échelle sortie Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.15 <i>Mise échelle sortie Jeu 1</i> | 0,00 |
| 41.16 | <i>Source consigne 1 Jeu 2</i> | Cf. paramètre 40.16 <i>Source consigne 1 Jeu 1</i> | A11 % |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------|---|----------------------------------|
| 41.17 | Source consigne 2 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.17 Source consigne 2 Jeu 1 | Non sélectionné |
| 41.18 | Fonction consigne Jeu 2 | Cf. paramètre 40.18 Fonction consigne Jeu 1 | Src1 |
| 41.19 | Sél consigne int 1 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 | Non sélectionné |
| 41.20 | Sél consigne int 2 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 | Non sélectionné |
| 41.21 | Consigne interne 1 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.21 Consigne interne 1 Jeu 1 | 0,00 unité utilisateur |
| 41.22 | Consigne interne 2 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.22 Consigne interne 2 Jeu 1 | 0,00 unité utilisateur |
| 41.23 | Consigne interne 3 Jeu 2 | Cf. paramètre 40.23 Consigne interne 3 Jeu 1 | 0,00 unité utilisateur |
| 41.24 | Consigne interne 0 Jeu 2 | 40.24 Consigne interne 0 Jeu 1 | 0,00 unité utilisateur |
| 41.26 | Mini consigne Jeu 2 | Cf. paramètre 40.26 Mini consigne Jeu 1 | 0,00 unités utilisateur PID |
| 41.27 | Maxi consigne Jeu 2 | Cf. paramètre 40.27 Maxi consigne Jeu 1 | 200000,00 unités utilisateur PID |
| 41.28 | Temps augm consigne jeu 2 | Cf. paramètre 40.28 Tps augm. consigne Jeu 1 | 0,0 s |
| 41.29 | Temps dimin consigne jeu 2 | Cf. paramètre 40.29 Tps dimin. consigne Jeu 1 | 0,0 s |
| 41.30 | Blocage consigne act Jeu 2 | Cf. paramètre 40.30 Blocage consigne act Jeu 1 | Non sélectionné |
| 41.31 | Inversion écart Jeu 2 | Cf. paramètre 40.31 Inversion écart Jeu 1 | Pas d'inversion (réf. - retour) |
| 41.32 | Gain Jeu 2 | Cf. paramètre 40.32 Gain Jeu 1 | 1,00. |
| 41.33 | Temps d'intégration Jeu 2 | Cf. paramètre 40.33 Temps d'intégration Jeu 1 | 60,0 s |
| 41.34 | Temps dérivée Jeu 2 | Cf. paramètre 40.34 Temps dérivée Jeu 1 | 0,000 s |
| 41.35 | Temps filtre dérivée Jeu 2 | Cf. paramètre 40.35 Temps filtre dérivée Jeu 1 | 0,0 s |
| 41.36 | Mini sortie Jeu 2 | Cf. paramètre 40.36 Mini sortie Jeu 1 | 0,00 |
| 41.37 | Maxi sortie Jeu 2 | Cf. paramètre 40.37 Maxi sortie Jeu 1 | 100,00 |
| 41.38 | Blocage sortie active Jeu 2 | Cf. paramètre 40.38 Blocage sortie active Jeu 1 | Non sélectionné |
| 41.39 | Plage zone morte Jeu 2 | Cf. paramètre 40.39 Plage zone morte Jeu 1 | 0,0 unités utilisateur PID |
| 41.40 | Tempo. zone morte Jeu 2 | Cf. paramètre 40.40 Tempo. zone morte Jeu 1 | 0,0 s |
| 41.43 | Niveau veille Jeu 2 | Cf. paramètre 40.43 Niveau veille Jeu 1 | 0,0. |
| 41.44 | Tempo. veille Jeu 2 | Cf. paramètre 40.44 Tempo. veille Jeu 1 | 60,0 s |
| 41.45 | Temps boost veille Jeu 2 | Cf. paramètre 40.45 Temps boost veille Jeu 1 | 0,0 s |

384 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------------|--|-------------------------|
| 41.46 | <i>Échelon boost veille Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.46 Échelon boost veille Jeu 1</i> | 0.0 unité utilisateur |
| 41.47 | <i>Écart reprise Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.47 Écart reprise Jeu 1</i> | 0.00 unité utilisateur |
| 41.48 | <i>Tempo. reprise Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.48 Tempo. reprise Jeu 1</i> | 0,50 s |
| 41.49 | <i>Mode suivi Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.49 Mode suivi Jeu 1</i> | <i>Non sélectionné</i> |
| 41.50 | <i>Sélection réf suivi Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.50 Sélection réf suivi Jeu 1</i> | <i>Non sélectionné</i> |
| 41.51 | <i>Mode correction Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.51 Mode correction Jeu 1</i> | Off |
| 41.52 | <i>Sélection correction Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.52 Sélection correction Jeu 1</i> | Vitesse |
| 41.53 | <i>Pointeur réf corrigée Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.53 Pointeur réf corrigée Jeu 1</i> | <i>Non sélectionné</i> |
| 41.54 | <i>Mélange correction Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.54 Mélange correction Jeu 1</i> | - |
| 41.55 | <i>Ajustement correction Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.55 Ajustement correction Jeu 1</i> | 1,000 |
| 41.56 | <i>Source correction Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.56 Source correction Jeu 1</i> | <i>Sortie PID</i> |
| 41.58 | <i>Prévention hausse jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.58 Prévention hausse jeu 1</i> | <i>Non</i> |
| 41.59 | <i>Prévention baisse jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.59 Prévention baisse jeu 1</i> | <i>Non</i> |
| 41.60 | <i>Source activation PID Jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.60 Source activation PID Jeu 1</i> | <i>On</i> |
| 41.79 | <i>Unités jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.79 Unités jeu 1</i> | °C |
| 41.80 | <i>Source mini sortie PID jeu 2</i> | Sélection de la source du mini en sortie PID jeu 2 | <i>Mini sortie Jeu2</i> |
| | Aucun | Aucune source sélectionnée | 0 |
| | Mini sortie Jeu2 | <i>41.36 Mini sortie Jeu 2</i> | 1 |
| 41.81 | <i>Source maxi sortie PID jeu 2</i> | Sélection de la source du maxi en sortie PID jeu 2 | <i>Maxi sortie Jeu2</i> |
| | Aucun | Aucune source sélectionnée | 0 |
| | Maxi sortie Jeu2 | <i>41.37 Maxi sortie Jeu 2</i> | 1 |
| 41.89 | <i>Multiplicateur consigne jeu 2</i> | Cf. paramètre <i>40.89 Multiplicateur consigne jeu 1</i> | 1,00 |
| 41.90 | <i>Multiplicateur retour jeu 2</i> | Réglage du multiplicateur k utilisé pour les formules du paramètre <i>41.10 Fonction retour Jeu 2</i> . Cf. paramètre <i>40.90 Multiplicateur retour jeu 1</i> . | 1,00 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|---|------------------|
| | 43 Hacheur de freinage | Réglages du hacheur de freinage interne. Nota : Ce paramètres concernent uniquement le hacheur de freinage interne. Si vous utilisez un frein externe, vous devez désactiver le hacheur de freinage en réglant le paramètre 43.06 Hacheur de freinage activé sur Désactivé . | |
| 43.01 | <i>Temp. résistance freinage</i> | Affichage de la température estimée de la résistance de freinage, ou si la résistance approche de la surchauffe. La valeur est donnée en pourcentage, avec 100 % la température atteinte par la résistance si la charge dure assez longtemps à capacité maxi nominale (43.09 Pmax cont. résistance frein). Le calcul de température se base sur les valeurs des paramètres 43.08 , 43.09 et 43.10 en supposant que la résistance a été installée conformément aux consignes du fabricant, à savoir que son refroidissement est normal. Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0.0...120.0% | Température estimée de la résistance de freinage | 1 = 1 % |
| 43.06 | <i>Hacheur de freinage activé</i> | Activation de la commande du hacheur de freinage et sélection du mode de protection de la résistance de freinage contre les surtensions (calcul ou mesure). N.B. : Avant d'activer la fonction, vérifiez <ul style="list-style-type: none"> • qu'une résistance de freinage est raccordée ; • que la régulation de surtension est désactivée (paramètre 30.30 Régulation de surtension) ; • que la plage de tension réseau (paramètre 95.01 Tension réseau) est correctement réglée. Nota : Réglez ce paramètre sur Désactivé en cas d'utilisation d'un hacheur de freinage externe. | Désactivé |
| | Désactivé | Commande du hacheur de freinage désactivée | 0 |
| | Activé avec modèle thermique | Commande du hacheur de freinage activée avec protection de la résistance de freinage basée sur le modèle thermique. Si vous sélectionnez ce réglage, vous devez également préciser les valeurs du modèles, à savoir les paramètres 43.08... 43.12 . Cf. fiche signalétique de la résistance. | 1 |
| | Activé sans modèle thermique | Commande du hacheur de freinage activée sans protection de la résistance contre les surcharges, basée sur le modèle thermique. Ce réglage peut être utilisé, par exemple, si la résistance est équipée d'un thermorupteur câblé pour ouvrir le contacteur principal du variateur en cas de surchauffe de la résistance. Pour des détails, cf. chapitre <i>Freinage sur résistance(s)</i> du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. | 2 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|--------------|
| | Protection contre les surtensions | <p>Activation de la commande du hacheur de freinage en surtension</p> <p>Ce réglage concerne les cas où</p> <ul style="list-style-type: none"> le hacheur de freinage n'est pas nécessaire à l'exécution, autrement dit à la dissipation de l'énergie inertielle du moteur ; le moteur est en mesure de stocker une quantité considérable d'énergie magnétique dans ses enroulements, et il est possible que le moteur soit arrêté en roue libre, délibérément ou par erreur. <p>Dans ces conditions, le moteur risque de laisser échapper vers le variateur une quantité d'énergie magnétique qui pourrait s'avérer dommageable. Par mesure de précaution, vous pouvez utiliser le hacheur de freinage à une faible valeur ohmique qui ne servira à dissiper que l'énergie magnétique du moteur (pas l'énergie inertielle).</p> <p>Ce réglage permet de n'activer le hacheur de freinage que si la tension c.c. dépasse la limite de surtension. En utilisation normale, le hacheur de freinage ne fonctionne pas.</p> | 3 |
| 43.07 | <i>Temps marche hacheur frein activé</i> | <p>Sélection de la source d'activation/désactivation rapide du hacheur de freinage.</p> <p>0 = Impulsions des IGBT du hacheur de freinage bloquées. 1 = Fonctionnement normal autorisé pour les IGBT du hacheur de freinage.</p> | On |
| | Off | 0 | 0 |
| | On | 1 | 1 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 43.08 | <i>Const. tps therm résist fr</i> | Réglage de la constante de temps thermique pour le modèle de la résistance de freinage | 0 s |
| | 0 ... 10000 s | Constante de temps thermique de la résistance de freinage, c'est-à-dire le temps nécessaire pour atteindre 63 % de cette température | 1 = 1 s |
| 43.09 | <i>Pmax cont. résistance frein</i> | Réglage de la charge maximum en continu de la résistance de freinage qui portera la température de la résistance à la valeur maxi admissible (capacité de dissipation de chaleur en continu de la résistance en kW) mais pas au-delà. Cette valeur est utilisée dans la protection de la résistance contre les surcharges basée sur le modèle thermique. Cf. paramètre <i>43.06 Hacheur de freinage activé</i> et fiche signalétique de la résistance de freinage utilisée. | 0,00 kW |
| | 0.00... 10000.00 kW | Charge maxi en continu de la résistance de freinage | 1 = 1 kW |
| 43.10 | <i>Résistance de freinage</i> | Réglage de la valeur ohmique de la résistance de freinage. Cette valeur est utilisée dans la protection de la résistance de freinage basée sur le modèle thermique. Cf. paramètre <i>43.06 Hacheur de freinage activé</i> . | 0.0 ohm |
| | 0,0...1000,0 ohm | Valeur ohmique de la résistance de freinage | 1 = 1 ohm |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|--------------|
| 43.11 | <i>Limite défaut résist frein</i> | Sélection de la limite de défaut pour la protection de la résistance de freinage basée sur le modèle thermique. Cf. paramètre 43.06 Hacheur de freinage activé . Quand cette limite est dépassée, le variateur déclenche sur défaut 7183 Température résist freinage excessive . La valeur est donnée en % de la température atteinte par la résistance lorsque l'énergie de freinage réglée au par. 43.09 Pmax cont. resistance frein lui est renvoyée. | 105 % |
| | 0...150% | Limite de défaut de la surveillance thermique de la résistance de freinage | 1 = 1 % |
| 43.12 | <i>Limite alarme résist frein</i> | Sélection de la limite d'alarme pour la protection de la résistance de freinage basée sur le modèle thermique. Cf. paramètre 43.06 Hacheur de freinage activé . Quand cette limite est dépassée, le variateur signale une alarme A793 Température résist freinage excessive . La valeur est donnée en % de la température atteinte par la résistance lorsque l'énergie de freinage réglée 43.09 Pmax cont. resistance frein lui est renvoyée. | 95% |
| | 0...150% | Limite d'alarme de la surveillance thermique de la résistance de freinage | 1 = 1 % |

| | | | |
|-----------|---------------------------------|--|---|
| 44 | Commande frein mécanique | Configuration de la commande du frein mécanique. Cf. également section Commande du frein mécanique (page 159). | |
| 44.01 | <i>État commande frein</i> | Affichage du mot d'état de la commande du frein mécanique. Paramètre en lecture seule. | - |

| Bit | Nom | Description |
|--------|-----------------------|---|
| 0 | Commande ouverture | Commande ouverture/fermeture du cylindre de frein (0 = fermeture, 1 = ouverture). Raccordez ce bit à la sortie souhaitée. |
| 1 | Dmde couple ouverture | 1 = Couple d'ouverture requis par la logique du variateur |
| 2 | Dmde maintien arrêt | 1 = Maintien de l'arrêt requis par la logique du variateur |
| 3 | Rampe arrêt | 1 = Décélération sur rampe jusqu'à la vitesse nulle requise par la logique du variateur |
| 4 | Activé | 1 = Commande de frein activée |
| 5 | Fermé | 1 = Logique de commande du frein à l'état FREIN FERMÉ |
| 6 | Ouverture | 1 = Logique de commande du frein à l'état OUVERT. FREIN |
| 7 | Ouvert | 1 = Logique de commande du frein à l'état FREIN OUVERT |
| 8 | Fermeture | 1 = Logique de commande du frein à l'état FERMET. FREIN |
| 9...15 | Réservés | |

| | | | |
|---------------|------------------------------|--|------------------------|
| 0000h...FFFFh | | Mot d'état de la commande du frein mécanique | 1 = 1 |
| 44.06 | <i>Commande frein active</i> | Activation/Désactivation (ou sélection de la source d'activation/désactivation) de la logique de commande du frein mécanique. 0 = Commande frein désactivée 1 = Commande frein activée | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | 0 | 0 |
| | Sélectionné | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----------------------------------|--------------------------------------|---|--------------------------------|
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Réservés | | 8...17 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 18 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 19 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 20 |
| | Réservé | | 21...23 |
| | Supervision 1 | Bit 0 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 24 |
| | Supervision 2 | Bit 1 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 25 |
| | Supervision 3 | Bit 2 de 32.01 État supervision (cf. page 329) | 26 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 44.08 | <i>Tempo. ouverture frein</i> | Réglage de la temporisation d'ouverture du frein (temporisation entre le signal interne d'ouverture du frein et le déblocage du régulateur de vitesse). Le compteur de temporisation démarre à la fin de la prémagnétisation du moteur. Au démarrage du compteur, la logique de commande de frein excite la sortie de commande du frein et ce dernier commence à s'ouvrir. Réglez ce paramètre sur la valeur de tempo d'ouverture mécanique du frein spécifiée par le fabricant. | 0,00 s |
| | 0.00...5.00 s | Temporisation d'ouverture du frein | 100 = 1 s |
| 44.13 | <i>Tempo. fermeture frein</i> | Réglage de la tempo entre la commande de fermeture (sortie de la commande de frein désexcitée) et l'arrêt du variateur. Cette tempo maintient le moteur sous tension et sous contrôle jusqu'à la fermeture effective du frein. Réglez ce paramètre sur la tempo de fermeture mécanique du frein spécifiée par le fabricant. | 0,00 s |
| | 0.00...60.00 s | Temporisation de fermeture du frein | 100 = 1 s |
| 44.14 | <i>Niveau fermeture frein</i> | Réglage de la vitesse de commande de fermeture du frein (valeur absolue). Lorsque la vitesse moteur est redescendue à ce niveau, le variateur donne une commande de fermeture. | 100.00 tr/min |
| | 0,00 ... 1000,00 tr/min | Vitesse de commande de fermeture du frein | Cf. par. 46.01 |
| 45 Efficacité énergétique | | Réglages des calculateurs d'économies d'énergie, ainsi que des piles de valeurs crêtes et de valeurs énergétiques. Cf. également section Calculateurs d'économies d'énergie (page 194). | |
| 45.01 | <i>GWh économisés</i> | Énergie économisée en GWh par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Ce paramètre s'incrémente lorsque 45.02 MWh économisés repart de zéro. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0...65535 GWh | Économies d'énergie en GWh | 1 = 1 GWh |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|--|--------------|
| 45.02 | <i>MWh économisés</i> | Énergie économisée en MWh par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Ce paramètre s'incrémente lorsque <i>45.03 kWh économisés</i> repart de zéro. Le paramètre <i>45.01 GWh économisés</i> s'incrémente lorsque ce paramètre repart de zéro. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre <i>45.21 RàZ calculs énergie</i>). | - |
| | 0...999 MWh | Économies d'énergie en MWh | 1 = 1 MWh |
| 45.03 | <i>kWh économisés</i> | Énergie économisée en kWh par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Si le hacheur de freinage interne du variateur est activé, la totalité de l'énergie fournie au variateur par le moteur est censée être convertie en chaleur, mais le calcul indique néanmoins les économies réalisées par la régulation de vitesse. Si le hacheur est désactivé, ce paramètre enregistre aussi l'énergie récupérée depuis le moteur. Le paramètre <i>45.02 MWh économisés</i> s'incrémente lorsque ce paramètre repart de zéro. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre <i>45.21 RàZ calculs énergie</i>). | - |
| | 0,0 = 999,9 kWh | Économies d'énergie en kWh | 10 = 1 kWh |
| 45.04 | <i>Energie économisée</i> | Énergie économisée en kWh par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Si le hacheur de freinage interne du variateur est activé, la totalité de l'énergie fournie au variateur par le moteur doit être convertie en chaleur. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre <i>45.21 RàZ calculs énergie</i>). | - |
| | 0,0 ... 2147483520 kWh | Économies d'énergie en kWh | 1 = 1 kWh |
| 45.05 | <i>Montant économisé x1000</i> | Économies financières en milliers réalisées par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Ce paramètre s'incrémente lorsque <i>45.06 Montant économisé</i> repart de zéro. Vous pouvez définir la monnaie à la première mise en route ou dans les réglages essentiels (Menu principal – Réglages essentiels – Horloge, région, affichage – Unités – Monnaie). Paramètre en lecture seule (cf. paramètre <i>45.21 RàZ calculs énergie</i>). | - |
| | 0... 4294967295 milliers | Économies financières en milliers | 1 = 1 unité |

390 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|---|--------------------------|
| 45.06 | <i>Montant économisé</i> | Économies financières réalisées par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Cette valeur est égale au produit de l'énergie économisée en kWh par le prix unitaire actif (45.14 Sélection tarif). Le paramètre 45.05 Montant économisé x1000 s'incrémente lorsque ce paramètre repart de zéro. Vous pouvez définir la monnaie à la première mise en route ou dans les réglages essentiels (Menu principal – Réglages essentiels – Horloge, région, affichage – Unités – Monnaie). Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0,00... 999,99 unités | Économies financières | 1 = 1 unité |
| 45.07 | <i>Economies</i> | Économies financières réalisées par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Cette valeur est égale au produit de l'énergie économisée en kWh par le prix unitaire actif (45.14 Sélection tarif). Vous pouvez définir la monnaie à la première mise en route ou dans les réglages essentiels (Menu principal – Réglages essentiels – Horloge, région, affichage – Unités – Monnaie). Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0,00... 21474830,08 unités | Économies financières | 1 = 1 unité |
| 45.08 | <i>Réduction CO2 kilotonnes</i> | Réduction des émissions de CO ₂ en kilotonnes métriques par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Cette valeur s'incrémente lorsque le paramètre 45.09 Réduction CO2 en tonnes repart de zéro. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0... 65535 kilotonnes | Réduction des émissions de CO ₂ en kilotonnes métriques | 1 = 1 kilotonne métrique |
| 45.09 | <i>Réduction CO2 en tonnes</i> | Réduction des émissions de CO ₂ en tonnes métriques par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Cette valeur est calculée en multipliant les économies d'énergie en MWh par la valeur du paramètre 45.18 Facteur de conversion CO2 (préréglage : 0,5 tonne/MWh). Le paramètre 45.08 Réduction CO2 kilotonnes s'incrémente lorsque ce paramètre repart de zéro. Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0,0...999,9 tonnes | Réduction des émissions de CO ₂ en tonnes métriques | 1 = 1 tonne |
| 45.10 | <i>CO2 total économisé</i> | Réduction des émissions de CO ₂ en tonnes métriques par rapport à un moteur raccordé directement sur le réseau. Cette valeur est calculée en multipliant les économies d'énergie en MWh par la valeur du paramètre 45.18 Facteur de conversion CO2 (préréglage : 0,5 tonne/MWh). Paramètre en lecture seule (cf. paramètre 45.21 RàZ calculs énergie). | - |
| | 0,0... 214748300,8,0 tonnes | Réduction des émissions de CO ₂ en tonnes métriques | 1 = 1 tonne |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|--|-----------------------|
| 45.11 | <i>Optimisateur énergie</i> | Activation/désactivation de la fonction d'optimisation de la consommation énergétique. Cette fonction optimise le flux afin de réduire la consommation énergétique totale et le niveau sonore du moteur lorsque le variateur fonctionne sous le régime de charge nominal. Le rendement global de l'entraînement (moteur + variateur) peut être amélioré de 1 à 20% en fonction de la vitesse et du couple de la charge. N.B. : L'optimisation d'énergie est toujours activée avec un moteur à aimants permanents et un moteur synchrone à réluctance, quel que soit le réglage de ce paramètre. N.B. : Vous ne devez pas utiliser d'optimisateur d'énergie dans des systèmes multimoteurs. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction désactivée | 0 |
| | Activé | Fonction activée | 1 |
| 45.12 | <i>Prix énergie 1</i> | Réglage du prix énergétique 1 (prix unitaire par kWh). Selon le réglage du paramètre <i>45.14 Sélection tarif</i> , c'est cette valeur ou le par. <i>45.13 Prix énergie 2</i> qui sert de référence pour le calcul des économies financières. Vous pouvez définir la monnaie à la première mise en route ou dans les réglages essentiels (Menu principal – Réglages essentiels – Horloge, région, affichage – Unités – Monnaie). N.B. : Les prix ne sont lus qu'au moment de la sélection et ne s'appliquent pas rétroactivement. | 0,100 unités |
| | 0.000... 4294966.296 unités | Prix énergie 1 | - |
| 45.13 | <i>Prix énergie 2</i> | Réglage du prix énergétique 2 (prix unitaire par kWh). Cf. paramètre <i>45.12 Prix énergie 1</i> . | 0,200 unités |
| | 0.000... 4294966.296 unités | Prix énergie 2 | - |
| 45.14 | <i>Sélection tarif</i> | Sélection (ou définition d'une source de sélection) du prix énergétique pré-réglé à utiliser. 0 = <i>45.12 Prix énergie 1</i> 1 = <i>45.13 Prix énergie 2</i> | <i>Prix énergie 1</i> |
| | Prix énergie 1 | 0 | 0 |
| | Prix énergie 2 | 1 | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| 45.18 | <i>Facteur de conversion CO2</i> | Réglage du facteur de conversion des économies d'énergie en émissions de CO ₂ (kg/kWh ou tn/MWh). Exemple : <i>45.10 CO2 total économisé = 45.02 MWh économisés × 45.18 Facteur de conversion CO2 (tn/MWh)</i> . | 0,500 tn/ MWh (tonne) |
| | 0.000... 65.535 tn/MWh | Facteur de conversion des économies d'énergie en émissions de CO ₂ | 1 = 1 tn/MWh |

392 Description des paramètres

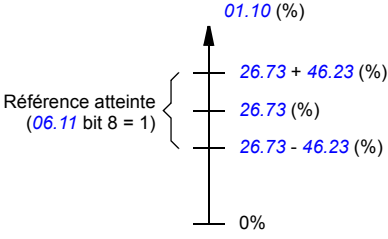
| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|--|--------------|
| 45.19 | <i>Puissance comparative</i> | Puissance absorbée par la pompe lorsqu'elle est raccordée directement au réseau électrique et fait fonctionner l'application. Cette valeur sert de référence pour calculer les économies d'énergie. N.B. : La précision du calcul des économies d'énergie dépend directement de la précision de cette valeur. Si ce paramètre est laissé vide, le calcul utilise la puissance nominale du moteur, ce qui risque de gonfler artificiellement les économies d'énergie étant donné que de nombreux moteurs n'absorbent pas leur puissance nominale. | 0,00 kW |
| | 0,00 ... 10000000,00 kW | Puissance moteur | 1 = 1 kW |
| 45.21 | <i>RàZ calculs énergie</i> | Réinitialisation des paramètres des compteurs d'énergie <i>45.01...45.10</i> | <i>Fait</i> |
| | Fait | Réinitialisation non demandée (fonctionnement normal) ou terminée | 0 |
| | Réinitial | Réinitialisation des paramètres des compteurs d'énergie. Le réglage revient ensuite automatiquement sur <i>Fait</i> . | 1 |
| 45.24 | <i>Valeur pic de puissance horaire</i> | Valeur du pic de puissance au cours de la dernière heure (60 dernières minutes) depuis la mise sous tension du variateur. Ce paramètre est mis à jour toutes les 10 minutes, à moins que le pic de puissance horaire soit intervenu au cours des 10 dernières minutes. Dans ce cas, les valeurs sont aussitôt affichées. | 0,00 kW |
| | -3000,00 ... 3000,00 kW | Valeur du pic de puissance | 10 = 1 kW |
| 45.25 | <i>Heure pic de puissance horaire</i> | Heure de la valeur du pic de puissance au cours de la dernière heure | 00:00:00 |
| | | Durée | N/D |
| 45.26 | <i>Énergie totale par heure (peut être remis à zéro)</i> | Consommation énergétique totale au cours de la dernière heure (60 dernières minutes). Vous pouvez réinitialiser cette valeur en la réglant à zéro. | 0,00 kWh |
| | -3000,00 ... 3000,00 kWh | Énergie totale | 10 = 1 kWh |
| 45.27 | <i>Val. pic de puiss. quotidien (remise à 0 possible)</i> | Valeur du pic de puissance depuis minuit le jour même. Vous pouvez réinitialiser cette valeur en la réglant à zéro. | 0,00 kW |
| | -3000,00 ... 3000,00 kW | Valeur du pic de puissance | 10 = 1 kW |
| 45.28 | <i>Heure pic de puissance quotidien</i> | Heure du pic de puissance depuis minuit le jour même | 00:00:00 |
| | | Durée | N/D |
| 45.29 | <i>Énergie totale par jour (peut être remis à zéro)</i> | Consommation énergétique totale depuis minuit le jour même. Vous pouvez réinitialiser cette valeur en la réglant à zéro. | 0,00 kWh |
| | -30000,00 ... 30000,00 kWh | Énergie totale | 1 = 1 kWh |
| 45.30 | <i>Énergie totale dernier jour</i> | Consommation énergétique totale le jour précédent, c'est-à-dire entre le jour précédent à minuit et le jour même à minuit | 0,00 kWh |
| | -30000,00 ... 30000,00 kWh | Énergie totale | 1 = 1 kWh |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--|--|--|--|
| 45.31 | <i>Val. pic de puiss. mensuel (remise à 0 possible)</i> | Valeur du pic de puissance au cours du mois, c'est-à-dire depuis le premier jour du mois à minuit. Vous pouvez réinitialiser cette valeur en la réglant à zéro. | 0,00 kW |
| | -3000,00 ... 3000,00 kW | Valeur du pic de puissance | 10 = 1 kW |
| 45.32 | <i>Date pic de puissance mensuel</i> | Date du pic de puissance au cours du mois | 1.1.1980 |
| | | Date | N/D |
| 45.33 | <i>Heure pic de puissance mensuel</i> | Heure du pic de puissance au cours du mois | 00:00:00 |
| | | Durée | N/D |
| 45.34 | <i>Énergie totale par mois (peut être remis à zéro)</i> | Consommation énergétique totale depuis le début du mois. Vous pouvez réinitialiser cette valeur en la réglant à zéro. | 0,00 kWh |
| | -1000000,00 ... 1000000,00 kWh | Énergie totale | 0,01 = 1 kWh |
| 45.35 | <i>Énergie totale dernier mois</i> | Consommation énergétique totale le mois précédent, c'est-à-dire entre le premier jour du mois précédent à minuit et le premier jour du mois en cours à minuit. | 0,00 kWh |
| | -1000000.00 ... 1000000.00 kWh | | 0,01 = 1 kWh |
| 45.36 | <i>Valeur pic de puissance sur toute la durée de vie</i> | Valeur du pic de puissance au cours de toute la durée de vie du variateur | 0,00 kW |
| | -3000.00 ... 3000.00 kW | Valeur du pic de puissance | 10 = 1 kW |
| 45.37 | <i>Date pic de puissance sur toute la durée de vie</i> | Date du pic de puissance au cours de toute la durée de vie du variateur | 1.1.1980 |
| | | Date | N/D |
| 45.38 | <i>Heure pic de puissance sur toute la durée de vie</i> | Heure du pic de puissance au cours de toute la durée de vie du variateur | 00:00:00 |
| | | Durée | N/D |
| 46 Réglages supervision/échelle | | Supervision de la vitesse ; filtrage des signaux actifs ; facteur d'échelle général | |
| 46.01 | <i>Échelle Vitesse</i> | Réglage de la valeur de vitesse maxi utilisée pour définir la pente de la rampe d'accélération et de la valeur de vitesse «de départ» utilisée pour celle de la rampe de décélération (cf. groupe de paramètres 23 Rampe référence vitesse). Les temps de rampe d'accélération/décélération sont donc fonction de cette valeur (et non du paramètre 30.12 Vitesse maximum). Ce paramètre règle aussi la mise à l'échelle 16 bit des paramètres de vitesse. Sa valeur correspond à la valeur 20000 dans la communication sur bus de terrain, par exemple. | 1500,00 tr/min ; 1800,00 tr/min (95.20 b0) |
| | 0,10... 30000,00 tr/min | Vitesse d'arrivée/de départ pour le calcul des rampes d'accélération/décélération | 1 = 1 tr/min |

394 Description des paramètres



| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|--|---|
| 46.02 | <i>Échelle fréquence</i> | Réglage de la valeur de fréquence maxi utilisée pour définir la pente de la rampe d'accélération et de la valeur de fréquence «de départ» utilisée pour celle de la rampe de décélération (cf. groupe de paramètres 28 Chaîne référence fréquence). Les temps de rampe d'accélération/décélération sont donc fonction de cette valeur (et non du paramètre 30.14 Fréquence maximum). Ce paramètre règle aussi la mise à l'échelle 16 bit des paramètres de fréquence. Sa valeur correspond à la valeur 20000 dans la communication sur bus de terrain, par exemple. | 50,00 Hz ; 60,00 Hz (95.20 b0) |
| | 0,10 ... 1000,00 Hz | Fréquence «d'arrivée/de départ» pour le calcul des rampes d'accélération/décélération | 10 = 1 Hz |
| 46.03 | <i>Échelle couple</i> | Réglage de la mise à l'échelle 16 bits des paramètres de couple. La valeur de ce paramètre (en % du couple nominal moteur) correspond à la valeur 10000 dans la communication sur bus de terrain, par exemple. | 100,0% |
| | 0.1...1000.0% | Couple correspondant à 10000 sur bus de terrain | 10 = 1 % |
| 46.04 | <i>Échelle puissance</i> | Réglage de la mise à l'échelle 16 bits des paramètres de puissance. Sa valeur correspond à la valeur 10000 dans la communication sur bus de terrain. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . Pour la mise à l'échelle 32 bits, cf. 46.43 Power decimals . | 1000,00 |
| | 0,10 ... 30000,00 kW ou 0,10 ... 40214,48 hp | Puissance correspondant à 10000 sur le bus de terrain | 1 = 1 |
| 46.05 | <i>Mise à l'échelle courant</i> | Réglage de la mise à l'échelle 16 bits des paramètres de courant. Sa valeur correspond à la valeur 10000 dans la communication sur bus de terrain. Pour la mise à l'échelle 32 bits, cf. 46.44 Current decimals . | 10000 A |
| | 0...30000 A | Courant correspondant à 10000 sur bus de terrain | 1 = 1 A |
| 46.06 | <i>Mise à éch réf vitesse zéro</i> | Réglage d'une vitesse correspondant à une référence nulle reçue de la liaison série (soit interface de communication intégrée, soit interface FBA A). Avec un réglage à 500 par exemple, la plage de références réseau de 0 à 20000 correspondrait à une vitesse de 500 à [46.01] tr/min. N.B. : Ce paramètre n'est opérant qu'avec le profil de communication ABB Drives. | 0,00 tr/min |
| | 0,00 ... 30000,00 tr/min | Vitesse correspondant à la référence réseau minimum | 1 = 1 tr/min |
| 46.07 | <i>Frequency ref zero scaling</i> | Réglage d'une fréquence correspondant à une référence nulle reçue de la liaison série (soit interface de communication intégrée, soit interface FBA). Avec un réglage à 30 par exemple, la plage de références réseau de 0 à 20000 correspondrait à une vitesse de 30 à [46.02] Hz. N.B. : Ce paramètre n'est opérant qu'avec le profil de communication ABB Drives. | 0,00 Hz |
| | 0,00 ... 1000,00 Hz | Fréquence correspondant à la référence réseau minimum | 10 = 1 Hz |
| 46.11 | <i>Temps filtre vitesse moteur</i> | Réglage d'un temps de filtrage pour les signaux 01.01 Vitesse moteur utilisée et 01.02 Vitesse moteur estimée | 500 ms |
| | 2...20000 ms | Temps de filtrage du signal de vitesse moteur | 1 = 1 ms |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|-----------------------|
| 46.12 | <i>Temps filtre fréq sortie</i> | Réglage d'un temps de filtrage pour le signal <i>01.06 Fréquence sortie</i> | 500 ms |
| | 2...20000 ms | Temps de filtrage du signal de fréquence de sortie | 1 = 1 ms |
| 46.13 | <i>Temps filtre couple moteur</i> | Réglage d'un temps de filtrage pour le signal <i>01.10 Couple moteur</i> | 100 ms |
| | 2...20000 ms | Temps de filtrage du signal de couple moteur | 1 = 1 ms |
| 46.14 | <i>Temps filtre puissance</i> | Réglage d'un temps de filtrage pour le signal <i>01.14 Puissance sortie</i> | 100 ms |
| | 2...20000 ms | Temps de filtrage du signal de puissance de sortie | 1 = 1 ms |
| 46.21 | <i>Hystérésis vitesse</i> | Réglage des limites au point de consigne pour la régulation de vitesse du variateur. Lorsque l'écart entre la référence (<i>22.87 Référence vitesse 7 act</i>) et la vitesse (<i>24.02 Retour vitesse utilisé</i>) est inférieur à <i>46.21 Hystérésis vitesse</i> , on considère que le variateur est au point de consigne («Réf atteinte»). Ce réglage correspond au bit 8 de <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | 50.00 tr/min |
| | | <p style="text-align: center;"> 24.02 (tr/min) $22.87 + 46.21$ (tr/min) Référence atteinte (<i>06.11</i> bit 8 = 1) 22.87 (tr/min) $22.87 - 46.21$ (tr/min) 0 tr/min </p> | |
| | 0.00... 30000.00 tr/min | Limite pour l'indication du point de consigne en régulation de vitesse | Cf. par. <i>46.01</i> |
| 46.22 | <i>Hystérésis fréquence</i> | Réglage des limites au point de consigne pour la commande en fréquence du variateur. Lorsque l'écart absolu entre la référence (<i>28.96 Entrée rampe réf fréquence</i>) et la fréquence active (<i>01.06 Fréquence sortie</i>) est inférieur à <i>46.22 Hystérésis fréquence</i> , on considère que le variateur est au point de consigne («Réf atteinte»). indiqué par le bit 8 de <i>06.11 Mot d'état principal</i> . | 2,00 Hz |
| | | <p style="text-align: center;"> 01.06 (Hz) $28.96 + 46.22$ (Hz) Référence atteinte (<i>06.11</i> bit 8 = 1) 28.96 (Hz) $28.96 - 46.22$ (Hz) 0 Hz </p> | |
| | 0,00 ... 1000,00 Hz | Limite pour l'indication du point de consigne en commande en fréquence | Cf. par. <i>46.02</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------|---|---|
| 46.23 | <i>Hystérésis couple</i> | Réglage des limites au point de consigne pour la régulation de couple du variateur. Lorsque la différence absolue entre la valeur de la référence (26.73 <i>Réf couple act 4</i>) et le couple réel (01.10 <i>Couple moteur</i>) est inférieure à 46.23 <i>Hystérésis couple</i> , on considère que le variateur est «au point de consigne», indiqué par le bit 8 de 06.11 <i>Mot d'état principal</i> .  | 5,0% |
| | 0.0...300.0% | Limite pour l'indication du point de consigne en régulation de couple | Cf. par. 46.03 |
| 46.31 | <i>Sup. limite vitesse</i> | Réglage du seuil de déclenchement du dépassement de la limite en régulation de vitesse. Lorsque la vitesse active dépasse la limite, le bit 10 de 06.17 <i>Mot d'état variateur 2</i> et le bit 10 de 06.11 <i>Mot d'état principal</i> passent à « 1 ». | 1500,00 tr/min ; 1800,00 tr/min (95.20 b0) |
| | 0.00... 30000.00 tr/min | Seuil de déclenchement du dépassement de la limite en régulation de vitesse | Cf. par. 46.01 |
| 46.32 | <i>Sup. limite fréquence</i> | Réglage du seuil de déclenchement du dépassement de la limite en commande en fréquence. Lorsque la fréquence active dépasse la limite, le bit 10 de 06.17 <i>Mot d'état variateur 2</i> et le bit 10 de 06.11 <i>Mot d'état principal</i> passent à « 1 ». | 50,00 Hz ; 60,00 Hz (95.20 b0) |
| | 0,00 ... 1000,00 Hz | Seuil de déclenchement du dépassement de la limite en commande en fréquence | Cf. par. 46.02 |
| 46.33 | <i>Sup. limite couple</i> | Réglage du seuil de déclenchement du dépassement de la limite en régulation de couple. Lorsque le couple réel dépasse la limite, le bit 10 de 06.17 <i>Mot d'état variateur 2</i> et le bit 10 de 06.11 <i>Mot d'état principal</i> passent à « 1 ». | 300,0% |
| | 0.0...1600.0% | Seuil de déclenchement du dépassement de la limite en régulation de couple | Cf. par. 46.03 |
| 46.41 | <i>Échelle impulsion kWh</i> | Réglage du seuil de déclenchement de l'impulsion kWh pour 50 ms. Le bit 9 de 05.22 <i>Mot de diagnostic 3</i> indique la sortie de l'impulsion. | 1.000 kWh |
| | 0.001... 1000.000 kWh | Seuil de déclenchement de l'impulsion kWh | 1 = 1 kWh |
| 46.43 | <i>Power decimals</i> | Réglage du nombre de décimales affichées et de la mise à l'échelle 32 bits des paramètres de puissance. La valeur de ce paramètre correspond au nombre de décimales supposées de la communication du nombre entier de 32 bits sur bus de terrain (pour la mise à l'échelle 16 bits, cf. 46.04 <i>Échelle puissance</i>). | 2 |
| | 0...3 | Nombre de décimales | 1 = 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------------|----------------------------------|--|--------------|
| 46.44 | <i>Current decimals</i> | Réglage du nombre de décimales affichées et de la mise à l'échelle 32 bits des paramètres d'intensité. La valeur de ce paramètre correspond au nombre de décimales supposées de la communication du nombre entier de 32 bits sur bus de terrain (pour la mise à l'échelle 16 bits, cf. 46.05 Mise à l'échelle courant). | 1 |
| | 0...3 | Nombre de décimales | 1 = 1 |
| 47 Stockage des données | | Paramètres de stockage des données. Écriture et lecture de ces paramètres à l'aide des réglages source et cible d'autres paramètres. Notez qu'il existe différents paramètres de stockage pour différents types de données. Cf. également section Paramètres de stockage des données (page 200). | |
| 47.01 | <i>Stockage données 1 real32</i> | Paramètre de stockage de données 1 | 0,000 |
| | -2147483.000... 2147483.000 | Données de 32 bits | - |
| 47.02 | <i>Stockage données 2 real32</i> | Paramètre de stockage de données 2 | 0,000 |
| | -2147483.000... 2147483.000 | Données de 32 bits | - |
| 47.03 | <i>Stockage données 3 real32</i> | Paramètre de stockage de données 3 | 0,000 |
| | -2147483.000... 2147483.000 | Données de 32 bits | - |
| 47.04 | <i>Stockage données 4 real32</i> | Paramètre de stockage de données 4 | 0,000 |
| | -2147483.000... 2147483.000 | Données de 32 bits | - |
| 47.11 | <i>Stockage données 1 int32</i> | Paramètre de stockage de données 9 | 0 |
| | -2147483648... 2147483647 | Données de 32 bits | - |
| 47.12 | <i>Stockage données 2 int32</i> | Paramètre de stockage de données 10 | 0 |
| | -2147483648... 2147483647 | Données de 32 bits | - |
| 47.13 | <i>Stockage données 3 int32</i> | Paramètre de stockage de données 11 | 0 |
| | -2147483648... 2147483647 | Données de 32 bits | - |
| 47.14 | <i>Stockage données 4 int32</i> | Paramètre de stockage de données 12 | 0 |
| | -2147483648... 2147483647 | Données de 32 bits | - |
| 47.21 | <i>Stockage données 1 int16</i> | Paramètre de stockage de données 17 | 0 |
| | -32768...32767 | Données de 16 bits | 1 = 1 |




398 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------------------|----------------------------------|---|-------------------|
| 47.22 | <i>Stockage données 2 int16</i> | Paramètre de stockage de données 18 | 0 |
| | -32768...32767 | Données de 16 bits | 1 = 1 |
| 47.23 | <i>Stockage données 3 int16</i> | Paramètre de stockage de données 19 | 0 |
| | -32768...32767 | Données de 16 bits | 1 = 1 |
| 47.24 | <i>Stockage données 4 int16</i> | Paramètre de stockage de données 20 | 0 |
| | -32768...32767 | Données de 16 bits | 1 = 1 |
| 49 Communication microconsole | | Paramètres de communication sur le port de la microconsole du variateur | |
| 49.01 | <i>Numéro adresse</i> | Réglage de l'adresse du variateur. Tout appareil raccordé au réseau doit avoir un numéro d'adresse unique. N.B. : ABB vous recommande de réserver le numéro 1 aux appareils de rechange/remplacement pour des variateurs en réseau. | 1 |
| | 1...32 | Numéro d'adresse | 1 = 1 |
| 49.03 | <i>Vitesse communication</i> | Définition du débit de transmission sur la liaison | <i>115,2 kbps</i> |
| | 38,4 kbps | 38,4 kbit/s | 1 |
| | 57,6 kbps | 57,6 kbit/s | 2 |
| | 86,4 kbps | 86,4 kbit/s | 3 |
| | 115,2 kbps | 115,2 kbit/s | 4 |
| | 230,4 kbps | 230,4 kbit/s | 5 |
| 49.04 | <i>Durée perte communication</i> | Réglage d'une temporisation pour la communication avec la microconsole (ou l'outil logiciel PC). Si une rupture de communication persiste au-delà de cette temporisation, l'action définie au paramètre <i>49.05 Action sur perte comm</i> est effectuée. | 10,0 s |
| | 0.3...3000.0 s | Temporisation pour la communication avec la microconsole/le PC | 10 = 1 s |
| 49.05 | <i>Action sur perte comm</i> | Sélection du comportement du variateur sur rupture de la communication avec la microconsole (ou l'outil logiciel PC) | <i>Défaut</i> |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>7081 Perte microconsole</i> . | 1 |
| | Dernière vitesse | Le variateur signale l'alarme <i>A7EE Perte microconsole</i> et maintient la vitesse en vigueur au moment de l'apparition du défaut. La vitesse est déterminée à partir de la vitesse active en utilisant un filtre passe-bas 850 ms.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 2 |
| | Réf vit sécurité | Le variateur signale l'alarme <i>A7EE Perte microconsole</i> et adopte la vitesse réglée au paramètre <i>22.41 Réf vitesse sécurité</i> (ou <i>28.41 Réf. fréquence de sécurité</i> si la référence de fréquence est utilisée).  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 3 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------|---|--------------|
| 49.06 | <i>Rafraîchir paramètres</i> | Mise en œuvre des réglages des paramètres <i>49.01...49.05</i> . N.B. : Le rafraîchissement des données pouvant entraîner une rupture de la communication, vous devez peut-être rebrancher le variateur. | <i>Fait</i> |
| | Fait | Rafraîchissement terminé ou non demandé | 0 |
| | Configuration | Rafraîchissement des paramètres <i>49.01...49.05</i> . Le réglage revient ensuite automatiquement sur <i>Fait</i> . | 1 |
| 49.19 | <i>Vue Accueil MC base 1</i> | Sélection du paramètre affiché dans la vue Accueil 1 de la microconsole de base (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT1. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 1 entre la vue Accueil 4 (paramètre <i>49.219</i>) selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. | <i>Auto</i> |
| | Auto | Affiche les paramètres pré-réglés en usine | 0 |
| | Vitesse moteur utilisée | <i>01.01 Vitesse moteur utilisée</i> | 1 |
| | Fréquence de sortie | <i>01.06 Fréquence sortie</i> | 3 |
| | Courant moteur | <i>01.07 Courant moteur</i> | 4 |
| | Imoteur % de Inom mot | <i>01.08 Imoteur % de Inom mot</i> | 5 |
| | Couple moteur | <i>01.10 Couple moteur</i> | 6 |
| | Tension c.c. | <i>01.11 Tension c.c.</i> | 7 |
| | Puissance de sortie | <i>01.14 Puissance sortie</i> | 8 |
| | Entrée rampe réf vitesse | <i>23.01 Entrée rampe réf vitesse</i> | 10 |
| | Sortie rampe réf vitesse | <i>23.02 Sortie rampe réf vitesse</i> | 11 |
| | Réf vitesse utilisée | <i>24.01 Réf vitesse utilisée</i> | 12 |
| | Réf fréquence utilisée | <i>28.02 Sortie rampe réf fréquence</i> | 14 |
| | Sortie régul PID | <i>40.01 Val act sortie PID process</i> | 16 |
| | Excitation sonde 1 | Courant d'excitation fourni à la sonde thermique 1, cf. paramètre <i>35.11 Source température 1</i> . Cf. également section <i>Protection thermique du moteur</i> (page 185). | 20 |
| | Excitation sonde 2 | Courant d'excitation fourni à la sonde thermique 2, cf. paramètre <i>35.21 Source température 2</i> . Cf. également section <i>Protection thermique du moteur</i> (page 185). | 21 |
| | Vit moteur absolue utilisée | <i>01.61 Vit moteur absolue utilisée</i> | 26 |
| | Vitesse moteur abs % | <i>01.62 Vitesse moteur abs %</i> | 27 |
| | Fréq moteur absolue utilisée | <i>01.63 Fréq moteur abs utilisée</i> | 28 |
| | Couple moteur abs | <i>01.64 Couple moteur abs</i> | 30 |
| | Puissance sortie absolue | <i>01.65 Puissance sortie absolue</i> | 31 |
| | Puissance arbre moteur abs | <i>01.68 Puissance arbre moteur abs</i> | 32 |
| | Sortie PID1 externe | <i>71.01 Valeur act PID externe</i> | 33 |

400 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|---------------------------------------|--|------------------------|
| | Stockage des données AO1 | 13.91 Stockage des données AO1 | 37 |
| | Stockage des données AO2 | 13.92 Stockage des données AO2 | 38 |
| | Autre [bit] | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 49.20 | Vue Accueil MC base 2 | Sélection des paramètres affichés dans la vue Accueil 2 de la microconsole de base ou intégrée (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT1. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 2 entre la vue Accueil 5 (paramètre 49.220) selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 49.19 Vue Accueil MC base 1 . | Auto |
| 49.21 | Vue Accueil MC base 3 | Sélection des paramètres affichés dans la vue Accueil 3 de la microconsole de base ou intégrée (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT1. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 3 entre la vue Accueil 6 (paramètre 49.221) selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 49.19 Vue Accueil MC base 1 . | Auto |
| 49.219 | Vue Accueil MC base 4 | Sélection des paramètres affichés dans la vue Accueil 4 de la microconsole de base ou intégrée (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT2. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 1 (paramètre 49.19) entre la vue Accueil 4 selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 49.19 Vue Accueil MC base 1 . | Auto |
| 49.220 | Vue Accueil MC base 5 | Sélection des paramètres affichés dans la vue Accueil 5 de la microconsole de base ou intégrée (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT2. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 2 (paramètre 49.20) entre la vue Accueil 5 selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 49.19 Vue Accueil MC base 1 . | Auto |
| 49.221 | Vue Accueil MC base 6 | Sélection des paramètres affichés dans la vue Accueil 6 de la microconsole de base ou intégrée (ACS-BP-S) lorsque le dispositif de commande externe actif est EXT2. La microconsole affiche automatiquement la vue Accueil 3 (paramètre 49.21) entre la vue Accueil 6 selon le dispositif de commande externe actif, EXT1 ou EXT2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 49.19 Vue Accueil MC base 1 . | Auto |
| 50 Coupleur réseau (FBA) | | Configuration de la liaison série Cf. également chapitre Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau (page 559). | |
| 50.01 | Activer FBA A | Activation/désactivation de la communication entre le variateur et le coupleur réseau A, et indication du support (Slot) dans lequel est installé le coupleur. | Activé |
| | Désactivé | Communication entre le variateur et le coupleur réseau A désactivée | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|---|-----------------------------|
| | Activé | Communication entre le variateur et le coupleur réseau A activée. Le coupleur réseau se trouve dans le support 1. | 1 |
| 50.02 | <i>Perte communic FBA A</i> | Sélection du comportement du variateur en cas de rupture de la communication sur la liaison série. La temporisation est réglée au paramètre <i>50.03 Tempo. perte comm FBA A</i> . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Pas de réaction | 0 |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut <i>7510 Communication FBA A</i> . Ceci est vrai uniquement si le coupleur est configuré comme source des commandes (FBA A en source de Marche/Arrêt/Consigne de vitesse). | 1 |
| | Dernière vitesse | Le variateur signale une alarme (<i>A7C1 Communication FBA A</i>) et maintient la vitesse en vigueur au moment de la rupture de communication. Ce message s'affiche uniquement si le coupleur est configuré pour superviser la communication. La vitesse est déterminée à partir de la vitesse active en utilisant un filtre passe-bas 850 ms.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 2 |
| | Réf vitesse sécurité | Le variateur signale l'alarme (<i>A7C1 Communication FBA A</i>) et adopte la vitesse réglée au paramètre <i>22.41 Réf vitesse sécurité</i> (en mode Régulation de vitesse) ou <i>28.41 Réf. fréquence de sécurité</i> (en mode Régulation de fréquence). Ce message s'affiche uniquement si le coupleur est configuré pour superviser la communication.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 3 |
| | Défaut permanent | Le variateur déclenche sur défaut <i>7510 Communication FBA A</i> . Ce message s'affiche même si le bus de terrain n'est pas configuré pour superviser la communication. | 4 |
| | Alarme | Le variateur signale l'alarme <i>A7C1 Communication FBA A</i> . Ce message s'affiche uniquement si le coupleur est configuré pour superviser la communication.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 5 |
| 50.03 | <i>Tempo. perte comm FBA A</i> | Réglage de la temporisation avant mise en œuvre de l'action réglée au paramètre <i>50.02 Perte communic FBA A</i> . La temporisation commence lorsque la liaison échoue à actualiser le message. N.B. : Une temporisation de démarrage de 60 secondes s'applique directement après la mise sous tension. La supervision de rupture de communication est désactivée pendant la temporisation (mais la communication reste active). | 0,3 s |
| | 0.3...6553.5 s | Temporisation | 1 = 1 s |
| 50.04 | <i>Type réf1 FBA A</i> | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la référence 1 reçue du module coupleur A. La mise à l'échelle est réglée aux paramètres <i>46.01...46.04</i> en fonction du type de référence sélectionné par ce paramètre. | <i>Vitesse ou fréquence</i> |

402 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | |
|--|----------------------|--|--|---------------------|-----------------------|---------|----------------------|---------|-------------------------|-----------|---|
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif : <table border="1" data-bbox="344 252 837 384"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de référence 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td>Vitesse</td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td>Vitesse</td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td>Fréquence</td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 1 | Régulation de vitesse | Vitesse | Régulation de couple | Vitesse | Régulation de fréquence | Fréquence | 0 |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 1 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | Vitesse | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | Vitesse | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | Fréquence | | | | | | | | | | |
| | Transparent | Sans mise à l'échelle (échelle 16 bits : 1 = 1 unité) | 1 | | | | | | | | |
| | Général | Référence générique avec une mise à l'échelle 16 bits de 100 = 1 (c.-à-d., un entier et deux décimales) | 2 | | | | | | | | |
| | Couple | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.03 <i>Échelle couple</i> . | 3 | | | | | | | | |
| | Vitesse | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.01 <i>Échelle Vitesse</i> . | 4 | | | | | | | | |
| | Fréquence | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.02 <i>Échelle fréquence</i> . | 5 | | | | | | | | |
| 50.05 | Type réf2 FBA A | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la référence 2 reçue du module coupleur A. La mise à l'échelle est réglée aux paramètres 46.01...46.04 en fonction du type de référence sélectionné par ce paramètre. | Vitesse ou fréquence | | | | | | | | |
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif : <table border="1" data-bbox="344 831 837 963"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de référence 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td>Couple</td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td>Couple</td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td>Couple</td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 2 | Régulation de vitesse | Couple | Régulation de couple | Couple | Régulation de fréquence | Couple | 0 |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 2 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | Couple | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | Couple | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | Couple | | | | | | | | | | |
| | Transparent | Sans mise à l'échelle (échelle 16 bits : 1 = 1 unité) | 1 | | | | | | | | |
| | Généralités | Référence générique avec une mise à l'échelle 16 bits de 100 = 1 (c.-à-d., un entier et deux décimales) | 2 | | | | | | | | |
| | Couple | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.03 <i>Échelle couple</i> . | 3 | | | | | | | | |
| | Vitesse | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.01 <i>Échelle Vitesse</i> . | 4 | | | | | | | | |
| | Fréquence | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.02 <i>Échelle fréquence</i> . | 5 | | | | | | | | |
| 50.06 | Sél ME FBA A | Sélection de la source du mot d'état à envoyer à la liaison série par le coupleur réseau A | Auto | | | | | | | | |
| | Auto | Sélection automatique de la source du mot d'état | 0 | | | | | | | | |
| | Mode transparent | La source sélectionnée au paramètre 50.09 <i>Source transp ME FBA A</i> est transmise comme mot d'état à la liaison série par le coupleur réseau A. | 1 | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | |
|--|-------------------------|--|--|-------------------------|-----------------------|---------|----------------------|---------|-------------------------|-----------|---|
| 50.07 | Type 1 FBA A act | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la valeur réelle 1 transmise à la liaison série par le coupleur réseau A. La mise à l'échelle est réglée aux paramètres 46.01 à 46.04 en fonction du type de valeur sélectionné par ce paramètre. | Vitesse ou fréquence | | | | | | | | |
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif : <table border="1" data-bbox="396 347 889 480"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de valeur réelle 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td>Vitesse</td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td>Vitesse</td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td>Fréquence</td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 1 | Régulation de vitesse | Vitesse | Régulation de couple | Vitesse | Régulation de fréquence | Fréquence | 0 |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 1 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | Vitesse | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | Vitesse | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | Fréquence | | | | | | | | | | |
| | Transparent | La valeur sélectionnée au paramètre 50.10 Source <i>transp ret1 FBA A</i> est envoyée comme valeur active 1, sans mise à l'échelle (échelle 16 bits : 1 = 1 unité). | 1 | | | | | | | | |
| | Généralités | La valeur sélectionnée au paramètre 50.10 Source <i>transp ret1 FBA A</i> est envoyée comme valeur active 1 avec une mise à l'échelle 16 bits de 100 = 1 unité (c.-à-d., un entier et deux décimales). | 2 | | | | | | | | |
| | Couple | 01.10 <i>Couple moteur</i> est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.03 <i>Échelle couple</i> . | 3 | | | | | | | | |
| | Vitesse | 01.01 <i>Vitesse moteur utilisée</i> est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.01 <i>Échelle Vitesse</i> . | 4 | | | | | | | | |
| | Fréquence | 01.06 <i>Fréquence sortie</i> est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.02 <i>Échelle fréquence</i> . | 5 | | | | | | | | |
| 50.08 | Type 2 FBA A act | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la valeur réelle 2 transmise à la liaison série par le coupleur réseau A. La mise à l'échelle est réglée aux paramètres 46.01...46.04 en fonction du type de valeur sélectionné par ce paramètre. | Vitesse ou fréquence | | | | | | | | |
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif : <table border="1" data-bbox="396 1070 889 1203"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de valeur réelle 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td>Couple</td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td>Couple</td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td>Couple</td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 2 | Régulation de vitesse | Couple | Régulation de couple | Couple | Régulation de fréquence | Couple | 0 |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 2 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | Couple | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | Couple | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | Couple | | | | | | | | | | |
| | Transparent | La valeur sélectionnée au paramètre 50.11 Source <i>transp ret2 FBA A</i> est envoyée comme valeur active 1, sans mise à l'échelle (échelle 16 bits : 1 = 1 unité). | 1 | | | | | | | | |
| | Généralités | La valeur sélectionnée au paramètre 50.11 Source <i>transp ret2 FBA A</i> est envoyée comme valeur active 1 avec une mise à l'échelle 16 bits de 100 = 1 unité (c.-à-d., un entier et deux décimales). | 2 | | | | | | | | |
| | Couple | 01.10 <i>Couple moteur</i> est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.03 <i>Échelle couple</i> . | 3 | | | | | | | | |

404 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-----------------------|--|---|---------------------------------|
| | Vitesse | 01.01 Vitesse moteur utilisée est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.01 Echelle Vitesse . | 4 |
| | Fréquence | 01.06 Fréquence sortie est envoyée comme valeur active 1. La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.02 Echelle fréquence . | 5 |
| 50.09 | Source transp ME FBA A | Sélection de la source du mot d'état réseau lorsque le paramètre 50.06 Sél ME FBA A est réglé sur Mode transparent . | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucune source sélectionnée | - |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 50.10 | Source transp ret1 FBA A | Lorsque le paramètre 50.07 Type 1 FBA A act est réglé sur Transparent , ce paramètre sélectionne la source de la valeur réelle 1 transmise à la liaison série par le coupleur réseau A. | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucune source sélectionnée | - |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 50.11 | Source transp ret2 FBA A | Lorsque le paramètre 50.08 Type 2 FBA A act est réglé sur Transparent , ce paramètre sélectionne la source de la valeur réelle 2 transmise à la liaison série par le coupleur réseau A. | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucune source sélectionnée | - |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 50.12 | Mode débogage FBA A | Ce paramètre active le mode de débogage. Il active l'affichage des données brutes (non traitées) reçues ou envoyées par le coupleur réseau A aux paramètres 50.13...50.18 . | Désactivé |
| | Désactivé | Mode désactivé | 0 |
| | Rapide | Mode activé. La mise à jour cyclique des données est la plus rapide possible, ce qui augmente la charge CPU du variateur. | 1 |
| 50.13 | Mot de commande FBA A | Affichage du mot de commande brut (non traité) envoyé par le maître (API) au coupleur réseau A si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0000000h... FFFFFFFFh | Mot de commande envoyé par le maître au coupleur réseau A | - |
| 50.14 | Référence 1 FBA A | Affichage de la référence Réf1 brute (non traitée) envoyée par le maître (API) au coupleur réseau A si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -2147483648... 2147483647 | REF1 brute envoyée par le maître au coupleur réseau A | - |
| 50.15 | Référence 2 FBA A | Affichage de la référence Réf2 brute (non traitée) envoyée par le maître (API) au coupleur réseau A si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -2147483648... 2147483647 | REF2 brute envoyée par le maître au coupleur réseau A | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------|---|--------------|
| 50.16 | Mot d'état FBA A | Affichage du mot d'état brut (non traité) envoyé par le coupleur réseau A au maître (API) si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0000000h... FFFFFFFFh | Mot d'état envoyé par le coupleur réseau A au maître | - |
| 50.17 | Valeur active 1 FBA A | Affichage de la valeur réelle brute (non traitée) Ret1 envoyée par le coupleur réseau A au maître (API) si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -2147483648... 2147483647 | Valeur Ret1 brute envoyée par le coupleur réseau A au maître | - |
| 50.18 | Valeur active 2 FBA A | Affichage de la valeur réelle brute (non traitée) Ret2 envoyée par le coupleur réseau A au maître (API) si le débogage est activé au paramètre 50.12 Mode débogage FBA A . Paramètre en lecture seule. | - |
| | -2147483648... 2147483647 | Valeur Ret2 brute envoyée par le coupleur réseau A au maître | - |

| Paramètres FBA A | | Configuration du coupleur réseau A | |
|-------------------------|------------------------|--|----------------------|
| 51.01 | Type FBA A | Affichage du type de module coupleur réseau raccordé. Si la valeur est 0 = Aucun, le module est introuvable, mal raccordé ou désactivé au paramètre 50.01 Activer FBA A . 1 = PROFIBUS DP 32 = CANopen 37 = DeviceNet 128 = Ethernet 132 = PROFINet IO 135 = EtherCAT 136 = ETH Pwlink 485 = RS-485 comm 101 = ControlNet 2222 = Ethernet/IP 502 = Modbus/TCP Paramètre en lecture seule. | - |
| 51.02 | Par2 FBA A | Les paramètres 51.02 ... 51.26 sont spécifiques à chaque type de module coupleur réseau. Pour en savoir plus, cf. documentation du module coupleur réseau. Vous noterez que tous ces paramètres ne sont pas forcément utilisés. | - |
| | 0...65535 | Paramètres de configuration du coupleur réseau | 1 = 1 |
| ... | ... | ... | ... |
| 51.26 | Par26 FBA A | Cf. paramètre 51.02 Par2 FBA A | - |
| | 0...65535 | Paramètres de configuration du coupleur réseau | 1 = 1 |
| 51.27 | Rafraichir param FBA A | Validation de toute modification des réglages du module coupleur réseau. Après rafraîchissement, la valeur revient automatiquement sur Fait . N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | Fait |
| | Fait | Rafraîchissement terminé | 0 |
| | Configure | Rafraîchissement en cours | 1 |

