

DCS800

Manuel d'exploitation
Variateurs à courant continu DCS800
(20 à 5200 A)



Manuels de référence du DCS800 (originaux anglais)

Tous les documents disponibles pour le système DCS800 sont énumérés ci-dessous:

	Public. number	Langue					
		E	D	I	ES	F	CN
DCS800 Quick Guide	3ADW000191	x	p	p	p	x	
DCS800 Tools & Documentation CD	3ADW000211	x					
DCS800 Converter module							
Flyer DCS800	3ADW000190	x	x	p	x	x	p
Technical Catalogue DCS800	3ADW000192	x	x	x	x	x	x
Hardware Manual DCS800	3ADW000194	x	x	p	p	x	p
Firmware Manual DCS800	3ADW000193	x	p	p	p	x	p
Installation according to EMC	3ADW000032	x					
Technical Guide	3ADW000163	x					
Service Manual DCS800	3ADW000195	x	p				
Planning and Start-up for 12-Pulse converters	3ADW000196	p					
CMA-2 Board	3ADW000136	p					
Flyer Hard - Parallel	3ADW000153	p					
Drive Tools							
DriveWindow 2.x - User's Manual	3BFE64560981	x					
DriveOPC 2.x - User's Manual	3BFE00073846	x					
Optical DDCS Communication Link	3AFE63988235	x					
DDCS Branching Units - User's Manual	3BFE64285513	x					
DCS800 Applications							
PLC Programming with CoDeSys	CoDeSys_V23	x	x			x	
61131 DCS800 target +tool description - Application Program	3ADW000199	x					
Winding with the DCS 800XXXXX	3ADW000058						
Winder application description							
Flyer magnetic application							
Magnetic application description							
DCS800-E Panel Solution							
Flyer DCS800-E Panel solution	3ADW000210	x					
Hardware Manual DCS800-E	3ADW000224	x					
DCS800-A Enclosed Converters							
Flyer DCS800-A	3ADW000213	x					
System description DCS800-A	3ADW000198	p	p				
Installation of DCS800-A	3ADW000091	p	p				
DCS800-R Rebuild System							
Flyer DCS800-R	3ADW000007	p	p				
DCS800-R Manual	3ADW000197	p					
DCS500/DCS600 upgrade manual							
Extension Modules							
RAIO-01 Analogue IO Extension	3AFE64484567	x					
RDIO-01 Digital IO Extension	3AFE64485733	x					
AIMA R-slot extension	3AFE64661442	x					
Serial Communication							
Drive specific serial communication							
NETA Remote diagnostic interface	3AFE64605062	x					
Fieldbus Adapter with DC Drives RPBA- (PROFIBUS)	3AFE64504215	x					
Fieldbus Adapter with DC Drives RCAN-02 (CANopen)							
Fieldbus Adapter with DC Drives RCNA-01 (ControlNet)	3AFE64506005	x					
Fieldbus Adapter with DC Drives RDNA- (DeviceNet)	3AFE64504223	x					
Fieldbus Adapter with DC Drives RMBA (MODBUS)	3AFE64498851	x					
Fieldbus Adapter with DC Drives RETA (Ethernet)	3AFE64539736	x					
x -> existing p -> planned							
Status 01.2007							

Consignes de sécurité

Contenu de ce chapitre




Ce chapitre contient les consignes de sécurité à respecter lors des opérations d'installation, d'exploitation et de maintenance du variateur. Leur non-respect est susceptible d'entraîner des blessures graves, voire mortelles, ou d'endommager le variateur, le moteur ou la machine entraînée. Vous devez lire ces consignes de sécurité avant d'intervenir sur l'appareil.

Produits concernés

Ce chapitre s'applique aux DCS800 de tailles D1 à D7 ainsi qu'aux excitations DCF80x.

Mises en garde et notes (N.B.)

Deux types de consigne de sécurité figurent dans ce manuel : les mises en garde (Attention) et les notes (N.B.). Les mises en garde attirent l'attention sur les situations susceptibles d'entraîner des blessures graves, voire mortelles, et/ou des dégâts matériels, et décrivent la manière de se prémunir de ce danger. Les N.B. attirent l'attention du lecteur sur un point particulier ou fournissent des informations complémentaires sur un sujet précis. Les symboles suivants sont utilisés :

	Tension dangereuse : met en garde contre un niveau de tension élevé susceptible d'entraîner des blessures graves et/ou des dégâts matériels.
	Mise en garde générale : signale une situation ou une intervention non liée à l'alimentation électrique susceptible d'entraîner des blessures graves ou des dégâts matériels.
	Risques de décharges électrostatiques : signale une situation ou une intervention au cours de laquelle des décharges électrostatiques sont susceptibles d'endommager le matériel.

Opérations d'installation et de maintenance

Ces mises en garde s'appliquent à toute intervention sur le variateur, le moteur ou son câblage. Leur non-respect est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles.



Seuls des électriciens qualifiés sont autorisés à procéder à l'installation et à la maintenance du variateur.

- Ne jamais intervenir sur le variateur, le moteur ou son câblage sous tension. Avec un multimètre (impédance mini 1 Mohm), vous devez toujours vérifier que :
 1. la tension entre les phases d'entrée du variateur U1, V1 et W1 et le châssis est proche de 0 V ;
 2. la tension entre les bornes C+ et D- et le châssis est proche de 0 V.
- Vous ne devez pas intervenir sur les câbles de commande lorsque le variateur ou les circuits de commande externes sont sous tension. Les circuits de commande alimentés par une source externe peuvent être à un niveau de tension dangereux même lorsque le variateur est hors tension.
- Vous ne devez procéder à aucun essai diélectrique ni réaliser aucune mesure d'isolement sur le variateur ou les modules variateurs.
- Lorsque vous rebranchez le câble moteur, vous devez toujours vérifier que les bornes C+ et D- sont correctement raccordées.

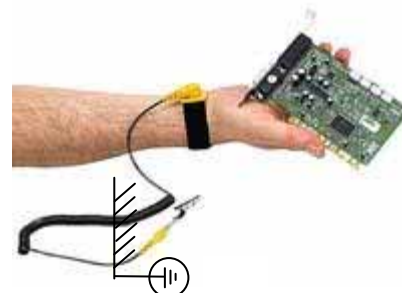
NB :

- Les bornes de raccordement du câble moteur dans le variateur sont à un niveau de tension dangereux lorsque ce dernier est sous tension, que le moteur soit ou non en fonctionnement.
 - En fonction du câblage externe, des tensions dangereuses (115 V, 220 V ou 230 V) peuvent être présentes sur les bornes des sorties relais des cartes SDCS-IOB-2 et RDIO.
 - DCS800 avec armoire d'extension : avant d'intervenir sur le variateur, vous devez sectionner l'ensemble de l'entraînement de l'alimentation réseau.
-



ATTENTION ! Les cartes électroniques comportent des composants sensibles aux décharges électrostatiques. Vous devez porter un bracelet de mise à la terre lors de la manipulation des cartes. Ne touchez les cartes qu'en cas de nécessité absolue.

Utilisez un bracelet de mise à la terre:



Référence ABB : 3ADV050035P0001

Mise à la terre

Ces consignes s'adressent aux personnes chargées de la mise à la terre du variateur. Une mise à la terre incorrecte peut provoquer des blessures graves, voire mortelles, être à l'origine d'un dysfonctionnement matériel et d'une augmentation des perturbations électromagnétiques.



- Le variateur, le moteur et les équipements adjacents doivent être mis à la terre pour assurer la sécurité des personnes en toutes circonstances et réduire le niveau des perturbations électromagnétiques.
- Assurez-vous que les conducteurs de terre sont dimensionnés conformément à la réglementation en vigueur en matière de sécurité.
- Dans une installation multi-entraînement, chaque variateur doit être raccordé séparément à la terre de protection (PE).
- Minimisez les perturbations électromagnétiques et effectuez une reprise de masse HF sur 360° aux points d'entrée des câbles blindés dans l'armoire.
- Un variateur équipé d'un filtre RFI ne doit pas être branché sur un réseau en schéma IT (réseau à neutre isolé ou impédant (plus de 30 ohms)).

NB :

- Le blindage des câbles de puissance peut servir de conducteur de terre uniquement s'il est dimensionné selon la réglementation en matière de sécurité.
- Le niveau de courant de fuite normal du variateur étant supérieur à 3,5 mA CA. ou 10 mA CC (selon la norme EN 50178, 5.2.11.1), un raccordement fixe à la terre de protection est obligatoire.

Consignes de sécurité

Câbles à fibre optique



ATTENTION ! Les câbles optiques doivent être manipulés avec précaution. Pour débrancher un câble optique, tirez sur le connecteur, jamais sur le câble lui-même. Ne touchez pas les extrémités des fibres optiques très sensibles aux impuretés. Le rayon de courbure mini autorisé est de 35 mm (1,4 in.).

Montage

Ces notes s'adressent aux personnes chargées de l'installation du variateur. La manutention de l'appareil doit se faire avec précaution afin d'éviter tout dégât matériel ou blessure.



- DCS800, tailles D4 à D7 : Le variateur pèse lourd. Il ne doit pas être soulevé par une personne seule, ni par son capot avant. Les variateurs de tailles D4 et D5 doivent uniquement être posés sur leur face arrière.

DCS800, tailles D5 à D7 : Le variateur pèse lourd. Vous devez le soulever uniquement par ses anneaux de levage. Ne pas pencher l'appareil : il bascule dès que vous le penchez de 6 degrés.



- En cas de perçage d'un élément, évitez toute pénétration de poussières dans le variateur. La présence de particules conductrices dans l'appareil est susceptible de l'endommager ou de perturber son fonctionnement
- Assurez-vous que le refroidissement est suffisant.
- Le variateur ne doit pas être fixé par rivetage ou soudage.

Exploitation

Ces mises en garde sont destinées aux personnes chargées de la mise en service ou de l'exploitation du variateur. Leur non-respect est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles, ou des dégâts matériels.



- Avant de configurer et de mettre en service le variateur, vérifiez que le moteur et tous les équipements entraînés peuvent fonctionner dans la plage de vitesse commandée par le variateur. Celui-ci peut être configuré pour commander les moteurs à des vitesses supérieures ou inférieures à la vitesse de base.
- N'activez pas les fonctions de réarmement automatique des défauts du programme d'application Standard si des situations dangereuses peuvent survenir. Lorsqu'elles sont activées, ces fonctions réarment le variateur et le redémarrent après défaut.

- Le moteur ne doit en aucun cas être démarré ou arrêté avec un sectionneur ; seules les touches de commande  et  de la micro-console ou des signaux de commande transmis via la carte d'E/S du variateur doivent être utilisés à cette fin
- Raccordement au réseau
Vous pouvez utiliser un sectionneur (à fusibles) sur l'alimentation de puissance du variateur pour isoler ses composants électriques de la source d'énergie lors des opérations d'installation et de maintenance. Le sectionneur à utiliser sera un interrupteur-sectionneur de type prescrit par la Classe B de la norme EN 60947-3 pour respecter la réglementation européenne ou un disjoncteur capable d'interrompre le circuit en charge par le biais d'un contact auxiliaire ouvrant les contacts principaux du disjoncteur. Le sectionneur réseau doit être consigné en position « OUVERTE » pendant toute la durée des travaux d'installation ou de maintenance.
- Des boutons arrêts d'urgence doivent être installés sur chaque poste de travail et sur toute machine nécessitant cette fonction. La touche d'arrêt (STOP) de la micro-console du variateur ne réalise pas la fonction d'arrêt d'urgence du moteur et n'isole pas l'entraînement d'une source d'énergie dangereuse.
Pour éviter tout fonctionnement anormal ou arrêter l'appareil en cas de danger imminent conformément aux normes citées dans les consignes de sécurité, vous ne pouvez vous contenter d'utiliser les fonctions et signaux « Marche », « Arrêt Variateur » de la micro console ou « Arrêt d'urgence » du PC.
- Domaine d'utilisation
Dans ce manuel d'exploitation, il nous est impossible de couvrir toutes les configurations envisageables ou de fournir les instructions d'exploitation ou de maintenance pour tous les cas possibles. C'est la raison pour laquelle nous ne pouvons que définir les règles à mettre en œuvre par un personnel qualifié pour le fonctionnement normal des machines et des dispositifs au sein d'installations industrielles.

Si, pour une application spécifique, les machines et dispositifs électriques sont destinés à être utilisés dans un environnement non-industriel – avec des contraintes plus sévères en matière de sécurité (ex : protection spéciale pour les enfants ou autres cas particuliers) – les consignes de sécurité supplémentaires pour l'installation doivent être fournies par le client pendant le montage sur le site.

NB :


- Lorsque le variateur n'est pas commandé en mode local (lettre L non affichée sur la ligne d'état de l'afficheur), un appui sur la touche d'arrêt de la micro-console ne l'arrêtera pas. Pour l'arrêter avec la micro-console, vous devez enfoncer la touche LOC/REM et ensuite la touche d'arrêt .

Table des matières

Consignes de sécurité	3
Contenu de ce chapitre	3
Produits concernés	3
Mises en garde et notes (N.B.)	3
Opérations d'installation et de maintenance	4
Mise à la terre.....	5
Montage	6
Exploitation	6
Table des matières	9
Contenu du manuel	18
Introduction.....	18
Avant de commencer.....	18
Contenu du manuel	18
Mise en route	20
Introduction.....	20
Généralités	20
Mise en service avec DriveWindow	21
Pour commencer	21
01, 02 Assistant macroprogramme / Données de la plaque signalétique	21
03 Autocalibrage du régulateur de courant d'excitation	21
04 Autocalibrage du régulateur de courant d'induit	22
05 Assistant mesure vitesse.....	22
Réglage fin de la dynamo tachymétrique	23
06 Autocalibrage régulateur de vitesse	23
07 Assistant défluxage	24
Description du programme standard	25
Introduction.....	25
Séquences de démarrage et d'arrêt.....	25
Généralités	25
Démarrage du variateur.....	26
Arrêt du variateur.....	27
Mode excitation	30
Généralités	30
Paramètres à régler lorsque les modules DCS800-S0x fonctionnent en alimentation d'excitation.....	31
Dans le module d'induit :.....	31
Dans le module d'excitation :	31
Autocalibrage courant d'excitation pour les modules DCS800-s0x fonctionnant en alimentations d'excitation :	31
Compteur de positions	33
Généralités	33
Configuration des entrées/sorties (E/S)	35

Généralités	36
Entrées logiques (EL)	36
Cartes SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2	36
1 ^{er} et 2 ^{ème} modules d'extension RDIO-01	36
Configuration	37
Sorties logiques (SL).....	39
CARTES SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2	39
1 ^{er} et 2 ^{ème} modules d'extension RDIO-01	39
Configuration	40
Entrées analogiques (EA).....	42
Carte SDCS-CON-4	42
Carte SDCS-IOB-3	42
1 ^{er} module d'extension RAIO-01	43
2 ^{ème} module d'extension RAIO-01	43
Configuration	44
Mise à l'échelle	45
Sorties analogiques (SA)	46
CARTES SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-3	46
1 ^{er} module d'extension RAIO-01	46
2 ^{ème} module d'extension RAIO-01	47
Configuration	47
Mise à l'échelle	48
Communication	50
Introduction.....	50
Voies DDCS de la carte SDCS-COM-8	50
Généralités	50
Facteur d'échelle sur la liaison DDCS	50
Communication sur la voie Ch0 avec le système de commande.....	51
Système de commande ABB.....	51
Exemple de paramétrages	51
Tableau des datasets reçus	52
Tableau des datasets transmis.....	53
Communication sur bus de terrain (Nxxx)	53
E/S sur voie CH1	54
Liaison maître-esclave sur la voie CH2.....	54
Généralités	54
Configuration de la liaison	55
Maître	55
Esclaves	55
Permutation régulation de vitesse/régulation de couple.....	57
Diagnostic des esclaves.....	57
Spécifications de la liaison maître-esclave.....	57
Outils logiciels de mise en service et de maintenance raccordés sur la voie CH3	58
DriveWindow	58
NETA-01 (adaptateur Ethernet), bus Ethernet pour la surveillance du variateur.....	59
Généralités.....	59
NETA-01 - DCS800.....	59
Documentation complémentaire :	59
Configuration de NETA-01	59
Raccordement et montage.....	60

Configuration du variateur	60
Communication sur DeviceNet.....	61
Généralités	61
RDNA-01 - DCS800	61
Documentation complémentaire :	61
Configuration de l'API.....	61
Fichier EDS	61
Raccordement et montage	61
Configuration du variateur	61
Paramétrages : exemple 1 (avec ABB Drives assembly).....	61
Paramétrages : exemple 2 (avec User specific assembly).....	63
Réglage des paramètres des groupes 51, 90 et 92	64
Information complémentaire	64
Séquence de commutation.....	65
Communication sur Profibus	66
Généralités	66
RPBA-01 - DCS800.....	66
Related documentation.....	66
Configuration de l'API.....	66
Raccordement et montage	66
Configuration du variateur	66
Paramétrages: exemple 1 (avec PPO Type 1).....	66
Paramétrages: exemple 2 (avec PPO types 2, 4 et 5)	67
Communication via le groupe 51	68
Communication via les groupes 90 et 92	68
Séquence de commutation.....	70
Programme Adaptatif	71
Généralités	71
Compatibilité.....	71
Consignes de sécurité	71
A qui s'adresse ce chapitre ?	71
Domaine d'application	71
Autres documents techniques	71
Qu'est-ce que le programme Adaptatif ?.....	72
Fonctionnalités	72
Comment créer un programme ?	73
Comment connecter le programme à l'application du variateur ?	73
Comment contrôler l'exécution du programme ?.....	75
Programme DWL AP.....	76
Généralités	76
Touches et boutons importants	76
Insérez des blocs fonctions	77
Connexion de blocs fonctions.....	77
Modes du programme	79
Les blocs fonctions	80
Règles de base.....	80
Entrées des blocs	80
Attributs d'entrée de bloc.....	81
Valeur d'un paramètre de type nombre entier comme entrée d'un bloc	82
Comment le bloc traite-t-il l'entrée ?.....	82

Comment sélectionner l'entrée ?.....	82
Constante du type entier comme entrée d'un bloc.....	83
Comment connecter et indiquer une valeur sur une entrée ?	83
Procédure 1.....	83
La figure ci-après illustre l'information affichée sur la micro-console du DCS800 lorsque le paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 se trouve en mode Edition et le champ Constante est visible. La valeur de la constante doit être comprise entre - 32768 et 32767. Elle ne peut pas être modifiée en cours de fonctionnement du programme Adaptatif.....	83
Valeur d'un paramètre du type booléen comme entrée d'un bloc.....	85
Comment le bloc traite-t-il l'entrée ?.....	85
Constante du type booléen comme entrée d'un bloc.....	86
Comment connecter et indiquer une valeur sur une entrée ?	86
Entrée de bloc type chaîne de caractères.....	86
Comment sélectionner l'entrée ?.....	86
Blocs fonctions : description détaillée	87
ABS	87
ADD	88
AND	88
Bitwise	89
Bset	90
Compare.....	90
Count.....	91
D-Pot	91
Event	92
Filter.....	92
Limit.....	93
MaskSet.....	94
Max.....	95
Min.....	95
MulDiv.....	95
Not Used.....	96
OR	96
ParRead	97
ParWrite.....	97
PI	98
PI-Bal.....	98
Ramp	99
SqWav	99
SR	100
Switch-B	100
Switch-I.....	101
TOFF	101
TON	102
Trigg	103
XOR.....	104
Schémas utilisateur.....	105
Liste des signaux et paramètres	106
Signaux et paramètres	106
Signaux.....	106

Paramètres	108
Groupe 2.....	114
Signaux du régulateur de vitesse	114
Groupe 3.....	117
Valeurs Références / Réelles	117
Groupe 4.....	120
Information	120
Groupe 5.....	126
E/S analogiques	126
Groupe 6.....	127
Signaux logiques DCS	127
Groupe 7.....	131
Mots de commande.....	131
Groupe 8.....	136
Mots Etat / Limite.....	136
Groupe 9.....	142
Mots Défaut/Alarme.....	142
Groupe 10.....	154
Sélection démarrage/arrêt.....	154
Groupe 11.....	167
Entrée référence vitesse	167
Groupe 12.....	174
Vitesses constantes	174
Groupe 13.....	175
Entrées analogiques.....	175
Groupe 14.....	180
Sorties logiques.....	180
Groupe 15.....	182
Sorties analogiques.....	182
Groupe 16.....	184
Entrées configuration système	184
Groupe 19.....	188
Stockage Données	188
Groupe 20.....	191
Limites.....	191
Groupe 21.....	194
Démarrage/Arrêt.....	194
Groupe 22.....	198
Rampe vitesse	198
Groupe 23.....	201
Références vitesse.....	201
Groupe 24.....	205
Régulation vitesse	205
Groupe 25.....	210
Référence couple	210
Groupe 26.....	211
Traitement référence couple	211
Group 30.....	215
Fonctions défaut.....	215
Groupe 31.....	225
Température moteur 1.....	225

Groupe 34.....	227
Texte affichage DCS800	227
Groupe 42.....	228
Commande frein.....	228
Groupe 43.....	234
Régulation courant	234
Groupe 44.....	239
Excitation.....	239
Groupe 45.....	244
Réglages convertisseur excitation.....	244
Groupe 47.....	250
Application 12 Pulses	250
Groupe 49.....	252
Application Multimoteur	252
Groupe 50.....	261
Mesure vitesse	261
Groupe 51.....	266
Communication série.....	266
Groupe 52.....	267
Modbus	267
Groupe 70.....	268
Commande DDCS.....	268
Groupe 71.....	273
Drivebus	273
Groupe 83.....	274
Contrôle programme Adaptatif	274
Groupe 84.....	276
Programme Adaptatif	276
Groupe 85.....	279
Constantes utilisateur.....	279
Groupe 86.....	280
Sorties programme Adaptatif.....	280
Groupe 87.....	283
Service	283
Groupe 90.....	284
Adresses DatasetRécep1	284
Groupe 91.....	285
Adresses DatasetRécep2.....	285
Groupe 92.....	286
Adresses DatasetTransm1	286
Group 93.....	288
Adresses DatasetTransm 2.....	288
Groupe 94.....	289
Paramètres DCSLink.....	289
Groupe 97.....	298
Mesure	298
Groupe 98.....	304
Modules option.....	304
Groupe 99.....	310
Données initialisation	310

Micro-console du DCS800	316
Généralités	316
Mise en service.....	316
Micro-console	316
Description de la micro-console	317
Caractéristiques générales.....	317
Mode Output (Affichage)	318
Autres modes	319
Localisation des défauts	326
Généralités	326
Introduction.....	326
Modes de défaut	326
Protections du convertisseur.....	326
Sous-tension auxiliaire	326
Surintensité d'induit	326
Echauffement anormal convertisseur / courant ventilateur du convertisseur	326
Redémarrage automatique (sous-tension réseau).....	327
Synchronisation réseau.....	328
Surtension réseau	329
Rupture de communication.....	329
Signaux d'acquiescement (Ack) du ventilateur, de l'excitation et du contacteur principal.....	331
Défauts externes	331
Inversion de pont.....	331
Surveillance entrée analogique	332
Protections du moteur.....	333
Surtension d'induit.....	333
Courant résiduel	333
Température mesurée moteur.....	333
Klixon.....	336
Modèle thermique moteur.....	336
Surintensité excitation	339
Ondulation courant d'induit.....	339
Surveillance mesure vitesse.....	340
Protection contre le blocage rotor.....	341
Protection contre les survitesses.....	342
Montée de courant.....	342
Sous-intensité excitation.....	342
Polarité tachy ou codeur.....	342
Plage de valeur dynamo tachymétrique	342
Messages d'état.....	343
Affichage des signaux d'état, de défaut et d'alarme.....	343
Types de signaux et d'informations affichés	343
Informations générales.....	344
Erreurs à la mise sous tension (E)	344
Signaux de défaut (F).....	345
Signaux d'alarme (A).....	360
Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	368
Message d'information	370
Annexe A : Schéma de la structure du logiciel	371

Annexe B : Index des signaux et paramètres

Chapters not yet available

Contenu du manuel

Introduction

Ce chapitre décrit l'objet, le contenu et la finalité de ce manuel.

Avant de commencer

Ce manuel fournit toutes les informations nécessaires pour commander et programmer le variateur.

Vous devez lire attentivement les *Consignes de sécurité* du début de ce manuel avant toute intervention sur ou avec le variateur. Vous devez également lire le contenu complet de ce manuel avant de mettre en route le variateur. Les consignes d'installation et de mise en service du *Manuel d'installation du DCS800* et du *Mémento du DCS800 Quick Guide* doivent également être lues avant de continuer.

Ce manuel décrit le programme de commande **standard** du DCS800.

Contenu du manuel

Les [Consignes de sécurité](#) se trouvent au début du manuel.

[Contenu du manuel](#) : présentation du contenu du manuel

[Mise en route](#) : description de la procédure de mise en route de base du variateur

[Description du programme standard](#) : description de la commande du variateur avec le programme **standard**

[Configuration des entrées/sorties](#) : description des différentes configurations des entrées/sorties (E/S) logiques et analogiques.

[Communication](#) : description des fonctionnalités de communication du variateur

[Programme Adaptatif](#) : description des fonctions de base du programme adaptatif et de la procédure de création d'un programme

[Liste des signaux et paramètres](#) : description de tous les signaux et paramètres

[Micro-console du DCS800](#) : description du mode de fonctionnement de la micro-console du DCS800

[Localisation des défauts](#) : description des protections et de la procédure de localisation des défauts

[Annexe A : Schéma de la structure du logiciel](#)

[Annexe B : Index des signaux et paramètres](#)

Introduction to this manual

Mise en route

Introduction

Ce chapitre décrit, pas à pas, la procédure de base de mise en route du variateur. Vous trouverez une description détaillée des signaux et paramètres à la section [Liste des signaux et paramètres](#).

Généralités

Le variateur peut être exploité :

- en mode Local avec DriveWindows, DriveWindows Light ou la micro-console du DCS800 ;
- en mode Externe à partir des E/S du variateur ou d'un système de commande.

La procédure décrite ci-après utilise le logiciel DriveWindow (pour plus d'information, consultez l'aide en ligne du logiciel). Vous pouvez toutefois modifier les paramètres à l'aide de DriveWindow Light ou de la micro-console du DCS800.

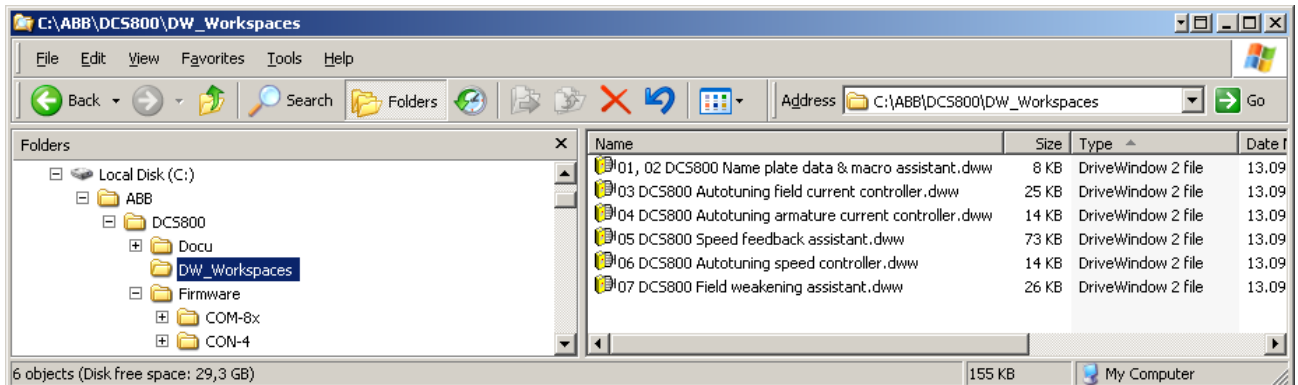
Cette procédure comprend des actions à effectuer uniquement lors de la première mise sous tension du variateur dans une nouvelle installation (saisie des données moteur, par exemple). Après la mise en route, vous pouvez mettre le variateur sous tension sans répéter ces actions. Elles devront l'être si vous souhaitez modifier les données de mise en route.

En cas de problème, cf. section [Localisation des défauts](#). S'il s'agit d'un problème grave, mettez le variateur hors tension et attendez 5 minutes avant d'intervenir sur le variateur, le moteur ou les câbles du moteur.

Mise en service avec DriveWindow

Pour commencer

1. Raccordez le variateur à DriveWindow avant de commencer la mise en service.
2. Vous pouvez obtenir les postes de travail (workplaces) préconfigurés auprès de votre correspondant ABB Drives ou les trouver, après installation du CD-Rom du DCS800 (CD des programmes), sous :



Emplacement des postes de travail

01, 02 Assistant macroprogramme / Données de la plaque signalétique

1. Ouvrez le poste de travail *01, 02 Données de la plaque signalétique DCS800 et assistant macroprogramme.dww*¹.
2. Récupérez les préréglages usines de tous les paramètres en réglant *MacroProgramme (99.08) = Usine* et *RécupApplicat (99.07) = Oui*. Vérifiez au signal *MacroSélect (8.10)*.
3. Entrez les données du moteur, de l'alimentation réseau et des principales protections [*VitesseMiniMot1 (20.01)*, *VitesseMaxiMot1 (20.02)*, *NiveauSurintensInd (30.09)*, *SurvitesseMot1 (30.16)*, *Langue (99.01)*, *TensionNomMot1 (99.02)*, *CourantNomMot1 (99.03)*, *VitesseBaseMot1 (99.04)*, *TensionNomRés (99.10)* et *CourNomExcitM1 (99.11)*].
4. Dans la plupart des cas, vous pouvez démarrer le moteur pour la première fois aussitôt après avoir réglé ces paramètres.
5. Sélectionnez un macroprogramme d'application avec *MacroProgramme (99.08) = <macroprogramme>* et *RécupApplicat (99.07) = Oui*. Vérifiez au signal *MacroSélect (8.10)*.