406 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|--|----------------------|
| 51.28 | <i>Version table param FBA A</i> | Affichage de la version de la table de paramètres du fichier de correspondance du module coupleur réseau (enregistré dans la mémoire du variateur). Format axyz, avec ax = numéro de révision de la table majeure ; yz = numéro de révision de la table mineure. Paramètre en lecture seule. | - |
| | | Version de la table de paramètres du module coupleur | - |
| 51.29 | <i>Référence variateur FBA A</i> | Affichage du code type du variateur dans le fichier de correspondance du module coupleur réseau (enregistré dans la mémoire du variateur). Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0...65535 | Code type du variateur enregistré dans le fichier de correspondance | 1 = 1 |
| 51.30 | <i>Vers. fichier corresp FBA A</i> | Affichage de la version du fichier de correspondance du module coupleur réseau enregistré dans la mémoire du variateur. Format décimal. Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0...65535 | Version du fichier de correspondance | 1 = 1 |
| 51.31 | <i>État comm. D2FBA A</i> | Affichage de l'état de la communication avec le module coupleur réseau | <i>Non configuré</i> |
| | Non configuré | Coupleur non configuré | 0 |
| | Initialisation | Coupleur en cours d'initialisation | 1 |
| | Temporisation | Temporisation dans la communication entre le coupleur et le variateur | 2 |
| | Erreur configuration | Erreur de configuration du coupleur : le fichier de correspondance est introuvable dans le système de fichiers du variateur ou le téléchargement du fichier de correspondance a échoué plus de trois fois. | 3 |
| | Hors ligne | Communication sur bus de terrain hors ligne | 4 |
| | En ligne | Communication sur bus de terrain en ligne ou la détection des ruptures de communication par le coupleur réseau n'est pas configurée. Pour en savoir plus, cf. documentation du coupleur réseau. | 5 |
| | Réinitial | Coupleur en cours de réarmement matériel | 6 |
| 51.32 | <i>Version ME comm. FBA A</i> | Affichage de la version du programme commun du module coupleur. Format axyz, avec a = numéro de révision majeure, xy = numéro de révision mineure, z = numéro ou lettre de correction. Exemple : 190A = révision 1.90A | |
| | | Version du programme commun du module coupleur | - |
| 51.33 | <i>Version ME appl. FBA A</i> | Affichage de la version du programme d'application du module coupleur. Format axyz, avec a = numéro de révision majeure, xy = numéro de révision mineure, z = numéro ou lettre de correction. Exemple : 190A = révision 1.90A | |
| | | Version du programme d'application du module coupleur | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------------|-------------------------------|---|--------------|
| 52 Entrée données FBA A | | Sélection des données à transférer du variateur au contrôleur réseau via le coupleur réseau A. N.B. : Les valeurs de 32 bits exigent deux paramètres consécutifs. Lorsqu'une valeur de 32 bits est sélectionnée pour un paramètre de données, le paramètre suivant est automatiquement réservé. | |
| 52.01 | <i>Entrée1 données FBA A</i> | Les paramètres 52.01...52.12 sélectionnent les données à transférer du variateur au contrôleur réseau via le coupleur réseau A. | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Aucun | 0 |
| | MC 16bit | Mot de commande (16 bits) | 1 |
| | Réf1 16bit | Référence Réf1 (16 bits) | 2 |
| | Réf2 16bit | Référence Réf2 (16 bits) | 3 |
| | ME 16bit | Mot d'état (16 bits) | 4 |
| | Ret1 16bit | Valeur réelle Ret1 (16 bits) | 5 |
| | Ret2 16bit | Valeur réelle Ret2 (16 bits) | 6 |
| | Réservé | | 7...10 |
| | MC 32bit | Mot de commande (32 bits) | 11 |
| | Réf1 32bit | Référence Réf1 (32 bits) | 12 |
| | Réf2 32bit | Référence Réf2 (32 bits) | 13 |
| | ME 32bit | Mot d'état (32 bits) | 14 |
| | Ret1 32bit | Valeur réelle Ret1 (32 bits) | 15 |
| | Ret2 32bit | Valeur réelle ACT2 (32 bits) | 16 |
| | Réservé | | 17...23 |
| | ME2 16bit | Mot d'état 2 (16 bits) | 24 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| ... | ... | ... | ... |
| 52.12 | <i>Entrée12 données FBA A</i> | Cf. paramètre 52.01 <i>Entrée1 données FBA A</i> | <i>Aucun</i> |
| 53 Sortie données FBA A | | Sélection des données à transférer du contrôleur réseau au variateur via le coupleur réseau A. N.B. : Les valeurs de 32 bits exigent deux paramètres consécutifs. Lorsqu'une valeur de 32 bits est sélectionnée pour un paramètre de données, le paramètre suivant est automatiquement réservé. | |
| 53.01 | <i>Sortie1 données FBA A</i> | Les paramètres 53.01...53.12 sélectionnent les données à transférer du contrôleur réseau au variateur via le coupleur réseau A. | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Aucun | 0 |
| | MC 16bit | Mot de commande (16 bits) | 1 |
| | Réf1 16bit | Référence Réf1 (16 bits) | 2 |
| | Réf2 16bit | Référence Réf2 (16 bits) | 3 |
| | Réservé | | 7...10 |
| | MC 32bit | Mot de commande (32 bits) | 11 |
| | Réf1 32bit | Référence Réf1 (32 bits) | 12 |

408 Description des paramètres



| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|---|--------------|
| | Réf2 32bit | Référence Réf2 (32 bits) | 13 |
| | Réservé | | 14...20 |
| | MC2 16bit | Mot de commande 2 (16 bits) | 21 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| ... | ... | ... | ... |
| 53.12 | <i>Sortie12 données FBA A</i> | Cf. paramètre 53.01 <i>Sortie1 données FBA A</i> | <i>Aucun</i> |

| | | | |
|-------------------------|------------------------------|---|--------------------|
| 58 Protocole EFB | | Configuration de l'interface de communication intégrée (EFB). Cf. également chapitre <i>Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)</i> (page 529). | |
| 58.01 | <i>Liaison activée</i> | Activation/désactivation de l'interface de communication intégrée (EFB) et sélection du protocole à utiliser | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Aucun (communication désactivée) | 0 |
| | Modbus RTU | Interface de communication intégrée activée avec le protocole Modbus RTU | 1 |
| 58.02 | <i>ID Protocole</i> | Affichage de la révision et de l'ID du protocole. Les 4 premiers bits indiquent l'ID du protocole ; les 12 derniers bits correspondent à la version. Paramètre en lecture seule. | - |
| | | Révision et ID du protocole | 1 = 1 |
| 58.03 | <i>Adresse</i> | Définition de l'adresse du variateur sur la liaison série. La valeur de l'adresse est comprise entre 1 et 247. Aussi appelée adresse de la station, adresse MAC ou adresse de l'appareil. Deux appareils différents ne peuvent avoir la même adresse en ligne. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 <i>Commande communication (Rafraichir paramètres)</i> . | 1 |
| | 0...255 | Adresse (valeurs admissibles :1 - 247) | 1 = 1 |
| 58.04 | <i>Vitesse communication</i> | Sélection du débit sur la liaison série. Pour utiliser le réglage <i>Détection automatique</i> , vous devez connaître le réglage de parité du bus et le configurer au paramètre 58.05 <i>Parité</i> . Lorsque le paramètre 58.04 <i>Vitesse communication</i> est réglé sur <i>Détection automatique</i> , vous devez rafraîchir les réglages EFB au paramètre 58.06. Le variateur surveille le bus pendant un certain temps et règle le débit détecté comme valeur de ce paramètre. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 <i>Commande communication (Rafraichir paramètres)</i> . | Modbus : 19,2 kbps |
| | Détection automatique | Vitesse de communication automatiquement détectée | 0 |
| | 4,8 kbps | 4,8 kbit/s | 1 |
| | 9,6 kbps | 9,6 kbit/s | 2 |
| | 19,2 kbps | 19,2 kbit/s | 3 |
| | 38,4 kbps | 38,4 kbit/s | 4 |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|-------------------------------|---|---------------|
| | 57,6 kbps | 57,6 kbit/s | 5 |
| | 76,8 kbps | 76,8 kbit/s | 6 |
| | 115,2 kbps | 115,2 kbit/s | 7 |
| 58.05 | Parité | Sélection du type de bit de parité et du nombre de bits d'arrêt. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres) . | 8E1 |
| | 8N1 | Huit bits de données, pas de bit de parité, un bit d'arrêt | 0 |
| | 8N2 | Huit bits de données, pas de bit de parité, deux bits d'arrêt | 1 |
| | 8E1 | Huit bits de données, bit de parité paire, un bit d'arrêt | 2 |
| | 8O1 | Huit bits de données, bit de parité impaire, un bit d'arrêt | 3 |
| 58.06 | Commande communication | Activation des modifications des réglages EFB ou du mode silencieux | Activé |
| | Activé | Fonctionnement normal | 0 |
| | Rafraîchir paramètres | Rafraîchissement des réglages des paramètres 58.01...58.05, 58.14...58.17, 58.25, 58.28...58.34 et activation des modifications de la configuration EFB. Ce paramètre revient automatiquement sur Activé . | 1 |
| | Mode silencieux | Activation du mode silencieux (aucun message n'est envoyé). Vous pouvez désactiver le mode silencieux via le réglage Rafraîchir paramètres de ce paramètre. | 2 |

410 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---------------------------------|--|--------------|-----|-----|-------------|---|----------------------|-----------------------------------|---|-----------------------|--|---|-----------------|--|---|---|-------------------|---|---|----------------|---|---|---------------|---|---|--------------|---|---|---------------------|--|---|--------------|--|---|-------------------------|---|----|---------------------|--|----|--------------|--|----|----------|--|----|-------------|---------|----|-------------|---------|----|----------------|---|
| 58.07 | <i>Diagnostic communication</i> | Affichage de l'état de la communication EFB. Paramètre en lecture seule. N.B. : Ce message est uniquement visible en cas d'erreur (bit à «1»). | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Échec initialisation</td> <td>1 = Échec de l'initialisation EFB</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Erreur config adresse</td> <td>1 = Adresse interdite par le protocole</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">2</td> <td rowspan="2">Mode silencieux</td> <td>1 = Le variateur n'envoie aucun message.</td> </tr> <tr> <td>0 = Le variateur peut envoyer des messages.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Débit automatique</td> <td>1 = La détection automatique du débit est utilisée (cf. paramètre 58.04)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Erreur câblage</td> <td>1 = Erreur(s) de câblage (ex., permutation entre les câbles A et B)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Erreur parité</td> <td>1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.04 et 58.05.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Erreur débit</td> <td>1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.05 et 58.04.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Aucune activité bus</td> <td>1 = Le variateur n'a reçu aucun octet au cours des 5 dernières secondes.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Aucun paquet</td> <td>1 = Aucun paquet (envoyé à n'importe quel appareil) n'a été détecté au cours des 5 dernières secondes.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Erreur adresse ou bruit</td> <td>1 = Erreurs détectées (interférence ou autre appareil ayant la même adresse en ligne)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Perte communication</td> <td>1 = Le variateur n'a reçu aucun des paquets envoyés avant la fin de la temporisation (58.16)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Perte MC/réf</td> <td>1 = Le variateur n'a reçu aucun mot de commande ni référence avant la fin de la temporisation (58.16).</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Protocole 1</td> <td>Réservé</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Protocole 2</td> <td>Réservé</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Erreur interne</td> <td>1 = Une erreur interne s'est produite. Contactez votre correspondant ABB.</td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Description | 0 | Échec initialisation | 1 = Échec de l'initialisation EFB | 1 | Erreur config adresse | 1 = Adresse interdite par le protocole | 2 | Mode silencieux | 1 = Le variateur n'envoie aucun message. | 0 = Le variateur peut envoyer des messages. | 3 | Débit automatique | 1 = La détection automatique du débit est utilisée (cf. paramètre 58.04) | 4 | Erreur câblage | 1 = Erreur(s) de câblage (ex., permutation entre les câbles A et B) | 5 | Erreur parité | 1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.04 et 58.05 . | 6 | Erreur débit | 1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.05 et 58.04 . | 7 | Aucune activité bus | 1 = Le variateur n'a reçu aucun octet au cours des 5 dernières secondes. | 8 | Aucun paquet | 1 = Aucun paquet (envoyé à n'importe quel appareil) n'a été détecté au cours des 5 dernières secondes. | 9 | Erreur adresse ou bruit | 1 = Erreurs détectées (interférence ou autre appareil ayant la même adresse en ligne) | 10 | Perte communication | 1 = Le variateur n'a reçu aucun des paquets envoyés avant la fin de la temporisation (58.16) | 11 | Perte MC/réf | 1 = Le variateur n'a reçu aucun mot de commande ni référence avant la fin de la temporisation (58.16). | 12 | Réservés | | 13 | Protocole 1 | Réservé | 14 | Protocole 2 | Réservé | 15 | Erreur interne | 1 = Une erreur interne s'est produite. Contactez votre correspondant ABB. |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Échec initialisation | 1 = Échec de l'initialisation EFB | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Erreur config adresse | 1 = Adresse interdite par le protocole | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Mode silencieux | 1 = Le variateur n'envoie aucun message. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 0 = Le variateur peut envoyer des messages. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Débit automatique | 1 = La détection automatique du débit est utilisée (cf. paramètre 58.04) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Erreur câblage | 1 = Erreur(s) de câblage (ex., permutation entre les câbles A et B) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Erreur parité | 1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.04 et 58.05 . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Erreur débit | 1 = Erreur détectée : vérifiez le réglage des paramètres 58.05 et 58.04 . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Aucune activité bus | 1 = Le variateur n'a reçu aucun octet au cours des 5 dernières secondes. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Aucun paquet | 1 = Aucun paquet (envoyé à n'importe quel appareil) n'a été détecté au cours des 5 dernières secondes. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Erreur adresse ou bruit | 1 = Erreurs détectées (interférence ou autre appareil ayant la même adresse en ligne) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | Perte communication | 1 = Le variateur n'a reçu aucun des paquets envoyés avant la fin de la temporisation (58.16) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Perte MC/réf | 1 = Le variateur n'a reçu aucun mot de commande ni référence avant la fin de la temporisation (58.16). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Protocole 1 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Protocole 2 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Erreur interne | 1 = Une erreur interne s'est produite. Contactez votre correspondant ABB. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État de la communication EFB | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 58.08 | <i>Paquets reçus</i> | Affichage du nombre de paquets valides envoyés au variateur. En cours de fonctionnement normal, ce nombre augmente en permanence. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche «Réinitialisation» enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...4294967295 | Nombre de paquets reçus par le variateur | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 58.09 | <i>Paquets envoyés</i> | Affichage du nombre de paquets valides envoyés par le variateur. En cours de fonctionnement normal, ce nombre augmente en permanence. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche «Réinitialisation» enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...4294967295 | Nombre de paquets envoyés | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------|---|----------------------|
| 58.10 | <i>Tous Paquets</i> | Affichage du nombre de paquets valides envoyés à n'importe quel appareil sur le bus. En fonctionnement normal, cette valeur augmente en permanence. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche «Réinitialisation» enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - |
| | 0...4294967295 | Nombre total de paquets reçus | 1 = 1 |
| 58.11 | <i>Erreurs UART</i> | Affichage du nombre d'erreurs de caractères reçues par le variateur. Une augmentation de cette valeur signale un problème de configuration sur le bus. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche «Réinitialisation» enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - |
| | 0...4294967295 | Nombre d'erreurs UART | 1 = 1 |
| 58.12 | <i>Erreurs CRC</i> | Affichage du nombre de paquets avec erreur CRC reçus par le variateur. Une augmentation de cette valeur signale la présence d'interférences sur le bus. Ce compteur peut être remis à zéro depuis la microconsole en maintenant la touche «Réinitialisation» enfoncée pendant plus de 3 secondes. | - |
| | 0...4294967295 | Nombre d'erreurs CRC | 1 = 1 |
| 58.14 | <i>Action sur perte comm</i> | Sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de rupture de la communication intégrée. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres) . Cf. également paramètres 58.15 Mode perte communication et 58.16 Durée perte communication . | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Aucune action (supervision désactivée) | 0 |
| | Défaut | Le variateur surveille les pertes de communication lorsque la liaison EFB doit envoyer une commande de démarrage/d'arrêt au dispositif de commande actif. Le variateur déclenche sur défaut 6681 Perte comm EFB si le dispositif de commande actif doit communiquer via la liaison EFB ou si la référence provient de la liaison EFB et que la communication est interrompue. | 1 |
| | Dernière vitesse | Le variateur signale l'alarme A7CE Perte comm EFB et maintient la vitesse en vigueur au moment de l'apparition du défaut. La vitesse est déterminée à partir de la vitesse active en utilisant un filtre passe-bas 850 ms. Ce message s'affiche si le protocole EFB est configuré comme source de commande ou de référence.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 2 |
| | Réf vitesse sécurité | Le variateur signale l'alarme A7CE Perte comm EFB et adopte la vitesse réglée au paramètre 22.41 Réf vitesse sécurité (ou 28.41 Réf. fréquence de sécurité si la référence de fréquence est utilisée). Ce message s'affiche si le protocole EFB est configuré comme source de commande ou de référence.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 3 |

412 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|----------------------------------|--|-------------------------|
| | Défaut permanent | Le variateur surveille en permanence la communication. Le variateur déclenche sur défaut 6681 Perte comm EFB , même si le dispositif de commande n'utilise pas la liaison EFB comme source de référence ou des commandes de démarrage/d'arrêt. | 4 |
| | Alarme | Le variateur signale l'alarme A7CE Perte comm EFB . Ce message s'affiche même si le protocole EFB n'est pas configuré pour superviser la communication.  ATTENTION ! Assurez-vous que l'entraînement peut continuer à fonctionner sans danger en cas de rupture de la communication. | 5 |
| 58.15 | <i>Mode perte communication</i> | Sélection du type de messages qui réinitialisent le compteur de temporisation pour la détection de perte de communication EFB. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres) . Cf. également paramètres 58.14 Action sur perte comm et 58.16 Durée perte communication . | <i>MC / Réf1 / Réf2</i> |
| | Tout message | N'importe quel message envoyé au variateur réinitialise le compteur. | 1 |
| | MC / Réf1 / Réf2 | L'écriture d'un mot de commande ou d'une référence réinitialise le compteur. | 2 |
| 58.16 | <i>Durée perte communication</i> | Réglage d'une temporisation pour la communication EFB. Si une rupture de communication persiste au-delà de cette temporisation, l'action définie au paramètre 58.14 Action sur perte comm est effectuée. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres) . Cf. également paramètre 58.15 Mode perte communication . N.B. : Une temporisation de démarrage de 30 secondes s'applique directement après la mise sous tension. | 30,0 s |
| | 0.0...6000.0 s | Temporisation de communication EFB | 1 = 1 |
| 58.17 | <i>Tempo. envoi</i> | Réglage d'une temporisation de réponse mini s'ajoutant à la temporisation définie par le protocole. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres) . | 0 ms |
| | 0...65535 ms | Tempo de réponse mini | 1 = 1 |
| 58.18 | <i>Mot de commande EFB</i> | Affichage du mot de commande brut (non traité) envoyé par le contrôleur Modbus au variateur à des fins de débogage. Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0000000h... FFFFFFFFh | Mot d'état envoyé au variateur par le contrôleur Modbus | 1 = 1 |
| 58.19 | <i>Mot d'état EFB</i> | Affichage du mot d'état brut (non traité) à des fins de débogage. Paramètre en lecture seule. | - |
| | 0000000h... FFFFFFFFh | Mot d'état envoyé par le variateur au contrôleur Modbus | 1 = 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | |
|--|-------------------------|---|--|-------------------------|-----------------------|----------------|----------------------|----------------|-------------------------|------------------|--|
| 58.25 | <i>Profil commande</i> | sélection du profil de communication utilisé par le protocole Modbus. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre <i>58.06 Commande communication (Rafraichir paramètres)</i> . Cf. section <i>À propos des profils de commande</i> page 538. | <i>ABB Drives</i> | | | | | | | | |
| | ABB Drives | Profil de commande ABB Drives (avec mot de commande 16 bits) | 0 | | | | | | | | |
| | Profil DCU | Profil de commande DCU (avec mot de commande 16 ou 32 bits) | 5 | | | | | | | | |
| 58.26 | <i>Type réf1 EFB</i> | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la référence 1 via l'interface de communication intégrée. La référence mise à l'échelle est affichée au par. <i>03.09 Référence 1 EFB</i> . | <i>Vitesse ou fréquence</i> | | | | | | | | |
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif. | 0 | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de référence 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td><i>Vitesse</i></td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td><i>Vitesse</i></td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td><i>Fréquence</i></td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 1 | Régulation de vitesse | <i>Vitesse</i> | Régulation de couple | <i>Vitesse</i> | Régulation de fréquence | <i>Fréquence</i> | |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de référence 1 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | <i>Vitesse</i> | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | <i>Vitesse</i> | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | <i>Fréquence</i> | | | | | | | | | | |
| | Transparent | Pas de mise à l'échelle | 1 | | | | | | | | |
| | Général | Référence générique sans unité définie. Facteur d'échelle : 1 = 100 | 2 | | | | | | | | |
| | Couple | Référence de couple. La mise à l'échelle est réglée au paramètre <i>46.03 Échelle couple</i> . | 3 | | | | | | | | |
| | Vitesse | Référence de vitesse. La mise à l'échelle est réglée au paramètre <i>46.01 Échelle Vitesse</i> . | 4 | | | | | | | | |
| | Fréquence | Référence de fréquence. La mise à l'échelle est réglée au paramètre <i>46.02 Échelle fréquence</i> . | 5 | | | | | | | | |
| 58.27 | <i>Type réf2 EFB</i> | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la référence 2 via l'interface de communication intégrée. La référence mise à l'échelle est affichée au par. <i>03.10 Référence 2 EFB</i> . | <i>Couple</i> | | | | | | | | |
| 58.28 | <i>Type ret1 EFB</i> | Source du type de valeur active 1 | <i>Vitesse ou fréquence</i> | | | | | | | | |
| | Vitesse ou fréquence | Le type de référence et la mise à l'échelle sont sélectionnés automatiquement en fonction du mode de fonctionnement actif : | 0 | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01)</th> <th>Type de valeur réelle 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Régulation de vitesse</td> <td><i>Vitesse</i></td> </tr> <tr> <td>Régulation de couple</td> <td><i>Vitesse</i></td> </tr> <tr> <td>Régulation de fréquence</td> <td><i>Fréquence</i></td> </tr> </tbody> </table> | Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 1 | Régulation de vitesse | <i>Vitesse</i> | Régulation de couple | <i>Vitesse</i> | Régulation de fréquence | <i>Fréquence</i> | |
| Mode de fonctionnement (cf. par. 19.01) | Type de valeur réelle 1 | | | | | | | | | | |
| Régulation de vitesse | <i>Vitesse</i> | | | | | | | | | | |
| Régulation de couple | <i>Vitesse</i> | | | | | | | | | | |
| Régulation de fréquence | <i>Fréquence</i> | | | | | | | | | | |
| | Transparent | Pas de mise à l'échelle | 1 | | | | | | | | |
| | Général | Référence générique sans unité définie. Facteur d'échelle : 1 = 100 | 2 ; | | | | | | | | |

414 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------|---|-----------------|
| | Couple | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.03 Échelle couple . | 3 |
| | Vitesse | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.01 Échelle Vitesse . | 4 |
| | Fréquence | La mise à l'échelle est réglée au paramètre 46.02 Échelle fréquence . | 5 |
| 58.29 | Type ret2 EFB | Source du type de valeur active 2. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.28 Type ret1 EFB . | Transparent |
| 58.31 | Source transp ret1 EFB | Sélection de la source de la valeur active 1 envoyée sur la liaison lorsque le paramètre 58.28 Type ret1 EFB est réglé sur Transparent . | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 58.32 | Source transp ret2 EFB | Sélection de la source de la valeur active 2 envoyée sur la liaison lorsque le paramètre 58.29 Type ret2 EFB est réglé sur Transparent . | Non sélectionné |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 58.33 | Mode adressage | Réglage du mappage entre les paramètres et les registres internes de la plage Modbus 400101...465535 Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraichir paramètres) . | Mode 0 |
| | Mode 0 | <u>Valeurs 16 bits : groupes 1...99, numéros 1...99</u> : adresse du registre = 400000 + 100 x groupe de paramètres + numéro du paramètre. Par exemple, le paramètre 22.80 est mappé dans le registre 400000 + 2200 + 80 = 402280. <u>Valeurs 32 bits : groupes 1...99, numéros 1...99</u> : adresse du registre = 420000 + 200 x groupe de paramètres + 2 x numéro du paramètre. Par exemple, le paramètre 22.80 est mappé dans le registre 420000 + 4400 + 160 = 424560. | 0 |
| | Mode 1 | <u>Valeurs 16 bits : groupes 1...255, numéros 1...255</u> : adresse du registre = 400000 + 256 x groupe de paramètres + numéro du paramètre. Par exemple, le paramètre 22.80 est mappé dans le registre 400000 + 5632 + 80 = 405712. | 1 |
| | Mode 2 | <u>Valeurs 32 bits : groupes 1...127, numéros 1...255</u> : adresse du registre = 400000 + 512 x groupe de paramètres + 2 x numéro du paramètre. Par exemple, le paramètre 22.80 est mappé dans le registre 400000 + 11264 + 160 = 411424. | 2 |
| 58.34 | Ordre mots | Sélection de l'ordre dans lequel les registres 16 bits des paramètres 32 bits sont transférés. Le premier octet de chaque registre contient l'octet de poids fort et le deuxième l'octet de poids faible. Les nouveaux réglages ne prendront effet qu'après un redémarrage de l'unité de commande ou la confirmation des modifications au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraichir paramètres) . | BAS-HAUT |
| | HAUT-BAS | Le premier registre contient le mot de poids fort et le deuxième le mot de poids faible. | 0 |
| | BAS-HAUT | Le premier registre contient le mot de poids faible et le deuxième le mot de poids fort. | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|------------------------|-------------------------------|---|----------------------------|
| 58.101 | I/O Données 1 | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre correspondant au registre Modbus 1 (400001). Le maître définit le type de données (entrée ou sortie). La valeur est transmise dans un cadre Modbus de deux mots de 16 bits. Si la valeur ne comprend que 16 bits, elle est transmise par le mot de poids faible (LSW) ; si elle en comprend 32, le paramètre suivant est également réservé et doit être réglé sur Aucun . | MC 16bit |
| | Aucun | Aucun mappage, le registre est toujours à zéro. | 0 |
| | MC 16bit | Profil ABB Drives : mot de commande ABB Drives 16 bits ; Profil DCU : 16 bits inférieurs du mot de commande DCU | 1 |
| | Réf1 16bit | Référence Réf1 (16 bits) | 2 |
| | Réf2 16bit | Référence Réf2 (16 bits) | 3 |
| | ME 16bit | Profil ABB Drives : mot d'état ABB Drives 16 bits ; Profil DCU : 16 bits inférieurs du mot d'état DCU | 4 |
| | Ret1 16bit | Valeur réelle Ret1 (16 bits) | 5 |
| | Ret2 16bit | Valeur réelle Ret2 (16 bits) | 6 |
| | Réservé | | 7...10 |
| | MC 32bit | Mot de commande (32 bits) | 11 |
| | Réf1 32bit | Référence Réf1 (32 bits) | 12 |
| | Réf2 32bit | Référence Réf2 (32 bits) | 13 |
| | ME 32bit | Mot d'état (32 bits) | 14 |
| | Ret1 32bit | Valeur réelle Ret1 (32 bits) | 15 |
| | Ret2 32bit | Valeur réelle ACT2 (32 bits) | 16 |
| | Réservé | | 17...20 |
| | MC2 16bit | Profil ABB Drives : non utilisé ; Profil DCU : 16 bits supérieurs du mot de commande DCU | 21 |
| | ME2 16bit | Profil ABB Drives : non utilisé / toujours à zéro ; Profil DCU : 16 bits supérieurs du mot d'état DCU | 24 |
| | Réservé | | 25...30 |
| | Mot de commande RO/DIO | Paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO | 31 |
| | Stockage des données AO1 | Paramètre 13.91 Stockage des données AO1 | 32 |
| | Stockage des données AO2 | Paramètre 13.92 Stockage des données AO2 | 33 |
| | Réservé | | 34...39 |
| | Stockage données retour | Paramètre 40.91 Stockage données retour | 40 |
| | Stockage données consigne | Paramètre 40.92 Stockage données consigne | 41 |
| | Autre | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 58.102 | I/O Données 2 | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre 400002. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1 . | Réf1 16bit |

416 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|------------------------|-------------------------------|---|-------------------|
| 58.103 | <i>I/O Données 3</i> | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre 400003. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>Réf2 16bit</i> |
| 58.104 | <i>I/O Données 4</i> | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre 400004. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>ME 16bit</i> |
| 58.105 | <i>I/O Données 5</i> | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre 400005. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>Ret1 16bit</i> |
| 58.106 | <i>I/O Données 6</i> | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre 400006. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>Ret2 16bit</i> |
| 58.107 | <i>I/O Données 7</i> | Sélection du paramètre correspondant à l'adresse du registre Modbus 400007. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>Aucun</i> |
| ... | ... | ... | ... |
| 58.114 | <i>I/O Données 14</i> | Sélection du paramètre correspondant à l'adresse du registre Modbus 400014. Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 58.101 I/O Données 1. | <i>Aucun</i> |
| 71 PID1 externe | | Configuration de la régulation PID externe. Cf. schémas de la logique de commande, pages 589 et 590 . | |
| 71.01 | <i>Valeur act PID externe</i> | Cf. paramètre 40.01 Val act sortie PID process | - |
| 71.02 | <i>Valeur retour PID</i> | Cf. paramètre 40.02 Retour actif PID process | - |
| 71.03 | <i>Valeur active consigne</i> | Cf. paramètre 40.03 Consigne PID process act | - |
| 71.04 | <i>Valeur active écart</i> | Cf. paramètre 40.04 Écart PID process actif | - |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------------------|--|------------------------|-----|-----|--------|---|------------|----------------------------|---|----------|--|---|----------------|---|-------|----------|--|---|---------------------|--|---|---------------------|--|---|-------------------|--|---------|----------|--|----|-------------------------|--|---------|----------|--|
| 71.06 | <i>Mot d'état PID</i> | Affichage des informations d'état sur la régulation PID. Paramètre en lecture seule. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>PID activé</td> <td>1 = Régulation PID activée</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Sortie bloquée</td> <td>1 = Sortie du régulateur PID bloquée Ce bit est activé si la valeur du paramètre 71.38 Blocage sortie actif est «Vrai» ou que la fonction de zone morte est active (bit 9 à «1»).</td> </tr> <tr> <td>3...6</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Limite haute sortie</td> <td>1 = Sortie PID limitée au par. 71.37</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Limite basse sortie</td> <td>1 = Sortie PID limitée au par. 71.36</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Zone morte active</td> <td>1 = Zone morte activée (cf. par. 71.39)</td> </tr> <tr> <td>10 à 11</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Consigne interne active</td> <td>1 = Consigne interne activée (cf. par. 71.16...71.23)</td> </tr> <tr> <td>13...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | PID activé | 1 = Régulation PID activée | 1 | Réservés | | 2 | Sortie bloquée | 1 = Sortie du régulateur PID bloquée Ce bit est activé si la valeur du paramètre 71.38 Blocage sortie actif est «Vrai» ou que la fonction de zone morte est active (bit 9 à «1»). | 3...6 | Réservés | | 7 | Limite haute sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 71.37 | 8 | Limite basse sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 71.36 | 9 | Zone morte active | 1 = Zone morte activée (cf. par. 71.39) | 10 à 11 | Réservés | | 12 | Consigne interne active | 1 = Consigne interne activée (cf. par. 71.16...71.23) | 13...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | PID activé | 1 = Régulation PID activée | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Sortie bloquée | 1 = Sortie du régulateur PID bloquée Ce bit est activé si la valeur du paramètre 71.38 Blocage sortie actif est «Vrai» ou que la fonction de zone morte est active (bit 9 à «1»). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3...6 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Limite haute sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 71.37 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Limite basse sortie | 1 = Sortie PID limitée au par. 71.36 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Zone morte active | 1 = Zone morte activée (cf. par. 71.39) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 à 11 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Consigne interne active | 1 = Consigne interne activée (cf. par. 71.16...71.23) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot d'état de la régulation PID | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.07 | <i>Mode fonctionnement PID</i> | Cf. paramètre 40.07 Mode fonction PID process | <i>Off</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.08 | <i>Source retour 1</i> | Cf. paramètre 40.08 Source retour 1 Jeu 1 | <i>A12 %</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.11 | <i>Temps filtre retour</i> | Cf. paramètre 40.11 Temps filtre retour Jeu 1 | 0,000 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.14 | <i>Mise éch consigne</i> | En association avec le paramètre 71.15 Mise éch sortie , réglage d'un facteur d'échelle général pour la logique de commande PID externe. Ce facteur d'échelle s'avère utile, par exemple, si la consigne PID s'exprime en Hz en entrée tandis que la sortie du régulateur PID est utilisée en tr/min en régulation de vitesse. Vous pouvez alors régler ce paramètre à 50 et le paramètre 71.15 à la vitesse nominale moteur à 50 Hz. La sortie du régulateur PID est ainsi égale à [71.15] lorsque l'écart (consigne - retour) = [71.14] et que [71.32] = 1. N.B. : Le facteur d'échelle se fonde sur la proportion entre 71.14 et 71.15 . Des valeurs de 50 et 1500, par exemple, aboutissent au même facteur d'échelle que 1 et 3. | 1500.00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | -200000.00... 200000.00 | Base de la consigne | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.15 | <i>Mise éch sortie</i> | Cf. paramètre 71.14 Mise éch consigne | 1500,00 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | -200000.00... 200000.00 | Base de la sortie du régulateur PID | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.16 | <i>Source consigne 1</i> | Cf. paramètre 40.16 Source consigne 1 Jeu 1 | <i>A12 %</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.19 | <i>Sélect. consigne int 1</i> | Cf. paramètre 40.19 Sélect consigne int 1 Jeu 1 | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.20 | <i>Sélect. consigne int 2</i> | Cf. paramètre 40.20 Sélect consigne int 2 Jeu 1 | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.21 | <i>Consigne interne 1</i> | Cf. paramètre 40.21 Consigne interne 1 Jeu 1 | 0.00 unité utilisateur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 71.22 | <i>Consigne interne 2</i> | Cf. paramètre 40.22 Consigne interne 2 Jeu 1 | 0.00 unité utilisateur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

418 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------------|---|--|
| 71.23 | <i>Consigne interne 3</i> | Cf. paramètre <i>40.23 Consigne interne 3 Jeu 1</i> | 0.00 unité utilisateur |
| 71.26 | <i>Mini consigne</i> | Cf. paramètre <i>40.26 Mini consigne Jeu 1</i> | 0.00 unité utilisateur |
| 71.27 | <i>Maxi consigne</i> | Cf. paramètre <i>40.27 Maxi consigne Jeu 1</i> | 200000,00 unités utilisateur PID |
| 71.31 | <i>Inversion écart</i> | Cf. paramètre <i>40.31 Inversion écart Jeu 1</i> | <i>Pas d'inversion (réf. - retour)</i> |
| 71.32 | <i>Gain</i> | Cf. paramètre <i>40.32 Gain Jeu 1</i> | 1,00. |
| 71.33 | <i>Temps d'intégration</i> | Cf. paramètre <i>40.33 Temps d'intégration Jeu 1</i> | 60,0 s |
| 71.34 | <i>Temps de dérivée</i> | Cf. paramètre <i>40.34 Temps dérivée Jeu 1</i> | 0,000 s |
| 71.35 | <i>Temps filtre dérivée</i> | Cf. paramètre <i>40.35 Temps filtre dérivée Jeu 1</i> | 0,0 s |
| 71.36 | <i>Mini sortie</i> | Cf. paramètre <i>40.36 Mini sortie Jeu 1</i> | -200000.00 |
| 71.37 | <i>Maxi sortie</i> | Cf. paramètre <i>40.37 Maxi sortie Jeu 1</i> | 200000.00 |
| 71.38 | <i>Blocage sortie actif</i> | Cf. paramètre <i>40.38 Blocage sortie active Jeu 1</i> | <i>Non sélectionné</i> |
| 71.39 | <i>Plage zone morte</i> | Le programme de commande compare la valeur absolue du paramètre <i>71.04 Valeur active écart</i> à la plage de zone morte définie par ce paramètre. Si la valeur absolue se situe dans la plage de zone morte pendant la durée définie au paramètre <i>71.40 Tempo zone morte</i> , le mode «zone morte» est activé et le bit 9 (<i>Zone morte active</i>) de <i>71.06 Mot d'état PID</i> est mis à 1. La sortie PID est alors bloquée et le bit 2 (<i>Sortie bloquée</i>) de <i>71.06 Mot d'état PID</i> est mis à 1. Si la valeur absolue est égale ou supérieure à la plage de zone morte, le mode «zone morte» est désactivé. | 0.0 |
| | 0,0...200000,0 unités utilisateur PID | Plage de réglage | 1 = 1 unité utilisateur PID |
| 71.40 | <i>Tempo zone morte</i> | Définition de la tempo de zone morte. Cf. paramètre <i>71.39 Plage zone morte</i> . | 0,0 s |
| | 0.0...3600.0 s | Tempo | 1 = 1 s |
| 71.58 | <i>Prévention hausse</i> | Cf. paramètre <i>40.58 Prévention hausse jeu 1</i> | <i>Non</i> |
| | Non | Prévention de la hausse non utilisée | 0 |
| | Limite | Lorsque la sortie PID a atteint sa valeur maxi, la valeur de l'action I n'augmente plus. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 1 |
| | Limite mini PID process | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite mini, l'action I du régulateur PID process n'augmente plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. | 2 |
| | Limite maxi PID process | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite maxi, l'action I du régulateur PID process n'augmente plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. | 3 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| 71.59 | <i>Prévention baisse</i> | Cf. paramètre <i>40.59 Prévention baisse jeu 1</i> | <i>Non</i> |
| | Non | Prévention de la baisse non utilisée | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|---|--------------|
| | Limite | Lorsque la sortie PID a atteint sa valeur maxi, la valeur de l'action I ne diminue plus. Ce paramètre s'applique au jeu PID 1. | 1 |
| | Limite mini PID process | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite mini, l'action I du régulateur PID process ne diminue plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. | 2 |
| | Limite maxi PID process | Lorsque la sortie du régulateur PID externe a atteint sa limite maxi, l'action I du régulateur PID process ne diminue plus. Dans cette configuration, le régulateur PID externe sert de source au régulateur PID process. | 3 |
| | <i>Autre</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 71.62 | <i>Référence interne active</i> | Cf. paramètre 40.62 Réf. PID interne active | - |
| 71.79 | <i>Unités PID externe</i> | Unité utilisée pour la régulation PID externe | % |
| | | Pour les différentes valeurs de réglage, cf. paramètre 40.79 Unités jeu 1 | |

| | | | |
|-----------------------------|-----------------|---|---|
| 76 Configuration PFC | | Paramètres de configuration de la permutation automatique et de la commande de pompes et de ventilateurs (PFC). Voir également section Commande de pompes et de ventilateurs (PFC) page 149. | |
| 76.01 | <i>État PFC</i> | Statut (en marché/arrêté) des moteurs PFC. PFC1, PFC2, PFC3, PFC4, PFC5 et PFC6 correspondent toujours aux moteurs 1 à 6 du système PFC. Si le par. 76.74 Permutation auto PFC aux est réglé sur Moteurs aux. seulement , PFC1 indique le moteur raccordé au variateur et PFC2 le premier moteur auxiliaire (2 ^e moteur du système) Si 76.74 = Tous les moteurs , alors PFC1 est le premier moteur, PFC2 le deuxième, etc. Le variateur peut être raccordé à n'importe lequel de ces moteurs par la fonction de permutation automatique. | - |

| Bit | Nom | Valeur |
|--------|-----------------|--------------------------|
| 0 | PFC 1 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 1 | PFC 2 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 2 | PFC 3 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 3 | PFC 4 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 4 | PFC 5 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 5 | PFC 6 en marche | 0 = arrêt, 1 = démarrage |
| 6...15 | Réservés | |

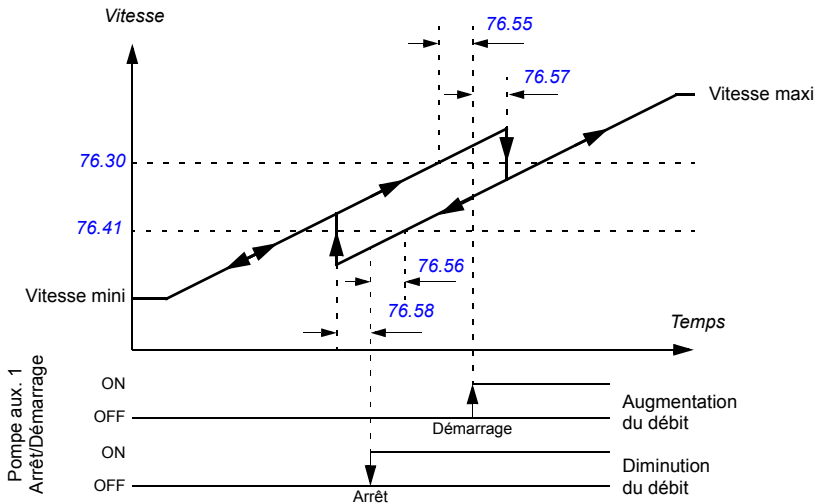
| | | | |
|---------------|------------------------------|--|----------------------|
| 0000h...FFFFh | État des sorties relais PFC. | 1 = 1 | |
| 76.02 | <i>État système PFC</i> | Affiche l'état du système PFC au format texte. Il est possible, par exemple, d'afficher ce paramètre sur la vue Accueil de la microconsole pour y disposer d'un aperçu de l'état du système PFC. | <i>PFC désactivé</i> |
| | PFC désactivé | PFC (commande de pompe et de ventilateur) est désactivé. | 0 |
| | PFC activé (non démarré) | PFC est activé mais non démarré. | 1 |
| | SPFC activé (non démarré) | SPFC (Commande pompes et ventilateurs sans à-coups) est activé mais pas démarré. | 2 |

420 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|--|---|--------------|
| | Marche avec vitesse variable | Le variateur commande un moteur de pompe/ventilateur ; aucun moteur auxiliaire n'est utilisé. | 100 |
| | Marche VV + 1 aux | Un moteur auxiliaire a été utilisé. | 101 |
| | Marche VV + 2 aux | Deux moteurs auxiliaires ont été utilisés. | 102 |
| | Marche VV + 3 aux | Trois moteurs auxiliaires ont été utilisés. | 103 |
| | Marche VV + 4 aux | Quatre moteurs auxiliaires ont été utilisés. | 104 |
| | Marche VV + 5 aux | Cinq moteurs auxiliaires ont été utilisés. | 105 |
| | Démarrage aux. 1 | Démarrage du moteur auxiliaire 1 en cours | 200 |
| | Démarrage aux. 2 | Démarrage du moteur auxiliaire 2 en cours | 201 |
| | Démarrage aux. 3 | Démarrage du moteur auxiliaire 3 en cours | 202 |
| | Démarrage aux. 4 | Démarrage du moteur auxiliaire 4 en cours | 203 |
| | Démarrage aux. 5 | Démarrage du moteur auxiliaire 5 en cours | 204 |
| | Arrêt aux. 1 | Arrêt du moteur auxiliaire 1 en cours | 300 |
| | Arrêt aux. 2 | Arrêt du moteur auxiliaire 2 en cours | 301 |
| | Arrêt aux. 3 | Arrêt du moteur auxiliaire 3 en cours | 302 |
| | Arrêt aux. 4 | Arrêt du moteur auxiliaire 4 en cours | 303 |
| | Arrêt aux. 5 | Arrêt du moteur auxiliaire 5 en cours | 304 |
| | Permutation automatique active | La permutation automatique, autrement dit l'inversion automatique de l'ordre de démarrage, est active. | 400 |
| | Aucun moteur auxiliaire n'est prêt à démarrer. | Aucun moteur ne peut démarrer, par exemple parce qu'ils fonctionnent déjà tous ou qu'un moteur n'est pas disponible pour maintenance. | 500 |
| | Bypass régulateur actif | Démarrage et arrêt automatiques des pompes en raccordement direct sur le réseau | 600 |
| | Veille PID | La veille PID est utilisée et la pompe peut être arrêtée lorsque la demande est faible. | 800 |
| | Boost veille PID | La veille PID avec durée de veille étendue est utilisée, et la pompe peut être arrêtée lorsque la demande est faible. | 801 |
| | Configuration non valide | La configuration PFC n'est pas valide. | 4 |
| | PFC inactif (commande locale) | PFC est inactif parce que le variateur est en mode Local. | 5 |
| | PFC inactif (mode fct non valide) | PFC est inactif à cause d'un mode de fonctionnement non valide. | 6 |
| | Moteur du variateur verrouillé | Le moteur raccordé au variateur est verrouillé (non disponible). L'alarme <i>D503 Mot. PFC commandé en VV. verr.</i> (page 512) est signalée. | 7 |
| | Tous moteurs verrouillés | Tous les moteurs sont verrouillés (non disponibles). L'alarme <i>D502 Tous moteurs verrouillés</i> (page 512) est signalée. | 8 |
| | PFC inactif (ext1 actif) | PFC inactif parce que le dispositif de commande externe EXT1 est utilisé. Or, PFC n'est actif qu'avec EXT2. | 9 |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|----------------------------------|---|--------------|-----|-----|--------|---|------|--------------------|---|---------|--|---|-----------|--------------------|--------|----------|--|---|--------------|--------------------|--------|----------|--|----|------------|--------------------|---------|----------|--|
| 76.11 | <i>État ventilateur/pompe 1</i> | Affichage de l'état de la pompe ou du ventilateur 1 | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Prêt</td> <td>0 = Faux, 1 = Vrai</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>En marche</td> <td>0 = Faux, 1 = Vrai</td> </tr> <tr> <td>3 et 4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Commande PFC</td> <td>0 = Faux, 1 = Vrai</td> </tr> <tr> <td>6 à 10</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Verrouillé</td> <td>0 = Faux, 1 = Vrai</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | Prêt | 0 = Faux, 1 = Vrai | 1 | Réservé | | 2 | En marche | 0 = Faux, 1 = Vrai | 3 et 4 | Réservés | | 5 | Commande PFC | 0 = Faux, 1 = Vrai | 6 à 10 | Réservés | | 11 | Verrouillé | 0 = Faux, 1 = Vrai | 12...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Prêt | 0 = Faux, 1 = Vrai | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | En marche | 0 = Faux, 1 = Vrai | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 et 4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Commande PFC | 0 = Faux, 1 = Vrai | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 à 10 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Verrouillé | 0 = Faux, 1 = Vrai | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | État de la pompe ou du ventilateur 1 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.12 | <i>État ventilateur/pompe 2</i> | Cf. paramètre 76.11 <i>État ventilateur/pompe 1</i> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.13 | <i>État ventilateur/pompe 3</i> | Cf. paramètre 76.11 <i>État ventilateur/pompe 1</i> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.14 | <i>État pompe/ventilateur 4</i> | Cf. paramètre 76.11 <i>État ventilateur/pompe 1</i> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.15 | <i>État ventilateur/pompe 5</i> | Cf. paramètre 76.11 <i>État ventilateur/pompe 1</i> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.16 | <i>État ventilateur/pompe 6</i> | Cf. paramètre 76.11 <i>État ventilateur/pompe 1</i> | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.21 | <i>Configuration PFC</i> | Sélection du mode de commande multipompes/ventilateurs (PFC) | <i>Off</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Off | Commande PFC désactivée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | PFC | Commande PFC activée. Le variateur commande une seule pompe à la fois. Les autres pompes, en raccordement direct sur le réseau, sont démarrées et arrêtées par la logique du variateur. La référence de fréquence (groupe 28 <i>Chaîne référence fréquence</i>) / de vitesse (groupe 22 <i>Sélection référence vitesse</i>) doit être réglée sur PID pour que la commande PFC fonctionne correctement. | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | SPFC | Fonction SPFC activée. Cf. section <i>Commande de pompes et de ventilateurs en cascade sans à-coups (SPFC)</i> page 150. | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.25 | <i>Nombre de moteurs</i> | Nombre total de moteurs utilisés par l'application, y compris le moteur raccordé directement au variateur | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1...6 | Nombre de moteurs | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.26 | <i>Nbre mini moteurs admiss.</i> | Nombre mini de moteurs fonctionnant en même temps | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...6 | Nombre de moteurs mini | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 76.27 | <i>Nbre maxi moteurs admiss.</i> | Nombre maxi de moteurs fonctionnant en même temps | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1...6 | Nombre de moteurs maxi | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------|--|--|
| 76.30 | Vitesse démarrage 1 | <p>Réglage de la vitesse de démarrage pour le premier moteur auxiliaire. Lorsque la vitesse ou la fréquence moteur (définie par la valeur de sortie PID) dépasse la limite réglée ici, le système démarre un moteur auxiliaire supplémentaire.</p> <p>Afin d'éviter les démarrages intempestifs du deuxième moteur auxiliaire, la vitesse du moteur à vitesse variable doit être supérieure à la vitesse de démarrage pendant la temporisation réglée au paramètre 76.55 <i>Tempo démarr.</i> Si la vitesse repasse sous le seuil de démarrage, le moteur auxiliaire ne démarre pas.</p> <p>Pour maintenir le fonctionnement du procédé pendant le démarrage du deuxième moteur auxiliaire, il est possible de définir un temps de maintien de la vitesse au paramètre 76.57 <i>Maintien vitesse activé.</i> Certains types de pompes ont un débit négligeable à basse fréquence. Le temps de maintien de la vitesse permet de compenser le temps nécessaire au deuxième moteur auxiliaire jusqu'à la vitesse assurant un débit suffisant. Le démarrage du deuxième moteur auxiliaire n'est pas interrompu si la vitesse du premier moteur auxiliaire diminue.</p> | <p>Mode vectoriel : 1300 tr/min ; mode scalaire : 48 Hz ; 58 Hz (95.20 b0)</p> |



| | | |
|---------------------|---------------------|--|
| 0...32767 tr/min/Hz | Vitesse/fréquence | 1 = 1 unité |
| 76.31 | Vitesse démarrage 2 | <p>Réglage de la vitesse de démarrage (Hz/tr/min) du deuxième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 <i>Vitesse démarrage 1.</i></p> <p>Mode vectoriel : 1300 tr/min ; mode scalaire : 48 Hz ; 58 Hz (95.20 b0)</p> |
| 76.32 | Vitesse démarrage 3 | <p>Réglage de la vitesse de démarrage (Hz/tr/min) du troisième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 <i>Vitesse démarrage 1.</i></p> <p>Mode vectoriel : 1300 tr/min ; mode scalaire : 48 Hz ; 58 Hz (95.20 b0)</p> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-----------------------------------|--|---|
| 76.33 | <i>Vitesse démarrage 4</i> | Réglage de la vitesse de démarrage (Hz/tr/min) du quatrième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse démarrage 1 | Mode vectoriel : 1300 tr/min ; mode scalaire : 48 Hz ; 58 Hz (95.20 b0) |
| 76.34 | <i>Vitesse démarrage 5</i> | Réglage de la vitesse de démarrage (Hz/tr/min) du cinquième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse démarrage 1 | Mode vectoriel : 1300 tr/min ; mode scalaire : 48 Hz ; 58 Hz (95.20 b0) |
| 76.41 | <i>Vitesse arrêt 1</i> | Réglage de la vitesse d'arrêt (Hz/tr/min) du premier moteur auxiliaire. Lorsque la vitesse (définie par la valeur de sortie PID) du moteur raccordé directement au variateur passe sous cette valeur et qu'un moteur auxiliaire est en fonctionnement, la tempo d'arrêt définie au paramètre 76.56 Stop tempo démarre. Si la vitesse est toujours inférieure ou égale à cette valeur à la fin de la temporisation, le premier moteur auxiliaire s'arrête. La vitesse de fonctionnement du variateur augmente de [Vitesse démarrage 1 - Vitesse arrêt 1] après l'arrêt du moteur auxiliaire. | Mode vectoriel : 800 tr/min ; mode scalaire : 25 Hz ; 30 Hz (95.20 b0) |
| | 0...32767 tr/min/Hz | Vitesse/fréquence | 1 = 1 unité |
| 76.42 | <i>Vitesse arrêt 2</i> | Réglage de la vitesse d'arrêt (Hz/tr/min) du deuxième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 . | Mode vectoriel : 800 tr/min ; mode scalaire : 25 Hz ; 30 Hz (95.20 b0) |
| 76.43 | <i>Vitesse arrêt 3</i> | Réglage de la vitesse d'arrêt (Hz/tr/min) du troisième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 . | Mode vectoriel : 800 tr/min ; mode scalaire : 25 Hz ; 30 Hz (95.20 b0) |
| 76.44 | <i>Vitesse arrêt 4</i> | Réglage de la vitesse d'arrêt (Hz/tr/min) du quatrième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 | Mode vectoriel : 800 tr/min ; mode scalaire : 25 Hz ; 30 Hz (95.20 b0) |
| 76.45 | <i>Vitesse arrêt 5</i> | Réglage de la vitesse d'arrêt (Hz/tr/min) du cinquième moteur auxiliaire. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 . | Mode vectoriel : 800 tr/min ; mode scalaire : 25 Hz ; 30 Hz (95.20 b0) |
| 76.55 | <i>Tempo démarr</i> | Réglage d'une temporisation de démarrage des moteurs auxiliaires. Cf. paramètre 76.31 Vitesse démarrage 1 . | 10.00 s |
| | 0.00...12600.00 s | Temporisation | 1 = 1 s |
| 76.56 | <i>Stop tempo</i> | Réglage d'une temporisation d'arrêt des moteurs auxiliaires. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 . | 10.00 s |
| | 0.00...12600.00 s | Temporisation | 1 = 1 s |
| 76.57 | <i>Maintien vitesse activé</i> | Temps de maintien de la vitesse pour l'activation des moteurs auxiliaires. Cf. paramètre 76.31 Vitesse démarrage 1 . | 0,00 s |
| | 0.00...1000.00 s | Durée | 1 = 1 s |
| 76.58 | <i>Maintien vitesse désactivé</i> | Temps de maintien de la vitesse pour la désactivation des moteurs auxiliaires. Cf. paramètre 76.31 Vitesse arrêt 1 . | 0,00 s |
| | 0.00...1000.00 s | Durée | 1 = 1 s |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|--|------------------------|
| 76.59 | <i>Tempo contacteur PFC</i> | Tempo de démarrage du moteur commandé directement par le variateur. Ce réglage n'a aucune influence sur le démarrage des moteurs auxiliaires.  ATTENTION ! Le réglage d'une temporisation est obligatoire si les moteurs sont équipés de démarreurs étoile-triangle. Cette tempo doit être plus longue que le temps réglé du démarreur étoile-triangle. Une fois que la sortie relais du variateur a démarré le moteur, il doit s'écouler un délai suffisant pour que le démarreur étoile-triangle passe d'abord en étoile, puis en triangle, avant que le moteur ne soit raccordé au variateur. | 0.50 s |
| | 0.20...600.00 s | Temporisation | 1 = 1 s |
| 76.60 | <i>Temps accél. rampe PFC</i> | Réglage du temps d'accélération pour la compensation de vitesse du moteur du variateur lors de l'arrêt d'un moteur auxiliaire. Ce temps de rampe s'applique aussi à l'accélération du moteur suite à une permutation automatique. Réglage du temps d'accélération lorsque la dernière référence reçue par le variateur est supérieure à la référence précédente. Ce paramètre sert aussi à l'accélération de la pompe lorsqu'une pompe auxiliaire est démarrée. Ce paramètre définit le temps de rampe en secondes pour passer de zéro à la fréquence maxi (et non de l'ancienne à la nouvelle référence). | 1.00 s |
| | 0.00...1800.00 s | Durée | 1 = 1 s |
| 76.61 | <i>Temps décél. rampe PFC</i> | Réglage du temps de décélération pour la compensation de vitesse du moteur du variateur lors du démarrage d'un moteur auxiliaire. Ce temps de rampe s'applique aussi à la décélération du moteur suite à une permutation automatique. Réglage du temps de décélération lorsque la dernière référence reçue par le variateur est inférieure à la référence précédente. Ce paramètre sert aussi à la décélération de la pompe lorsqu'une pompe auxiliaire est arrêtée. Ce paramètre définit le temps de rampe en secondes pour passer de la fréquence maxi à zéro (et non de l'ancienne à la nouvelle référence). | 1.00 s |
| | 0.00...1800.00 s | Durée | 1 = 1 s |
| 76.70 | <i>Permutation automatique</i> | Réglages de déclenchement de la permutation automatique. Tous les réglages sauf <i>Usure uniforme</i> décalent d'ordre de démarrage d'un rang à chaque permutation automatique. Si l'ordre de démarrage initial est 1-2-3-4, il devient 2-3-4-1 après la première permutation automatique, et ainsi de suite. Pour <i>Usure uniforme</i> , l'ordre de démarrage est calculé de façon à ce que le temps de fonctionnement de chaque moteur respecte la limite définie. N.B. : La permutation automatique n'a lieu que lorsque la vitesse du variateur est inférieure à la valeur définie au paramètre <i>76.73 Niveau permutation auto</i> . Voir également section <i>Permutation automatique</i> page 151. | <i>Non sélectionné</i> |
| | Non sélectionné | Permutation auto désactivée | 0 |
| | Sélectionné | La permutation automatique est déclenchée par un front montant si les conditions de permutation automatique sont réunies. | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|------------------------------------|---|--------------|
| | DI1 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 1 (DI1) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 2 (DI2) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 3 (DI3) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 4 (DI4) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 5 (DI5) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Permutation automatique déclenchée par le front montant de l'entrée logique 6 (DI6) (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 |
| | Minuterie 1 | Permutation automatique déclenchée par la fonction minuterie 1 (bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 8 |
| | Minuterie 2 | Permutation automatique déclenchée par la fonction minuterie 2 (bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 9 |
| | Minuterie 3 | Permutation automatique déclenchée par la fonction minuterie 3 (bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 10 |
| | Intervalle fixe | Permutation automatique après écoulement de l'intervalle défini au paramètre <i>76.71 Intervalle permutation auto</i> | 11 |
| | Arrêt tous | Permutation automatique lorsque tous les moteurs sont à l'arrêt. La fonction de veille PID (paramètres <i>40.43 Niveau veille Jeu 1 ... 40.48 Tempo. reprise Jeu 1</i>) doit être utilisée pour permettre l'arrêt du variateur lorsque la demande du procédé est faible. | 12 |
| | Usure uniforme | Le variateur équilibre le temps de fonctionnement des moteurs. Lorsque l'écart de temps de fonctionnement entre les moteurs ayant le plus et le moins fonctionné dépasse la valeur réglée au paramètre <i>76.72 Déséquilibre maxi</i> , une permutation automatique a lieu. Les heures de fonctionnement des moteurs sont visibles au groupe <i>77 Maintenance / surveillance PFC</i> . | 13 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |
| <i>76.71</i> | <i>Intervalle permutation auto</i> | Précise l'intervalle utilisé pour le réglage <i>Intervalle fixe</i> du paramètre <i>76.70 Permutation automatique</i> . | 1.00 h |
| | 0.00... 42949672.95 h | Durée | 1 = 1 h |
| <i>76.72</i> | <i>Déséquilibre maxi</i> | Indication du déséquilibre maxi, c.-à-d. la différence de temps de fonctionnement entre les moteurs. Cette valeur est utilisée par le réglage <i>Usure uniforme</i> du paramètre <i>76.70 Permutation automatique</i> . | 10.00 h |
| | 0.00... 1000000.00 h | Durée | 1 = 1 h |
| <i>76.73</i> | <i>Niveau permutation auto</i> | Limite de vitesse supérieure pour la permutation automatique. La permutation automatique a lieu lorsque : <ul style="list-style-type: none"> la condition définie au par. <i>76.70 Permutation automatique</i> est satisfaite et que la vitesse du moteur <i>01.03 Vitesse moteur %</i> est inférieure à la limite spécifiée à ce paramètre. N.B. : Lorsque ce paramètre est réglé sur 0 %, la vérification de la limite de vitesse est désactivée. | 100,0% |


426 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|--|
| | 0.0...300.0% | Vitesse/fréquence en pourcentage de la vitesse/fréquence nominale du moteur du variateur. | 1 = 1 % |
| 76.74 | <i>Permutation auto PFC aux</i> | Configuration des moteurs concernés par la permutation automatique : moteurs auxiliaires ou tous les moteurs | <i>Moteurs aux. seulement</i> |
| | Tous les moteurs | Tous les moteurs, y compris celui raccordé au variateur, participent à la permutation automatique. La logique de permutation automatique raccorde chacun des moteurs au variateur en fonction du réglage du paramètre 76.70 Permutation automatique . N.B. : Pour le premier moteur (PFC1), les contacteurs doivent être correctement raccordés et PFC1 défini dans l'un des paramètres sources des sorties relais. | 0 |
| | Moteurs aux. seulement | La fonction de permutation automatique affecte uniquement les moteurs auxiliaires (en raccordement direct sur le réseau). N.B. : Le moteur PFC1 est celui qui est connecté au variateur. Il ne doit être sélectionné dans aucun des paramètres sources des sorties relais. Seul l'ordre de démarrage des moteurs auxiliaire fera l'objet d'une permutation. | 1 |
| 76.81 | <i>PFC 1 verrouillé</i> | Blocage ou autorisation de démarrer le moteur PFC 1. Un moteur PFC bloqué ne peut pas être démarré. 0 = bloqué (non disponible) ; 1 = disponible. | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |
| | Verrouillé. Moteur PFC non utilisé | Moteur PFC bloqué et non disponible | 0 |
| | Disponible. Moteur PFC disponible | Moteur PFC disponible | 1 |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (10.02 Etat tempo DI , bit 0) | 2 |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (10.02 Etat tempo DI , bit 1) | 3 |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (10.02 Etat tempo DI , bit 2) | 4 |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (10.02 Etat tempo DI , bit 3) | 5 |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (10.02 Etat tempo DI , bit 4) | 6 |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (10.02 Etat tempo DI , bit 5) | 7 |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 8 |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 9 |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de 34.01 État fonctions minuterie (cf. page 337) | 10 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. Concepts page 204) | - |
| 76.82 | <i>PFC 2 verrouillé</i> | Cf. paramètre 76.81 PFC 1 verrouillé | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |
| 76.83 | <i>PFC 3 verrouillé</i> | Cf. paramètre 76.81 PFC 1 verrouillé | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |
| 76.84 | <i>PFC 4 verrouillé</i> | Cf. paramètre 76.81 PFC 1 verrouillé | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |
| 76.85 | <i>PFC 5 verrouillé</i> | Cf. paramètre 76.81 PFC 1 verrouillé | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |
| 76.86 | <i>PFC 6 verrouillé</i> | Cf. paramètre 76.81 PFC 1 verrouillé | <i>Disponible. Moteur PFC disponible</i> |


| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|---|------------------|
| 76.95 | <i>Cmdde bypass régulateur</i> | Démarrage et arrêt automatiques des pompes en raccordement direct sur le réseau. Ce réglage convient aux applications avec un faible nombre de capteurs et des exigences de précision minimales. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 0 |
| | Activé | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 1 |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - |

| 77 Maintenance / surveillance PFC | | Paramètres de maintenance et de surveillance PFC (commande de pompes et de ventilateurs) | |
|--|----------------------------------|---|-------------|
| 77.10 | <i>Modif temps marche PFC</i> | Configuration de la remise à zéro ou du réglage sur une valeur arbitraire de <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1 ... 77.14 Tps marche pompe/ventil 4</i> . | <i>Fait</i> |
| | Fait | Le paramètre revient automatiquement à cette valeur. | 0 |
| | Régler tout temps de marche PFC | Les paramètres <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1 ... 77.14 Tps marche pompe/ventil 4</i> sont réglés sur une valeur arbitraire. | 1 |
| | Réinit. temps de marche PFC1 | Le paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> est remis à zéro. | 2 |
| | Réinit. temps de marche PFC2 | Le paramètre <i>77.12 Tps marche pompe/ventil 2</i> est remis à zéro. | 3 |
| | Réinit. temps de marche PFC3 | Le paramètre <i>77.13 Tps marche pompe/ventil 3</i> est remis à zéro. | 4 |
| | Réinit. temps de marche PFC4 | Le paramètre <i>77.14 Tps marche pompe/ventil 4</i> est remis à zéro. | 5 |
| | Réinit. temps de marche PFC5 | Le paramètre <i>77.15 Tps marche pompe/ventil 5</i> est remis à zéro. | 6 |
| | Réinit. temps de marche PFC6 | Le paramètre <i>77.16 Tps marche pompe/ventil 6</i> est remis à zéro. | 7 |
| 77.11 | <i>Tps marche pompe/ventil 1</i> | Compteur d'heures de fonctionnement de la pompe/du ventilateur 1. Remise à zéro au paramètre <i>77.10 Tps marche pompe/ventil 1</i> . | 0.00 h |
| | 0,00... 42949672,95 h | Temps | 1 = 1 h |
| 77.12 | <i>Tps marche pompe/ventil 2</i> | Cf. paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> | 0.00 h |
| 77.13 | <i>Tps marche pompe/ventil 3</i> | Cf. paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> | 0.00 h |
| 77.14 | <i>Tps marche pompe/ventil 4</i> | Cf. paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> | 0.00 h |
| 77.15 | <i>Tps marche pompe/ventil 5</i> | Cf. paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> | 0.00 h |
| 77.16 | <i>Tps marche pompe/ventil 6</i> | Cf. paramètre <i>77.11 Tps marche pompe/ventil 1</i> | 0.00 h |