03 Autocalibrage du régulateur de courant d'excitation

1. Ouvrez le poste de travail *03 DCS800 Autocalibrage du régulateur de courant d'excitation.dww*¹.
2. Entrez les données du circuit d'excitation [*ModeRégulExcitat (44.01)*, *CourNomExcitM1 (99.11)* et *TypeExcitUtilM1 (99.12)*].
3. Passez le variateur en mode Local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
4. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat (99.06)* sur **AutoCalRégEx** et mettez-le sur **Enc** dans un délai de 20 s.
5. Pendant l'autocalibrage, le contacteur d'excitation ou le contacteur principal est fermé ; le circuit d'excitation est mesuré en augmentant le courant

Mise en route

- d'excitation à sa valeur nominale ; enfin, les paramètres du régulateur de courant d'excitation sont réglés. Le courant d'induit n'est pas débloquent tant que l'autocalibrage est en cours, empêchant ainsi le moteur de tourner.
6. Une fois l'autocalibrage terminé, vérifiez les paramètres réglés automatiquement [*GainRégCrtExcitM1* (44.02), *IntégRégCrtExcitM1* (44.03) et *LimPosRégCrtM1* (45.02)].
 7. L'échec de l'autocalibrage déclenche le défaut **A121 EchecAutocal**. Cf. *Diagnostic* (9.11) pour des détails et répétez la procédure.

04 Autocalibrage du régulateur de courant d'induit

1. Ouvrez le poste de travail *04 DCS800 Autocalibrage du régulateur de courant d'induit.dww*¹.
2. Paramétrez les limites de base de courant et le courant nominal du moteur [*CoupleMaxi* (20.05), *CoupleMini* (20.06), *LimCourPont1M1* (20.12), *LimCourPont2M1* (20.13) et *CourantNomMot1* (99.03)].
3. Passez le variateur en mode local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
4. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat* (99.06) sur **AutoCalRégCt** puis mettez-le sur **Enc** et **Marche** dans un délai de 20 s.
5. Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal est fermé, le circuit d'induit est mesuré en augmentant pas à pas le courant d'induit et les paramètres de régulation de ce courant sont réglés. Le courant d'excitation n'est pas débloquent tant que l'autocalibrage est actif, empêchant ainsi le moteur de tourner. Cependant, la rémanence du circuit d'excitation a pour effet de faire tourner 40 % des moteurs (production d'un couple). Ceux-ci doivent donc être bloqués.
6. Une fois l'autocalibrage terminé, vérifiez les paramètres réglés automatiquement [*GainRégCourMot1* (43.06), *IntégRégCourMot1* (43.07) et *LimCourDiscMot1* (43.08), *InductInduitM1* (43.09) et *RésistInduitM1* (43.10)]. L'échec de l'autocalibrage déclenche le défaut **A121 EchecAutocal**. Cf. *Diagnostic* (9.11) pour des détails et répétez la procédure.

05 Assistant mesure vitesse

1. Ouvrez le poste de travail *05 Assistant mesure vitesse DCS800.dww*¹.
2. Réglez les paramètres de mesure vitesse FEM et, le cas échéant, ceux du codeur incrémental 1 ou 2 et de la dynamo tachymétrique [*VitesseMiniMot1* (20.01), *VitesseMaxiMot1* (20.02), *ModeMesCodeurM1* (50.02), *SéIMesureVitesseM1* (50.03), *NbrImpulsCodM1* (50.04), *UTachyM1Vit1000* (50.13), *TensionNomMot1* (99.02) et *VitesseBaseMot1* (99.04)].
3. Passez le variateur en mode Local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
4. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat* (99.06) sur **TestMesVit** puis mettez-le sur **Enc** et **Marche** dans un délai de 20 s.
5. L'assistant mesure vitesse détecte le type de mesure de vitesse utilisé par le variateur : FEM, codeur incrémental 1 ou 2 ou dynamo tachymétrique.
6. Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal est fermé, le contacteur d'excitation également le cas échéant, et le moteur tourne à la vitesse de base [*VitesseBaseMot1* (99.04)]. Durant toute la procédure, le variateur est en régulation de vitesse FEM indépendamment du réglage de *SéIMesureVitesseM1* (50.03).

Réglage fin
de la dynamo
tachymétrique

7. Une fois l'autocalibrage terminé, vérifiez le paramètre *SéIMesureVitesseM1 (50.03)* réglé automatiquement.
 8. L'échec de l'autocalibrage déclenche le défaut **A121 EchecAutocal**. Cf. *Diagnostic (9.11)* pour des détails et répétez la procédure.
1. Si une dynamo tachymétrique est détectée [*SéIMesureVitesseM1 (50.03)* = **Tachy**], il est recommandé de la régler avec précision.
 2. Passez le variateur en mode Local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
 3. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat (99.06)* sur **RégFinTachy** puis mettez-le sur **Enc** et **Marche** dans un délai de 20 s.
 4. Mesurez la vitesse moteur avec une dynamo manuelle et entrez la valeur dans *RéglageTachyM1 (50.12)*.
 5. Comparez la valeur de *VitesseTachy (1.05)* à celle de *RéfVitesse4 (2.18)*.
 6. Arrêtez l'autocalibrage en désactivant **Marche** et **Enc** dans DriveWindow.

06 Autocalibrage régulateur de vitesse

1. Ouvrez le poste de travail *06 Autocalibrage régulateur de vitesse DCS800.dww¹*.
2. Réglez les limites de vitesse, de couple et du courant, le temps de filtrage vitesse et la vitesse de base du moteur [*VitesseMiniMot1 (20.01)*, *VitesseMaxiMot1 (20.02)*, *CoupleMaxi (20.05)*, *CoupleMini (20.06)*, *LimCourPont1M1 (20.12)* *LimCourPont2M1 (20.13)*, *FiltErrVitesse (23.06)*, *FiltErrVitesse2 (23.11)*, *TpsFiltrVitesse (50.06)* et *VitesseBaseMot1 (99.04)*].
Attention :
Réglez les filtres pour obtenir de meilleurs résultats, en particulier si vous utilisez la mesure vitesse FEM.
3. Passez le variateur en mode Local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
4. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat (99.06)* sur **AutoCalRégVi** puis mettez-le sur **Enc** et **Marche** dans un délai de 20 s.
5. Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés, la rampe de vitesse est contournée et les limites de couple et/ou de courant s'appliquent. Le régulateur de vitesse est calibré en augmentant pas à pas la vitesse jusqu'à la vitesse de base [*VitesseBaseMot1 (99.04)*] et les paramètres du régulateur de vitesse sont réglés.
Attention :
Le variateur atteindra les limites de couple et/ou de courant au cours de l'autocalibrage.
6. Une fois l'autocalibrage terminé, vérifiez les paramètres *GainRégulVitesse (24.03)* et *IntégrRégVitesse (24.09)* réglés automatiquement.
7. L'échec de l'autocalibrage déclenche le défaut **A121 EchecAutocal**. Cf. *Diagnostic (9.11)* pour des détails et répétez la procédure.

Attention :

Cet assistant utilise le réglage de *SéIMesureVitesseM1 (50.03)*. S'il utilise le réglage **Codeur**, **Codeur2** ou **Tachy**, assurez-vous que la mesure vitesse fonctionne correctement !

Mise en route

07 Assistant défluxage

1. Ouvrez le poste de travail *07 Assistant défluxage DCS800.dww*¹.
2. Réglez les données du moteur et du circuit d'excitation [*VitesseMiniMot1* (20.01), *VitesseMaxiMot1* (20.02), *DéfExcitMiniM1* (30.12), *ModeRégulExcitat* (44.01), *TensionNomMot1* (99.02), *VitesseBaseMot1* (99.04) et *CourNomExcitM1* (99.11)].
3. Passez le variateur en mode Local (DriveWindow, micro-console DCS800 ou E/S locales).
4. Lancez l'autocalibrage en réglant *ModeExploitat* (99.06) sur **AutoCalFEMFx** puis mettez-le sur **Enc** et **Marche** dans un délai de 20 s.
5. Au cours de l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés et le moteur tourne à la vitesse de base [*VitesseBaseMot1* (99.04)]. Les valeurs du régulateur FEM sont calculées, la linéarisation de flux est réglée avec une vitesse constante pendant que le courant d'excitation décroît et que les paramètres du régulateur FEM ou de la linéarisation de flux sont réglés.
6. Une fois l'autocalibrage terminé, vérifiez les paramètres réglés automatiquement *GainRégulFEM* (44.09), *IntégRégulFEM* (44.10), *FluxCourExcit40* (44.12), *FluxCourExcit70* (44.13) et *FluxCourExcit90* (44.14).
7. L'échec de l'autocalibrage déclenche le défaut **A121 EchecAutocal**. Cf. *Diagnostic* (9.11) pour des détails et répétez la procédure.

¹: Vous devez raccorder le variateur à DriveWindow avant d'ouvrir les postes de travail.

Description du programme standard

Introduction

Ce chapitre décrit la commande du variateur à l'aide du programme **standard**.

Séquences de démarrage et d'arrêt

Généralités

Le variateur est piloté par des mots de commande (*MotCmdePrincip (7.01)* et *MCPUtilisé (7.04)*] alors que le mot d'état principal (*MotEtatPrincip (8.01)*) sert à l'établissement de la liaison et au verrouillage du système de commande.

Le système de commande utilise soit *MotCmdePrincip (7.01)* soit des signaux d'E/S pour piloter le variateur. L'état réel du variateur est indiqué par *MotEtatPrincip (8.01)*.

Les numéros (ex., ❶) spécifient l'ordre des signaux de commande selon la norme Profibus. Le système de commande peut être :

- Un AC 800M via la liaison DDCS ;
- La liaison série (Profibus par exemple) ;
- Les signaux d'E/S (cf. *ChoixCommande (10.01)* = **E/S Locales**) ;
- La liaison maître-esclave ;
- Le programme adaptatif ;
- Le programme d'application.

Démarrage du variateur

La séquence de démarrage décrite ci-dessous est valide uniquement si *ModeCdeContactP* (21.16) = **Enc**.

Attention :

Tous les signaux doivent être maintenus. Les signaux **Enc** et **Marche** [*MotCmdePrincip* (7.01) bit 0 et 1] ne sont pris en compte que sur leur front montant.

Systeme de commande
MotCmdePrincip (7.01)

Variateur
MotEtatPrincip (8.01)

Lorsque le variateur est prêt à fermer le contacteur principal, l'état **PrêtON** est réglé.

① ⇐ **PrêtON** = 1 ; (bit 0)

Le système de commande donne l'ordre **Enc**.

Enc = 1 ; (bit 0) ⇨

②

Le variateur ferme le contacteur principal et le contacteur d'excitation ainsi que les contacteurs des ventilateurs du convertisseur et du moteur. Après vérification de la tension réseau et des signaux d'acquiescement et établissement du courant d'excitation, le variateur passe à l'état **PrêtMarche**.

③ ⇐ **PrêtMarche** = 1 ; (bit 1)

Le système de commande donne l'ordre **Marche**.

Marche = 1 ; (bit 3) ⇨

④

Le variateur débloque la rampe, toutes les références et tous les régulateurs et passe à l'état **EnMarche**.

⑤ ⇐ **EnMarche** = 1 ; (bit 2)

Le variateur suit maintenant les références de vitesse ou de couple.

Arrêt du variateur

Il existe deux manières d'arrêter le variateur : supprimer le signal **Enc**, ce qui ouvre immédiatement tous les contacteurs après l'arrêt du variateur conformément au mode *ModeArrêt1* (21.02) ou exécuter la séquence suivante :

Systeme de commande
MotCmdePrincip (7.01)

Variateur
MotEtatPrincip (8.01)

Le système de commande supprime **Marche**.

Marche = 0 ; (bit 3) ⇨

①

En mode de régulation de vitesse, le variateur s'arrête conformément au mode *TypeArrêt* (21.03).

En mode de régulation de couple, la référence de couple passe à zéro conformément à *TpsFiltRéfCpleA* (25.02) ou à *TpsDescenCouple* (25.06) selon la référence de couple utilisée (A ou B).

Lorsque la vitesse nulle ou le couple nul est atteint, l'état **PrêtRéf** est supprimé.

②

⇨ **PrêtRéf** = 0 ; (bit 2)

Le système de commande peut maintenir le signal **Enc** si le variateur doit être redémarré.
Le système de commande supprime **Enc**.

Enc = 0 ; (bit 0) ⇨

③

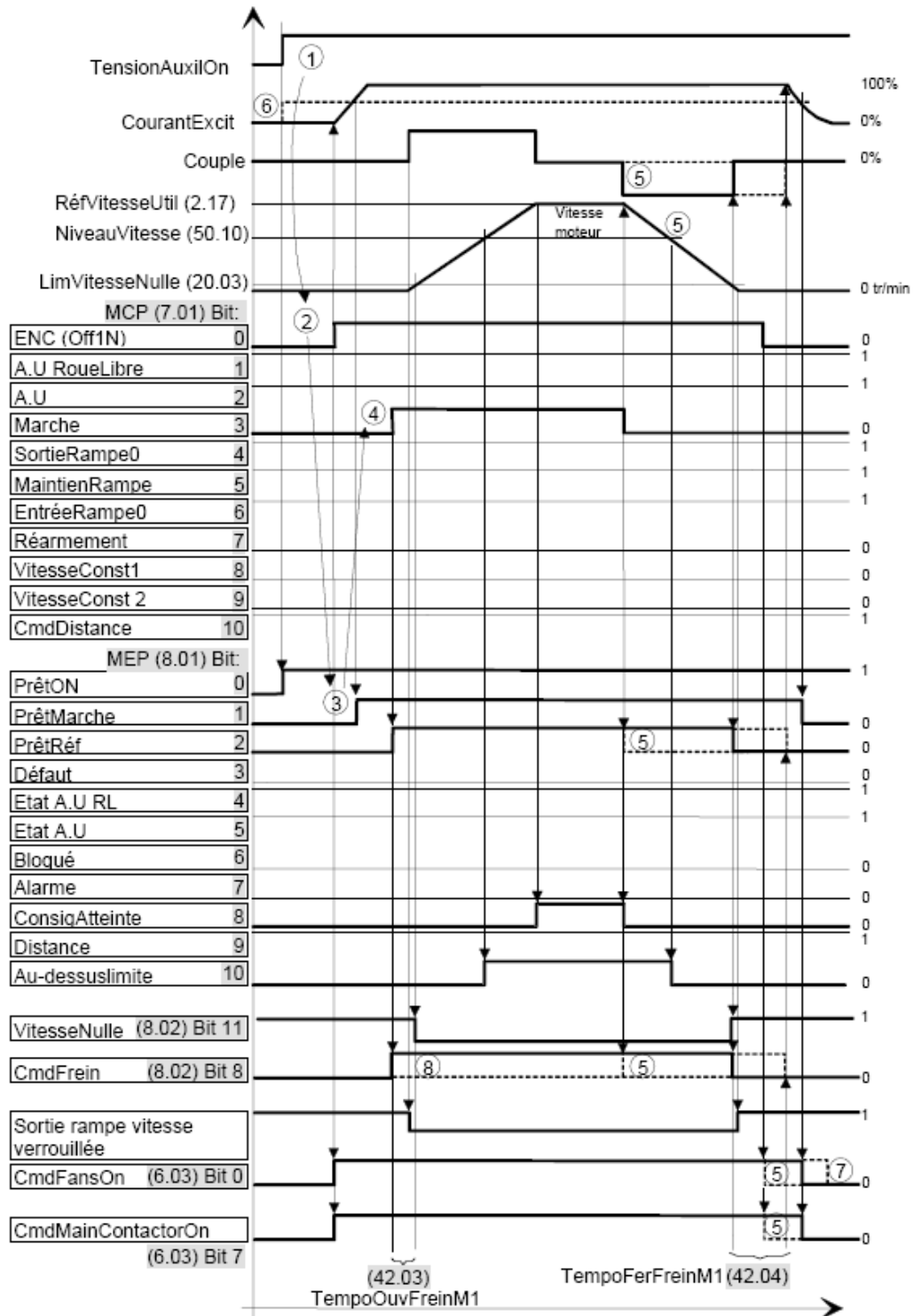
Tous les contacteurs sont ouverts (les contacteurs du ventilateur restent fermés pendant la *TempoVentilat* (21.14) et l'état **PrêtMarche** est supprimé).

④

⇨ **PrêtMarche** = 0 ; (bit 1)

L'état du variateur est indiqué par *MotEtatPrincip* (8.01) et par *EtatVariateur* (8.08).

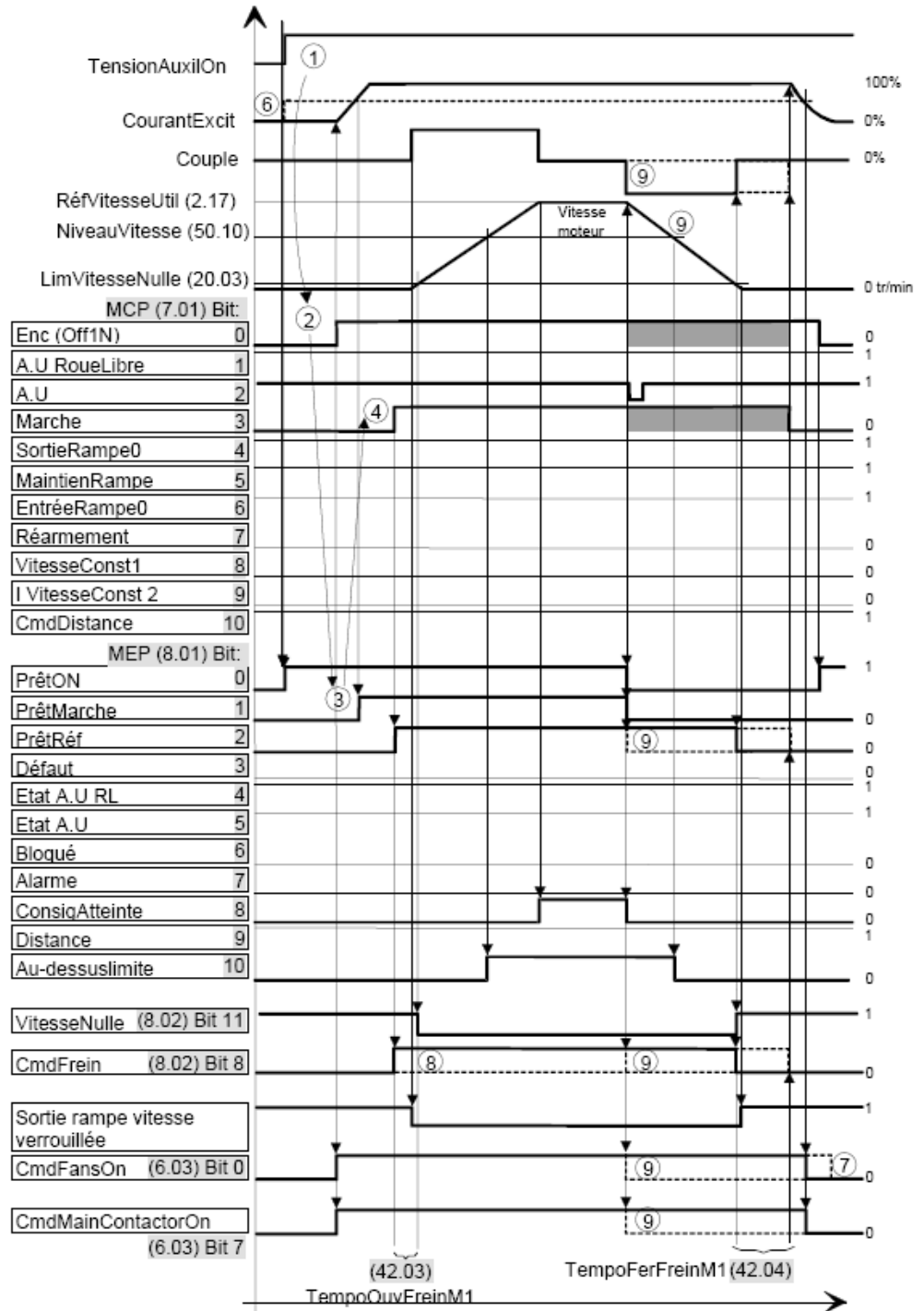
DÉMARRAGE (Enc, Marche) ARRÊT (Marche est désactivée)



- ⑤ Le comportement dépend de ModeArrêt1 (21.02) et TypeArrêt (21.03).
- ⑥ Le comportement dépend de SélChauffInduct (21.18) et DéfExcitMiniM1 (30.12).
- ⑦ Le comportement dépend de TempoVentilat (21.14).
- ⑧ Le comportement dépend de CmdeFreinMot (42.01).

Start stop seq.def

DÉMARRAGE (Enc, Marche) ARRÊT D'URGENCE [A.U (7.01, bit : 3) reçu]



- ⑤ Le comportement dépend de ModeArrêt1 (21.02) et TypeArrêt (21.03).
- ⑥ Le comportement dépend de SélChauffInduct (21.18) et DéfExcitMiniM1 (30.12).
- ⑦ Le comportement dépend de TempoVentilat (21.14).
- ⑧ Le comportement dépend de ModeArrêtUrgFrein (42.09).
- ⑨ Le comportement dépend de TypeArrêtUrgenc (21.04).

■ Indifférent

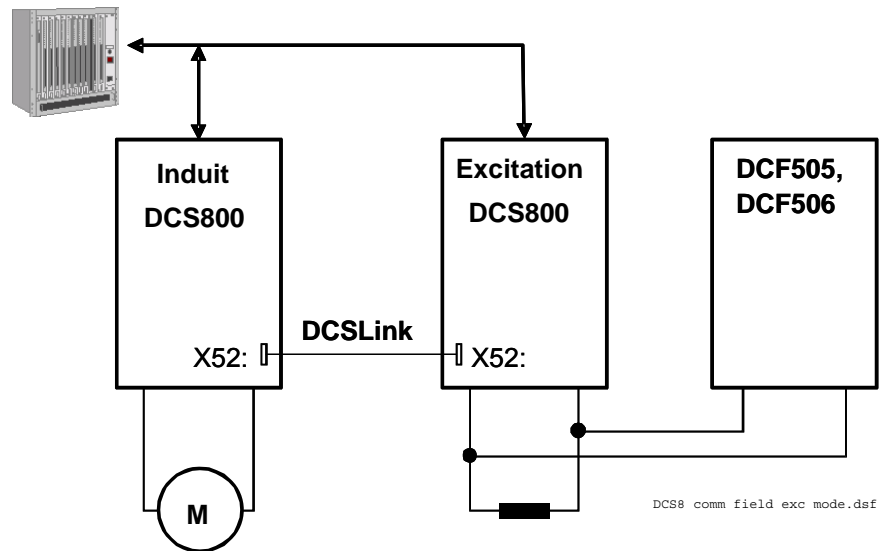
start stop seq_a.def

Mode excitation

Généralités

Il est possible de faire fonctionner le DCS800 en excitation triphasée simplement par paramétrage. Le courant du convertisseur [*CourantConvert* (1.16)] est alors égal au courant d'excitation du moteur.

Système de commande

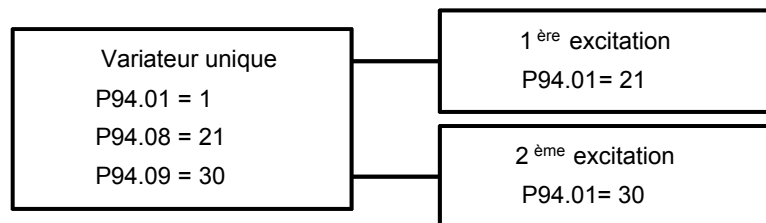


Communication en mode excitation

La liaison DCSLink commande complètement les excitations triphasées :

AdresseDCSLink (94.01) = 1, pré-réglage
AdresseExcitM1 (94.08) = 21, pré-réglage
AdresseExcitM2 (94.09) = 30, pré-réglage

Un seul variateur avec une ou deux excitations :



Dans les excitations triphasées, réglez *SélModeOpérat* (43.01) sur **ConvExcit** et *ChoixCommande* (10.01) sur **MaîtreExcit** comme source pour le mot de commande (**Cmde OnOff1**, **Démarr/Arrêt** et **Réarmement**). La référence est sélectionnée par *SélCourant* (43.02) = **RéfCourExcit**. Le courant d'excitation est réglé avec le paramètre *CourNomExcitM1* (99.11) dans le convertisseur d'induit et avec le paramètre *CourantNomMot1* (99.03) dans le convertisseur d'excitation.

Paramètres à régler lorsque les modules DCS800-S0x fonctionnent en alimentation d'excitation

Dans le module d'induit :

Paramètre	Induit	Commentaires
<i>DéfExcitMiniM1 (30.12)</i>	xxx %	Réglage du niveau de F541 SousIntExcM1 .
<i>ModeRégulExcitat (44.01)</i>	1 = FEM	Régulation FEM et défluxage actifs, selon l'application
<i>TempoDéfMiniExc (45.18)</i>	2 000 ms (préréglage)	Tempo F541 SousIntExcM1 .
<i>AdresseDCSLink (94.01)</i>	1	
<i>AdresseExcitM1 (94.08)</i>	21 (préréglage)	Utilisez la même adresse que <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> dans l'excitation.
<i>TempoExcitation (94.07)</i>	100 ms (préréglage)	Déclenche F516 DéfCommExcM1 .
<i>CourNomExcitM1 (99.11)</i>	xxx A	$I_{FN} = \text{xxx A}$, courant d'excitation nominal
<i>ModeRégulExcitat (99.12)</i>	8 = DCS800-S01 , 9 = DCS800-S02 .	

Dans le module d'excitation :

Paramètre	Excitation	Commentaires
<i>ChoixCommande (10.01)</i>	4 = MaîtreExcit	
<i>AckVentilMoteur (10.06)</i>	0 = NonSélection	
<i>ProtSurtension (10.13)</i>	2 = EL2	Selon configuration matérielle de DCF506
<i>NivSurtensIndui (30.08)</i>	500 %	Pour supprimer F503 SurTensIndui .
<i>SélModeOpérat (43.01)</i>	1 = ConvExcit	
<i>SélCourant (43.02)</i>	8 = RéfCourExcit	
<i>LimCourDiscMot1 (43.08)</i>	0 %	
<i>TempoInversion (43.14)</i>	50 ms	
<i>AdresseDCSLink (94.01)</i>	21 (préréglage)	Utilisez la même adresse que <i>AdresseExcitM1 (94.08)</i> du module d'induit.
<i>TensionNomMot1 (99.02)</i>	xxx V	$U_{FN} = \text{xxx V}$, tension d'excitation nominale
<i>CourantNomMot1 (99.03)</i>	xxx A	$I_{FN} = \text{xxx A}$, courant d'excitation nominal
<i>TensionNomRés (99.10)</i>	xxx V	$U_{NetN} = \text{xxx V}$; tension d'alimentation nominale (CA)

Autocalibrage courant d'excitation pour les modules DCS800-s0x fonctionnant en alimentations d'excitation :

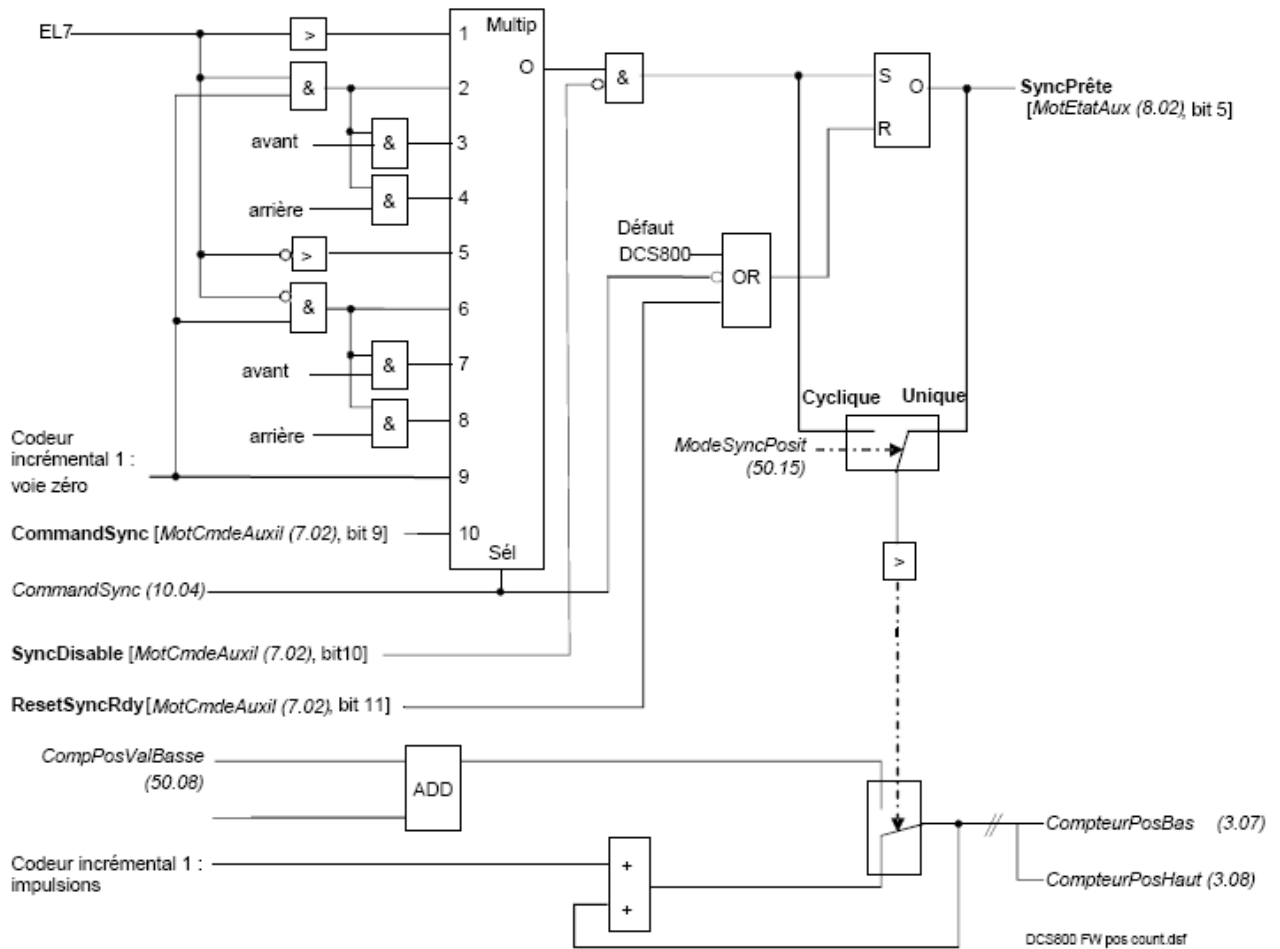
En cas d'utilisation d'un DCS800-S0x, l'autocalibrage du courant d'excitation doit être lancé directement dans le convertisseur d'excitation.

Paramètre	Excitation	Commentaires
<i>ModeExploitat (99.06)</i>	2 = AutoCalRégEx	Donnez les ordres Enc et Marche dans un délai de 20 s.

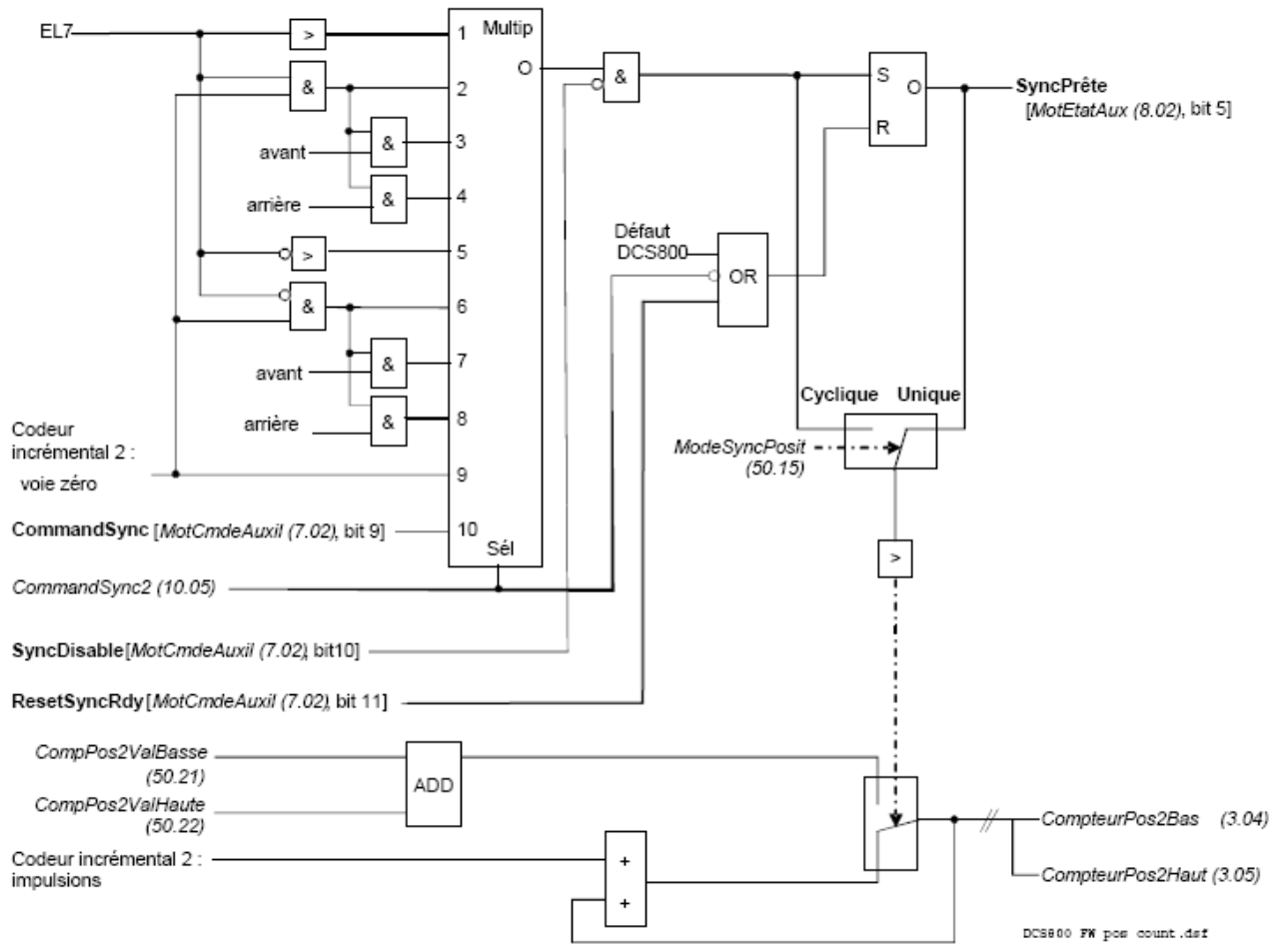
Compteur de positions

Généralités

Le compteur de positions sert à la mesure des positions. Sa synchronisation (préréglage avec une valeur initiale) s'effectue via **CommandeSync** [*MotCmdeAuxil1* (7.02), bit 9] ou par E/S. La valeur de sortie du compteur et sa valeur initiale sont des valeurs signées sur 32 bits. La valeur de position sur 32 bits est envoyée et reçue sous forme de deux valeurs sur 16 bits.



Logique du compteur de positions du codeur incrémental 1



Logique du compteur de positions du codeur incrémental 2

Configuration des entrées/sorties (E/S)

Généralités

Ce chapitre décrit les modes de configuration des E/S logiques et analogiques pour les différentes architectures matérielles du variateur DCS800.

Entrées logiques (EL)

La carte de commande de base SDCS-CON-4 intègre 8 entrées logiques standard qui peuvent toutes être remplacées par la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S logiques RDIO-01. La capacité totale d'E/S logiques est donc de 14.

Le type de carte/module est paramétrable comme suit :

- *ModuleExt1E/SI (98.03)* pour EL9 à EL11
- *ModuleExt2E/SL (98.04)* pour EL12 à EL14
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

NB :

Le nombre de modules d'extension d'E/S logiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Cartes SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2

Les entrées logiques standard de la carte SDCS-CON-4 sont filtrées et non isolées alors que celles de la carte SDCS-IOB-2 sont filtrées et isolées. Le temps de filtrage est configuré par cavalier (EL7 et EL8 de la carte SDCS-IOB-2) :

- 2 ms ou 10 ms (cavaliers S7 et S8)

Tensions d'entrée :

- 24 V à 48 V continu, 115 V CA ou 230 V CA en fonction de la configuration matérielle.
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*.

Temps de scrutation des EL1 à EL6 :

- 5 ms

Temps de scrutation des EL7 et EL8 :

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

1^{er} et 2^{ème} modules d'extension RDIO-01

Les entrées logiques des modules d'extension sont filtrées et isolées. Le temps de filtrage est configuré par mini interrupteurs :

- 2 ou 5 ms à 10 ms

Tensions d'entrée :

- 24 V CC à 250 V CC, 110 V CA à 230 V CA
- pour des détails, cf. document anglais *RDIO-01 User's Manual*

Temps de rafraîchissement des EL9 à EL14 :

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RDIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Toutes les EL peuvent être lues sur *MotEtat EntLog (8.05)* :

Bit	EL	Paramétrable	Préréglage
0	1	oui	<i>AcquitVentilConver (10.20)</i>
1	2	oui	<i>AckVentilMoteur (10.06)</i>
2	3	oui	<i>AckContactPrinc (10.21)</i>
3	4	oui	<i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>
4	5	oui	<i>Arrêt Urgence (10.09)</i>
5	6	oui	<i>Réarmement(10.03)</i>
6	7	oui	<i>Cmde OnOff1 (10.15)</i>
7	8	oui	<i>Démarr/Arrêt (10.16)</i>
8	9	oui	-
9	10	oui	-
10	11	oui	-
11	12	non	non sélectionnable
12	13	non	non sélectionnable
13	14	non	non sélectionnable

Paramétrable = oui :

Les EL peuvent être raccordées à plusieurs fonctions du convertisseur et peuvent être inversées – *InversEntLog1 (10.25)* à *InversEntLog11 (10.35)*. Elles peuvent également être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Paramétrable = non :

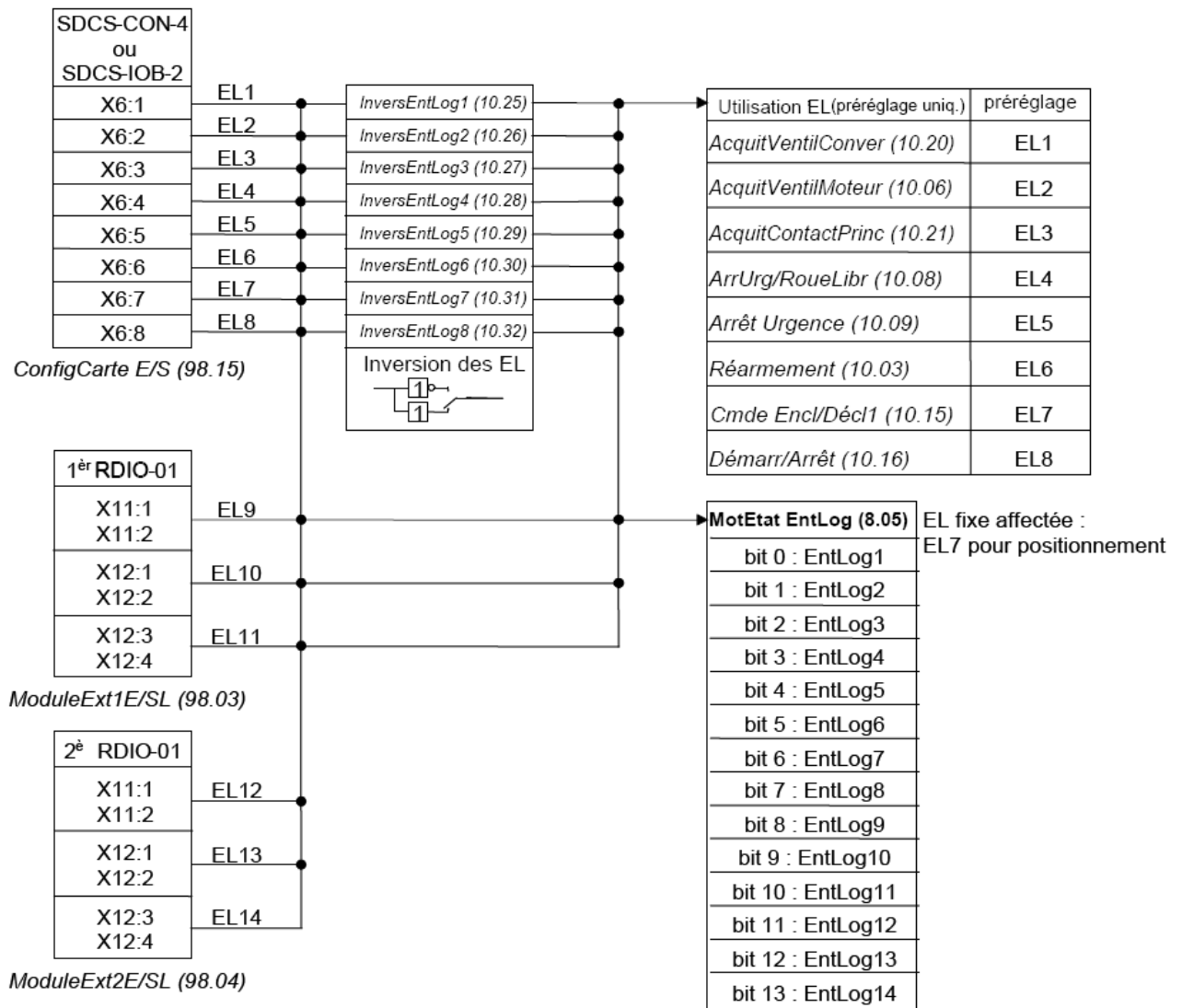
Les EL ne peuvent être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Les EL peuvent être raccordées pour les fonctions suivantes :

- *Sens Rotation (10.02)*
- *Réarmement (10.03)*
- *CommandeSync (10.04)*
- *AckVentilMoteur (10.06)*
- *Manuel/Auto (10.07)*
- *ArrUrg/RoueLibre (10.08)*
- *Arrêt Urgence (10.09)*
- *ChangeParam (10.10)*
- *ProtSurtension (10.13)*
- *Cmde OnOff1 (10.15)*
- *Démarr/Arrêt (10.16)*
- *MarchImpul 1 (10.17)*
- *MarchImpul 2 (10.18)*
- *AckVentilConver (10.20)*
- *AckContactPrinc (10.21)*
- *AckFreinageDyna (10.22)*
- *AckDisjonctCC (10.23)*
- *MultipRéfVites1 (11.02)*
- *MultipRéfVites2 (11.12)*
- *MotoPot +Vite (11.13)*
- *MotoPot -Vite (11.14)*
- *MiniMotoPot (11.15)*
- *SélectRampe2 (22.11)*
- *SélParam2 (24.29)*
- *MultipCoupl (26.05)*
- *SélDétCourRésid (30.05)*
- *SélDéfautExtern (30.31)*
- *SélAlarmeExtern (30.32)*
- *SélKlixonMot1 (31.08)*
- *SélAckFreinMot1 (42.02)*
- *SélSurexcitat (44.17)*
- *SélKlixonMot2 (49.38)*
- *DétecCourantNul (97.18)*
- *RAZCompteurkAh (97.21)*

Restrictions :

- La synchronisation du compteur de position est toujours affectée à EL7 si celle-ci est activée via *CommandeSync (10.04)*
- EL12 à EL14 peuvent uniquement être lues sur le *MotEtat EntLog (8.05)*, elles ne peuvent donc être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.



Structure des entrées logiques

Sorties logiques (SL)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 7 sorties logiques standard qui peuvent toutes être remplacées par la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S logiques RDIO-01. La capacité totale de SL est donc de 12.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExt2E/SL (98.03)* pour SL9 et SL10
- *ModuleExt2E/SL (98.04)* pour SL11 et SL12
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

NB :

Le nombre de modules d'extension d'E/S logiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

CARTES SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2

Les SL standard de la carte de commande SDCS-CON-4 sont des sorties relais. La SL8 se trouve sur la carte de puissance SDCS-PIN-4 et est isolée par relais. Si la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 est utilisée, SL6 et SL7 sont isolées par optocoupleurs ; les autres SL (SL1 à SL5 ainsi que SL8) sont isolées par relais.

Valeurs des sorties de la carte de commande SDCS-CON-4 :

- SL6 à SL7 : 50 mA / 22 V CC maxi à vide
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*.

Valeurs des sorties de la carte de puissance SDCS-PIN-4 :

- SL8 : 3 A / 24 V CC maxi, 0,3 A / 115 V CC / 230 V CC maxi ou 3 A / 230 CA maxi
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*.

Valeurs des sorties de la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 :

- SL6 et SL7: 50 mA / 24 V CC maxi
- Toutes les autres SL : 3 A / 24 V CC maxi, 0,3 A / 115 V CC / 230 V CC maxi ou 3 A / 250 V CA maxi
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*

Temps de rafraîchissement de SL1 à SL8 :

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

1^{er} et 2^{ème} modules d'extension RDIO-01

SL d'extension isolées par relais.

Valeurs des sorties :

- 5 A / 24 V CC maxi, 0,4 A / 120 V CC maxi ou 1250 VA / 250 V CA maxi
- pour des détails, cf. document anglais *RDIO-01 User's Manual*.

Temps de rafraîchissement de SL9 à SL12:

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RDIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Toutes les SL peuvent être lues sur le *MotEtat SortLog (8.06)* :

Bit	EL	Paramétrable	Préréglage	
0	1	oui	Enclenchement Ventilation ; <i>EtatRégCourant1 (6.03)</i>	bit15
1	2	oui	Enclenchement excitation ; <i>EtatRégCourant1 (6.03)</i>	bit5
2	3	oui	Enclenchement contacteur de ligne <i>EtatRégCourant1 (6.03)</i>	bit7
3	4	oui	-	
4	5	oui	-	
5	6	oui	-	
6	7	oui	-	
7	8	oui	Enclenchement contacteur de ligne EtatRégCourant1 (6.03)	bit7
8	9	oui	-	
9	10	non	non sélectionnable	
10	11	non	non sélectionnable	
11	12	non	non sélectionnable	

Paramétrable = oui :

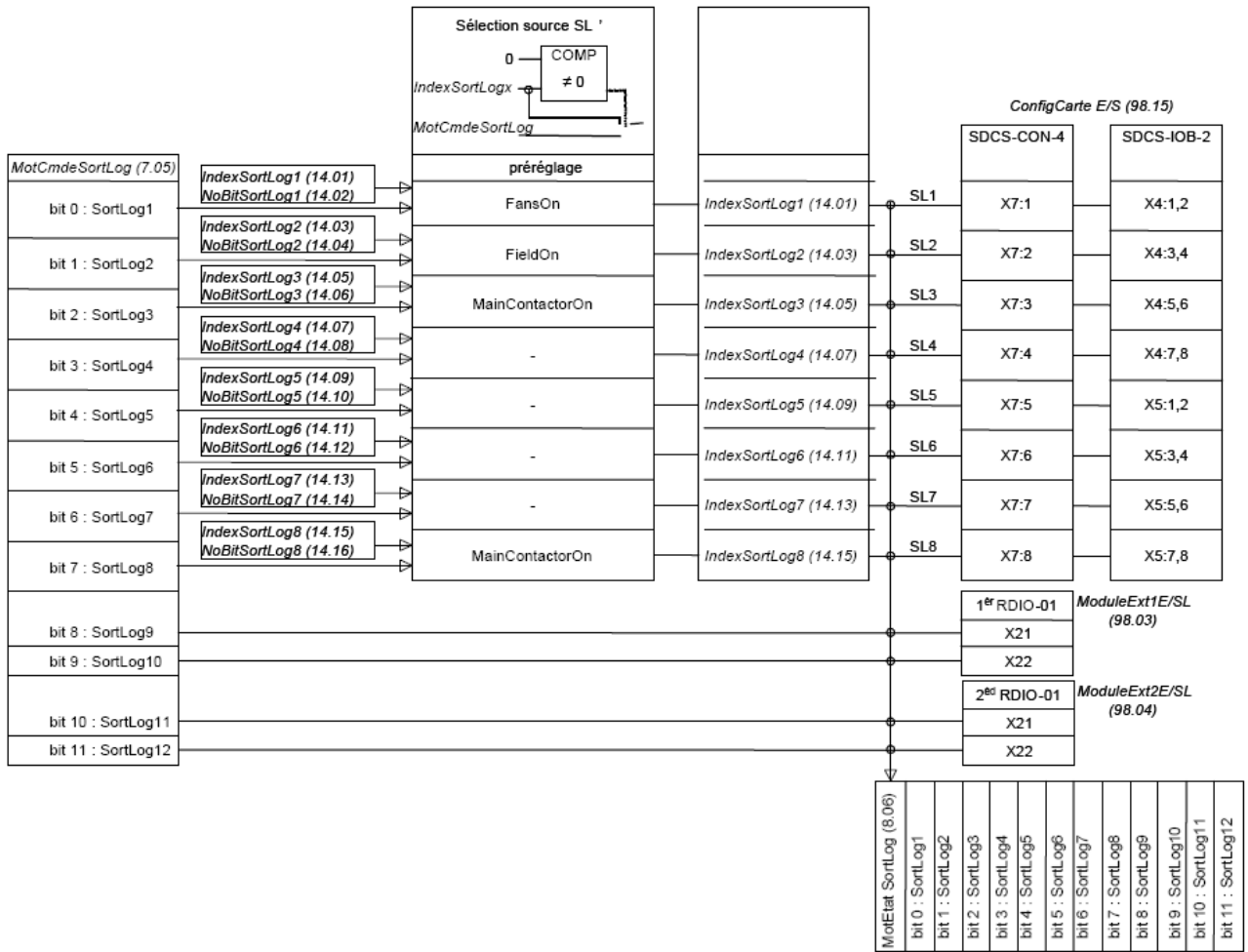
Les SL peuvent être raccordées à tout nombre entier avec ou sans signe du DCS800 au moyen des paramètres du groupe 14. Il est possible d'inverser les SL en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortLog1 (14.01)* à *IndexSortLog8 (14.15)*. Les SL peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application et un système de contrôle-commande si *IndexSortLogx (14.xx)* correspondant est réglé sur zéro, cf. *MotCmdeSortLog (7.05)*.

Paramétrable = non :

Les SL ne peuvent être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande – cf. *MotCmdeSortLog (7.05)*.

N.B. :

Si aucune carte SDCS-IOB-2 n'est utilisée, SL8 n'est disponible qu'en sortie relais sur la carte de puissance SDCS-PIN-4.



Structure des sorties logiques

Entrées analogiques (EA)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 4 entrées analogiques standard qui peuvent toutes être remplacées par la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S analogiques RAIO-01. La capacité totale d'EA est donc de 8.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExtE/SA (98.06)* pour EA5 et EA6
- *AIO MotTempMeas (98.12)* pour EA7 et EA8
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

NB :

Le nombre de modules d'extension d'E/S analogiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Carte SDCS-CON-4

Réglages :

- Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers S2 et S3
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs paramétrables des entrées EA1 et EA2 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, offset de 10 mA, offset de 12 mA

Valeurs paramétrables des entrées EA3 et EA4 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V

Résolution :

- 15 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA1 et EA2:

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

Temps de rafraîchissement des EA3 et EA4 :

- 5 ms

Fonctions supplémentaires :

- mesure de température du moteur par sonde CTP raccordée sur EA2 – cf. section [Protections du moteur](#)

Carte SDCS-IOB-3

Réglages :

- Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavalier S1
- Le gain pour EA2 et EA3 pouvant être augmenté de 10 en utilisant les cavaliers S2 et S3, la valeur de réglage des entrées peut varier de ± 10 V à ± 1 V.
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs paramétrables des entrées EA1 à EA4 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, offset de 10 mA, offset de 12 mA

Résolution :

- 15 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA1 et EA2 :

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

Temps de rafraîchissement des EA3 et EA4 :

- 5 ms

Fonctions supplémentaires :

- mesure de température du moteur par sondes PT 100 ou CTP raccordées sur EA2 et EA3 – cf. section [Protections du moteur](#)
- surveillance de détection du courant résiduel via EA4 – cf. section [Protections du moteur](#)

1^{er} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- Gamme et type d'entrée (tension/ courant) sélectionnés par commutateur DIP.
- pour des détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*

Valeurs paramétrables des entrées EA5 et EA6 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, offset de 10 mA, offset de 12 mA

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA5 et EA6 :

- 10 ms si raccordés à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordés via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les entrées analogiques sont isolées galvaniquement.

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

2^{ème} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- EA7 et EA8 sont réservées à la mesure de température du moteur et sont donc réglées à 0 V- 2 V pour une sonde PT100 et à 0 V -10 V pour deux ou trois sondes PT100 en utilisant un commutateur DIP.
- Pour des détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA7 et EA8 :

- 10 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les entrées analogiques sont isolées galvaniquement.
- Mesure de température du moteur par sonde PT100 raccordée sur EA7 et EA8 – cf. section [Protections du moteur](#)

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Les valeurs de EA1 à EA6 et celle de l'EA Tachy peuvent être lues dans les signaux du groupe 5.

EA	Paramétrable	Préréglage
1	oui	-
2	oui	-
3	oui	-
4	oui	-
5	oui	-
6	oui	-
7	température	-
8	température	-

Paramétrable = oui :

Les EA peuvent être raccordées à plusieurs fonctions du convertisseur et être mises à l'échelle avec les paramètres du groupe 13. Elles peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Paramétrable = température :

Les EA sont réservées à la mesure de température du moteur – cf. *SélTempérMot1 (31.05)* et *SélTempérMot2 (49.35)*.

Les EA peuvent être raccordées pour les fonctions suivantes :

SélRef1 (11.03)

SélRéf2 (11.06)

SélCpleMaxiUtil (20.18)

SélCpleMiniUtil (20.19)

SélRéfCoupleA (25.10)

CorrectCouple (26.15)

SélDétCourRésid (30.05)

SélTempérMot1 (31.05)

SélRéfCoupleDém (42.07)

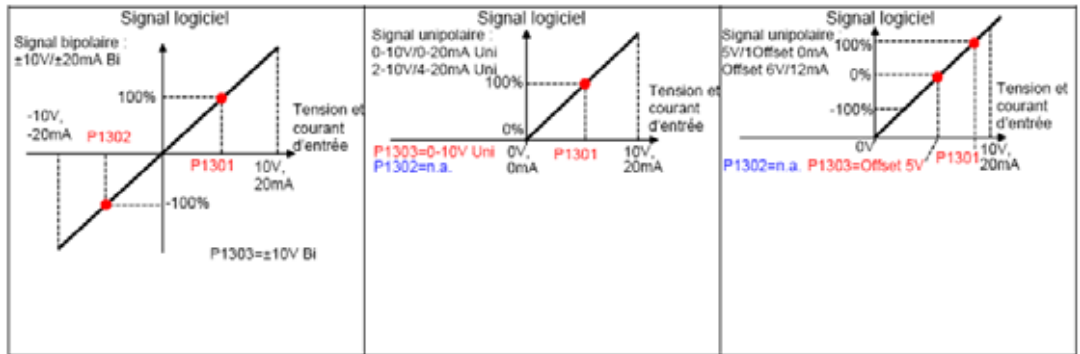
SélCourant (43.02)

SélTempérMot2 (49.35)

Restrictions :

- La détection de courant résiduel est toujours affectée à EA4 si celle-ci est activée via *SélDétCourRésid (30.05)*.
- La mesure de température du moteur est toujours affectée à EA2 et EA3 si celles-ci sont activées via *SélTempérMot1 (31.05)* ou à EA7 et EA8 si celles-ci sont activées via *SélTempérMot2 (49.35)*.

Mise à l'échelle



EA1 à EA6 ainsi que EATachy peuvent être mises à l'échelle avec 3 paramètres chacune :

- Le type d'EA est configurable par cavaliers (tension ou courant) et par les paramètres *ModeConversEA1* (13.03) à *ModeConversEA6* (13.27)
- +100 % du signal d'entrée raccordé à une EA est mis à l'échelle avec les paramètres *EntAna1ValHaute* (13.01) à *EntAna6ValHaute* (13.25)
- -100 % du signal d'entrée raccordé à une EA est mis à l'échelle avec les paramètres *EntAna1ValBasse* (13.02) à *EntAna6ValBasse* (13.26)

Exemple :

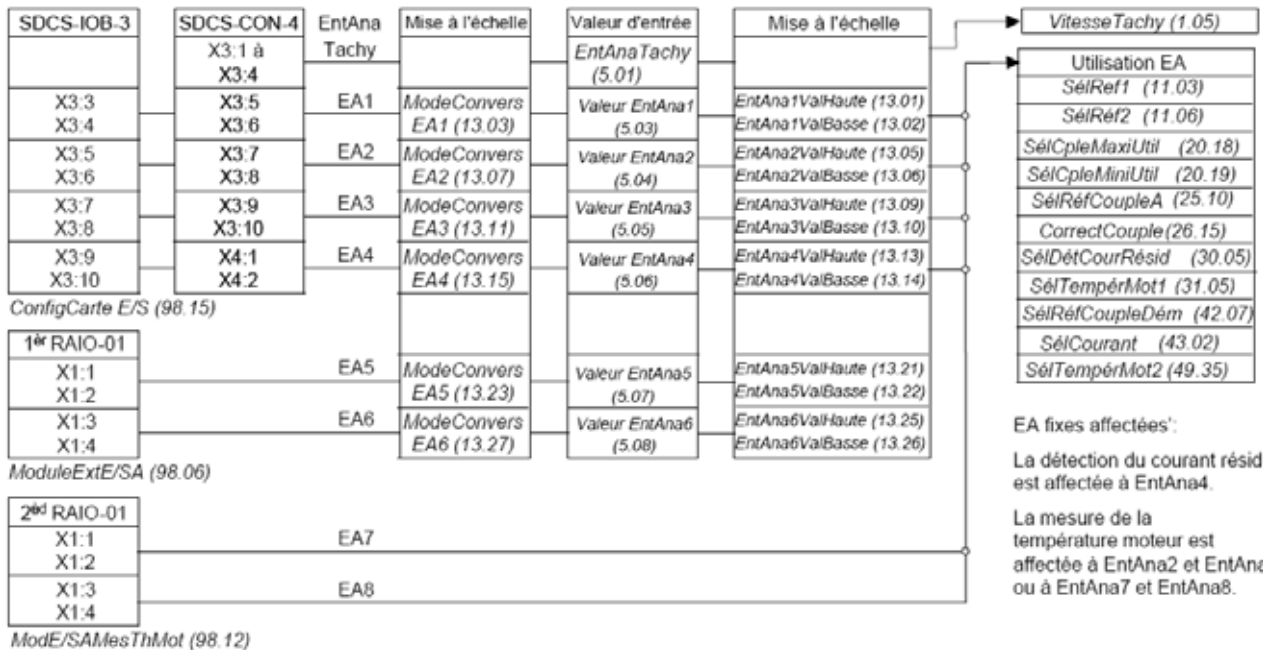
Si la tension mini/maxi (± 10 V) de EA1 doit correspondre à ± 250 % de *RéfCoupleExtern* (2.24), réglez :

SélRéfCoupleA (25.10) = **EntAna1**

ModeConversEA1 (13.03) = **± 10 V Bipol**

EntAna1ValHaute (13.01) = 4000 mV

EntAna1ValBasse (13.02) = -4000 mV



Structure des entrées analogiques

Sorties analogiques (SA)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 3 sorties analogiques standards. Deux de ces sorties sont paramétrables, la troisième est fixe et sert à indiquer le courant d'induit réel mesuré par les résistances de charge. Ces 3 sorties analogiques peuvent être remplacées par les sorties analogiques de la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S analogiques RAIO-01. La capacité totale de SA est donc de 7.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExtE/SA (98.06)* pour SA3 et SA4
- *ModE/SAMesThMot (98.12)* pour SA5 et SA6
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

N.B.:

Le nombre de modules d'extension d'E/S analogiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

CARTES SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-3

Valeurs paramétrables des sorties SA1 et SA2 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V

Valeur imposée (fixe) de la SA Curr :

- 4V = 325 % de *CourantNomMot1 (99.03)*
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*.