428 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|------------------------------------|----------------------------------|---|--------------------------------------|
| 95 Configuration matérielle | | | |
| 95.01 | <i>Tension réseau</i> | Réglage de la plage de tension réseau. Ce paramètre permet au variateur de déterminer la tension nominale réseau. Ce paramètre affecte également les valeurs nominales de courant et les fonctions de régulation de tension c.c. (limites d'activation de déclenchement et du hacheur de freinage) du variateur.  ATTENTION ! Un réglage inapproprié peut causer l'emballement du moteur ou la surcharge du hacheur de freinage ou de la résistance. N.B. : Les choix possibles dépendent de la configuration matérielle du variateur. Si une seule plage de tension est valide pour ce variateur, elle est présélectionnée. | <i>Automatique / non sélectionné</i> |
| | Automatique / non sélectionné | Aucune plage de tension sélectionnée. Le variateur ne démarrera pas tant qu'aucune plage n'est sélectionnée, sauf si le paramètre <i>95.02 Limite tension adaptative</i> est réglé sur <i>Activé</i> . Dans ce cas, le variateur estime lui-même la valeur de la tension réseau. | 0 |
| | 208 ... 240 V | 208...240 V | 1 |
| | 380 ... 415 V | 380...415 V | 2 |
| | 440 ... 480 V | 440...480 V | 3 |
| | 525 ... 600 V | 525...600 V | 5 |
| 95.02 | <i>Limite tension adaptative</i> | Activation des limites de tension adaptative. Les limites de tension adaptative s'avèrent notamment utiles lorsqu'une unité redresseur à pont d'IGBT est utilisée pour augmenter le niveau de tension c.c. Si la communication entre l'onduleur et l'unité redresseur à pont d'IGBT est activée, les limites de tension sont indexées sur la référence de tension c.c. de l'unité redresseur. Dans le cas contraire, elles sont calculées à partir de la tension c.c. mesurée au terme de la précharge. Cette fonction est utile si la tension d'alimentation c.a. du variateur est élevée car les niveaux d'alarme sont élevés en conséquence. | <i>Activé</i> |
| | Désactivé | Limites de tension adaptative désactivées | 0 |
| | Activé | Limites de tension adaptative activées | 1 |
| 95.03 | <i>Tension c.a. estimée</i> | Tension c.a. calculée. La valeur est estimée à chaque mise sous tension du variateur, à partir de la vitesse d'augmentation de la tension sur le bus c.c. pendant le chargement de celui-ci. | - |
| | 0 ... 65535 V | Tension | 10 = 1 V |
| 95.04 | <i>Alim carte commande</i> | Réglage du mode d'alimentation de l'unité de commande du variateur | <i>24V interne</i> |
| | 24V interne | L'unité de commande du variateur est alimentée par l'unité de puissance à laquelle elle est raccordée. | 0 |
| | 24V externe | L'unité de commande du variateur est alimentée par une source externe. | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|-----------------------------------|--|-------------------------|-----|-----|----------|---|------------------------|--|--------|------------------|--|--------|-------------------------|---|---------|----------|--|
| 95.15 | <i>Réglages matériel spéciaux</i> | Contient des réglages de fonctions matérielles pouvant être activées ou désactivées en définissant les bits correspondants. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> L'installation de matériel décrite à ce paramètre peut nécessiter le déclassement de la sortie du variateur ou impliquer d'autres contraintes. Cf. <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Avec le module de protection de la thermistance certifié ATEX CPTC-02, vous devez respecter les consignes du manuel anglais <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058). | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Moteur EX</td> <td>1 = Le moteur entraîné est un moteur EX fourni par ABB pour les atmosphères potentiellement explosives. La fréquence de découpage réglée est la valeur mini exigée pour les moteurs EX ABB. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Pour les moteurs EX non ABB, réglez la fréquence de découpage mini aux paramètres <i>97.01</i> et <i>97.02</i>. Contactez votre correspondant ABB si votre système comprend plusieurs moteurs. </td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Filtre sinus ABB</td> <td>1 = Un filtre sinus ABB est raccordé sur la sortie du variateur.</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 | Moteur EX | 1 = Le moteur entraîné est un moteur EX fourni par ABB pour les atmosphères potentiellement explosives. La fréquence de découpage réglée est la valeur mini exigée pour les moteurs EX ABB. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Pour les moteurs EX non ABB, réglez la fréquence de découpage mini aux paramètres <i>97.01</i> et <i>97.02</i>. Contactez votre correspondant ABB si votre système comprend plusieurs moteurs. | 1 | Filtre sinus ABB | 1 = Un filtre sinus ABB est raccordé sur la sortie du variateur. | 2...15 | Réservés | | | | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Moteur EX | 1 = Le moteur entraîné est un moteur EX fourni par ABB pour les atmosphères potentiellement explosives. La fréquence de découpage réglée est la valeur mini exigée pour les moteurs EX ABB. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Pour les moteurs EX non ABB, réglez la fréquence de découpage mini aux paramètres <i>97.01</i> et <i>97.02</i>. Contactez votre correspondant ABB si votre système comprend plusieurs moteurs. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Filtre sinus ABB | 1 = Un filtre sinus ABB est raccordé sur la sortie du variateur. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000000h... FFFFFFFh | | Mot de configuration des options matérielles | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 95.20 | <i>Mot options matérielles 1</i> | Réglage de différentes fonctions matérielles qui exigent un paramétrage spécifique. La restauration des paramètres n'a aucun effet sur ce paramètre. | 0000 0000 0000 0000b | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Fréquence réseau 60 Hz</td> <td>Cf. section <i>Préréglages différents entre les réseaux 50 Hz et 60 Hz</i> page 455. 0 = 50 Hz. 1 = 60 Hz.</td> </tr> <tr> <td>1...12</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Activation filtre du/dt</td> <td>Lorsque ce réglage est actif, un filtre du/dt externe est raccordé sur la sortie du variateur/de l'onduleur. Ce réglage limite la fréquence de découpage de sortie et force le ventilateur du module onduleur/variateur à fonctionner à vitesse maxi. 0 = filtre du/dt inactif 1 = filtre du/dt actif</td> </tr> <tr> <td>14 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Valeur | 0 | Fréquence réseau 60 Hz | Cf. section <i>Préréglages différents entre les réseaux 50 Hz et 60 Hz</i> page 455. 0 = 50 Hz. 1 = 60 Hz. | 1...12 | Réservé | | 13 | Activation filtre du/dt | Lorsque ce réglage est actif, un filtre du/dt externe est raccordé sur la sortie du variateur/de l'onduleur. Ce réglage limite la fréquence de découpage de sortie et force le ventilateur du module onduleur/variateur à fonctionner à vitesse maxi. 0 = filtre du/dt inactif 1 = filtre du/dt actif | 14 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Valeur | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Fréquence réseau 60 Hz | Cf. section <i>Préréglages différents entre les réseaux 50 Hz et 60 Hz</i> page 455. 0 = 50 Hz. 1 = 60 Hz. | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1...12 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Activation filtre du/dt | Lorsque ce réglage est actif, un filtre du/dt externe est raccordé sur la sortie du variateur/de l'onduleur. Ce réglage limite la fréquence de découpage de sortie et force le ventilateur du module onduleur/variateur à fonctionner à vitesse maxi. 0 = filtre du/dt inactif 1 = filtre du/dt actif | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0000h...FFFFh | | Mot de configuration des options matérielles | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|--|------------------|-----|-----|----------|-------|----------|--|---|----------------|--------------------|---|---|--|---|--------------------------|--|--------|---------|--|
| 95.21 | <i>Mot options matérielles 2</i> | Réglage de fonctions matérielles supplémentaires qui exigent un paramétrage spécifique. Voir paramètre 95.20 Mot options matérielles 1 .  ATTENTION ! Revérifiez les valeurs des paramètres affectés après toute modification d'un bit de ce mot. | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 à 4</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Bypass present</td> <td>1 = Bypass utilisé</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Surveillance de la température de l'armoire</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Ventilateur de l'armoire</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement.</td> </tr> <tr> <td>8...15</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 à 4 | Réservés | | 5 | Bypass present | 1 = Bypass utilisé | 6 | Surveillance de la température de l'armoire | 0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement. | 7 | Ventilateur de l'armoire | 0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement. | 8...15 | Réservé | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 à 4 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | Bypass present | 1 = Bypass utilisé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | Surveillance de la température de l'armoire | 0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | Ventilateur de l'armoire | 0 = inactif ; 1 = actif. Taille R6 ou plus grand uniquement. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8...15 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000b...0101b | Mot de configuration des options matérielles 2 | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 95.26 | <i>Motor disconnect detection</i> | Détection de l'état déconnecté du moteur et affichage de l'alarme de moteur déconnecté. Comportement du variateur quand ce paramètre est activé : 1. Le variateur détecte que le moteur est déconnecté du variateur (chacune des trois phases). 2. Sur détection d'une déconnexion du moteur, le variateur continue de fonctionner en attendant que le moteur soit reconnecté. L'alarme A784 Motor disconnect est affichée sur la microconsole. 3. Sur détection de la reconnexion du moteur, le moteur retrouve la dernière référence active juste avant la détection du sectionnement. 4. Le message d'alarme disparaît. Nota : Cette fonction n'est accessible qu'en mode de commande scalaire. Ce paramètre n'a aucune incidence sur le mode de contrôle vectoriel. | <i>Désactivé</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désactivé | Détection de moteur déconnecté désactivée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Activé | Détection de moteur déconnecté activée | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 95.200 | <i>Cooling fan mode</i> | Mode d'exploitation du ventilateur de refroidissement | <i>Auto</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Auto | Le ventilateur fonctionne normalement : le démarrage/l'arrêt du ventilateur et sa référence de vitesse peuvent changer automatiquement en fonction de l'état du variateur. | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Toujours on | Le ventilateur tourne toujours à 100 % de sa référence de vitesse. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------------|-----------------------|---|------------------------|-----------------------|--------|------|---------|---|---|---|----------|---|---|---|----------|---|---|---|-----------|---|---|---|----------|---|---|---|---------------------|---|---|---|---------|---|--|--|---------|---|--|--|----------|---|--|--|-------|---|--|--|------|---|--|--|-------------|--|---|--|--------|--|---|--|---------|--|---|--|---------|--|---|--|-----------------|--|---|--|-------------------|--|---|--|--------|--|-----|--|--------|--|--|---|----------|--|--|---|------|--|--|---|--|
| 96 | Système | Sélection de la langue ; niveaux d'accès ; sélection du macroprogramme ; sauvegarde et restauration des paramètres ; redémarrage de l'unité de commande ; jeux de paramètres utilisateur ; sélection des unités ; checksum des paramètres ; verrouillage utilisateur. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.01 | Langue | <p>Sélection de la langue de l'interface de paramétrage et d'autres informations affichées sur la microconsole.</p> <p>L'interface du variateur est disponible dans de nombreuses langues, réparties en trois packages : International, Europe et Asie.</p> <ul style="list-style-type: none"> Le programme pré-réglé est un package international qui comporte les langues marquées X et I. Le programme Europe comprend les langues marquées X et E, et le programme Asie, les langues marquées X et A. | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Langue</th> <th>Package international</th> <th>Europe</th> <th>Asie</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>English</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Allemand</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Espagnol</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Portugais</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Français</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Chinois (simplifié)</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Italien</td><td>I</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Finnois</td><td>I</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Polonais</td><td>I</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Russe</td><td>I</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Turc</td><td>I</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Néerlandais</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Danois</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Suédois</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Tchèque</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Grec (Ellinika)</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Hongrois (Magyar)</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Hébreu</td><td></td><td>(E)</td><td></td></tr> <tr><td>Korean</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> <tr><td>Japonais</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> <tr><td>Thaï</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> </tbody> </table> <p>X = langues courantes incluses dans tous les packs I = inclus dans le pack international uniquement E = inclus dans le pack Europe uniquement (E) = bientôt disponible A = inclus dans le pack Asie uniquement</p> | Langue | Package international | Europe | Asie | English | X | X | X | Allemand | X | X | X | Espagnol | X | X | X | Portugais | X | X | X | Français | X | X | X | Chinois (simplifié) | X | X | X | Italien | I | | | Finnois | I | | | Polonais | I | | | Russe | I | | | Turc | I | | | Néerlandais | | E | | Danois | | E | | Suédois | | E | | Tchèque | | E | | Grec (Ellinika) | | E | | Hongrois (Magyar) | | E | | Hébreu | | (E) | | Korean | | | A | Japonais | | | A | Thaï | | | A | |
| Langue | Package international | Europe | Asie | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| English | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Allemand | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Espagnol | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Portugais | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Français | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Chinois (simplifié) | X | X | X | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Italien | I | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Finnois | I | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Polonais | I | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Russe | I | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Turc | I | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Néerlandais | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Danois | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Suédois | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Tchèque | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Grec (Ellinika) | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Hongrois (Magyar) | | E | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Hébreu | | (E) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Korean | | | A | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Japonais | | | A | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Thaï | | | A | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

432 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|---------------------------|--|--------------|
| | | <p>Les variateurs sont livrés avec le package langue correspondant à la localisation de la commande. Il n'est pas nécessaire de commander un code option.</p> <p>Exemples :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour une commande depuis la Suède, les variateurs seront livrés avec le pack international (préréglage). • Pour une commande depuis la Pologne, ils seront mis à jour avec le pack Europe avant d'être livrés. • Pour une commande depuis le Japon, les variateurs seront mis à jour avec le pack Asie avant d'être livrés. <p>Adressez-vous au support local de votre variateur pour obtenir n'importe quelle variante linguistique.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Toutes les langues ci-dessous ne sont pas toujours disponibles. • Ce paramètre n'a aucune incidence sur les langues visibles dans l'outil PC Drive composer (Pour régler les langues dans Drive composer, utilisez le menu View > Settings > Drive default language.) | |
| | Non sélectionné | Aucun | 0 |
| | English | Anglais | 1033 |
| | Deutsch | Allemand | 1031 |
| | Italiano | Italien | 1040 |
| | Español | Espagnol | 3082 |
| | Portugues | Portugais | 2070 |
| | Nederlands | Néerlandais | 1043 |
| | Français | Français | 1036 |
| | Dansk | Danois | 1030 |
| | Suomi | Finnois | 1035 |
| | Svenska | Suédois | 1053 |
| | Ruski | Russe | 1049 |
| | Polski | Polonais | 1045 |
| | Ceský | Tchèque | 1029 |
| | Magyar | Hongrois | 1038 |
| | Chinese (Simplified, PRC) | Chinois simplifié | 2052 |
| | Türkçe | Turc | 1055 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-------------------------------------|--|--------------|-----|-----|--|---|-------------------|-------------------------|---|---------|-------------------------|---|--------------------|-------------------------|--------|----------|--|----|----------------------|-------------------------|----|----------------------|-------------------------|----|----------------------|-------------------------|----|-------------------------------------|-------------------------|----|---------|--|
| 96.02 | <i>Code d'accès</i> | <p>L'utilisateur peut entrer un code d'accès à ce paramètre pour activer des niveaux d'accès supplémentaires (cf. paramètre 96.03 État des niveaux d'accès) ou pour configurer le verrou utilisateur.</p> <p>Entrer «358» verrouille l'accès aux paramètres et empêche toute modification de tous les autres paramètres par la microconsole ou l'outil logiciel PC Drive composer.</p> <p>La saisie du code d'accès utilisateur (préréglage : «10000000») active les paramètres 96.100 à 96.102. Ceux-ci servent alors à définir un nouveau code d'accès utilisateur et à sélectionner les actions à verrouiller.</p> <p>Si le code d'accès utilisateur n'est pas valide, le verrou utilisateur sera désactivé, et les paramètres 96.100 à 96.102 de nouveau masqués. Après avoir saisi le code, vérifiez que les paramètres sont bien masqués. Si ce n'est pas le cas, saisissez un autre code d'accès arbitraire.</p> <p>N.B. : Pour conserver un haut niveau de cybersécurité, vous devez modifier le code d'accès par défaut. <u>Gardez précieusement ce code – Sans cette information, MÊME ABB NE POURRA PAS DÉSACTIVER LA PROTECTION.</u></p> <p>Cf. également section Verrou utilisateur (page 201).</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...99999999 | Code d'accès | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.03 | <i>État des niveaux d'accès</i> | Affiche les niveaux d'accès activés par les codes d'accès saisis au paramètre 96.02 Code d'accès . | 0001b | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Utilisateur final</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Service</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Programmeur avancé</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>3 à 10</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Niveau d'accès OEM 1</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Niveau d'accès OEM 2</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Niveau d'accès OEM 3</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Verrouillage d'accès aux paramètres</td> <td>0 = inactif ; 1 = actif</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | | 0 | Utilisateur final | 0 = inactif ; 1 = actif | 1 | Service | 0 = inactif ; 1 = actif | 2 | Programmeur avancé | 0 = inactif ; 1 = actif | 3 à 10 | Réservés | | 11 | Niveau d'accès OEM 1 | 0 = inactif ; 1 = actif | 12 | Niveau d'accès OEM 2 | 0 = inactif ; 1 = actif | 13 | Niveau d'accès OEM 3 | 0 = inactif ; 1 = actif | 14 | Verrouillage d'accès aux paramètres | 0 = inactif ; 1 = actif | 15 | Réservé | |
| Bit | Nom | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Utilisateur final | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Service | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Programmeur avancé | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 à 10 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Niveau d'accès OEM 1 | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Niveau d'accès OEM 2 | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Niveau d'accès OEM 3 | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | Verrouillage d'accès aux paramètres | 0 = inactif ; 1 = actif | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 00000000h... FFFFFFFh | Niveaux d'accès actifs | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.04 | <i>Sélection MacroProgramme</i> | <p>Sélection du macroprogramme de commande. Cf. chapitre Macroprogrammes de commande (page 81) pour plus d'informations.</p> <p>Ce paramètre revient automatiquement sur <i>Fait</i> après chaque sélection.</p> | <i>Fait</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Fait | Sélection du macroprogramme effectuée ; fonctionnement normal | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Standard ABB | Macroprogramme Usine (cf. page 83). Pour commande Scalaire. | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Manuel/Auto | Macroprogramme Manuel/Auto (cf. page 93) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Manuel/PID | Macroprogramme Manuel/PID (cf. page 95) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | CMD 3 fils | Macroprogramme CMD 3 fils (cf. page 87) | 11 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Marche alternée | Macroprogramme Marche alternée (cf. page 89) | 12 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--------------------------------|--|---------------------|
| | Moto-potentiomètre | Macroprogramme Moto-potentiomètre (cf. page 91) | 13 |
| | PID | Macroprogramme PID (cf. page 97) | 14 |
| | PID microconsole | Macroprogramme PID microconsole (cf. page 99) | 15 |
| | PFC | Macroprogramme PFC (cf. page 101) | 16 |
| | Standard ABB (vectoriel) | Macroprogramme Standard ABB (mode vectoriel). Cf. page 85. Pour commande vectorielle. | 17 |
| | Régulation de couple | Macroprogramme Régulation de couple (page 103) | 28 |
| 96.05 | <i>MacroProg actif</i> | Affichage du programme de commande actuellement sélectionné. Cf. chapitre <i>Macroprogrammes de commande</i> (page 81) pour plus d'informations. Vous pouvez changer de macroprogramme au paramètre 96.04 <i>Sélection MacroProgramme</i> . | <i>Standard ABB</i> |
| | Standard ABB | Macroprogramme Usine (cf. page 83). Pour commande Scalaire. | 1 |
| | Manuel/Auto | Macroprogramme Manuel/Auto (cf. page 93) | 2 |
| | Manuel/PID | Macroprogramme Manuel/PID (cf. page 95) | 3 |
| | CMD 3 fils | Macroprogramme CMD 3 fils (cf. page 87) | 11 |
| | Marche alternée | Macroprogramme Marche alternée (cf. page 89) | 12 |
| | Moto-potentiomètre | Macroprogramme Moto-potentiomètre (cf. page 91) | 13 |
| | PID | Macroprogramme PID (cf. page 97) | 14 |
| | PID microconsole | Macroprogramme PID microconsole (cf. page 99) | 15 |
| | PFC | Macroprogramme PFC (cf. page 101) | 16 |
| | Standard ABB (vectoriel) | Macroprogramme Standard ABB (mode vectoriel). Cf. page 85. Pour commande vectorielle. | 17 |
| | Régulation de couple | Macroprogramme Régulation de couple (page 103) | 28 |
| 96.06 | <i>Restauration paramètres</i> | Récupération des préréglages usine du programme de commande. N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Fait</i> |
| | Fait | Récupération terminée | 0 |
| | Récup préréglages | Récupère les préréglages usine de tous les paramètres modifiables, à l'exception <ul style="list-style-type: none"> • des données moteur et des résultats de l'identification moteur ; • des réglages des modules d'extension d'E/S ; • des textes utilisateurs tels que les alarmes et défauts personnalisés, ou le nom du variateur ; • des paramètres de communication avec la microconsole/le PC ; • des réglages du coupleur réseau ; • du programme de commande sélectionné et des préréglages associés ; • du paramètre 95.01 <i>Tension réseau</i> ; • des préréglages modifiés par les paramètres 95.20 <i>Mot options matérielles 1</i> et 95.21 <i>Mot options matérielles 2</i> ; • des paramètres de configuration du verrou utilisateur 96.100 à 96.102 ; | 8 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|-------------------------------|---|----------------------|
| | Effacer tout | Récupère les pré réglages usine de tous les paramètres modifiables, à l'exception <ul style="list-style-type: none"> des textes utilisateurs tels que les alarmes et défauts personnalisés, ou le nom du variateur ; des paramètres de communication avec la microconsole/le PC ; du programme de commande sélectionné et des pré réglages associés ; du paramètre <i>95.01 Tension réseau</i> ; des pré réglages modifiés par les paramètres <i>95.20 Mot options matérielles 1</i> et <i>95.21 Mot options matérielles 2</i> ; des paramètres de configuration du verrou utilisateur <i>96.100 à 96.102</i> ; paramètres du groupe <i>49 Communication microconsole</i>. | 62 |
| | RàZ tous réglages réseau | Récupère les pré réglages usine de tous les paramètres de communication réseau. N.B. : La restauration interrompt la communication sur liaison série, avec la microconsole et l'outil PC. | 32 |
| | RàZ vue Accueil | Récupère les pré réglages usine de la vue Accueil tels que définis par le macroprogramme utilisé. | 512 |
| | RàZ textes utilisateur | Récupère les pré réglages usine de tous les textes utilisateur, y compris le nom du variateur, les coordonnées de la personne de contact, les textes d'alarme et de défaut utilisateur, les unités PID et la devise utilisée. Nota : L'unité PID est réinitialisée seulement s'il s'agit d'un texte modifiable par l'utilisateur, c'est-à-dire que le paramètre <i>40.79 Unités jeu 1</i> est réglé sur <i>Texte utilisateur</i> . | 1024 |
| | RàZ données moteur | Récupère les pré réglages usine de toutes les valeurs nominales moteur et des résultats de l'identification moteur. | 2 |
| | RàZ tous pré réglages usine | Récupère les pré réglages usine des valeurs et de tous les paramètres modifiables à l'exception <ul style="list-style-type: none"> des pré réglages modifiés par les paramètres <i>95.20 Mot options matérielles 1</i> et <i>95.21 Mot options matérielles 2</i>. | 34560 |
| <i>96.07</i> | <i>Sauveg manuelle param</i> | Écriture en mémoire permanente des paramétrages valides afin de garantir la poursuite du fonctionnement après la fin d'un cycle. L'enregistrement des réglages : <ul style="list-style-type: none"> sauvegarde les valeurs envoyées par le bus de terrain ; sauvegarde, lorsque l'unité de commande est alimentée par une source +24 Vc.c. externe, les paramètres modifiés avant de mettre l'unité de commande hors tension. Celle-ci a une durée de fonctionnement très brève en l'absence de tension. N.B. : Tout nouveau paramétrage est automatiquement sauvegardé lorsqu'il est modifié avec l'outil logiciel PC ou la microconsole ; il ne l'est pas s'il est modifié via le coupleur réseau. | <i>Fait</i> |
| | Fait | Sauvegarde terminée | 0 |
| | Sauvegarder | Sauvegarde en cours | 1 |
| <i>96.08</i> | <i>Démarr. carte commande</i> | Réglez ce paramètre sur 1 pour redémarrer l'unité de commande sans devoir effectuer un cycle d'arrêt/redémarrage du module variateur. Cette valeur revient automatiquement à 0. | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | 1 = Aucune action | 0 |
| | Redémarrage | 1 = redémarrage de l'unité de commande | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|--|----------------------|
| 96.10 | <i>État jeu utilisateur</i> | Affichage de l'état des jeux utilisateur. Paramètre en lecture seule. Cf. également section <i>Macroprogrammes utilisateur</i> (page 199). | <i>n/a</i> |
| | <i>n/a</i> | Aucun jeu de paramètres utilisateur sauvegardé | 0 |
| | En chargement | Chargement d'un jeu de paramètres utilisateur en cours | 1 |
| | En sauvegarde | Sauvegarde d'un jeu de paramètres utilisateur en cours | 2 |
| | En défaut | Jeu de paramètres erroné ou vide | 3 |
| | IO util1 active | Jeu utilisateur 1 sélectionné par les paramètres 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> et 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | 4 |
| | IO util2 active | Jeu utilisateur 2 sélectionné par les paramètres 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> et 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | 5 |
| | IO util3 active | Jeu utilisateur 3 sélectionné par les paramètres 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> et 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | 6 |
| | IO util4 active | Jeu utilisateur 4 sélectionné par les paramètres 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> et 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | 7 |
| | Réservés | | 8...19 |
| | Sauveg util1 | Sauvegarde ou chargement du jeu utilisateur 1 | 20 |
| | Sauveg util2 | Sauvegarde ou chargement du jeu utilisateur 2 | 21 |
| | Sauveg util3 | Sauvegarde ou chargement du jeu utilisateur 3 | 22 |
| | Sauveg util4 | Sauvegarde ou chargement du jeu utilisateur 4 | 23 |
| 96.11 | <i>Charge/Sauveg jeu util</i> | Sauvegarde et chargement de quatre jeux de paramètres utilisateur maximum. Le jeu utilisé avant la mise hors tension du variateur est réutilisé à la mise sous tension suivante. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • Certains réglages de configuration matérielle, comme les paramètres des modules d'extension d'E/S et de configuration de la liaison série (groupes 14...16, 47, 50...58 et 92...93) ne sont pas inclus dans les jeux de paramètres utilisateur. • Tous les paramétrages modifiés après chargement d'un jeu ne sont pas automatiquement sauvegardés ; vous devez les sauvegarder avec ce paramètre. • La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Aucune action</i> |
| | Aucune action | Sauvegarde ou chargement terminé, fonctionnement normal | 0 |
| | Mode I/O jeu util | Chargement jeu de paramètres utilisateur avec les paramètres 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> et 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | 1 |
| | Charge Jeu 1 | Chargement du jeu de paramètres utilisateur 1 | 2 |
| | Charge Jeu 2 | Chargement du jeu de paramètres utilisateur 2 | 3 |
| | Charge Jeu 3 | Chargement du jeu de paramètres utilisateur 3 | 4 |
| | Charge Jeu 4 | Chargement du jeu de paramètres utilisateur 4 | 5 |
| | Réservé | | 6...17 |
| | Sauvegarde dans Jeu 1 | Sauvegarde dans le jeu de paramètres utilisateur 1 | 18 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|-------|---|---|-------|---|---|-------|---|---|-------|--|
| | Sauvegarde dans Jeu 2 | Sauvegarde dans le jeu de paramètres utilisateur 2 | 19 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sauvegarde dans Jeu 3 | Sauvegarde dans le jeu de paramètres utilisateur 3 | 20 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sauvegarde dans Jeu 4 | Sauvegarde dans le jeu de paramètres utilisateur 4 | 21 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.12 | <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> | Sélection du jeu de paramètres utilisateur associé au paramètre 96.13 <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> lorsque le paramètre 96.11 <i>Charge/Sauveg jeu util</i> est réglé sur <i>Mode I/O jeu util</i> : | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>État de la source définie au par. 96.12</th> <th>État de la source définie au par. 96.13</th> <th>Jeu de paramètres utilisateur sélectionné</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Jeu 1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Jeu 2</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Jeu 3</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Jeu 4</td> </tr> </tbody> </table> | État de la source définie au par. 96.12 | État de la source définie au par. 96.13 | Jeu de paramètres utilisateur sélectionné | 0 | 0 | Jeu 1 | 1 | 0 | Jeu 2 | 0 | 1 | Jeu 3 | 1 | 1 | Jeu 4 | |
| État de la source définie au par. 96.12 | État de la source définie au par. 96.13 | Jeu de paramètres utilisateur sélectionné | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | Jeu 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0 | Jeu 2 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 1 | Jeu 3 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 1 | Jeu 4 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Non sélectionné | 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Sélectionné | 1 | 1 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI1 | Entrée logique DI1 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 0) | 2 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI2 | Entrée logique DI2 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 1) | 3 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI3 | Entrée logique DI3 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 2) | 4 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI4 | Entrée logique DI4 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 3) | 5 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI5 | Entrée logique DI5 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 4) | 6 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | DI6 | Entrée logique DI6 (<i>10.02 Etat tempo DI</i> , bit 5) | 7 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservés | | 8...17 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 1 | Bit 0 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 18 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 2 | Bit 1 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 19 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Minuterie 3 | Bit 2 de <i>34.01 État fonctions minuterie</i> (cf. page 337) | 20 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réservé | | 21...23 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 1 | Bit 0 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 24 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 2 | Bit 1 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 25 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Supervision 3 | Bit 2 de <i>32.01 État supervision</i> (cf. page 329) | 26 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <i>Autre [bit]</i> | Sélection de la source (cf. <i>Concepts</i> page 204) | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.13 | <i>Entrée2 mode I/O jeu util</i> | Cf. paramètre 96.12 <i>Entrée1 mode I/O jeu util</i> | <i>Non sélectionné</i> | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------|---|---|--------------------------|-----|-------------|---|-----------------|--------|--------|---|---------|--|---|-------------------|--------|--------|---|---------|--|---|--------------|--------------|------------------|--------|----------|--|--|
| 96.16 | <i>Sélection unité</i> | Sélection de l'unité pour les paramètres de puissance, de température et de couple | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">0</td> <td rowspan="2">Unité puissance</td> <td>0 = kW</td> </tr> <tr> <td>1 = hp</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">2</td> <td rowspan="2">Unité température</td> <td>0 = °C</td> </tr> <tr> <td>1 = °F</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">4</td> <td rowspan="2">Unité couple</td> <td>0 = Nm (N·m)</td> </tr> <tr> <td>1 = lbft (lb·ft)</td> </tr> <tr> <td>5...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | Bit | Nom | Description | 0 | Unité puissance | 0 = kW | 1 = hp | 1 | Réservé | | 2 | Unité température | 0 = °C | 1 = °F | 3 | Réservé | | 4 | Unité couple | 0 = Nm (N·m) | 1 = lbft (lb·ft) | 5...15 | Réservés | | |
| Bit | Nom | Description | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Unité puissance | 0 = kW | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 1 = hp | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Unité température | 0 = °C | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 1 = °F | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | Unité couple | 0 = Nm (N·m) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 1 = lbft (lb·ft) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Mot de sélection de l'unité | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.20 | <i>Source primaire synchronisation</i> | Réglage de la première source externe prioritaire pour la synchronisation de la date et de l'heure du variateur | <i>Lien microconsole</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Interne | Aucune source externe sélectionnée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Fieldbus A | Le coupleur réseau FENA/FPNO peut lire l'heure du serveur SNTP et la définir pour le variateur. | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Protocole EFB | L'interface de communication intégrée est maintenant en fonctionnement. | 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Lien microconsole | Vous pouvez régler l'heure à l'aide de la microconsole ou l'outil logiciel PC Drive composer raccordé à la microconsole. | 8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Lien outil Ethernet | Vous pouvez régler l'heure manuellement avec Drive composer ou Ethernet. L'heure peut être réglée de la même façon par USB et la micro console. | 9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.51 | <i>Effacer piles de défauts et d'événements</i> | Efface tous les événements consignés dans les piles du variateur. | <i>Fait</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Fait | 0 = Aucune action | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Réinitial | 1 = Remettre à zéro (effacer) les piles | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.54 | <i>Action somme de contrôle</i> | Sélection du mode de fonctionnement du variateur <ul style="list-style-type: none"> lorsque <i>96.55 Mot de commande somme de contrôle</i>, bit 8 = 1 (Checksum approuvée A) : si la checksum des paramètres <i>96.68 Checksum active A</i> ne correspond pas à <i>96.71 Checksum approuvée A</i>, et/ou lorsque <i>96.55 Mot de commande somme de contrôle</i>, bit 9 = 1 (Checksum approuvée B) : si la checksum des paramètres <i>96.69 Checksum active B</i> ne correspond pas à <i>96.72 Checksum approuvée B</i>. | <i>Aucune action</i> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Aucune action | Fonction non activée (La fonction de checksum n'est pas utilisée.) | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Événement uniquement | Le variateur génère une entrée dans la pile des événements (<i>B686 Incompatibilité somme contrôle</i>). | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Alarme | Affichage du message d'alarme <i>A686 Incompatibilité somme contrôle</i> | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---|---|--------------|-----|-----|----------|-------|---------|--|---|----------------------|--|---|----------------------|--|---------|----------|--|----|-----------------------------|--|----|-----------------------------|--|--|--|------------------|---------|----------|--|
| | Alarme et blocage démarrage | Le variateur affiche un message d'alarme (A686 Incompatibilité somme contrôle) et empêche le démarrage du variateur. | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Défaut | Le variateur déclenche sur défaut 6200 Incompatibilité somme contrôle . | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.55 | Mot de commande somme de contrôle | <p>Les bits 8 et 9 servent à sélectionner la ou les comparaison(s) réalisée(s) :</p> <ul style="list-style-type: none"> • bit 8 = 1 (Checksum approuvée A) : 96.68 Checksum active A est comparé à 96.71 Checksum approuvée A, et/ou • bit 9 = 1 (Checksum approuvée A) : si 96.69 Checksum active B est comparé à 96.72 Checksum approuvée B. <p>Les bits 12 et 13 sélectionnent les paramètres de checksum approuvée (référence) dans lesquels sont copiées les checksums actives des paramètres :</p> <ul style="list-style-type: none"> • bit 12 = 1 (Régler checksum approuvée A) : la valeur de 96.68 Checksum active A est copiée dans 96.71 Checksum approuvée A, et/ou • bit 13 = 1 (Régler checksum approuvée B) : la valeur de 96.69 Checksum active B est copiée dans 96.72 Checksum approuvée B. | 00000000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 à 7</td> <td>Réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Checksum approuvée A</td> <td>1 = Activée : la checksum A (96.71) est observée. 0 = Désactivée.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Checksum approuvée B</td> <td>1 = Activée : la checksum B (96.72) est observée. 0 = Désactivée.</td> </tr> <tr> <td>10 à 11</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Régler checksum approuvée A</td> <td>1 = Régler : copier la valeur de 96.68 vers 96.71. 0 = Fait (copie effective).</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Régler checksum approuvée B</td> <td>1 = Régler : copier la valeur de 96.69 vers 96.72. 0 = Fait (copie effective).</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 = lbft (lb-ft)</td> </tr> <tr> <td>14 à 15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 à 7 | Réservé | | 8 | Checksum approuvée A | 1 = Activée : la checksum A (96.71) est observée. 0 = Désactivée. | 9 | Checksum approuvée B | 1 = Activée : la checksum B (96.72) est observée. 0 = Désactivée. | 10 à 11 | Réservés | | 12 | Régler checksum approuvée A | 1 = Régler : copier la valeur de 96.68 vers 96.71 . 0 = Fait (copie effective). | 13 | Régler checksum approuvée B | 1 = Régler : copier la valeur de 96.69 vers 96.72 . 0 = Fait (copie effective). | | | 1 = lbft (lb-ft) | 14 à 15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 à 7 | Réservé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | Checksum approuvée A | 1 = Activée : la checksum A (96.71) est observée. 0 = Désactivée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | Checksum approuvée B | 1 = Activée : la checksum B (96.72) est observée. 0 = Désactivée. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 à 11 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Régler checksum approuvée A | 1 = Régler : copier la valeur de 96.68 vers 96.71 . 0 = Fait (copie effective). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Régler checksum approuvée B | 1 = Régler : copier la valeur de 96.69 vers 96.72 . 0 = Fait (copie effective). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 1 = lbft (lb-ft) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 à 15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 00000000... FFFFFFFh | Mot de commande de la checksum | 1 = 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.68 | Checksum active A | <p>Affichage de la somme de contrôle (checksum) A de la configuration de paramètres active. La checksum A est générée et mise à jour à chaque fois qu'une action est sélectionnée aux paramètres 96.54 Action somme de contrôle et 96.55 Mot de commande somme de contrôle, bit 8 = 1 (Checksum approuvée A).</p> <p>Le calcul de la checksum A ne tient pas compte</p> <ul style="list-style-type: none"> • des réglages réseau. <p>Les paramètres inclus dans le calcul sont les paramètres modifiables par l'utilisateur des groupes 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 45, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97, 98, 99.</p> <p>Cf. également section Calcul de la somme de contrôle des paramètres (page 200).</p> | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |


440 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|---|------------------|
| | 00000000... FFFFFFFFh | Checksum active | - |
| 96.69 | <i>Checksum active B</i> | <p>Affichage de la somme de contrôle (checksum) B de la configuration de paramètres active.</p> <p>La checksum B est générée et mise à jour à chaque fois qu'une action est sélectionnée aux paramètres 96.54 Action somme de contrôle et 96.55 Mot de commande somme de contrôle, bit 9 = 1 (Checksum approuvée B).</p> <p>Le calcul de la checksum B ne tient pas compte</p> <ul style="list-style-type: none"> • des réglages réseau ; • des réglages des données moteur ; • des réglages des données d'énergie. <p>Les paramètres inclus dans le calcul sont les paramètres modifiables par l'utilisateur des groupes 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97.</p> <p>Cf. également section Calcul de la somme de contrôle des paramètres (page 200).</p> | 0h |
| | 00000000h... FFFFFFFFh | Checksum active | - |
| 96.70 | <i>Désactivation programme Adaptatif</i> | <p>Activation/désactivation du programme adaptatif (si présent).</p> <p>Cf. également section Programme Adaptatif (page 123).</p> | <i>Oui</i> |
| | Non | Programme adaptatif activé | 0 |
| | Oui | Programme adaptatif désactivé | 1 |
| 96.71 | <i>Checksum approuvée A</i> | Checksum approuvée (référence) A | 0h |
| | 00000000h... FFFFFFFFh | Checksum approuvée A | - |
| 96.72 | <i>Checksum approuvée B</i> | Checksum approuvée (référence) B | 0h |
| | 00000000h... FFFFFFFFh | Checksum approuvée B | - |
| 96.78 | <i>Mode de compatibilité 550</i> | <p>Activation/désactivation d'un utilisateur Modbus pour accéder à un jeu de paramètres sélectionné à l'aide d'une numérotation sur 550 registres.</p> <p>Cf. paramètres pris en charge de la section Paramètres pris en charge par Modbus par rétrocompatibilité avec la version 550 page 457.</p> | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Utilisation du mode de compatibilité 550 désactivée | 0 |
| | Activé | Utilisation du mode de compatibilité 550 activée | 1 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|--------------|-----|-----|----------|---|---------------------------|---|---|-----------------------------|---|---|-----------------------|--|--------|----------|--|----|----------------------------|------------------------------------|----|----------------------------|------------------------------------|----|----------------------------|------------------------------------|---------|----------|--|
| 96.100 | <i>Modifier code d'accès utilisateur</i> | <i>(Visible lorsque le verrou utilisateur est ouvert)</i> Pour modifier le code d'accès utilisateur actif, saisissez un nouveau code dans ce paramètre ainsi qu'au par. 96.101 Confirmer code d'accès utilisateur . L'alarme reste active jusqu'à confirmation du nouveau code d'accès. Pour annuler le code, fermez le verrou utilisateur sans confirmer. Pour fermer le verrou, saisissez un code d'accès non valide au paramètre 96.02 Code d'accès , activez le paramètre 96.08 Démarr. carte commande ou mettez l'appareil hors tension puis de nouveau sous tension. Cf. également section Verrou utilisateur (page 201). | 10000000 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 10000000... 99999999 | Nouveau code d'accès utilisateur | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.101 | <i>Confirmer code d'accès utilisateur</i> | <i>(Visible lorsque le verrou utilisateur est ouvert)</i> Confirmez le nouveau code d'accès utilisateur saisi au paramètre 96.100 Modifier code d'accès utilisateur . | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 10000000... 99999999 | Confirmation du nouveau code d'accès utilisateur | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 96.102 | <i>Verrou utilisateur</i> | <i>(Visible lorsque le verrou utilisateur est ouvert)</i> Sélection des actions ou fonctions bloquées par le verrou utilisateur. N.B. : les modifications ne prennent effet qu'après la fermeture du verrou utilisateur. Cf. paramètre 96.02 Code d'accès . N.B. : ABB vous recommande de sélectionner toutes les actions et fonctionnalités, sauf exigence spécifique de l'application. | 0000h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Remarque</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Disable ABB access levels</td> <td>1 = Niveaux d'accès ABB (service, programmeur avance, etc. ; cf. 96.03) désactivés</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Freeze parameter lock state</td> <td>1 = Impossible de modifier l'état de verrouillage des paramètres (code d'accès 358 inopérant)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Disable file download</td> <td>1 = Impossible de charger les fichiers dans le variateur. Concerne : <ul style="list-style-type: none"> • les mises à jour firmware ; • la restauration des paramètres ; • le chargement d'un programme adaptatif ; • la modification de la vue Accueil sur la microconsole ; • l'édition des textes du variateur ; • l'édition de la liste des paramètres favoris sur la microconsole ; • les réglages de configuration effectués via la microconsole p. ex., formats de date/d'heure, activation/désactivation de l'affichage de l'horloge. </td> </tr> <tr> <td>3...10</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Disable OEM access level 1</td> <td>1 = Niveau d'accès OEM 1 désactivé</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Disable OEM access level 2</td> <td>1 = Niveau d'accès OEM 2 désactivé</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Disable OEM access level 3</td> <td>1 = Niveau d'accès OEM 3 désactivé</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Réservés</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> | | | | Bit | Nom | Remarque | 0 | Disable ABB access levels | 1 = Niveaux d'accès ABB (service, programmeur avance, etc. ; cf. 96.03) désactivés | 1 | Freeze parameter lock state | 1 = Impossible de modifier l'état de verrouillage des paramètres (code d'accès 358 inopérant) | 2 | Disable file download | 1 = Impossible de charger les fichiers dans le variateur. Concerne : <ul style="list-style-type: none"> • les mises à jour firmware ; • la restauration des paramètres ; • le chargement d'un programme adaptatif ; • la modification de la vue Accueil sur la microconsole ; • l'édition des textes du variateur ; • l'édition de la liste des paramètres favoris sur la microconsole ; • les réglages de configuration effectués via la microconsole p. ex., formats de date/d'heure, activation/désactivation de l'affichage de l'horloge. | 3...10 | Réservés | | 11 | Disable OEM access level 1 | 1 = Niveau d'accès OEM 1 désactivé | 12 | Disable OEM access level 2 | 1 = Niveau d'accès OEM 2 désactivé | 13 | Disable OEM access level 3 | 1 = Niveau d'accès OEM 3 désactivé | 14...15 | Réservés | |
| Bit | Nom | Remarque | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | Disable ABB access levels | 1 = Niveaux d'accès ABB (service, programmeur avance, etc. ; cf. 96.03) désactivés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | Freeze parameter lock state | 1 = Impossible de modifier l'état de verrouillage des paramètres (code d'accès 358 inopérant) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | Disable file download | 1 = Impossible de charger les fichiers dans le variateur. Concerne : <ul style="list-style-type: none"> • les mises à jour firmware ; • la restauration des paramètres ; • le chargement d'un programme adaptatif ; • la modification de la vue Accueil sur la microconsole ; • l'édition des textes du variateur ; • l'édition de la liste des paramètres favoris sur la microconsole ; • les réglages de configuration effectués via la microconsole p. ex., formats de date/d'heure, activation/désactivation de l'affichage de l'horloge. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3...10 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | Disable OEM access level 1 | 1 = Niveau d'accès OEM 1 désactivé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | Disable OEM access level 2 | 1 = Niveau d'accès OEM 2 désactivé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | Disable OEM access level 3 | 1 = Niveau d'accès OEM 3 désactivé | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14...15 | Réservés | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0000h...FFFFh | Sélection des actions bloquées par le verrou utilisateur | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

442 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---------------------------------|---|--------------|
| | 97 Commande moteur | Fréquence de découpage ; compensation du glissement ; réserve de tension ; freinage par contrôle de flux ; anti-saillance (injection de signaux) ; compensation RI | |
| 97.01 | <i>Réf. fréquence découpage</i> | Réglage de la fréquence de découpage utilisée par le variateur tant que la limite thermique n'est pas dépassée. Cf. section <i>Fréquence de découpage</i> page 171. Une fréquence de découpage élevée réduit le bruit du moteur. Une fréquence de découpage basse engendre moins de pertes et diminue les perturbations électromagnétiques. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • Contactez votre correspondant ABB si votre système comprend plusieurs moteurs. • Avec le module de protection de la thermistance certifié ATEX CPTC-02, vous devez respecter les consignes du manuel anglais <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058). • Avec un moteur EX d'ABB, vous devez appliquer les consignes de la documentation correspondante. | 4 kHz |
| | 2 kHz | 2 kHz | 2 |
| | 4 kHz | 4 kHz | 4 |
| | 8 kHz | 8 kHz | 8 |
| | 12 kHz | 12 kHz | 12 |
| 97.02 | <i>Fréquence découpage mini</i> | Fréquence de découpage la plus basse admissible. Cette valeur dépend de la taille du variateur. Quand il atteint la limite thermique, le variateur commence automatiquement à réduire la fréquence de découpage jusqu'à atteindre la fréquence minimale admissible. Quand ce minimum est atteint, le variateur commence automatiquement à limiter le courant de sortie pour maintenir une température inférieure à la limite thermique. La température de l'onduleur est affichée au paramètre <i>05.11 Température onduleur</i> . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • Avec le module de protection de la thermistance certifié ATEX CPTC-02, vous devez respecter les consignes du manuel anglais <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058). • Avec un moteur EX d'ABB, vous devez appliquer les consignes de la documentation correspondante. | 1,5 kHz |
| | 1,5 kHz | 1,5 kHz. Dans certaines tailles seulement. | 1 |
| | 2 kHz | 2 kHz | 2 |
| | 4 kHz | 4 kHz | 4 |
| | 8 kHz | 8 kHz | 8 |
| | 12 kHz | 12 kHz | 12 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------------|---|------------------|
| 97.03 | <i>Gain glissement</i> | Réglage du gain pour la compensation de glissement (sert à améliorer le glissement moteur estimé). La valeur 100 % correspond à une compensation complète du glissement et 0 % signifie aucune compensation du glissement. Le pré-réglage usine est 100 %. D'autres valeurs peuvent être utilisées si une erreur statique de vitesse est détectée malgré la compensation complète du glissement. Exemple (à charge nominale et glissement nominal de 40 tr/min) : une référence de vitesse constante de 1000 tr/min est donnée au variateur. Malgré la compensation complète du glissement (=100 %), une vitesse de 998 tr/min est mesurée sur l'arbre moteur avec un tachymètre manuel. L'erreur statique de vitesse est 1000 tr/min - 998 tr/min = 2 tr/min. Le gain de glissement doit être porté à 105 % (2 tr/min / 40 tr/min = 5 %) | 100% |
| | 0...200% | Gain pour la compensation de glissement | 1 = 1 % |
| 97.04 | <i>Réserve tension</i> | Réglage de la réserve de tension mini autorisée. Lorsque la réserve de tension est inférieure à la valeur réglée, le variateur pénètre dans la zone de défluxage. N.B. : Il s'agit d'un paramètre de niveau avancé ; ne le modifiez que si vous savez ce que vous faites ! Si la tension continue du circuit intermédiaire $U_{cc} = 550$ V et la réserve de tension = 5 %, la valeur efficace de la tension de sortie en régime établi est $0,95 \times 550$ V / racine carrée de 2 = 369 V Les performances dynamiques de la commande du moteur dans la zone de défluxage peuvent être améliorées en augmentant la valeur de la réserve de tension, mais le variateur pénètre plus tôt dans la zone de défluxage. | -2% |
| | -4...50 % | Réserve de tension | 1 = 1 % |
| 97.05 | <i>Freinage par ctrl de flux</i> | Définition du niveau de puissance de freinage par contrôle de flux (Vous pouvez configurer d'autres modes de freinage et d'arrêt via les paramètres du groupe 21 Mode marche/arrêt .) N.B. : Il s'agit d'un paramètre de niveau avancé ; ne le modifiez que si vous savez ce que vous faites ! | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction désactivée | 0 |
| | Modéré | Le niveau de flux est limité pendant le freinage. Le temps de décélération est plus long qu'avec le freinage complet. | 1 |
| | Complet | Puissance de freinage maxi. La quasi-totalité du courant disponible sert à convertir l'énergie de freinage mécanique en énergie thermique pour le moteur.  ATTENTION ! Le freinage par contrôle de flux à pleine puissance chauffe le moteur, surtout en fonctionnement cyclique. Assurez-vous que le moteur peut supporter cette température, surtout si votre application est cyclique. | 2 |
| 97.08 | <i>Optimisateur couple minimum</i> | Ce paramètre peut améliorer les dynamiques de commande d'un moteur synchrone à réluctance ou d'un moteur synchrone à aimants permanents à pôle saillant. En règle générale, vous devez régler un niveau que le couple de sortie doit atteindre le plus vite possible pour augmenter le courant moteur et améliorer la réponse du couple à faible vitesse. | 0,0 % |
| | 0,0...1600,0 % | Optimisateur de limite de couple | 10 = 1 % |

444 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------|---|------------------|
| 97.10 | <i>Injection signal</i> | <p>Activation de la fonction d'anti-saillance : un signal alternatif de haute fréquence est injecté au moteur à faible vitesse pour stabiliser la régulation de couple. Ceci supprime l'effet de saillance qui se produit parfois lorsque le rotor passe devant les pôles magnétiques du moteur. Différents niveaux d'amplitude sont possibles pour cette fonction.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Il s'agit d'un paramètre de niveau avancé ; ne le modifiez que si vous savez ce que vous faites ! • Utilisez le plus bas niveau possible donnant néanmoins des résultats satisfaisants. • Cette fonction ne concerne pas les moteurs asynchrones. • En taille R6 à R9 uniquement. | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Fonction désactivée | 0 |
| | Activé (5 %) | Fonction activée avec 5 % d'amplitude | 1 |
| | Activé (10 %) | Fonction activée avec 10 % d'amplitude | 2 |
| | Activé (15 %) | Fonction activée avec 15 % d'amplitude | 3 |
| | Activé (20 %) | Fonction activée avec 20 % d'amplitude | 4 |
| 97.11 | <i>Calibration TR</i> | <p>Calibrage de la constante de temps du rotor.</p> <p>Ce paramètre permet d'améliorer la précision du couple dans la commande en boucle fermée d'un moteur asynchrone. La fonction d'identification moteur offre généralement une précision de couple suffisante, mais les applications les plus exigeantes peuvent nécessiter un ajustement manuel pour optimiser les performances.</p> <p>N.B. : Il s'agit d'un paramètre de niveau avancé ; ne le modifiez que si vous savez ce que vous faites !</p> | 100% |
| | 25...400% | Calibrage de la constante de temps du rotor | 1 = 1 % |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---|---|--|-----|-----|--|--|--|------------|---|-----|----|----|-----|---------------------|-----|-----|-----|-----|-----|----------------|
| 97.13 | <i>Compensation RI</i> | <p>Définition du niveau de tension relative supplémentaire (boost) fourni au moteur à vitesse nulle (compensation RI). Cette fonction est plus particulièrement utile pour les applications exigeant un fort couple initial au démarrage et ne pouvant être commandées par contrôle vectoriel.</p> <p>Voir également section <i>Compensation RI en mode Scalaire</i> page 164.</p> <p>Tableau des valeurs types de compensation RI :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="6">U_N triphasée = variateurs 400 V (380...415 V)</th> </tr> <tr> <th>P_N (kW)</th> <td>3</td> <td>7,5</td> <td>15</td> <td>37</td> <td>132</td> </tr> <tr> <th>Compensation RI (%)</th> <td>2,5</td> <td>1,7</td> <td>1,3</td> <td>1,1</td> <td>0,6</td> </tr> </thead> </table> | U_N triphasée = variateurs 400 V (380...415 V) | | | | | | P_N (kW) | 3 | 7,5 | 15 | 37 | 132 | Compensation RI (%) | 2,5 | 1,7 | 1,3 | 1,1 | 0,6 | Selon type (%) |
| U_N triphasée = variateurs 400 V (380...415 V) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P_N (kW) | 3 | 7,5 | 15 | 37 | 132 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Compensation RI (%) | 2,5 | 1,7 | 1,3 | 1,1 | 0,6 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0.00...50.00% | Supplément de tension appliqué à vitesse nulle, en % de la tension nominale moteur | 1 = 1 % | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 97.15 | <i>Adaptation température modèle moteur</i> | Active l'adaptation de température du modèle moteur. La température moteur estimée sert à ajuster les paramètres du modèle moteur dépendants de la température (par exemple résistances). | Désactivé | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Désactivé | Fonction désactivée | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Température estimée | Adaptation de la température en fonction de la température moteur estimée (paramètre <i>35.01 Température moteur estimée</i>). | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 97.16 | <i>Facteur température stator</i> | Réglage de l'influence de la température moteur sur les paramètres du stator (résistance statorique) | 50% | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...200% | Facteur de réglage | 1 = 1 % | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 97.17 | <i>Facteur température rotor</i> | Réglage de l'influence de la température moteur sur les paramètres du rotor (par exemple, résistance rotorique). | 100 % | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0...200% | Facteur de réglage | 1 = 1 % | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 97.20 | <i>Rapport U/f</i> | <p>Sélection du type de rapport U/f (tension/fréquence) sous le point d'affaiblissement du champ. En contrôle scalaire uniquement.</p> <p>N.B. : La fonction U/f est incompatible avec l'optimisation d'énergie ; si le paramètre <i>45.11 Optimisateur énergie</i> est réglé sur <i>Activé</i>, le paramètre <i>97.20 Rapport U/f</i> est ignoré.</p> | Linéaire | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Linéaire | Rapport linéaire pour les applications à couple constant | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|---|--------------------------------|---|------------------------|
| | Quadratique | Rapport quadratique pour les applications de pompe et ventilateur centrifuges. Avec un rapport U/f quadratique, le niveau de bruit est inférieur à la plupart des fréquences de fonctionnement. Déconseillé pour les moteurs à aimants permanents. | 1 |
| 97.48 | <i>Stabilisateur-Ucc</i> | Activation/désactivation du stabilisateur de la tension du bus continu | <i>Désactivé</i> |
| | Désactivé | Stabilisateur de tension désactivé | 0 |
| | Activé mini | Stabilisateur activé, stabilisation minimum | 50 |
| | Activé faible | Stabilisateur activé, stabilisation réduite | 100 |
| | Activé moyen | Stabilisateur activé, stabilisation moyenne | 300 |
| | Activé fort | Stabilisateur activé, stabilisation forte | 500 |
| | Activé maxi | Stabilisateur activé, stabilisation maximum | 800 |
| 97.49 | <i>Slip gain for scalar</i> | Réglage du gain pour la compensation de glissement en pourcentage lorsque le variateur fonctionne en mode Scalaire. Un moteur à cage d'écurueil glisse lorsqu'il est en charge. L'augmentation de la fréquence à mesure que le couple moteur augmente permet de compenser le glissement. Nota : Ce paramètre s'applique uniquement en mode Scalaire (le paramètre <i>99.04 Mode commande moteur</i> est réglé sur <i>Scalaire</i>). | 0 % |
| | 0...200 % | 0 % = pas de compensation de glissement. 0...200 % = avec compensation de glissement. 100 % = compensation complète du glissement réglée aux paramètres <i>99.08 Fréquence nominale moteur</i> et <i>99.09 Vitesse nominale moteur</i> . | 1 = 1 % |
| 97.94 | <i>IR comp max frequency</i> | Réglage de la fréquence à laquelle la compensation RI définie au paramètre <i>97.13 Compensation RI</i> atteint 0 V, en pourcentage de la fréquence nominale du moteur. | 50,0 % |
| | 1,0...200,0% | Fréquence | 1 = 1 % |
| 97.135 | <i>Udc ripple</i> | Ondulation de tension calculée | 0,0 V |
| | 0,0...200,0 V | Tension | 1 = 1 V |
| 98 Paramètres moteur utilisateur | | Valeurs du moteur fournies par l'utilisateur et utilisées par le modèle moteur. Ces paramètres sont utiles pour les moteurs non standard ou pour améliorer la précision de la commande moteur sur site. Un meilleur modèle moteur améliore toujours la performance de l'arbre. | |
| 98.01 | <i>Mode modèle moteur util</i> | Activation des paramètres du modèle du moteur <i>98.02...98.12</i> et <i>98.14</i> . N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Ce paramètre est automatiquement réglé sur zéro lorsque l'identification moteur est sélectionnée au paramètre <i>99.13 Demande identif moteur</i>. Les valeurs des paramètres <i>98.02...98.12</i> sont alors adaptées en fonction des données moteur identifiées par la fonction d'identification moteur. Les mesures effectuées sur les bornes du moteur pendant l'exécution de la fonction peuvent légèrement différer de celles fournies par le constructeur du moteur. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Non sélectionné</i> |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|------------------------------|--|--------------|
| | Non sélectionné | Paramètres 98.02...98.12 désactivés | 0 |
| | Paramètres moteur | Les valeurs des paramètres 98.02...98.12 sont utilisées comme modèle moteur. | 1 |
| 98.02 | <i>Rs modèle moteur</i> | Réglage de la résistance statorique R_S du modèle moteur Avec un moteur raccordé en étoile, R_S équivaut à la résistance d'un enroulement. Avec un moteur raccordé en triangle, R_S équivaut à un tiers de la résistance d'un enroulement. Valeur de résistance à 20 °C (68 °F). | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 0.50000 p.u. | Résistance statorique par unité | - |
| 98.03 | <i>Rr modèle moteur</i> | Réglage de la résistance rotorique R_R du modèle du moteur Valeur de résistance à 20 °C (68 °F). N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 0.50000 p.u. | Résistance rotorique par unité | - |
| 98.04 | <i>Lm modèle moteur</i> | Réglage de l'inductance principale L_M du modèle du moteur. N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 10.00000 p.u. | Inductance principale par unité | - |
| 98.05 | <i>SigmaL modèle moteur</i> | Réglage de l'inductance de fuite σL_S . N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 1.00000 p.u. | Inductance de fuite par unité | - |
| 98.06 | <i>Ld modèle moteur</i> | Réglage de l'inductance dans l'axe direct (synchrone) N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs à aimants permanents. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 10.00000 p.u | Inductance dans l'axe direct par unité | - |
| 98.07 | <i>Lq modèle moteur</i> | Réglage de l'inductance dans l'axe en quadrature (synchrone) N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs à aimants permanents. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 10.00000 p.u | Inductance dans l'axe en quadrature par unité | - |
| 98.08 | <i>Flux mot aimants perm</i> | Réglage du flux des aimants permanents N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs à aimants permanents. | 0.00000 p.u. |
| | 0.00000... 2.00000 p.u | Flux des aimants permanents par unité | - |
| 98.09 | <i>Rs modèle moteur SI</i> | Réglage de la résistance statorique R_S du modèle moteur. Valeur de résistance à 20 °C (68 °F). | 0,00000 ohm |
| | 0.00000... 100.00000 ohm | Résistance statorique | - |