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement de SA1 et SA2 :

- 5 ms

Temps de rafraîchissement de la SA Curr fixe :

- Directement déterminé par la carte

Fonctions supplémentaires :

- le gain de SA Curr peut être réglé avec la résistance R110 de la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3

1^{er} module d'extension RAIO-01

Valeurs paramétrables des sorties SA3 et SA4 :

- 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, offset de 10 mA, offset de 12 mA

Résolution :

- 12 bits

Temps de rafraîchissement des SA3 et SA4 :

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les sorties analogiques sont isolées galvaniquement.

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

2^{ème} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- SA5 et SA6 sont réservées à la mesure de température du moteur, aucun réglage supplémentaire n'est requis.
- Pour des détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*.

Résolution :

- 12 bits

Temps de rafraîchissement des SA5 et SA6 :

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 si ms raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les sorties analogiques sont isolées galvaniquement.
- mesure de température du moteur par sonde PT100 raccordée sur SA5 et SA6 - cf. section [Protections du moteur](#)

Attention:

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Les valeurs des SA1 et SA2 peuvent être lues dans les signaux du groupe 5.

SA	Paramétrable	Préréglage
1	oui	-
2	oui	-
3	oui	-
4	oui	-
5	température	-
6	température	-
Curr	fixe	Non sélectionnable

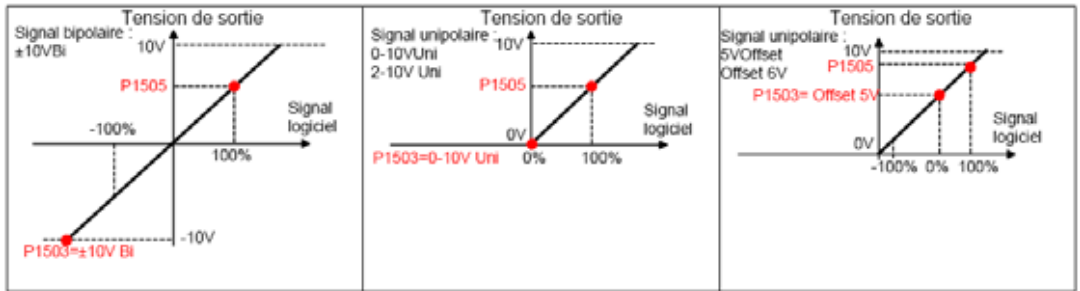
Paramétrable = oui :

Les SA peuvent être raccordées à n'importe quelle valeur entière signée ou non signée du DCS800 au moyen des paramètres du groupe 15. Elles peuvent être inversées en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortAna1 (15.01)* à *IndexSortAna4 (15.16)*. Les SA peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si *IndexSortAnax (15.xx)* correspondant est réglé sur zéro – cf. *MotCmdeSortAna1 (15.02)* à *MotCmdeSortAna4 (15.17)*.

Paramétrable = température:

Les SA sont réservées à la mesure de température du moteur, cf. *SélTempérMot1 (31.05)* et *SélTempérMot2 (49.35)*.

Mise à l'échelle



SA1 à SA4 peuvent être mises à l'échelle avec deux paramètres chacune :

- La valeur des SA est paramétrée au moyen de *ModeConvSrtAna1 (15.03)* à *ModeConvSrtAna4 (15.18)*
- Si la sortie est réglée pour des signaux bipolaires ou unipolaires avec offset, ±100 % du signal d'entrée raccordé à une SA est mis à l'échelle au moyen de *EchelleSortAna1 (15.06)* à *EchelleSortAna4 (15.20)*
- Si la sortie est réglée pour des signaux unipolaires sans offset, seulement +100 % du signal d'entrée raccordé à une SA est mis à l'échelle au moyen de *EchelleSortAna1 (15.06)* à *EchelleSortAna4 (15.20)*. La plus petite valeur est toujours nulle.
- Les SA peuvent être inversées en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortAna1 (15.01)* à *IndexSortAna4 (15.16)*.

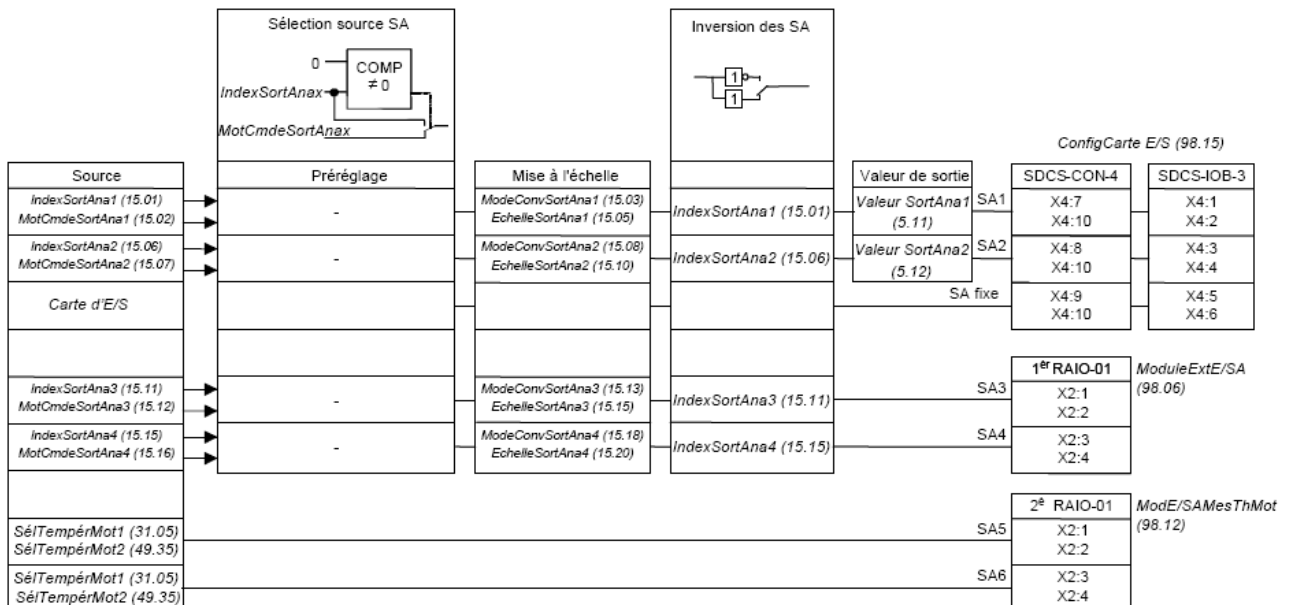
Exemple:

Si la tension mini/maxi (±10 V) de SA1 doit correspondre à ±250 % de *RéfCoupleUtil (2.13)*, réglez :

IndexSortAna1 (15.01) = 213

ModeConvSrtAna1 (15.03) = ±10V Bipolaire

EchelleSortAna1 (15.05) = 4000 mV



Structure des sorties analogiques

Communication

Introduction

Ce chapitre décrit les fonctionnalités de communication du variateur.

Voies DDCS de la carte SDCS-COM-8

Généralités

Le tableau ci-dessous présente l'utilisation des voies DDCS de la carte SDCS-COM-8.

Voie	Utilisation standard	SDCS-COM-81	SDCS-COM-82
Ch0	Système de commande	10 Mb (par ex. : FCI, AC 800M)	5 Mb (coupleur réseau)
Ch1	Extensions E/S via carte AIMA	5 Mb	5 Mb
Ch2	Liaison maître-esclave	10 Mb	10 Mb
Ch3	DriveWindow ou connexion NETA-01	10 Mb	10 Mb

Le protocole de communication des voies CH0 à CH3 est DDCS (*Distributed Drives Communication System*). La voie Ch0 de la carte SDCS-COM-8 prend en charge les modes DDCS et DriveBus : cf. *Ch0 DriveBus (71.01)*. Ces deux modes établissent une liaison entre le système de commande et le variateur en utilisant des datasets pour échanger les informations. Chaque dataset comprend trois mots (signaux ou paramètres). Lorsque le variateur reçoit un dataset, il transmet le dataset correspondant au système de commande en réponse.

Variateur	Données reçues	Données transmises
	→→→ dataset 10	dataset 11 →→→
	→→→ dataset 12	dataset 13 →→→

Les données reçues du système de contrôle-commande n'affectent que la mémoire RAM du variateur, et non la mémoire FEPROM.

Facteur d'échelle sur la liaison DDCS

La communication entre le variateur et le système de commande utilise des valeurs en nombre entier sur 16 bits. Il doit utiliser l'information fournie par le facteur d'échelle pour modifier correctement la valeur du paramètre.

Exemple 1 :

Si *CpleMaxiRégVit (20.07)* est donné par le système de commande, le nombre entier 100 correspond à 1 % du couple.

Exemple 2 :

Si *RéfVitesse (23.01)* est donnée par le système de commande, 20 000 équivaut à la vitesse (en tr/min) indiquée par *FormatVitesUtil (2.29)*.

1.08	<p>CoupleMoteur (couple moteur) Couple moteur en % de <i>CoupleNomMot (4.23)</i> :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>
------	--

Communication sur la voie Ch0 avec le système de commande

Système de commande ABB

La communication via Ch0 entre le système de commande et la carte SDCS-COM-8 utilise des datasets, qui sont connectés au programme par des pointeurs de lecture et d'écriture. Cf. sections [Tableau des datasets reçus](#) et [Tableau des datasets transmis](#). Les valeurs reçues et transmises sont réglées selon les groupes 90 à 93. Les datasets reçus sont généralement connectés à *MotCmdePrincip* (7.01) et *RéfVitesse* (23.01), tandis que les datasets transmis sont connectés à *MotEtatPrincip* (8.01) et *VitesseMoteur* (1.04).

Exemple de paramétrages

Le tableau ci-dessous indique les paramètres à régler pour configurer la communication entre le variateur et le système de commande ABB.

Paramètres variateur	Réglages	Commentaires
<i>ChoixCommande</i> (10.01)	MotCmdePrincip	
<i>SélRéf1</i> (11.03)	RéfVitesse2301	
<i>Ch0Adresse</i> (70.01)	0 - 254	Adresse voie CH0
<i>Ch0ContrLiaison</i> (70.02)	10	Intensité lumineuse de la LED de la voie CH0
<i>Ch0débitTransm</i> (70.03)	4 Mbits/s	Pour le système de commande ABB
<i>Ch0Tempo</i> (70.04)	100	Temporisation pour détection d'une rupture de communication
<i>Ch0RuptureComm</i> (70.05)	ArrêtRampe	Réaction en cas de détection d'une rupture de communication
<i>Ch0ConfigLiaison</i> (70.06)	Anneau ou Etoile	Sélection topologie de la voie CH0
<i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24)	10	Utilisez les datasets 1 à 16 ou les datasets 10 à 25.
<i>ModuleCommunic</i> (98.02)	COM-8/AC800x	
<i>Ch0 DriveBus</i> (71.01)	Non ou Oui	Sélection du mode de communication pour la voie CH0

Réglage des paramètres du DCS800 pour le système de commande ABB

N.B. :

± 20 000 unités de vitesse (décimales) pour la référence de vitesse [*RéfVitesse* (23.01)] et la vitesse réelle [*VitesseMoteur* (1.04)] correspondent à la vitesse de *FormatVitesUtil* (2.29). Cette vitesse est réglée au paramètre *EchelleVitesM1* (50.01), *VitesseMiniMot1* (20.01) ou *VitesseMaxiMot1* (20.02).

Tableau des datasets reçus

Envoi au variateur par le système de commande (cas typique)

Adresses des données reçues du système de commande					
Numéro du dataset	Index du dataset	Temps de rafraîchissement	Paramètre de sélection	Prérég. usine	Nom du paramètre (préréglages usine)
(70.20) + 0	1	2 ms	(90.01)	701	<i>MotCmdePrincip</i>
	2	2 ms	(90.02)	2301	<i>RéfVitesse</i>
	3	2 ms	(90.03)	2501	<i>RéfCoupleA</i>
(70.20) + 2	1	2 ms	(90.04)	702	<i>MotCmdeAuxil</i>
	2	2 ms	(90.05)	703	<i>MotCmdeAuxil2</i>
	3	2 ms	(90.06)		
(70.20) + 4	1	10 ms	(90.07)		
	2	10 ms	(90.08)		
	3	10 ms	(90.09)		
(70.20) + 6	1	10 ms	(90.10)		
	2	10 ms	(90.11)		
	3	10 ms	(90.12)		
(70.20) + 8	1	10 ms	(90.13)		
	2	10 ms	(90.14)		
	3	10 ms	(90.15)		
(70.20) + 10	1	50 ms	(90.16)		
	2	50 ms	(90.17)		
	3	50 ms	(90.18)		
(70.20) + 12	1	50 ms	(91.01)		
	2	50 ms	(91.02)		
	3	50 ms	(91.03)		
(70.20) + 14	1	50 ms	(91.04)		
	2	50 ms	(91.05)		
	3	50 ms	(91.06)		

N.B. :

Le temps de rafraîchissement correspond au temps pendant lequel le variateur lit les valeurs des datasets. Le variateur étant esclave, la durée réelle du cycle de communication dépend de la durée du cycle maître.

Tableau des datasets transmis

Envoi au système de commande par le variateur (cas typique)

Adresses des données transmises au système de commande					
Numéro du dataset	Index du dataset	Temps de rafraîchissement	Paramètre de sélection	Prérég. usine	Nom du paramètre (préréglages usine)
(70.20) + 1	1	2 ms	(92.01)	801	<i>MotCmdePrincip</i>
	2	2 ms	(92.02)	104	<i>VitesseMoteur</i>
	3	2 ms	(92.03)	209	<i>RéfCouple2</i>
(70.20) + 3	1	2 ms	(92.04)	802	<i>MotEtatAuxil</i>
	2	2 ms	(92.05)	101	<i>VitesseMotFiltr</i>
	3	2 ms	(92.06)	108	<i>CoupleMoteur</i>
(70.20) + 5	1	10 ms	(92.07)	901	<i>MotDéfaut1</i>
	2	10 ms	(92.08)	902	<i>MotDéfaut2</i>
	3	10 ms	(92.09)	903	<i>MotDéfaut3</i>
(70.20) + 7	1	10 ms	(92.10)	904	<i>MotDéfaut4</i>
	2	10 ms	(92.11)	906	<i>MotAlarme1</i>
	3	10 ms	(92.12)	907	<i>MotAlarme2</i>
(70.20) + 9	1	10 ms	(92.13)	908	<i>MotAlarme3</i>
	2	10 ms	(92.14)	803	<i>MotLimite</i>
	3	10 ms	(92.15)	805	<i>MotEtat EntLog</i>
(70.20) + 11	1	50 ms	(92.16)	806	<i>MotEtat SortLog</i>
	2	50 ms	(92.17)	124	<i>TempératurePont</i>
	3	50 ms	(92.18)	122	<i>TempéMesuréeM1</i>
(70.20) + 13	1	50 ms	(93.01)		
	2	50 ms	(93.02)		
	3	50 ms	(93.03)		
(70.20) + 15	1	50 ms	(93.04)		
	2	50 ms	(93.05)		
	3	50 ms	(93.06)		

NB :

Le temps de rafraîchissement correspond au temps pendant lequel le variateur lit les valeurs des datasets. Le variateur étant esclave, la durée réelle du cycle de communication dépend de la durée du cycle maître.

Communication sur bus de terrain (Nxxx)

La communication entre le coupleur réseau (Nxxx) et la carte SDCS-COM-8 utilise des datasets. L'adresse de base du dataset est réglée avec *Ch0AdrBaseDset* (70.24) = 1. L'activation de la communication des coupleurs réseau s'effectue en réglant *ModuleCommunic* (98.02) sur **COM-8/Nxxx**. La programmation du contenu des datasets de communication sur bus de terrain utilise les mêmes pointeurs que ceux des datasets du système de commande ABB ; cf. sections [Tableau des datasets reçus](#) et [Tableau des datasets transmis](#). Les valeurs reçues et transmises sont réglées selon les indications des groupes 90 à 93 et les temps de rafraîchissement sont identiques.

E/S sur voie CH1

Tous les modules d'E/S optionnels sont raccordés à la voie CH1 via la carte AIMA-01. La carte SDCS-COM-8 est maître sur la liaison. Chaque module possède sa propre adresse configurée sur le module avec des commutateurs. Avant utilisation, vous devez activer chaque E/S avec un paramètre du groupe 98.

Cf. également document anglais :

I/O Module Adapter AIMA-01, User's Manual (3AFE64661442)

Liaison maître-esclave sur la voie CH2

Généralités

La liaison maître-esclave est destinée aux applications multi-entraînement avec les arbres moteurs accouplés mécaniquement (engrenages, chaînes, courroies, etc). Le maître contrôle tous les esclaves par l'intermédiaire d'une liaison série sur fibre optique. L'utilisation de codeurs incrémentaux est préconisée à la fois pour le maître et tous les esclaves.

En général, le maître fonctionne en régulation de vitesse et les esclaves suivent la référence de couple ou de vitesse du maître. Le fonctionnement en régulation de couple ou fenêtre de régulation sera utilisé lorsque les arbres moteurs des entraînements maître et esclaves sont accouplés directement par l'intermédiaire d'engrenages, chaînes, courroies, etc. et qu'aucun écart de vitesse n'est possible entre les entraînements.

Configuration de la liaison

La voie 2 de la carte SDCS-COM-8 est utilisée pour la liaison maître-esclave entre les variateurs. Cette voie est configurée comme maître ou esclave de la communication en mode multidiffusion avec le paramètre *Ch2ModeMaît/Esc* (70.09) En général, le maître en régulation de vitesse est également configuré comme maître sur la liaison.

Maître

Le mode maître est sélectionné au paramètre *Ch2ModeMaît/Esc* (70.09). L'adresse de la source de la référence de couple est réglée dans le maître avec le paramètre *Ch2SignMaître3* (70.12)] et envoyée en mode multidiffusion aux esclaves. Deux autres signaux peuvent, au besoin, également être envoyés sur la liaison. Leur adresse est réglée au paramètre *Ch2SignMaître1* (70.10) et *Ch2SignMaître2* (70.11). Les adresses pré-réglées en usine sont :

Adresse des signaux dans le maître		
Temps de rafraîchissement	Nom des paramètres et pré-réglages usine	Paramètres de sélection du variateur maître
2 ms	<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) ou <i>MCPUtilisé</i> (7.04)	<i>Ch2SignMaître1</i> (70.10)
2 ms	<i>RéfVitesseUtil</i> (2.17)	<i>Ch2SignMaître2</i> (70.11)
2 ms	<i>RéfCouple3</i> (2.10)	<i>Ch2SignMaître3</i> (70.12)

Ces paramètres ne s'appliquent pas à l'esclave. Le maître envoie de manière cyclique les signaux *Ch2SignMaître1...3* en mode diffusion dans un message DDCS toutes les 2 ms.

Esclaves

Le mode esclave est sélectionné au paramètre *Ch2ModeMaît/Esc* (70.09). Pour commander le démarrage et l'arrêt depuis le maître, réglez *ChoixCommande* (10.01) sur **MotCmdePrincip**. Les raccordements sont sélectionnés aux paramètres *Ch2 FolSig1* (70.18), *Ch2 FolSig2* (70.19) et *Ch2 FolSig3* (70.20) comme spécifié dans le tableau :

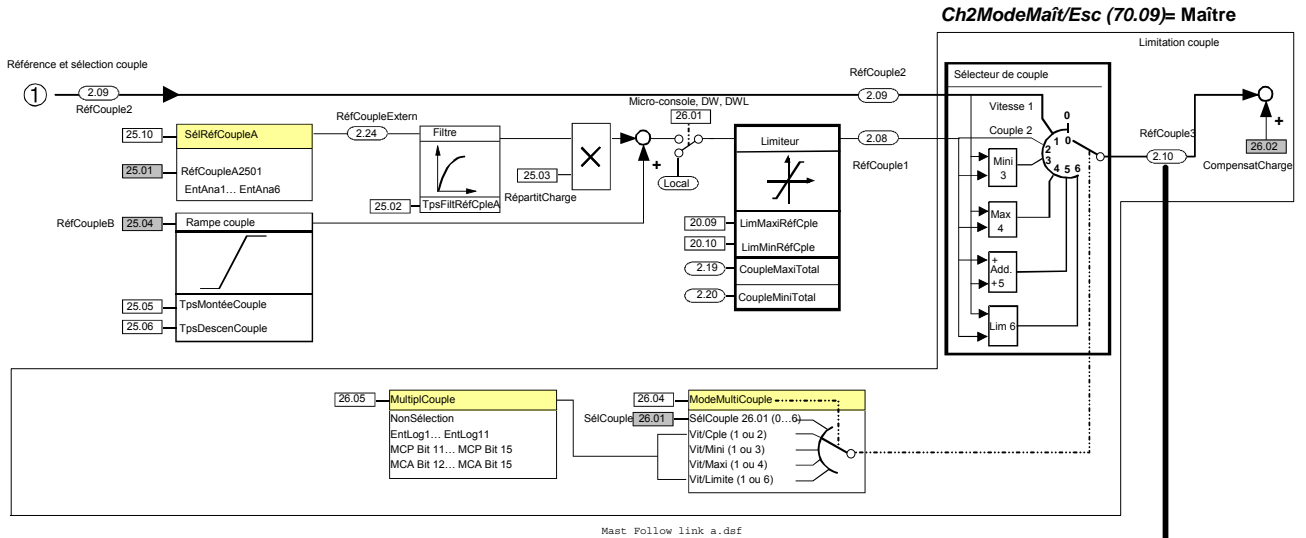
Adresse des signaux dans l'esclave		
Temps de rafraîchissement	Nom des paramètres et pré-réglages usine	Paramètres de sélection du variateur esclave
2 ms	<i>MotCmdePrincip</i> (7.01)	<i>Ch2SignEsclave1</i> (70.18)
2 ms	<i>RéfVitesse</i> (23.01)	<i>Ch2SignEsclave2</i> (70.19)
2 ms	<i>RéfCoupleA</i> (25.01)	<i>Ch2SignEsclave3</i> (70.20)

Ces paramètres ne s'appliquent pas au maître. L'esclave lit de manière cyclique les signaux *Ch2SignEsclave1...3* toutes les 2 ms.

NB :

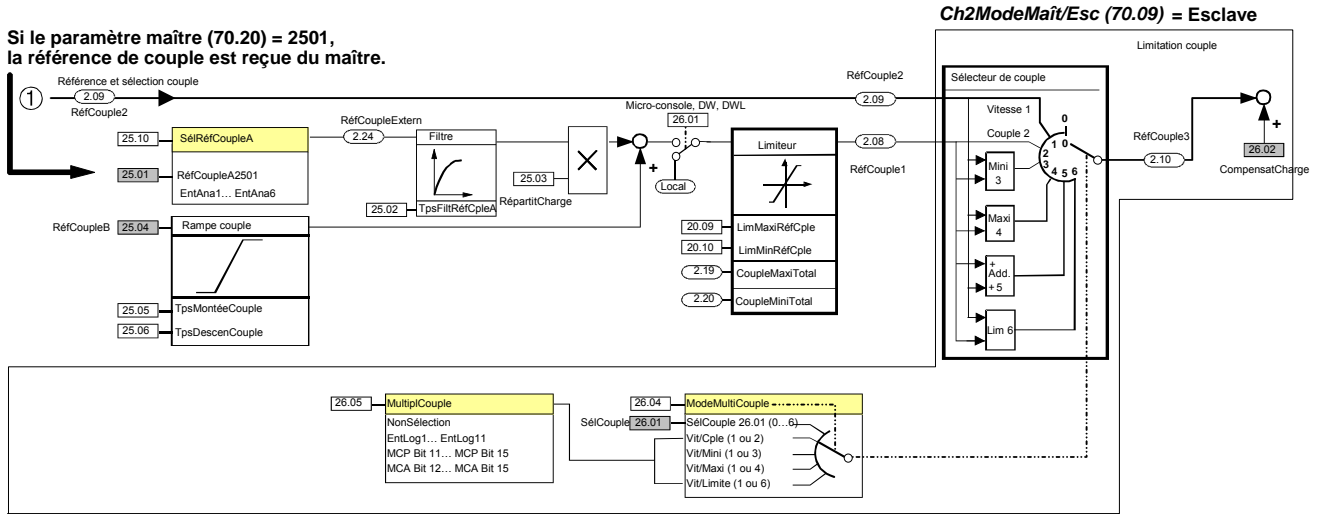
Pré-réglage usine : le signal du maître *RéfCouple3* (2.10) est envoyé via le paramètre du maître *Ch2SignMaître3* (70.12) au signal de l'esclave *RéfCoupleA* (25.01) via le paramètre de l'esclave *Ch2SignEsclave3* (70.20).

CHAÎNE DE RÉGULATION DE COUPLE



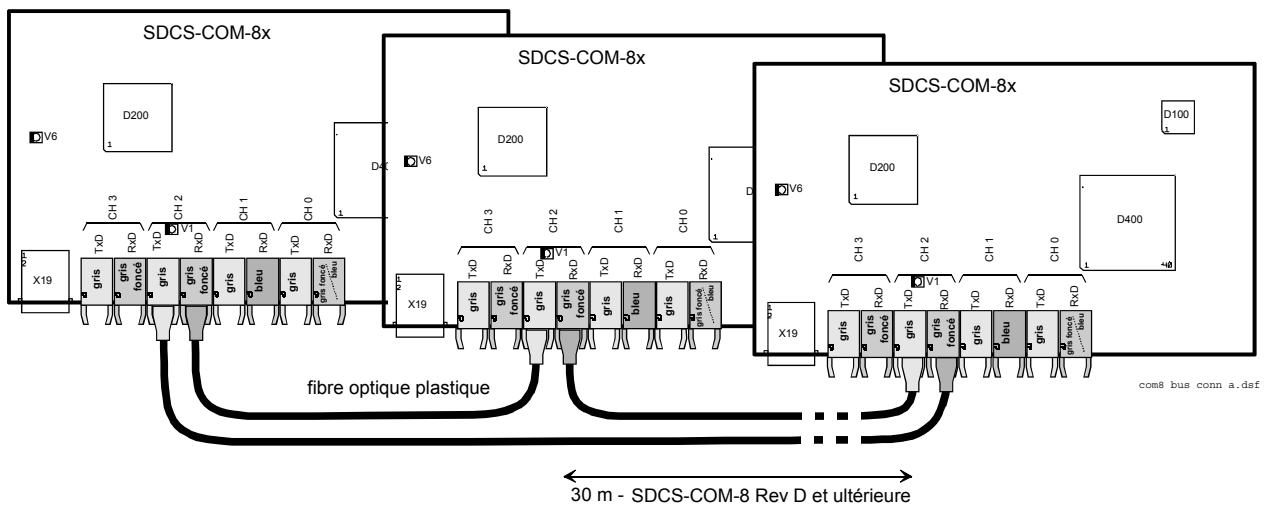
Si le paramètre maître (70.12) = 210, la référence de couple est envoyée à l'esclave.

CHAÎNE DE RÉGULATION DE COUPLE



Le signal maître RéfCouple3 (2.10) est envoyé via le paramètre maître Ch2SignMaître3 (70.12) au signal esclave RéfCoupleA (25.01) via le paramètre esclave Ch2SignEsclave3 (70.20)

Structure du programme maître-esclave



Raccordement des câbles optiques entre le maître et les esclaves (cf. également Manuel d'installation DCS800)

Permutation régulation de vitesse/régulation de couple

Certaines applications exigent de faire fonctionner les esclaves à la fois en régulation de vitesse et en régulation de couple (ex., tous les variateurs doivent suivre la même rampe d'accélération jusqu'à une vitesse donnée avant de passer en régulation de couple). Dans ce cas, le variateur doit être paramétré pour une permutation en dynamique. La fonction de permutation peut être déclenchée par le système de commande en utilisant le paramètre *SélCouple* (26.01). Cf. également *MultiCouple* (26.05) et *ModeMultiCouple* (26.04).

Diagnostic des esclaves

Tous les esclaves reçoivent la référence de couple réglée au paramètre *RéfCoupleA* (25.01). Ils sont tous capables de détecter une rupture de la liaison après réception du premier message valide. Les paramètres *Ch2Tempo* (70.14) et *Ch2RuptureComm* (70.15) règlent la réaction en cas de rupture de communication. Toutes les alarmes et tous les défauts signalés par les esclaves doivent être traités par le système de commande via la voie CH0 de la carte SDCS-COM-8.

Spécifications de la liaison maître-esclave

Taille de la liaison : Un maître et 10 esclaves maximum. Pour plus de 10 esclaves, contactez votre correspondant ABB.

Configuration : Le système de commande configure la liaison avec le paramètre *Ch2ModeMaît/Esc* (70.09), ce qui lui permet de commuter entre le maître et l'esclave sans aucune modification matérielle.

Débit : 4 Mbit/s

Performance totale de la liaison : 2 ms (entre maître et esclaves)

Protocole : DDCS (*Distributed Drives Communication System*)

Outils logiciels de mise en service et de maintenance raccordés sur la voie CH3

DriveWindow

DriveWindow peut être raccordé à la voie CH3 en anneau (5 variateurs maximum) ou en étoile en utilisant les cartes répartiteurs optiques NDBU-xx. Cf. paramètre *Ch3ConfigLiaison* (70.21). L'adresse de chaque variateur doit être réglée séparément au paramètre *Ch3Adresse* (70.22) avant de démarrer la communication par cette connexion. Elle doit être réglée en point à point avec la micro-console DCS800, DriveWindow ou DriveWindow Light. La nouvelle adresse prendra effet après la mise sous tension suivante de la carte SDSCS-COM-8. La voie CH3 de la carte est configurée en esclave sur la liaison. Avec le paramètre *NomEquipement* (99.09) et DriveWindow, vous pouvez attribuer un nom (12 caractères maxi) à chaque variateur pour l'identifier. Cf. également documents anglais :

Configuration instructions NDBU-85/95 (3ADW000100),
Optical DDCS Communication Link (3BFE64285513),
DDCS Cabling and Branching (3AFE63988235).

NETA-01 (adaptateur Ethernet), bus Ethernet pour la surveillance du variateur

Généralités

Nous décrivons ci-dessous l'utilisation de l'adaptateur Ethernet NETA-01 avec le DCS800.

NETA-01 - DCS800

La surveillance sur bus Ethernet du variateur exige les options NETA-01 et SDCS-COM-8.

Les fonctions suivantes de télésurveillance sont disponibles pour les variateurs à courant continu :

- Paramètres Lecture et écriture de paramètres
- Signaux Lecture de signaux
- Pile défauts Affichage du contenu de la pile de défauts
Suppression du contenu de la pile de défauts
Sauvegarde des défauts dans un fichier de NETA-01.
Téléchargement des fichiers via FTP.
- Pile de données Sélection des valeurs et réglage des conditions de déclenchement
Téléchargement des échantillons et présentation des valeurs sous forme de graphiques.
Sauvegarde des échantillons sous forme de fichiers dans NETA-01.
Téléchargement des fichiers via FTP.
- Mot d'état En cliquant sur le voyant, affichage de *MotEtatPrincip (8.01)*.
N.B. :
Les variateurs CC n'utilisent pas les bits 11 (EXT_CTRL_LOC) et 12 (RUN_ENABLE).

N.B. :

La communication par datasets et la commande du moteur (commande en mode local des variateurs via NETA-01) ne sont pas encore disponibles pour le DCS800.

Documentation complémentaire :

Manuel anglais *User's Manual Ethernet Adapter Module NETA-01 (3AFE64605062 Rev. D)*.

Les numéros de page indiqués renvoient à ce manuel.

Configuration de NETA-01

La page d'accueil de NETA-01 est accessible avec un navigateur (Internet Explorer, par exemple).

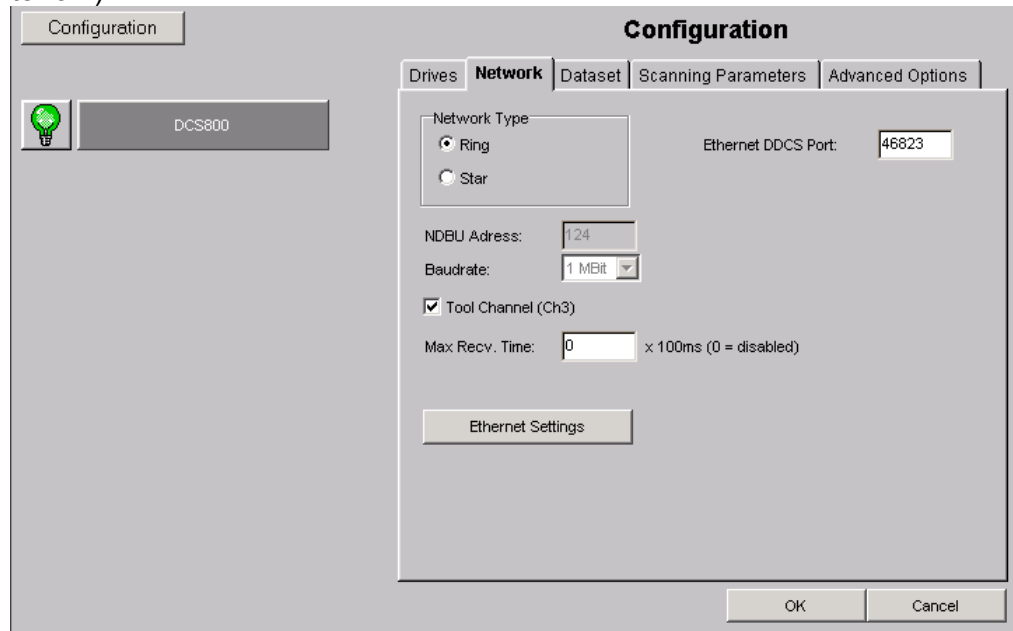
NB1 :

Avant de raccorder NETA-01 au DCS800, vérifiez que la case *Voie Outil (Ch3)* est cochée dans la configuration NETA-01 pour ne pas écraser les réglages des

paramètres du groupe 51 (Communication bus de terrain).

NB2 :

Le raccordement de l'adaptateur au DCS800 se fait sur la voie CH3 (outils logiciels) de la carte SDCS-COM-8 (en le raccordant sur une autre voie, vous écrasez les réglages des paramètres du groupe 51 (Communication bus de terrain)).



Pour des détails sur la configuration de NETA-01, cf. page 55 du manuel de l'utilisateur.

Raccordement et montage

L'adaptateur se monte sur un rail standard à l'extérieur du variateur.

Configuration du variateur

Aucun réglage spécial n'est nécessaire pour utiliser la voie CH3 avec les fonctions.

Compatibilité logicielle :

SDCS-CON-4 : version 1.8 ou ultérieure, cf. *VersionProgSyst (4.01)*.

SDCS-COM-8 : version 1.3 ou ultérieure, cf. *VersionProgCom8 (4.11)*.

Communication sur DeviceNet

Généralités

Nous décrivons ci-dessous l'utilisation du coupleur DeviceNet RDNA-01 avec le DCS800.

RDNA-01 - DCS800

Pour communiquer sur DeviceNet, le variateur doit être équipé de l'option RDNA-01.

Documentation complémentaire :

Manuel anglais *User's Manual DeviceNet Adapter Module RDNA-01* (3AFE64504223 Rev. C).

Les numéros de page indiqués renvoient à ce manuel.

Configuration de l'API

Le DCS800 prend en charge les types de montage suivants (cf. page 35) : **ABB Drives assembly** (instance de sortie : 100, instance d'entrée: 101) et **User specific assembly** (instance de sortie : 102, instance d'entrée: 103).

Il ne prend pas en charge les montages **Basic speed control output** et **Extended speed control output** (20/71 et 21/71).

Fichier EDS

Le fichier EDS pour RDNA-01 et DCS800 est disponible. Demandez à votre correspondant ABB la dernière version de votre programme DCS800.

Raccordement et montage

Si ce n'est déjà fait, insérez le coupleur RDNA-01 dans le support 1 (slot 1) du variateur (cf. page 21).

Configuration du variateur

Le coupleur DeviceNet est activé au paramètre *ModuleCommunic* (98.02) (cf. pages 23 et 24).

Le DCS800 fonctionne uniquement avec les instances **ABB Drives assembly** et **User specific assembly**.

Paramétrages : exemple 1 (avec ABB Drives assembly)

ABB Drives assembly utilise 2 mots de données dans chaque sens. Le réglage des paramètres utilisant ce profil est présenté au tableau ci-dessous (cf. p. 32)

Paramètres du variateur	Réglages	Commentaires
<i>ChoixCommande</i> (10.01)	MotCmdePrincip	
<i>SélRéf1</i> (11.03)	RéfVitesse2301	
<i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24)	1	
<i>ModuleCommunic</i> (98.02)	Communication série	
<i>DsetXVal1</i> (90.01)	701, pré-réglage	<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) ; mot de données de sortie 1

		(mot de commande) 1 ^{er} mot de données du système de commande vers le variateur
<i>DsetXVal2 (90.02)</i>	2301, pré réglage	<i>RéfVitesse (23.01)</i> ; mot de données de sortie 2 (référence vitesse) 2 ^e mot de données du système de commande vers le variateur
<i>DsetXplus1Val1 (92.01)</i>	801, pré réglage	<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> ; mot de données d'entrée 1 (mot d'état) 1 ^{er} mot de données du variateur vers le système de commande
<i>DsetXplus1Val2 (92.02)</i>	104, pré réglage	<i>VitesseMoteur (1.04)</i> ; mot de données d'entrée 2 (vitesse réelle) 2 ^e mot de données du variateur vers le système de commande
<i>ModuleType (51.01)</i>	DEVICENET*	
<i>Module macid (51.02)</i>	4**	Réglez l'adresse selon les besoins
<i>Module baud rate (51.03)</i>	2**	2 = 500kBits/s
<i>HW/SW option (51.04)</i>	0	0 = Hardware 1 = Software
<i>Stop function (51.05)</i>	NA	non applicable avec ABB Drives assembly
<i>Output instance (51.06)</i>	100	100 = ABB Drives assembly
<i>Input instance (51.07)</i>	101	101 = ABB Drives assembly
<i>Output I/O par 1 (51.08) to Input I/O par 9 (51.25)</i>	NA	non applicable avec ABB Drives assembly
<i>VSA I/O size (51.26)</i>	NA	non applicable avec ABB Drives assembly
<i>FBA PAR REFRESH (51.27)</i>	DONE , pré réglage	Lorsqu'un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur prend effet uniquement après réglage de <i>FBA PAR REFRESH (51.27)</i> = RESET ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau.

* Lecture seule ou automatiquement détecté par le coupleur DeviceNet

** si le paramètre *HW/SW option (51.04)* = 0 (**Hardware**), les valeurs sont automatiquement réglées avec les commutateurs DIP de RDNA-01

Paramétrage du DCS800 avec **ABB Drives assembly**

N.B. :

± 20 000 unités de vitesse (décimales) pour la référence de vitesse [*RéfVitesse (23.01)*] et la vitesse réelle [*VitesseMoteur (1.04)*] correspondent à la vitesse de

FormatVitesUtil (2.29). Cette vitesse est réglée au paramètre *EchelleVitesM1* (50.01), *VitesseMiniMot1* (20.01) ou *VitesseMaxiMot1* (20.02).

Paramétrages : exemple 2 (avec User specific assembly)

User specific assembly pour fonctionner avec 9 mots de données dans chaque sens. Le réglage des paramètres utilisant ce profil est présenté au tableau ci-dessous (cf. p. 32).

Paramètres du variateur	Réglages	Comments
<i>ChoixCommande</i> (10.01)	MotCmdePrincip	
<i>SéIRéf1</i> (11.03)	RéfVitesse2301	
<i>CH0 AdrBaseDset</i> (70.24)	1	
<i>ModuleCommunic</i> (98.02)	Communication série	
<i>ModuleType</i> (51.01)	DEVICENET*	
<i>Module macid</i> (51.02)	4**	Réglez l'adresse selon les besoins
<i>Module baud rate</i> (51.03)	2**	2 = 500kBits/s
<i>HW/SW option</i> (51.04)	0	0 = Hardware 1 = Software
<i>Stop function</i> (51.05)	NA	non applicable avec User specific assembly
<i>Output instance</i> (51.06)	102	102 = User specific assembly
<i>Input instance</i> (51.07)	103	103 = User specific assembly
<i>Output I/O par 1</i> (51.08) à <i>Input I/O par 9</i> (51.25)	1 - 18	Valeurs à régler selon le tableau : <i>Réglage des paramètres des groupes 51, 90 et 92 en fonction des mots de données requis</i> et en fonction du nombre de mots de données désiré
<i>VSA I/O size</i> (51.26)	4	Réglage de la longueur de User specific assembly en paires de mots de données. Ex., une valeur réglée de 4 = 4 mots comme sortie et 4 mots comme entrée.
<i>FBA PAR REFRESH</i> (51.27)	DONE , préréglage	Lorsqu'un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur prend effet uniquement après réglage de <i>FBA PAR REFRESH</i> (51.27) = RESET ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau.

- * Lecture seule ou automatiquement détecté par le coupleur DeviceNet
 ** si le paramètre *HW/SW option (51.04) = 0 (Hardware)*, les valeurs sont automatiquement réglées avec les commutateurs DIP de RDNA-01

*Paramétrage du DCS800 avec **User specific assembly***

N.B. :

± 20 000 unités de vitesse (décimales) pour la référence de vitesse [*RéfVitesse (23.01)*] et la vitesse réelle [*VitesseMoteur (1.04)*] correspondent à la vitesse de *FormatVitesUtil (2.29)*. Cette vitesse est réglée au paramètre *EchelleVitesM1 (50.01)*, *VitesseMiniMot1 (20.01)* ou *VitesseMaxiMot1 (20.02)*.

Réglage des paramètres des groupes 51, 90 et 92

Parameter group 51			Direction PLC<->Drive	ABB Datasets	Parameter group 90 and 92		
name	set value				name	def. value	
51.08	Output I/O par 1	= 1	➡	1.1	90.01	DsetXVal1	= 701
51.09	Output I/O par 2	= 2	➡	1.2	90.02	DsetXVal2	= 2301
51.10	Output I/O par 3	= 3	➡	1.3	90.03	DsetXVal3	= 2501
51.11	Output I/O par 4	= 7	➡	3.1	90.04	DsetXplus2Val1	= 702
51.12	Input I/O par 1	= 4	⬅	2.1	92.01	DsetXplus1Val1	= 801
51.13	Input I/O par 2	= 5	⬅	2.2	92.02	DsetXplus1Val2	= 104
51.14	Input I/O par 3	= 6	⬅	2.3	92.03	DsetXplus1Val3	= 209
51.15	Input I/O par 4	= 10	⬅	4.1	92.04	DsetXplus3Val1	= 802
51.16	Output I/O par 5	= 8	➡	3.2	90.05	DsetXplus2Val2	= 703
51.17	Output I/O par 6	= 9	➡	3.3	90.06	DsetXplus2Val3	= 0
51.18	Output I/O par 7	= 13	➡	5.1	90.07	DsetXplus4Val1	= 0
51.19	Output I/O par 8	= 14	➡	5.2	90.08	DsetXplus4Val2	= 0
51.20	Output I/O par 9	= 15	➡	5.3	90.09	DsetXplus4Val3	= 0
51.21	Input I/O par 5	= 11	⬅	4.2	92.05	DsetXplus3Val2	= 101
51.22	Input I/O par 6	= 12	⬅	4.3	92.06	DsetXplus3Val3	= 108
51.23	Input I/O par 7	= 16	⬅	6.1	92.07	DsetXplus5Val1	= 901
51.24	Input I/O par 8	= 17	⬅	6.2	92.08	DsetXplus5Val2	= 902
51.25	Input I/O par 9	= 18	⬅	6.3	92.09	DsetXplus5Val3	= 903

Réglage des paramètres des groupes 51, 90 et 92 selon les mots de données requis

Information complémentaire

Les paramètres d'entrée et de sortie 51.08 ... 51.25 peuvent également être directement raccordés aux paramètres requis du DCS800. Dans ce cas, vérifiez que le coupleur RDNA-01 reçoit les valeurs modifiées et que les paramètres sont supprimés du groupe 90 pour éviter les conflits de données.

Séquence de commutation

Bit	commande aux.												Déc..	Hex.				
	15	14	13	12	11	10	09	08	07	06	05	04			03	02	01	00
Arrêt1 (avant ENC)						1	0	0	0	x	x	x	0	1	1	0	1142	0476
ENC (contact. princ. enclenché)						1	0	0	0	x	x	x	0	1	1	1	1143	0477
Marche (avec réf.)						1	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1151	047F
Réarmement						1	x	x	1	x	x	x	x	x	x	x	1270	04F6
Arrêt d'urgence (A.U.)						1	x	x	x	1	1	1	1	0	1	1	1147	047B
Début blocage (Arrêt2)						1	x	x	x	x	x	x	x	x	0	x	1140	0474

Exemples de Mot de commande principal (7.01)

Communication sur Profibus

Généralités

Nous décrivons ci-dessous l'utilisation du coupleur Profibus RPBA-01 avec le DCS800.

RPBA-01 - DCS800

Pour communiquer sur Profibus, le variateur doit être équipé de l'option RPBA-01.

Related documentation

Manuel Utilisateur PROFIBUS DP Adapter Module RPBA-01 (3AFE64504215 Rev. F, version anglaise).

Les numéros de page indiqués renvoient à ce manuel

Configuration de l'API

Le mode de fonctionnement **VENDOR SPECIFIC** est pris en charge par les variateurs ABB (cf. pages 19 et 20).

Le coupleur RPBA-01 transmet une trame de données complète au cours d'un cycle de programme. Certains systèmes de commande gère ce mode de transmission en interne mais d'autres doivent être programmés pour transmettre des télégrammes de données complets.

Raccordement et montage

Si ce n'est déjà fait, insérez le coupleur RPBA-01 dans le support 1 (slot 1) du variateur (cf. page 21).

Configuration du variateur

Le coupleur Profibus est activé au paramètre *ModuleComm* (98.02) (cf. page 22). Vous noterez que le DCS800 ne fonctionne qu'avec le profil ABB Drives.

Paramétrages: exemple 1 (avec PPO Type 1)

Profil ABB Drives (Vendor-specific) avec **PPO Type 1** (DP-V0) (cf. page 25)

Paramètres du variateur	Réglages	Comments
<i>ChoixCommande</i> (10.01)	MotCmdePrincip	
<i>SélRéf1</i> (11.03)	RéfVitesse2301	
<i>CH0 AdrBaseDset</i> (70.24)	1	
<i>ModuleCommunic</i> (98.02)	Communication série	
<i>DsetXVal1</i> (90.01)	701, pré-réglage	<i>MotCmde Princip</i> (7.01); PZD1 OUT (mot de commande) 1 ^{er} mot de données du système de commande vers le variateur
<i>DsetXVal2</i> (90.02)	2301, pré-réglage	<i>RéfVitesse</i> (23.01); PZD2 OUT (reference vitesse) 2 ^{eme} mot de données du système de commande vers le

		variateur
<i>DsetXplus1Val1 (92.01)</i>	801, pré-réglage	<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> ; PZD1 IN (mot d'état) 1 ^{er} mot de données du variateur vers le système de commande
<i>DsetXplus1Val2 (92.02)</i>	104, pré-réglage	<i>VitesseMoteur (1.04)</i> ; PZD2 IN (vitesse réelle) 2 ^{ème} mot de données du variateur vers le système de commande
<i>ModuleType (51.01)</i>	PROFIBUS DP*	
<i>Node address (51.02)</i>	4	Réglez l'adresse selon les besoins
<i>Baud rate (51.03)</i>	1500*	
<i>PPO-type (51.04)</i>	PPO1*	
...		
<i>DP Mode (51.21)</i>	0	
<i>FBA PAR REFRESH (51.27)</i>	DONE , pré-réglage	Lorsqu'un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur prend effet uniquement après réglage de <i>FBA PAR REFRESH (51.27) = RESET</i> ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau.

* Lecture seule ou automatiquement détecté par le coupleur Profibus

N.B. :

± 20 000 unités de vitesse (décimales) pour la référence de vitesse [*RéfVitesse (23.01)*] et la vitesse réelle [*VitesseMoteur (1.04)*] correspondent à la vitesse de *FormatVitesUtil (2.29)*. Cette vitesse est réglée au paramètre *EchelleVitesM1 (50.01)*, *VitesseMiniMot1 (20.01)* ou *VitesseMaxiMot1 (20.02)*.

Paramétrages: exemple 2 (avec PPO types 2, 4 et 5)

Les deux premiers mots de données (PZD1 OUT, PZD2 OUT) transmis par le système de commande au variateur sont raccordés comme mot de commande et référence de vitesse.

Les deux premiers mots de données (PZD1 IN, PZD2 IN) transmis par le variateur au système de commande sont raccordés comme mot d'état et vitesse réelle.

Les autres mots de données doivent être raccordés aux paramètres ou signaux requis au moyen des paramètres du groupe 51:

- *PZD3 OUT (51.05)* = 3^{ème} mot de données du système de commande au variateur,
- *PZD3 IN (51.06)* = 3^{ème} mot de données du variateur au système de commande
- à
- *PZD10 OUT (51.18)* = 10^{ème} mot de données du système de commande au variateur,
- *PZD10 IN (51.19)* = 10^{ème} mot de données du variateur au système de commande

ou en réglant les paramètres des groupes 90 et 92.

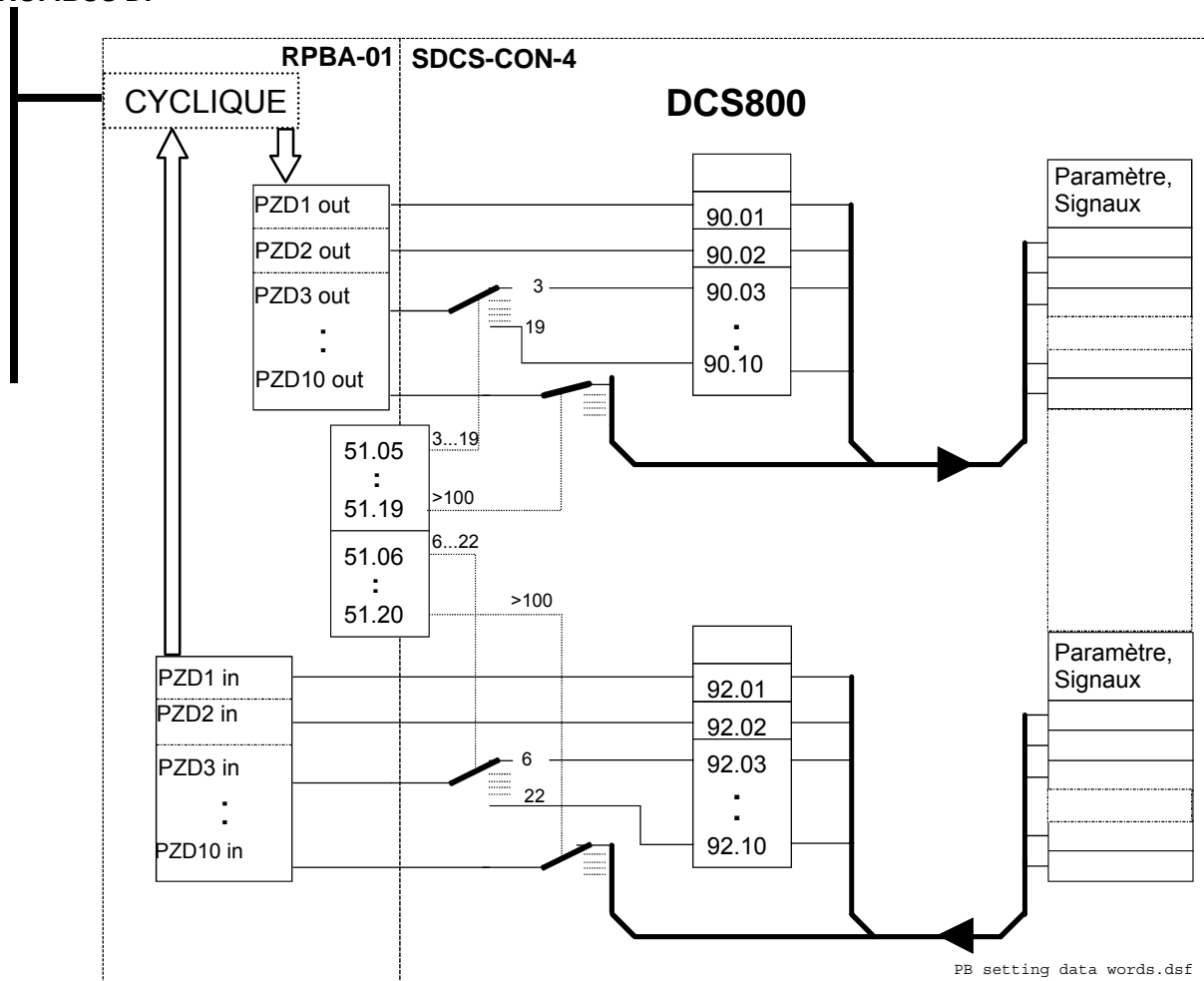
Communication via le groupe 51

Exemple : le 3^{ème} mot de données transmis du système de commande au variateur doit être la référence de couple et le 3^{ème} mot de données transmis par le variateur au système de commande doit être le couple moteur réel. Les réglages suivants doivent être faits :

- PZD3 OUT (51.05) = 2501 [RéfCoupleA (25.01)] et
- PZD3 IN (51.06) = 107 [CoupleMotFiltre (1.07)].

Après avoir modifié les paramètres du groupe 51, ne pas oublier de réarmer le coupleur RPBA-01 en réglant *FBA PAR REFRESH* (51.27) = **RESET**, ceci pour désactiver les paramètres des groupes 90 et 92.

PROFIBUS DP



Réglage des mots de données en utilisant uniquement le groupe 51 ou en utilisant les groupes 90 et 92

Communication via les groupes 90 et 92

L'autre solution, peut-être plus habituelle, est un raccordement via les groupes 90 et 92.

A nouveau, le 3^{ème} mot de données transmis du système de commande au variateur doit être la référence de couple et le 3^{ème} mot de données transmis par le variateur au système de commande doit être le couple moteur réel. Les réglages suivants doivent être faits (pour les valeurs, cf. tableau ci-dessous):

- PZD3 OUT (51.05) = 3 et
- PZD3 IN (51.06) = 6.

Après avoir modifié les paramètres du groupe 51, ne pas oublier de réarmer le coupleur RPBA-01 en réglant *FBA PAR REFRESH* (51.27) = **RESET**, ceci pour activer les paramètres des groupes 90 et 92. Les réglages suivants doivent maintenant être faits :

- *DsetXVal3* (90.03) = 2501 [*RéfCoupleA* (25.01)] et
- *DsetXplus1Val3* (92.03) = 107 [*CoupleMotFiltre* (1.07)].

Groupe de paramètres 51		Sens API <--> Var.	ABB Datassets	Groupes de paramètres 90 et 92	
Nom	valeur réglée			Nom	Prérégl
Connexion fixe		⇒	1.1	DsetXVal1 (90.01) =	701
Connexion fixe		⇐	2.1	DsetXplus1Val1 (92.01) =	801
Connexion fixe		⇒	1.2	DsetXVal2 (90.02) =	2301
Connexion fixe		⇐	2.2	DsetXplus1Val2 (92.02) =	104
PZD3 OUT (51.05)	= 3	⇒	1.3	DsetXVal3 (90.03) =	2501
PZD3 IN (51.06)	= 6	⇐	2.3	DsetXplus1Val3 (92.03) =	209
PZD4 OUT(51.07)	= 7	⇒	3.1	DsetXplus2Val1 (90.04) =	702
PZD4 IN (51.08)	= 10	⇐	4.1	DsetXplus3Val1 (92.04) =	802
PZD5 OUT(51.09)	= 8	⇒	3.2	DsetXplus2Val2 (90.05) =	703
PZD5 IN (51.10)	= 11	⇐	4.2	DsetXplus3Val2 (92.05) =	101
PZD6 OUT (51.11)	= 9	⇒	3.3	DsetXplus2Val3 (90.06) =	0
PZD6 IN (51.12)	= 12	⇐	4.3	DsetXplus3Val3 (92.06) =	108
PZD7 OUT (51.13)	= 13	⇒	5.1	DsetXplus4Val1 (90.07) =	0
PZD7 IN (51.14)	= 16	⇐	6.1	DsetXplus5Val1 (92.07) =	901
PZD8 OUT (51.15)	= 14	⇒	5.2	DsetXplus4Val2 (90.08) =	0
PZD8 IN (51.16)	= 17	⇐	6.2	DsetXplus5Val2 (92.08) =	902
PZD9 OUT (51.17)	= 15	⇒	5.3	DsetXplus4Val3 (90.09) =	0
PZD9 IN (51.18)	= 18	⇐	6.3	DsetXplus5Val3 (92.09) =	903
PZD10 OUT (51.19)	= 19	⇒	7.1	DsetXplus6Val1 (90.10) =	0
PZD10 IN (51.20)	= 22	⇐	8.1	DsetXplus7Val1 (92.10) =	904

Réglage des mots de données en utilisant les groupes 90 et 92

Séquence de commutation

Bit	15 ... 11	Comande aux.	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	Déc	Hex.
			CmdDistance	VitesseConst2	VitesseConst1	Réarmement	EntreeRampe	MaintienRampe	SortieRampe0	Marche	A.U.	A.U.RouleLibre	ENC						
Arrêt1 (avant ENC)			1	0	0	0	x	x	x	0	1	1	0	1142				0476	
ENC (contact. princ. enclenché)			1	0	0	0	x	x	x	0	1	1	1	1143				0477	
Marche (avec réf.)			1	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1151				047F	
Réarmement			1	x	x	1	x	x	x	x	x	x	x	1270				04F6	
Arrêt d'urgence (A.U.)			1	x	x	x	1	1	1	1	0	1	1	1147				047B	
Début blocage (Arrêt2)			1	x	x	x	x	x	x	x	x	0	x	1140				0474	

Exemples de Mot de commande principal (7.01)

Programme Adaptatif

Généralités

Ce chapitre décrit les principes de base du programme Adaptatif et la procédure de création d'un programme.