448 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------------------|--------------------------------|---|--------------------------|
| 98.10 | <i>Rr modèle moteur SI</i> | Réglage de la résistance rotorique R_R du modèle du moteur. Valeur de résistance à 20 °C (68 °F). N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00000 ohm |
| | 0.00000... 100.00000 ohm | Résistance rotorique | - |
| 98.11 | <i>Lm modèle moteur SI</i> | Réglage de l'inductance principale L_M du modèle du moteur. N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00 mH |
| | 0,0... 100000,00 mH | Inductance principale | 1 = 10000 mH |
| 98.12 | <i>SigmaL modèle moteur SI</i> | Réglage de l'inductance de fuite σL_S . N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs asynchrones. | 0.00 mH |
| | 0,00... 100000,00 mH | Inductance de fuite | 1 = 10000 mH |
| 98.13 | <i>Ld modèle moteur SI</i> | Réglage de l'inductance dans l'axe direct (synchrone) N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs à aimants permanents. | 0.00 mH |
| | 0,0... 100000,00 mH | Inductance dans l'axe direct | 1 = 10000 mH |
| 98.14 | <i>Lq modèle moteur SI</i> | Réglage de l'inductance dans l'axe en quadrature (synchrone) N.B. : Ce paramètre ne concerne que les moteurs à aimants permanents. | 0.00 mH |
| | 0,0... 100000,00 mH | Inductance dans l'axe en quadrature | 1 = 10000 mH |
| 99 Données moteur | | Réglages du moteur | |
| 99.03 | <i>Type moteur</i> | Sélection du type de moteur N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Moteur asynchrone</i> |
| | Moteur asynchrone | Moteur c.a. standard à cage d'écureuil (moteur asynchrone) | 0 |
| | Moteur à aimants permanents | Moteur à aimants permanents. Moteur synchrone c.a. triphasé à rotor à aimants permanents et tension inverse FEM sinusoïdale. N.B. : Les moteurs à aimants permanents nécessitent un réglage exemplaire des valeurs nominales moteur aux paramètres du groupe 99 Données moteur . L'utilisation de la commande vectorielle est obligatoire. Si la tension inverse FEM (BackEMF) nominale du moteur n'est pas connue, vous devez procéder à une identification complète pour améliorer les performances. | 1 |
| | SynRM | Moteur synchrone à réluctance. Moteur synchrone c.a. triphasé avec rotor à pôle saillant sans aimants permanents. L'utilisation de la commande vectorielle est obligatoire pour cette sélection. | 2 |



| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|--|-----------------|
| 99.04 | <i>Mode commande moteur</i> | Sélection du mode de commande du moteur | <i>Scalaire</i> |
| | Vectorel | <p>Contrôle vectoriel. Le mode vectoriel est plus précis que le mode scalaire mais ne convient pas à toutes les situations (cf. réglage <i>Scalaire</i> ci-dessous). Vous devez exécuter la fonction d'identification moteur au préalable. Cf. paramètre <i>99.13 Demande identif moteur</i></p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • En contrôle vectoriel, si l'identification moteur n'a pas déjà eu lieu, le variateur lance une identification du moteur à l'arrêt au premier démarrage. Vous devez donner une nouvelle commande de démarrage après une identification moteur arrêtée. • Une identification normale sans charge améliorera la commande du moteur. <p>Cf. également section <i>Modes de fonctionnement</i> (page 118).</p> | 0 |
| | Scalaire | <p>Mode Scalaire. Convient à la plupart des applications n'exigeant pas une performance élevée. Il n'est pas nécessaire d'exécuter la fonction d'Identification moteur.</p> <p>N.B. : Le mode scalaire est obligatoire dans les situations suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> • dans les entraînements multimoteurs si : 1) la charge n'est pas répartie de manière égale entre les moteurs, 2) les moteurs sont de tailles différentes ou 3) les moteurs vont être remplacés après exécution de la fonction d'identification moteur ; • si le courant nominal du moteur est inférieur à 1/6 du courant de sortie nominal du variateur (Nota : Le courant nominal doit cependant être supérieur à 1/6 du courant de sortie nominal du variateur si vous utilisez la reprise au vol en mode de commande scalaire, cf. paramètre <i>21.19 Mode démarr scalaire</i>, sélection Reprise au vol) ; • si le variateur est utilisé sans moteur raccordé (ex., à des fins d'essai). <p>N.B. : Pour le bon fonctionnement du moteur, son courant magnétisant ne doit pas dépasser 90 % du courant nominal de l'onduleur.</p> <p>Cf. également sections <i>Arrêt temporisé</i> (page 175) et <i>Modes de fonctionnement</i> (page 118).</p> | 1 |
| 99.06 | <i>Courant nominal moteur</i> | <p>Réglage du courant nominal du moteur. Cette valeur doit être reprise exactement de la plaque signalétique du moteur. Lorsque plusieurs moteurs sont raccordés au variateur, vous devez saisir la somme des courants des moteurs.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour le bon fonctionnement du moteur, son courant magnétisant ne doit pas dépasser 90 % du courant nominal du variateur. • La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0,0 A |


450 Description des paramètres

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|--|---|--|
| | 0,0...6400,0 A | Courant nominal moteur. Plage de réglage autorisée : <ul style="list-style-type: none"> Mode de contrôle vectoriel : $1/6 \dots 2 \times I_N$ du variateur ; Mode de commande scalaire : $0 \dots 2 \times I_N$ en mode de commande scalaire. Nota : Si vous utilisez la reprise au vol en mode de commande scalaire (cf. paramètre 21.19 Mode démarr scalaire), le courant nominal doit se trouver dans la plage admise en mode de commande vectoriel. | 1 = 1 A Cf. 46.05 |
| 99.07 | <i>Tension nominale moteur</i> | Réglage de la tension nominale moteur, qui alimente le moteur. Cette valeur doit être reprise exactement de la plaque signalétique du moteur. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> Moteurs à aimants permanents : la tension nominale est la tension inverse FEM (BackEMF) à la vitesse nominale. Si la tension est donnée en fonction du nombre de tours/minute, (par exemple, 60 V par 1000 tr/min), la tension pour une vitesse nominale de 3000 tr/min est $3 \times 60 \text{ V} = 180 \text{ V}$. Les contraintes imposées à l'isolant du moteur c.c. dépendent toujours de la tension d'alimentation du variateur. Cela est également vrai lorsque la tension nominale du moteur est inférieure à la tension nominale du variateur et à sa tension d'alimentation. La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0,0 V |
| | 0,0...960,0 V | Tension nominale moteur | 10 = 1 V |
| 99.08 | <i>Fréquence nominale moteur</i> | Réglage de la fréquence nominale moteur Cette valeur doit être reprise exactement de la plaque signalétique du moteur. N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 50,00 Hz |
| | 0,00 ... 500,00 Hz | Fréquence nominale moteur | 10 = 1 Hz |
| 99.09 | <i>Vitesse nominale moteur</i> | Réglage de la vitesse nominale moteur. Cette valeur doit être reprise exactement de la plaque signalétique du moteur. N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0 tr/min |
| | 0 ... 30000 tr/min | Vitesse nominale moteur | 1 = 1 tr/min |
| 99.10 | <i>Puissance nominale moteur</i> | Réglage de la puissance nominale moteur. Cette valeur doit être reprise exactement de la plaque signalétique du moteur. Lorsque plusieurs moteurs sont raccordés au variateur, vous devez saisir la somme des puissances des moteurs. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0,00 kW ou hp ; |
| | 0,00...10000,00 kW ou 0.00...13404.83 hp | Puissance nominale moteur | 1 = 1 unité Référence(s) 46.04 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|---|--|----------------------|
| 99.11 | <i>Cos Φ nominal moteur</i> | Réglage du facteur de puissance (cos phi) du moteur Cette valeur n'est pas indispensable mais peut être utile pour un moteur asynchrone, en particulier pour effectuer une identification moteur à l'arrêt. Valeur non requise pour un moteur à aimants permanents ou synchrone à réluctance. N.B. : <ul style="list-style-type: none"> • Vous ne devez pas entrer une valeur approximative (estimée). Si vous ne connaissez pas la valeur exacte du cos phi, laissez le paramètre à zéro. • La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0.00 |
| | 0.00...1.00 | Cos phi moteur | 100 = 1 |
| 99.12 | <i>Couple nominal moteur</i> | Réglage du couple nominal à l'arbre du moteur. Ce réglage, non obligatoire, sert à affiner le modèle du moteur. L'unité est sélectionnée au paramètre 96.16 Sélection unité . N.B. : La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | 0.000 N·m ou lbft |
| | 0.000... 4000000.000 Nm ou 0.000... 2950248.597 lb·ft | Couple nominal moteur | 1 = 100 unité |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|-------|-------------------------------|---|--------------|
| 99.13 | <i>Demande identif moteur</i> | <p>Choix de la routine d'identification moteur qui sera effectuée au prochain démarrage du variateur. Pendant l'exécution de la fonction, le variateur s'autoconfigure en identifiant les caractéristiques du moteur dans le but d'optimiser sa commande.</p> <p>Si la fonction n'a jamais été exécutée (ou si les paramètres ont été restaurés à leurs préreglages usine à l'aide du paramètre <i>96.06 Restauration paramètres</i>), la valeur de ce paramètre est automatiquement réglée sur <i>Mot arrêté</i> et l'exécution de la fonction est obligatoire.</p> <p>Après exécution de la fonction, le variateur s'arrête et règle automatique ce paramètre sur <i>Aucun</i>.</p> <p>N.B :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pour garantir un bon déroulement de l'identification moteur, les limites définies au groupe <i>30</i> (vitesse maxi/mini, couple maxi/mini) doivent former une plage suffisamment grande. Par exemple, si la limite de vitesse maxi est inférieure à la vitesse nominale du moteur, l'identification moteur sera impossible. • Assurez-vous que le moteur est à l'arrêt avant d'exécuter la fonction. • La machine entraînée doit toujours être désaccouplée du moteur pendant l'exécution d'une identification <i>Avancé</i>. • Moteur à aimants permanents ou moteur à réluctance synchrone : l'arbre moteur NE DOIT PAS être immobilisé et le couple de charge doit être inférieur 10 % pendant une identification <i>Normal, Partielle</i> ou <i>Mot arrêté</i>. • En mode scalaire (<i>99.04 Mode commande moteur = Scalaire</i>), l'identification moteur n'est pas automatiquement requise. Il est toutefois possible de l'exécuter pour affiner l'estimation du couple. • Une fois que l'exécution de la fonction d'identification moteur est lancée, elle peut être annulée en arrêtant le variateur. • La fonction d'identification moteur doit être exécutée chaque fois que la valeur d'un des paramètres moteur (<i>99.04, 99.06...99.12</i>) est modifiée. • Vérifiez que les éventuels circuits Safe torque off (Interruption sécurisée du couple, STO) et d'arrêt d'urgence sont fermés pendant l'exécution de la fonction d'identification moteur. • Le frein mécanique (si présent) n'est pas ouvert par la logique de la fonction d'identification moteur. • La valeur de ce paramètre ne peut être modifiée avec le variateur en fonctionnement. | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | La fonction ne doit pas être exécutée. Ce mode n'est accessible qu'après une première exécution de l'identification moteur (<i>Normal/Partielle/Mot arrêté/Avancé</i>). | 0 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|----|---------------------------|--|--------------|
| | Normal | <p>Identification normale. Précision de la commande satisfaisante dans tous les cas de figure. Son exécution prend environ 90 secondes. Ce mode doit être sélectionné chaque fois que cela est possible.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si le couple de charge est supérieur à 20 % du couple nominal moteur, ou si la machine n'est pas capable de supporter le couple nominal sur une période transitoire lors de l'exécution de la fonction, alors vous devez désaccoupler la machine entraînée du moteur pendant l'exécution d'une identification normale. • Vérifiez le sens de rotation du moteur avant d'exécuter la fonction. Il tournera en sens avant pendant le déroulement de la fonction. <p> ATTENTION ! Pendant l'exécution de la fonction, le moteur atteindra 50 à 100 % de sa vitesse nominale. VÉRIFIEZ QUE LA ROTATION DU MOTEUR NE PRÉSENTE AUCUN DANGER AVANT D'EXÉCUTER LA FONCTION !</p> | 1 |
| | Partielle | <p>Identification partielle du moteur. Cette fonction sera exécutée plutôt que l'identification <i>Normal</i> ou <i>Avancé</i> si</p> <ul style="list-style-type: none"> • les pertes mécaniques sont supérieures à 20 % (c'est-à-dire lorsque le moteur ne peut être désaccouplé de la machine entraînée) ou si • aucune réduction de flux n'est autorisée pendant le fonctionnement du moteur (cas d'un moteur à frein intégré alimenté par les bornes du moteur). <p>Avec ce mode, la commande du moteur dans la zone d'affaiblissement du champ ou aux couples élevés n'est pas nécessairement aussi précise qu'avec une identification normale. L'exécution de l'identification Partielle est plus rapide que l'identification normale (< 90 secondes).</p> <p>N.B. : Vérifiez le sens de rotation du moteur avant d'exécuter la fonction. Il tournera en sens avant pendant le déroulement de la fonction.</p> <p> ATTENTION ! Pendant l'exécution de la fonction, le moteur atteindra 50 à 100% de sa vitesse nominale. VÉRIFIEZ QUE LA ROTATION DU MOTEUR NE PRÉSENTE AUCUN DANGER AVANT D'EXÉCUTER LA FONCTION !</p> | 2 |
| | Mot arrêté | <p>Identification du moteur à l'arrêt avec injection de courant continu. Moteur asynchrone : l'arbre moteur ne tourne pas. Moteur à aimants permanents : l'arbre peut tourner d'un demi-tour maxi.</p> <p>N.B. : Ce mode sera sélectionné uniquement si l'identification <i>Normal</i>, <i>Partielle</i> ou <i>Avancé</i> est impossible du fait de restrictions liées aux organes mécaniques raccordés (ex., applications de levage).</p> | 3 |
| | Réservé | | 4 |
| | Étalonnage mesure courant | L'étalonnage de la mesure du gain et de l'offset du courant sert à étalonner les boucles de régulation. L'étalonnage se fera au prochain démarrage. Tailles R6 à R11 uniquement. | 5 |

| N° | Nom/Valeur | Description | Prér./EqBT16 |
|--------------|---------------------------------|---|--------------|
| | Avancé | <p>Identification moteur avancée. Tailles R6 à R11 uniquement.</p> <p>Elle garantit la meilleure précision de commande possible. Dans ce mode, l'identification moteur dure très longtemps. Sélectionnez-le si une performance maximum est requise sur l'ensemble de la plage de fonctionnement.</p> <p>N.B. : La machine entraînée doit être découplée du moteur en raison du fort couple et des transitoires de vitesse appliqués.</p> <p> ATTENTION ! Pendant l'identification moteur, le moteur est susceptible d'atteindre les vitesses maxi (positive) et mini (négative) admissibles, qui nécessitera plusieurs accélérations et décélérations. Les couple, courant et vitesse maxi autorisés peuvent être atteints. VÉRIFIEZ QUE LA ROTATION DU MOTEUR NE PRÉSENTE AUCUN DANGER AVANT D'EXÉCUTER LA FONCTION !</p> | 6 |
| | Adaptatif | <p>Identification moteur adaptative. Améliore la précision du modèle de moteur en fonctionnement normal du variateur. Le variateur procède d'abord à une identification moteur à l'arrêt. Le réglage des paramètres du moteur est ensuite affiné lors d'une séquence d'adaptation pour s'accorder au profil de l'utilisateur. Quand l'adaptation est terminée, le paramètre <i>99.14 Dernière identif moteur</i> passe de Moteur arrêté à Adaptatif. Les paramètres du moteur se mettent alors à jour automatiquement. L'utilisateur n'a plus à mettre à jour aucun paramètre.</p> <p>N.B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • En mode vectoriel uniquement. • Pour taille R1 à R5 uniquement. | 8 |
| <i>99.14</i> | <i>Dernière identif moteur</i> | Affichage du dernier type d'identification moteur exécuté. Pour en savoir plus sur les différents modes, cf. valeurs possibles des paramètres <i>99.13 Demande identif moteur</i> . | <i>Aucun</i> |
| | Aucun | Aucune identification moteur exécutée | 0 |
| | Normal | Identification moteur <i>Normal</i> | 1 |
| | Partielle | Identification moteur <i>Partielle</i> | 2 |
| | Mot Arrêté | Identification moteur <i>Mot arrêté</i> | 3 |
| | Réservé | | 4 |
| | Étalonnage mesure courant | <i>Étalonnage mesure courant</i> | 5 |
| | Avancé | Identification moteur <i>Avancé</i> | 6 |
| <i>99.15</i> | <i>Paires pôles moteur calc</i> | Nombre calculé de paires de pôles du moteur | 0 |
| | 0...1000 | Nombre de paires de pôles | 1 = 1 |
| <i>99.16</i> | <i>Ordre phases du moteur</i> | <p>Inversion du sens de rotation du moteur. Ce paramètre permet de corriger le sens de rotation du moteur (par exemple, en cas d'erreur dans l'ordre des phases du câble moteur) sans devoir modifier le câblage.</p> <p>N. B. :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Le réglage de ce paramètre de modifie pas les polarités de la référence de vitesse, si bien qu'une référence positive fera tourner le moteur en sens avant. La sélection de l'ordre des phases sert juste à garantir que le sens «avant» est le sens correct. | <i>U V W</i> |
| | U V W | Fonctionnement normal | 0 |
| | U W V | Inversion du sens de rotation | 1 |

Préréglages différents entre les réseaux 50 Hz et 60 Hz

Le paramètre *95.20 Mot options matérielles 1* bit 0 *Fréquence réseau 60 Hz* modifie les préréglages usine des paramètres en fonction de la fréquence réseau (50 Hz ou 60 Hz). Ce bit est réglé en usine selon le marché auquel le variateur est destiné.

Si vous devez passer de 50 Hz à 60 Hz, ou vice versa, changez la valeur du bit puis réinitialisez complètement le variateur. Vous devez ensuite sélectionner le macroprogramme à utiliser.

Le tableau ci-dessous présente les paramètres dont le préréglage dépend du réglage de la fréquence réseau. Le réglage de la fréquence réseau affecte, outre le code type du variateur, les valeurs des paramètres du groupe *99 Données moteur* même si celles-ci ne figurent pas dans le tableau.

| Non | Nom | 95.20 Mot options matérielles 1 bit Fréquence réseau 60 Hz = 50 Hz | 95.20 Mot options matérielles 1 bit Fréquence réseau 60 Hz = 60 Hz |
|-------|---------------------------|--|--|
| 11.45 | Maxi entrée fréq 1 Ech | 1500,000 | 1800,000 |
| 15.35 | Maxi source sortie fréq 1 | 1500,000 | 1800,000 |
| 12.20 | Maxi échelle AI1 | 50,000 | 60,000 |
| 13.18 | Maxi source AO1 | 50,0 | 60,0 |
| 22.26 | Vitesse constante 1 | 300,00 tr/min | 360,00 tr/min |
| 22.27 | Vitesse constante 2 | 600,00 tr/min | 720,00 tr/min |
| 22.28 | Vitesse constante 3 | 900,00 tr/min | 1080,00 tr/min |
| 22.29 | Vitesse constante 4 | 1200,00 tr/min | 1440,00 tr/min |
| 22.30 | Vitesse constante 5 | 1500,00 tr/min | 1800,00 tr/min |
| 22.30 | Vitesse constante 6 | 2400,00 tr/min | 2880,00 tr/min |
| 22.31 | Vitesse constante 7 | 3000,00 tr/min | 3600,00 tr/min |
| 28.26 | Fréquence constante 1 | 5,00 Hz | 6,00 Hz |
| 28.27 | Fréquence constante 2 | 10,00 Hz | 12,00 Hz |
| 28.28 | Fréquence constante 3 | 15,00 Hz | 18,00 Hz |
| 28.29 | Fréquence constante 4 | 20,00 Hz | 24,00 Hz |
| 28.30 | Fréquence constante 5 | 25,00 Hz | 30,00 Hz |
| 28.31 | Fréquence constante 6 | 40,00 Hz | 48,00 Hz |
| 28.32 | Fréquence constante 7 | 50,00 Hz | 60,00 Hz |

456 Description des paramètres

| Non | Nom | 95.20 Mot options matérielles 1 bit Fréquence réseau 60 Hz = 50 Hz | 95.20 Mot options matérielles 1 bit Fréquence réseau 60 Hz = 60 Hz |
|-------|-----------------------------------|--|--|
| 30.11 | <i>Vitesse minimum</i> | 0,00 tr/min | 0,00 tr/min |
| 30.12 | <i>Vitesse maximum</i> | 1500,00 tr/min | 1800,00 tr/min |
| 30.13 | <i>Fréquence minimum</i> | 0,00 Hz | 0,00 Hz |
| 30.14 | <i>Fréquence maximum</i> | 50,00 Hz | 60,00 Hz |
| 31.26 | <i>Limite vitesse blocage</i> | 150,00 tr/min | 180,00 tr/min |
| 31.27 | <i>Limite fréquence blocage</i> | 15,00 Hz | 18,00 Hz |
| 31.30 | <i>Marge déclench. survitesse</i> | 500,00 tr/min | 500,00 tr/min |
| 46.01 | <i>Échelle Vitesse</i> | 1500,00 tr/min | 1800,00 tr/min |
| 46.02 | <i>Échelle fréquence</i> | 50,00 Hz | 60,00 Hz |
| 46.31 | <i>Sup. limite vitesse</i> | 1500,00 tr/min | 1800,00 tr/min |
| 46.32 | <i>Sup. limite fréquence</i> | 50,00 Hz | 60,00 Hz |

Paramètres pris en charge par Modbus par rétrocompatibilité avec la version 550

Le mode de compatibilité ACx550 permet de communiquer avec un variateur ACx580 qui passe pour un ACx550 sur le protocole Modbus RTU ou Modbus TCP. Ce mode peut être activé en réglant le paramètre [96.78 Mode de compatibilité 550](#) sur Activer.

En mode de compatibilité 550, tous les paramètres pris en charge peuvent être lus comme si le variateur était un ACx550. Certains paramètres sont en lecture seule. Ce tableau présente les paramètres qui peuvent être modifiés.

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|------------------|------------------|
| 01.01 | VITESSE&SENS | Lecture seule |
| 01.02 | VITESSE | Lecture seule |
| 01.03 | FREQUENCE | Lecture seule |
| 01.04 | COURANT | Lecture seule |
| 01.05 | COUPLE | Lecture seule |
| 01.06 | PUISSANCE | Lecture seule |
| 01.07 | TENSION BUS CC | Lecture seule |
| 01.09 | TENSION SORTIE | Lecture seule |
| 01.10 | TEMPERATURE ACS | Lecture seule |
| 01.11 | RÉF EXTERNE 1 | Lecture seule |
| 01.13 | CHOIX COMMANDE | Lecture seule |
| 01.14 | CPT HORAIRE (R) | Lecture seule |
| 01.15 | CPT KWH (R) | Lecture seule |
| 01.18 | ETAT ENT LOG 1-3 | Lecture seule |
| 01.19 | ETAT ENT LOG 4-6 | Lecture seule |
| 01.20 | ENT ANA 1 | Lecture seule |
| 01.21 | ENT ANA 2 | Lecture seule |
| 01.22 | ÉTAT RELAIS 1-3 | Lecture seule |
| 01.23 | ÉTAT RELAIS 4-6 | Lecture seule |
| 01.24 | SORTIE ANA 1 | Lecture seule |
| 01.25 | SORTIE ANA 2 | Lecture seule |
| 01.26 | SORTIE PID 1 | Lecture seule |
| 01.27 | SORTIE PID 2 | Lecture seule |
| 01.28 | RÉF PID 1 | Lecture seule |
| 01.29 | RÉF PID 2 | Lecture seule |
| 01.30 | RETOUR PID 1 | Lecture seule |
| 01.31 | RETOUR PID 2 | Lecture seule |
| 01.32 | ECART PID 1 | Lecture seule |
| 01.33 | ECART PID 2 | Lecture seule |

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|------------------|------------------|
| 01.34 | MOT CMD SORT REL | Lecture seule |
| 01.35 | VALEUR 1 COMM | Lecture seule |
| 01.36 | VALEUR 2 COMM | Lecture seule |
| 01.41 | CPT MWh | Lecture seule |
| 01.43 | CPT HORAIRE (J) | Lecture seule |
| 01.45 | TEMPERATURE MOT | Lecture seule |
| 01.50 | TEMPERATURE CB | Lecture seule |
| 01.74 | KWH ECONOMISES | Lecture seule |
| 01.75 | MWH ECONOMISES | Lecture seule |
| 01.77 | MONT 2 ECONOMISE | Lecture seule |
| 01.78 | CO2 ECONOMISE | Lecture seule |
| 03.01 | MOT CMD 1 COMM | Lecture seule |
| 03.02 | MOT CMD 2 COMM | Lecture seule |
| 03.03 | MOT ÉTAT 1 COMM | Lecture seule |
| 03.04 | MOT ÉTAT 2 COMM | Lecture seule |
| 03.05 | MOT DEF 1 COMM | Lecture seule |
| 03.06 | MOT DEF 2 COMM | Lecture seule |
| 03.07 | MOT DÉF 3 COMM | Lecture seule |
| 03.08 | MOT ALARME 1 | Lecture seule |
| 03.09 | MOT ALARME 2 | Lecture seule |
| 04.01 | DERNIER DEFAUT | Lecture seule |
| 04.12 | DEFAUT PRECED 1 | Lecture seule |
| 04.13 | DEFAUT PRECED 2 | Lecture seule |
| 10.01 | COMMANDE EXT 1 | Lecture/écriture |
| 10.02 | COMMANDE EXT2 | Lecture/écriture |
| 10.03 | SENS ROTATION | Lecture/écriture |
| 10.04 | SEL FONCT JOG | Lecture/écriture |
| 11.02 | SEL EXT1/EXT2 | Lecture/écriture |
| 11.03 | SEL REF EXT1 | Lecture/écriture |

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|--------------------|------------------|
| 11.04 | MIN REF EXT1 | Lecture/écriture |
| 11.05 | MAX REF EXT1 | Lecture/écriture |
| 11.06 | SEL REF EXT2 | Lecture/écriture |
| 11.07 | MIN REF EXT2 | Lecture/écriture |
| 11.08 | MAX REF EXT2 | Lecture/écriture |
| 12.01 | SEL VITESSES CONST | Lecture/écriture |
| 12.02 | VITESSE CONST 1 | Lecture/écriture |
| 12.03 | VITESSE CONST 2 | Lecture/écriture |
| 12.04 | VITESSE CONST 3 | Lecture/écriture |
| 12.05 | VITESSE CONST 4 | Lecture/écriture |
| 12.06 | VITESSE CONST 5 | Lecture/écriture |
| 12.07 | VITESSE CONST 6 | Lecture/écriture |
| 15.02 | VITESSE CONST 7 | Lecture/écriture |
| 15.03 | VAL MAX ANA 1 | Lecture/écriture |
| 15.04 | ??COURANT MIN SA 1 | Lecture/écriture |
| 15.05 | COURANT MAX SA 1 | Lecture/écriture |
| 15.08 | VAL MIN ANA 2 | Lecture/écriture |
| 15.09 | VAL MAX ANA 2 | Lecture/écriture |
| 15.10 | COURANT MIN SA 2 | Lecture/écriture |
| 15.11 | COURANT MAX SA 2 | Lecture/écriture |
| 16.01 | VALID MARCHÉ | Lecture/écriture |
| 16.02 | VERROU PARAMETRE | Lecture/écriture |
| 16.03 | CODE VERROU | Lecture/écriture |
| 16.08 | MARCHÉ PERMISE 1 | Lecture/écriture |
| 16.09 | MARCHÉ PERMISE 2 | Lecture/écriture |
| 20.01 | VITESSE MINI | Lecture/écriture |
| 20.02 | VITESSE MAXI | Lecture/écriture |
| 20.03 | COURANT MAXI | Lecture/écriture |
| 20.06 | REGUL SOUSTENS | Lecture/écriture |
| 20.07 | FREQUENCE MINI | Lecture/écriture |
| 20.08 | FRÉQUENCE MAXI | Lecture/écriture |
| 20.13 | SEL COUPLE MINI | Lecture/écriture |
| 20.14 | SEL COUPLE MAXI | Lecture/écriture |
| 20.15 | LIMIT1 COUPL MIN | Lecture/écriture |
| 20.16 | LIMIT2 COUPL MIN | Lecture/écriture |
| 20.17 | LIMIT1 COUPL MAX | Lecture/écriture |
| 20.18 | LIMIT2 COUPL MAX | Lecture/écriture |
| 21.02 | TYPE ARRÉT | Lecture/écriture |
| 21.03 | TEMPO PRÉMAGN | Lecture/écriture |

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|------------------|------------------|
| 21.05 | VITESSE INJ CC | Lecture/écriture |
| 21.06 | RÉF INJECT CC | Lecture/écriture |
| 21.09 | SEL ARRÉT URGENT | Lecture/écriture |
| 21.12 | TEMPO VIT NULLE | Lecture/écriture |
| 21.13 | TEMPO MARCHÉ | Lecture/écriture |
| 22.02 | TEMPS ACC 1 | Lecture/écriture |
| 22.03 | TEMPS DÉC 1 | Lecture/écriture |
| 22.04 | FORME RAMPE 1 | Lecture/écriture |
| 22.05 | TEMPS ACC 2 | Lecture/écriture |
| 22.06 | TEMPS DÉC 2 | Lecture/écriture |
| 22.07 | FORME RAMPE 2 | Lecture/écriture |
| 22.08 | RAMPE ARRÉT URG | Lecture/écriture |
| 23.01 | GAIN PROPORTION | Lecture/écriture |
| 23.02 | TEMPS INTEGRALE | Lecture/écriture |
| 23.03 | TEMPS DÉRIVÉE | Lecture/écriture |
| 23.04 | COMPENS ACCEL | Lecture/écriture |
| 30.02 | PERTE M-CONSOLE | Lecture/écriture |
| 30.03 | RÉF EXTERNE 1 | Lecture/écriture |
| 30.04 | RÉF EXTERNE 2 | Lecture/écriture |
| 30.05 | PROT THERM MOT | Lecture/écriture |
| 30.06 | CONST THERM MOT | Lecture/écriture |
| 30.07 | LIM PROT TH MOT | Lecture/écriture |
| 30.08 | I MAXI VIT NULLE | Lecture/écriture |
| 30.09 | POINT INFLEXION | Lecture/écriture |
| 30.10 | DET ROTOR BLQ | Lecture/écriture |
| 30.11 | FRQ ROTOR BLQ | Lecture/écriture |
| 30.12 | TEMPO ROTOR BLQ | Lecture/écriture |
| 30.17 | DEFAULT TERRE | Lecture/écriture |
| 30.18 | SEL DEFAULT COM | Lecture/écriture |
| 30.19 | TEMPO DEF COM | Lecture/écriture |
| 30.22 | LIMITE DEF EA2 | Lecture/écriture |
| 30.23 | DEFAULT CABLAGE | Lecture/écriture |
| 33.01 | VERSION PROG FW | Lecture seule |
| 33.02 | VERSION PROG SW | Lecture seule |
| 33.03 | DATE ESSAIS | Lecture seule |
| 33.04 | CALIBRE ACS 550 | Lecture seule |
| 40.01 | GAIN PID | Lecture/écriture |
| 40.02 | TEMPS INTEGRALE | Lecture/écriture |
| 40.03 | TEMPS DÉRIVÉE | Lecture/écriture |

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|------------------|------------------|
| 40.04 | TPS FILTRE DERIV | Lecture/écriture |
| 40.08 | RETOUR 0% | Lecture/écriture |
| 40.09 | RETOUR 100% | Lecture/écriture |
| 40.10 | SÉL RÉF PID | Lecture/écriture |
| 40.11 | REF INTERNE | Lecture/écriture |
| 40.12 | MINI RÉF INTERNE | Lecture/écriture |
| 40.13 | MAXI REF INTERNE | Lecture/écriture |
| 40.14 | SÉL RETOUR PID | Lecture/écriture |
| 40.15 | MULTIPL RETOUR | Lecture/écriture |
| 40.16 | SEL ENT RET1 PID | Lecture/écriture |
| 40.17 | SEL ENT RET2 PID | Lecture/écriture |
| 40.24 | TEMPO VEILLE PID | Lecture/écriture |
| 40.25 | NIVEAU REPRISE | Lecture/écriture |
| 40.26 | TEMPO REPRISE | Lecture/écriture |
| 40.27 | SEL PARAM PID | Lecture/écriture |
| 41.01 | GAIN PID | Lecture/écriture |
| 41.02 | TEMPS INTEGRALE | Lecture/écriture |
| 41.03 | TEMPS DÉRIVÉE | Lecture/écriture |
| 41.04 | TPS FILTRE DERIV | Lecture/écriture |
| 41.08 | RETOUR 0% | Lecture/écriture |
| 41.09 | RETOUR 100% | Lecture/écriture |
| 41.10 | SÉL RÉF PID | Lecture/écriture |

| Paramètre ACx550 | Nom | Lecture/écriture |
|------------------|------------------|------------------|
| 41.11 | REF INTERNE | Lecture/écriture |
| 41.12 | MINI RÉF INTERNE | Lecture/écriture |
| 41.13 | MAXI REF INTERNE | Lecture/écriture |
| 41.14 | SÉL RETOUR PID | Lecture/écriture |
| 41.15 | MULTIPL RETOUR | Lecture/écriture |
| 41.16 | SEL ENT RET1 PID | Lecture/écriture |
| 41.17 | SEL ENT RET2 PID | Lecture/écriture |
| 41.24 | TEMPO VEILLE PID | Lecture/écriture |
| 41.25 | NIVEAU REPRISE | Lecture/écriture |
| 41.26 | TEMPO REPRISE | Lecture/écriture |
| 42.11 | REF INTERNE | Lecture/écriture |
| 53.05 | SELECT PROFI EFB | Lecture/écriture |
| 99.01 | LANGUES | Lecture/écriture |
| 99.04 | CONTROLE MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.05 | U NOM MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.06 | I NOM MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.07 | FREQ NOM MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.08 | VITESSE NOM MOT | Lecture/écriture |
| 99.09 | PUISS NOM MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.10 | IDENTIF MOTEUR | Lecture/écriture |
| 99.15 | COSPHI MOTEUR | Lecture/écriture |

8

Complément d'information sur les paramètres

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre reprend la liste complète des paramètres avec des informations complémentaires, telles que leurs plages de réglages et la mise à l'échelle pour le bus de terrain sur 32 bits. Pour leur description, cf. chapitre [Description des paramètres](#) (page 203).

Termes et abréviations

| Terme | Définition |
|----------------|--|
| Signal actif | Signal mesuré ou calculé par le variateur L'utilisateur peut afficher la valeur mais généralement pas la modifier, sauf certains signaux similaires à des compteurs qui peuvent être remis à 0. |
| Source analog. | L'utilisateur peut régler ce paramètre sur la valeur d'un autre paramètre en sélectionnant «Autre» et le paramètre source dans une liste. D'autres pré-réglages peuvent aussi être proposés. |
| Source binaire | La valeur de ce paramètre peut être reprise d'un bit défini d'une autre valeur de paramètre via le réglage «Autre». Dans certains cas, elle peut être fixée à 0 (faux) ou 1 (vrai). D'autres pré-réglages peuvent aussi être proposés. |
| Données | Paramètre de données |

| Terme | Définition |
|---------------|--|
| EqBT32 | Équivalent bus de terrain de 32 bits. Facteur d'échelle entre la valeur affichée sur la microconsole et le nombre entier utilisé dans la communication lorsqu'une valeur de 32 bits est sélectionnée pour envoi à un système externe. Les facteurs d'échelle de 16 bits correspondants sont présentés au chapitre Description des paramètres (page 203). |
| Liste | Liste de sélections |
| N° | Numéro du paramètre |
| Boolc | Valeur booléenne compressée (liste de bits) |
| Valeur réelle | Nombre réel |
| Type | Type de paramètre. Cf. Source analog. , Source binaire , Liste , Boolc , Valeur réelle . |

Adresses réseau

Cf. *Manuel de l'utilisateur* du coupleur réseau

Groupes de paramètres 1...9

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---------------------------|--|----------------------|------------------------------|-------------|----------------|
| 01 Valeurs actives | | | | | |
| 01.01 | Vitesse moteur utilisée | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 01.02 | Vitesse moteur estimée | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 01.03 | Vitesse moteur % | <i>Valeur réelle</i> | -1000.00...1000.00 | % | 100 = 1 % |
| 01.06 | Fréquence sortie | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 01.07 | Courant moteur | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...30000.00 | A | 100 = 1 A |
| 01.08 | Imoteur % de Inom mot | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...1000,0 | % | 10 = 1 % |
| 01.09 | Imoteur % de Inom variat | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...1000,0 | % | 10 = 1 % |
| 01.10 | Couple moteur | <i>Valeur réelle</i> | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 01.11 | Tension c.c. | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...2000.00 | V | 100 = 1 V |
| 01.13 | Tension sortie | <i>Valeur réelle</i> | 0...2000 | V | 1 = 1 V |
| 01.14 | Puissance sortie | <i>Valeur réelle</i> | -32768.00...32767.00 | kW | 100 = 1 unité |
| 01.15 | Puiss sortie % nom mot | <i>Valeur réelle</i> | -300.00...300.00 | % | 100 = 1 % |
| 01.17 | Puissance arbre moteur | <i>Valeur réelle</i> | -32768.00...32767.00 | kW ou hp | 100 = 1 unité |
| 01.18 | Compteur GWh onduleur | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | GWh | 1 = 1 GWh |
| 01.19 | Compteur MWh onduleur | <i>Valeur réelle</i> | 0...1000 | MWh | 1 = 1 MWh |
| 01.20 | Compteur kWh onduleur | <i>Valeur réelle</i> | 0...1000 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 01.24 | Valeur flux % | <i>Valeur réelle</i> | 0...200 | % | 1 = 1 % |
| 01.30 | Couple moteur échelle | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...4000000,000 | N·m ou lbft | 1000 = 1 unité |
| 01.50 | kWh heure en cours | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000000.00 | kWh | 100 = 1 kWh |
| 01.51 | kWh heure précédente | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000000.00 | kWh | 100 = 1 kWh |
| 01.52 | kWh jour en cours | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000000.00 | kWh | 100 = 1 kWh |
| 01.53 | kWh jour précédent | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000000.00 | kWh | 100 = 1 kWh |
| 01.54 | Énergie cumulée de l'onduleur | <i>Valeur réelle</i> | -20000000.0... 20000000.0 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 01.55 | Compteur GWh onduleur (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | GWh | 1 = 1 GWh |
| 01.56 | Compteur MWh onduleur (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | 0...1000 | MWh | 1 = 1 MWh |
| 01.57 | Compteur kWh onduleur (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | 0...1000 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 01.58 | Énergie cumulée onduleur (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | -20000000.0... 20000000.0 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 01.61 | Vit moteur absolue utilisée | | 0.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 01.62 | Vitesse moteur abs % | | 0.00...1000.00% | % | 100 = 1 % |
| 01.63 | Fréq moteur abs utilisée | | 0,00 ... 500,00 Hz | Hz | 100 = 1 Hz |
| 01.64 | Couple moteur abs | | 0.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 01.65 | Puissance sortie absolue | | 0.00...32767.00 | kW | 100 = 1 kW |
| 01.66 | Puiss sort abs % nom mot | | 0,00 et 300,00 | % | 100 = 1 % |
| 01.67 | Puiss sortie abs % nom var | | 0.00...300.00 | % | 100 = 1 % |
| 01.68 | Puissance arbre moteur abs | | 0,00 et 32767,00 | kW | 100 = 1 kW |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------------------|-----------------------------|---------------|------------------------|----------|----------------|
| 03 Références d'entrée | | | | | |
| 03.01 | Référence microconsole | Valeur réelle | -100000.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 03.02 | Réf microconsole distante | Valeur réelle | -100000,00...100000,00 | - | 100 = 1 |
| 03.05 | Référence 1 FBA A | Valeur réelle | -100000.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 03.06 | Référence 2 FBA A | Valeur réelle | -100000.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 03.09 | Référence 1 EFB | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | - | 100 = 1 |
| 03.10 | Référence 2 EFB | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | - | 100 = 1 |
| 04 Alarmes et défauts | | | | | |
| 04.01 | Défaut actif | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.02 | Défaut actif 2 | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.03 | Défaut actif 3 | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.06 | Alarme active 1 | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.07 | Alarme active 2 | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.08 | Alarme active 3 | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.11 | Dernier défaut | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.12 | Avant-dernier défaut | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.13 | Défaut précédent (-2) | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.16 | Dernière alarme | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.17 | Avant-dernière alarme | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.18 | Alarme précédente (-2) | Données | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.40 | Mot d'événement 1 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.41 | Code mot événement 1 bit 0 | Données | 0x2310...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.43 | Code mot événement 1 bit 1 | Données | 0x3210...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 04.45, 04.47, 04.49, ... | ... | ... | ... | ... | |
| 04.71 | Code mot événement 1 bit 15 | Données | 0x2330...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 05 Diagnostics | | | | | |
| 05.01 | Cpteur tps sous tension | Valeur réelle | 0...65535 | j | 1 = 1 j |
| 05.02 | Cpteur tps fctionnement | Valeur réelle | 0...65535 | j | 1 = 1 j |
| 05.03 | Heures fonct. | Valeur réelle | 0,0...429496729,5 | h | 10 = 1 h |
| 05.04 | Cpteur tps fct ventil | Valeur réelle | 0...65535 | j | 1 = 1 j |
| 05.08 | Cabinet temperature | Valeur réelle | -40...120 | °C ou °F | 10 = 1 ° |
| 05.10 | Temp. carte de commande | Valeur réelle | -100...300 | °C ou °F | 10 = 1 ° |
| 05.11 | Température onduleur | Valeur réelle | -40.0...160.0 | % | 10 = 1 % |
| 05.20 | Mot de diagnostic 1 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | |
| 05.21 | Mot de diagnostic 2 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | |
| 05.22 | Mot de diagnostic 3 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | |
| 05.80 | Vitesse moteur défaut | Valeur réelle | -30000,00...30000,00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 05.81 | Fréquence de sortie défaut | Valeur réelle | -500,00...500,00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 05.82 | Tension continue défaut | Valeur réelle | 0,00...2000,00 | V | 100 = 1 V |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--------------------------------------|--------------------------------|-----------------------|----------------------|-------|------------|
| 05.83 | Courant moteur défaut | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...30000,00 | A | 100 = 1 A |
| 05.84 | Couple moteur défaut | <i>Valeur réelle</i> | -1600,0...1600,0 | % | 10 = 1 % |
| 05.85 | Mot d'état principal défaut | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 05.86 | État temporisé DI défaut | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 05.87 | Température onduleur défaut | <i>Valeur réelle</i> | -40...160 | °C | 10 = 1 % |
| 05.88 | Référence défaut | <i>Valeur réelle</i> | -30000,00...30000,00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 06 Mots de commande et d'état | | | | | |
| 06.01 | Mot de commande principal | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.11 | Mot d'état principal | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.16 | Mot d'état variateur 1 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.17 | Mot d'état variateur 2 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.18 | ME interdit redémarrage | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.19 | ME régulation vitesse | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.20 | ME vitesse constante | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.21 | Mot d'état variateur 3 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 06.29 | Sélection bit 10 MEP | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 06.30 | Sélection bit 11 MEP | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 06.31 | Sélection bit 12 MEP | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 06.32 | Sélection bit 13 MEP | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 06.33 | Sélection bit 14 MEP | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07 Infos système | | | | | |
| 07.03 | Type variateur | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.04 | Nom firmware | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.05 | Version firmware | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.06 | Nom prog chargement | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.07 | Version prog chargement | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.10 | Language file set | <i>Liste</i> | 0 à 3 | - | 1 = 1 |
| 07.11 | CPU utilisé | <i>Valeur réelle</i> | 0...100 | % | 1 = 1 % |
| 07.25 | Customization package name | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.26 | Version prog. personnalisation | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 07.30 | Statut programme adaptatif | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 07.31 | État séquence AP | <i>Données</i> | 0...20 | - | 1 = 1 |
| 07.35 | Config. variateur | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 07.36 | Config. variateur 2 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |

Groupes de paramètres 10...99

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--------------------------------|------------------------------|-----------------------|------------------------|-------|----------|
| 10 DI et RO standard | | | | | |
| 10.01 | État DI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.02 | Etat tempo DI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.03 | Forcer sélection DI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.04 | Valeur forcée DI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.05 | Tempo. montée DI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.06 | Tempo. tombée DI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.07 | Tempo. montée DI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.08 | Tempo. tombée DI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.09 | Tempo. montée DI3 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.10 | Tempo. tombée DI3 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.11 | Tempo. montée DI4 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.12 | Tempo. tombée DI4 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.13 | Tempo. montée DI5 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.14 | Tempo. tombée DI5 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.15 | Tempo. montée DI6 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.16 | Tempo. tombée DI6 | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...3000,00 | s | 100 = 1 |
| 10.21 | Etat RO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.22 | Forcer sélection RO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.23 | Valeur forcée RO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.24 | Source RO1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 10.25 | Tempo. montée RO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.26 | Tempo. tombée RO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.27 | Source RO2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 10.28 | Tempo. montée RO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.29 | Tempo. tombée RO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.30 | Source RO3 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 10.31 | Tempo. montée RO3 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.32 | Tempo. tombée RO3 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 10.99 | Mot de commande RO/DIO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 10.101 | Compteur commutation RO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967000 | - | 1 = 1 |
| 10.102 | Compteur commutation RO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967000 | - | 1 = 1 |
| 10.103 | Compteur commutation RO3 | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967000 | - | 1 = 1 |
| 11 DIO, FI, FO standard | | | | | |
| 11.21 | Configuration DI5 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 11.38 | Valeur active entrée fréq. 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 11.39 | Valeur entrée fréq 1 éch | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------|--------------------------|-----------------------|--|---------|----------------|
| 11.42 | Freq in 1 min | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 11.43 | Maxi entrée fréq. 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 11.44 | Mini entrée fréq 1 Ech | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 11.45 | Maxi entrée fréq 1 Ech | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12 AI standard | | | | | |
| 12.02 | Forcer sélection AI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 12.03 | Fonction supervision AI | <i>Liste</i> | 0...4 | - | 1 = 1 |
| 12.04 | Sélection supervision AI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 12.11 | Valeur active AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.12 | AI1 échelle | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.13 | Valeur forcée AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.15 | Sélection unité AI1 | <i>Liste</i> | 2, 10 | - | 1 = 1 |
| 12.16 | Temps filtre AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 12.17 | Mini AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.18 | Maxi AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.19 | Mini échelle AI1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.20 | Maxi échelle AI1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.21 | Valeur active AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.22 | AI2 échelle | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.23 | Valeur forcée AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.25 | Selection unité AI2 | <i>Liste</i> | 2, 10 | - | 1 = 1 |
| 12.26 | Temps filtre AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 12.27 | Mini AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.28 | Maxi AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...20,000 mA ou 0,000...10,000 V | mA ou V | 1000 = 1 unité |
| 12.29 | Mini échelle AI2 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.30 | Maxi échelle AI2 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.000...32767.000 | - | 1000 = 1 |
| 12.101 | Pourcentage AI1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 12.102 | Pourcentage AI2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 13 AO standard | | | | | |
| 13.02 | Forcer sélection AO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 13.11 | Valeur active AO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...22,000 ou 0,000...11000 V | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.12 | Source AO1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 13.13 | Valeur forcée AO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...22,000 ou 0,000...11000 V | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.15 | Sélection unité AO1 | <i>Liste</i> | 2, 10 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|----------------------------------|-----------------------------|-----------------------|--------------------------------------|-------|-------------|
| 13.16 | Temps filtre AO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 13.17 | Mini source AO1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 10 = 1 |
| 13.18 | Maxi source AO1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 10 = 1 |
| 13.19 | Valeur mini sortie AO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...22,000 ou 0,000...11000 V | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.20 | Valeur maxi sortie AO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...22,000 ou 0,000...11000 V | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.21 | Valeur active AO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...22.000 | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.22 | Source AO2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 13.23 | Valeur forcée AO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...22.000 | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.26 | Temps filtre AO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 13.27 | AO2 source min | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 10 = 1 |
| 13.28 | AO2 source max | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 10 = 1 |
| 13.29 | Valeur mini sortie AO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...22.000 | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.30 | Valeur maxi sortie AO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...22.000 | mA | 1000 = 1 mA |
| 13.91 | Stockage des données AO1 | <i>Valeur réelle</i> | -327,68...327,67 | - | 100 = 1 |
| 13.92 | Stockage des données AO2 | <i>Valeur réelle</i> | -327,68...327,67 | - | 100 = 1 |
| 15 Module extension d'I/O | | | | | |
| 15.01 | Type module d'extension | <i>Liste</i> | 0...4 | - | 1 = 1 |
| 15.02 | Module d'extension détecté | <i>Liste</i> | 0...4 | - | 1 = 1 |
| 15.03 | État DI | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 15.04 | État RO//DO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 15.05 | Forcer sélection RO//DO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 15.06 | Données forcées RO//DO | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 15.07 | Source RO4 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 15.08 | Tempo montée RO4 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.09 | Tempo tombée RO4 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.10 | Source RO5 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 15.11 | Tempo montée RO5 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.12 | Tempo tombée RO5 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.22 | Configuration DO1 | <i>Liste</i> | 0, 2 | - | 1 = 1 |
| 15.23 | Source DO1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 15.24 | Tempo montée DO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.25 | Tempo tombée DO1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 15.32 | Valeur active sortie fréq 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 15.33 | Source sortie fréq 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 15.34 | Mini source sortie fréq 1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 1000 = 1 |
| 15.35 | Maxi source sortie fréq 1 | <i>Valeur réelle</i> | -32768.0...32767.0 | - | 1000 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---|---|-----------------------|--------------------|--------|----------------|
| 15.36 | Valeur mini sortie fréq 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 15.37 | Valeur maxi sortie fréq 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...16000 | Hz | 1 = 1 Hz |
| 19 Mode fonctionnement | | | | | |
| 19.01 | Mode fonctionnement actif | <i>Liste</i> | 1...6, 10, 20 | - | 1 = 1 |
| 19.11 | Sélection Ext1/Ext2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 19.12 | Mode commande Ext1 | <i>Liste</i> | 1...5 | - | 1 = 1 |
| 19.14 | Mode commande Ext2 | <i>Liste</i> | 1...5 | - | 1 = 1 |
| 19.16 | Mode commande local | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 19.17 | Cmde locale désactivée | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 20 Marche/arrêt/sens de rotation | | | | | |
| 20.01 | Commandes Ext1 | <i>Liste</i> | 0...6, 11...12, 14 | - | 1 = 1 |
| 20.02 | Type cmde démarr Ext1 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 20.03 | Srce1 Ext1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.04 | Srce2 Ext1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.05 | Srce3 Ext1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.06 | Commandes Ext2 | <i>Liste</i> | 0...6, 11...12, 14 | - | 1 = 1 |
| 20.07 | Type cmde démarr Ext2 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 20.08 | Srce1 Ext2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.09 | Srce2 Ext2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.10 | Srce3 Ext2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.11 | Mode arrêt validation marche | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 20.12 | Source validation marche 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.19 | Commande démarrage active | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.21 | Sens de rotation | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 20.22 | Rotation permise | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.25 | Fonction Jog active | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.26 | Source démarr fction Jog 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.27 | Source démarr fction Jog 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 20.30 | Masquer l'activation des signaux d'alarme | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 21 Mode marche/arrêt | | | | | |
| 21.01 | Mode démarrage | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 21.02 | Temps magnétisation | <i>Valeur réelle</i> | 0...10000 | ms | 1 = 1 ms |
| 21.03 | Mode arrêt | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 21.04 | Mode arrêt urgence | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 21.05 | Source arrêt urgence | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 21.06 | Limite vitesse nulle | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 21.07 | Tempo. vitesse nulle | <i>Valeur réelle</i> | 0...30000 | ms | 1 = 1 ms |
| 21.08 | Contrôle courant continu | <i>Boolc</i> | 0000b...0011b | - | 1 = 1 |
| 21.09 | Vitesse maintien inj CC | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |

470 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---------------------------------------|-----------------------------|-----------------------|----------------------|--------|----------------|
| 21.10 | Référence courant continu | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...100.0 | % | 10 = 1 % |
| 21.11 | Temps post magnétisation | <i>Valeur réelle</i> | 0...3000 | s | 1 = 1 s |
| 21.14 | Source entrée préchauffage | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 21.15 | Tempo de préchauffe | <i>Valeur réelle</i> | 10...3000 | s | 1 = 1 s |
| 21.16 | Courant préchauffage | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...30.0 | % | 10 = 1 % |
| 21.18 | Temps redémarrage auto | <i>Valeur réelle</i> | 0.0, 0.1...10.0 | s | 10 = 1 s |
| 21.19 | Mode démarr scalaire | <i>Liste</i> | 0...6 | - | 1 = 1 |
| 21.21 | Fréquence Maintien Inj c.c. | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 21.22 | Tempo démarr | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...60.00 | s | 100 = 1 s |
| 21.23 | Smooth start | <i>Valeur réelle</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 21.24 | Smooth start current | <i>Valeur réelle</i> | 10,0...200,0 | % | 100 = 1 % |
| 21.25 | Smooth start speed | <i>Valeur réelle</i> | 2.0...100.0 | % | 100 = 1 % |
| 21.26 | Courant de surcouple | <i>Valeur réelle</i> | 15.0...300.0 | % | 100 = 1 % |
| 21.27 | Torque boost time | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...60,0 | s | 10 = 1 s |
| 21.30 | Mode d'arrêt temporisé | <i>Valeur réelle</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 21.31 | Tempo arrêt comp vitesse | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...1000,00 | s | 100 = 1 s |
| 21.32 | Seuil arrêt comp vitesse | <i>Valeur réelle</i> | 0...100 | % | 1 = 1 % |
| 21.34 | Force redémarr. auto | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 21.35 | Preheating power | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...10,00 | kW | 100 = 1 kW |
| 21.36 | Preheating unit | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 22 Sélection référence vitesse | | | | | |
| 22.01 | Réf vitesse non limitée | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.11 | Réf vitesse 1 Ext1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.12 | Réf vitesse 2 Ext1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.13 | Fonction vitesse Ext1 | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 22.18 | Réf vitesse 1 Ext2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.19 | Réf vitesse 2 Ext2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.20 | Fonction vitesse Ext2 | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 22.21 | Fonction vitesse constante | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFH | - | 1 = 1 |
| 22.22 | Sél vitesse constante 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.23 | Sél vitesse constante 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.24 | Sél vitesse constante 3 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 22.26 | Vitesse constante 1 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.27 | Vitesse constante 2 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.28 | Vitesse constante 3 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.29 | Vitesse constante 4 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.30 | Vitesse constante 5 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.31 | Vitesse constante 6 | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---------------------------------------|-----------------------------|----------------|----------------------|--------|----------------|
| 22.32 | Vitesse constante 7 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.41 | Réf vitesse sécurité | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.42 | Réf Jog 1 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.43 | Réf Jog 2 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.51 | Fonction vitesse critique | Boolc | 00b...11b | - | 1 = 1 |
| 22.52 | Limite basse vit critique 1 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.53 | Limite haute vit critique 1 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.54 | Limite basse vit critique 2 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.55 | Limite haute vit critique 2 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.56 | Limite basse vit critique 3 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.57 | Limite haute vit critique 3 | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.71 | Fonction moto-potentiomètre | Liste | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 22.72 | Valeur initiale motopot | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 22.73 | Source incrément. motopot | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 22.74 | Source décrément. motopot | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 22.75 | Temps rampe motopot | Valeur réelle | 0.0...3600.0 | s | 10 = 1 s |
| 22.76 | Valeur mini motopot | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 22.77 | Valeur maxi motopot | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 22.80 | Réf active motopot | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 22.86 | Référence vitesse 6 act | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 22.87 | Référence vitesse 7 act | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 23 Rampe référence vitesse | | | | | |
| 23.01 | Entrée rampe réf vitesse | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 23.02 | Sortie rampe réf vitesse | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 23.11 | Sélection jeu rampe | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 23.12 | Temps accélération 1 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.13 | Temps décélération 1 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.14 | Temps accélération 2 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.15 | Temps décélération 2 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.20 | Jog temps d'accélération | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.21 | Jog temps de décélération | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.23 | Temps arrêt d'urgence | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.28 | Pente variable active | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 23.29 | Taux pente variable | Valeur réelle | 2...30000 | ms | 1 = 1 ms |
| 23.32 | Temps forme 1 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 23.33 | Temps forme 2 | Valeur réelle | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 24 Conditionnement réf vitesse | | | | | |
| 24.01 | Réf vitesse utilisée | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 24.02 | Retour vitesse utilisé | Valeur réelle | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |

472 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------------------|--|----------------|-------------------------|--------|----------------|
| 24.03 | Erreur vitesse filtrée | Valeur réelle | -30000,0...30000,0 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 24.04 | Erreur vitesse inversée | Valeur réelle | -30000,0...30000,0 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 24.11 | Correction vitesse | Valeur réelle | -10000.00...10000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 24.12 | Temps filtre erreur vitesse | Valeur réelle | 0...10000 | ms | 1 = 1 ms |
| 25 Régulation de vitesse | | | | | |
| 25.01 | Cmde vitesse réf couple | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 25.02 | Gain proportionnel vitesse | Valeur réelle | 0.00...250.00 | - | 100 = 1 |
| 25.03 | Temps intégration vitesse | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | s | 1000 = 1 s |
| 25.04 | Temps dérivée vitesse | Valeur réelle | 0.000...10.000 | s | 1000 = 1 s |
| 25.05 | Temps filtre dérivée | Valeur réelle | 0...10000 | ms | 1 = 1 ms |
| 25.06 | Temps dérivée comp. accél. | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | s | 100 = 1 s |
| 25.07 | Temps filtre comp. accél. | Valeur réelle | 0.0...1000.0 | ms | 10 = 1 ms |
| 25.15 | Gain prop arrêt urgence | Valeur réelle | 1.00...250.00 | - | 100 = 1 |
| 25.33 | Autocalibration régulateur de vitesse | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 25.34 | Mode autocalibration régulateur de vitesse | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 25.37 | Constante de temps mécanique | Valeur réelle | 0,00...1000,00 | s | 100 = 1 s |
| 25.38 | Échelon couple autocalibration | Valeur réelle | 0,00...100,00 | % | 100 = 1 % |
| 25.39 | Échelon vitesse autocalibration | Valeur réelle | 0,00...100,00 | % | 100 = 1 % |
| 25.40 | Répétitions autocalibration | Valeur réelle | 1...10 | - | 1 = 1 |
| 25.53 | Réf. couple proportion | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | % | 10 = 1 % |
| 25.54 | Référence couple intégrale | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | % | 10 = 1 % |
| 25.55 | Référence couple dérivée | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | % | 10 = 1 % |
| 25.56 | Compensation accél couple | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | % | 10 = 1 % |
| 26 Chaîne référence couple | | | | | |
| 26.01 | Réf couple pour ctrl couple | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.02 | Réf couple utilisée | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.08 | Référence couple mini | Valeur réelle | -1000.0...0.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.09 | Référence couple maxi | Valeur réelle | 0.0...1000.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.11 | Source réf1 couple | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 26.12 | Source réf2 couple | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 26.13 | Fonction réf1 couple | Liste | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 26.14 | Sélection réf1/2 couple | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 26.17 | Temps filtre réf couple | Valeur réelle | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 26.18 | Tps rampe montée couple | Valeur réelle | 0.000...60.000 | s | 1000 = 1 s |
| 26.19 | Tps rampe descente couple | Valeur réelle | 0.000...60.000 | s | 1000 = 1 s |
| 26.20 | Torque reversal | Liste | 0...7, 18...20, 24...26 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--------------------------------------|--|----------------|------------------|-------|------------|
| 26.70 | Réf couple act 1 | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.71 | Réf couple act 2 | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.72 | Réf couple act 3 | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.73 | Réf couple act 4 | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.74 | Sortie rampe réf. couple | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.75 | Réf couple act 5 | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 26.76 | Réf couple act 6 | Valeur réelle | 1600,0...1600,0 | % | 10 = 1 % |
| 26.81 | Gain Rush-controller | Valeur réelle | 0,00...10000,0 | - | 10 = 1 |
| 26.82 | Temps d'integration Rush-Controller | Valeur réelle | 0,0...10,0 | s | 10 = 1 |
| 28 Chaîne référence fréquence | | | | | |
| 28.01 | Entrée rampe réf fréquence | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.02 | Sortie rampe réf fréquence | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.11 | Réf fréquence 1 Ext1 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 28.12 | Réf fréquence 2 Ext1 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 28.13 | Fonction fréquence Ext1 | Liste | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 28.15 | Réf fréquence 1 Ext2 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 28.16 | Réf fréquence 2 Ext2 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 28.17 | Fonction fréquence Ext2 | Liste | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 28.21 | Fonction fréq constante | Boolc | 00b...11b | - | 1 = 1 |
| 28.22 | Sél1 fréquence constante | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 28.23 | Sél2 fréquence constante | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 28.24 | Sél3 fréquence constante | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 28.26 | Fréquence constante 1 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.27 | Fréquence constante 2 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.28 | Fréquence constante 3 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.29 | Fréquence constante 4 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.30 | Fréquence constante 5 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.31 | Fréquence constante 6 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.32 | Fréquence constante 7 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.41 | Réf. fréquence de sécurité | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.42 | Jogging 1 frequency ref | Valeur réelle | 500,00...500,00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.43 | Jogging 2 frequency ref | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.51 | Fonction fréquence critique | Boolc | 00b...11b | - | 1 = 1 |
| 28.52 | Limite basse fréq critique 1 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.53 | Limite haute fréq critique 1 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.54 | Lim basse fréq critique 2 | Valeur réelle | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |

474 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------------------|------------------------------|-----------------------|----------------------|--------|----------------|
| 28.55 | Lim haute fréq critique 2 | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.56 | Lim basse fréq critique 3 | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.57 | Lim haute fréq critique 3 | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.71 | Sélection jeu rampe fréq | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 28.72 | Temps accé fréquence 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.73 | Temps décél fréquence 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.74 | Temps accé fréquence 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.75 | Temps décé fréquence 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.76 | Srce entrée rampe fréq 0 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 28.82 | Temps forme 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.83 | Temps forme 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...1800.000 | s | 1000 = 1 s |
| 28.92 | Réf fréquence active 3 | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.96 | Réf fréquence active 7 | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 28.97 | Réf fréquence non limitée | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 30 Limites | | | | | |
| 30.01 | Mot limite 1 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 30.02 | État limite couple | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 30.11 | Vitesse minimum | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 30.12 | Vitesse maximum | <i>Valeur réelle</i> | -30000.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 30.13 | Fréquence minimum | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 30.14 | Fréquence maximum | <i>Valeur réelle</i> | -500.00...500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 30.17 | Courant maximum | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...30000.00 | A | 100 = 1 A |
| 30.18 | Sél limite couple | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 30.19 | Couple minimum 1 | <i>Valeur réelle</i> | -1600.0...0.0 | % | 10 = 1 % |
| 30.20 | Couple maximum 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 30.21 | Source couple mini 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 30.22 | Source couple maxi 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 30.23 | Couple minimum 2 | <i>Valeur réelle</i> | -1600.0...0.0 | % | 10 = 1 % |
| 30.24 | Couple maximum 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 30.26 | Limite puissance moteur | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...600.00 | % | 100 = 1 % |
| 30.27 | Limite puiss générateur | <i>Valeur réelle</i> | -600.00...0.00 | % | 100 = 1 % |
| 30.30 | Régulation de surtension | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 30.31 | Régulation de sous-tension | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 30.35 | Limitation courant thermique | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 30.36 | Speed limit selection | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 30.37 | Minimum speed source | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------------------------------|--------------------------------|----------------|------------------|--------|----------------|
| 30.38 | Maximum speed source | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 31 Fonctions de défaut | | | | | |
| 31.01 | Source évènement ext 1 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.02 | Type évènement externe 1 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.03 | Source évènement ext 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.04 | Type évènement externe 2 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.05 | Source évènement ext 3 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.06 | Type évènement externe 3 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.07 | Source évènement ext 4 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.08 | Type évènement externe 4 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.09 | Source évènement ext 5 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.10 | Type évènement externe 5 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.11 | Sélect. réarmement défaut | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 31.12 | Sélection réarmement auto | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 31.13 | Défaut sélectionnable | Valeur réelle | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 31.14 | Nombre réarm. auto | Valeur réelle | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 31.15 | Temps total essais | Valeur réelle | 1.0...600.0 | s | 10 = 1 s |
| 31.16 | Tempo. réarmement | Valeur réelle | 0.0...120.0 | s | 10 = 1 s |
| 31.19 | Perte phase moteur | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.21 | Perte phase réseau | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.22 | Signal marche/arrêt STO | Liste | 0 à 5 | - | 1 = 1 |
| 31.23 | Défaut câblage ou terre | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 31.24 | Détection rotor bloqué | Liste | 0 à 1 | - | 1 = 1 |
| 31.25 | Limite courant rotor bloqué | Valeur réelle | 0.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 31.26 | Limite vitesse blocage | Valeur réelle | 0.00...10000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 31.27 | Limite fréquence blocage | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 31.28 | Temps de rotor bloqué | Valeur réelle | 0...3600 | s | 1 = 1 s |
| 31.30 | Marge déclench. survitesse | Valeur réelle | 0.00...10000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 31.31 | Marge de déclench. fréquence | Valeur réelle | 0,00...10000,0 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 31.32 | Supervis rampe ArrêtUrg | Valeur réelle | 0...300 | % | 1 = 1 % |
| 31.33 | Tempo superv ramp ArrUrg | Valeur réelle | 0...100 | s | 1 = 1 s |
| 31.35 | Fonction défaut vent principal | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 31.36 | Bypass défaut ventil. aux | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 31.40 | Désactivation messages alarme | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 31.54 | Fault action | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |

476 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------|----------------------------|-----------------------|--------------------------------|-------|------------|
| 32 Supervision | | | | | |
| 32.01 | État supervision | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 32.05 | Fonction supervision 1 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.06 | Action supervision 1 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 32.07 | Signal supervision 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.08 | Tps filtrage supervision 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.09 | Bas supervision 1 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.10 | Haut supervision 1 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.11 | Hystérésis supervision 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 32.15 | Fonction supervision 2 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.16 | Action supervision 2 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 32.17 | Signal supervision 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.18 | Tps filtrage supervision 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.19 | Bas supervision 2 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.20 | Haut supervision 2 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.21 | Hystérésis supervision 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 32.25 | Fonction supervision 3 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.26 | Action supervision 3 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 32.27 | Signal supervision 3 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.28 | Tps filtrage supervision 3 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.29 | Bas supervision 3 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.30 | Haut supervision 3 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.31 | Hystérésis supervision 3 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 32.35 | Fonction supervision 4 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.36 | Action supervision 4 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 32.37 | Signal supervision 4 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.38 | Tps filtrage supervision 4 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.39 | Bas supervision 4 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.40 | Haut supervision 4 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.41 | Hystérésis supervision 4 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 32.45 | Fonction supervision 5 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.46 | Action supervision 5 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------------------------------|----------------------------|-----------------------|--------------------------------|-------|------------|
| 32.47 | Signal supervision 5 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.48 | Tps filtrage supervision 5 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.49 | Bas supervision 5 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.50 | Haut supervision 5 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.51 | Hystérésis supervision 5 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 32.55 | Fonction supervision 6 | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 32.56 | Action supervision 6 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 32.57 | Signal supervision 6 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 32.58 | Tps filtrage supervision 6 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 32.59 | Bas supervision 6 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.60 | Haut supervision 6 | <i>Valeur réelle</i> | -21474836.00... 21474836.00 | - | 100 = 1 |
| 32.61 | Hystérésis supervision 6 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...100000.00 | - | 100 = 1 |
| 34 Fonctions minuterie | | | | | |
| 34.01 | État fonctions minuterie | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.02 | État minuterie | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.04 | État jour exception/saison | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.10 | Fctions minuterie active | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 34.11 | Configuration minuterie 1 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.12 | Heure début minuterie 1 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.13 | Durée minuterie 1 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.14 | Configuration minuterie 2 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.15 | Heure début minuterie 2 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.16 | Durée minuterie 2 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.17 | Configuration minuterie 3 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.18 | Heure début minuterie 3 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.19 | Durée minuterie 3 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.20 | Configuration minuterie 4 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.21 | Heure début minuterie 4 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.22 | Durée minuterie 4 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.23 | Configuration minuterie 5 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.24 | Heure début minuterie 5 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.25 | Durée minuterie 5 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.26 | Configuration minuterie 6 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.27 | Heure début minuterie 6 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.28 | Durée minuterie 6 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.29 | Configuration minuterie 7 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |

478 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------|----------------------------|----------------------|---------------------|-------|-----------|
| 34.30 | Heure début minuterie 7 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.31 | Durée minuterie 7 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.32 | Configuration minuterie 8 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.33 | Heure début minuterie 8 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.34 | Durée minuterie 8 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.35 | Configuration minuterie 9 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.36 | Heure début minuterie 9 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.37 | Durée minuterie 9 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.38 | Configuration minuterie 10 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.39 | Heure début minuterie 10 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.40 | Durée minuterie 10 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.41 | Configuration minuterie 11 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.42 | Heure début minuterie 11 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.43 | Durée minuterie 11 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.44 | Configuration minuterie 12 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.45 | Heure début minuterie 12 | Heure | 00:00:00...23:59:59 | s | 1 = 1 s |
| 34.46 | Durée minuterie 12 | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 34.60 | Date début saison 1 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.61 | Date début saison 2 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.62 | Date début saison 3 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.63 | Date début saison 4 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.70 | Nombre exceptions actives | <i>Valeur réelle</i> | 0...16 | - | 1 = 1 |
| 34.71 | Types d'exception | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.72 | Début exception 1 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.73 | Durée exception 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0...60 | j | 1 = 1 j |
| 34.74 | Début exception 2 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.75 | Durée exception 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0...60 | j | 1 = 1 j |
| 34.76 | Début exception 3 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.77 | Durée exception 3 | <i>Valeur réelle</i> | 0...60 | j | 1 = 1 j |
| 34.78 | Jour exception 4 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.79 | Jour exception 5 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.80 | Jour exception 6 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.81 | Jour exception 7 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.82 | Jour exception 8 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.83 | Jour exception 9 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.84 | Jour exception 10 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.85 | Jour exception 11 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.86 | Jour exception 12 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.87 | Jour exception 13 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.88 | Jour exception 14 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.89 | Jour exception 15 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---------------------------------------|--------------------------------|-----------------------|---|------------------|-------------|
| 34.90 | Jour exception 16 | Date | 01.01...31.12 | j | 1 = 1 j |
| 34.100 | Minuterie 1 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.101 | Minuterie 2 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.102 | Minuterie 3 | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.110 | Fonction temps supplémentaire | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 34.111 | Source Activation du tps suppl | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 34.112 | Durée temps suppl. | Durée | 00 00:00...07 00:00 | min | 1 = 1 min |
| 35 Protection thermique moteur | | | | | |
| 35.01 | Température moteur estimée | <i>Valeur réelle</i> | -60...1000 °C ou -76...1832 °F | °C ou °F | 1 = 1 ° |
| 35.02 | Température mesurée 1 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F, 0 ohm ou [35.12] ohm | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.03 | Température mesurée 2 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F, 0 ohm ou [35.22] ohm | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.05 | Niveau surcharge moteur | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...300,0 | % | 10 = 1 % |
| 35.11 | Source température 1 | <i>Liste</i> | 0...2, 5...8, 11...16, 19, 21, 22 | - | 1 = 1 |
| 35.12 | Lim défaut température 1 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.13 | Limite alarme température 1 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.14 | Source AI température 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 35.21 | Source température 2 | <i>Liste</i> | 0...2, 5...7, 11...16, 19 | - | 1 = 1 |
| 35.22 | Lim défaut température 2 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.23 | Limite alarme température 2 | <i>Valeur réelle</i> | -60...5000 °C ou -76...9032 °F | °C, °F ou ohm | 1 = 1 unité |
| 35.24 | Source AI température 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 35.31 | Activation fonction SMT | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 35.50 | Temp. ambiante moteur | <i>Valeur réelle</i> | -60...100 °C ou -76 ... 212 °F | °C | 1 = 1 ° |
| 35.51 | Courbe de charge moteur | <i>Valeur réelle</i> | 50...150 | % | 1 = 1 % |
| 35.52 | Charge vitesse nulle | <i>Valeur réelle</i> | 25...150 | % | 1 = 1 % |
| 35.53 | Point d'inflexion | <i>Valeur réelle</i> | 1.00 ... 500.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 35.54 | Echauffement nom moteur | <i>Valeur réelle</i> | 0...300 °C ou 32...572 °F | °C ou °F | 1 = 1 ° |
| 35.55 | Cstante tps therm moteur | <i>Valeur réelle</i> | 100...10000 | s | 1 = 1 s |
| 35.56 | Action surcharge moteur | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 35.57 | Classe surcharge moteur | <i>Liste</i> | 0...4 | - | 1 = 1 |

480 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--|-----------------------------|----------------|-----------------------|--------|----------------|
| 36 Analyseur Charge | | | | | |
| 36.01 | Source signal PVL | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 36.02 | Temps filtre PVL | Valeur réelle | 0.00...120.00 | s | 100 = 1 s |
| 36.06 | Source signal AL2 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 36.07 | AL2 échelle | Valeur réelle | 0.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 36.09 | RàZ Piles | Liste | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 36.10 | Valeur maxi PVL | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | - | 100 = 1 |
| 36.11 | Date maxi PVL | Données | - | - | 1 = 1 |
| 36.12 | Heure maxi PVL | Données | - | - | 1 = 1 |
| 36.13 | Courant PVL au max | Valeur réelle | -32768.00...32767.00 | A | 100 = 1 A |
| 36.14 | Tension c.c. PVL au max | Valeur réelle | 0.00...2000.00 | V | 100 = 1 V |
| 36.15 | Vitesse PVL au max | Valeur réelle | -30000.00... 30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 36.16 | Date RàZ PVL | Données | - | - | 1 = 1 |
| 36.17 | Heure RàZ PVL | Données | - | - | 1 = 1 |
| 36.20 | AL1 0 à 10% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.21 | AL1 10 à 20% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.22 | AL1 20 à 30% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.23 | AL1 30 à 40% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.24 | AL1 40 à 50% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.25 | AL1 50 à 60% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.26 | AL1 60 à 70% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.27 | AL1 70 à 80% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.28 | AL1 80 à 90% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.29 | AL1 supérieur à 90% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.40 | AL2 0 à 10% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.41 | AL2 10 à 20% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.42 | AL2 20 à 30% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.43 | AL2 30 à 40% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.44 | AL2 40 à 50% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.45 | AL2 50 à 60% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.46 | AL2 60 à 70% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.47 | AL2 70 à 80% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.48 | AL2 80 à 90% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.49 | AL2 supérieur à 90% | Valeur réelle | 0.00...100.00 | % | 100 = 1 % |
| 36.50 | Date RàZ AL2 | Données | - | - | 1 = 1 |
| 36.51 | Heure RàZ AL2 | Données | - | - | 1 = 1 |
| 37 Courbe de charge utilisateur | | | | | |
| 37.01 | ME sortie courb charge util | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 37.02 | Signal supervision CCU | Source analog. | - | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------------|---------------------------------|----------------|------------------------|------------------------|-------------------------------|
| 37.03 | Actions surcharge CCU | Liste | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 37.04 | Actions ss-charge CCU | Liste | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 37.11 | Point 1 table vit CCU | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | tr/min | 10 = 1 tr/min |
| 37.12 | Point 2 table vit CCU | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | tr/min | 10 = 1 tr/min |
| 37.13 | Point 3 table vit CCU | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | tr/min | 10 = 1 tr/min |
| 37.14 | Point 4 table vit CCU | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | tr/min | 10 = 1 tr/min |
| 37.15 | Point 5 table vit CCU | Valeur réelle | -30000.0...30000.0 | tr/min | 10 = 1 tr/min |
| 37.16 | Point 1 table fréq CCU | Valeur réelle | -500.0...500.0 | Hz | 10 = 1 Hz |
| 37.17 | Point 2 table fréq CCU | Valeur réelle | -500.0...500.0 | Hz | 10 = 1 Hz |
| 37.18 | Point 3 table fréq CCU | Valeur réelle | -500.0...500.0 | Hz | 10 = 1 Hz |
| 37.19 | Point 4 table fréq CCU | Valeur réelle | -500.0...500.0 | Hz | 10 = 1 Hz |
| 37.20 | Point 5 table fréq CCU | Valeur réelle | -500.0...500.0 | Hz | 10 = 1 Hz |
| 37.21 | Point 1 ss-charge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.22 | Point 2 ss-charge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.23 | Point 3 ss-charge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.24 | Point 4 ss-charge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.25 | Point 5 ss-charge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.31 | Point 1 surcharge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.32 | Point 2 surcharge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.33 | Point 3 surcharge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.34 | Point 4 surcharge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.35 | Point 5 surcharge CCU | Valeur réelle | -1600.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 37.41 | Minut surcharge CCU | Valeur réelle | 0.0...10000.0 | s | 10 = 1 s |
| 37.42 | Minut sous-charge CCU | Valeur réelle | 0.0...10000.0 | s | 10 = 1 s |
| 40 Jeu PID process 1 | | | | | |
| 40.01 | Val act sortie PID process | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | % | 100 = 1 unité utilisateur PID |
| 40.02 | Retour actif PID process | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.03 | Consigne PID process act | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur PID | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.04 | Écart PID process actif | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.05 | Correct. sortie PID process act | Valeur réelle | -32768...32768 | - | 1 = 1 |
| 40.06 | Mot d'état PID process | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 40.07 | Mode fonction PID process | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 40.08 | Source retour 1 Jeu 1 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 40.09 | Source retour 2 Jeu 1 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 40.10 | Fonction retour Jeu 1 | Liste | 0...11 | - | 1 = 1 |
| 40.11 | Temps filtre retour Jeu 1 | Valeur réelle | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |

482 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------|-----------------------------|-----------------------|------------------------|---------------------------|---------------------------|
| 40.14 | Mise échelle consigne Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.15 | Mise échelle sortie Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.16 | Source consigne 1 Jeu 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.17 | Source consigne 2 Jeu 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.18 | Fonction consigne Jeu 1 | <i>Liste</i> | 0...11 | - | 1 = 1 |
| 40.19 | Sélect consigne int 1 Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.20 | Sélect consigne int 2 Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.21 | Consigne interne 1 Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.22 | Consigne interne 2 Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.23 | Consigne interne 3 Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.24 | Consigne interne 0 Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.26 | Mini consigne Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.27 | Maxi consigne Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.28 | Tps augm. consigne Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...1800.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.29 | Tps dimin. consigne Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...1800.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.30 | Blocage consigne act Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.31 | Inversion écart Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.32 | Gain Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,01...100,00 | - | 100 = 1 |
| 40.33 | Temps d'intégration Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...9999.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.34 | Temps dérivée Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...10.000 | s | 1000 = 1 s |
| 40.35 | Temps filtre dérivée Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...10.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.36 | Mini sortie Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.37 | Maxi sortie Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.38 | Blocage sortie active Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.39 | Plage zone morte Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.....200000.0 | Unités utilisateur | 10 = 1 unité utilisateur |
| 40.40 | Tempo. zone morte Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...3600,0 | s | 10 = 1 s |
| 40.43 | Niveau veille Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...200000,0 | - | 10 = 1 |
| 40.44 | Tempo. veille Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3600.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.45 | Temps boost veille Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3600.0 | s | 10 = 1 s |
| 40.46 | Échelon boost veille Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...200000,0 | Unités utilisateur PID | 10 = 1 unité utilisateur |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------------|-------------------------------|-----------------------|------------------------|--------------------|---------------------------|
| 40.47 | Écart reprise Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.48 | Tempo. reprise Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...60.00 | s | 100 = 1 s |
| 40.49 | Mode suivi Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.50 | Sélection réf suivi Jeu 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.51 | Mode correction Jeu 1 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 40.52 | Sélection correction Jeu 1 | <i>Liste</i> | 1...3 | - | 1 = 1 |
| 40.53 | Pointeur réf corrigée Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.54 | Mélange correction Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000 ... 1,000 | - | 1000 = 1 |
| 40.55 | Ajustement correction Jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -100,000 ... 100,000 | - | 1000 = 1 |
| 40.56 | Source correction Jeu 1 | <i>Liste</i> | 1...2 | - | 1 = 1 |
| 40.57 | Sélection jeu1/jeu2 PID | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.58 | Prévention hausse jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.59 | Prévention baisse jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.60 | Source activation PID Jeu 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.61 | Mise éch. consigne active | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.62 | Réf. PID interne active | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.65 | Trim auto connection | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 40.70 | Consigne compensée | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 40.79 | Unités jeu 1 | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 40.80 | Source mini sortie PID jeu 1 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 40.81 | Source maxi sortie PID jeu 1 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 40.89 | Multiplicateur consigne jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.90 | Multiplicateur retour jeu 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 40.91 | Stockage données retour | <i>Valeur réelle</i> | -327,68...327,67 | - | 100 = 1 |
| 40.92 | Stockage données consigne | <i>Valeur réelle</i> | -327,68...327,67 | - | 100 = 1 |
| 40.96 | Sortie régulateur PID % | <i>Valeur réelle</i> | 100,00...100,00 | % | 100 = 1 |
| 40.97 | Retour régulateur PID % | <i>Valeur réelle</i> | 100,00...100,00 | % | 100 = 1 |
| 40.98 | Consigne régulation PID % | <i>Valeur réelle</i> | 100,00...100,00 | % | 100 = 1 |
| 40.99 | Écart régulation PID % | <i>Valeur réelle</i> | -100,00...100,00 | % | 100 = 1 |
| 41 Jeu PID Process 2 | | | | | |
| 41.08 | Source retour 1 Jeu 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.09 | Source retour 2 Jeu 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.10 | Fonction retour Jeu 2 | <i>Liste</i> | 0...11 | - | 1 = 1 |

484 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------|-----------------------------|----------------|------------------------|--------------------|---------------------------|
| 41.11 | Temps filtre retour Jeu 2 | Valeur réelle | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 41.14 | Mise échelle consigne Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 41.15 | Mise échelle sortie Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 41.16 | Source consigne 1 Jeu 2 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 41.17 | Source consigne 2 Jeu 2 | Source analog. | - | - | 1 = 1 |
| 41.18 | Fonction consigne Jeu 2 | Liste | 0...13 | - | 1 = 1 |
| 41.19 | Sél consigne int 1 Jeu 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 41.20 | Sél consigne int 2 Jeu 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 41.21 | Consigne interne 1 Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unité utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.22 | Consigne interne 2 Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.23 | Consigne interne 3 Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.24 | Consigne interne 0 Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.26 | Mini consigne Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.27 | Maxi consigne Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.28 | Temps augm consigne jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...1800.0 | s | 10 = 1 s |
| 41.29 | Temps dimin consigne jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...1800.0 | s | 10 = 1 s |
| 41.30 | Blocage consigne act Jeu 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 41.31 | Inversion écart Jeu 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 41.32 | Gain Jeu 2 | Valeur réelle | 0,10...100,00 | - | 100 = 1 |
| 41.33 | Temps d'intégration Jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...9999.0 | s | 10 = 1 s |
| 41.34 | Temps dérivée Jeu 2 | Valeur réelle | 0.000...10.000 | s | 1000 = 1 s |
| 41.35 | Temps filtre dérivée Jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...10.0 | s | 10 = 1 s |
| 41.36 | Mini sortie Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 41.37 | Maxi sortie Jeu 2 | Valeur réelle | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 41.38 | Blocage sortie active Jeu 2 | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 41.39 | Plage zone morte Jeu 2 | Valeur réelle | 0.....200000.0 | - | 10 = 1 unité utilisateur |
| 41.40 | Tempo. zone morte Jeu 2 | Valeur réelle | 0,0...3600,0 | s | 10 = 1 s |
| 41.43 | Niveau veille Jeu 2 | Valeur réelle | 0,0...200000,0 | - | 10 = 1 |
| 41.44 | Tempo. veille Jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...3600.0 | s | 10 = 1 s |
| 41.45 | Temps boost veille Jeu 2 | Valeur réelle | 0.0...3600.0 | s | 10 = 1 s |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|------------------------------------|-----------------------------------|-----------------------|------------------------|---------------------------|------------------------------|
| 41.46 | Échelon boost veille Jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...200000,0 | Unités utilisateur PID | 10 = 1 unité utilisateur |
| 41.47 | Écart reprise Jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 41.48 | Tempo. reprise Jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...60.00 | s | 100 = 1 s |
| 41.49 | Mode suivi Jeu 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.50 | Sélection réf suivi Jeu 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.51 | Mode correction Jeu 2 | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 41.52 | Sélection correction Jeu 2 | <i>Liste</i> | 1...3 | - | 1 = 1 |
| 41.53 | Pointeur réf corrigée Jeu 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.54 | Mélange correction Jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000 ... 1,000 | - | 1000 = 1 |
| 41.55 | Ajustement correction Jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | 100,000 ... 100,000 | - | 1000 = 1 |
| 41.56 | Source correction Jeu 2 | <i>Liste</i> | 1...2 | - | 1 = 1 |
| 41.58 | Prévention hausse jeu 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.59 | Prévention baisse jeu 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.60 | Source activation PID Jeu 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.79 | Unités jeu 2 | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 41.80 | Source mini sortie PID jeu 2 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 41.81 | Source maxi sortie PID jeu 2 | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 41.89 | Multiplicateur consigne jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 41.90 | Multiplicateur retour jeu 2 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 43 Hacheur de freinage | | | | | |
| 43.01 | Temp. résistance freinage | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...120.0 | % | 10 = 1 % |
| 43.06 | Hacheur de freinage activé | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 43.07 | Temps marche hacheur frein activé | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 43.08 | Const. tps therm résist fr | <i>Valeur réelle</i> | 0...10000 | s | 1 = 1 s |
| 43.09 | Pmax cont. résistance frein | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...10000.00 | kW | 100 = 1 kW |
| 43.10 | Résistance de freinage | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...1000.0 | Ohm | 10 = 1 ohm |
| 43.11 | Limite défaut résist frein | <i>Valeur réelle</i> | 0...150 | % | 1 = 1 % |
| 43.12 | Limite alarme résist frein | <i>Valeur réelle</i> | 0...150 | % | 1 = 1 % |
| 44 Commande frein mécanique | | | | | |
| 44.01 | État commande frein | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 44.06 | Commande frein active | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 44.08 | Tempo. ouverture frein | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...5.00 | s | 100 = 1 s |
| 44.13 | Tempo. fermeture frein | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...60.00 | s | 100 = 1 s |
| 44.14 | Niveau fermeture frein | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...1000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |

486 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|----------------------------------|--|-----------------------|--------------------------|------------|--------------------------|
| 45 Efficacité énergétique | | | | | |
| 45.01 | GWh économisés | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | GWh | 1 = 1 GWh |
| 45.02 | MWh économisés | <i>Valeur réelle</i> | 0...999 | MWh | 1 = 1 MWh |
| 45.03 | kWh économisés | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...999.9 | kWh | 10 = 1 kWh |
| 45.04 | Energie économisée | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...214748364,0 | kWh | 10 = 1 kWh |
| 45.05 | Montant économisé x1000 | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 milliers | (réglable) | 1 = 1 unité monétaire |
| 45.06 | Montant économisé | <i>Valeur réelle</i> | 0.00...999.99 | (réglable) | 100 = 1 unité monétaire |
| 45.07 | Economies | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...21474830,00 | (réglable) | 100 = 1 unité monétaire |
| 45.08 | Réduction CO2 kilotonnes | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | kilotonne | 1 = 1 kilotonne |
| 45.09 | Réduction CO2 en tonnes | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...999.9 | tonne | 1 = 1 tonne |
| 45.10 | CO2 total économisé | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...214748300,8 | tonne | 1 = 1 tonne |
| 45.11 | Optimisateur énergie | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 45.12 | Prix énergie 1 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...4294966,296 | (réglable) | 1000 = 1 unité monétaire |
| 45.13 | Prix énergie 2 | <i>Valeur réelle</i> | 0,000...4294966,296 | (réglable) | 1000 = 1 unité monétaire |
| 45.14 | Sélection tarif | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 45.18 | Facteur de conversion CO2 | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...65.535 | tn/ MWh | 1000 = 1 tn/MWh |
| 45.19 | Puissance comparative | <i>Valeur réelle</i> | 0,00...10000000,00 | kW | 10 = 1 kW |
| 45.21 | RàZ calculs énergie | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 45.24 | Valeur pic de puissance horaire | <i>Valeur réelle</i> | -3000,00...3000,00 | kW | 1 = 1 kW |
| 45.25 | Heure pic de puissance horaire | <i>Valeur réelle</i> | | | N/D |
| 45.26 | Énergie totale par heure (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | -3000,00...3000,00 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 45.27 | Val. pic de puiss. quotidien (remise à 0 possible) | <i>Valeur réelle</i> | -3000,00...3000,00 | kW | 1 = 1 kW |
| 45.28 | Heure pic de puissance quotidien | <i>Valeur réelle</i> | | | N/D |
| 45.29 | Énergie totale par jour (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | -30000,00...30000,00 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 45.30 | Énergie totale dernier jour | <i>Valeur réelle</i> | -30000,00...30000,00 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 45.31 | Val. pic de puiss. mensuel (remise à 0 possible) | <i>Valeur réelle</i> | -3000,00...3000,00 | kW | 1 = 1 kW |
| 45.32 | Date pic de puissance mensuel | <i>Valeur réelle</i> | - | | N/D |
| 45.33 | Heure pic de puissance mensuel | <i>Valeur réelle</i> | - | | N/D |
| 45.34 | Énergie totale par mois (peut être remis à zéro) | <i>Valeur réelle</i> | -1000000,00...1000000,00 | kWh | 1 = 1 kWh |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--|---|---------------|--------------------------------|--------|----------------|
| 45.35 | Énergie totale dernier mois | Valeur réelle | -1000000,00... 1000000,00 | kWh | 1 = 1 kWh |
| 45.36 | Valeur pic de puissance sur toute la durée de vie | Valeur réelle | -3000,00...3000,00 | kW | 1 = 1 kW |
| 45.37 | Date pic de puissance sur toute la durée de vie | Valeur réelle | | | N/D |
| 45.38 | Heure pic de puissance sur toute la durée de vie | Valeur réelle | - | | N/D |
| 46 Réglages supervision/échelle | | | | | |
| 46.01 | Échelle Vitesse | Valeur réelle | 0,00...30000,00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 46.02 | Échelle fréquence | Valeur réelle | 0.10...1000.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 46.03 | Échelle couple | Valeur réelle | 0.1...1000.0 | % | 10 = 1 % |
| 46.04 | Échelle puissance | Valeur réelle | 0,10...30000,00 | - | 10 = 1 |
| 46.05 | Mise à l'échelle courant | Valeur réelle | 0...30000 | A | 1 = 1 A |
| 46.06 | Mise à éch réf vitesse zéro | Valeur réelle | 0,00...30000,00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 46.07 | Frequency ref zero scaling | Valeur réelle | 0,00...1000,00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 46.11 | Temps filtre vitesse moteur | Valeur réelle | 2...20000 | ms | 1 = 1 ms |
| 46.12 | Temps filtre fréq sortie | Valeur réelle | 2...20000 | ms | 1 = 1 ms |
| 46.13 | Temps filtre couple moteur | Valeur réelle | 2...20000 | ms | 1 = 1 ms |
| 46.14 | Temps filtre puissance | Valeur réelle | 2...20000 | ms | 1 = 1 ms |
| 46.21 | Hystérésis vitesse | Valeur réelle | 0.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 46.22 | Hystérésis fréquence | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 46.23 | Hystérésis couple | Valeur réelle | 0.0...300.0 | % | 1 = 1 % |
| 46.31 | Sup. limite vitesse | Valeur réelle | 0.00...30000.00 | tr/min | 100 = 1 tr/min |
| 46.32 | Sup. limite fréquence | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 46.33 | Sup. limite couple | Valeur réelle | 0.0...1600.0 | % | 10 = 1 % |
| 46.41 | Échelle impulsion kWh | Valeur réelle | 0.001...1000.000 | kWh | 1000 = 1 kWh |
| 46.43 | Power decimals | Valeur réelle | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 46.44 | Current decimals | Valeur réelle | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 47 Stockage des données | | | | | |
| 47.01 | Stockage données 1 real32 | Valeur réelle | -2147483.000... 2147483.000 | - | 1000 = 1 |
| 47.02 | Stockage données 2 real32 | Valeur réelle | -2147483.000... 2147483.000 | - | 1000 = 1 |
| 47.03 | Stockage données 3 real32 | Valeur réelle | -2147483.000... 2147483.000 | - | 1000 = 1 |
| 47.04 | Stockage données 4 real32 | Valeur réelle | -2147483.000... 2147483.000 | - | 1000 = 1 |
| 47.11 | Stockage données 1 int32 | Valeur réelle | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 47.12 | Stockage données 2 int32 | Valeur réelle | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 47.13 | Stockage données 3 int32 | Valeur réelle | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--------------------------------------|---------------------------|-----------------------|---|-------|----------|
| 47.14 | Stockage données 4 int32 | <i>Valeur réelle</i> | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 47.21 | Stockage données 1 int16 | <i>Valeur réelle</i> | -32768...32767 | - | 1 = 1 |
| 47.22 | Stockage données 2 int16 | <i>Valeur réelle</i> | -32768...32767 | - | 1 = 1 |
| 47.23 | Stockage données 3 int16 | <i>Valeur réelle</i> | -32768...32767 | - | 1 = 1 |
| 47.24 | Stockage données 4 int16 | <i>Valeur réelle</i> | -32768...32767 | - | 1 = 1 |
| 49 Communication microconsole | | | | | |
| 49.01 | Numéro adresse | <i>Valeur réelle</i> | 1...32 | - | 1 = 1 |
| 49.03 | Vitesse communication | <i>Liste</i> | 1...5 | - | 1 = 1 |
| 49.04 | Durée perte communication | <i>Valeur réelle</i> | 0.3...3000.0 | s | 10 = 1 s |
| 49.05 | Action sur perte comm | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 49.06 | Rafraîchir paramètres | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 49.19 | Vue Accueil MC base 1 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = 1 |
| 49.20 | Vue Accueil MC base 2 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = |
| 49.21 | Vue Accueil MC base 3 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = 1 |
| 49.219 | Vue Accueil MC base 4 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = 1 |
| 49.220 | Vue Accueil MC base 5 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = 1 |
| 49.221 | Vue Accueil MC base 6 | <i>Liste</i> | 0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38 | - | 1 = 1 |
| 50 Coupleur réseau (FBA) | | | | | |
| 50.01 | Activer FBA A | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 50.02 | Perte communic FBA A | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 50.03 | Tempo. perte comm FBA A | <i>Valeur réelle</i> | 0.3...6553.5 | s | 10 = 1 s |
| 50.04 | Type réf1 FBA A | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 50.05 | Type réf2 FBA A | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 50.06 | Sél ME FBA A | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 50.07 | Type 1 FBA A act | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 50.08 | Type 2 FBA A act | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 50.09 | Source transp ME FBA A | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 50.10 | Source transp ret1 FBA A | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 50.11 | Source transp ret2 FBA A | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 50.12 | Mode débogage FBA A | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--------------------------------|-----------------------------|----------------------|------------------------------|-------|--------|
| 50.13 | Mot de commande FBA A | <i>Données</i> | 0000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 50.14 | Référence 1 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 50.15 | Référence 2 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 50.16 | Mot d'état FBA A | <i>Données</i> | 0000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 50.17 | Valeur active 1 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| 50.18 | Valeur active 2 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | -2147483648... 2147483647 | - | 1 = 1 |
| Paramètres FBA A | | | | | |
| 51.01 | Type FBA A | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 51.02 | Par2 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | - | 1 = 1 |
| ... | ... | ... | ... | ... | |
| 51.26 | Par26 FBA A | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | - | 1 = 1 |
| 51.27 | Rafraichir param FBA A | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 51.28 | Version table param FBA A | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 51.29 | Référence variateur FBA A | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | - | 1 = 1 |
| 51.30 | Vers. fichier corresp FBA A | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | - | 1 = 1 |
| 51.31 | État comm. D2FBA A | <i>Liste</i> | 0...6 | - | 1 = 1 |
| 51.32 | Version ME comm. FBA A | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 51.33 | Version ME appl. FBA A | <i>Données</i> | - | - | 1 = 1 |
| 52 Entrée données FBA A | | | | | |
| 52.01 | Entrée1 données FBA A | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| ... | ... | ... | ... | ... | |
| 52.12 | Entrée12 données FBA A | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 53 Sortie données FBA A | | | | | |
| 53.01 | Sortie1 données FBA A | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| ... | ... | ... | ... | ... | |
| 53.12 | Sortie12 données FBA A | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58 Protocole EFB | | | | | |
| 58.01 | Liaison activée | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 58.02 | ID Protocole | <i>Valeur réelle</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 58.03 | Adresse | <i>Valeur réelle</i> | 0...255 | - | 1 = 1 |
| 58.04 | Vitesse communication | <i>Liste</i> | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 58.05 | Parité | <i>Liste</i> | 0...3 | - | 1 = 1 |
| 58.06 | Commande communication | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 58.07 | Diagnostic communication | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 58.08 | Paquets reçus | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 | - | 1 = 1 |
| 58.09 | Paquets envoyés | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 | - | 1 = 1 |
| 58.10 | Tous Paquets | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 | - | 1 = 1 |
| 58.11 | Erreurs UART | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 | - | 1 = 1 |

490 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|------------------------|---------------------------|-----------------------|------------------------|--------------------|-------------------------------|
| 58.12 | Erreurs CRC | <i>Valeur réelle</i> | 0...4294967295 | - | 1 = 1 |
| 58.14 | Action sur perte comm | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.15 | Mode perte communication | <i>Liste</i> | 1...2 | - | 1 = 1 |
| 58.16 | Durée perte communication | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...6000.0 | s | 10 = 1 s |
| 58.17 | Tempo. envoi | <i>Valeur réelle</i> | 0...65535 | ms | 1 = 1 ms |
| 58.18 | Mot de commande EFB | <i>Boolc</i> | 00000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 58.19 | Mot d'état EFB | <i>Boolc</i> | 00000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 58.25 | Profil commande | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.26 | Type réf1 EFB | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.27 | Type réf2 EFB | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.28 | Type ret1 EFB | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.29 | Type ret2 EFB | <i>Liste</i> | 0...5 | - | 1 = 1 |
| 58.31 | Source transp ret1 EFB | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.32 | Source transp ret2 EFB | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.33 | Mode adressage | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 58.34 | Ordre mots | <i>Liste</i> | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 58.101 | I/O Données 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.102 | I/O Données 2 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.103 | I/O Données 3 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.104 | I/O Données 4 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.105 | I/O Données 5 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.106 | I/O Données 6 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 58.107 | I/O Données 7 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| ... | ... | ... | ... | ... | |
| 58.114 | I/O Données 14 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71 PID1 externe | | | | | |
| 71.01 | Valeur act PID externe | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | % | 100 = 1 unité utilisateur PID |
| 71.02 | Valeur retour PID | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.03 | Valeur active consigne | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.04 | Valeur active écart | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.06 | Mot d'état PID | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 71.07 | Mode fonctionnement PID | <i>Liste</i> | 0...2 | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-----------------------------|--------------------------|-----------------------|------------------------|---------------------------|---------------------------|
| 71.08 | Source retour 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.11 | Temps filtre retour | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...30.000 | s | 1000 = 1 s |
| 71.14 | Mise éch consigne | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 71.15 | Mise éch sortie | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 100 = 1 |
| 71.16 | Source consigne 1 | <i>Source analog.</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.19 | Sélect. consigne int 1 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.20 | Sélect. consigne int 2 | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.21 | Consigne interne 1 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.22 | Consigne interne 2 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.23 | Consigne interne 3 | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.26 | Mini consigne | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.27 | Maxi consigne | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.31 | Inversion écart | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.32 | Gain | <i>Valeur réelle</i> | 0,101...100,00 | - | 100 = 1 |
| 71.33 | Temps d'intégration | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...9999.0 | s | 10 = 1 s |
| 71.34 | Temps de dérivée | <i>Valeur réelle</i> | 0.000...10.000 | s | 1000 = 1 s |
| 71.35 | Temps filtre dérivée | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...10.0 | s | 1000 = 1 s |
| 71.36 | Mini sortie | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 10 = 1 |
| 71.37 | Maxi sortie | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | - | 10 = 1 |
| 71.38 | Blocage sortie actif | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.39 | Plage zone morte | <i>Valeur réelle</i> | 0,0...200000,0 | Unités utilisateur PID | 10 = 1 unité utilisateur |
| 71.40 | Tempo zone morte | <i>Valeur réelle</i> | 0.0...3600.0 | s | 1000 = 1 s |
| 71.58 | Prévention hausse | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.59 | Prévention baisse | <i>Source binaire</i> | - | - | 1 = 1 |
| 71.62 | Référence interne active | <i>Valeur réelle</i> | -200000,00...200000,00 | Unités utilisateur | 100 = 1 unité utilisateur |
| 71.79 | Unités PID externe | <i>Liste</i> | - | - | 1 = 1 |
| 76 Configuration PFC | | | | | |
| 76.01 | État PFC | <i>Boolc</i> | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |

492 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|-------|-----------------------------|----------------|--|-----------|-------------|
| 76.02 | État système PFC | Liste | 0...2, 100...103, 200...202, 300...302, 400, 500, 600, 800...801, 4...9 | - | 1 = 1 |
| 76.11 | État ventilateur/pompe 1 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.12 | État ventilateur/pompe 2 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.13 | État ventilateur/pompe 3 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.14 | État pompe/ventilateur 4 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.15 | État ventilateur/pompe 5 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.16 | État ventilateur/pompe 6 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 76.21 | Configuration PFC | Liste | 0, 2...3 | - | 1 = 1 |
| 76.25 | Nombre de moteurs | Valeur réelle | 1...4 | - | 1 = 1 |
| 76.26 | Nbre mini moteurs admiss. | Valeur réelle | 0...4 | - | 1 = 1 |
| 76.27 | Nbre maxi moteurs admiss. | Valeur réelle | 1...4 | - | 1 = 1 |
| 76.30 | Vitesse démarrage 1 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.31 | Vitesse démarrage 2 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.32 | Vitesse démarrage 3 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.33 | Vitesse démarrage 4 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.34 | Vitesse démarrage 5 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.41 | Vitesse arrêt 1 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.42 | Vitesse arrêt 2 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.43 | Vitesse arrêt 3 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.44 | Vitesse arrêt 4 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.45 | Vitesse arrêt 5 | Valeur réelle | 0...32767 | tr/min/Hz | 1 = 1 unité |
| 76.55 | Tempo démarr | Valeur réelle | 0.00...12600.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.56 | Stop tempo | Valeur réelle | 0.00...12600.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.57 | Maintien vitesse activé | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.58 | Maintien vitesse désactivé | Valeur réelle | 0.00...1000.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.59 | Tempo contacteur PFC | Valeur réelle | 0.20...600.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.60 | Temps accél. rampe PFC | Valeur réelle | 0.00...1800.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.61 | Temps décél. rampe PFC | Valeur réelle | 0.00...1800.00 | s | 100 = 1 s |
| 76.70 | Permutation automatique | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.71 | Intervalle permutation auto | Valeur réelle | 0,00 à 42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 76.72 | Déséquilibre maxi | Valeur réelle | 0.00...1000000.00 | h | 100 = 1 h |
| 76.73 | Niveau permutation auto | Valeur réelle | 0.0...300.0 | % | 10 = 1 % |
| 76.74 | Permutation auto PFC aux | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 76.81 | PFC 1 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.82 | PFC 2 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.83 | PFC 3 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|--|----------------------------|----------------|-----------------------------------|-------|-----------|
| 76.84 | PFC 4 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.85 | PFC 5 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.86 | PFC 6 verrouillé | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 76.95 | Cmde bypass régulateur | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 77 Maintenance / surveillance PFC | | | | | |
| 77.10 | Modif temps marche PFC | Liste | 0...7 | - | 1 = 1 |
| 77.11 | Tps marche pompe/ventil 1 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 77.12 | Tps marche pompe/ventil 2 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 77.13 | Tps marche pompe/ventil 3 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 77.14 | Tps marche pompe/ventil 4 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 77.15 | Tps marche pompe/ventil 5 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 77.16 | Tps marche pompe/ventil 6 | Valeur réelle | 0,00...42949672,95 | h | 100 = 1 h |
| 95 Configuration matérielle | | | | | |
| 95.01 | Tension réseau | Liste | 0...3, 5 | - | 1 = 1 |
| 95.02 | Limite tension adaptative | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 95.03 | Tension c.a. estimée | Valeur réelle | 0...65535 | V | 1 = 1 V |
| 95.04 | Alim carte commande | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 95.15 | Réglages matériel spéciaux | Boolc | 00000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 95.20 | Mot options matérielles 1 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 95.21 | Mot options matérielles 2 | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 95.26 | Motor disconnect detection | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 95.200 | Cooling fan mode | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96 Système | | | | | |
| 96.01 | Langue | Liste | - | - | 1 = 1 |
| 96.02 | Code d'accès | Données | 0...99999999 | - | 1 = 1 |
| 96.03 | État des niveaux d'accès | Boolc | 00000000h...FFFFFFFh | - | 1 = 1 |
| 96.04 | Sélection MacroProgramme | Liste | 0...3, 11...17 | - | 1 = 1 |
| 96.05 | MacroProg actif | Liste | 1...3, 11...17 | - | 1 = 1 |
| 96.06 | Restauration paramètres | Liste | 0, 2, 8, 32, 62, 512, 1024, 34560 | - | 1 = 1 |
| 96.07 | Sauveg manuelle param | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96.08 | Démarr. carte commande | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96.10 | État jeu utilisateur | Liste | 0...7, 20...23 | - | 1 = 1 |
| 96.11 | Charge/Sauveg jeu util | Liste | 0...5, 18...21 | - | 1 = 1 |
| 96.12 | Entrée1 mode I/O jeu util | Source binaire | - | - | - |
| 96.13 | Entrée2 mode I/O jeu util | Source binaire | - | - | - |
| 96.16 | Sélection unité | Boolc | 000h...FFFFh | - | 1 = 1 |

494 Complément d'information sur les paramètres

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---------------------------|--|----------------|---------------------------|-------|-----------|
| 96.20 | Source primaire synchronisation | Liste | 0, 2, 6, 8, 9 | - | 1 = 1 |
| 96.51 | Effacer piles de défauts et d'événements | Valeur réelle | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96.54 | Action somme de contrôle | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 96.55 | Mot de commande somme de contrôle | Source binaire | - | | |
| 96.68 | Checksum active A | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 96.69 | Checksum active B | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 96.70 | Désactivation programme Adaptatif | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96.71 | Checksum approuvée A | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 96.72 | Checksum approuvée B | Source binaire | - | - | 1 = 1 |
| 96.78 | Mode de compatibilité 550 | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 96.100 | Modifier code d'accès utilisateur | Données | 10000000...99999999 | - | 1 = 1 |
| 96.101 | Confirmer code d'accès utilisateur | Données | 10000000...99999999 | - | 1 = 1 |
| 96.102 | Verrou utilisateur | Boolc | 0000h...FFFFh | - | 1 = 1 |
| 97 Commande moteur | | | | | |
| 97.01 | Réf. fréquence découpage | Liste | 2, 4, 8, 12 | kHz | 1 = 1 kHz |
| 97.02 | Fréquence découpage mini | Liste | 1.5, 2, 4, 8, 12 | kHz | 1 = 1 kHz |
| 97.03 | Gain glissement | Valeur réelle | 0...200 | % | 1 = 1 % |
| 97.04 | Réserve tension | Valeur réelle | -4...50 | % | 1 = 1 % |
| 97.05 | Freinage par ctrl de flux | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 97.08 | Optimisateur couple minimum | Valeur réelle | 0,0...1600,0 | % | 10 = 1 % |
| 97.10 | Injection signal | Liste | 0...4 | - | 1 = 1 |
| 97.11 | Calibration TR | Valeur réelle | 25...400 | % | 1 = 1 % |
| 97.13 | Compensation RI | Valeur réelle | 0.00...50.00 | % | 100 = 1 % |
| 97.15 | Adaptation température modèle moteur | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 97.16 | Facteur température stator | Valeur réelle | 0...200 | % | 1 = 1 % |
| 97.17 | Facteur température rotor | Valeur réelle | 0...200 | % | 1 = 1 % |
| 97.20 | Rapport U/f | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 97.48 | Stabilisateur-Ucc | Liste | 0, 50, 100, 300, 500, 800 | - | 1 = 1 |
| 97.49 | Slip gain for scalar | Valeur réelle | 0...3 | % | 1 = 1 % |
| 97.94 | IR comp max frequency | Valeur réelle | 1,0...200,0 | % | 10 = 1 % |
| 97.135 | Udc ripple | Valeur réelle | 0,0...200,0 | V | 10 = 1V |

| N° | Nom | Type | Plage de réglage | Unité | EqBT32 |
|---|---------------------------|---------------|--|----------------|-----------------|
| 98 Paramètres moteur utilisateur | | | | | |
| 98.01 | Mode modèle moteur util | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 98.02 | Rs modèle moteur | Valeur réelle | 0.0000...0.50000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.03 | Rr modèle moteur | Valeur réelle | 0.0000...0.50000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.04 | Lm modèle moteur | Valeur réelle | 0.00000...10.00000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.05 | SigmaL modèle moteur | Valeur réelle | 0.00000...1.00000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.06 | Ld modèle moteur | Valeur réelle | 0.00000...10.00000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.07 | Lq modèle moteur | Valeur réelle | 0.00000...10.00000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.08 | Flux mot aimants perm | Valeur réelle | 0.00000...2.00000 | p.u. | 100000 = 1 p.u. |
| 98.09 | Rs modèle moteur SI | Valeur réelle | 0.00000...100.00000 | ohm | 100000 = 1 p.u. |
| 98.10 | Rr modèle moteur SI | Valeur réelle | 0.00000...100.00000 | ohm | 100000 = 1 p.u. |
| 98.11 | Lm modèle moteur SI | Valeur réelle | 0,00...100000,00 | mH | 100 = 1 mH |
| 98.12 | SigmaL modèle moteur SI | Valeur réelle | 0,00...100000,00 | mH | 100 = 1 mH |
| 98.13 | Ld modèle moteur SI | Valeur réelle | 0,00...100000,00 | mH | 100 = 1 mH |
| 98.14 | Lq modèle moteur SI | Valeur réelle | 0,00...100000,00 | mH | 100 = 1 mH |
| 99 Données moteur | | | | | |
| 99.03 | Type moteur | Liste | 0...2 | - | 1 = 1 |
| 99.04 | Mode commande moteur | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |
| 99.06 | Courant nominal moteur | Valeur réelle | 0,0...6400,0 | A | 10 = 1 A |
| 99.07 | Tension nominale moteur | Valeur réelle | 0,0...960,0 | V | 10 = 1 V |
| 99.08 | Fréquence nominale moteur | Valeur réelle | 0.0 ... 500.0 | Hz | 100 = 1 Hz |
| 99.09 | Vitesse nominale moteur | Valeur réelle | 0 ... 30000 | tr/min | 1 = 1 tr/min |
| 99.10 | Puissance nominale moteur | Valeur réelle | 0,00...10000,00 kW ou 0.00...13404.83 hp | kW ou hp | 100 = 1 unité |
| 99.11 | Cos Φ nominal moteur | Valeur réelle | 0,0 ... 1,00 | - | 100 = 1 |
| 99.12 | Couple nominal moteur | Valeur réelle | 0.000...4000000.000 N·m ou 0.000...2950248.597 lb·ft | N·m ou lbft | 1000 = 1 unité |
| 99.13 | Demande identif moteur | Liste | 0...3, 5...6 | - | 1 = 1 |
| 99.14 | Dernière identif moteur | Liste | 0...3, 5...6 | - | 1 = 1 |
| 99.15 | Paires pôles moteur calc | Valeur réelle | 0...1000 | - | 1 = 1 |
| 99.16 | Ordre phases du moteur | Liste | 0...1 | - | 1 = 1 |

9

Localisation des défauts

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre décrit tous les messages d'alarme et de défaut avec l'origine probable et l'intervention préconisée pour chaque cas. Les informations de ce chapitre permettent d'identifier la plupart des alarmes et des défauts et d'y remédier. Dans le cas contraire, contactez votre correspondant ABB. Si vous avez accès à l'outil PC Drive composer, envoyez le package de support créé par le logiciel à votre correspondant.

Les alarmes et les défauts sont présentés séparément dans les tableaux ci-après, classés par code d'alarme/de défaut.

Sécurité



ATTENTION ! Seul un électricien qualifié est autorisé à effectuer la maintenance du variateur. Vous devez lire les consignes du chapitre *Consignes de sécurité* au début du *Manuel d'installation* du variateur.

Indications

■ Alarmes et défauts

Les alarmes et les défauts signalent un dysfonctionnement du variateur. Les codes et les noms et alarmes et défauts actifs sont affichés sur la microconsole du variateur et sur l'outil PC Drive composer. Le bus de terrain affiche exclusivement les codes des alarmes et des défauts.

L'utilisateur n'a pas besoin de réarmer les alarmes, celles-ci s'effacent lorsque leur cause disparaît. Les alarmes ne déclenchent pas le variateur, qui continue à faire tourner le moteur.

Les défauts, par contre, verrouillent le variateur : celui-ci déclenche et le moteur s'arrête. Une fois que sa cause a disparu, le défaut peut être réarmé depuis une source sélectionnée par l'utilisateur (**Menu – Réglages essentiels – Fonctions avancées – Réarmement manuel des défauts [Réarmer manuell. défauts de:]**), ex. la microconsole, l'outil logiciel PC, les entrées logiques du variateur ou le bus de terrain, ou depuis le paramètre **31.11 Sélect. réarmement défaut**. Le réarmement d'un défaut génère l'événement **64FF Réarmement défaut**. Une fois le défaut réarmé, vous pouvez redémarrer le variateur.

N.B. : Pour certains défauts, vous devrez redémarrer l'unité de commande, soit en la mettant successivement hors et sous tension, soit au moyen du paramètre **96.08 Démarr. carte commande**. Dans ce cas, l'information est précisée dans la liste des défauts.

■ Événements

Outre les alarmes et les défauts, il existe des événements qui sont simplement enregistrés dans la pile des événements du variateur. Les codes de ces événements figurent dans le tableau **Messages d'alarme** page **500**

■ Messages modifiables

Vous pouvez modifier l'action (défaut ou alarme), le nom et le texte du message affiché pour un événement externe. Pour personnaliser les événements externes, sélectionnez **Menu - Réglages essentiels - Fonctions avancées - Événements externes**.

Vous pouvez également inclure les coordonnées de la personne à contacter. Pour cela, sélectionnez **Menu - Réglages essentiels - Horloge, région, affichage - Informations de contact**.

Pile d'alarmes et de défauts

■ Pile d'événements

Tous les messages sont enregistrés dans la pile des événements avec l'heure, la date et d'autres informations. La pile des événements enregistre :

- les 8 derniers enregistrements de défauts (déclenchements sur défaut ou réarmements) ;
- les 10 dernières alarmes ou événements simples survenus.

Cf. section **Afficher les informations d'alarme / de défaut** page **499**.

Codes auxiliaires

Certains événements émettent un code auxiliaire permettant d'identifier précisément le problème. Ce code figure dans les informations détaillées sur l'événement de la microconsole et dans la liste des événements de l'outil logiciel PC *Drive composer*.

■ Afficher les informations d'alarme / de défaut

Le variateur est capable de stocker une liste rassemblant tous les défauts actifs responsable du déclenchement du variateur. Le variateur conserve aussi la liste des défauts et alarmes survenus précédemment.

Pour chacun des défauts de la pile, la microconsole indique le code du défaut, l'heure et les valeurs de neuf paramètres (signaux actifs et mots d'état) enregistrés au moment où le défaut est survenu. Les valeurs du dernier défaut se trouvent aux paramètres [05.80](#) à [05.88](#).

Pour les alarmes et défauts actifs, cf.

- **Menu– Diagnostic – Défauts actifs**
- **Menu – Diagnostic – Défauts actifs**
- **Options – Défauts actifs**
- **Options – Alarmes actives**
- paramètres du groupe [04 Alarmes et défauts](#) (page [211](#)).

Pour les alarmes et défauts antérieurs, cf.

- **Menu – Diagnostic – Piles défauts & événements**
- paramètres du groupe [04 Alarmes et défauts](#) (page [211](#)).

L'outil PC Drive composer permet aussi d'accéder à la pile des défauts et de la réinitialiser. Cf. document anglais *Drive composer PC tool user's manual* (3AUA0000094606).

Génération de codes QR pour applications mobiles

Un code (ou une série de codes) QR peut être généré par le variateur pour l'affichage sur la microconsole. Il contient les données d'identification du variateur, les informations sur les derniers événements et les valeurs des paramètres d'état et des compteurs. Vous pouvez lire ce code avec un appareil portable comprenant l'application de service ABB. Les données sont alors envoyées à ABB pour analyse. Pour en savoir plus sur cette application, contactez votre correspondant ABB.

Pour générer le code QR, sélectionnez **Menu – Infos système – Code QR**.

N.B. : Si votre microconsole ne prend pas en charge la génération de code QR (version antérieure à la v.6.4.x), le menu **Code QR** sera masqué et n'apparaîtra pas non plus sur les microconsole prenant cette fonctionnalité en charge.

Messages d'alarme

N.B : Cette liste contient aussi des événements qui figurent exclusivement dans la pile des événements.

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--------------------------------|---|---|
| 64FF | Réarmement défaut | Défaut réarmé depuis la microconsole, l'outil PC Drive composer, la liaison série ou les E/S. | Événement purement informatif |
| B686 | Incompatibilité somme contrôle | La checksum des paramètres 96.68 Checksum active A ne correspond pas à 96.71 Checksum approuvée A et/ou la checksum des paramètres 96.69 Checksum active B ne correspond pas à 96.72 Checksum approuvée B . | Événement purement informatif |
| A2A1 | Étalonnage courant | L'étalonnage de la mesure du gain et de l'offset du courant aura lieu au prochain démarrage. | Alarme purement informative. (Cf. paramètre 99.13 Demande identifi moteur.) |
| A2B1 | Surintensité | Le courant de sortie excède la limite de défaut interne. Cette situation peut être causée par une surintensité, mais aussi par un défaut de terre ou une perte de phase réseau. | <p>Vérifiez la charge du moteur.</p> <p>Vérifiez les temps d'accélération des groupes de paramètres 23 Rampe référence vitesse (régulation de vitesse), 26 Chaîne référence couple (régulation de couple) ou 28 Chaîne référence fréquence (régulation de fréquence). Vérifiez également les paramètres 46.01 Échelle Vitesse, 46.02 Échelle fréquence et 46.03 Échelle couple.</p> <p>Vérifiez le moteur et son câblage (y compris l'ordre des phases et le couplage triangle/étoile).</p> <p>Vérifiez l'absence de défaut de terre dans le moteur ou son câblage en mesurant la résistance d'isolement du moteur et de son câblage. Cf. chapitre <i>Raccordements</i>, section <i>Mesure de la résistance d'isolement de l'installation</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur.</p> <p>Vérifiez qu'il n'y a aucune ouverture ou fermeture de contacteur dans le câble moteur.</p> <p>Vérifiez que les données initiales (STARTUP DATA) des paramètres du groupe 99 Données moteur correspondent aux valeurs de la plaque signalétique du moteur.</p> <p>Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur.</p> |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|-----------------------|---|--|
| A2B3 | Fuite à la terre | Détection par le variateur d'un déséquilibre de charge généralement dû à un défaut de terre dans le moteur ou son câblage | Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur. Vérifiez l'absence de défaut de terre dans le moteur ou son câblage en mesurant la résistance d'isolement du moteur et de son câblage. Cf. chapitre <i>Raccordements</i> , section <i>Mesure de la résistance d'isolement de l'installation</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. En cas de détection d'un défaut de terre, réparez ou changez le câble moteur et/ou le moteur. Si aucun défaut de terre n'est détecté, contactez votre correspondant ABB. |
| A2B4 | Court-circuit | Court-circuit dans le(s) câble(s) moteur ou le moteur | Vérifiez l'absence d'erreur de câblage dans le câble moteur et le moteur. Vérifiez le moteur et son câblage (y compris l'ordre des phases et le couplage triangle/ étoile). Vérifiez l'absence de défaut de terre dans le moteur ou son câblage en mesurant la résistance d'isolement du moteur et de son câblage. Cf. chapitre <i>Raccordements</i> , section <i>Mesure de la résistance d'isolement de l'installation</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur. |
| A2BA | Surcharge IGBT | Température excessive jonction-boîtier des IGBT. Cette alarme protège le(s) IGBT et peut être activée par un court-circuit dans le câble moteur. | Vérifiez le câble du moteur. Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |
| A3A1 | Surtension bus c.c. | Tension c.c. du circuit intermédiaire excessive (lorsque le variateur est arrêté). | Vérifiez le réglage de la tension réseau (paramètre <i>95.01 Tension réseau</i>). Un réglage inapproprié peut causer l'emballement du moteur ou la surcharge du hacheur de freinage ou de la résistance. |
| A3A2 | Sous-tension bus c.c. | Tension c.c. du circuit intermédiaire insuffisante (lorsque le variateur est arrêté). | Vérifiez la tension réseau. Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| A3AA | Bus c.c. non chargé | La tension du circuit c.c. intermédiaire n'a pas encore atteint le seuil de fonctionnement. | |

502 Localisation des défauts

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|---|
| A490 | Erreur config sonde thermique | La température ne peut pas être surveillée en raison d'une configuration erronée de l'adaptateur. Les réglages des sorties analogiques ne correspondent pas aux paramètres 35.11 et 35.21 . | Vérifiez l'adéquation des paramétrages de la source de la température 35.11 et 35.21 . Vérifiez l'adéquation des paramétrages de la source de la température 35.11 et 35.21 par rapport aux paramètres des AO 13.12 et 13.22 . |
| A491 | Température ext. 1 (texte du message modifiable) | La température mesurée 1 a franchi la limite d'alarme. | Vérifiez la valeur du paramètre 35.02 <i>Température mesurée 1</i> . Vérifiez le refroidissement du moteur (ou de tout autre appareil dont la température est mesurée). Vérifiez la valeur du paramètre 35.13 <i>Limite alarme température 1</i> . |
| A492 | Température ext. 2 (texte du message modifiable) | La température mesurée 2 a franchi la limite d'alarme. | Vérifiez la valeur du paramètre 35.03 <i>Température mesurée 2</i> . Vérifiez le refroidissement du moteur (ou de tout autre appareil dont la température est mesurée). Vérifiez la valeur du paramètre 35.23 <i>Limite alarme température 2</i> . |
| A4A0 | Temp. carte de commande | Température de l'unité de commande trop élevée. | Vérifiez le code auxiliaire. Cf. intervention préconisée pour chaque code ci-dessous. |
| | (non) | Température supérieure à la limite d'alarme | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. |
| | 1 | Thermistance défectueuse | Contactez votre correspondant ABB pour remplacer l'unité de commande. |
| A4A1 | Surchauffe IGBT | Température estimée des IGBT excessive | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|----------------------------|---|---|
| A4A9 | Refroidissement | Température excessive du module variateur | Vérifiez la température ambiante. Si elle dépasse 40 °C/104 °F (tailles IP21 R4...R9) ou 50 °C /122 °F (tailles IP21 R1...R9), assurez-vous que le courant de charge n'est pas supérieur à la capacité de charge déclassée du variateur. Pour toutes les tailles en protection IP55, contrôlez la température de déclassement. Cf. chapitre <i>Caractéristiques techniques</i> , section <i>Déclassement</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement dans le module variateur et le fonctionnement du ventilateur. Vérifiez le degré de propreté de l'armoire et l'encrassement du radiateur du module variateur. Au besoin, nettoyez. |
| A4B0 | Température excessive | Température excessive de l'unité de puissance | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. (1 : phase U, 2 : phase V, 3 : phase W, 4 : carte INT, 6 : prise d'air (sonde raccordée à la carte INT X10), 7 : ventilateur du logement de la carte de circuits imprimés ou carte d'alimentation, FA : température ambiante) |
| A4B1 | Écart température excessif | Grand écart de température entre les IGBT des différentes phases | Vérifiez le câblage du moteur. Vérifiez le refroidissement du (des) module(s) variateur(s). |
| A4F6 | Température IGBT | Température excessive des IGBT du variateur | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |
| A581 | Ventilateur | Retour ventilateur de refroidissement absent. Taille R6 ou plus grand. | Consultez le code auxiliaire pour identifier le ventilateur en cause. Le code 0 désigne le ventilateur principal 1. Autres codes (format XYZ) : « X » indique le code d'état (1 : identification moteur, 2 : normal), « Y » = 0, « Z » donne le numéro du ventilateur (1 : ventilateur principal 1, 2 : ventilateur principal 2, 3 : ventilateur principal 3). Vérifiez le fonctionnement et le raccordement du ventilateur. Remplacez le ventilateur s'il est défectueux. |