Compatibilité

Ce chapitre regroupe des informations sur les programmes d'application des variateurs incluant les fonctionnalités du programme Adaptatif.

Consignes de sécurité

Toutes les consignes de sécurité concernant le variateur doivent être respectées.

- Vous devez lire les **Consignes de sécurité complètes** avant de procéder à l'installation, la mise en service ou l'exploitation du variateur. Ces consignes figurent au début du manuel d'installation ou de l'aide-mémoire.
- Vous devez lire les **mises en garde et remarques spécifiques aux fonctions logicielles** avant de modifier les préréglages usine des fonctions. Pour chaque fonction, ces mises en garde et remarques figurent dans le manuel d'exploitation à la sous-section décrivant les paramètres correspondants.

A qui s'adresse ce chapitre ?

Ce chapitre s'adresse aux personnes :

- qui ont des connaissances en câblage électrique standard, composants électroniques et schémas électriques.
- qui ont une expérience ou une formation dans l'installation, l'exploitation ou la maintenance des variateurs ABB.

Domaine d'application

Ce chapitre décrit les fonctionnalités du programme Adaptatif, notamment :

- la création d'un programme
- l'utilisation des blocs fonctions
- la documentation d'un programme

Autres documents techniques

Outre ce manuel d'exploitation, la documentation technique destinée aux utilisateurs du variateur inclut :

- Manuel d'exploitation (3ADW 000 193)
- Manuel d'installation (3ADW 000 194)
- Guides / Notices complémentaires des équipements et programmes en option (jointés à la livraison)

Qu'est-ce que le programme Adaptatif ?

En règle générale, l'utilisateur configure et commande le variateur au moyen de paramètres, chacun de ceux-ci proposant un nombre fixe et limité de valeurs de réglage. La configuration par paramétrage est simple et conviviale, mais elle a un inconvénient : l'utilisateur ne peut personnaliser son application au-delà des choix proposés. Le programme Adaptatif est un outil de personnalisation qui n'exige l'utilisation d'aucun outil ou langage de programmation, et cela même si le programme « Drive AP » facilite le travail de programmation.

- Il est constitué de blocs fonctions.
- Il est créé au moyen de la micro-console du DCS800.
- L'utilisateur documente son programme en le dessinant sur des modèles de diagrammes.

La taille maximale du programme Adaptatif est de 16 blocs fonctions. Il peut regrouper plusieurs fonctions distinctes.

Fonctionnalités

Les fonctionnalités du programme Adaptatif du DCS800 sont les suivantes :

- 16 blocs fonctions
- Plus de 20 types de bloc fonction
- Protection par mot de passe
- 4 cycles d'exécution sélectionnables
- Vérification des blocs non raccordés
- Fonctions de décalage
- Fonctions de débogage
 - Forçage des sorties
 - Point d'arrêt
 - Pas à pas
 - Cycle uniquement
- Paramètre pointeur d'écriture de sortie supplémentaire pour chaque bloc (groupe 86)
- 10 constantes utilisateur supplémentaires (groupe 85) utilisées comme piles de données

Comment créer un programme ?

L'utilisateur connecte un bloc fonction à d'autres blocs au moyen d'un jeu de paramètres de bloc. Ces jeux servent également à lire des valeurs provenant du programme d'application du variateur et à transférer des données au programme d'application. Chaque jeu comporte six paramètres dans le groupe 84 et une adresse (pointeur) d'écriture dans le groupe 86.

La figure ci-après illustre l'utilisation du jeu de paramètres de bloc 1 du DCS800 (paramètres 84.04 à 84.09 et 86.01) :

- Le paramètre 84.04 sélectionne le type de bloc fonction.
- Le paramètre 84.05 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN1 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.06 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN2 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.07 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN3 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.08 définit les attributs des entrées.
- Le paramètre 84.09 correspond au signal de ce bloc fonction ; il peut servir à d'autres sélections d'entrées. L'utilisateur ne peut éditer la valeur de ce paramètre.

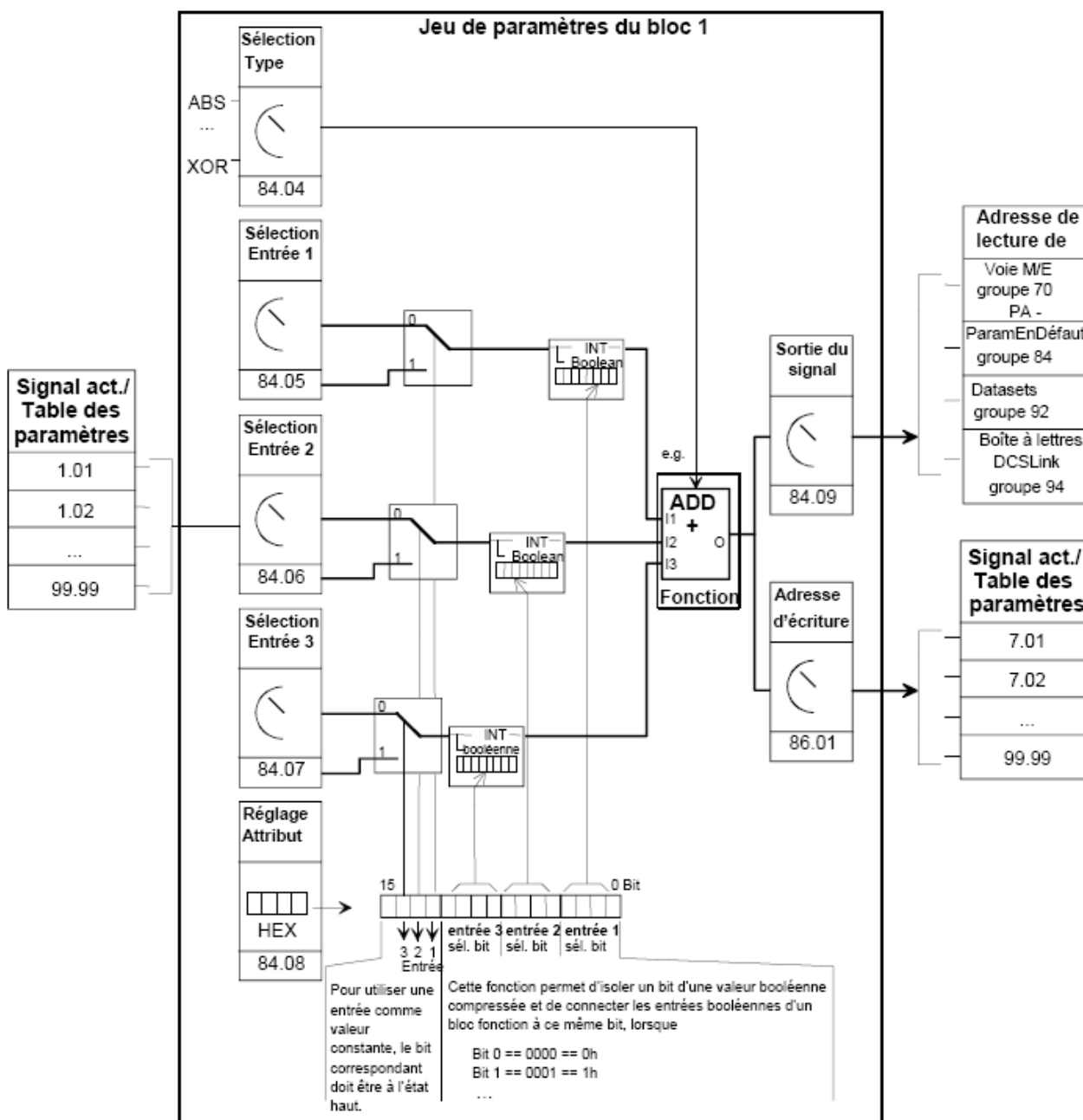
Le signal de sortie est également disponible avec l'adresse d'écriture (86.01). Le paramètre 86.01 donne le paramètre de destination du signal.

Comment connecter le programme à l'application du variateur ?

La sortie du programme Adaptatif doit être connectée au programme d'application du variateur. Pour ce faire, deux possibilités :

- Le signal (84.09, par exemple) peut être sélectionné pour d'autres fonctionnalités.
- La sortie du signal est disponible avec l'adresse d'écriture (86.01, par exemple). Ce paramètre doit être réglé avec le paramètre de destination, la sortie du signal étant nécessaire à ce bloc fonction.

Utilisation du Jeu de paramètres du bloc 1



Exemple

Ajoutez à la référence vitesse une constante et une référence externe supplémentaire :

1. Réglez 84.04 = 2 (sélection de la fonction ADD)
2. Réglez 84.05=xx.xx (sélection de la référence vitesse pour l'entrée 1)
3. Réglez 84.06=xx.xx (sélection de la référence externe (EAX) pour l'entrée 2)
4. Réglez 84.07=1500 (constante pour l'entrée 3)
5. Réglez 84.08=4000h (car entrée 3 = constante -> Bit 14=1 --> 4000h)
6. Réglez 84.09=xxxx (contient la valeur calculée ; peut provenir d'un autre élément du système : ex., voie Maître/Esclave, autres entrées du jeu de paramètres de bloc)
7. Réglez 86.01=xx.xx (écriture de la valeur calculée dans destination pour traitement supplémentaire)

Comment contrôler l'exécution du programme ?

Le programme Adaptatif exécute tous les blocs fonctions dans l'ordre numérique, avec un même temps de cycle d'exécution. L'utilisateur ne peut modifier cet ordre. Il peut :

- Sélectionner le mode de fonctionnement du programme (arrêt, démarrage, édition, exécution cycle par cycle, exécution pas à pas)
- Ajuster le cycle d'exécution du programme
- Supprimer ou ajouter des blocs
- L'ordre d'exécution est donné par le numéro de bloc 1...16

Programme DWL AP

Généralités

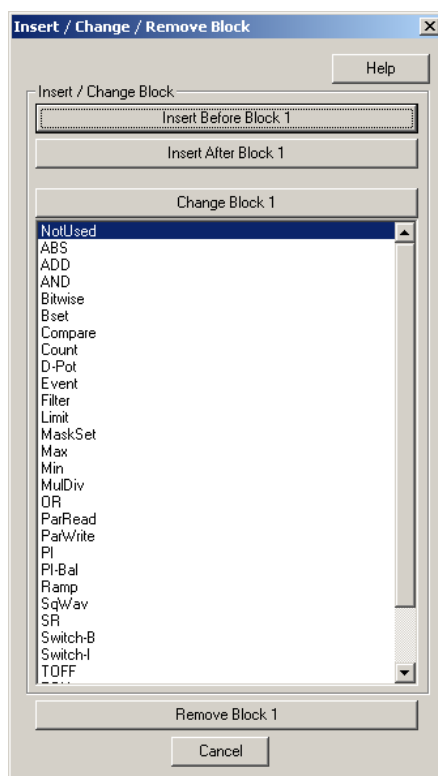
Un autre moyen de créer des applications est d'utiliser DWL AP, programme intégré à DriveWindow Light. Pour l'ouvrir, sélectionnez *Tools* et ensuite *DriveAP for DCS800*:



Touches et boutons importants

Le programme s'utilise avec des touches et des boutons suivants :

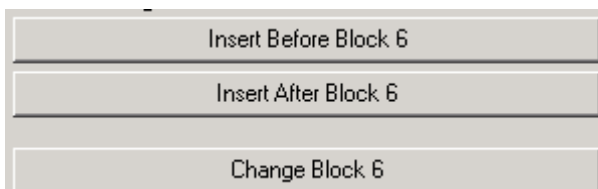
Touches et boutons	Fonction
<i>Ctrl + bouton gauche de la souris</i> sur un pavé ou un bloc fonction	Modifier / insérer des blocs fonctions, connecter des entrées et sorties en mode Edition
<i>Shift + bouton gauche de la souris</i> sur la croix rouge	Afficher les valeurs réelles en mode Marche
<i>Cancel</i>	Annuler l'action
<i>Help</i>	Accéder à l'aide en ligne



Blocs fonctions

Insérez des blocs fonctions

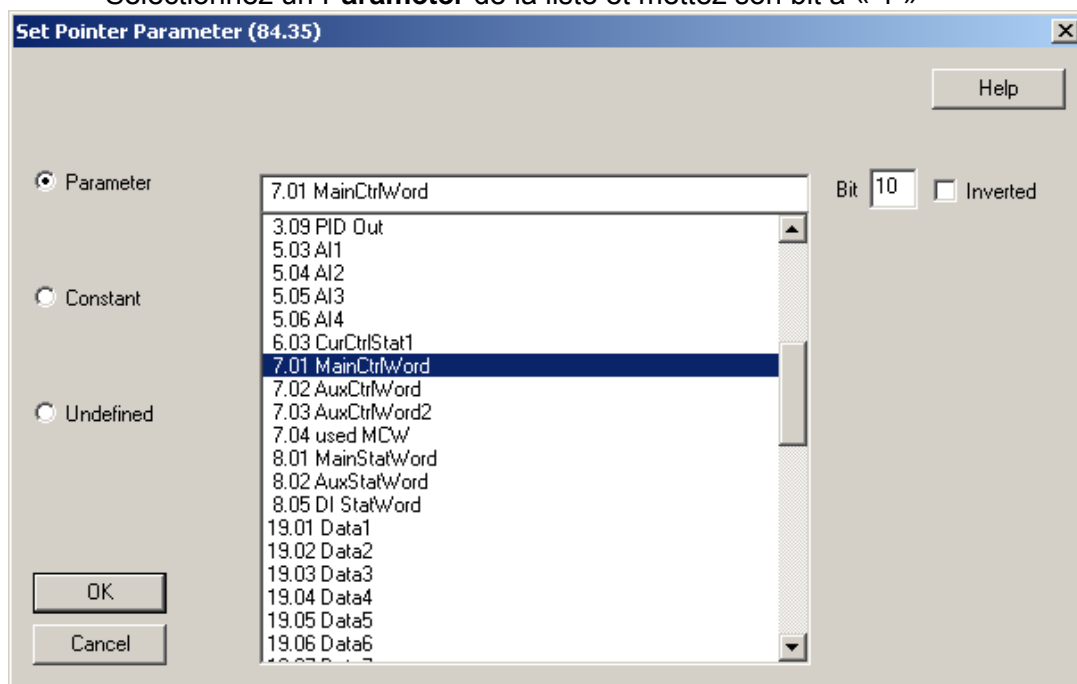
Vous pouvez insérer jusqu'à 16 blocs fonctions de la liste dans le PC. Le bouton *Change Block xx* sert à modifier le bloc sélectionné, *Insert Before Block xx* est utilisé pour insérer le nouveau bloc avant le bloc sélectionné et *Insert After Block xx* pour l'insérer après le bloc sélectionné.



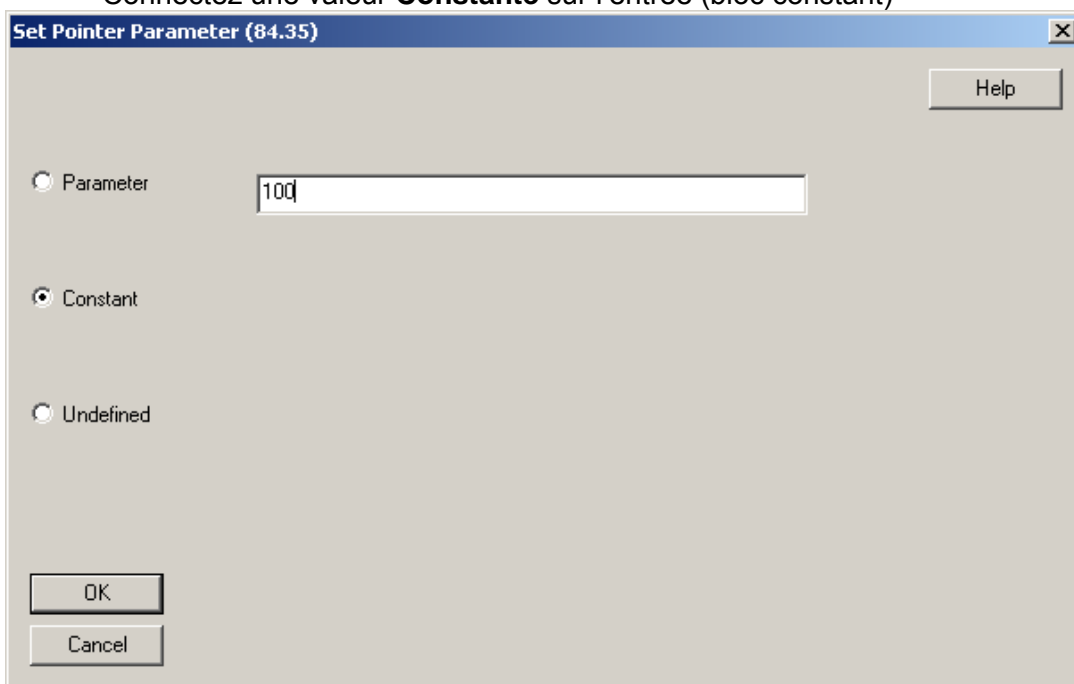
Connexion de blocs fonctions

Des blocs fonctions peuvent être connectés à d'autres blocs fonctions ou à des paramètres du programme du variateur. Lorsque vous connectez des valeurs booléennes compressées, il est important de sélectionner le bit correct. Pour connecter un bloc, cliquez (*Ctrl + bouton gauche de la souris*) sur la croix rouge de l'entrée et choisissez parmi les trois possibilités suivantes :

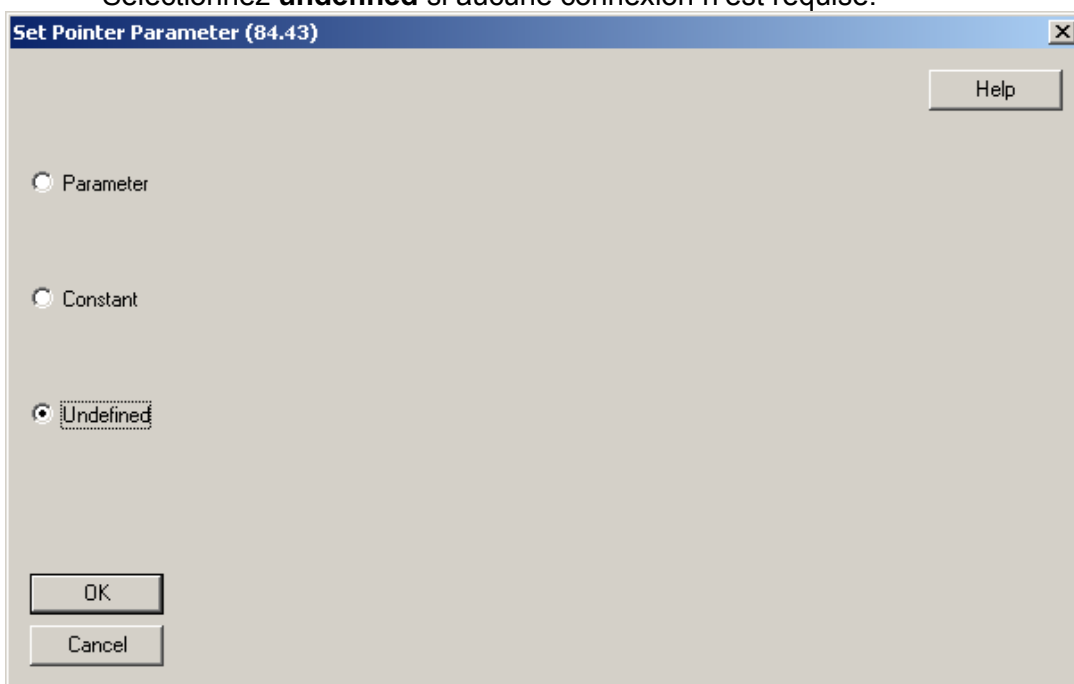
- Sélectionnez un **Parameter** de la liste et mettez son bit à « 1 »



- Connectez une valeur **Constante** sur l'entrée (bloc constant)



- Sélectionnez **undefined** si aucune connexion n'est requise.



Si une sortie d'un bloc fonction doit être connectée à une entrée, vous devez sélectionner le paramètre de la sortie au niveau de l'entrée. Les connexions des paramètres du programme du variateur ne sont pas affichées sur le PC. Dans ce cas, il faut les connecter aux pointeurs de sortie sur le côté droit de l'écran du PC.

Modes du programme

Le programme Adaptatif fonctionne selon 5 modes, cf. paramètre *CmdeProgrAdapt (83.01)*:

- **Arrêt** : le programme Adaptatif ne fonctionne pas et ne peut être édité
- **Marche** : le programme Adaptatif fonctionne mais ne peut pas être édité
- **Edition** : le programme Adaptatif ne fonctionne pas et peut être édité

Les autres modes servant à des fins d'essais sont **UniCycle** et **PasàPas**.

Attention:

Ne pas oublier de régler les temps d'exécution !

85.07	0
85.08	0
85.09	0
85.10	0

Data Storage	
19.01	0
19.02	0
19.03	0
19.04	0
19.05	0
19.06	0
19.07	0
19.08	0
19.09	0
19.10	0
19.11	0
19.12	0

Time level = 5ms	83.04
------------------	-------

Time Levels (msec)

Time Levels (msec):

- Off
- 5ms
- 20ms
- 100ms
- 500ms

OK Cancel

Les blocs fonctions

Règles de base

L'utilisation de l'entrée 1 (**BlocxEntrée1**) est obligatoire (elle ne doit pas être laissée non connectée). L'utilisation des entrées 2 (**BlocxEntrée2**) et 3 (**BlocxEntrée3**) est facultative pour la plupart des blocs. Par principe, une entrée non connectée n'affecte pas la sortie du bloc.

L'entrée d'attribut (**BlocxAttribut**) est réglée avec les attributs (ex., déclaration de constante et bits) des trois entrées.

L'attribut constante définit un bloc Constant qui peut uniquement être change ou modifié en mode EDITION.

Entrées des blocs

Les blocs utilisent deux formats d'entrée :

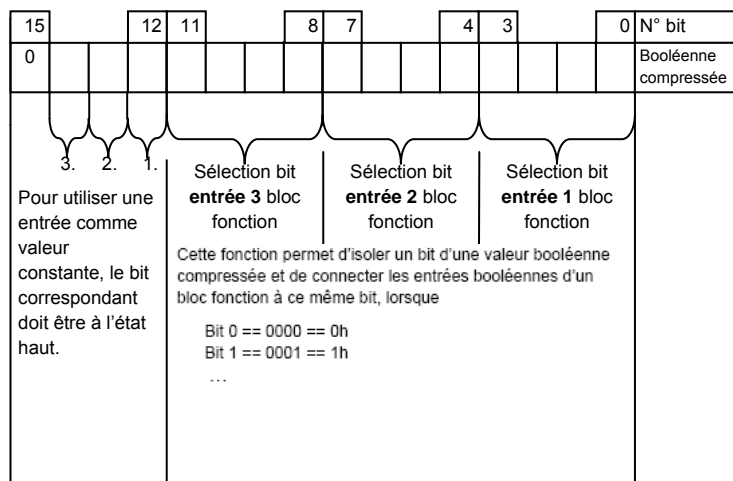
- Nombre entier
- Valeur booléenne

Le format utilisé est fonction du bloc. Par exemple, le bloc ADD utilise des entrées en nombre entier et le bloc OR des entrées en valeur booléenne.

N.B.: Les entrées du bloc sont lues au début de l'exécution du bloc, pas simultanément pour tous les blocs !

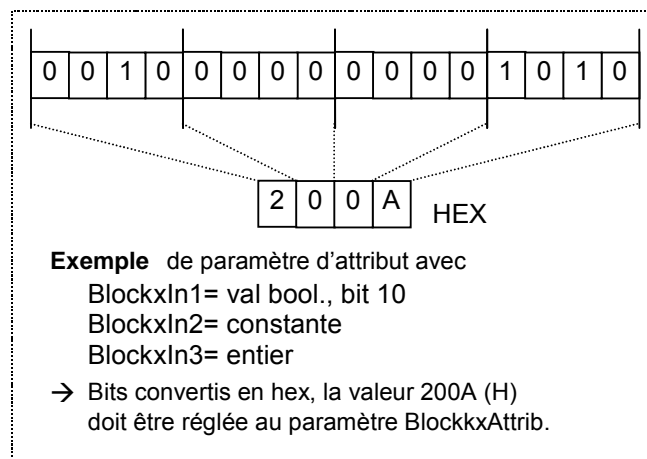
Attributs d'entrée de bloc

Les entrées de bloc reçoivent le paramètre de la source d'un signal ou des constantes utilisateur (ex., 85.01). Selon le bloc utilisé et la fonctionnalité recherchée, les attributs des trois entrées sont réglés en nombre entier, en constante ou en sélectionnant un bit d'un mot source de 16 bits. On utilise donc un mot de 16 bits, défini comme suit :



* ce type de constante définit un bloc Constant, qui peut uniquement être modifié en mode EDITION.

Exemple:



Valeur d'un paramètre de type nombre entier comme entrée d'un bloc

Comment le bloc traite-t-il l'entrée ?

Le bloc lit la valeur sélectionnée sous la forme d'un nombre entier.

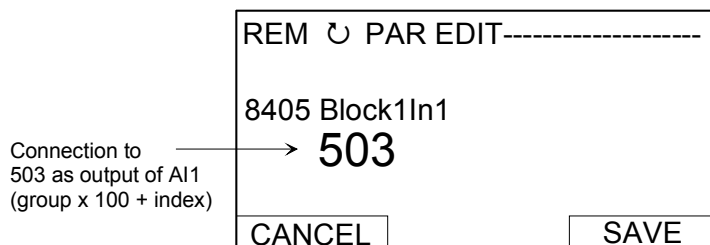
N.B.: Le paramètre sélectionné comme entrée doit être un nombre entier. Le facteur d'échelle interne de chaque paramètre est spécifié dans ce manuel.

Comment sélectionner l'entrée ?

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez l'adresse, sur laquelle doit être lue la valeur d'entrée, comme suit : groupe x 100 + numéro (par ex., pour le paramètre 22.01 = 2201). Une adresse négative (- 2201, par ex.) inversera la valeur connectée.

La figure ci-après illustre l'information affichée sur la micro-console du DCS800 lorsque le paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 (avec, par ex., x = 1 pour le bloc 1) se trouve en mode Edition. La valeur est inversée si un signe moins (-) se trouve dans le champ Inversion. Le champ Bit est inopérant pour une entrée en nombre entier ou chaîne de caractères. .

Display of panel



Exemple: Dans un variateur DCS800, la valeur de l'entrée analogique EA1 est 5,8 V. Comment connecter le signal au bloc MAX pour former le bloc fonction 1 dans le programme Adaptatif ? Quelle est la valeur de l'entrée du bloc ? EA1 est connectée au bloc comme suit :

- Affichez le paramètre de sélection 84.05 de l'entrée Bloc1Entrée1 et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez l'adresse à 503, car le groupe 5 et le numéro (index) 3 contiennent la valeur d'entrée EA1 (05.03 = 05x100+3 = 503). La valeur à l'entrée du bloc est 5800, car le format du nombre entier du signal actif 5.03 est : 0,001 V = 1 (avec un pré-réglage de EA1, repris du Manuel d'exploitation).

Constante du type entier comme entrée d'un bloc

Comment connecter et indiquer une valeur sur une entrée ?

Procédure 1

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez la valeur constante dans ce paramètre d'entrée (touches à simple et à double flèche).
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.
- Affichez le paramètre d'attribut (BlocxAttribut)
- Réglez le bit pour l'attribut de constante de cette entrée dans le paramètre BlocxAttribut.
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.

La figure ci-après illustre l'information affichée sur la micro-console du *DCS800* lorsque le paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 se trouve en mode Edition et le champ Constante est visible. La valeur de la constante doit être comprise entre - 32768 et 32767. Elle ne peut pas être modifiée en cours de fonctionnement du programme Adaptatif.

Display of panel

Value of the desired constant →

REM ↻ PAR EDIT-----	
8406 Block1In2	
→ -10000	
CANCEL	SAVE

Display of panel

Setting of constant value of Block1In2 input →

REM ↻ PAR EDIT-----	
8408 Block1Attrib	
→ 2000 hex	
CANCEL	SAVE

Procédure 2

- Les paramètres 85.01 à 85.10 de constantes utilisateur sont réservés au programme Adaptatif et peuvent être personnalisés. Les paramètres 19.01...19.12 peuvent être utilisés de la même manière sans toutefois être sauvegardés en mémoire flash.
- Connectez la constante utilisateur à un bloc selon la procédure habituelle avec le paramètre de sélection d'entrée.