504 Localisation des défauts

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|---|
| A582 | Absence ventilateur auxiliaire | Un ventilateur de refroidissement auxiliaire (ventilateur interne IP55) est bloqué ou déconnecté. | Vérifiez le code auxiliaire. Vérifiez le ventilateur auxiliaire et ses raccordements. Remplacez le ventilateur défectueux. Assurez-vous que le capot avant du variateur est à sa place et bien serré. Si le capot doit être déposé pour la mise en service du variateur, cette alarme sera signalée même si le défaut correspondant est corrigé. Cf. défaut 5081 Ventilateur auxiliaire cassé (page 517). |
| A5A0 | Fonction STO Alarme paramétrable : 31.22 Signal marche/arrêt STO | Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO) activée, c'est-à-dire perte du signal ou des signaux du circuit de sécurité raccordé(s) sur XSTO | Vérifiez les raccordements du circuit de sécurité. Pour des détails, cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur ainsi que la description du paramètre 31.22 Signal marche/arrêt STO (page 323). Vérifiez la valeur du paramètre 95.04 Alim carte commande . |
| A5EA | Température circuit de mesure | Problème de mesure de la température interne du variateur. Le code auxiliaire dépend du type d'unité de commande. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | | Tailles R1...R5 | |
| | 0000 0001 | Température IGBT | |
| | 0000 0003 | Température de la carte | |
| | 0000 0006 | Température de l'alimentation | |
| | | Tailles R6...R11 | |
| | 0000 0001 | Phase U IGBT | |
| | 0000 0002 | Phase V IGBT | |
| | 0000 0003 | Phase W IGBT | |
| | 0000 0004 | Température de la carte | |
| | 0000 0005 | Hacheur de freinage | |
| | 0000 0006 | Entrée d'air (TEMP3) | |
| | 0000 0007 | Température de l'alimentation | |
| | 0000 0008 | du/dt (TEMP2) | |
| | 0000 0009 | TEMP1 | |
| | FAh = 1111 1010 | Température ambiante | |
| A5EB | Perte tension carte alimentation | Coupeure d'alimentation de l'unité de puissance | Contactez votre correspondant ABB. |
| A5ED | Circuit mesure ADC | Défaut du circuit de mesure | Contactez votre correspondant ABB. |
| A5EE | Circuit mesure DFF | Défaut du circuit de mesure | Contactez votre correspondant ABB. |
| A5EF | Retour d'état UP | L'état retourné par les phases de sortie est contraire aux signaux de commande. | Contactez votre correspondant ABB. |
| A5F0 | Retour précharge | Absence de signal de retour de précharge | Vérifiez le signal de retour émis par le système de précharge. |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|----------------------------------|---|--|
| A682 | Vitesse effacement flash excédée | La mémoire flash (dans l'unité mémoire) a été effacée trop souvent, ce qui a raccourci sa durée de vie. | Évitez de forcer des sauvegardes de paramètres superflues au par. 96.07 ou d'écrire des paramètres de façon cyclique (p. ex., déclenchement de la pile par des paramètres). Vérifiez le code auxiliaire (format XYYY YZZZ). « X » indique la source de l'alarme (1 : supervision de l'effacement flash générique). « ZZZ » précise le numéro de sous-secteur flash à l'origine de l'alarme. |
| A686 | Incompatibilité somme contrôle | La checksum des paramètres 96.68 Checksum active A ne correspond pas à 96.71 Checksum approuvée A et/ou la checksum des paramètres 96.69 Checksum active B ne correspond pas à 96.72 Checksum approuvée B . | Récupérez les modifications de paramètres postérieures à l'approbation de la checksum. Si ces modifications sont valides, approuvez la nouvelle checksum en réglant les bits 12 <i>Mot de commande somme de contrôle (Régler checksum approuvée A)</i> et/ou 13 (<i>Régler checksum approuvée B</i>) du paramètre 96.55 sur 1 = Réglé. |
| A6A4 | Valeurs nominales moteur | Réglage incorrect des paramètres du moteur Dimensionnement incorrect du variateur | Vérifiez le code auxiliaire. Cf. intervention préconisée pour chaque code ci-dessous. |
| | | 0001 Fréquence de glissement trop faible | Vérifiez les réglages des paramètres de configuration du moteur des groupes 98 et 99. Vérifiez que le variateur est correctement dimensionné pour le moteur. |
| | | 0002 Écart trop important entre les vitesses synchrone et nominale | |
| | | 0003 Vitesse nominale supérieure à la vitesse synchrone avec une paire de pôles | |
| | | 0004 Courant nominal hors limites | |
| | | 0005 Tension nominale hors limites | |
| | | 0006 Puissance nominale supérieure à la puissance apparente | |
| | | 0007 Puissance nominale incohérente par rapport à la vitesse et au couple nominaux | |
| A6A5 | Pas de données moteur | Les paramètres du groupe 99 n'ont pas été réglés. | Vérifiez que tous les paramètres requis du groupe 99 ont été réglés. N.B : L'apparition de cette alarme au cours de la mise en route est normale, tant que les données moteur n'ont pas été entrées. |
| A6A6 | Gamme tension non sélectionnée | La gamme de tension n'a pas été définie. | Réglez-la au paramètre 95.01 Tension réseau . |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|---|--|
| A6A7 | Heure système non réglée | L'heure du système n'est pas réglée. Les fonctions minuterie ne peuvent pas être utilisées, et les dates de la pile de défauts sont inexactes. | Régalez manuellement l'heure du système ou raccordez la microconsole au variateur pour synchroniser l'horloge. Si vous utilisez une microconsole de base, synchronisez l'horloge via l'EFB ou un bus de terrain. Régalez le paramètre 34.10 Fctions minuterie active sur Désactivé pour désactiver les fonctions de minuterie si elles ne servent pas. |
| A6B0 | Verrou utilisateur ouvert | Le verrou utilisateur est ouvert, c'est-à-dire que les paramètres de configuration du verrou 96.100 à 96.102 sont visibles. | Pour fermer le verrou, saisissez un code d'accès non valide au paramètre 96.02 Code d'accès . Cf. section Verrou utilisateur (page 201). |
| A6B1 | Code accès util. non confirmé | Un nouveau code d'accès utilisateur a été saisi au paramètre 96.100 mais il n'a pas été confirmé au paramètre 96.101 . | Pour le confirmez, ressaisissez le code d'accès au par. 96.101 . Pour annuler, fermez le verrou utilisateur sans confirmer le nouveau code. Cf. section Verrou utilisateur (page 201). |
| A6D1 | Conflit param FBA A | L'API demande une fonction, mais celle-ci n'est pas présente dans le variateur ou n'a pas été activée. | Vérifiez la programmation de l'API. Vérifiez les réglages des groupes de paramètres 50 Coupleur réseau (FBA) . |
| A6E5 | Paramétrage AI | Le réglage physique en courant/tension d'une entrée analogique n'est pas conforme aux paramétrages. | Consultez la pile d'événements pour connaître le code auxiliaire. Le code indique l'entrée analogique dont le réglage est à l'origine du conflit. Modifiez le réglage physique (sur l'unité de commande du variateur) ou le paramètre 12.15/12.25 . N.B. : Vous devez réinitialiser l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande) pour que les modifications des réglages physiques prennent effet. |
| A6E6 | Configuration CCU | Erreur de configuration de la courbe de charge utilisateur. | Vérifiez le code auxiliaire (format XXXX ZZZZ). «ZZZZ» décrit le problème (cf. intervention préconisée pour chaque code ci-dessous). |
| | 0000 | Points de vitesse incohérents | Vérifiez que la valeur de chaque point de vitesse (paramètres 37.11 à 37.15) est supérieure à celle du point précédent. |
| | 0001 | Points de fréquence incohérents | Vérifiez que la valeur de chaque point de vitesse (paramètres 37.20 à 37.16) est supérieure à celle du point précédent. |
| | 0002 | Point de sous-charge supérieure au point de surcharge | Vérifiez que la valeur de chaque point de surcharge (paramètres 37.31 à 37.35) est supérieure à celle du point de sous-charge correspondant (37.21 à 37.25). |
| | 0003 | Point de surcharge inférieur au point de sous-charge | |
| A780 | Moteur bloqué Alarme paramétrable : 31.24 Détection rotor bloqué | Le moteur fonctionne dans la zone de blocage du rotor. Origine : surcharge ou puissance moteur insuffisante. | Vérifiez la charge du moteur et les valeurs nominales du variateur. Vérifiez le réglage des paramètres des fonctions de défauts. |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---------------------------------------|--|---|
| A783 | Surcharge moteur | Courant moteur trop élevé | Vérifiez que le moteur n'est pas en surcharge. Réglez les paramètres utilisés pour la fonction de surcharge moteur (35.57...35.53) et 35.55...35.56. |
| A784 | Motor disconnect | Les trois phases de sortie sont sectionnées du moteur. | Vérifiez que les interrupteurs entre le variateur et le moteur sont fermés. Vérifiez que tous les câbles entre le variateur et le moteur sont raccordés et sécurisés. Si vous ne constatez aucun problème, et que la sortie du variateur était bien raccordée au moteur, contactez votre correspondant ABB. |
| A792 | Câblage résist. freinage | Résistance de freinage en court-circuit ou défaut de commande du hacheur de freinage. Taille R6 ou plus grand. | Vérifiez le raccordement du hacheur de freinage et de la résistance de freinage. Vérifiez que la résistance de freinage est en bon état. |
| A793 | Température résist freinage excessive | La température de la résistance de freinage a franchi la limite d'alarme réglée au paramètre 43.12 Limite alarme résist frein. | Arrêtez le variateur. Laissez la résistance refroidir. Vérifiez les valeurs de réglage de la fonction de protection contre la surcharge de la résistance (groupe de paramètres 43 Hacheur de freinage). Vérifiez la valeur de réglage de la limite d'alarme au paramètre 43.12 Limite alarme résist frein. Vérifiez que la résistance est correctement dimensionnée. Vérifiez que le cycle de freinage respecte les limites autorisées. |
| A794 | Données RF | Données de la résistance de freinage non indiquées | Un ou plusieurs réglage(s) des données de la résistance (paramètres 43.08...43.10) ne sont pas justes. Le paramètre concerné est indiqué par le code auxiliaire. |
| | 0000 0001 | Valeur ohmique trop basse | Vérifiez le réglage du paramètre 43.10. |
| | 0000 0002 | Constante de temps thermique non donnée | Vérifiez le réglage du paramètre 43.08. |
| | 0000 0003 | Puissance continue maxi non donnée | Vérifiez le réglage du paramètre 43.09. |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---|---|---|
| A79C | Dépassement temp IGBT hacheur | La température des IGBT du hacheur de freinage a franchi la limite d'alarme interne. | Laissez le hacheur refroidir. Vérifiez que la température ambiante n'est pas excessive. Vérifiez que le ventilateur de refroidissement fonctionne correctement. Vérifiez que la circulation de l'air n'est pas obstruée. Vérifiez le dimensionnement et le bon refroidissement de l'armoire. Vérifiez les valeurs de réglage de la fonction de protection contre la surcharge de la résistance (paramètres 43.06...43.10). Vérifiez la valeur mini admissible de la résistance pour le hacheur utilisé. Vérifiez que le cycle de freinage respecte les limites autorisées. Vérifiez que la tension c.a. d'alimentation du variateur n'est pas excessive. |
| A7A2 | Échec ouverture du frein mécanique | Signal d'acquiescement du frein mécanique non conforme à l'ouverture | Vérifiez le raccordement du frein mécanique. Vérifiez les valeurs de réglage du frein mécanique au groupe de paramètres 44 Commande frein mécanique . Vérifiez la conformité du signal d'acquiescement à l'état réel du frein. |
| A7AB | Échec config. I/O extension | Le module de type C installé est différent du module configuré, ou la communication entre le variateur et le module a été perturbée. | Vérifiez que le module installée (affiché au paramètre 15.02 Module d'extension détecté) est le même que celui sélectionné au paramètre 15.01 Type module d'extension . Supprimez les sources de perturbation. |
| A7C1 | Communication FBAA Alarme paramétrable : 50.02 Perte communic FBA A | Perte de la communication cyclique entre le variateur et le module coupleur réseau A ou entre l'automate (API) et le module coupleur réseau A | Vérifiez l'état de la communication sur la liaison série. Cf. documentation utilisateur de l'interface bus de terrain. Vérifiez les réglages des groupes de paramètres 50 Coupleur réseau (FBA) , Paramètres FBA A , 52 Entrée données FBA A et 53 Sortie données FBA A . Vérifiez le raccordement des câbles. Vérifiez que le maître de la liaison peut communiquer. |
| A7CE | Perte comm EFB Alarme paramétrable : 58.14 Action sur perte comm | Rupture de la communication sur le protocole EFB | Vérifiez l'état du maître de la liaison (en ligne/hors ligne/erreur, etc.). Vérifiez le raccordement des câbles sur les bornes 29, 30 et 31 (EIA-485/X5) de l'unité de commande. |
| A7EE | Perte microconsole Alarme paramétrable : 49.05 Action sur perte comm | Interruption de la communication avec la microconsole ou le programme PC sélectionné(e) comme dispositif de commande actif | Vérifiez le raccordement du PC ou de la microconsole. Vérifiez le connecteur de la microconsole. Vérifiez le logement de la microconsole si utilisé. Sectionnez et reconnectez la microconsole. |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| A88F | Ventilateur de refroidissement | Limite de la minuterie de maintenance dépassée | Il pourrait être nécessaire de changer le ventilateur de refroidissement. Le paramètre 05.04 Cpteur tps fct ventil indique le temps de fonctionnement du ventilateur de refroidissement. |
| A8A0 | Supervision AI Alarme paramétrable : 12.03 Fonction supervision AI | Un signal analogique se trouve en dehors des limites spécifiées pour l'entrée analogique. | Vérifiez le niveau du signal sur l'entrée analogique. Vérifiez le câblage de l'entrée. Vérifiez les limites mini et maxi de l'entrée au groupe de paramètres 12 AI standard . |
| A8A1 | Alarme vie RO | Le relais a dépassé le nombre de changements d'état recommandé. | Remplacez l'unité de commande ou arrêtez au moyen de la sortie relais. |
| | 0001 | Sortie relais 1 | Remplacez l'unité de commande ou arrêtez au moyen de la sortie relais 1. |
| | 0002 | Sortie relais 2 | Remplacez l'unité de commande ou arrêtez au moyen de la sortie relais 2. |
| | 0003 | Sortie relais 3 | Remplacez l'unité de commande ou arrêtez au moyen de la sortie relais 3. |
| A8A2 | Alarme commutation RO | La vitesse de changement d'état du relais est supérieure aux recommandations, par exemple si un signal à fréquence de changement rapide y est raccordé. Le relais dépassera prochainement sa durée de vie théorique. | Remplacez le signal raccordé sur la source de la sortie relais par un signal à fréquence de changement moins rapide. |
| | 0001 | Sortie relais 1 | Sélectionnez un signal différent via le paramètre 10.24 Source RO1 . |
| | 0002 | Sortie relais 2 | Sélectionnez un signal différent via le paramètre 10.27 Source RO2 . |
| | 0003 | Sortie relais 3 | Sélectionnez un signal différent via le paramètre 10.30 Source RO3 . |
| A8B0 | ABB Supervision signal 1 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.06 Action supervision 1 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 1 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.07 Signal supervision 1). |
| A8B1 | ABB Supervision signal 2 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.16 Action supervision 2 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 2 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.17 Signal supervision 2). |
| A8B2 | ABB Supervision signal 3 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.26 Action supervision 3 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 3 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.27 Signal supervision 3). |

510 Localisation des défauts

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| A8B3 | ABB Supervision signal 4 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.36 Action supervision 4 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 4 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.37 Signal supervision 4). |
| A8B4 | ABB Supervision signal 5 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.46 Action supervision 5 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 5 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.47 Signal supervision 5). |
| A8B5 | ABB Supervision signal 6 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 32.56 Action supervision 6 | Alarme générée par la fonction de supervision de signaux 6 | Vérifiez la source de l'alarme (paramètre 32.57 Signal supervision 6). |
| A8BE | Alarme surcharge CCU Défaut paramétrable : 37.03 Actions surcharge CCU | Le signal sélectionné a dépassé la courbe de surcharge utilisateur. | Vérifiez l'existence de conditions d'exploitation susceptibles d'augmenter le signal surveillé (p. ex., la charge sur moteur si le couple ou le courant font partie des signaux surveillés). Vérifiez la définition de la courbe de charge (groupe de paramètres 37 Courbe de charge utilisateur). |
| A8BF | Alarme sous-charge CCU Défaut paramétrable : 37.04 Actions ss-charge CCU | Le signal sélectionné est passé sous la courbe de sous-charge utilisateur. | Vérifiez l'existence de conditions d'exploitation susceptibles de diminuer le signal surveillé (p. ex., perte de charge si le couple ou le courant font partie des signaux supervisés). Vérifiez la définition de la courbe de charge (groupe de paramètres 37 Courbe de charge utilisateur). |
| A981 | Alarme externe 1 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 31.01 Source événement ext 1 31.02 Type événement externe 1 | Défaut détecté dans le dispositif externe 1 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.01 Source événement ext 1 . |
| A982 | Alarme externe 2 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 31.03 Source événement ext 2 31.04 Type événement externe 2 | Défaut détecté dans le dispositif externe 2 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.03 Source événement ext 2 . |
| A983 | Alarme externe 3 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 31.05 Source événement ext 3 31.06 Type événement externe 3 | Défaut détecté dans le dispositif externe 3 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.05 Source événement ext 3 . |

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|---|---|
| A984 | Alarme externe 4 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 31.07 Source événement ext 4 31.08 Type événement externe 4 | Défaut détecté dans le dispositif externe 4 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.07 Source événement ext 4 . |
| A985 | Alarme externe 5 (texte du message modifiable) Alarme paramétrable : 31.09 Source événement ext 5 31.10 Type événement externe 5 | Défaut détecté dans le dispositif externe 5 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.09 Source événement ext 5 . |
| AF88 | Alarme configuration de saison | Vous avez configuré une saison qui commence avant la saison précédente. | Les dates de début de saison doivent respecter l'ordre chronologique ; cf. paramètres 34.60 Date début saison 1... 34.63 Date début saison 4 . |
| AF90 | Autocalibration régulateur de vitesse | Échec de la fonction d'autocalibrage du régulateur de vitesse | Vérifiez le code auxiliaire (format XXXX YYYY). « YYYY » décrit le problème (cf. intervention préconisée pour chaque code ci-dessous). |
| | 0000 | Le variateur a été arrêté avant que la fonction d'autocalibrage se termine. | Reprenez l'autocalibrage jusqu'à ce qu'il réussisse. |
| | 0001 | Le variateur était démarré mais n'était pas prêt à suivre la commande d'autocalibrage. | Assurez-vous que toutes les conditions préalables à l'autocalibrage sont réunies. Cf. section Avant d'activer la fonction d'autocalibrage (page 133). |
| | 0002 | La référence de couple demandée n'a pas pu être atteinte avant que le variateur parvienne à la vitesse maxi. | Diminuez l'échelon de couple (paramètre 25.38) ou augmentez l'échelon de vitesse (25.39). |
| | 0003 | Le moteur n'a pas pu accélérer/décélérer jusqu'à la vitesse maxi/min. | Augmentez l'échelon de couple (paramètre 25.38) ou diminuez l'échelon de vitesse (25.39). |
| | 0005 | Le moteur n'a pas pu décélérer à fort couple d'autocalibrage. | Diminuez l'échelon de couple (paramètre 25.38) ou l'échelon de vitesse (25.39). |
| AFAA | Réarmement Auto | Un défaut va être réarmé automatiquement. | Alarme purement informative. Cf. réglages du groupe de paramètres 31 Fonctions de défaut . |
| AFE1 | Arrêt d'urgence (off2) | Le variateur a reçu un ordre d'arrêt d'urgence (sélection de mode off2). | Vérifiez que l'entraînement peut continuer de fonctionner en toute sécurité. Ramenez ensuite le bouton d'arrêt d'urgence en position normale. Redémarrez le variateur. |
| AFE2 | Arrêt d'urgence (off1 ou off3) | Le variateur a reçu un ordre d'arrêt d'urgence (sélection de mode off1 ou off3). | Si l'arrêt d'urgence n'était pas intentionnel, vérifiez la source sélectionnée au paramètre 21.05 Source arrêt urgence . |
| AFE9 | Tempo démarr | La temporisation de démarrage est active ; le variateur démarrera le moteur à l'issue de la temporisation prédéfinie. | Alarme purement informative. Cf. paramètre 21.22 Tempo démarr |

512 Localisation des défauts

| Code (hex) | Alarme / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---|--|--|
| AFEB | Validation de marche absente | Signal de validation marche non reçu | Vérifiez le réglage du paramètre 20.12 Source validation marche 1 . Activez le signal (par exemple dans le mot de commande réseau) ou vérifiez le câblage de la source sélectionnée. |
| AFED | Rotation permise | L'appareil n'a pas reçu le signal de rotation dans le délai prédéfini de 240 s. | Activez le signal de rotation permise ((par exemple avec les entrées logiques). Vérifiez le réglage (et la source sélectionnée) du paramètre 20.22 Rotation permise . |
| AFF6 | Identification moteur | Identification moteur au prochain démarrage | Alarme purement informative. |
| AFF8 | Chauffe moteur active | Préchauffe en cours | Alarme purement informative. Le préchauffage du moteur est actif. Le courant indiqué au paramètre 21.16 Courant préchauffage traverse le moteur. |
| B5A0 | Événement STO Événement paramétrable : 31.22 Signal marche/arrêt STO | Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO) activée : perte du ou des signaux du circuit de sécurité raccordé(s) sur XSTO. | Alarme purement informative. Vérifiez les raccordements du circuit de sécurité. Pour des détails, cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur ainsi que la description du paramètre 31.22 Signal marche/arrêt STO (page 323). |
| D501 | Plus de moteurs PFC disponibles | Impossible de démarrer des moteurs PFC supplémentaires : ils sont soit verrouillés, soit en mode manuel. | Vérifiez qu'il n'y a pas de moteurs PFC verrouillés aux paramètres 76.81...76.84 . Si tous les moteurs sont utilisés, cela signifie que le système PFC n'est pas correctement dimensionné pour gérer la demande. |
| D502 | Tous moteurs verrouillés | Tous les moteurs du système PFC sont verrouillés. | Vérifiez qu'il n'y a pas de moteurs PFC verrouillés aux paramètres 76.81...76.84 . |
| D503 | Mot. PFC commandé en VV. verr. | Le moteur raccordé au variateur est verrouillé (indisponible). | Le moteur raccordé au variateur est verrouillé et ne peut donc pas être démarré. Désactivez le verrouillage correspondant pour démarrer le moteur PFC commandé en vitesse variable. Cf. paramètres 76.81...76.84 . |

Messages de défaut

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|-------------------------------|---|---|
| 1080 | Tempo sauvegarde/restauration | Échec de la communication entre le variateur et la microconsole ou l'outil PC lors de la création ou de la restauration de la sauvegarde. | Relancez la sauvegarde ou la restauration. |
| 1081 | Défaut ID | Le logiciel du variateur n'arrive pas à lire l'identifiant du variateur. | Réarmez le défaut pour relancer la tentative de lecture de l'identifiant du variateur. Si le défaut réapparaît, arrêtez et redémarrez le variateur. Recommencez si nécessaire. Si le défaut persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 2281 | Étalonnage | Offset de la mesure du courant de phase de sortie ou écart entre la mesure de courant des phases de sortie U2 et W2 trop important (valeurs actualisées pendant l'étalonnage du courant). | Répétez l'étalonnage du courant (en sélectionnant <i>Étalonnage mesure courant</i> au paramètre 99.13). Si le défaut persiste, contactez votre correspondant ABB. Les codes auxiliaires s'affichent ci-dessous |
| | 0001 | Erreur d'offset du courant de phase U trop élevée | |
| | 0002 | Erreur d'offset du courant de phase V trop élevée | |
| | 0003 | Erreur d'offset du courant de phase W trop élevée | |
| | 0004 | Écart de gain trop élevé détecté entre les mesures de courant de phase | |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--------------------|---|--|
| 2310 | Surintensité | Le courant de sortie excède la limite de défaut interne. Ce défaut peut être causé par une surintensité, mais aussi par un défaut de terre ou une perte de phase réseau. | Vérifiez la charge du moteur. Vérifiez les temps d'accélération des groupes de paramètres 23 Rampe référence vitesse (régulation de vitesse), 26 Chaîne référence couple (régulation de couple) ou 28 Chaîne référence fréquence (régulation de fréquence). Vérifiez également les paramètres 46.01 Échelle Vitesse , 46.02 Échelle fréquence et 46.03 Échelle couple . Vérifiez le moteur et son câblage (y compris l'ordre des phases et le couplage triangle/étoile). Vérifiez qu'il n'y a aucune ouverture ou fermeture de contacteur dans le câble moteur. Vérifiez que les données initiales des paramètres du groupe 99 correspondent aux valeurs de la plaque signalétique du moteur. Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur. Vérifiez l'absence de défaut de terre dans le moteur ou son câblage en mesurant la résistance d'isolement du moteur et de son câblage. Cf. chapitre <i>Raccordements</i> , section <i>Mesure de la résistance d'isolement de l'installation</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. |
| 2330 | Fuite à la terre | Détection par le variateur d'un déséquilibre de charge généralement dû à un défaut de terre dans le moteur ou son câblage | Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur. Vérifiez l'absence de défaut de terre dans le moteur ou son câblage en mesurant la résistance d'isolement du moteur et de son câblage. Si autorisé, essayez de faire fonctionner le moteur de commande Scalaire. (Cf. paramètre 99.04 Mode commande moteur .) Si aucun défaut de terre n'est détecté, contactez votre correspondant ABB. |
| 2340 | Court-circuit | Court-circuit dans le(s) câble(s) moteur ou le moteur | Vérifiez l'absence d'erreur de câblage dans le câble moteur et le moteur. Vérifiez qu'aucun condensateur de compensation du facteur de puissance ni limiteur de surtension n'est installé sur le câble moteur. Mettez le variateur hors tension, puis à nouveau sous tension. |
| | 0080 | L'état retourné par les phases de sortie est contraire aux signaux de commande. Appareils en tailles R6 et R7. | |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---|--|--|
| 2381 | Surcharge IGBT | Température excessive jonction-boîtier des IGBT. Ce défaut protège le(s) IGBT et peut être activé par un court-circuit dans le câble moteur. | Vérifiez le câble du moteur. Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |
| 3130 | Perte phase d'entrée Défaut programmable : 31.21 Perte phase réseau | Oscillation de la tension du circuit intermédiaire. Origine possible : phase réseau manquante ou fusible fondu. | Vérifiez les fusibles réseau. Vérifiez que les raccordements des câbles de puissance sont bien serrés. Vérifiez un déséquilibre éventuel de la tension réseau. |
| 3181 | Défaut câblage ou terre Défaut programmable : 31.23 Défaut câblage ou terre | Défaut de raccordement du câble réseau et du câble moteur (ex., le câble réseau est branché sur les bornes de sortie du variateur). | Vérifiez les raccordements réseau. |
| 3210 | Surtension bus c.c. | Tension c.c. du circuit intermédiaire excessive | Vérifiez que la régulation de surtension est activée (paramètre 30.30 Régulation de surtension). Vérifiez que la tension réseau correspond à la tension nominale d'alimentation du variateur. Vérifiez la présence de surtensions statiques ou transitoires dans le réseau. Vérifiez le hacheur et la résistance de freinage (si installés). Vérifiez le temps de décélération Utilisez la fonction d'arrêt en roue libre (si applicable) Équipez le variateur d'un hacheur de freinage et d'une résistance de freinage. Vérifiez que la résistance de freinage est correctement dimensionnée et que ses valeurs se situent dans la plage admissible du variateur. |
| 3220 | Sous-tension bus c.c | Tension du bus c.c. trop faible. Origine possible : phase réseau manquante, fusible fondu ou défaut du pont redresseur. | Vérifiez les câbles réseau, les fusibles et l'appareillage. |
| 3381 | Perte de phase de sortie Défaut programmable : 31.19 Perte phase moteur | Défaut de raccordement du circuit moteur (les trois phases ne sont pas raccordées). | Raccordez correctement le câble moteur. |
| 4110 | Temp. carte de commande | Température de l'unité de commande trop élevée | Vérifiez le refroidissement du variateur. Vérifiez le ventilateur de refroidissement auxiliaire. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| 4210 | Surchauffe IGBT | Température estimée des IGBT excessive | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |
| 4290 | Refroidissement | Température excessive du module variateur | Vérifiez la température ambiante. Si elle dépasse 40 °C / 104 °F (tailles R4 à R9 en protection IP21) ou 50 °C / 122 °F (tailles R1 à R9 en protection IP21), assurez-vous que le courant de charge n'est pas supérieur à la capacité de charge déclassée du variateur. Pour toutes les tailles en protection IP55, contrôlez la température de déclassement. Cf. chapitre <i>Caractéristiques techniques</i> , section <i>Déclassement</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement dans le module variateur et le fonctionnement du ventilateur. Vérifiez le degré de propreté de l'armoire et l'encrassement du radiateur du module variateur. Au besoin, nettoyez. |
| 42F1 | Température IGBT | Température excessive des IGBT du variateur | Vérifiez les conditions ambiantes. Vérifiez la circulation de l'air de refroidissement et le bon fonctionnement du ventilateur. Vérifiez l'encrassement des ailettes du radiateur. Vérifiez l'adéquation de la puissance du moteur à celle du variateur. |
| 4310 | Température excessive | Température excessive de l'unité de puissance | Cf. A4B0 Température excessive (page 503). |
| 4380 | Écart température excessif | Grand écart de température entre les IGBT des différentes phases | Vérifiez le câblage du moteur. Vérifiez le refroidissement du (des) module(s) variateur(s). |
| 4981 | Température ext. 1 (texte du message modifiable) | La température mesurée 1 a franchi la limite de défaut. | Vérifiez la valeur du paramètre 35.02 Température mesurée 1 . Vérifiez le refroidissement du moteur (ou de tout autre appareil dont la température est mesurée). |
| 4982 | Température ext. 2 (texte du message modifiable) | La température mesurée 2 a franchi la limite de défaut. | Vérifiez la valeur du paramètre 35.03 Température mesurée 2 . Vérifiez le refroidissement du moteur (ou de tout autre appareil dont la température est mesurée). |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| 4990 | CPTC-02 non trouvé | Le module d'extension CPTC-02 n'est pas détecté dans le support 2. | Mettez le variateur hors tension et assurez-vous que le module est bien inséré dans le support 2. Cf. aussi manuel anglais <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058). |
| 4991 | Danger temp. moteur | Le module CPTC-02 signale un échauffement excessif. <ul style="list-style-type: none"> • Température du moteur trop élevée ou • thermistance en court-circuit/non raccordée. | Vérifiez le refroidissement du moteur. Vérifiez la charge du moteur et les valeurs nominales du variateur. Vérifiez le câblage de la sonde thermique. Rectifiez-le s'il est défectueux. Mesurez la résistance de la sonde. Remplacez la sonde si elle est défectueuse. |
| 5080 | Ventilateur | Retour ventilateur de refroidissement absent. Taille R6 ou plus grand. | Cf. A581 Ventilateur (page 503). |
| 5081 | Ventilateur auxiliaire cassé | Un ventilateur de refroidissement auxiliaire (raccordé aux connecteurs de l'unité de commande) est bloqué au déconnecté. | Vérifiez le code auxiliaire. Vérifiez le ou les ventilateur(s) auxiliaire(s) et les raccordements. Remplacez le ventilateur s'il est défectueux. Assurez-vous que le capot avant du variateur est à sa place et bien serré. Si le capot doit être déposé pour la mise en service du variateur, activez le paramètre 31.36 Bypass défaut ventil. aux dans un délai de 2 minutes après le redémarrage de l'unité de commande pour supprimer temporairement le défaut. Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). |
| | | 0001 Vent. auxil. 1 cassé | |
| | | 0002 Vent. auxil. 2 cassé | |
| 5090 | Défaut matériel STO | La fonction de diagnostic STO a détecté une défaillance matérielle. | Contactez votre correspondant ABB pour remplacer le matériel défectueux. |
| 5091 | Fonction STO Défaut programmable : 31.22 Signal marche/arrêt STO | Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO) activée, c'est-à-dire perte du signal ou des signaux du circuit de sécurité raccordé(s) sur STO lors du démarrage ou du fonctionnement. | Vérifiez les raccordements du circuit de sécurité. Pour des détails, cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur ainsi que la description du paramètre 31.22 Signal marche/arrêt STO (page 323). Vérifiez la valeur du paramètre 95.04 Alim carte commande . |
| 5092 | Erreur logique UP | Mémoire de l'unité de puissance effacée | Contactez votre correspondant ABB. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|-------------------------------|---|--|
| 5093 | Incompatibilité ID | Le variateur n'est pas conforme aux informations enregistrées en mémoire. Origine possible : mise à jour logicielle. | Mettez le variateur hors tension, puis à nouveau sous tension. Recommencez si nécessaire. |
| 5094 | Température circuit de mesure | Problème de mesure de la température interne du variateur | Contactez votre correspondant ABB. |
| 5089 | Dysfonct circuit SMT | Le variateur déclenche sur défaut Danger temp. moteur et ne génère aucun événement/ défaut/alarme STO. N.B. : Si une seule des deux voies STO est ouverte, le variateur déclenche sur défaut 5090 Défaut matériel STO . | Vérifiez le raccordement entre la sortie relais du module et la borne STO. |
| 5098 | Perte communication I/O | Rupture de communication avec les I/O standard. | Essayez de réarmer le défaut ou arrêtez et redémarrez le variateur. |
| 50A0 | Ventilateur | Ventilateur de refroidissement bloqué ou déconnecté | Vérifiez le fonctionnement et le raccordement du ventilateur. Remplacez le ventilateur s'il est défectueux. |
| 5681 | Communication UP | Détection d'erreurs de communication entre l'unité de commande du variateur et l'unité de puissance | Vérifiez les raccordements entre l'unité de commande et l'unité de puissance. Vérifiez la valeur du paramètre 95.04 Alim carte commande . |
| 5682 | Perte unité de puissance | Défaut de raccordement entre l'unité de commande du variateur et l'unité de puissance | Vérifiez les raccordements entre l'unité de commande et l'unité de puissance. |
| 5691 | Circuit mesure ADC | Défaut du circuit de mesure | Contactez votre correspondant ABB. |
| 5692 | Perte tension carte UP | Coupeure d'alimentation de l'unité de puissance | Contactez votre correspondant ABB. |
| 5693 | Circuit mesure DFF | Défaut du circuit de mesure | Contactez votre correspondant ABB. |
| 5697 | Retour précharge | Absence de signal de retour de précharge | Vérifiez le signal de retour émis par le système de précharge. |
| 5698 | Défaut UP inconnu | La logique de l'unité de puissance a généré un défaut non reconnu par le logiciel. | Vérifiez que la logique est bien compatible avec le logiciel. |
| 6181 | Vers. FPGA incomp. | Versions firmware et FPGA incompatibles | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--------------------------------|---|--|
| 6200 | Incompatibilité somme contrôle | La checksum des paramètres 96.68 Checksum active A ne correspond pas à 96.71 Checksum approuvée A et/ou la checksum des paramètres 96.69 Checksum active B ne correspond pas à 96.72 Checksum approuvée B . | Récupérez les modifications de paramètres postérieures à l'approbation de la checksum. Si ces modifications sont valides, approuvez la nouvelle checksum en réglant les bits 12 (<i>Mot de commande somme de contrôle (Régler checksum approuvée A)</i>) et/ou 13 (<i>Régler checksum approuvée B</i>) du paramètre 96.55 sur 1 = Régulé. |
| 6306 | Fichier correspond FBA A | Erreur de lecture du fichier de correspondance du coupleur réseau A | Contactez votre correspondant ABB. |
| 6481 | Surcharge tâche | Défaut interne | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 6487 | Dépassement capacité | Défaut interne | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 64A1 | Charge fichier interne | Erreur de lecture du fichier | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 64A4 | Défaut ID | Erreur de chargement ID | Contactez votre correspondant ABB. |
| 64A6 | Programme adaptatif | Erreur dans le programme adaptatif | Vérifiez le code auxiliaire (format XYYY ZZZZ). « XX » indique le numéro de l'état (00 = programme de base) et « YY » celui du bloc fonction (0000 = erreur générique). « ZZZZ » correspond au problème. |
| | 000A | Programme corrompu ou bloc inexistant | Restaurez le programme d'origine ou téléchargez le programme vers le variateur. |
| | 000C | Une entrée de bloc manquante | Vérifiez les entrées du bloc. |
| | 000E | Programme corrompu ou bloc inexistant | Restaurez le programme d'origine ou téléchargez le programme vers le variateur. |
| | 0011 | Programme trop gros | Supprimez des blocs jusqu'à disparition de l'erreur. |
| | 0012 | Programme vide | Corrigez le programme et téléchargez-le vers le variateur. |
| | 001C | Paramètre ou bloc inexistant utilisé dans le programme. | Modifiez le programme pour corriger la référence au paramètre ou utilisez un bloc existant. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|-----------------------------------|---|---|
| | 001D | Type de paramètre invalide pour la connexion sélectionnée | Modifiez le programme pour corriger la référence au paramètre. |
| | 001E | Échec de la sortie vers le paramètre car celui-ci est protégé en écriture. | Vérifiez la référence au paramètre dans le programme. Vérifiez la présence d'autres sources affectant le paramètre cible. |
| | 0023 | Fichier programme incompatible avec la version actuelle du firmware | Adaptez le programme à la bibliothèque de blocs et à la version firmware actuelles. |
| | 0024 | | |
| | Autre | – | Contactez votre correspondant ABB en citant le code auxiliaire. |
| 64B1 | Défaut SSW interne | Défaut interne | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 64B2 | Défaut jeu utilisateur | Échec du chargement du macroprogramme utilisateur. Motif : <ul style="list-style-type: none"> • le macroprogramme demandé n'existe pas ; • il n'est pas compatible avec le programme de contrôle ; • le variateur a été mis hors tension pendant le chargement. | Vérifiez qu'il existe un macroprogramme utilisateur valide. Rechargez le programme en cas de doute. |
| 64B3 | Erreur paramétrage macroprogramme | Échec du paramétrage du macroprogramme, par exemple suite à une tentative d'écraser un pré réglage non modifiable. | |
| 64E1 | Erreur système exploit | Erreur du système d'exploitation | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). Si le problème persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 6581 | Paramètres système | Le chargement ou la sauvegarde des paramètres a échoué. | Procédez à une sauvegarde forcée au paramètre 96.07 Sauveg manuelle param. Réessayez. |
| 6591 | Tempo sauvegarde/ restauration | Échec de la communication entre la microconsole ou l'outil PC et le variateur pendant une sauvegarde ou une restauration. | Vérifiez la communication avec la microconsole ou l'outil logiciel PC : est-il encore en état sauvegarde/restauration ? |
| 65A1 | Conflit param FBA A | L'API demande une fonction, mais celle-ci n'est pas présente dans le variateur ou n'a pas été activée. | Vérifiez la programmation de l'API. Vérifiez les réglages des groupes de paramètres 50 Coupleur réseau (FBA) et Paramètres FBA A . |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|---|--|
| 6681 | Perte comm EFB Défaut programmable : 58.14 Action sur perte comm | Rupture de la communication sur le protocole EFB | Vérifiez l'état du maître de la liaison (en ligne/hors ligne/erreur, etc.). Vérifiez le raccordement des câbles sur les bornes 29, 30 et 31 (EIA-485/X5) de l'unité de commande. |
| 6682 | Fichier config EFB | Échec de la lecture du fichier de configuration EFB | Contactez votre correspondant ABB. |
| 6683 | Paramétrage EFB invalide | Le réglage des paramètres EFB est incompatible ou incohérent avec le protocole sélectionné. | Vérifiez les réglages du groupe de paramètres 58 Protocole EFB . |
| 6684 | Défaut chargement EFB | Échec du chargement du firmware pour le protocole EFB Incompatibilité de la version entre le firmware du protocole EFB et celui du variateur | Contactez votre correspondant ABB. |
| 6685 | Défaut 2 EFB | Défaut réservé à l'application du protocole EFB | Vérifiez la documentation du protocole. |
| 6686 | Défaut 3 EFB | Défaut réservé à l'application du protocole EFB | Vérifiez la documentation du protocole. |
| 6882 | Dépass. table 32 bits | Défaut interne | Réarmez le défaut. S'il persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 6885 | Dépass fichier texte | Défaut interne | Réarmez le défaut. S'il persiste, contactez votre correspondant ABB. |
| 7081 | Perte microconsole Défaut programmable : 49.05 Action sur perte comm | Interruption de la communication avec la microconsole ou le programme PC sélectionné(e) comme dispositif de commande actif | Vérifiez le raccordement du PC ou de la microconsole. Vérifiez le connecteur de la microconsole. Sectionnez et reconnectez la microconsole. |
| 7085 | Module optionnel incompatible | Module optionnel de communication sur bus de terrain non pris en charge | Remplacez le module par un dont le type est pris en charge. |
| 7086 | Module I/O : surtension AI | Surtension détectée dans une entrée analogique (AI). L'AI passe en mode tension ; elle reviendra automatiquement en mode mA lorsque le niveau du signal sera redescendu dans les limites acceptables. | Vérifiez le niveaux des signaux d'AI. |
| 7121 | Moteur bloqué Défaut programmable : 31.24 Détection rotor bloqué | Le moteur fonctionne dans la zone de blocage du rotor. Origine possible : surcharge ou puissance moteur insuffisante. | Vérifiez la charge du moteur et les valeurs nominales du variateur. Vérifiez le réglage des paramètres des fonctions de défauts. |
| 7122 | Surcharge moteur | Courant moteur trop élevé | Vérifiez que le moteur n'est pas en surcharge. Réglez les paramètres utilisés pour la fonction de surcharge moteur (35.51 à 35.53) et 35.55 à 35.56 . |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---------------------------------------|---|---|
| 7181 | Résistance de freinage | Résistance de freinage endommagée ou non raccordée | Vérifiez qu'une résistance de freinage a été raccordée. Vérifiez que la résistance est en parfait état. Vérifiez le dimensionnement de la résistance. |
| 7183 | Température résist freinage excessive | La température de la résistance de freinage a franchi la limite de défaut réglée au paramètre 43.11 Limite défaut résist frein. | Arrêtez le variateur. Laissez la résistance refroidir. Vérifiez les valeurs de réglage de la fonction de protection contre la surcharge de la résistance (groupe de paramètres 43 Hacheur de freinage). Vérifiez la valeur de réglage de la limite de défaut au paramètre 43.11 Limite défaut résist frein. Vérifiez que le cycle de freinage respecte les limites autorisées. |
| 7184 | Câblage résistance de freinage | Résistance de freinage en court-circuit ou défaut de commande du hacheur de freinage | Vérifiez le raccordement du hacheur de freinage et de la résistance de freinage. Vérifiez que la résistance de freinage est en bon état. |
| 7191 | Court-circuit hacheur | Court-circuit dans les IGBT du hacheur de freinage | Vérifiez que la résistance de freinage est raccordée et en bon état. Vérifiez que les caractéristiques électriques de la résistance de freinage correspondent à celles du chapitre <i>Freinage dynamique sur résistance(s)</i> du <i>Manuel d'installation</i> du variateur. Remplacez le hacheur de freinage si possible. |
| 7192 | Dépassement temp IGBT hacheur | La température des IGBT du hacheur de freinage excède la limite de défaut interne. | Laissez le hacheur refroidir. Vérifiez que la température ambiante n'est pas excessive. Vérifiez que le ventilateur de refroidissement fonctionne correctement. Vérifiez que la circulation de l'air n'est pas obstruée. Vérifiez les valeurs de réglage de la fonction de protection contre la surcharge de la résistance (groupe de paramètres 43 Hacheur de freinage). Vérifiez que le cycle de freinage respecte les limites autorisées. Vérifiez que la tension c.a. d'alimentation du variateur n'est pas excessive. |
| 7310 | Survitesse | Le moteur tourne plus vite que la vitesse maxi autorisée. Origine probable : vitesse mini/maxi mal réglée, couple de freinage insuffisant ou fluctuations de charge lors de l'utilisation de la référence de couple. | Vérifiez les valeurs de vitesse mini/maxi réglées aux paramètres 30.11 Vitesse minimum et 30.12 Vitesse maximum . Vérifiez l'adéquation du couple de freinage du moteur. Vérifiez les possibilités d'application de la régulation de couple. Vérifiez la nécessité d'un hacheur et de résistance(s) de freinage. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| 73B0 | Échec rampe ArrUrg | L'arrêt d'urgence n'a pas pris fin dans les délais prévus. | Vérifiez le réglage des paramètres 31.32 Supervis rampe ArrêtUrg et 31.33 Tempo superv ramp ArrUrg . Vérifiez les temps de rampe pré-réglés (23.11... 23.15 pour le mode Off1, 23.23 pour le mode Off3). |
| 73F0 | Surfréquence | La fréquence de sortie maxi admissible a été dépassée. | Vérifiez le code auxiliaire. |
| | 00FA | Le moteur tourne plus vite que la fréquence maximale admissible en raison d'une erreur de réglage de la fréquence mini/maxi, ou le moteur s'emballe parce que la tension réseau est trop élevée ou que la sélection de la tension réseau au paramètre 95.01 Tension réseau est incorrecte. | Vérifiez les valeurs de fréquence mini/maxi aux paramètres 30.13 Fréquence minimum et 30.14 Fréquence maximum . Vérifiez la tension réseau utilisée et la sélection effectuée au paramètre 95.01 Tension réseau . |
| | Autre | - | Contactez votre correspondant ABB en citant le code auxiliaire. |
| 7510 | Communication FBAA Défaut programmable : 50.02 Perte communic FBA A | Perte de la communication cyclique entre le variateur et le module coupleur réseau A ou entre l'automate (API) et le module coupleur réseau A | Vérifiez l'état de la communication sur la liaison série. Cf. documentation utilisateur de l'interface bus de terrain. Vérifiez les réglages des groupes de paramètres 50 Coupleur réseau (FBA) , Paramètres FBA A , 52 Entrée données FBA A et 53 Sortie données FBA A . Vérifiez le raccordement des câbles. Vérifiez que le maître de la liaison peut communiquer. |
| 8001 | Déft ss-charge ULC | Courbe de charge utilisateur : le signal est resté trop longtemps en dessous de la courbe de sous-charge. | Cf. paramètre 37.04 Actions ss-charge CCU |
| 8002 | ULC -- Déft surcharge | Courbe de charge utilisateur : le signal est resté trop longtemps au-dessus de la courbe de surcharge. | Cf. paramètre 37.03 Actions surcharge CCU |
| 80A0 | Supervision AI Défaut programmable : 12.03 Fonction supervision AI | Un signal analogique se trouve en dehors des limites spécifiées pour l'entrée analogique. | Vérifiez le niveau du signal sur l'entrée analogique. Vérifiez le code auxiliaire. Vérifiez le câblage de l'entrée. Vérifiez les limites mini et maxi de l'entrée au groupe de paramètres 12 AI standard . |
| | 0001 | AI1inférMIN | |
| | 0002 | AI1supérMAX | |
| | 0003 | AI2inférMIN | |
| | 0004 | AI2supérMAX | |
| 80B0 | Supervision 1 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.06 Action supervision 1 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 1 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.07 Signal supervision 1). |

524 Localisation des défauts

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|---|--|
| 80B1 | Supervision 2 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.16 Action supervision 2 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 2 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.17 Signal supervision 2). |
| 80B2 | Supervision 3 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.26 Action supervision 3 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 3 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.27 Signal supervision 3). |
| 80B3 | Supervision 4 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.36 Action supervision 4 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 4 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.37 Signal supervision 4). |
| 80B4 | Supervision 5 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.46 Action supervision 5 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 5 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.47 Signal supervision 5). |
| 80B5 | Supervision 6 des signaux (texte du message modifiable) Défaut programmable : 32.56 Action supervision 6 | Défaut généré par la fonction de supervision de signaux 6 | Vérifiez la source du défaut (paramètre 32.57 Signal supervision 6). |
| 9081 | External fault 1 (texte du message modifiable) Défaut programmable : 31.01 Source événement ext 1 31.02 Type événement externe 1 | Défaut détecté dans le dispositif externe 1 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.01 Source événement ext 1 . |
| 9082 | Défaut externe 2 (texte du message modifiable) Défaut programmable : 31.03 Source événement ext 2 31.04 Type événement externe 2 | Défaut détecté dans le dispositif externe 2 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.03 Source événement ext 2 . |
| 9083 | Défaut externe 3 (texte du message modifiable) Défaut programmable : 31.05 Source événement ext 3 31.06 Type événement externe 3 | Défaut détecté dans le dispositif externe 3 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.05 Source événement ext 3 . |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--|--|--|
| 9084 | Défaut externe 4 (texte du message modifiable) Défaut programmable : 31.07 Source événement ext 4 31.08 Type événement externe 4 | Défaut détecté dans le dispositif externe 4 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.07 Source événement ext 4 . |
| 9085 | External fault 5 (texte du message modifiable) Défaut programmable : 31.09 Source événement ext 5 31.10 Type événement externe 5 | Défaut détecté dans le dispositif externe 5 | Vérifiez le dispositif externe. Vérifiez le réglage du paramètre 31.09 Source événement ext 5 . |
| FA81 | Défaut STO 1 | Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO) activée : rupture du circuit STO 1 | Vérifiez les raccordements du circuit de sécurité. Pour des détails, cf. chapitre <i>Fonction STO</i> dans le <i>Manuel d'installation</i> du variateur ainsi que la description du paramètre 31.22 Signal marche/arrêt STO (page 323). Vérifiez la valeur du paramètre 95.04 Alim carte commande . |
| FA82 | Défaut STO 2 | Fonction d'Interruption sécurisée du couple (STO) activée : rupture du circuit STO 2 | |
| FF61 | Identification moteur | La fonction d'identification moteur (ID Run) n'a pas été exécutée correctement. | Vérifiez les valeurs nominales du moteur au groupe de paramètres 99 Données moteur . Vérifiez qu'aucun système de commande externe n'est raccordé au variateur. Mettez le variateur hors tension, puis à nouveau sous tension (de même pour son unité de commande si elle n'est pas raccordée à la même source d'alimentation). Vérifiez qu'aucune valeur limite n'empêche l'exécution de l'identification moteur. Récupérez les préréglages usine des paramètres et réessayez. Assurez-vous que l'arbre moteur n'est pas bloqué. Vérifiez le code auxiliaire. La deuxième partie du code décrit le problème (cf. intervention préconisée pour chaque code ci-dessous). |
| | 0001 | Limite de courant maxi trop basse | Vérifiez le réglage des paramètres 99.06 Courant nominal moteur et 30.17 Courant maximum . La règle suivante s'applique : 30.17 > 99.06 . Vérifiez que le variateur est correctement dimensionné pour le moteur. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|--------------------|--|--|
| | 0002 | Limite de vitesse maxi ou point d'affaiblissement du champ calculé trop bas(se) | Vérifiez les réglages des paramètres <ul style="list-style-type: none"> • 30.11 Vitesse minimum • 30.12 Vitesse maximum • 99.07 Tension nominale moteur • 99.08 Fréquence nominale moteur • 99.09 Vitesse nominale moteur. Les conditions suivantes doivent être remplies : <ul style="list-style-type: none"> • $30.12 > (0,55 \times 99.09) > (0,50 \times \text{vitesse synchrone})$; • $30.11 \leq 0$, et • tension réseau $\geq (0,66 \times 99.07)$. |
| | 0003 | Limite de couple maxi trop basse | Vérifiez les réglages du paramètre 99.12 Couple nominal moteur et les limites de couple du groupe 30 Limites . Assurez-vous que la limite de couple maxi en vigueur est supérieure à 100 %. |
| | 0004 | L'étalonnage de la mesure de courant ne s'est pas terminé dans un délai raisonnable. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 0005 | Le moteur n'est pas raccordé au variateur. | Vérifiez le raccordement du moteur. |
| | 0006...0008 | Erreur interne | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 0009 | (Moteurs asynchrones uniquement) L'accélération ne s'est pas terminée dans un délai raisonnable. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 000A | (Moteurs asynchrones uniquement) La décélération ne s'est pas terminée dans un délai raisonnable. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 000B | (Moteurs asynchrones uniquement) La vitesse est devenue nulle pendant l'identification moteur. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 000C | (Moteurs à aimants permanents uniquement) La première accélération ne s'est pas terminée dans un délai raisonnable. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 000D | (Moteurs à aimants permanents uniquement) La seconde accélération ne s'est pas terminée dans un délai raisonnable. | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 000E...0010 | Erreur interne | Contactez votre correspondant ABB. |
| | 0011 | (Moteurs synchrones à réluctance uniquement) Erreur du test d'impulsion | Contactez votre correspondant ABB. |

| Code (hex) | Défaut / Code aux. | Origine probable | Intervention préconisée |
|------------|---------------------|--|--|
| | 0012 | Moteur trop gros pour l'identification avancée avec le moteur à l'arrêt | Vérifiez que les caractéristiques du moteur sont compatibles avec celles du variateur. Contactez votre correspondant ABB. |
| | 0013 | (Moteurs asynchrones uniquement) Erreur des données moteur | Vérifiez que les valeurs nominales du moteur réglées dans le variateur sont identiques à celles figurant sur la plaque signalétique. Contactez votre correspondant ABB. |
| FF63 | CRC STO | Dysfonct. interne logiciel | Redémarrez l'unité de commande (en mettant l'appareil hors tension puis à nouveau sous tension ou au paramètre 96.08 Démarr. carte commande). |
| FF81 | Déclench forcé FB A | Commande de déclenchement sur défaut reçue via le coupleur réseau A | Consultez les informations sur le défaut de l'API. |
| FF8E | Déclench forcé EFB | Commande de déclenchement sur défaut reçue via l'interface de communication intégrée | Consultez les informations sur le défaut de l'API. |

10

Variateur en réseau bus de terrain avec interface de communication intégrée (EFB)

Contenu de ce chapitre

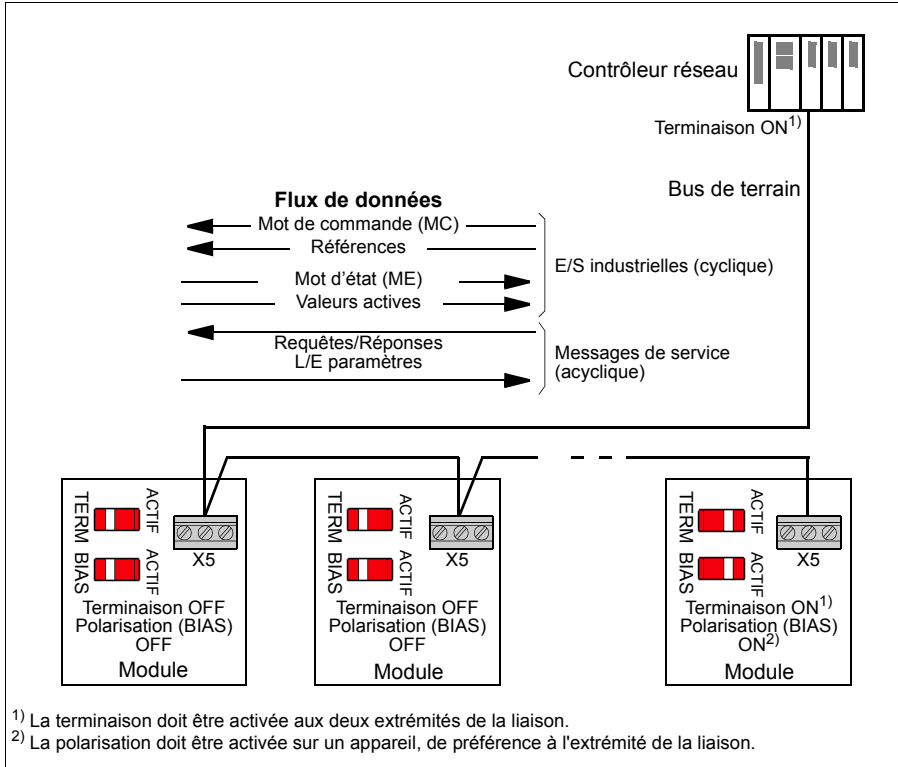
Ce chapitre décrit la commande à distance du variateur via un réseau bus de terrain à l'aide de l'interface intégrée de communication sur liaison série.

Présentation

Le variateur peut être raccordé à un système de commande externe via une liaison de communication, à l'aide soit d'un coupleur réseau, soit de l'interface de communication intégrée.

L'interface de communication intégrée supporte le protocole Modbus RTU. Le programme de commande du variateur peut gérer 10 registres Modbus avec un temps de réaction de 10 millisecondes. Par exemple, si le variateur reçoit une requête lui demandant de lire 20 registres, sa réponse débutera dans les 22 ms qui suivent la réception de la requête – 20 ms pour le traitement de celle-ci et 2 ms de temps système pour le contrôle du bus. Le délai de réponse réel dépend également d'autres facteurs, le débit par ex. (paramétrage dans le variateur).

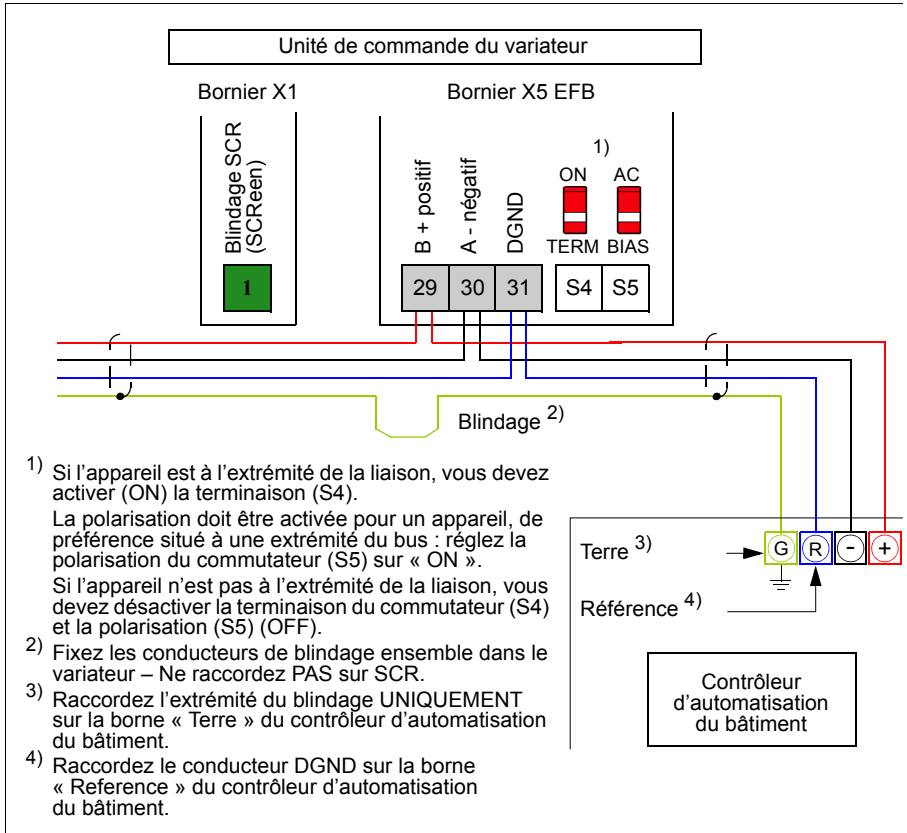
Le variateur peut être configuré pour recevoir tous ses signaux de commande soit via l'interface bus de terrain soit en commande «distribuée» via l'interface de communication intégrée et d'autres sources disponibles (ex., entrées logiques et analogiques).



Raccordement du variateur sur le réseau

Raccordez le bornier X5 de l'unité de commande du variateur sur le réseau.
Cf. ci-après pour le schéma de raccordement.

Pour le raccordement, utilisez de préférence trois conducteurs et un blindage.



Configuration de l'interface de communication intégrée

Utilisez les paramètres indiqués au tableau suivant pour configurer l'utilisation du protocole intégré de communication avec le variateur. La colonne **Valeurs à régler pour la commande sur liaison série** indique la valeur à utiliser ou celle pré-réglée en usine. La colonne **Fonction/Information** décrit chaque paramètre.

| Paramètre | Valeurs à régler pour la commande sur liaison série | Fonction/Information |
|---|---|--|
| INITIALISATION DE LA LIAISON | | |
| 58.01 | <i>Liaison activée</i> | <i>Modbus RTU</i> |
| | | Initialisation de la communication pour le protocole intégré (EFB) |
| CONFIGURATION DU PROTOCOLE MODBUS INTÉGRÉ | | |
| 58.03 | <i>Adresse</i> | 1 (préréglage) |
| | | Adresse du variateur. Deux appareils différents ne peuvent avoir la même adresse en ligne. |
| 58.04 | <i>Vitesse communication</i> | <i>19,2 kbps</i> (préréglage) |
| | | Réglage du débit sur la liaison. Réglage identique à celui de la station maître. |
| 58.05 | <i>Parité</i> | <i>8E1</i> (préréglage) |
| | | Sélection de la parité et des réglages du bit d'arrêt. Réglage identique à celui de la station maître. |
| 58.14 | <i>Action sur perte comm</i> | <i>Défaut</i> (préréglage) |
| | | Action sur détection d'une perte de communication |
| 58.15 | <i>Mode perte communication</i> | <i>MC / Réf1 / Réf2</i> (préréglage) |
| | | Activation/désactivation de la surveillance de la communication et définition du moyen de réarmement du compteur de temporisation sur perte de communication |
| 58.16 | <i>Durée perte communication</i> | 3,0 s (préréglage) |
| | | Définition de la limite de temporisation pour la surveillance de la communication |
| 58.17 | <i>Tempo. envoi</i> | 0 ms (préréglage) |
| | | Définition de la tempo de réponse du variateur |
| 58.25 | <i>Profil commande</i> | <i>ABB Drives</i> (préréglage) |
| | | Sélection du profil de commande utilisé par le variateur. Cf. section <i>Principe de base de l'interface de communication intégrée</i> (page 535). |
| 58.26 | <i>Type réf1 EFB</i> | <i>Vitesse ou fréquence</i> (préréglage de 58.26), <i>Transparent, Général, Couple</i> (préréglage de 58.27), <i>Vitesse, Fréquence</i> |
| 58.27 | <i>Type réf2 EFB</i> | |
| | | Définition des types des références bus de terrain 1 et 2. Le facteur de mise à l'échelle de chaque type de référence est réglé aux paramètres 46.01...46.03. Avec le réglage <i>Vitesse ou fréquence</i> , le programme sélectionne automatiquement le type en fonction du mode de commande du variateur. |

| Paramètre | | Valeurs à régler pour la commande sur liaison série | Fonction/Information |
|-------------------------|--|--|--|
| 58.28 58.29 | Type ret1 EFB Type ret2 EFB | Vitesse ou fréquence (préréglage de 58.28), Transparent (préréglage de 58.29), Général, Couple, Vitesse, Fréquence | Définition des types des valeurs actives 1 et 2. Le facteur de mise à l'échelle de chaque type de valeur active est réglé aux paramètres 46.01...46.03. Avec le réglage Vitesse ou fréquence, le programme sélectionne automatiquement le type en fonction du mode de commande du variateur. |
| 58.31 58.32 | Source transp ret1 EFB Source transp ret2 EFB | Autre | Source des valeurs actives 1 et 2 lorsque le paramètre 58.26 Type réf1 EFB (58.27 Type réf2 EFB) est réglé sur Transparent. |
| 58.33 | Mode adressage | Mode 0 (préréglage) | Réglage du mappage entre les paramètres et les registres internes de la plage Modbus 400001...465536 (100...65535) |
| 58.34 | Ordre mots | BAS-HAUT (préréglage) | Réglage de l'ordre des mots de données dans le cadre de message Modbus |
| 58.101 ... 58.114 | I/O Données 1 ... I/O Données 14 | Préréglages usine, par ex. (I/O 1...6 = mot de commande, mot d'état, deux références et deux valeurs actives). | Réglage de l'adresse du paramètre du variateur auquel accède le maître Modbus lorsqu'il lit ou écrit dans l'adresse du registre correspondant aux paramètres d'entrée/sortie Modbus. Sélectionnez les paramètres que vous voulez lire ou écrire via les mots d'E/S Modbus. |
| | | Mot de commande RO/DIO, Stockage des données AO1, Stockage des données AO2, Stockage données retour, Stockage données consigne | Ces réglages écrivent les données entrantes dans les paramètres 10.99 Mot de commande RO/DIO, 13.91 Stockage des données AO1, 13.92 Stockage des données AO2, 40.91 Stockage données retour ou 40.92 Stockage données consigne. |
| 58.06 | Commande communication | Rafraîchir paramètres | Validation des réglages des paramètres de configuration |

Les nouveaux réglages prennent effet à la mise sous tension suivante du variateur ou lors de leur validation au paramètre 58.06 Commande communication (Rafraîchir paramètres).

Réglage des paramètres de commande du variateur

Une fois l'interface de communication intégrée configurée, vérifiez et ajustez les paramètres de commande du variateur figurant dans le tableau suivant. La colonne **Valeurs à régler pour la commande sur liaison série** spécifie la ou les valeur(s) à utiliser lorsque l'interface de communication intégrée est la source ou la destination du signal en question. La colonne **Fonction/Information** décrit chaque paramètre.

| Paramètre | Valeurs à régler pour la commande sur liaison série | Fonction/Information |
|-----------|---|----------------------|
|-----------|---|----------------------|

| SÉLECTION DE LA SOURCE DES SIGNAUX DE COMMANDE | | |
|--|-------------------------------|---|
| 20.01 Commandes Ext1 | Protocole EFB | La liaison série est la source des signaux de démarrage et d'arrêt si EXT1 est le dispositif de commande actif. |
| 20.06 Commandes Ext2 | Protocole EFB | La liaison série est la source des signaux de démarrage et d'arrêt si EXT2 est le dispositif de commande actif. |

| SÉLECTION DE LA RÉFÉRENCE DE VITESSE | | |
|--|--------------------------|---|
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de vitesse 1 du variateur. |
| 22.18 Réf vitesse 1 Ext2 | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de vitesse 2 du variateur. |

| SÉLECTION DE LA RÉFÉRENCE DE COUPLE | | |
|--|--------------------------|--|
| 26.11 Source réf1 couple | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de couple 1 du variateur. |
| 26.12 Source réf2 couple | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de couple 2 du variateur. |

| SÉLECTION DE LA RÉFÉRENCE DE FRÉQUENCE | | |
|--|--------------------------|---|
| 28.11 Réf fréquence 1 Ext1 | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de fréquence 1 du variateur. |
| 28.15 Réf fréquence 1 Ext2 | Réf1 EFB | Sélectionne une référence reçue de l'interface de communication intégrée comme référence de fréquence 2 du variateur. |

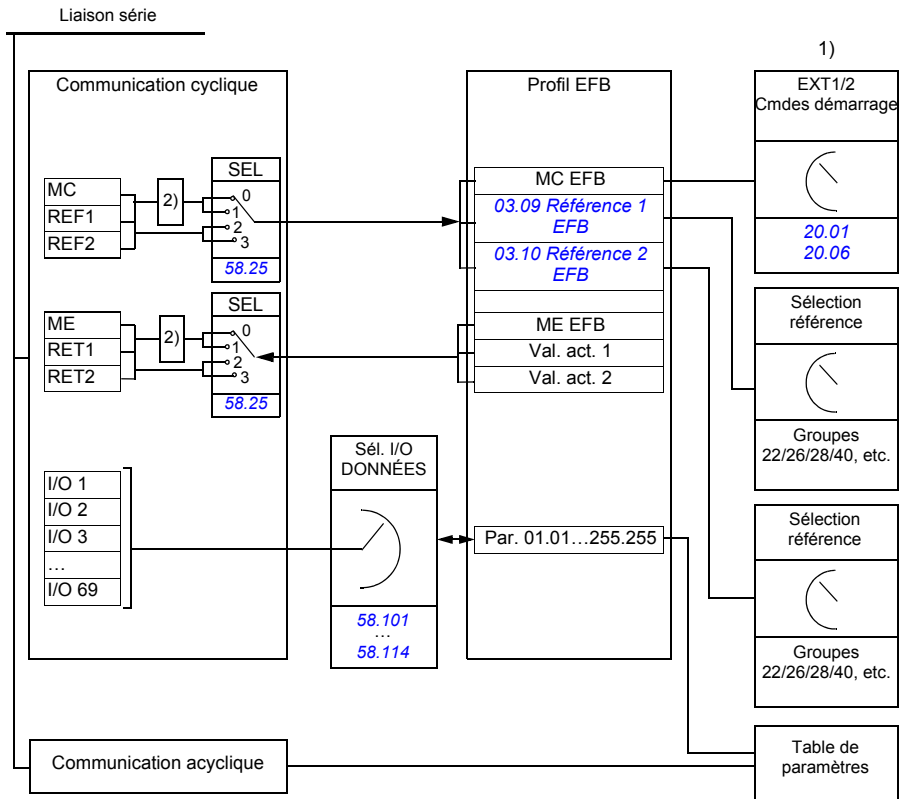
| AUTRES SÉLECTIONS |
|--|
| Les références EFB peuvent servir de source pour presque tous les paramètres de sélection de signal. Pour cela, sélectionnez Autre , puis 03.09 Référence 1 EFB ou 03.10 Référence 2 EFB . |

| CONFIGURATION DES ENTRÉES SYSTÈME | | |
|---|---|--|
| 96.07 Sauveg manuelle param | Sauvegarder (revient sur Fait) | Sauvegarde des paramétrages modifiés (y compris les modifications faites via le réseau) en mémoire permanente. |

Principe de base de l'interface de communication intégrée

Le variateur communique de manière cyclique sur la liaison série avec des mots de données de 16 ou de 32 bits (avec un profil de commande transparent).

Le schéma suivant illustre le fonctionnement de l'interface de communication intégrée. Les signaux transmis par la communication cyclique sont expliqués à la suite du schéma.



1) Cf. également les autres paramètres pouvant être commandés depuis la liaison série.

2) Conversion des données si le paramètre 58.25 Profil commande est réglé sur *ABB Drives*. Cf. section *À propos des profils de commande* (page 538).

■ Mot de commande et mot d'état

Le mot de commande (MC), une valeur booléenne compressée de 16 ou 32 bits, est l'élément principal de contrôle et de commande du variateur en réseau. Il est envoyé au variateur par le contrôleur réseau. L'utilisateur sélectionne, au moyen des paramètres du variateur, le MC EFB comme source des signaux de commande (démarrage/arrêt, arrêt d'urgence, permutation entre les dispositifs de commande externe 1 et 2, ou réarmement des défauts). Le variateur permute entre les différents états en fonction des signaux codés binaires du MC.

Le MC réseau est soit écrit tel quel dans le variateur, soit converti. Cf. section [À propos des profils de commande](#) (page 538).

Le mot d'état réseau (ME), une valeur booléenne compressée de 16 ou 32 bits, renferme les informations d'état communiquées par le variateur au contrôleur réseau. Le ME est soit écrit tel quel dans le ME de la liaison série, soit converti. Cf. section [À propos des profils de commande](#) (page 538).

■ Références

Les références EFB 1 et 2 sont des nombres entiers signés de 16 ou 32 bits. Le contenu de chaque mot de référence peut servir de source pour presque n'importe quel signal, par ex. référence vitesse, fréquence, couple ou process. Dans la communication pour le protocole intégré, les paramètres [03.09 Référence 1 EFB](#) et [03.10 Référence 2 EFB](#) affichent les référence 1 et 2 respectivement. Le réglage des paramètres [58.26 Type réf1 EFB](#) et [58.27 Type réf2 EFB](#) détermine si les références sont mises à l'échelle ou non. Cf. section [À propos des profils de commande](#) (page 538).

■ Valeurs actives

Les signaux actifs réseau (RET1 et RET2) sont des nombres entiers signés de 16 ou 32 bits. Ils transmettent des paramètres sélectionnés du variateur vers le maître. Le réglage des paramètres [58.28 Type ret1 EFB](#) et [58.29 Type ret2 EFB](#) détermine si les valeurs actives sont mises à l'échelle ou non. Cf. section [À propos des profils de commande](#) (page 538).

■ Entrées/sorties de données

Les entrées/sorties (I/O) de données sont des mots de données de 16 ou 32 bits contenant des paramètres sélectionnés du variateur. Les paramètres [58.101 I/O Données 1 ... 58.114 I/O Données 14](#) règlent les adresses où le maître lit des données (entrées) ou en écrit (sorties).

■ Adressage des registres

Le champ d'adresse des requêtes Modbus pour l'accès aux registres internes comprend 16 bits, ce qui permet au protocole d'adresser 65536 registres internes.

Auparavant, les maîtres Modbus utilisaient des adresses décimales à 5 chiffres comprises entre 40001 et 49999 pour les adresses des registres internes. Ce mode d'adressage limitait donc à 9999 le nombre de registres internes pouvant recevoir une adresse.

Aujourd'hui, les maîtres Modbus permettent généralement d'accéder à la totalité des 65536 registres internes Modbus. Une des méthodes consiste à utiliser des adresses décimales à 6 chiffres comprises entre 400001 et 465536. Dans ce manuel, les adresses des registres internes Modbus sont représentées par des adresses décimales à six chiffres.

Les maîtres Modbus qui utilisent l'adressage décimal à 5 chiffres ont toujours accès aux registres 400001-409999, mais ne peuvent accéder aux registres 410000 à 465536.

Cf. paramètre [58.33 Mode adressage](#).

N.B : Les numéros de registres à 5 chiffres ne permettent pas d'accéder aux adresses des registres pour les paramètres 32 bits.

À propos des profils de commande

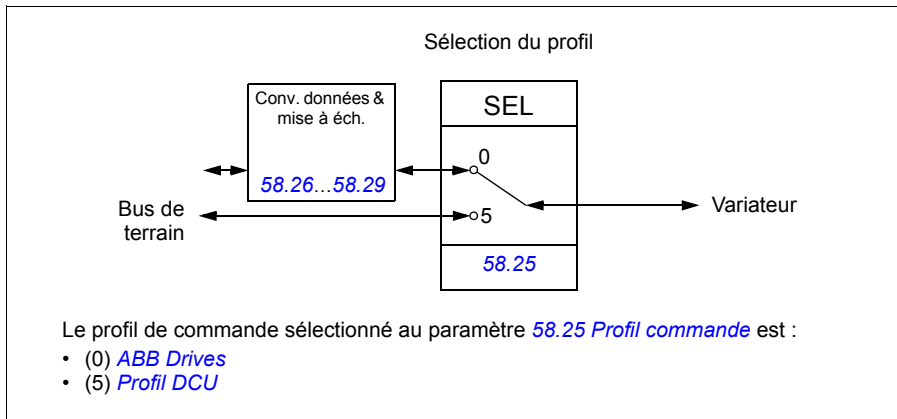
Un profil de commande définit les règles selon lesquelles s'effectue la transmission des données entre le variateur et le maître réseau, par exemple :

- si les valeurs booléennes compressées sont converties ou non, et comment ;
- si les signaux actifs sont mis à l'échelle et comment ;
- comment s'effectue le mappage des adresses des registres du variateur pour le maître réseau.

Vous pouvez configurer deux profils dans le variateur pour l'envoi et la réception de messages :

- [ABB Drives](#)
- [Profil DCU](#).

Pour le profil ABB Drives, l'interface de communication intégrée du variateur convertit les informations données par le bus de terrain depuis et vers le format natif du variateur. Le profil DCU ne nécessite aucune conversion ni mise à l'échelle des données. Le schéma suivant illustre l'effet du profil sélectionné.



Mot de commande

■ Mot de commande pour le profil ABB Drives

Le tableau ci-dessous présente le contenu du mot de commande réseau pour le profil ABB Drives. L'interface de communication intégrée convertit ce mot en une forme exploitable par le variateur. Les informations en capitales et en gras renvoient aux états du [Séquentiel de commande pour le profil ABB Drives](#) page 546.

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|-------------------|--------|---|
| 0 | OFF1_CONTROL | 1 | Passage à PRÊT À FONCTIONNER |
| | | 0 | Arrêt sur la rampe de décélération active. Passage à OFF1 ACTIF ; poursuite PRÊT POUR MISE SOUS TENSION sauf si d'autres verrouillages (Off2, Off3) sont actifs. |
| 1 | OFF2_CONTROL | 1 | Fonctionnement continu (OFF2 inactif) |
| | | 0 | Arrêt d'urgence en roue libre. Passage à OFF2 ACTIF ; poursuite MISE SOUS TENSION BLOQUÉE . |
| 2 | OFF3_CONTROL | 1 | Fonctionnement continu (OFF3 inactif) |
| | | 0 | Arrêt d'urgence dans le temps défini par paramétrage dans le variateur. Passage à OFF3 ACTIF ; poursuite MISE SOUS TENSION BLOQUÉE . Attention : Assurez-vous que le moteur et la machine entraînée acceptent ce mode d'arrêt. |
| 3 | INHIBIT_OPERATION | 1 | Passage à FONCTIONNEMENT VALIDÉ . N.B. : Le signal de validation marche doit être actif, cf. documentation du variateur. Si le variateur est paramétré pour recevoir la commande de validation marche du bus de terrain, ce bit active le signal. Cf. également paramètre 06.18 ME interdit redémarrage (page 218). |
| | | 0 | Fonctionnement bloqué. Passage à FONCTIONNEMENT BLOQUÉ . |
| 4 | RAMP_OUT_ZERO | 1 | Fonctionnement normal. Passage à GÉNÉRATEUR DE RAMPE : SORTIE ACTIVÉE . |
| | | 0 | Forçage à zéro de la sortie du générateur de rampe. Arrêt sur la rampe du variateur (limites de courant et de tension c.c. en vigueur). |
| 5 | RAMP_HOLD | 1 | Fonction de rampe. Passage à GÉNÉRATEUR DE RAMPE : ACCÉLÉRATEUR ACTIVÉ . |
| | | 0 | Arrêt du fonctionnement sur rampe (sortie du générateur de rampe bloquée) |
| 6 | RAMP_IN_ZERO | 1 | Fonctionnement normal. Passage à EN FONCTIONMT . N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source des signaux dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Forçage à zéro de l'entrée du générateur de rampe |

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|--------------|--------|---|
| 7 | RESET | 0=>1 | Réarmement de tout défaut actif. Passage à MISE SOUS TENSION BLOQUEE . N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source des signaux dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Poursuite fonctionnement normal |
| 8 | JOGGING_1 | 1 | Demande de fonctionnement à la vitesse Jog 1. N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source des signaux dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Poursuite fonctionnement normal |
| 9 | JOGGING_2 | 1 | Demande de fonctionnement à la vitesse Jog 2. N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source des signaux dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Poursuite fonctionnement normal |
| 10 | REMOTE_CMD | 1 | Commande par liaison série activée |
| | | 0 | Mot de commande <> 0 ou référence <> 0 : conserver dernier mot de commande et dernière référence. Mot de commande = 0 et référence = 0 : commande par réseau activée. La référence et la rampe de décélération/d'accélération sont verrouillées. |
| 11 | EXT_CTRL_LOC | 1 | Sélection dispositif de commande externe EXT2. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |
| | | 0 | Sélection dispositif de commande externe EXT1. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |
| 12 | USER_0 | | Bits de commande en écriture libre. Peuvent être combinés à la logique du variateur pour certaines fonctionnalités applicatives. |
| 13 | USER_1 | | |
| 14 | USER_2 | | |
| 15 | USER_3 | | |

■ Mot de commande pour le profil DCU

L'interface de communication intégrée écrit le mot de commande réseau dans les bits 0 à 15 du mot de commande du variateur. Les bits 16 à 32 du mot de commande du variateur ne sont pas utilisés.

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/DESCRIPTION |
|-----|-------|--------|---|
| 0 | STOP | 1 | Arrêt selon le paramètre Mode arrêt ou les bits de sélection du mode d'arrêt (bits 7 à 9) |
| | | 0 | (non op.) |
| 1 | START | 1 | Démarrez le variateur. |
| | | 0 | (non op.) |

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/DESCRIPTION |
|-----|-------------------------|--------|---|
| 2 | REVERSE | 1 | Rotation du moteur en sens arrière |
| | | 0 | Le sens de rotation du moteur dépend du signe de la référence : Référence positive : avant Référence négative : arrière. |
| 3 | Réservé | | |
| 4 | RESET | 0=>1 | Réarmement de tout défaut actif |
| | | 0 | (non op.) |
| 5 | EXT2 | 1 | Sélection du dispositif de commande externe EXT2. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |
| | | 0 | Sélection du dispositif de commande externe EXT1. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |
| 6 | RUN_DISABLE | 1 | Validation marche non reçue. Si le variateur est paramétré pour recevoir la commande de validation marche du bus de terrain, ce bit désactive le signal. |
| | | 0 | Validation marche reçue. Si le variateur est paramétré pour recevoir la commande de validation marche du bus de terrain, ce bit active le signal. |
| 7 | STOPMODE_RAMP | 1 | Arrêt sur rampe normale |
| | | 0 | (non op.) Préréglage du paramètre Mode arrêt si les bits 7 à 9 sont tous à «0». |
| 8 | STOPMODE_EMERGENCY_RAMP | 1 | Arrêt sur rampe d'urgence |
| | | 0 | (non op.) Préréglage du paramètre Mode arrêt si les bits 7 à 9 sont tous à «0». |
| 9 | STOPMODE_COAST | 1 | Arrêt en roue libre |
| | | 0 | (non op.) Préréglage du paramètre Mode arrêt si les bits 7 à 9 sont tous à «0». |
| 10 | RAMP_PAIR_2 | 1 | Sélection du jeu de rampes 2 (temps d'accélération/décélération 2) lorsque le paramètre 23.11 Sélection jeu rampe est réglé sur Bit 10 MC EFB . |
| | | 0 | Sélection du jeu de rampes 1 (temps d'accélération/décélération 1) lorsque le paramètre 23.11 Sélection jeu rampe est réglé sur Bit 10 MC EFB . |
| 11 | RAMP_OUT_ZERO | 1 | Forçage à zéro de la sortie du générateur de rampe. Arrêt sur la rampe du variateur (limites de courant et de tension c.c. en vigueur). |
| | | 0 | Fonctionnement normal |
| 12 | RAMP_HOLD | 1 | Arrêt du fonctionnement sur rampe (sortie du générateur de rampe bloquée) |
| | | 0 | Fonctionnement normal |
| 13 | RAMP_IN_ZERO | 1 | Forçage à zéro de l'entrée du générateur de rampe |
| | | 0 | Fonctionnement normal |

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/DESCRIPTION |
|-------------|----------------------------|--------|--|
| 14 | REQ_LOCAL_LOCK | 1 | Commande locale interdite (cf. 19.17 Cmde locale désactivée) |
| | | 0 | Commutation entre la commande locale et à distance autorisée |
| 15 | TORQ_LIM_PAIR_2 | 1 | Sélection du jeu de limites de couple 2 (couple mini/maxi 2) lorsque le paramètre 30.18 Sél limite couple est réglé sur <i>EFB</i> . |
| | | 0 | Sélection du jeu de limites de couple 1 (couple mini/maxi 1) lorsque le paramètre 30.18 Sél limite couple est réglé sur <i>EFB</i> . |
| 16 | FB_LOCAL_CTL | 1 | Mode local demandé pour commande par liaison série. Commande prioritaire sur la source active. |
| | | 0 | (non op.) |
| 17 | FB_LOCAL_REF | 1 | Mode local demandé pour référence par liaison série. Commande prioritaire sur la source active. |
| | | 0 | (non op.) |
| 18 | Réservé pour RUN_DISABLE_1 | | Pas encore utilisé |
| 19 | Réservé | | |
| 20 | Réservé | | |
| 21 | Réservé | | |
| 22 | USER_0 | | Bits de commande en écriture libre. Peuvent être combinés à la logique du variateur pour certaines fonctionnalités applicatives. |
| 23 | USER_1 | | |
| 24 | USER_2 | | |
| 25 | USER_3 | | |
| 26... 31 | Réservé | | |

Mot d'état

■ Mot d'état pour le profil ABB Drives

Le tableau suivant indique le mot d'état réseau pour le profil ABB Drives. L'interface de communication intégrée convertit le mot d'état du variateur sous cette forme pour le transfert dans le bus de terrain. Les informations en capitales et en gras renvoient aux états du [Séquentiel de commande pour le profil ABB Drives](#) page 546.

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|--------------|--------|---|
| 0 | RDY_ON | 1 | PRÊT POUR MISE SOUS TENSION |
| | | 0 | NON PRÊT POUR MISE SOUS TENSION |
| 1 | RDY_RUN | 1 | PRÊT À FONCTIONNER |
| | | 0 | OFF1 ACTIF |
| 2 | RDY_REF | 1 | FONCTIONNEMENT VALIDÉ |
| | | 0 | FONCTIONNEMENT BLOQUÉ. Cf. également paramètre <i>06.18 ME interdit redémarrage</i> (page 218). |
| 3 | TRIPPED | 1 | DÉFAUT |
| | | 0 | Pas de défaut |
| 4 | OFF_2_STATUS | 1 | OFF2 désactivé |
| | | 0 | OFF2 ACTIF |
| 5 | OFF_3_STATUS | 1 | OFF3 désactivé |
| | | 0 | OFF3 ACTIF |
| 6 | SWC_ON_INHIB | 1 | MISE SOUS TENSION BLOQUÉE |
| | | 0 | – |
| 7 | ALARM | 1 | Mise en garde/alarme |
| | | 0 | Pas de mise en garde/alarme |
| 8 | AT_SETPOINT | 1 | EN FONCTIONMT. La valeur réelle correspond à la référence (est dans les limites de tolérance, par exemple en régulation de vitesse, l'erreur de vitesse est de 10 % maxi de la vitesse nominale moteur). |
| | | 0 | La valeur active diffère de la référence (est hors des limites de tolérance). |
| 9 | REMOTE | 1 | Dispositif de commande du variateur : REMOTE (EXT1 ou EXT2) |
| | | 0 | Dispositif de commande du variateur : LOCAL |
| 10 | ABOVE_LIMIT | 1 | La fréquence ou la vitesse réelle est égale ou supérieure à la limite de supervision (réglée par paramétrage). Valide dans les deux sens de rotation. Bit 10 de <i>06.17 Mot d'état variateur 2</i> . |
| | | 0 | Vitesse ou fréquence réelle dans la limite de supervision |

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|---------|--------|--|
| 11 | USER_0 | | Bits d'état pouvant être combinés à la logique du variateur pour certaines fonctionnalités applicatives. |
| 12 | USER_1 | | |
| 13 | USER_2 | | |
| 14 | USER_3 | | |
| 15 | Réservé | | |

■ Mot d'état pour le profil DCU

L'interface de communication intégrée écrit les bits 0 à 15 du mot d'état du variateur tels quels dans le mot d'état réseau. Les bits 16 à 32 du mot d'état du variateur ne sont pas utilisés.

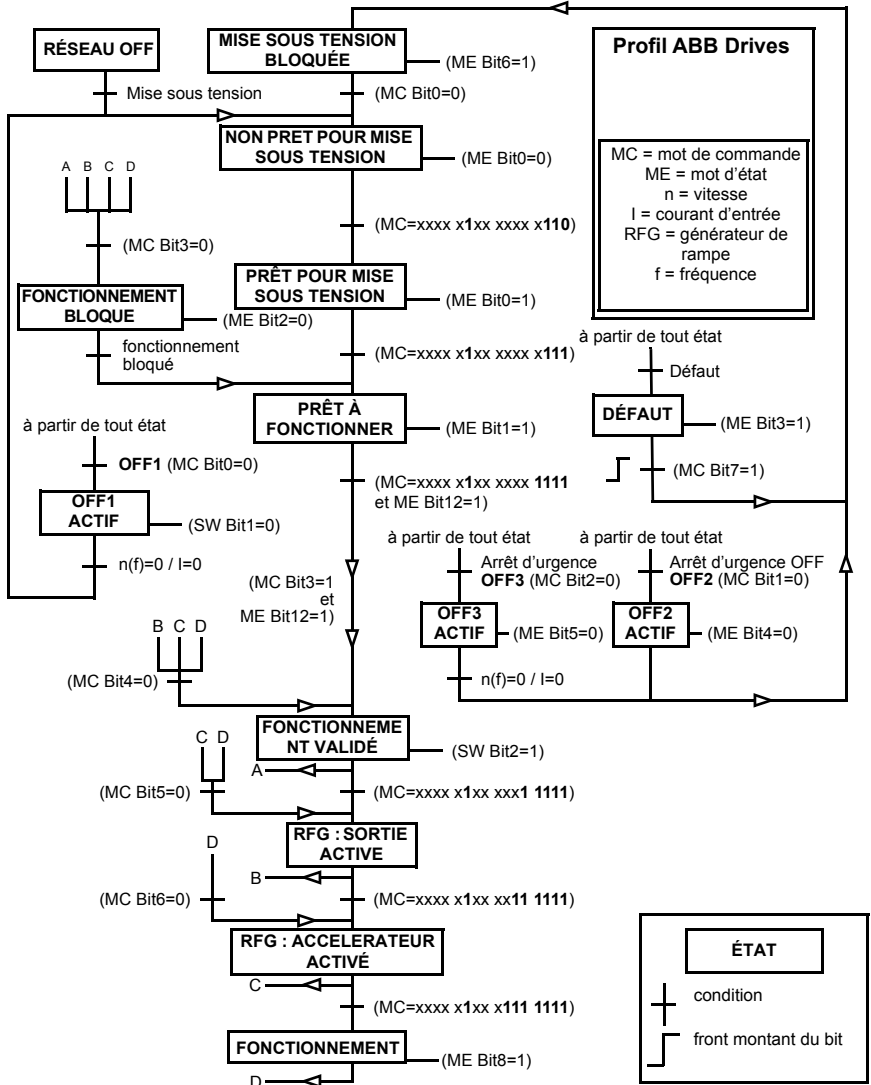
| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/DESCRIPTION |
|-----|--------------|--------|--|
| 0 | READY | 1 | Variateur prêt à recevoir la commande de démarrage |
| | | 0 | Variateur non prêt |
| 1 | ENABLED | 1 | Signal de Validation marche externe actif |
| | | 0 | Signal de Validation marche externe inactif |
| 2 | STARTED | 1 | Commande de démarrage reçue par le variateur |
| | | 0 | Commande de démarrage non reçue |
| 3 | RUNNING | 1 | Variateur en fonctionnement (modulation en cours) |
| | | 0 | Variateur ne fonctionne pas |
| 4 | ZERO_SPEED | 1 | Variateur à vitesse nulle |
| | | 0 | Variateur à vitesse non nulle |
| 5 | ACCELERATING | 1 | La vitesse du variateur augmente. |
| | | 0 | La vitesse du variateur n'augmente pas. |
| 6 | DECELERATING | 1 | La vitesse du variateur diminue. |
| | | 0 | La vitesse du variateur de diminue pas. |
| 7 | AT_SETPOINT | 1 | Référence atteinte |
| | | 0 | Référence non atteinte |
| 8 | LIMIT | 1 | Fonctionnement du variateur limité |
| | | 0 | Fonctionnement du variateur non limité |
| 9 | SUPERVISION | 1 | Valeur active (vitesse, fréquence ou couple) au-dessus d'une limite réglée aux paramètres 46.31 à 46.33. |
| | | 0 | Valeur active (vitesse, fréquence ou couple) dans la limite |
| 10 | REVERSE_REF | 1 | Référence du variateur : sens de rotation arrière |
| | | 0 | Référence du variateur : sens de rotation avant |
| 11 | REVERSE_ACT | 1 | Variateur en sens de rotation arrière |
| | | 0 | Variateur en sens de rotation avant |

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/DESCRIPTION |
|-------------|----------------|--------|--|
| 12 | PANEL_LOCAL | 1 | Microconsole/panneau opérateur (ou outil PC) en mode de commande local |
| | | 0 | Microconsole/panneau opérateur (ou outil PC) pas en mode de commande local |
| 13 | FIELDBUS_LOCAL | 1 | Bus de terrain en commande locale |
| | | 0 | Bus de terrain pas en commande locale |
| 14 | EXT2_ACT | 1 | Dispositif de commande externe Ext2 activé |
| | | 0 | Dispositif de commande externe EXT1 activé |
| 15 | DEFAULT | 1 | Variateur en défaut |
| | | 0 | Pas de défaut |
| 16 | ALARM | 1 | Alarme activée |
| | | 0 | Pas de mise en garde/alarme |
| 17 | Réservé | | |
| 18 | DIRLOCK | 1 | Verrou sens de rotation activé (Inversion de sens verrouillée) |
| | | 0 | Verrou de sens de rotation désactivé |
| 19 | LOCALLOCK | 1 | Verrou du mode Local activé (commande locale verrouillée) |
| | | 0 | Verrou mode Local désactivé |
| 20 | CTL_MODE | 1 | Commande du moteur en mode vectoriel activée |
| | | 0 | Commande du moteur en mode scalaire activée |
| 21 | Réservé | | |
| 22 | USER_0 | | Bits d'état pouvant être combinés à la logique du variateur pour certaines fonctionnalités applicatives. |
| 23 | USER_1 | | |
| 24 | USER_2 | | |
| 25 | USER_3 | | |
| 26 | REQ_CTL | 1 | Contrôle accordé à ce canal |
| | | 0 | Contrôle refusé à ce canal |
| 27 | REQ_REF | 1 | Référence accordée à ce canal |
| | | 0 | Référence refusée pour ce canal |
| 28... 31 | Réservés | | |

Séquentiels de commande

■ Séquentiel de commande pour le profil ABB Drives

Le schéma ci-dessous présente les changements d'état lorsque le variateur utilise le profil ABB Drives et est paramétré pour suivre le mot de commande de l'interface de communication intégrée. Le texte en majuscule renvoie aux états des tableaux décrivant les mots de commande et d'état réseau. Cf. sections [Mot de commande pour le profil ABB Drives](#) page 539 et [Mot d'état pour le profil ABB Drives](#) page 543.



Séquence de démarrage :

- 476h → NON PRÊT POUR MISE SOUS TENSION
- Si bit 0 du MEP = 1, alors
 - 477h → PRÊT POUR MISE SOUS TENSION (Arrêté)
 - 47Fh → FONCTIONNEMENT (En marche)

Séquence d'arrêt :

- 477h = arrêt conformément au par. [21.03 Mode arrêt](#)
- 47Eh = arrêt sur rampe OFF1 (Nota : arrêt sur rampe non interruptible)

Réarmement des défauts :

- Front montant du bit 7 du MCP

Démarrage après STO :

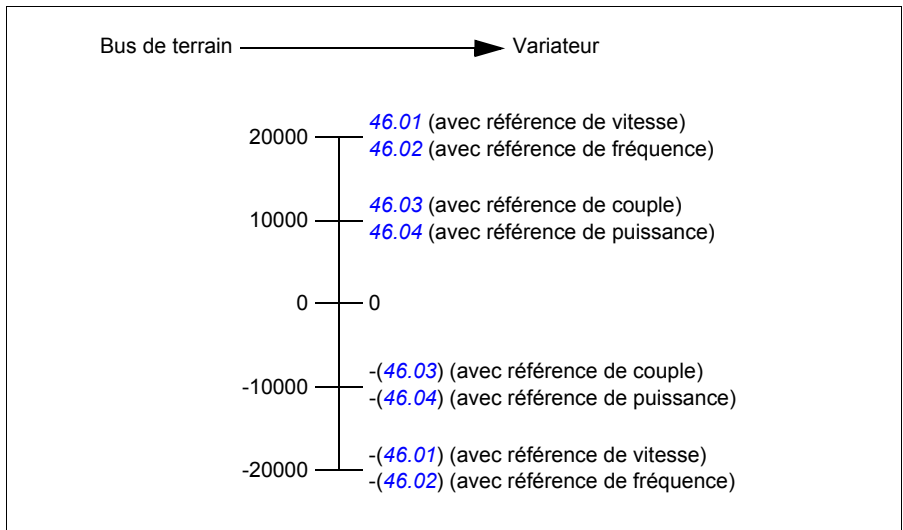
- Si [31.22 Signal marche/arrêt STO](#) n'est pas à Défaut/Défaut, vérifiez que le bit 7 STO du paramètre [06.18 ME interdit redémarrage](#) est défini sur 0 avant de donner la commande de démarrage.
-

Références

■ Références pour les profils ABB Drives et DCU

Le profil ABB Drives prend en charge deux références : Référence 1 EFB et Référence 2 EFB. Les références sont des mots de 16 bits contenant un bit de signe et un nombre entier de 15 bits. La référence négative s'obtient en calculant le complément à deux à partir de la référence positive correspondante.

Les références sont mises à l'échelle comme défini aux paramètres [46.01 à 46.04](#). Le réglage des paramètres [58.26 Type réf1 EFB](#) et [58.27 Type réf2 EFB](#) détermine la mise à l'échelle utilisée (cf. page [413](#)).



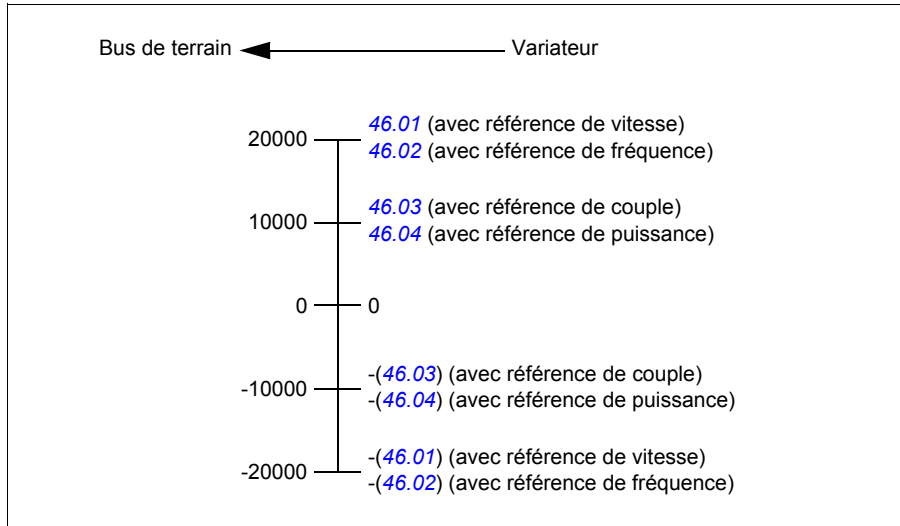
Les références mises à l'échelle sont affichées aux paramètres [03.09 Référence 1 EFB](#) et [03.10 Référence 2 EFB](#).

Valeurs actives

■ Valeurs actives pour les profils ABB Drives et DCU

Le profil DCU 32 bits prend en charge deux valeurs actives envoyées sur la liaison série : RET1 et RET2. Les valeurs actives sont des mots de 16 bits contenant un bit de signe et un nombre entier de 15 bits. La valeur négative s'obtient en calculant le complément à deux à partir de la valeur positive correspondante.

Les valeurs actives sont mises à l'échelle comme défini aux paramètres [46.01 à 46.04](#). Le réglage des paramètres [58.28 Type ret1 EFB](#) et [58.29 Type ret2 EFB](#) détermine la mise à l'échelle utilisée (cf. page [413](#)).



Adresses des registres internes Modbus

■ Adresses des registres internes Modbus pour les profils ABB Drives et DCU

Le tableau suivant affiche les adresses pré-réglées des registres internes Modbus pour les données du variateur avec le profil ABB Drives. Ce profil offre un accès converti 16 bits aux données du variateur.

N.B. : Seuls les 16 bits de poids faible des mots de commande et d'état de 32 bits sont accessibles.

N.B. : Les bits 16 à 32 des mots de commande et d'état DCU ne sont pas utilisés si le profil DCU utilise des mots de commande et d'état de 16 bits.

| Adresse du registre | Données du registre (mots de 16 bits) |
|---------------------|---|
| 400001 | Préréglage usine : mot de commande (<i>MC 16bit</i>). Cf. section <i>Mot de commande pour le profil ABB Drives</i> (page 539) et <i>Mot de commande pour le profil DCU</i> (page 541). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.101 I/O Données 1</i> . |
| 400002 | Préréglage usine : référence 1 (<i>Réf1 16bit</i>). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.102 I/O Données 2</i> . |
| 400003 | Préréglage usine : référence 2 (<i>Réf2 16bit</i>). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.102 I/O Données 2</i> . |
| 400004 | Préréglage usine : mot d'état (<i>ME 16bit</i>). Cf. section <i>Mot d'état pour le profil ABB Drives</i> (page 543) et <i>Mot d'état pour le profil DCU</i> (page 544). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.102 I/O Données 2</i> . |
| 400005 | Préréglage usine : valeur active 1 (<i>Ret1 16bit</i>). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.105 I/O Données 5</i> . |
| 400006 | valeur active 2 (<i>Ret2 16bit</i>). Ce réglage peut être modifié au paramètre <i>58.106 I/O Données 6</i> . |
| 400007...400014 | Entrées/sorties 7...14 de données. Sélectionnées au paramètre <i>58.107 I/O Données 7 ... 58.114 I/O Données 14</i> . |
| 400015...400089 | Non utilisées |
| 400090...400100 | Accès au code d'erreur. Cf. section <i>Registres des codes d'erreur (registres internes 400090...400100)</i> (page 558). |
| 400101...465536 | Lecture/écriture de paramètres. Le réglage du paramètre <i>58.33 Mode adressage</i> définit le mappage des paramètres vers les adresses des registres. |

Codes fonction Modbus

Le tableau suivant précise les codes fonction Modbus pris en charge par l'interface de communication intégrée.

| Code | Nom de la fonction | Description |
|------|-------------------------------|--|
| 01h | Read Coils | Lecture de l'état binaire (0/1) des coils (références 0X) |
| 02h | Read Discrete Inputs | Lecture de l'état binaire (0/1) des entrées discrètes (références 1X) |
| 03h | Read Holding Registers | Lecture du contenu binaire des registres internes (références 4X) |
| 05h | Write Single Coil | Forçage d'un bit d'état (référence 0X) à 0 ou 1 |
| 06h | Write Single Register | Écriture d'un registre interne unique (référence 4X) |
| 08h | Diagnostic | Ensemble de tests permettant de vérifier le fonctionnement de la communication ou la présence de diverses erreurs internes. Codes pris en charge : <ul style="list-style-type: none"> • 00h Return Query Data : test d'écho/de bouclage • 01h Restart Comm Option : redémarrage et initialisation du protocole EFB, remise à zéro des compteurs d'événements de communication • 04h Force Listen Only Mode • 0Ah Clear Counters and Diagnostic Register • 0Bh Return Bus Message Count • 0Ch Return Bus Comm. Error Count • 0Dh Return Bus Exception Error Count • 0Bh Return Bus Message Count • 0Fh Return Slave No Response Count • 10h Return Slave NAK (negative acknowledge) Count • 11h Return Slave Busy Count • 12h Return Bus Character Overrun Count • 14h Clear Overrun Counter and Flag |
| 0Bh | Get Comm Event Counter | Renvoi d'un mot d'état et d'un compteur d'événements |
| 0Fh | Write Multiple Coils | Forçage d'un ensemble de coils (référence 0X) à 0 ou 1 |
| 10h | Write Multiple Registers | Écriture du contenu d'un bloc contigu de registres analogiques (références 4X) |
| 16h | Mask Write Register | Modification du contenu d'un registre 4X en combinant un masque ET, un masque OU et le contenu du registre |
| 17h | Read/Write Multiple Registers | Écriture du contenu d'un bloc contigu de registres 4X puis lecture du contenu d'autre groupe de registres analogiques (identique ou différent des premiers) dans un serveur |

| Code | Nom de la fonction | Description |
|-----------|----------------------------------|---|
| 2Bh / 0Eh | Encapsulated Interface Transport | <p>Codes pris en charge :</p> <ul style="list-style-type: none"> • 0Eh Read Device Identification : lecture de l'identifiant et d'autres informations <p>Codes d'ID pris en charge (type d'accès) :</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00h : requête pour obtenir l'identifiant de base de l'appareil (accès en continu) • 04h : requête pour obtenir un identifiant d'objet spécifique (accès individuel) <p>ID d'objet pris en charge :</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00h : nom du fournisseur («ABB») • 01h : Code produit (p. ex., « ASCD2 » ou « ASCD4 ») • 02h : révision majeure / mineure (combine le contenu des paramètres 07.05 Version firmware et 58.02 ID Protocole). • 03h : URL du fournisseur («www.abb.com») • 04h : nom du produit («ACS580») |

Codes d'exception

Le tableau suivant précise les codes d'exception Modbus pris en charge par l'interface de communication intégrée.

| Code | Nom | Description |
|------|------------------|--|
| 01h | ILLEGAL FUNCTION | Le code fonction reçu par la requête n'est pas une action autorisée pour ce serveur. |
| 02h | ILLEGAL ADDRESS | L'adresse des données reçue par la requête n'est pas une adresse autorisée pour ce serveur. |
| 03h | ILLEGAL VALUE | La quantité de registres demandés est supérieure aux capacités de l'appareil. Cette erreur ne signifie pas qu'une valeur écrite dans l'appareil se situe en dehors de la plage admissible. |
| 04h | DEVICE FAILURE | Une erreur irrécupérable s'est produite pendant que le serveur essayait d'effectuer l'action requise. Cf. section Registres des codes d'erreur (registres internes 400090...400100) page 558. |

Bits d'état (jeu de références 0xxxx)

Les coils, ou bits d'état, sont des valeurs en lecture/écriture sur 1 bit, servant à publier les mots de commande. Le tableau suivant récapitule les bits d'état Modbus (jeu de références 0xxxx). N.B. : Les références sont des nombres commençant par 1, qui correspondent à l'adresse transmise par le bus.

| Référence | Profil ABB Drives | Profil DCU |
|-----------|-------------------|-------------------------|
| 000001 | OFF1_CONTROL | STOP |
| 000002 | OFF2_CONTROL | START |
| 000003 | OFF3_CONTROL | Réservé |
| 000004 | INHIBIT_OPERATION | Réservé |
| 000005 | RAMP_OUT_ZERO | RESET |
| 000006 | RAMP_HOLD | EXT2 |
| 000007 | RAMP_IN_ZERO | RUN_DISABLE |
| 000008 | RESET | STOPMODE_RAMP |
| 000009 | JOGGING_1 | STOPMODE_EMERGENCY_RAMP |
| 000010 | JOGGING_2 | STOPMODE_COAST |
| 000011 | REMOTE_CMD | Réservé |
| 000012 | EXT_CTRL_LOC | RAMP_OUT_ZERO |
| 000013 | USER_0 | RAMP_HOLD |
| 000014 | USER_1 | RAMP_IN_ZERO |
| 000015 | USER_2 | Réservé |
| 000016 | USER_3 | Réservé |
| 000017 | Réservé | FB_LOCAL_CTL |
| 000018 | Réservé | FB_LOCAL_REF |
| 000019 | Réservé | Réservé |
| 000020 | Réservé | Réservé |
| 000021 | Réservé | Réservé |
| 000022 | Réservé | Réservé |
| 000023 | Réservé | USER_0 |
| 000024 | Réservé | USER_1 |
| 000025 | Réservé | USER_2 |
| 000026 | Réservé | USER_3 |
| 000027 | Réservé | Réservé |
| 000028 | Réservé | Réservé |
| 000029 | Réservé | Réservé |
| 000030 | Réservé | Réservé |
| 000031 | Réservé | Réservé |
| 000032 | Réservé | Réservé |

| Référence | Profil ABB Drives | Profil DCU |
|------------------|--|--|
| 000033 | Commande de la sortie relais RO1 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 0) | Commande de la sortie relais RO1 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 0) |
| 000034 | Commande de la sortie relais RO2 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 1) | Commande de la sortie relais RO2 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 1) |
| 000035 | Commande de la sortie relais RO3 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 2) | Commande de la sortie relais RO3 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 2) |
| 000036 | Commande de la sortie relais RO4 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 3) | Commande de la sortie relais RO4 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 3) |
| 000037 | Commande de la sortie relais RO5 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 4) | Commande de la sortie relais RO5 (paramètre 10.99 Mot de commande RO/DIO , bit 4) |

Entrées discrètes (jeu de références 1xxxx)

Les entrées discrètes sont des valeurs en lecture seule sur 1 bit, servant à publier les mots d'état. Le tableau suivant récapitule les entrées discrètes Modbus (jeu de références 1xxxx). N.B. : Les références sont des nombres commençant par 1, qui correspondent à l'adresse transmise par le bus.

| Référence | Profil ABB Drives | Profil DCU |
|-----------|-------------------|----------------|
| 100001 | RDY_ON | PRÊT |
| 100002 | RDY_RUN | D |
| 100003 | RDY_REF | Réservé |
| 100004 | TRIPPED | RUNNING |
| 100005 | OFF_2_STATUS | ZERO_SPEED |
| 100006 | OFF_3_STATUS | Réservé |
| 100007 | SWC_ON_INHIB | Réservé |
| 100008 | ALARM | AT_SETPOINT |
| 100009 | AT_SETPOINT | LIMIT |
| 100010 | REMOTE | SUPERVISION |
| 100011 | ABOVE_LIMIT | Réservé |
| 100012 | USER_0 | Réservé |
| 100013 | USER_1 | PANEL_LOCAL |
| 100014 | USER_2 | FIELDBUS_LOCAL |
| 100015 | USER_3 | EXT2_ACT |
| 100016 | Réservé | DÉFAUT |
| 100017 | Réservé | ALARM |
| 100018 | Réservé | Réservé |
| 100019 | Réservé | Réservé |
| 100020 | Réservé | Réservé |
| 100021 | Réservé | CTL_MODE |
| 100022 | Réservé | Réservé |
| 100023 | Réservé | USER_0 |
| 100024 | Réservé | USER_1 |
| 100025 | Réservé | USER_2 |
| 100026 | Réservé | USER_3 |
| 100027 | Réservé | REQ_CTL |
| 100028 | Réservé | Réservé |
| 100029 | Réservé | Réservé |
| 100030 | Réservé | Réservé |
| 100031 | Réservé | Réservé |
| 100032 | Réservé | Réservé |

| Référence | Profil ABB Drives | Profil DCU |
|-----------|--|--|
| 100033 | Statut temporisé de l'entrée logique DI1 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 0) | Statut temporisé de l'entrée logique DI1 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 0) |
| 100034 | Statut temporisé de l'entrée logique DI2 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 1) | Statut temporisé de l'entrée logique DI2 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 1) |
| 100035 | Statut temporisé de l'entrée logique DI3 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 2) | Statut temporisé de l'entrée logique DI3 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 2) |
| 100036 | Statut temporisé de l'entrée logique DI4 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 3) | Statut temporisé de l'entrée logique DI4 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 3) |
| 100037 | Statut temporisé de l'entrée logique DI5 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 4) | Statut temporisé de l'entrée logique DI5 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 4) |
| 100038 | Statut temporisé de l'entrée logique DI6 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 5) | Statut temporisé de l'entrée logique DI6 (paramètre 10.02 Etat tempo DI , bit 5) |

Registres des codes d'erreur (registres internes 400090...400100)

Ces registres conservent les informations relatives à la dernière requête. Le contenu du registre d'erreur est effacé une fois qu'une requête a abouti.

| Référence | Nom | Description |
|-----------|------------------------------------|--|
| 400090 | Reset Error Registers | 1 = réinitialisation des registres d'erreur internes (91...95). 0 = aucune action |
| 400091 | Error Function Code | Code fonction de la dernière requête ayant échoué |
| 400092 | Error Code | S'affiche lors de la génération du code d'exception 04h (cf. tableau ci-dessus). <ul style="list-style-type: none"> • 00h No error • 02h Low/High limit exceeded • 03h Faulty Index : impossible d'obtenir un numéro paramètre • 05h Incorrect Data Type : incohérence entre la valeur et le type de données du paramètre • 65h General Error : erreur non définie lors du traitement de la requête |
| 400093 | Failed Register | Dernier registre (entrée discrète, coil, registre d'entrée ou registre interne) pour lequel la lecture ou l'écriture a échoué |
| 400094 | Last Register Written Successfully | Dernier registre (entrée discrète, coil, registre d'entrée ou registre interne) pour lequel l'écriture a réussi |
| 400095 | Last Register Read Successfully | Dernier registre (entrée discrète, coil, registre d'entrée ou registre interne) pour lequel la lecture a réussi |

11

Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre décrit la commande à distance du variateur via un réseau bus de terrain à l'aide d'un module coupleur réseau optionnel.

Il fournit une description de l'interface de commande de la liaison série, puis un exemple de configuration.

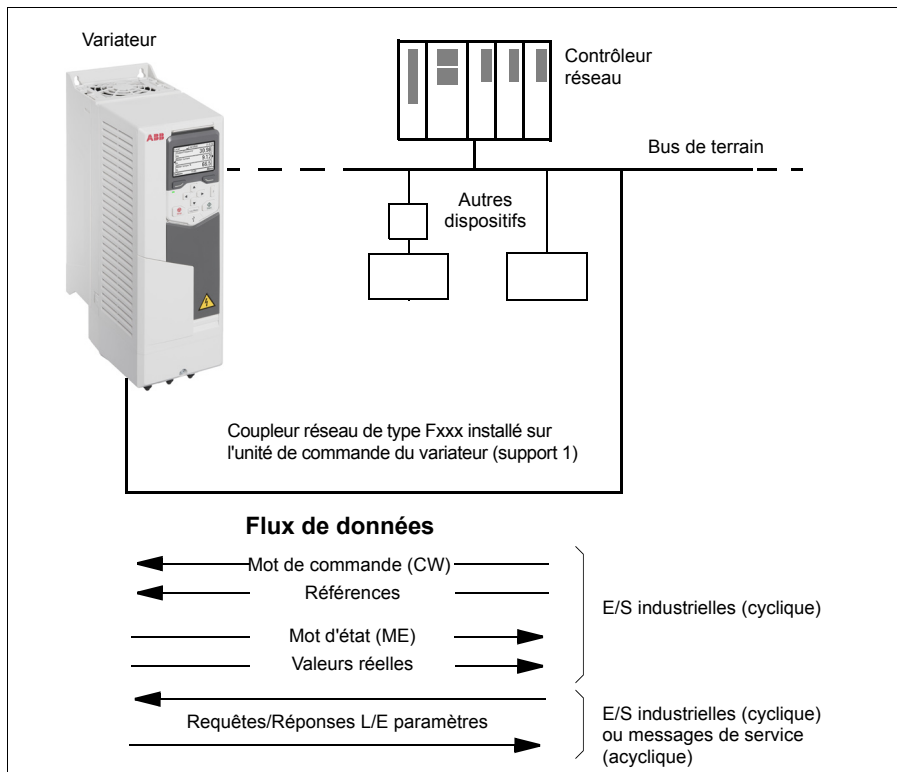
Présentation

Le variateur peut être raccordé à un système de commande externe via un coupleur réseau («coupleur réseau A» = FBA A) monté sur l'unité de commande du variateur. Le variateur peut être configuré soit pour recevoir tous ses signaux de commande via l'interface bus de terrain soit en commande «distribuée» via l'interface bus de terrain et d'autres sources disponibles (ex., entrées logiques et analogiques). Le choix dépend de la configuration des dispositifs de commande EXT1 et EXT2.

Plusieurs coupleurs réseau sont disponibles pour différents systèmes et protocoles de communication. Exemples :

- CANopen (module coupleur réseau FCAN-01)
- ControlNet (module coupleur réseau FCNA-01)
- DeviceNet™ (module coupleur réseau FDNA-01)
- Ethernet POWERLINK (module coupleur réseau FEPL-02)
- EtherCAT (module coupleur réseau FECA-01)
- EtherNet/IP™ (module coupleur réseau FENA-21)
- Modbus/RTU (module coupleur réseau FSCA-01)
- Modbus/TCP (module coupleur réseau FMBT-21, FENA-21)
- PROFINET IO (module coupleur réseau FENA-21)
- PROFIBUS DP (module coupleur réseau FPBA-01)

N.B. : Le texte et les exemples de ce chapitre décrivent la configuration d'un coupleur réseau (FBA A) à l'aide des paramètres [50.01](#) à [50.18](#) et des groupes de paramètres [Paramètres FBA A](#) à [53 Sortie données FBA A](#).

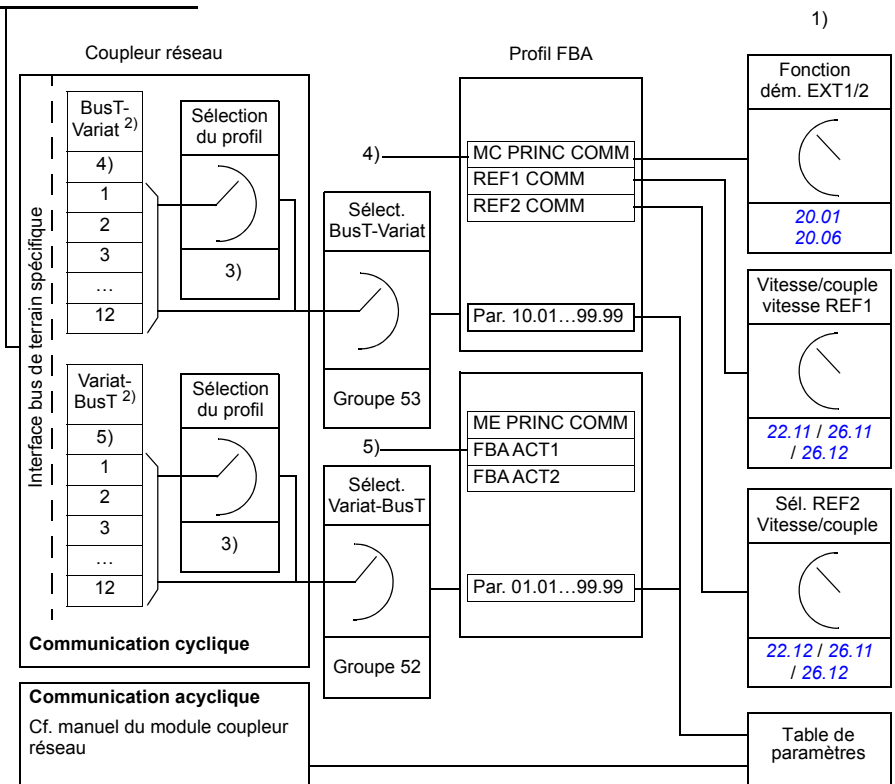


Principe de base de l'interface de commande de la liaison série

Le variateur communique de manière cyclique sur la liaison série avec des mots de données d'entrée et de sortie de 16 ou de 32 bits. Le variateur peut gérer jusqu'à 12 mots de données (16 bits) dans chaque sens.

Les données transmises du variateur au contrôleur réseau sont définies aux paramètres [52.01 Entrée1 données FBA A ... 52.12 Entrée12 données FBA A](#). Les données transmises du contrôleur réseau au variateur sont définies aux paramètres [53.01 Sortie1 données FBA A ... 53.12 Sortie12 données FBA A](#).

Liaison série



- 1) Cf. également les autres paramètres pouvant être commandés depuis la liaison série.
- 2) Le nombre maxi de mots de données utilisés varie selon le protocole.
- 3) Paramètres de sélection profil/instance. Paramètres spécifiques à chaque module coupleur réseau.
Pour des détails, cf. *Manuel de l'utilisateur* du module coupleur réseau.
- 4) Avec DeviceNet, la partie commande est envoyée directement.
- 5) Avec DeviceNet, la partie valeur réelle est envoyée directement.

■ Mot de commande et mot d'état

Le mot de commande est l'élément principal de commande du variateur sur liaison série. La station maître l'envoie au variateur via le module coupleur réseau. Le variateur permute entre les différents états en fonction des signaux codés binaires du mot de commande et renvoie au maître des informations d'état sous forme de mot d'état.

Pour le profil de communication ABB Drives, les contenus des mots de commande et d'état sont respectivement détaillés aux pages 565 et 567. Les états du variateur sont présentés dans le séquentiel de commande (page 568). Pour d'autres profils de communication spécifiques à certains bus de terrain, cf. manuel du coupleur réseau.

Les contenus des mots de commande et d'état sont respectivement détaillés aux pages 565 et 567. Les états du variateur sont présentés dans le séquentiel de commande (page 568).

Débogage des mots réseau

Si le paramètre [50.12 Mode débogage FBA A](#) est réglé sur *Rapide*, le mot de commande reçu sur la liaison série est affiché au paramètre [50.13 Mot de commande FBA A](#) et le mot d'état transmis à cette liaison au paramètre [50.16 Mot d'état FBA A](#). Ces données «brutes» sont très utiles pour déterminer si le maître réseau transmet les bonnes données avant de lui confier le contrôle du réseau.

■ Références

Les références sont des mots de 16 bits contenant un bit de signe et un nombre entier de 15 bits. Une référence négative (indiquant le sens de rotation arrière) est formée en calculant le complément à deux à partir de la référence positive correspondante.

Les variateurs ABB peuvent recevoir des signaux de commande de diverses sources, notamment d'entrées logiques et analogiques, de la microconsole ou d'un module coupleur réseau. Pour commander le variateur par la liaison série, le module doit être défini comme source des signaux de commande, par exemple des références. Pour cela, utilisez les paramètres de sélection de source des groupes [22 Sélection référence vitesse](#), [26 Chaîne référence couple](#) et [28 Chaîne référence fréquence](#)

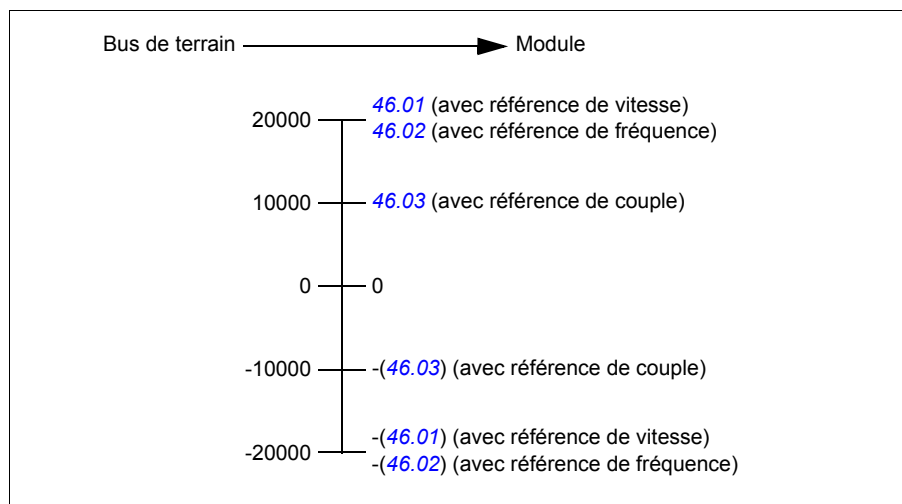
Débugage des mots réseau

Si le paramètre [50.12 Mode débogage FBA A](#) est réglé sur *Rapide*, les références reçues sur la liaison série sont affichées aux paramètres [50.14 Référence 1 FBA A](#) et [50.15 Référence 2 FBA A](#).

Mise à l'échelle des références

N.B. : La mise à l'échelle présentée ci-dessous correspond au profil de communication ABB Drives. Les profils de communication spécifiques à certains bus de terrain utiliseront peut-être des mises à l'échelle différentes. Pour en savoir plus, cf. manuel du coupleur réseau.

Les références sont mises à l'échelle comme défini aux paramètres [46.01...46.04](#). Le réglage des paramètres [50.04 Type réf1 FBA A](#) et [50.05 Type réf2 FBA A](#) détermine la mise à l'échelle utilisée.



Les références mises à l'échelle sont affichées aux paramètres [03.05 Référence 1 FBA A](#) et [03.06 Référence 2 FBA A](#).

■ Valeurs réelles

Les valeurs réelles sont des mots de 16 bits qui contiennent des informations d'état sur le fonctionnement du variateur. La sélection des types de signaux surveillés s'effectue aux paramètres [50.07 Type 1 FBA A act](#) et [50.08 Type 2 FBA A act](#).

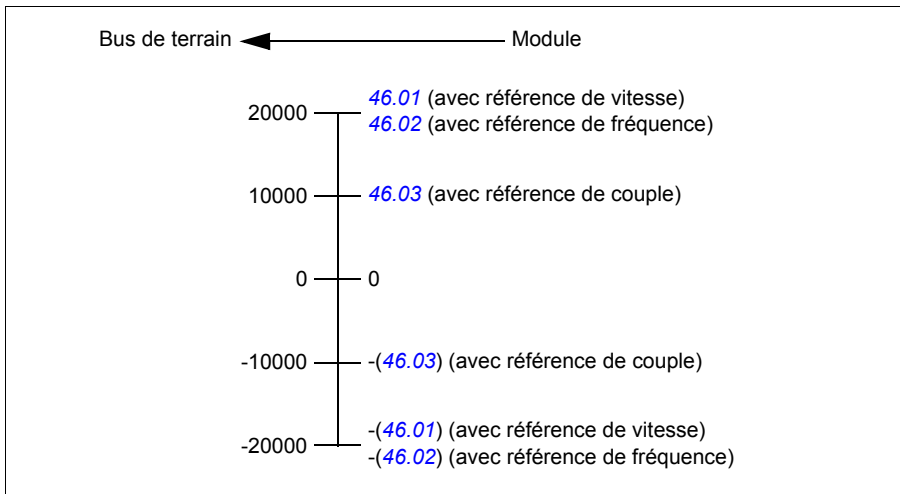
Débugage des mots réseau

Si le paramètre [50.12 Mode débogage FBA A](#) est réglé sur *Rapide*, les valeurs réelles envoyées à la liaison série sont affichées aux paramètres [50.17 Valeur active 1 FBA A](#) et [50.18 Valeur active 2 FBA A](#).

Mise à l'échelle des valeurs réelles


Nota : La mise à l'échelle présentée ci-dessous correspond au profil de communication ABB Drives. Les profils de communication spécifiques à certains bus de terrain utiliseront peut-être des mises à l'échelle différentes. Pour en savoir plus, cf. manuel du coupleur réseau.

Les valeurs actives sont mises à l'échelle comme défini aux paramètres [46.01...46.04](#). Le réglage des paramètres [50.07 Type 1 FBA A act](#) et [50.08 Type 2 FBA A act](#) détermine la mise à l'échelle utilisée.



■ Contenu du mot de commande réseau (profil ABB Drives)

Les informations en majuscule et gras renvoient aux états du séquentiel de commande (page 568).