Les constantes utilisateur peuvent être modifiées avec le programme Adaptatif en fonctionnement. Leur plage de réglage est -32767 à 32767.

N.B.: Une constante (Bloc Constant) de la procédure 1 peut uniquement être modifiée en mode Edition. Si la constante peut être modifiée en fonctionnement, un paramètre de constante utilisateur de la procédure 2 iest plus rapide

Valeur d'un paramètre du type booléen comme entrée d'un bloc

Comment le bloc traite-t-il l'entrée ?

- Le bloc lit la valeur sélectionnée sous la forme d'un nombre entier.
- Le bloc utilise le bit défini par le champ Bit comme entrée en valeur booléenne.

La valeur du Bit 1 correspond à la valeur booléenne « vrai » et la valeur 0 à la valeur booléenne « faux ».

Exemple : La figure ci-après montre la valeur du paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 lorsque l'entrée est connectée à un bit d'état de l'entrée logique EL2.

Dans un variateur DCS800, l'état des entrées logiques est stocké en interne dans le signal *MotEtat EntLog* (8.05). Le bit 1 correspond à EL2, le bit 0 à EL1.

Display of panel

Connection to 805 as output of DI's (group x 100 + index)

REM ↻ PAR EDIT-----

8407 Block1In3

→ 805

CANCEL SAVE

Display of panel

Setting of bit 1 of block1In3

REM ↻ PAR EDIT-----

8408 Block1Attrib

→ 0100 hex

CANCEL SAVE

Comment sélectionner l'entrée

Cf. paragraphe *Paramètre de type entier comme entrée d'un bloc* aux pages précédentes..

N.B. : le paramètre sélectionné comme une entrée doit avoir une valeur booléenne compressée (mot de données binaires). Cf. Manuel d'exploitation.

Constante du type booléen comme entrée d'un bloc

Comment connecter et indiquer une valeur sur une entrée ?

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Entrez la valeur constante. Si la valeur booléenne « vrai » est requise, réglez la constante sur « - 1 ». Si la valeur booléenne « faux » est requise, réglez sur « 0 ».
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.
- Affichez le paramètre d'attribut (BlocxAttribut).
- Réglez le bit pour l'attribut de constante de cette entrée dans le paramètre BlocxAttribut.
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.

Entrée de bloc type chaîne de caractères

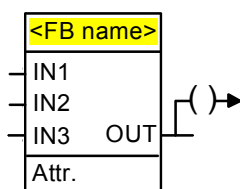
Comment sélectionner l'entrée ?

Une entrée type chaîne de caractères n'est pas encore nécessaire. Avec le bloc EVENT, les listes de messages de défaut, d'alarme ou d'information peuvent être sélectionnées. *cf. chap. "Messages d'état"*.

Pour modifier ce texte, l'outil logiciel PC DriveWindow et la carte de communication SDCS-COM-8 sont requis.

Blocs fonctions : description détaillée

Généralités Chacun des 16 blocs fonctions comporte entre un et trois paramètres d'entrée (groupe 84) qui proposent une adresse de sortie ou une valeur constante. Un autre paramètre est requis pour les attributs de ces entrées. Ce paramètre d'attribut doit être édité manuellement si les blocs fonctions sont édités au moyen de la micro-console du DCS800 ou du programme DriveWindow (light). Le paramètre d'attribut est réglé automatiquement au moyen de l'outil logiciel PC de programmation Adaptative. La sortie OUT, groupe 84, peut être utilisée pour d'autres entrées de blocs fonctions. Pour inscrire la valeur de sortie dans les paramètres standards, le pointeur de sortie (signalé par ()→) doit être réglé au paramètre standard requis. Les pointeurs de sortie se trouvent dans le groupe 86. La sélection des bits est une fonction de l'entrée de bloc et ne peut être adaptée par une fonction de sortie.

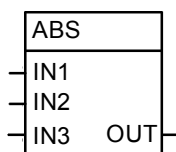


ABS

Type

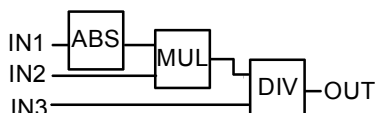
Fonction arithmétique

Illustration



Opération

La sortie est la valeur absolue de l'entrée IN1 multipliée par IN2 et divisée par IN3.
 $OUT = |IN1| * IN2 / IN3$

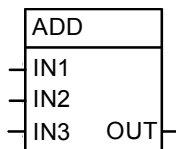


Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

ADD **Type** Fonction arithmétique

Illustration



Opération

La sortie est la somme des entrées.

$$\text{OUT} = \text{IN1} + \text{IN2} + \text{IN3}$$

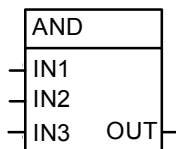
Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

AND **Type** Fonction logique

Illustration



Opération

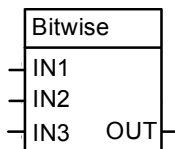
La sortie = vrai si toutes les entrées connectées = vrai. Dans le cas contraire, la sortie = faux. Table de vérité :

IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne

Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Bitwise Type Fonction logique
Illustration**Opération**

Le bloc compare les bits de trois entrées en mot de 16 bits et forme les bits de la sortie comme suit :

$$\text{OUT} = (\text{IN1 OR IN2}) \text{ AND IN3.}$$

Exemple, avec un seul bit :

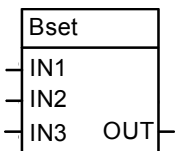
IN1	IN2	IN3	OUT
0	0	0	0
0	1	0	0
1	0	0	0
1	1	0	0
0	0	1	0
0	1	1	1
1	0	1	1
1	1	1	1

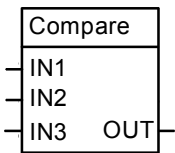
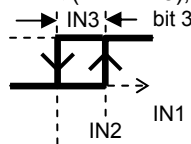
Exemple, avec le mot entier :

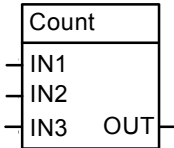
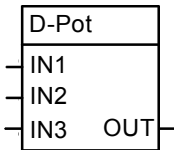
Input [word]		bits				Output [word]												
		15			0													
20518 => IN1		0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0	
4896 => IN2		0	0	0	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	
17972 => IN3		0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0	1	0	0	
		0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	0	0	
																		16932

Connexions

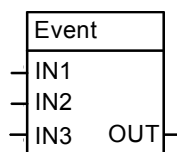
Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Bset	Type	Fonction logique
Illustration		
Opération	<p>Avant que la valeur de l'entrée IN1 ne soit écrite sur la sortie (OUT), le numéro du bit (IN2) du mot d'entrée (IN1) sera la valeur de l'entrée IN3. L'entrée IN1 doit être un mot compressé. La valeur de l'entrée doit avoir la valeur 1 (pour vrai) et 0 (pour faux).</p>	
Connexions	<p>Entrée IN1 : mot de 16 bits d'entrée Entrée IN2 : 0 ... 15 (numéro de bit) Entrée IN3 : valeur booléenne (-1.0) Sortie (OUT) : mot de 16 bits</p>	

Compare	Type	Fonction arithmétique																																													
Illustration																																															
Opération	<p>Bits 0, 1 et 2 de la sortie (bits 4...15 non utilisés):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si $IN1 > IN2$, $OUT = 001$ Le bit 0 de la sortie est vrai. - Si $IN1 = IN2$, $OUT = 010$ Le bit 1 de la sortie est vrai. - Si $IN1 < IN2$, $OUT = 100$ Le bit 2 de la sortie est vrai. <p>Bit 3 de la sortie :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si $IN1 > IN2$, $OUT = 1ddd$ Le bit 3 de la sortie est vrai et le reste jusqu'à ce que $IN1 < (IN2 - IN3)$, après quoi il devient faux. 																																														
	Bit 4...15 de la sortie non utilisés																																														
	Le nombre entier de sortie affichée est la somme de tous les bits :																																														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>bit 3</th> <th>bit 2</th> <th>bit 1</th> <th>bit 0</th> <th>OUT (valeur affichée)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>2</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>4</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>8</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>9</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>10</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>12</td></tr> </tbody> </table>		bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	OUT (valeur affichée)	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	0	2	0	1	0	0	4	1	0	0	0	8	1	0	0	1	9	1	0	1	0	10	1	1	0	0	12
bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	OUT (valeur affichée)																																											
0	0	0	0	0																																											
0	0	0	1	1																																											
0	0	1	0	2																																											
0	1	0	0	4																																											
1	0	0	0	8																																											
1	0	0	1	9																																											
1	0	1	0	10																																											
1	1	0	0	12																																											

	Connexions	Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)
Count	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	<p>Comptage des fronts montants de l'entrée IN1. Le compteur est remis à zéro par les fronts montants de l'entrée IN2 et limité à la valeur réglée avec l'entrée IN3.</p> <p>Entrée IN1 : Entrée de déclenchement (compteur) (0→1 front) Input IN2: Entrée de réarmement (active à l'état haut). Entrée IN3 : Limite maxi avec valeur</p> <ul style="list-style-type: none"> > 0: la valeur de la sortie augmente jusqu'au maximum, à savoir la limite maxi. < 0: la valeur de la sortie augmente jusqu'à la valeur absolue de la limite maxi. A la limite maxi, la sortie est remise à 0 et le comptage recommence avec d'autres entrées de déclenchement. <p>Sortie (OUT) : La sortie indique la valeur du compteur.</p>
	Connexions	Entrées IN1, IN2 : valeurs booléennes Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe Sortie (OUT) : nombre entier de 15 bits
D-Pot	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	<p>La sortie croît avec l'entrée IN1 et décroît avec l'entrée IN2. La valeur absolue de l'entrée IN3 est le temps de rampe en ms rapporté à la valeur de sortie (20000). Si l'entrée IN3 est de signe positif, la plage de sortie se situe entre 0 et 20000 ; si elle est de signe négatif, la plage de sortie se situe entre -20000 et +20000. Si les entrées 1 et 2 sont actives, l'entrée 2 (rampe de décélération) est utilisée.</p> <p>Entrée IN1 : Rampe d'accélération (bool.) Entrée IN2 : Rampe de décélération (bool.) Entrée IN3 : Temps de rampe (en ms rapporté à 20000) Sortie : 15+1 bit</p>
	Connexions	Entrée IN1 et IN2 : Valeurs booléennes Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits; 15 bits + signe Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits; 15 bits + signe

Event **Type** Fonction d'affichage

Illustration**Opération**

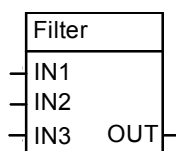
L'entrée IN1 déclenche l'événement. L'entrée IN2 sélectionne les nombres des messages de défaut, d'alarme, d'information ou de déclenchement et l'entrée IN3 temporise l'événement en ms.

IN1	Entrée d'activation (valeur booléenne)		
0 -> 1	Activation bloc		
0	Bloc désactivé		
IN2	Sélection du message à afficher. Il existe 5 messages différents sélectionnés avec des nombres en fonction du type d'événement. Le message présélectionné en usine est entre parenthèses. Il peut être modifié avec des paramètres de chaîne de caractères.		
	Alarmes	Défauts et décl.	Information
	301 (APAlarm1)	601 (APFault1)	801 (.....)
	302 (APAlarm2)	602 (APFault2)	802 (.....)
	303 (APAlarm3)	603 (APFault3)	803 (.....)
	304 (APAlarm4)	604 (APFault4)	804 (.....)
	305 (APAlarm5)	605 (APFault5)	805 (.....)
IN3	Tempo en ms		

Connexions

Entrée IN1: Valeur booléenne
 Entrée IN2: Message d'alarme ou de défaut. Doit être défini via un paramètre de chaîne de caractères 8.11...85.15 et connecté à IN2
 Entrée IN3: Nombres entiers de 16 bits

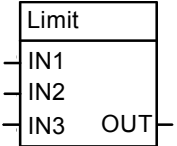
Filter **Type** Fonction arithmétique

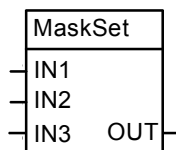
Illustration**Opération**

La sortie est la valeur filtrée de l'entrée IN1. L'entrée IN2 est le temps de filtrage.
 $OUT = IN1 (1 - e^{-t/IN2})$
NB : le calcul interne se fait sur 32 bits pour éviter les erreurs d'offset.

Connexions

Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe). 1 correspond à 1 ms.
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

Limit	Type	Fonction logique
Illustration		
Opération		La valeur connectée à l'entrée IN1 sera limitée, l'entrée IN2 représentant la limite supérieure, l'entrée IN3, la limite inférieure. La sortie OUT indique la valeur de l'entrée après limitations. La sortie reste à zéro si la limite inférieure (entrée IN3) est supérieure ou égale à la limite supérieure (entrée IN2).
Connexions		Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

MaskSet **Type** Fonction logique
Illustration**Opération**

Le bloc fonction met à 1 ou à 0 les bits de IN1 et IN2.

Entrée IN1: Mot d'entrée

Entrée IN2: Mot d'entrée de mise à 1

Entrée IN3; Mise à 1/0 de IN2 dans IN1.

Exemple, avec un seul bit

... avec IN3 = Mise à 1

IN1	IN2	IN3	OUT
0	0	Vrai	0
1	0	Vrai	1
1	1	Vrai	1
0	1	Vrai	1

... avec IN3 = Mise à 0

IN1	IN2	IN3	OUT
0	0	Faux	0
1	0	Faux	1
1	1	Faux	0
0	1	Faux	0

Exemple, avec le mot entier :

... avec IN3 = vrai (=> Mise à 1)

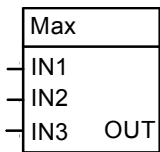
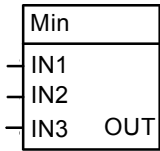
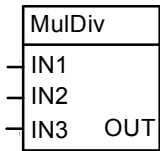
Input [word]		bits					Output [word]										
		15			0												
26214 => IN1		0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0
-13108 => IN2		1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0
		1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0
		=> OUT														-4370	

... avec IN3 = faux (=> Mise à 0)

Input [word]		bits					Output [word]											
		15			0													
26214 => IN1		0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	
-13108 => IN2		1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	
		0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0
		=> OUT														8738		

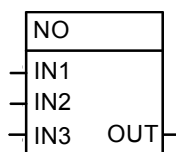
Connexions

Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)
 Entrée IN3 : valeur booléenne
 Sortie OUT : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Max	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	<p>La sortie est la valeur de l'entrée la plus élevée. $OUT = MAX (IN1, IN2, IN3)$</p> <p>NB : entrée non connectée = 0.</p>	
Connexions	<p>Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p>	
Min	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	<p>La sortie est la valeur de l'entrée la plus faible. $OUT = MIN (IN1, IN2, IN3)$</p> <p>N.B. : entrée non connectée = 0</p>	
Connexions	<p>Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p>	
MulDiv	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	<p>La sortie est le produit de l'entrée IN1 et de l'entrée IN2 divisé par l'entrée IN3. $OUT = (IN1 \cdot IN2) / IN3$</p>	
Connexions	<p>Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p>	

Not Used **Type** -

Illustration

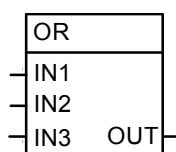


Opération Le bloc n'est pas validé et ne fonctionne pas (préréglage).

Connexions -

OR **Type** Fonction logique

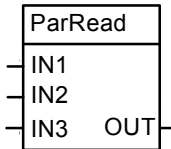
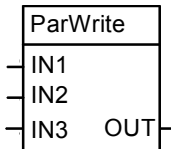
Illustration

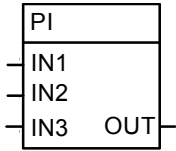
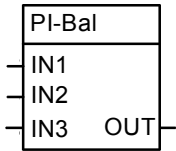


Opération La sortie = vrai si une des entrées = vrai. Table de vérité :

IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

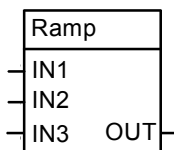
Connexions Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeurs booléennes
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

ParRead	Type	Fonction logique
Illustration		
Opération		<p>La sortie (OUT) donne la valeur d'un paramètre dont le groupe est défini par l'entrée IN1 et le numéro (index) par l'entrée IN2.</p> <p>Exemple pour lire le paramètre 22.01: Entrée IN1 = 22 Entrée IN2 = 01</p>
Connexions		<p>Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe), réglé comme constante Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p>
ParWrite	Type	Fonction logique
Illustration		
Opération		<p>La valeur de l'entrée IN1 est écrite dans le paramètre défini par l'entrée IN2 comme indiqué : groupe X 100 + numéro (index). L'entrée IN3 peut être réglée en valeur booléenne : vrai = sauvegarder ; faux = ne pas sauvegarder.</p> <p>La sortie donne le code d'erreur, si l'accès au paramètre est refusé.</p> <p>Exemple pour le paramètre 22.01 = 150, sans sauvegarde en mémoire FLASH Entrée IN1 = la valeur 150 (signal, paramètre) Entrée IN2 = 2201 Entrée IN3 = faux</p>
Connexions		<p>Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Entrée IN2: nombre entier de 16 bits (15 bits + signe), réglé comme constante Entrée IN3 : valeur booléenne Sortie (OUT) : code octet</p>

PI	Type	Régulateur arithmétique
Illustration		
Opération	<p>La sortie est l'entrée IN1 multipliée par IN2/100 plus l'intégrale de IN1 multipliée par IN3/100. .</p> $O = I1 * I2 / 100 + (I3 / 100) * \int I1$ <p>N.B.: le calcul interne se fait sur 32 bits pour éviter les erreurs d'offset.</p>	
Connexions	<p>Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p> <p>Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Gain. 100 correspond à 1.</p> <p>Entrée IN3 : Constante d'intégration. 100 correspond à 1. 10 000 correspond à 100.</p> <p>Sortie OUT : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe). La plage est limitée entre -20 000 ... + 20 000</p>	
PI-Bal	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	<p>Ce bloc initialise d'abord le bloc PI. Lorsque l'entrée IN1 passe à l'état vrai, le bloc écrit la valeur de l'entrée IN2 sur la sortie du bloc PI. Lorsque l'entrée IN1 passe à l'état faux, le bloc débloque la sortie du bloc régulateur PI qui continue à fonctionner normalement à partir de la sortie réglée.</p> <p>N.B. : Ce bloc peut uniquement être utilisé avec le bloc PI. Il doit suivre le bloc PI.</p>	
Connexions	<p>Entrée IN1 : valeur booléenne</p> <p>Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)</p>	

Ramp Type Fonction arithmétique

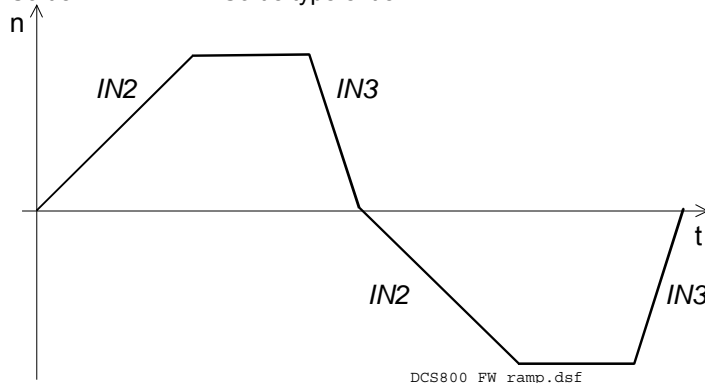
Illustration



Opération

Le bloc utilise l'entrée IN1 comme valeur de référence. Le temps de rampe (entrées IN2 et IN3) incrémente ou décrémente la sortie OUT jusqu'à atteindre la valeur de référence.

Entrée IN1 : Valeur d'entrée
 Entrée IN2 : Temps d'accélération (ms, rapporté à 20000)
 Entrée IN3 : Temps de décélération (ms, rapporté à 20000)
 Sortie : Sortie type entier

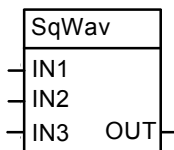


Connexions

Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe
 Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe
 Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe
 Sortie OUT : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe

SqWav Type Fonction arithmétique

Illustration



Opération

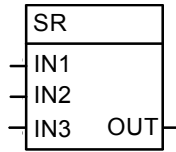
La sortie OUT varie entre la valeur de l'entrée IN3 et zéro (0) si le bloc est validé avec la valeur de l'entrée IN1= vrai.
 La période est réglée avec $T = 1 \text{ ms}$ (entrée IN2)

Connexions

Entrée IN1 : valeur booléenne
 Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits
 Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

SR Type Fonction logique

Illustration



Opération

Bascule « SR » (Set/Reset). L'entrée IN1 met la sortie à 1 et les entrées IN2 et IN3 la mettent à 0.

- Si IN1, IN2 et IN3 = faux, la sortie conserve sa valeur effective.
- Si IN1 = vrai et IN2 et IN3 = faux, la sortie = vrai.
- Si IN2 et IN3 = vrai, la sortie = faux.
- Reset prioritaire

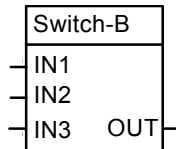
IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Sortie	Sortie
0	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeurs booléennes
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

Switch-B Type Fonction logique

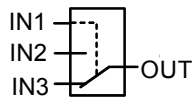
Illustration



Opération

La sortie est égale à l'entrée IN2 si l'entrée IN1 = vrai et est égale à l'entrée IN3 si l'entrée IN1 = faux..

IN1	OUT
0	= IN3
1	= IN2

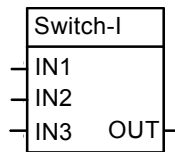


Connexions

Entrée IN1: Valeurs booléennes (seul le bit 0 est actif)
Entrées IN2 et IN3: Valeurs booléennes
Sortie (OUT): Nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Switch-I **Type** Fonction arithmétique

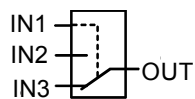
Illustration



Opération

La sortie est égale à l'entrée IN2 si l'entrée IN1 = vrai et est égale à l'entrée IN3 si l'entrée IN1 = faux.

IN1	OUT
0	= IN3
1	= IN2

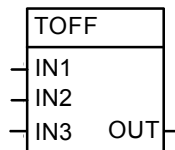


Connections

Entrée IN1 : valeur booléenne (seul le bit 0 est actif)
 Entrées IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

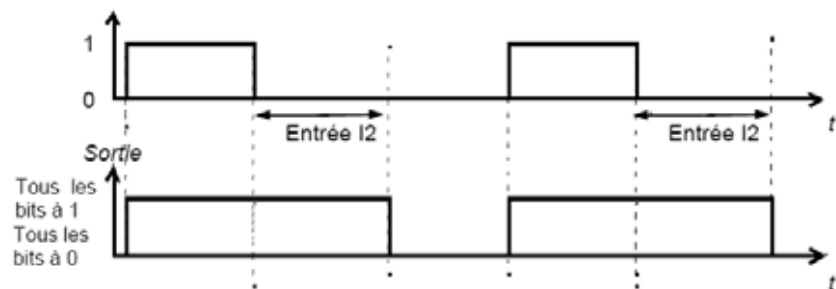
TOFF **Type** Fonction logique

Illustration



Opération

La sortie = vrai quand l'entrée IN1 = vrai. Lorsque l'entrée IN1 = faux, la sortie = faux pendant un temps égal ou plus long que celui défini par l'entrée IN2. Reste vrai tant que IN1 = -1 plus le temps réglé dans IN2.



Valeurs affichées : Vrai = -1, faux = 0.

Si IN3 = Faux, la tempo de l'entrée IN2 est en millisecondes (ms),

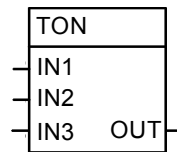
Si IN3 = Vrai, la tempo de l'entrée IN2 est en secondes (s).

Connexions

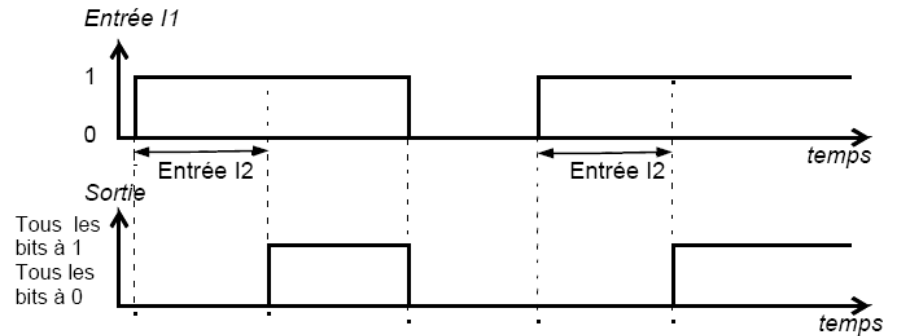
Entrées IN1 et IN3 : valeur booléenne
 Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe).
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

TON**Type**

Fonction logique

Illustration**Operation**

La sortie = vrai lorsque l'entrée IN1 est restée à l'état vrai pendant un temps égal ou plus long que l'entrée IN2.



Valeurs affichées : Vrai = -1, faux = 0.

Si entrée IN3 = Faux, la tempo de l'entrée IN2 est en millisecondes (ms).

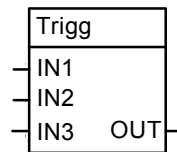
Si entrée IN3 = Vrai, la tempo de l'entrée IN2 est en secondes (s).

Connexions

Entrées IN1 et IN3 : valeur booléenne
 Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Trigg**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

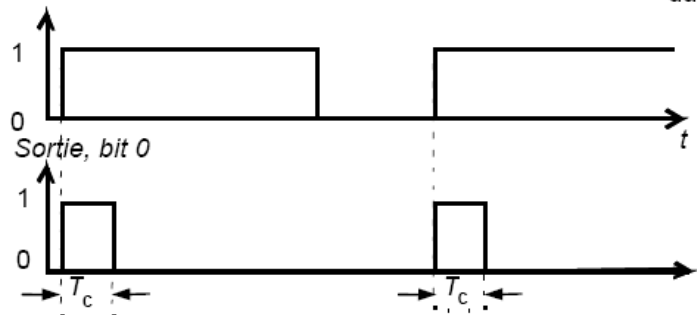
Le front montant de l'entrée IN1 met à 1 le bit 0 de la sortie pendant un cycle du programme.

Le front montant de l'entrée IN2 met à 1 le bit 1 de la sortie pendant un cycle du programme.

Le front montant de l'entrée IN3 met à 1 le bit 2 de la sortie pendant un cycle du programme.

Exemple

Entrée I1

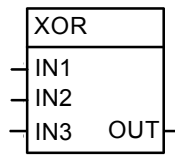

 T_c = Durée cycle
du programme
Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne

Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

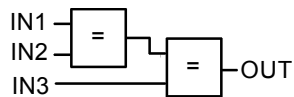
XOR**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie = vrai si une entrée = vrai ; dans le cas contraire, la sortie = faux. Table de vérité :

IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

**Connexions**

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

Liste des signaux et paramètres

Signaux et paramètres

Ce chapitre décrit tous les signaux et paramètres.

Signaux

Les signaux sont des valeurs mesurées et calculées du variateur et incluent les mots de commande, d'état, de limite, de défaut et d'alarme. Ils constituent les groupes 1 à 9. Aucune de ces valeurs n'est sauvegardée en mémoire Flash.

N.B. :

Tous les signaux du groupe 7 sont accessibles avec le programme DWL, la micro-console du DCS800, le programme Adaptatif, le programme d'application et le système de commande.

Le tableau suivant récapitule les différents groupes de signaux :

Group	Description	Comment
1	Grandeurs physiques	
2	Signaux du régulateur de vitesse	
3	Valeurs de référence	
4	Information	Mise à jour automatiquement
5	E/S analogiques	
6	Signaux logiques DCS	
7	Mots de commande	Mots de commande
8	Mots d'état/de limite	Valeurs d'état et de limites
9	Mots défaut/alarmes	Information de diagnostic

Numéro (Index)	Nom du signal	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
1.08	CoupleMoteur (Couple Moteur) Couple moteur en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) : <ul style="list-style-type: none"> – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (Filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
2.17	RéfVitesseUtil (référence vitesse utilisée) La référence vitesse utilisée est sélectionnée avec : <ul style="list-style-type: none"> – <i>MultiRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou – <i>MultiRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P

Exemple de signaux

Tous les signaux sont en lecture seule. Néanmoins, le système de contrôle-commande peut écrire dans les mots de commande (enregistrement en mémoire RAM).

Description :

Mini, maxi, préreg. :

Les valeurs mini et maxi ainsi que les pré réglages usine ne s'appliquent pas aux groupes 1 à 9.

Unité :

Désigne, s'il y a lieu, l'unité d'un signal. L'unité s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans les programmes PC.

C/P :

ListeParamètres (16.09) permet de permuter entre la liste de signaux et paramètres complète (C) et partielle (P). La liste partielle recense uniquement les signaux et paramètres utilisés pour une configuration type.

Numéro (Index) :

Les signaux sont classés par groupe et numérotés.

Facteur d'échelle :

Pour communiquer avec le variateur, le système de commande utilise des nombres entiers de 16 bits et doit utiliser l'information fournie par le facteur d'échelle pour lire correctement la valeur du signal.

Exemple 1 :

Si le système de commande lit *CoupleMoteur (1.08)*, le nombre entier 100 correspond à 1 %.