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|----------------------|--------|--|
| 0 | Cmde Off1 | 1 | Passage à Prêt à fonctionner |
| | | 0 | Arrêt sur la rampe de décélération active. Passage à Of1 actif ; poursuite Prêt pour mise sous tension sauf si d'autres verrouillages (Off2, Off3) sont actifs. |
| 1 | Cmde Off2 | 1 | Fonctionnement continu (Off2 inactif). |
| | | 0 | Arrêt d'urgence, arrêt en roue libre. Passage à Off2 actif ; poursuite Mise sous tension bloquée . |
| 2 | Cmde Off3 | 1 | Fonctionnement continu (Off3 inactif). |
| | | 0 | Arrêt d'urgence dans le temps défini par paramétrage dans le variateur. Passage à Off3 actif ; poursuite Mise sous tension bloquée .  ATTENTION : Assurez-vous que le moteur et la machine entraînée acceptent ce mode d'arrêt. |
| 3 | Marche | 1 | Passage à FONCTIONNEMENT VALIDÉ . N.B. : Le signal de validation marche doit être actif, cf. documentation du variateur. Si le variateur est paramétré pour recevoir la commande de validation marche du bus de terrain, ce bit active le signal. |
| | | 0 | Fonctionnement bloqué. Passage à Fonctionnement bloqué . Cf. également paramètre 06.18 ME interdit redémarrage (page 218). |
| 4 | Sortie rampe zéro | 1 | Fonctionnement normal. Passage à GÉNÉRATEUR DE RAMPE : SORTIE ACTIVÉE . |
| | | 0 | Forçage à zéro de la sortie du générateur de rampe. Le variateur décélère immédiatement jusqu'à la vitesse nulle (conformément aux limites de couple). |
| 5 | Blok rampe | 1 | Fonction de rampe. Passage à GÉNÉRATEUR DE RAMPE : ACCÉLÉRATEUR ACTIVE . |
| | | 0 | Arrêt du fonctionnement sur rampe (sortie du générateur de rampe bloquée). |
| 6 | Entrée rampe zéro | 1 | Fonctionnement normal. Passage à EN FONCTIONMT . N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source des signaux dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Forçage à zéro de l'entrée du générateur de rampe |
| 7 | Raz Mémoire | 0=>1 | Réarmement de tout défaut actif. Passage à MISE SOUS TENSION BLOQUÉE . N.B. : Le réglage de ce bit n'a aucun effet si l'interface réseau n'est pas définie comme source du signal de réarmement dans les paramètres du variateur. |
| | | 0 | Poursuite fonctionnement normal |
| 8 | Marche par à-coups 1 | 1 | Accélération jusqu'à la valeur de référence Inching (fonction Jog) 1 N.B. : • Les bits 4...6 doivent être à 0. • Cf. également section Rush controller (maîtrise de l'accélération) (page 172). |
| | | 0 | Inching (fonction Jog) 1 désactivé |
| 9 | Marche par à-coups 2 | 1 | Accélération jusqu'à la valeur de référence Inching (fonction Jog) 2. Cf. N.B. du bit 8. |
| | | 0 | Inching (fonction Jog) 2 désactivé |
| 10 | Cmde distance | 1 | Commande par liaison série validée |
| | | 0 | Échec de la transmission du mot de commande et de la référence au variateur, à l'exception des bits 0...2 |
| 11 | Cmde externe | 1 | Sélection dispositif de commande externe EXT2. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |
| | | 0 | Sélection dispositif de commande externe EXT1. Applicable si le bus de terrain est défini comme dispositif de commande par paramétrage. |

566 Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau

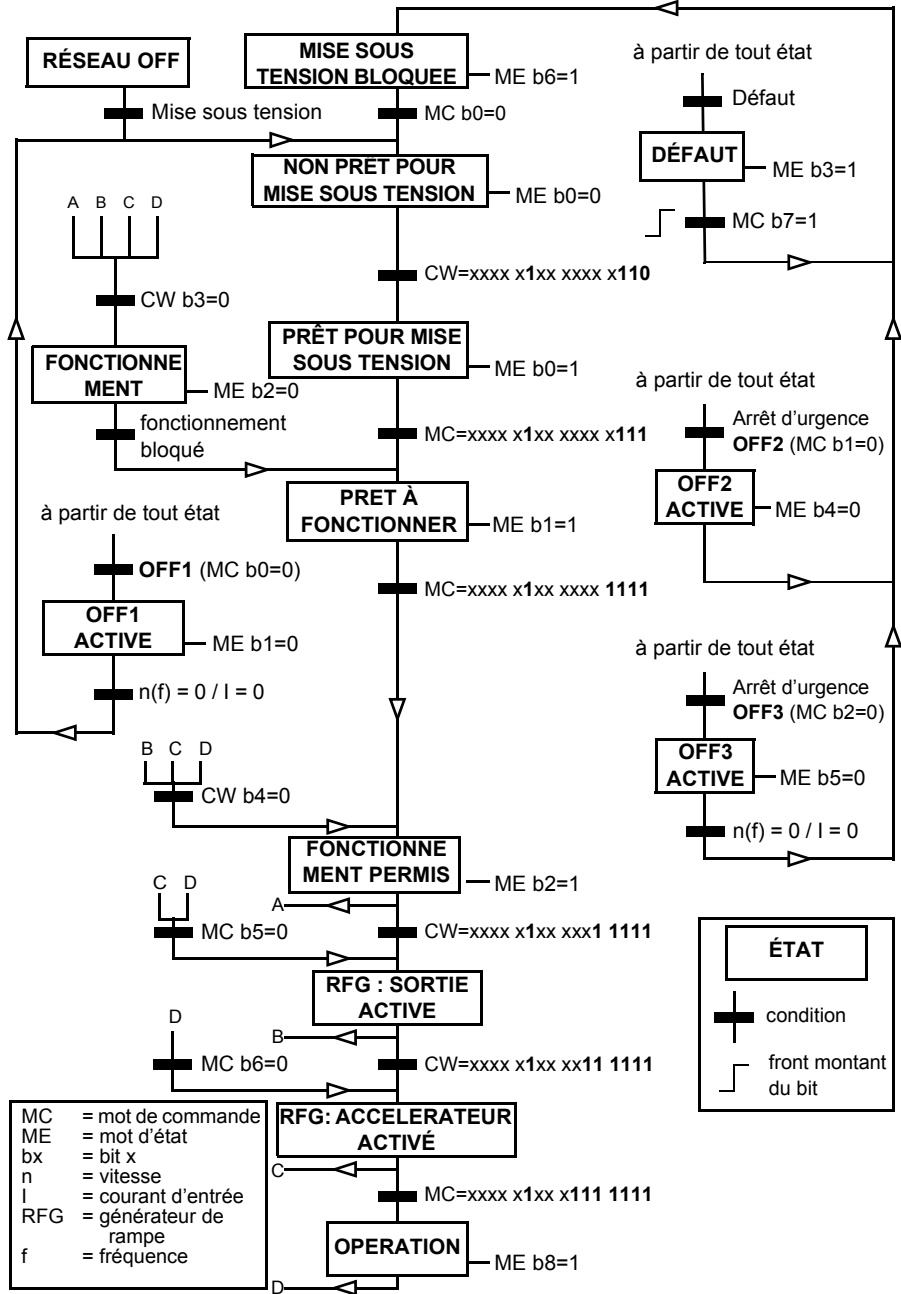
| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|------------|--------|------------------|
| 12 | Bit util 0 | 1 | |
| | | 0 | |
| 13 | Bit util 1 | 1 | |
| | | 0 | |
| 14 | Bit util 2 | 1 | |
| | | 0 | |
| 15 | Bit util 3 | 1 | |
| | | 0 | |

■ Contenu du mot d'état réseau (profil ABB Drives)

Les informations en majuscule et gras renvoient aux états du séquentiel de commande (page 568).

| Bit | Nom | Valeur | ÉTAT/Description |
|-----|------------------------|--------|---|
| 0 | Prêt pour mise ss tens | 1 | PRÊT POUR MISE SOUS TENSION |
| | | 0 | NON PRÊT POUR MISE SOUS TENSION |
| 1 | Prêt à démarrer | 1 | PRÊT À FONCTIONNER |
| | | 0 | OFF1 ACTIF |
| 2 | Réf prête | 1 | FONCTIONNEMENT PERMIS |
| | | 0 | FONCTIONNEMENT BLOQUE Cf. également paramètre 06.18 ME interdit redémarrage (page 218). |
| 3 | Déclenché | 1 | DEFAUT |
| | | 0 | Pas de défaut |
| 4 | Off 2 inactive | 1 | OFF2 désactivé |
| | | 0 | OFF2 ACTIF |
| 5 | Off 3 inactive | 1 | OFF3 désactivé |
| | | 0 | OFF3 ACTIF |
| 6 | Mise ss tens bloquée | 1 | MISE SOUS TENSION BLOQUEE |
| | | 0 | - |
| 7 | Warning | 1 | Présence d'une alarme |
| | | 0 | Pas d'alarme |
| 8 | Ref Atteinte | 1 | EN FONCTIONMT. La valeur réelle correspond à la référence = est dans les limites de tolérance (cf. paramètres 46.21...46.23). |
| | | 0 | La valeur réelle diffère de la référence (= hors des limites de tolérance). |
| 9 | Distant | 1 | Dispositif de commande du variateur : DISTANT (EXT1 ou EXT2) |
| | | 0 | Dispositif de commande du variateur : LOCAL |
| 10 | Sup limite | - | Cf. bit 10 de 06.17 Mot d'état variateur 2 |
| 11 | Bit util 0 | - | Cf. paramètre 06.30 Sélection bit 11 MEP |
| 12. | Bit util 1 | - | Cf. paramètre 06.31 Sélection bit 12 MEP |
| 13. | Bit util 2 | - | Cf. paramètre 06.32 Sélection bit 13 MEP |
| 14. | Bit util 3 | - | Cf. paramètre 06.33 Sélection bit 14 MEP |
| 15. | Réservé | | |

■ Séquentiel d'état (profil ABB Drives)



Valeurs à régler pour la commande sur liaison série

1. Montez et raccordez le module coupleur réseau conformément aux instructions du *Manuel de l'utilisateur* du module.
 2. Mettez le variateur sous tension.
 3. Activez la liaison entre le variateur et le module coupleur réseau à l'aide du paramètre [50.01 Activer FBA A](#).
 4. Sélectionnez le comportement du variateur en cas de rupture de la communication sur la liaison série au paramètre [50.02 Perte communic FBA A](#).
N.B : Cette fonction détermine à la fois la communication entre maître réseau et module coupleur, et entre module coupleur et variateur.
 5. Réglez la temporisation entre la détection de la rupture de communication et le comportement sélectionné au paramètre [50.03 Tempo. perte comm FBA A](#).
 6. Réglez les valeurs de tous les paramètres du groupe [50 Coupleur réseau \(FBA\)](#) selon l'application souhaitée, en commençant par [50.04](#). Les tableaux ci-après présentent des exemples de valeurs appropriées.
 7. Réglez les paramètres de configuration du module coupleur réseau du groupe [Paramètres FBA A](#). L'adresse et le profil de communication sont obligatoires.
 8. Définissez les données transmises au variateur et émises par le variateur aux groupes de paramètres [52 Entrée données FBA A](#) et [53 Sortie données FBA A](#).
N.B : En fonction du protocole de communication et du profil utilisées, l'envoi et/ou la réception des mots de commande et d'état par le système de communication ont peut-être déjà été paramétrés.
 9. Sauvegardez les paramétrages en mémoire permanente en réglant le paramètre [96.07 Sauveg manuelle param](#) sur [Sauvegarder](#).
 10. Validez les réglages des groupes de paramètres 51 52 et 53 en réglant le paramètre [51.27 Rafraichir param FBA A](#) sur [Configure](#).
 11. Configurez les dispositifs de commande Ext1 et Ext2 pour qu'ils acceptent les signaux de référence en provenance de la liaison série. Les tableaux ci-après présentent des exemples de valeurs appropriées.
-

■ Exemple de réglage des paramètres : FPBA (PROFIBUS DP) avec profil ABB Drives

Cet exemple présente la configuration d'une application basique de régulation de vitesse utilisant le profil de communication ABB Drives avec le type PPO 2. Les ordres de démarrage/arrêt et la référence sont conformes au profil ABB Drives en mode de régulation de vitesse.

Les valeurs de référence transmises sur la liaison série doivent être mises à l'échelle dans le variateur pour produire l'effet désiré. La valeur de référence ± 16384 (4000h) correspond à la plage de vitesses réglée au paramètre [46.01 Échelle Vitesse](#) (rotation en sens avant et arrière). Par exemple, si [46.01](#) est réglé sur 480 tr/min, alors une valeur de 4000h envoyée via la liaison série commandera une vitesse de 480 tr/min.

| Sens | PZD1 | PZD2 | PZD3 | PZD4 | PZD5 | PZD6 |
|--------|-----------------|-----------------------|----------------|------|---------------|------|
| Sortie | Mot de commande | Référence de vitesse | Temps Accel 1 | | Temps Decel 1 | |
| Entrée | Mot d'état | Valeur vitesse réelle | Courant moteur | | Tension c.c. | |

Le tableau ci-dessous donne les paramétrages recommandés.

| Paramètres du variateur | Réglage pour les variateurs ACX580 | Description |
|--|--|--|
| 50.01 Activer FBA A | 1 = [n° du support] | Activation de la communication entre le variateur et le module coupleur réseau |
| 50.04 Type réf1 FBA A | 4 = Vitesse | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la référence 1 du module coupleur A |
| 50.07 Type 1 FBA A act | 0 = Vitesse ou fréquence | Sélection du type et de la mise à l'échelle de la valeur réelle en fonction du mode Ref1 actif défini au paramètre 50.04 |
| 51.01 Type FBA A | 1 = FPBA ¹⁾ | Affichage du type de module coupleur réseau |
| 51.02 Adresse | 3 ²⁾ | Définition de l'adresse PROFIBUS du module coupleur réseau |
| 51.03 Vitesse communication | 12000 ¹⁾ | Affichage de la vitesse de communication sur le réseau PROFIBUS en kbit/s |
| 51.04 MSG type | 1 = PPO2 ¹⁾ | Affichage du type de télégramme sélectionné par l'outil de configuration API |
| 51.05 Profil | 1 = ABB Drives | Sélection du mot de commande selon le profil ABB Drives (mode de régulation de vitesse) |
| 51.07 RPBA mode | 0 = désactivé | Désactivation du mode émulation RPBA |
| 52.01 Entrée1 données FBA A | 4 =ME 16bit ¹⁾ | Mot d'état |

| Paramètres du variateur | Réglage pour les variateurs ACX580 | Description |
|--|--------------------------------------|---|
| 52.02 Entrée2 données FBA A | 5 = Ret1 16bit | Valeur active 1 |
| 52.03 Entrée3 données FBA A | 01.07 ²⁾ | Courant moteur |
| 52.05 Entrée5 données FBA A | 01.11 ²⁾ | Tension c.c. |
| 53.01 sortie1 données FBA | 1 = MC 16bit ¹⁾ | Mot de commande |
| 53.02 sortie2 données FBA | 2 = Ref1 16bit | Référence 1 (vitesse) |
| 53.03 Sortie3 données FBA | 23.12 ²⁾ | Temps d'accélération 1 |
| 53.05 Sortie5 données FBA | 23.13 ²⁾ | Temps de décélération 1 |
| 51.27 Rafraichir param FBA A | 1 = <i>Configure</i> | Validation des paramétrages de configuration |
| 19.12 Mode commande Ext1 | 2 = <i>Vitesse</i> | Sélection de la régulation de vitesse comme mode de commande 1 du dispositif de commande externe EXT1 |
| 20.01 Commandes Ext1 | 12 = <i>Coupleur réseau A</i> | Sélection du coupleur réseau A comme source des commandes de démarrage et d'arrêt pour le dispositif de commande externe EXT1 |
| 20.02 Type cmde démarr Ext1 | 1 = <i>Niveau</i> | Sélection d'un signal de démarrage sur niveau logique pour le dispositif de commande externe EXT1 |
| 22.11 Réf vitesse 1 Ext1 | 4 = <i>Réf1 FBA A</i> | Sélection de la référence 1 du module coupleur A comme source pour la référence de vitesse 1 |
| ¹⁾ En lecture seule ou détecté/réglé automatiquement ²⁾ Exemple | | |

Mot de commande:

- 477h (1143 décimal) → PRÊT POUR MISE SOUS TENSION
- 47Fh (1151 décimal) → EN FONCTIONMT (mode de vitesse)

Séquence de démarrage :

- 476h → NON PRÊT POUR MISE SOUS TENSION
- Si bit 0 du MEP = 1, alors
 - 477h → PRÊT POUR MISE SOUS TENSION (Arrêté)
 - 47Fh → FONCTIONNEMENT (En marche)

Séquence d'arrêt :

- 477h = arrêt conformément au par. [21.03 Mode arrêt](#)
- 47Eh = arrêt sur rampe OFF1 (Nota : arrêt sur rampe non interruptible)

Réarmement des défauts :

- Front montant du bit 7 du MCP

Démarrage après STO :

Si [31.22 Signal marche/arrêt STO](#) n'est pas à Défaut/Défaut, vérifiez que le bit 7 STO du paramètre [06.18 ME interdit redémarrage](#) est défini sur 0 avant de donner la commande de démarrage.

Configuration automatique du variateur pour la commande par bus de terrain

Ce tableau présente les paramètres réglés pour la détection des modules.
Cf. également paramètres [07.35 Config. variateur](#) et [07.36 Config. variateur 2](#).

| Option | 50.01 Activer FBA A | 50.02 Perte communic FBA A | 51.02 Par2 FBA A | 51.04 Par4 FBA A | 51.05 Par5 FBA A | 51.06 Par6 FBA A |
|---------|---------------------|----------------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|
| FENA-21 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | 11 | 0 | - | - |
| FECA-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | 0 | - | - | - |
| FPBA-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | 1 | - |
| FCAN-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | 0 | - |
| FSCA-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | - | 10 |
| FEIP-21 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | 100 | 0 | - | - |
| FMBT-21 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | 0 | 0 | - | - |
| FPNO-21 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | 11 | 0 | - | - |
| FEPL-02 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | - | - |
| FDNA-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | - | - |
| FCNA-01 | 1 (Activer) | 0 (Aucune action) | - | - | - | - |

| Option | 51.07 Par7 FBA A | 51.21 Par21 FBA A | 51.23 Par23 FBA A | 51.24 Par24 FBA A | 52.01 Entrée1 données FBA A | 52.02 Entrée2 données FBA A |
|---------|------------------|-------------------|-------------------|-------------------|-----------------------------|-----------------------------|
| FENA-21 | - | - | - | - | 4 | 5 |
| FECA-01 | - | - | - | - | - | - |
| FPBA-01 | - | - | - | - | 4 | 5 |
| FCAN-01 | - | - | - | - | - | - |
| FSCA-01 | 1 | - | - | - | - | - |
| FEIP-21 | - | - | 128 | 128 | - | - |
| FMBT-21 | - | 1 | - | - | - | - |
| FBIP-21 | - | - | - | - | - | - |
| FPNO-21 | - | - | - | - | 4 | 5 |
| FEPL-02 | - | - | - | - | - | - |
| FDNA-01 | - | - | - | - | - | - |
| FCNA-01 | - | - | - | - | - | - |

574 Variateur en réseau bus de terrain avec module coupleur réseau

| Option | 53.01 Sortie1 données FBA | 53.02 Sortie2 données FBA |
|---------------|--|--|
| FENA-21 | 1 | 2 |
| FECA-01 | - | - |
| FPBA-01 | 1 | 2 |
| FCAN-01 | - | - |
| FSCA-01 | | |
| FEIP-21 | - | - |
| FMBT-21 | - | - |
| FPNO-21 | 1 | 2 |
| FEPL-02 | - | - |
| FDNA-01 | - | - |
| FCNA-01 | - | - |



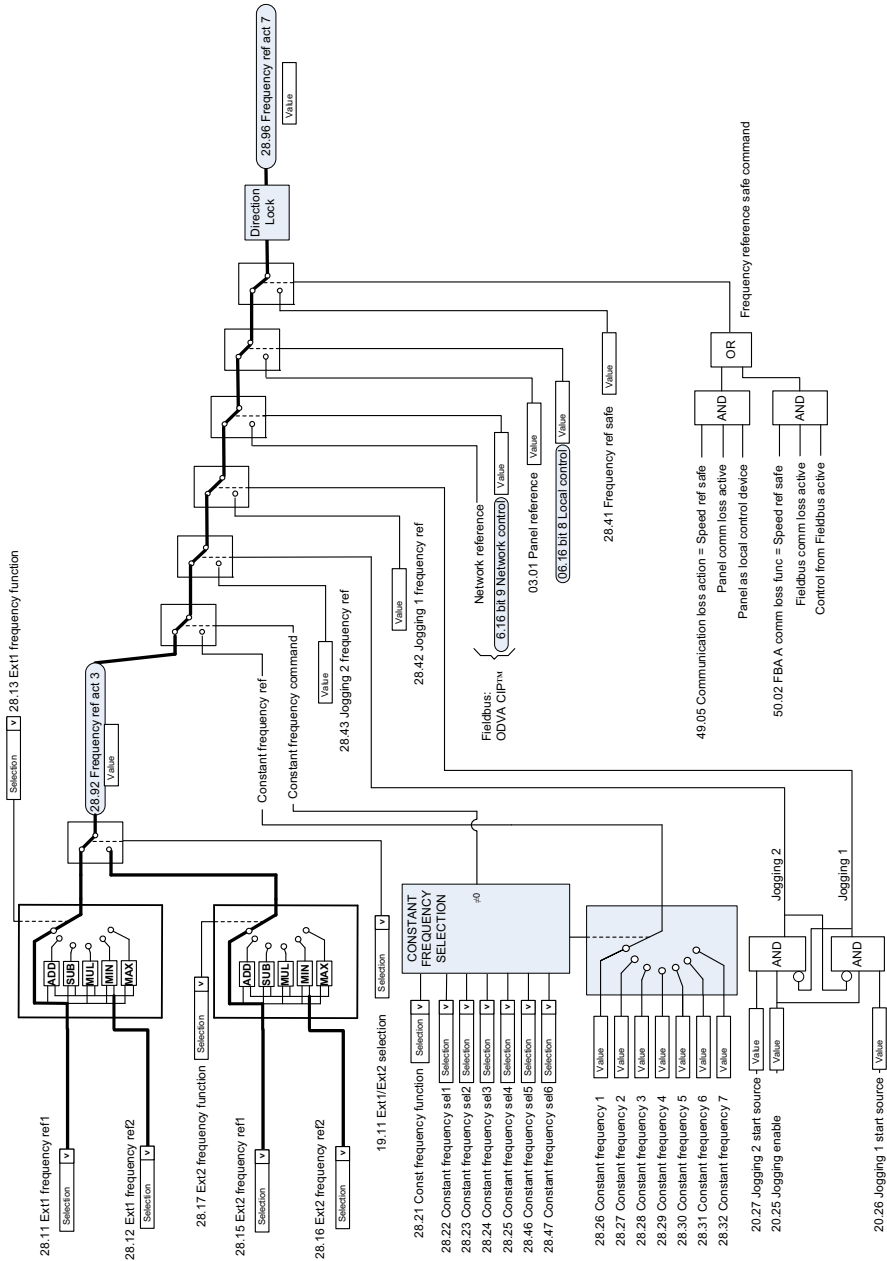
Schémas de la logique de commande

Contenu de ce chapitre

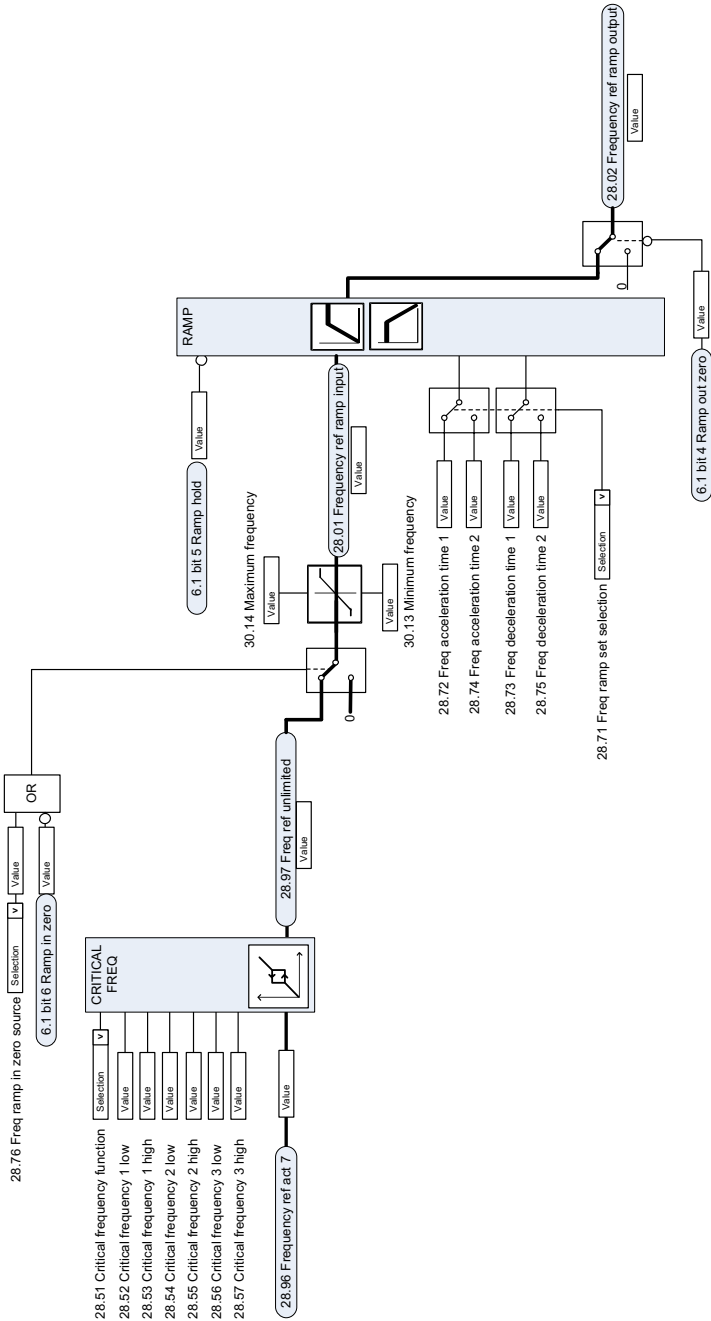
Ce chapitre illustre les logiques de référence du variateur. Les schémas de la logique de commande permettent de visualiser l'interaction des paramètres entre eux et l'endroit du système où ils interviennent.

Vous trouverez un schéma plus général à la section [Modes de fonctionnement](#) (page 118).

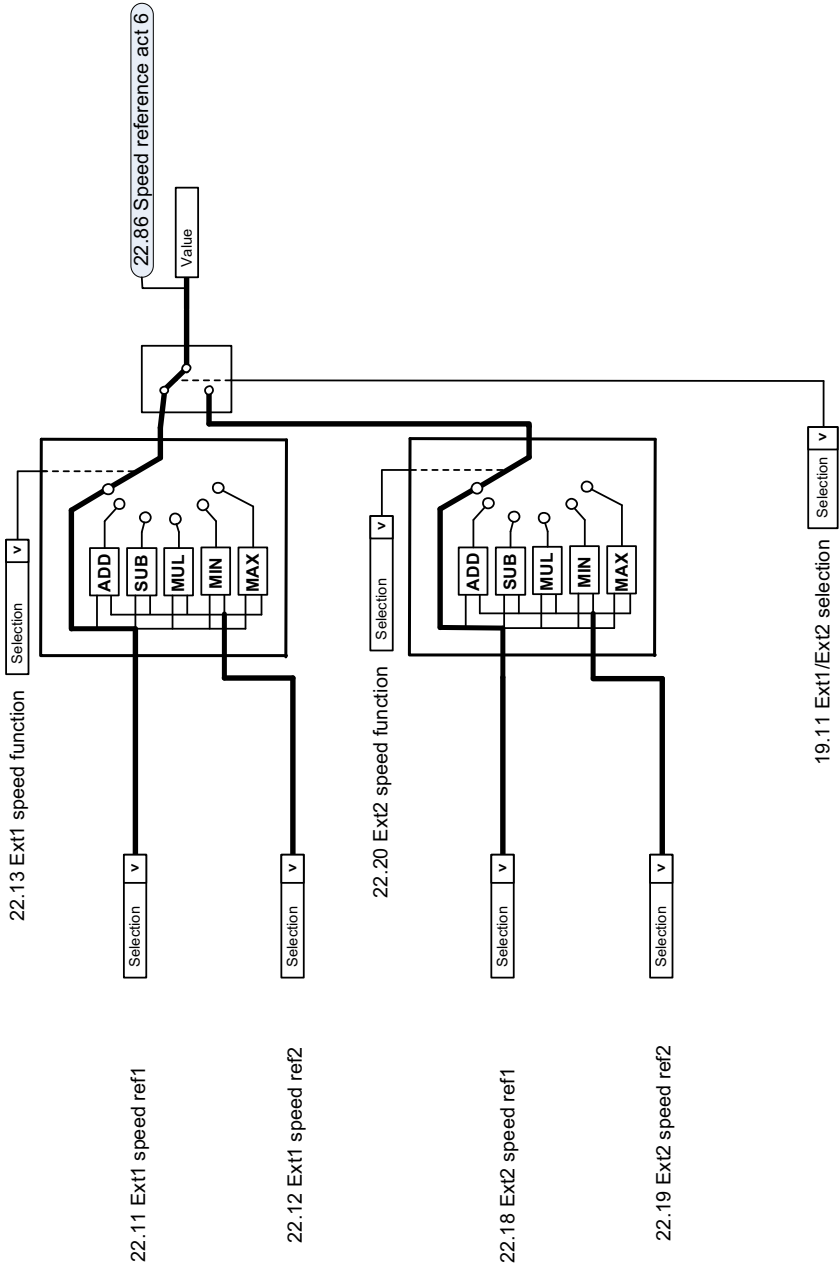
Sélection de la référence de fréquence



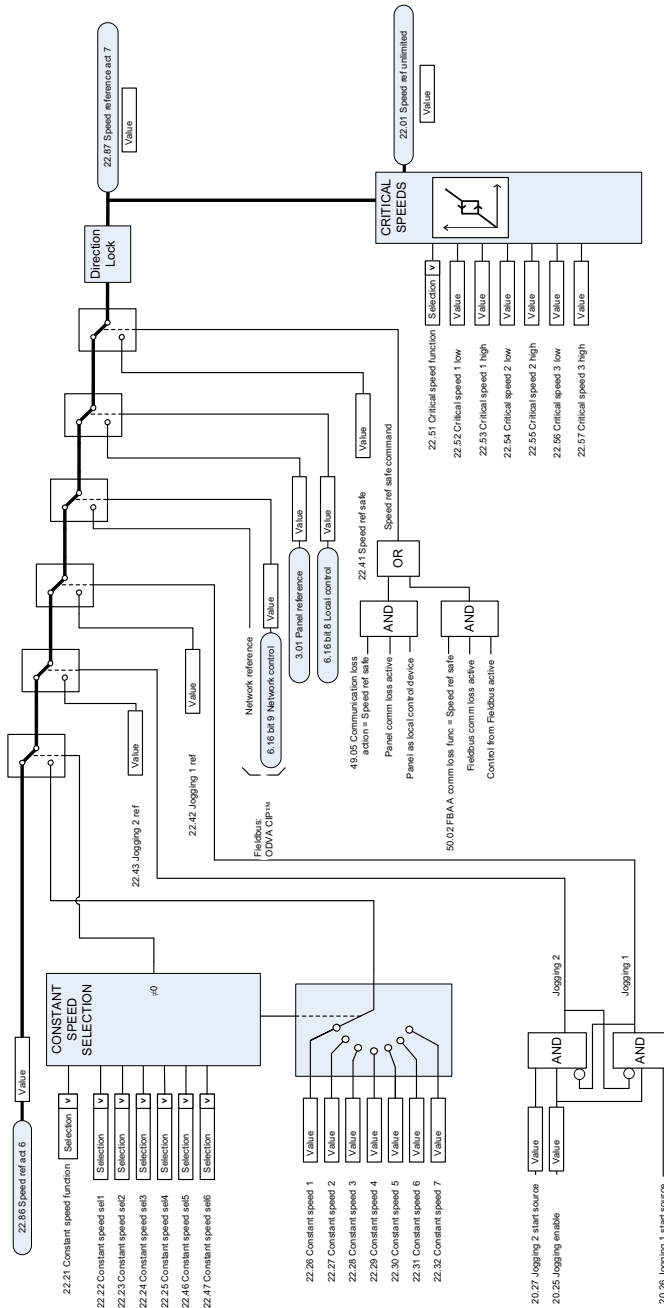
Modification de la référence de fréquence



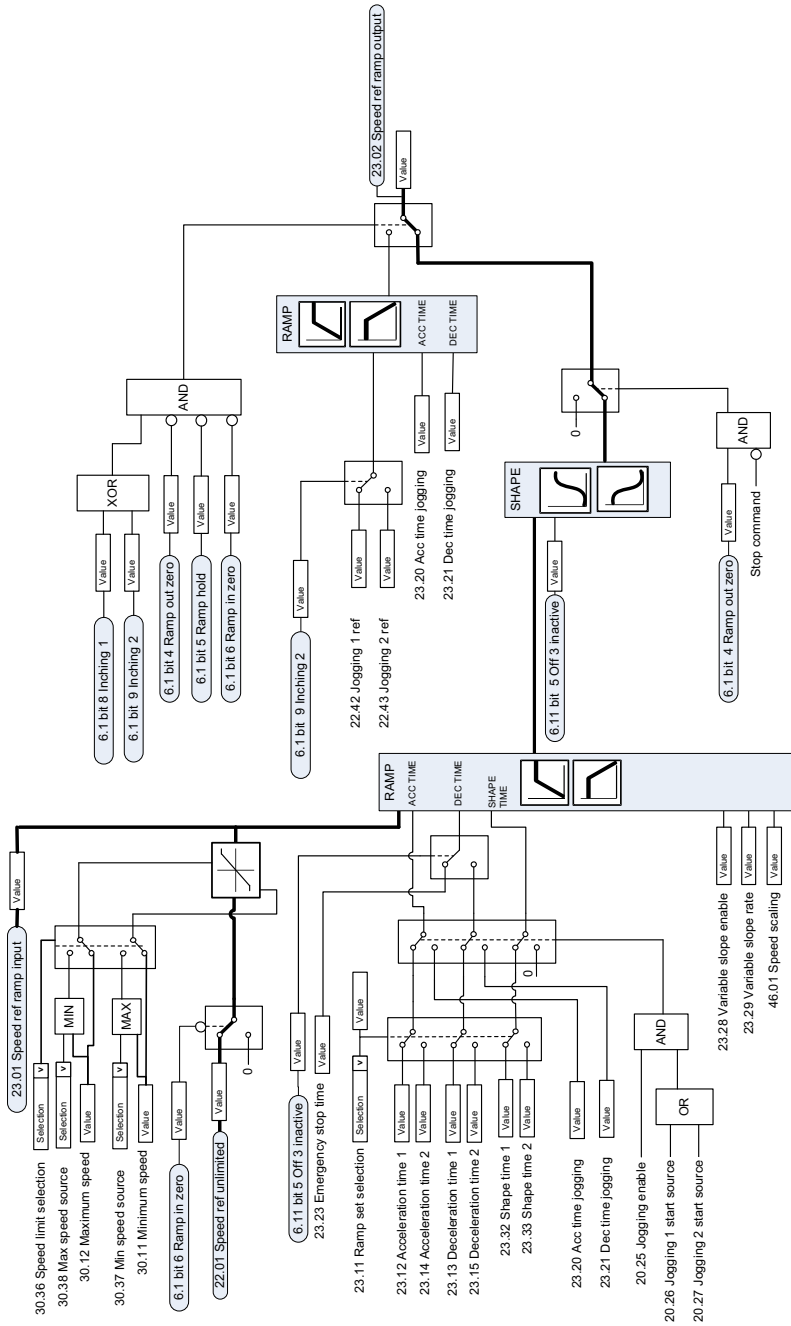
Sélection de la source de la référence de vitesse I



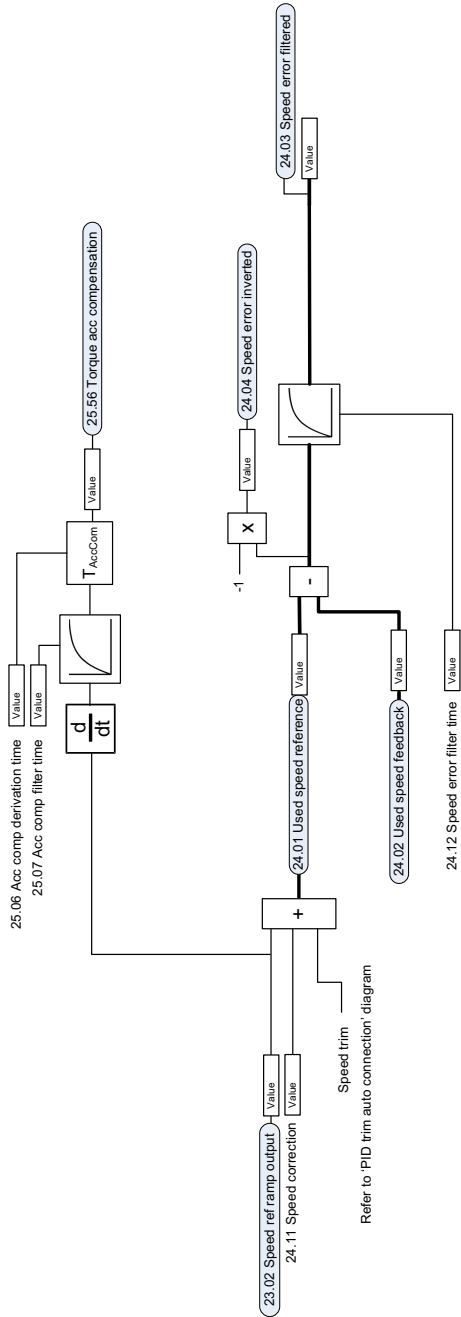
Sélection de la source de la référence de vitesse II



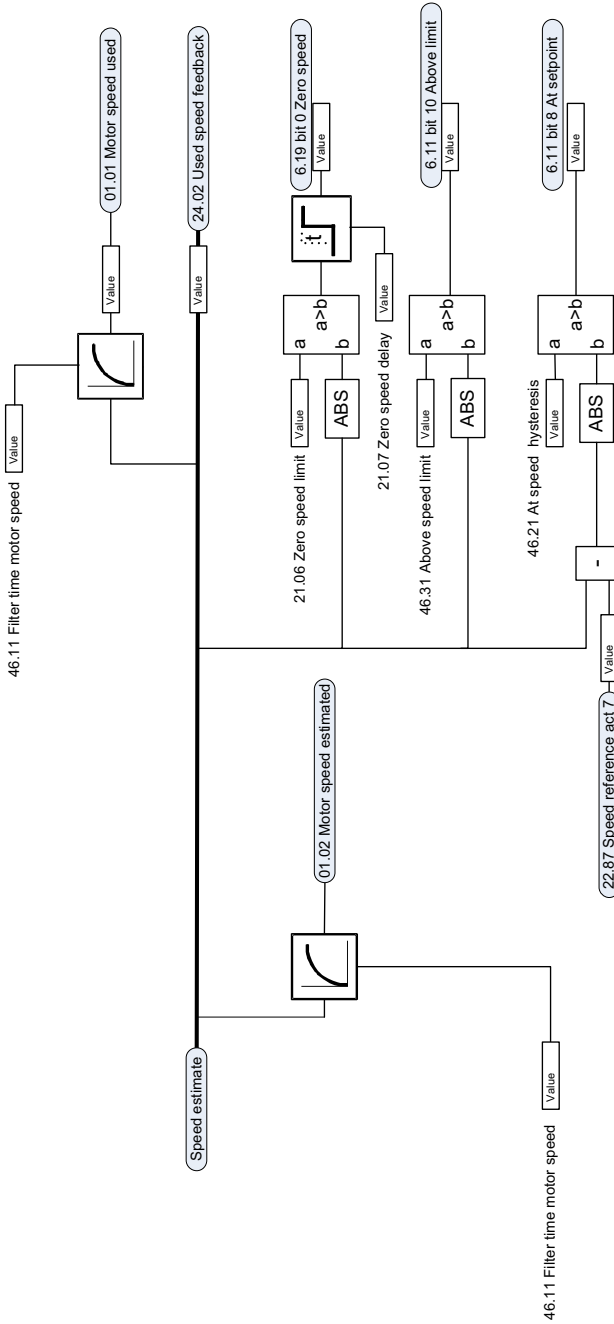
Rampage et mise en forme de la référence de vitesse



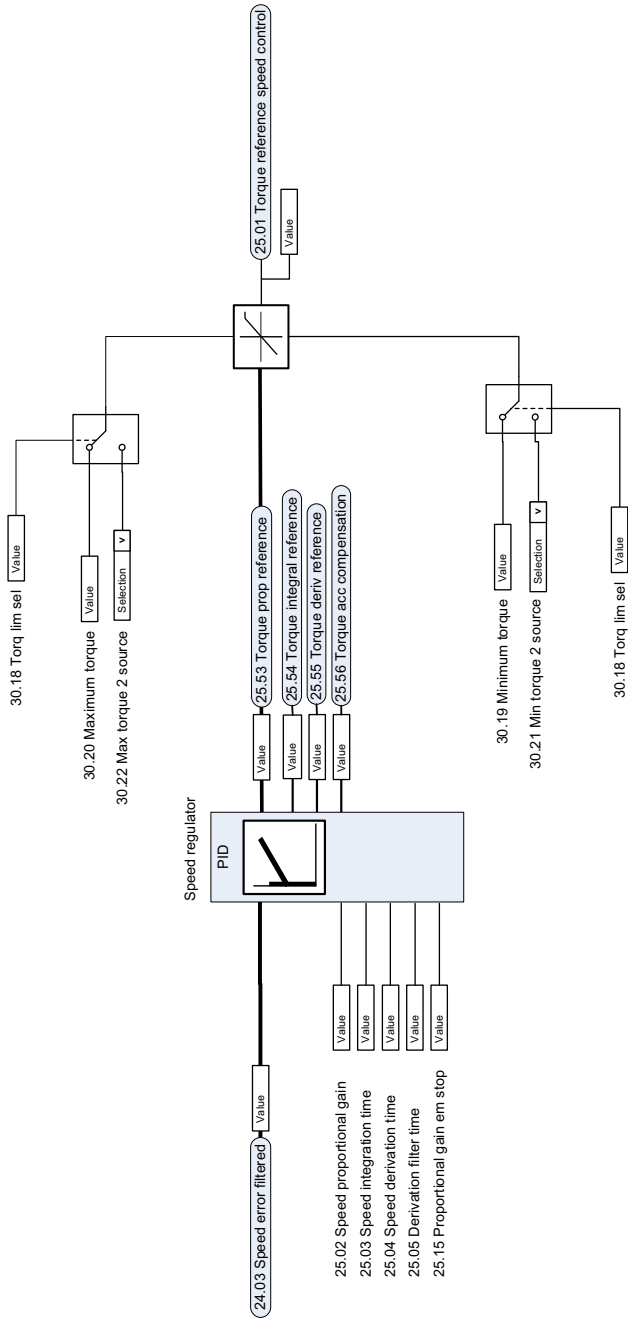
Calcul de l'erreur de vitesse



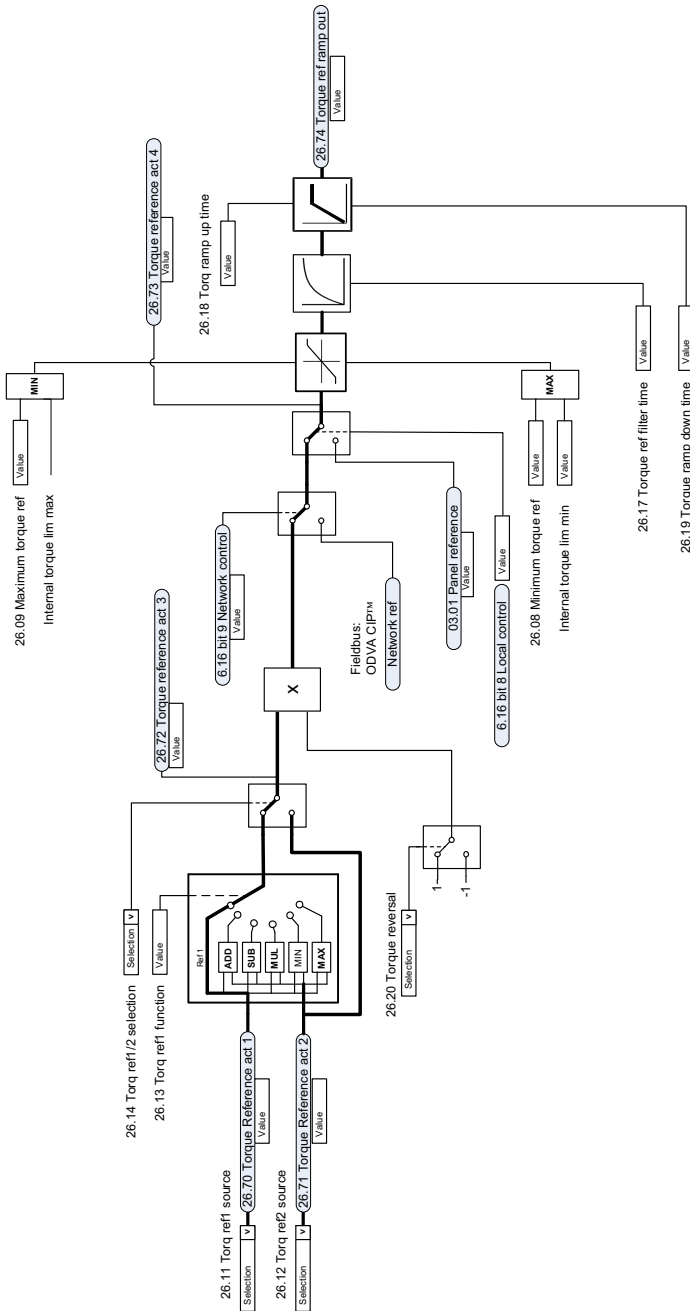
Régulation de vitesse



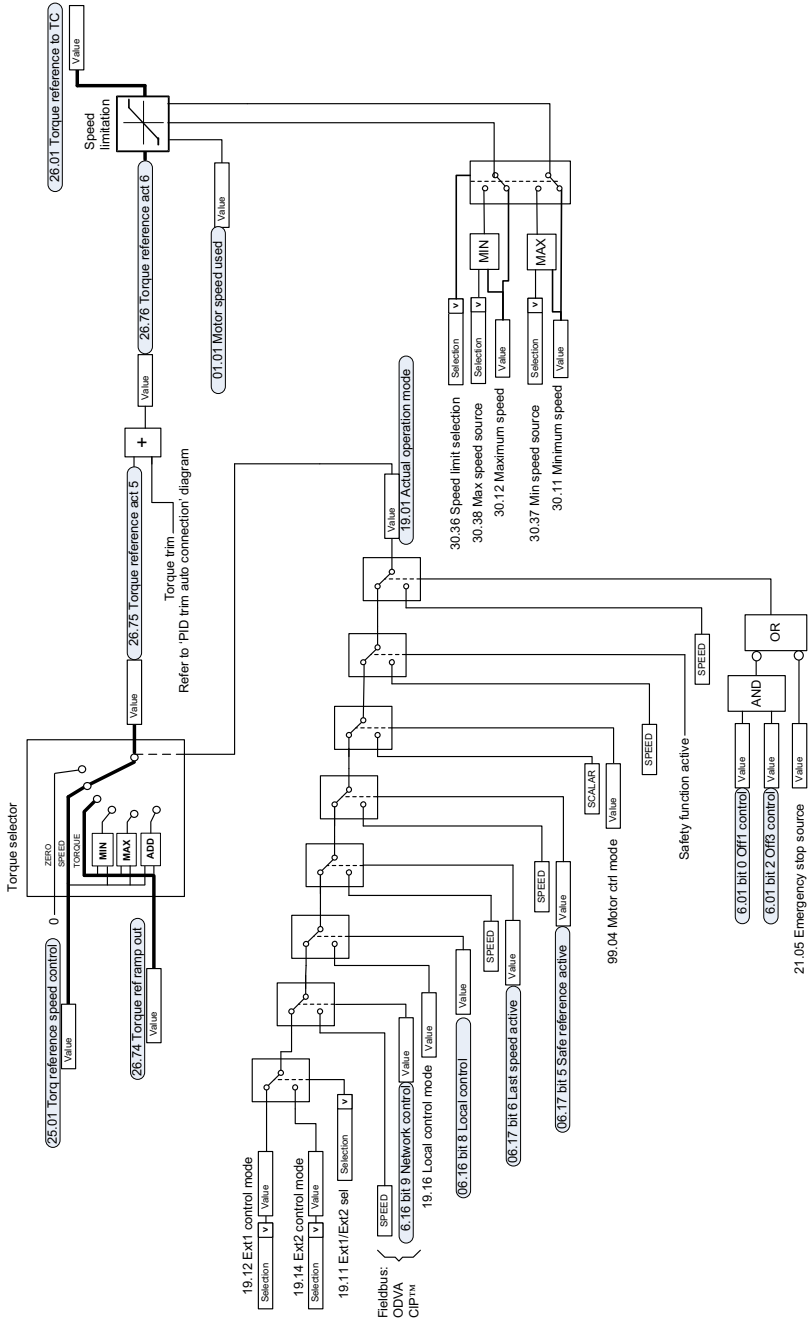
Régulateur de vitesse



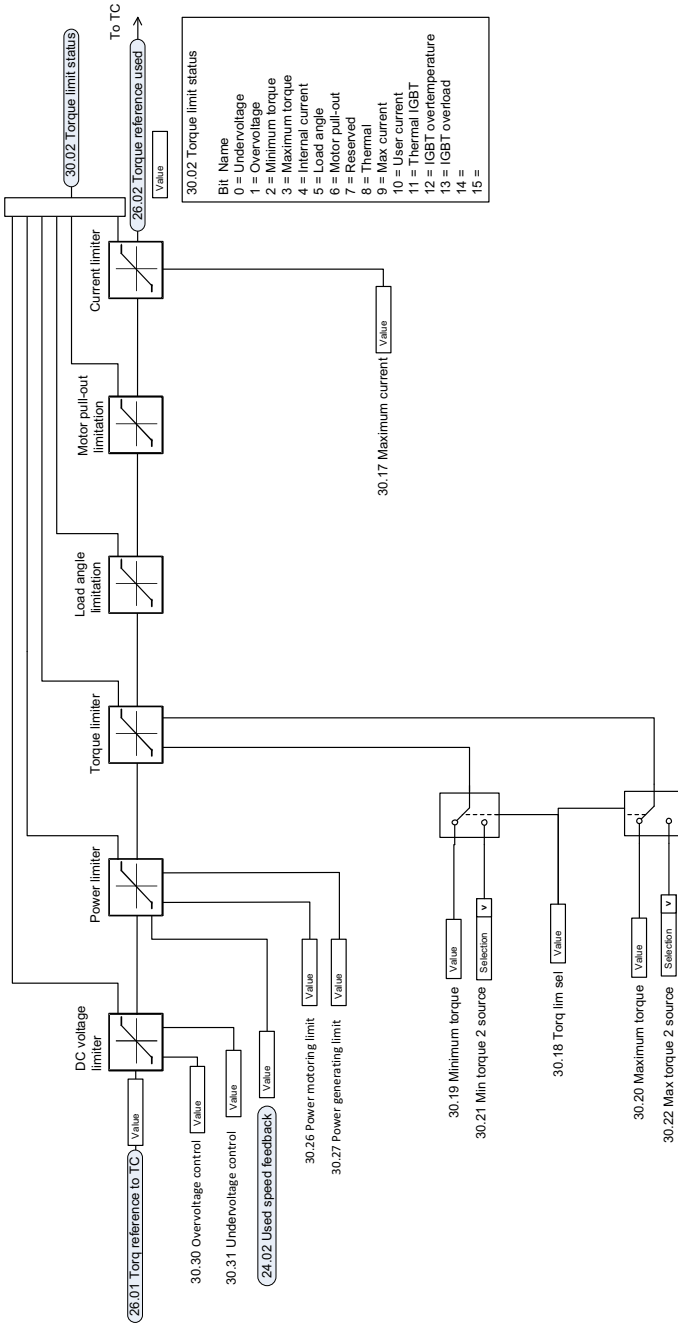
Sélection et modif. de la source de la référence de couple



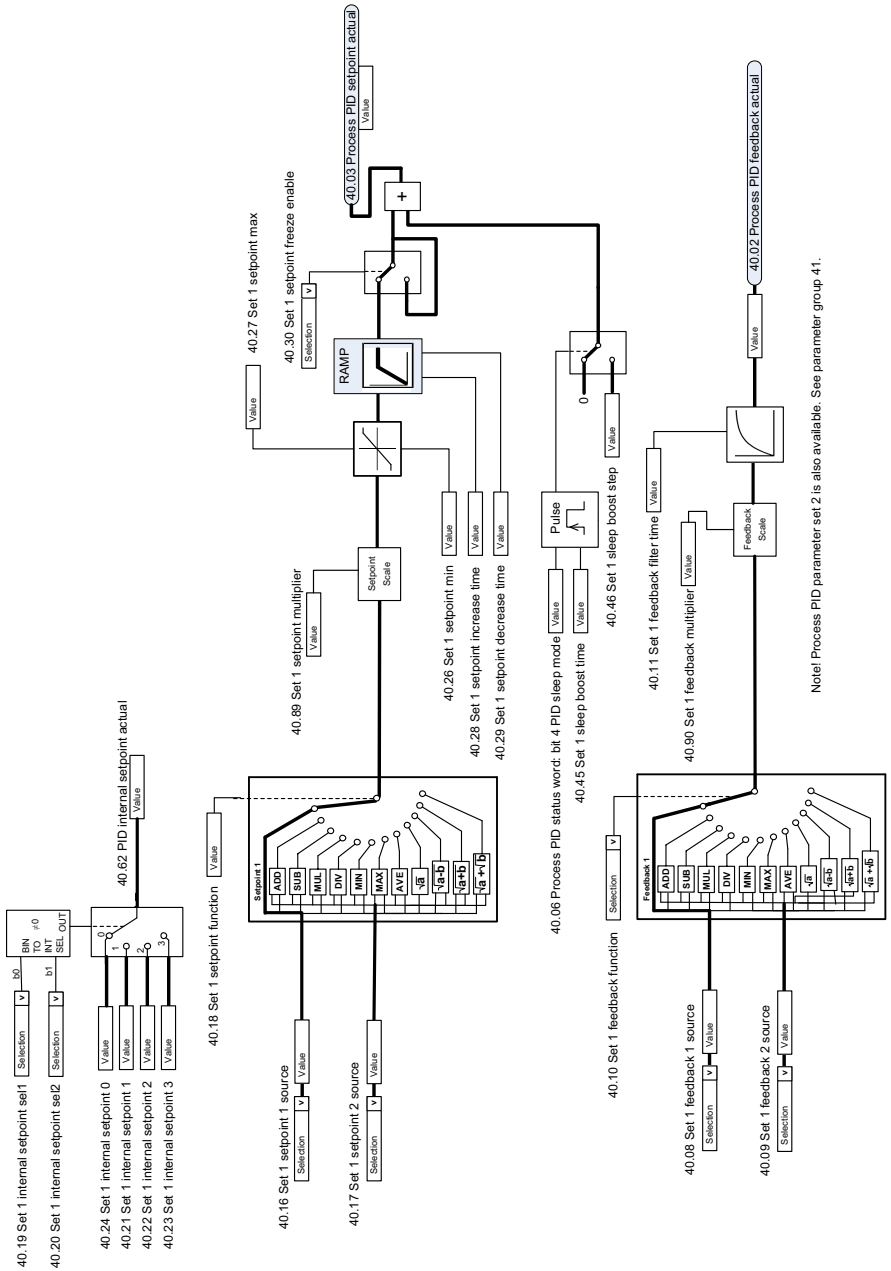
Sélection de la référence pour le régulateur de couple



Limitation du couple

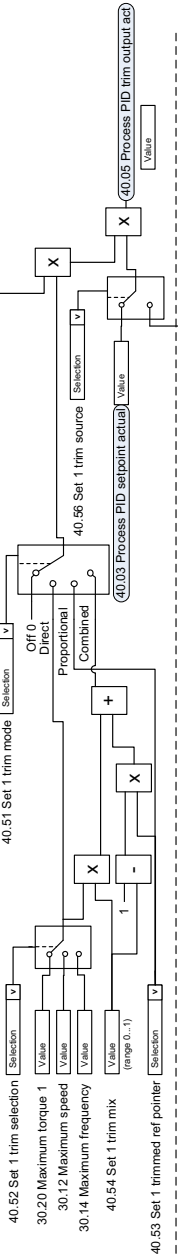


Sélection de la source de la consigne et du retour PID

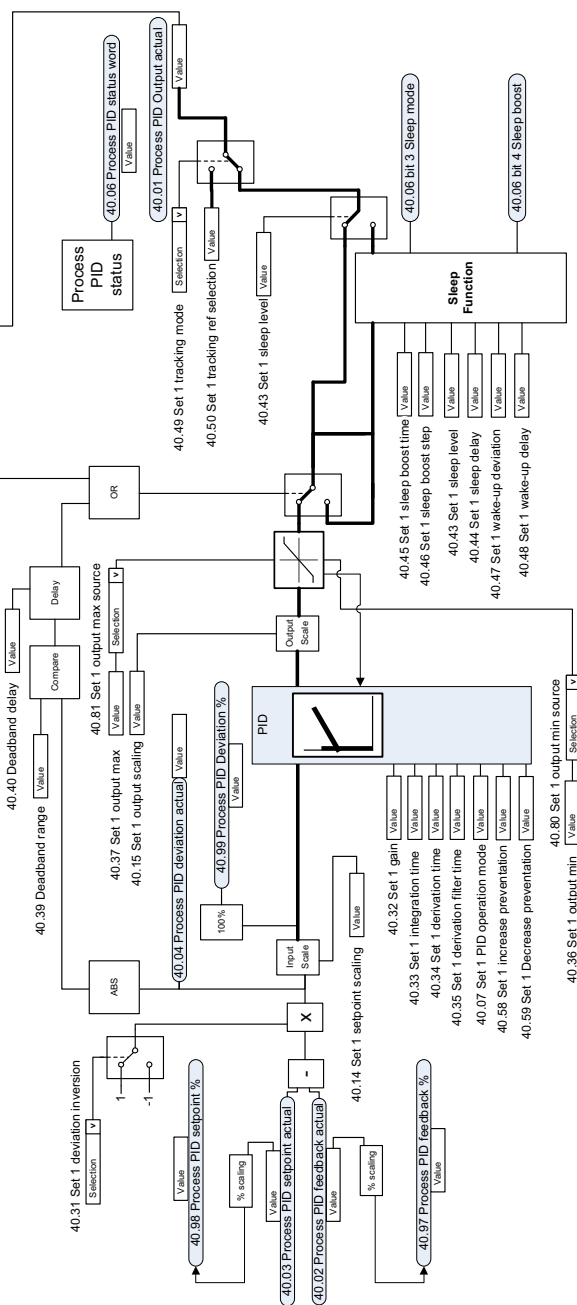


Régulateur PID

TRIM FUNCTION

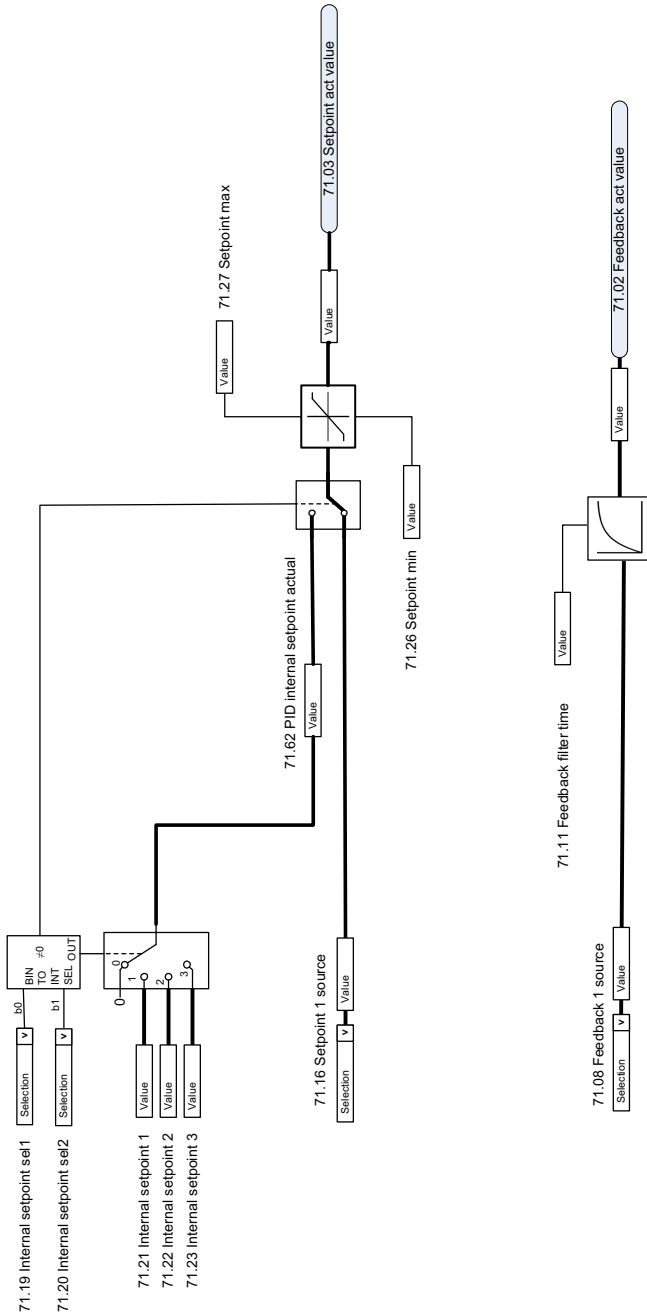


PROCESS PID FUNCTION

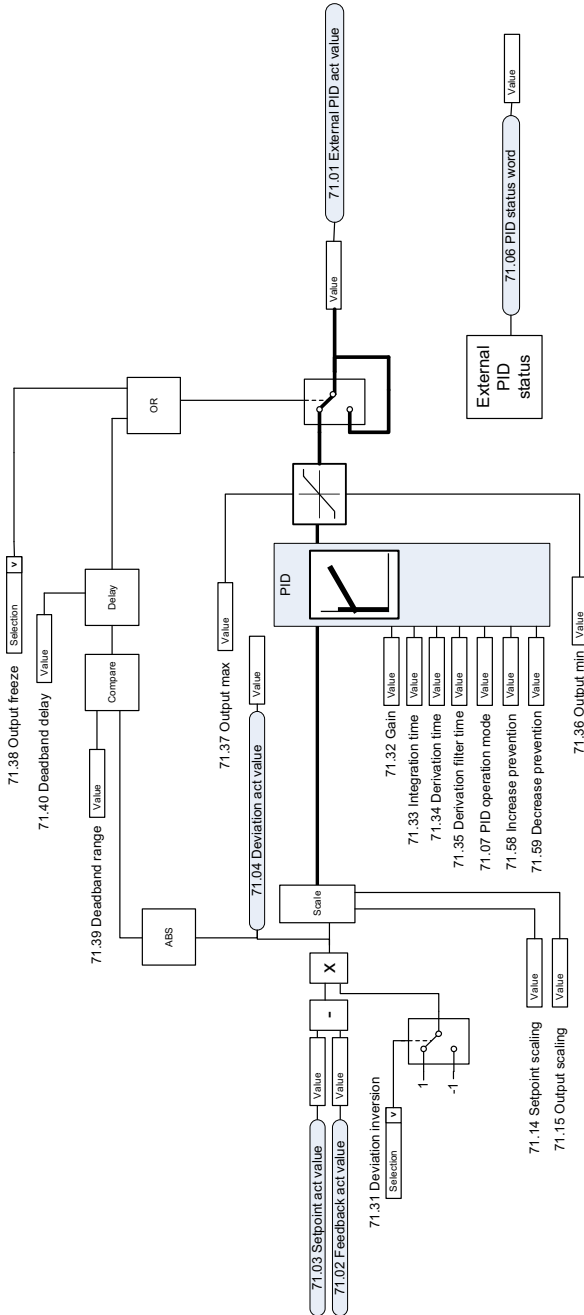


Note! Process PID parameters set 2 is also available. See parameter group 41.

Sélection de la source consigne et retour PID externe



Régulateur PID externe



Informations supplémentaires

Informations sur les produits et les services

Adressez tout type de requête concernant le produit à votre correspondant ABB, en indiquant le code type et le numéro de série de l'appareil concerné. Les coordonnées des services de ventes, d'assistance technique et de services ABB se trouvent à l'adresse abb.com/searchchannels.

Formation sur les produits

Pour toute information sur les programmes de formation sur les produits ABB, rendez-vous sur new.abb.com/service/training.

Commentaires sur les manuels des variateurs ABB

Vos commentaires sur nos manuels sont les bienvenus. Rendez-vous sur new.abb.com/drives/manuals-feedback-form.

Documents disponibles sur Internet

Vous pouvez vous procurer les manuels et d'autres documents sur les produits au format PDF sur Internet (abb.com/drives/documents).



abb.com/drives



3AXD50000019783F