Exemple 2 :

Si le système de commande lit *RéfVitesseUtil (2.17)*, 20 000 équivaut à la vitesse (en tr/min) indiquée par *FormatVitesUtil (2.29)*.

Type :

Le type de données est fourni par un code court :

I = nombre entier de 16 bits (0, ..., 65536)

Entier signé= nombre entier de 16 bits avec signe (-32768, ..., 32767)

C = chaîne de caractères

Sauvegardé :

Non =

les valeurs NE SONT PAS sauvegardées en mémoire Flash : elles sont perdues dès que le variateur est mis hors-tension.

Oui =

les valeurs sont sauvegardées en mémoire Flash : elles sont conservées quand le variateur est mis hors-tension.

Paramètres

Ce chapitre décrit la fonction ainsi que les valeurs de réglage de tous les paramètres. Ces derniers sont regroupés par fonction. Le tableau suivant recense les différents groupes de paramètres :

Groupe	Nom
10	Sélection démarrage/arrêt
11	Entrée référence vitesse
12	Vitesses constantes
13	Entrées analogiques
14	Sorties logiques
15	Sorties analogiques
16	Entrées configuration système
19	Stockage données
20	Limites
21	Démarrage/arrêt
22	Rampe vitesse
23	Référence vitesse
24	Régulation vitesse
25	Référence couple
26	Traitement référence couple
30	Fonctions défaut
31	Température moteur 1
34	Texte affichage
40	Régulation PID
42	Commande frein
43	Régulation courant
44	Excitation
45	Réglages convertisseur excitation
47	Application 12 pulses
49	Application Multimoteur
50	Mesure vitesse
51	Communication série
52	Modbus
70	Commande DDCS
71	Drivebus
83	Contrôle programme Adaptatif
84	Programme Adaptatif
85	Constantes utilisateur
86	Sorties programme Adaptatif
90	Adresses dataset réception 1
91	Adresses dataset réception 2
92	Adresses dataset transmission 1
93	Adresses dataset transmission 2
94	Paramètres DCS Link
97	Mesures
98	Modules option
99	Données initialisation

Numéro (Index)	Nom du paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
20.07	CpleMaxiRégVit (couple maximum régulateur de vitesse) Limite de couple maxi (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) actif) sur la sortie du régulateur de vitesse : – <i>RéfCouple2</i> (2.09) N.B.1 : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
23.01	RéfVitesse (référence vitesse) Entrée de référence vitesse principale pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) via : – <i>MultiRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou – <i>MultiRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Valeur limitée en interne entre : - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	P

Exemples de paramètre

Les paramétrages modifiés avec la micro-console du DCS800, le logiciel DriveWindow ou DriveWindow Light sont sauvegardés en mémoire Flash. Les paramétrages modifiés par le système de commande sont sauvegardés uniquement en mémoire RAM.

Description :

Mini, maxi, prérég. :

Valeurs mini et maxi du paramètre ou valeurs de réglage
 Valeur de préréglage d'un paramètre

Unité :

Désigne, s'il y a lieu, l'unité d'un paramètre. L'unité s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans les programmes PC.

C/P :

ListeParamètres (16.09) permet de permuter entre la liste de signaux et paramètres complète (C) et partielle (P) et d'en modifier l'affichage sur la micro-console. La liste partielle recense uniquement les signaux et paramètres utilisés pour une configuration type.

Numéro (Index) :

Les paramètres sont classés par groupe et numérotés.

Facteur d'échelle :

Pour communiquer avec le variateur, le système de commande utilise des nombres entiers de 16 bits et doit utiliser l'information fournie par le facteur d'échelle pour modifier correctement la valeur du paramètre.

Exemple 1 :

Si *CpleMaxiRégVit* (20.07) est donné par le système de commande, le nombre entier 100 correspond à 1 %.

Exemple 2 :

Si *RéfVitesse* (23.01) est donné par le système de commande, 20 000 équivaut à la vitesse (en tr/min) indiquée par *FormatVitesUtil* (2.29).

Type :

Le type de données est fourni par un code court :

Entier = nombre entier de 16 bits (0, ..., 65536)

Entier signé = nombre entier de 16 bits avec signe (-32768, ..., 32767)

C = chaîne de caractères

Sauvegardé :

Non =

les valeurs NE SONT PAS sauvegardées en mémoire Flash : elles sont perdues dès que le variateur est mis hors-tension.

Oui =

les valeurs sont sauvegardées en mémoire Flash : elles sont conservées quand le variateur est mis hors-tension.

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 1	Grandeurs physiques					
1.01	VitesseMotFiltr (vitesse moteur filtrée) Mesure vitesse du moteur filtrée : <ul style="list-style-type: none"> – Sélectionnez la mesure de vitesse du moteur avec le paramètre <i>SéIMesVitesseM1 (50.03)</i> – Temps de filtrage : 1 s et – <i>TpsFiltrVitesse (50.06)</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
1.02	VitesseFEM (vitesse réelle issue de la FEM) Vitesse calculée à partir de la FEM du moteur Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
1.03	VitesseCodeur (vitesse mesurée par le codeur 1) Valeur de la vitesse fournie par le codeur incrémental 1. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
1.04	VitesseMoteur (vitesse moteur) Vitesse moteur réelle : <ul style="list-style-type: none"> – Sélectionnez la mesure de vitesse moteur avec le paramètre <i>SéIMesVitesseM1 (50.03)</i>. S'il est réglé sur Externe, le signal est mis à jour par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. – <i>TpsFiltrVitesse (50.06)</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
1.05	VitesseTachy (vitesse mesurée par tachymètre) Valeur de la vitesse fournie par la dynamo tachymétrique. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/mi	P
1.06	CourantMoteur (courant moteur) Courant moteur relatif en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.07	CoupleMotFiltre (couple moteur filtré) Couple moteur relatif filtré en % de <i>CoupleNomMot (4.23)</i> choisi : <ul style="list-style-type: none"> – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau – <i>TpsFiltCpleRéal (97.20)</i> N.B.1 : Valeur calculée toutes les 20 ms. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.08	CoupleMoteur (couple moteur) Couple moteur en % de <i>CoupleNomMot (4.23)</i> : <ul style="list-style-type: none"> – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau N.B.1 : Valeur calculée toutes les 20 ms. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
1.09	OndulatCourant (ondulation du courant) Ondulation relative du courant en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
1.10	OndulCourantFil (ondulation du courant filtrée) Ondulation relative filtrée du courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) : – Temps de filtrage : 200 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.11	URéseauRelative (tension réseau relative) Tension réseau relative en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.12	TensionRéseau (tension réseau) Tension réseau réelle : – Temps de filtrage : 10 ms Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
1.13	U_InduitRelativ (tension d'induit relative) Tension d'induit relative en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). N.B.1 : cette valeur dépend également de <i>AjustTensionCC</i> (97.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.14	TensionInduit (tension d'induit) Tension d'induit réelle : – Temps de filtrage : 10 ms N.B.1 : cette valeur dépend également de <i>AjustTensionCC</i> (97.23). Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
1.15	I_ConvertRelat (courant [continu] relatif du convertisseur) Courant relatif du convertisseur en % de <i>CourantNomConv</i> (4.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.16	CourantConvert (courant [continu] du convertisseur) Courant réel du convertisseur : – Temps de filtrage : 10 ms Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P
1.17	U_FEM Relative (FEM relative) FEM relative en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) : <i>U_FEM Relative</i> (1.17). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.18	Inutilisé					
1.19	Inutilisé					
1.20	TempéCalculéeM1 (température calculée moteur 1) Température du moteur 1 calculée par le modèle thermique. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – <i>ChargeLimAlmM1</i> (31.03) – <i>ChargeLimDéfM1</i> (31.04) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
1.21	TempéCalculéeM2 (température calculée moteur 2) Température du moteur 2 calculée par le modèle thermique. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – <i>ChargeLimAlmM2</i> (49.33) – <i>ChargeLimDéfM2</i> (49.34) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
1.22	TempérMesuréeM1 (température mesurée moteur 1) Température mesurée du moteur 1. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – L'unité dépend du réglage de <i>SélTempérMot1 (31.05)</i> : NonSélection fonction non sélectionnée 1 à 6 PT100 °C CTP Ω Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C/Ω/-	P
1.23	TempérMesuréeM2 (température mesurée moteur 2) Température mesurée du moteur 2. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – L'unité dépend du réglage de <i>SélTempérMot2 (49.35)</i> : NonSélection fonction non sélectionnée 1 à 6 PT100 °C CTP Ω Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C/Ω/-	C
1.24	TempératurePont (température réelle du pont) Température réelle du pont en °C. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C	P
1.25	ModeRégulation (mode de régulation) Mode de régulation utilisé : – Cf. également <i>SélCouple (26.01)</i> NonSélection fonction non sélectionnée RéglVitesse régulation de vitesse RéglCouple régulation de couple RéglCourant régulation de courant Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
1.26	Inutilisé					
1.27	Inutilisé					
1.28	Inutilisé					
1.29	I_ExcitRelatM1 (courant relatif d'excitation du moteur 1) Courant relatif d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExcitM1 (99.11)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.30	CourantExcitM1 (courant réel d'excitation du moteur 1) Courant d'excitation du moteur 1 : – Temps de filtrage : 500 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P
1.31	I_ExcitRelatM2 (courant relatif d'excitation du moteur 2) Courant relatif d'excitation du moteur 2 en % de <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
1.32	CourantExcitMot2 (courant réel d'excitation du moteur 2) Courant d'excitation du moteur 2 : – Temps de filtrage : 500 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	C
1.33	I_InduitEscl12P (courant d'induit esclave 12 pulses) Courant d'induit réel de l'esclave en alimentation 12 pulses : – pour applications Maître/Esclave 12 pulses uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	C
1.34	Inutilisé	'	'	'	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
1.35	I_Induit_M/E12P (courant d'induit Maître/Esclave 12 pulses parallèle) Somme du courant d'induit du maître et de l'esclave en 12 pulses parallèle. – Temps de filtrage : 10 ms – pour Maître 12 pulses uniquement – pour applications Maître/Esclave 12 pulses parallèles uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	C
1.36	Inutilisé					
1.37	UCC M/E12PSérie (tension continue Maître/Esclave 12 pulses série) Somme de la tension d'induit du maître et de l'esclave en 12 pulses série. – pour Maître 12 pulses uniquement – pour applications Maître/Esclave 12 pulses série/séquentielle uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
1.38	FréquenceRéseau (fréquence réseau) Fréquence réseau réelle. Facteur d'échelle : 100 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	Hz	P
1.39	Compteur kAh (compteur A/h) Compteur d'ampères/h. Facteur d'échelle : 100 == 1kAh Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	kAh	C
1.40	Inutilisé					
1.41	VitesseProcess (vitesse d'un process) Vitesse calculée d'un process/d'une ligne. – Mise à l'échelle avec <i>EchelleEnroul (50.17)</i> Facteur d'échelle : 10 == 1 m/min Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	m/min	C
1.42	VitesseCodeur2 (codeur vitesse réelle 2) Vitesse réelle mesurée par le codeur incrémental 2. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
Groupe 2	Signaux du régulateur de vitesse					
2.01	RéfVitesse2 (référence vitesse 2) Référence vitesse après limitation : – <i>VitesseMiniMot1 (20.01)</i> – <i>VitesseMaxiMot1 (20.02)</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.02	RéfVitesse3 (référence vitesse 3) Référence vitesse après la rampe de vitesse et l'entrée Jog (marche par impulsions). Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/mi	P
2.03	ErrVitesseNég (Δn) Δn = vitesse réelle – référence vitesse. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/mi	P
2.04	GainRéfCouple (gain proportionnel de la référence couple) Gain proportionnel de la sortie du régulateur de vitesse en % de <i>CoupleNomMot (4.23)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : 0	'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
2.05	IntégRéfCouple (temps d'intégration de la référence couple) Temps d'intégration de la sortie du régulateur de vitesse en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
2.06	DérivRéfCouple (action dérivée de la référence couple) Action dérivée de la sortie du régulateur de vitesse en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
2.07	RéfCpleCompAccé (référence de couple pour la compensation d'accélération) Compensation d'accélération en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.08	RéfCouple1 (référence de couple 1) Référence relative de couple en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) après limitation de la référence de couple externe : – <i>LimMaxiRéfCple</i> (20.09) – <i>LimMiniRéfCple</i> (20.10) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.09	RéfCouple2 (référence de couple 2) Valeur de la sortie du régulateur de vitesse en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) après limitation – <i>CoupleMaxiRégVit</i> (20.07) – <i>CoupleMiniRégVit</i> (20.08) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.10	RéfCouple3 (référence de couple 3) Référence relative de couple en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) après le sélecteur de couple – <i>SélCouple</i> (26.01) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.11	RéfCouple4 (référence de couple 4) = <i>RéfCouple3</i> (2.10) + <i>CompensatCharge</i> (26.02) en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.12	Inutilisé					
2.13	RéfCoupleUtil (référence de couple utilisée) Référence finale relative de couple en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) après limitation de couple : – <i>CoupleMaxi</i> (20.05) – <i>CoupleMini</i> (20.06) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.14	CorrectCouple (correction de couple) Référence supplémentaire relative de couple en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) : – <i>CorrectCouple</i> (26.15) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.16	dv_dt (dv/dt) Accélération/décélération (variation de la référence vitesse) en sortie de la rampe de référence vitesse. Facteur d'échelle : (2.29)/s Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min/s	P
2.17	RéfVitesseUtil (référence vitesse utilisée) Référence de vitesse utilisée et sélectionnée par : – <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou – <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.18	RéfVitesse4 (référence de vitesse 4) = <i>RéfVitesse3</i> (2.02) + <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
2.19	CoupleMaxiTotal (couple maxi total) Limite de couple positive calculée relative en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Calculée à partir de la limite maxi de couple et des limites de défluxage et de courant d'induit : – <i>CoupleMaxiUtil</i> (2.22) – <i>RéfFluxDéflux</i> (3.24) et – <i>LimCourPont1M1</i> (20.12) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.20	CoupleMiniTotal (couple mini total) Limite de couple négative calculée relative en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Calculée à partir de la limite mini de couple et des limites de défluxage et de courant d'induit : – <i>CoupleMaxiUtil</i> (2.22) – <i>RéfFluxDéflux</i> (3.24) et – <i>LimCourPont2M1</i> (20.13) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.21	Inutilisé					
2.22	CoupleMaxiUtil (couple maxi utilisé) Limite de couple positive relative en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Sélectionnée par : – <i>SélCoupleMaxiUtil</i> (20.18) Raccordé au limiteur de couple après le sélecteur de couple [<i>SélCouple</i> (26.01)] et compensation de charge [<i>CompensatCharge</i> (26.02)]. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.23	CoupleMiniUtil (couple mini utilisé) Limite de couple négative relative en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Sélectionnée par : – <i>SélCoupleMiniUtil</i> (20.19) Raccordé au limiteur de couple après le sélecteur de couple [<i>SélCouple</i> (26.01)] et compensation de charge [<i>CompensatCharge</i> (26.02)]. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.24	RéfCoupleExtern (référence de couple externe) Référence de couple externe relative en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) après le sélecteur de référence couple A. – <i>RéfCoupleA</i> (25.01) et – <i>SélRéfCoupleA</i> (25.10) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.25	Inutilisé					
2.26	LimitCoupleUtil (limite de couple utilisée) Indique le numéro du paramètre pour la limite de couple sélectionnée : 0 aucune limitation utilisée. 2.19 <i>CoupleMaxiTotal</i> (2.19) utilisé, inclut les limites de courant et de défluxage. 2.20 <i>CoupleMiniTotal</i> (2.20) utilisé, inclut les limites de courant et de défluxage. 2.22 <i>CoupleMaxiUtil</i> (2.22), limite maxi de couple utilisée. 2.23 <i>CoupleMiniUtil</i> (2.23), limite mini de couple utilisée. 20.07 <i>CoupleMaxiRégVit</i> (20.07), limite maxi de couple du régulateur de vitesse. 20.08 <i>CoupleMiniRégVit</i> (20.08), limite mini de couple du régulateur de vitesse. 20.09 <i>LimMaxiRéfCple</i> (20.09), limite maxi de couple pour une référence externe. 20.10 <i>LimMiniRéfCple</i> (20.10), limite mini de couple pour une référence externe. 20.22 <i>LimCpleGénérat</i> (20.22), limite de couple en mode générateur. 2.08 <i>RéfCouple1</i> (2.08) limite <i>RéfCouple2</i> (2.09), cf. également <i>SélCouple</i> (26.01) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
2.27	Inutilisé					
2.28	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
2.29	FormatVitesUtil (format de vitesse réelle utilisé) La valeur de ce signal équivaut à 20 000 points de vitesse. Mise à l'échelle de la vitesse réelle en tr/min avec <i>MoteurSélect</i> (8.09) = Moteur 1 : <ul style="list-style-type: none"> - 20 000 points de vitesse == <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) si ≥ 10 - 20000 points de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02), si <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) < 10 ou mathématiquement : - si (50.01) ≥ 10, alors 20 000 == (50.01) en tr/min - si (50.01) < 10, alors 20 000 == [(20.01) , (20.02)] maxi en tr/min Mise à l'échelle de la vitesse réelle en tr/min avec <i>MoteurSélect</i> (8.09) = Moteur 2 : <ul style="list-style-type: none"> - 20 000 points de vitesse == <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) si ≥ 10 - 20 000 points de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) et <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20), si <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) < 10 ou mathématiquement : - si (49.22) ≥ 10, alors 20 000 == (49.22) en tr/min - si (49.22) < 10, alors 20 000 == [(49.19) , (49.22)] maxi en tr/min Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.30	RéfVitesseExt1 (référence vitesse externe 1) Référence vitesse externe 1 après le multiplexeur de la référence 1 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>MultiRéfVites1</i> (11.02) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.31	RéfVitesseExt2 (référence vitesse externe 2) Référence vitesse externe 2 après le multiplexeur de la référence 2 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>MultiRéfVites2</i> (11.12) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.32	SortRampVitesse (sortie rampe de vitesse) Référence vitesse après la rampe de vitesse. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
Groupe 3	Valeurs Références / Réelles					
3.01	EtatPileDonnées (état de la pile de données) NonInit pile de données non initialisée Vide pile de données vide Activée pile de donnée en fonctionnement (activée) Déclenchée pile de données déclenchée mais pas encore pleine Pleine pile de données déclenchée et pleine (les données peuvent être téléchargées) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.02	Inutilisé					
3.03	SignauxCarrés (signaux carrés) Signal de sortie du générateur de signaux carrés. Facteur d'échelle : 1==1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.04	CompteurPos2Bas (valeur basse du compteur de position, codeur 2) Valeur basse du compteur de position, codeur incrémental 2 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>CompPos2ValBass</i> (50.21) - L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : FrontImpuls 1 == 1 front de l'impulsion Formaté0 == 0° et 65536 == 360° Rollover 0 == 0° et 65536 == 360° Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
3.05	CompteurPos2Haut (valeur haute du compteur de position, codeur 2) Valeur haute du compteur de position, codeur incrémental 2 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>CompPos2ValHaut</i> (50.22) - L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : <ul style="list-style-type: none"> FrontImpuls 1 == 65536 fronts de l'impulsion Formaté 1 == 1 tour Rollover toujours nul Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.06	Inutilisé					
3.07	CompteurPosBas (valeur basse du compteur de position, codeur 1) Valeur basse du compteur de position, codeur incrémental 1 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>CompPosValBasse</i> (50.08) - L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : <ul style="list-style-type: none"> FrontsImpuls 1 == 1 front de l'impulsion Formaté 0 == 0° et 65536 == 360° Rollover 0 == 0° et 65536 == 360° Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.08	CompteurPosHaut (valeur haute du compteur de position, codeur 1) Valeur haute du compteur de position, codeur incrémental 1 : <ul style="list-style-type: none"> - <i>CompPosValHaute</i> (50.09) - L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : <ul style="list-style-type: none"> FrontsImpuls 1 == 65536 fronts de l'impulsion Formaté 1 == 1 tour Rollover toujours nul Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.09	SortiePID (sortie du régulateur PID) Sortie du régulateur PID. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.10	Inutilisé					
3.11	RéfCourant (référence courant) Référence relative de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) après mise à l'échelle par défluxage. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
3.12	RéfCourantUtil (référence de courant utilisée) Référence relative de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) après limitation de courant : <ul style="list-style-type: none"> - <i>LimCourPont1M1</i> (20.12) - <i>LimCourPont2M1</i> (20.13) - <i>VitLimCourMaxi</i> (43.17 à 43.22) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
3.13	Alphalnduit (angle d'allumage induit) Angle d'allumage (α). Facteur d'échelle : 1 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°	P
3.14	Inutilisé					
3.15	CourantRéact (courant réactif) Courant réactif relatif du moteur en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.16	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
3.17	AlphalndEsc12P (angle d'allumage de l'induit esclave 12 pulses) Angle d'allumage (α) du convertisseur esclave 12 pulses : – pour applications maître 12 pulses uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°	C
3.18	Inutilisé					
3.19	Inutilisé					
3.20	SortieVerrPhase (sortie de verrouillage de phase) Cycle de tension réseau (période). Utilisé pour contrôler le bon fonctionnement de la synchronisation. – 1/50 Hz = 0,2 s = 20 000 μ s – 1/60 Hz = 0,167 s = 16 667 μ s Facteur d'échelle : 1 == 1 μ s Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	μ s	C
3.21	Inutilisé					
3.22	IntégSorRégCour (action intégrale de la sortie du régulateur de courant) Action intégrale de la sortie du régulateur de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.23	Inutilisé					
3.24	RéfFluxDéflux (référence de flux pour défluxage) Référence relative de flux aux vitesses supérieures au point de défluxage (vitesse de base) en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.25	Réf1TensionFEM (référence 1 tension FEM) Référence relative de tension FEM sélectionnée en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) : – <i>Sél RefFEM</i> (44.23) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
3.26	Réf2TensionFEM (référence 2 tension FEM) Référence relative de tension FEM en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) après la rampe et les limitations (entrée du régulateur FEM) : – <i>PenteRéfTension</i> (44.26) – <i>LimTensionPositive</i> (46.07) – <i>LimTensionNegative</i> (46.08) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.27	RéfFluxFEM (référence de flux après régulateur FEM) Référence relative de flux FEM en % du flux nominal après le régulateur FEM. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.28	SommeRéfFlux (somme des références de flux) = <i>RéfFluxFEM</i> (3.27) + <i>RéfFluxDéflux</i> (3.24) en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.29	Inutilisé					
3.30	RéfCourantExciMot1 (référence courant d'excitation moteur 1) Référence relative du courant d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.31	RéfCourantExciMot2 (référence courant d'excitation moteur 2) Référence relative du courant d'excitation du moteur 2 en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 4	Information					
4.01	VersionProgSyst (version programme) Nom de la version du programme chargé. Le format est : yyy ou -yyy avec yyy = numéro des versions consécutives et -yyy = programme monophasé pour les versions de démonstration. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
4.02	Inutilisé					
4.03	NomProgApplic (nom du programme d'application) Nom du programme d'application en fonctionnement : CarteMémAbs Aucune carte mémoire connectée Inactif La carte mémoire est connectée mais le programme d'application n'est pas actif. Réglez <i>SauvParamAppl</i> (16.06) sur ActivPrgApplic pour l'activer. PrgApplicAbs Carte mémoire vide (aucun programme d'application disponible) <nom programme application> Nom du programme d'application en fonctionnement Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
4.04	TensionNomConv (circuit de mesure de la tension nominale du convertisseur) Réglage des voies de mesure de la tension (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Valeur lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) ou réglée au paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) : - Lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) si <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) = 0 - Lue au paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) si <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) ≠ 0 Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
4.05	CourantNomConv (circuit de mesure du courant nominal du convertisseur) Réglage des voies de mesure du courant (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Valeur lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) ou réglée au paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) : - Lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) si <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) = 0 - Lue au paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) si <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) ≠ 0 Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P
4.06	TypeExcitMot1 (type d'excitation moteur 1) Type d'excitation du moteur 1. Lu au paramètre <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) : NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée CartelIntégré excitation intégrée 2Q (uniquement tailles D1 - D4) (préréglage) FEX-425-Int excitation interne 2Q 25 A (uniquement taille D5) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 25 A (bornes X100.1 et X100.3) DCF803-0035 excitation externe 2Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 5 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) DCF803-0050 excitation externe 2Q 50 A DCF804-0050 excitation externe 4Q 50 A DCF803-0060 excitation externe 2Q 60 A DCF804-0060 excitation externe 4Q 60 A DCS800-S01 excitation externe triphasée 2Q DCS800-S02 excitation externe triphasée 4Q FEX-4-Term5A excitation interne 2Q 25 A (FEX-425-Int) ou excitation externe 2Q 35 A (DCF803-0035) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A . (bornes X100.2 et X100.3) réservé réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.07	<p>TypeExcitMot2 (types d'excitation moteur 2) Type d'excitation du moteur 2. Lu au paramètre <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i> :</p> <p>NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée CartelIntégré excitation intégrée 2Q (uniquement tailles D1 - D4) (préréglage) FEX-425-Int excitation interne 2Q 25 A (uniquement taille D5) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 25 A (bornes X100.1 et X100.3) DCF803-0035 excitation externe 2Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 5 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) DCF803-0050 excitation externe 2Q 50 A DCF804-0050 excitation externe 4Q 50 A DCF803-0060 excitation externe 2Q 60 A DCF804-0060 excitation externe 4Q 60 A DCS800-S01 excitation externe triphasée 2Q DCS800-S02 excitation externe 4Q FEX-4-Term5A excitation interne 2Q 25 A (FEX-425-Int) ou excitation externe 2Q 35 A (DCF803-0035) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A. (bornes X100.2 et X100.3) réservé réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	C
4.08	<p>VerProgExcitM1 (version du programme d'excitation moteur 1) Version du programme d'excitation moteur 1. Le format est : - yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	P
4.09	<p>VersProgExcitM2 (version du programme d'excitation moteur 2) Version du programme d'excitation moteur 2. Le format est : - yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	C
4.10	Inutilisé					
4.11	<p>VersionProgCom8 (version du programme SDCS-COM-8) Version du programme de la carte SDCS-COM-8. Le format est : - yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Ce signal est réglé lors de l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non</p>					C
4.12	<p>VersionProgAppl (version programme d'application) Version du programme d'application. Le format est : - yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	P
4.13	<p>VersBiblioDCS (version bibliothèque variateur) Version de la bibliothèque de blocs fonctions. Le format est : - yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.14	TypeConvert (type de convertisseur) Type de convertisseur reconnu. Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> : 0 = NonDéfini si <i>CodeType (97.01)</i> = NonDéfini 1 = D1 Convertisseur D1 2 = D2 Convertisseur D2 3 = D3 Convertisseur D3 4 = D4 Convertisseur D4 5 = D5 Convertisseur D5 6 = D6 Convertisseur D6 7 = D7 Convertisseur D7 RéglagManuel réglé par l'utilisateur, si les paramètres <i>ValEcheRégCout (97.02)</i> et/ou <i>ValEcheRégTens (97.03)</i> ont été modifiés, par ex., pour des solutions de modernisation. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
4.15	TypeQuadrant (type de quadrant du convertisseur ; 1 ou 2 ponts) Type de quadrant du convertisseur reconnu. Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> ou réglé au paramètre <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> : – Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> si <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> = 0 – Lu au paramètre <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> si <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> ≠ 0 Auto mode de fonctionnement spécifié dans <i>CodeType (97.01)</i> (préréglage) Pont2Bloqué pont 2 bloqué (== 2Q) Pont2Débloq pont 2 débloqué (== 4Q) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
4.16	SurIntensitConv (niveau de surintensité du convertisseur [continu]) Niveau de déclenchement du convertisseur sur défaut de surintensité. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P
4.17	TempérMaxiPont (température maxi du pont) Température maxi du pont en °C. Lue au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> ou réglée au paramètre <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> : – Lue au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> si <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> = 0 – Lue au paramètre <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> si <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> ≠ 0 Le variateur déclenche sur défaut F504 DéfThermConv [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> , bit 3] si la valeur de ce paramètre est atteinte. A104 AlmThermConv [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> , bit 3] est réglé lorsque la température réelle du convertisseur se situe à environ 5°C en dessous de ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.18	EtatDCSLink1 (Etat DCSLink 1 des excitations)								P
	Etat des excitations identifiées par les adresses 1 à 16 sur la liaison DCSLink.								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	Adresse1	1	adresse 1 DCSLink active et OK					
			0	adresse 1 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B1	Adresse2	1	adresse 2 DCSLink active et OK					
			0	adresse 2 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B2	Adresse3	1	adresse 3 DCSLink active et OK					
			0	adresse 3 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B3	Adresse4	1	adresse 4 DCSLink active et OK					
			0	adresse 4 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B4	Adresse5	1	adresse 5 DCSLink active et OK					
			0	adresse 5 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B5	Adresse6	1	adresse 6 DCSLink active et OK					
			0	adresse 6 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B6	Adresse7	1	adresse 7 DCSLink active et OK					
			0	adresse 7 DCSLink inactive ou défectueuse					
B7	Adresse8	1	adresse 8 DCSLink active et OK						
		0	adresse 8 DCSLink inactive ou défectueuse						
B8	Adresse9	1	adresse 9 DCSLink active et OK						
		0	adresse 9 DCSLink inactive ou défectueuse						
B9	Adresse10	1	adresse 10 DCSLink active et OK						
		0	adresse 10 DCSLink inactive ou défectueuse						
B10	Adresse11	1	adresse 11 DCSLink active et OK						
		0	adresse 11 DCSLink inactive ou défectueuse						
B11	Adresse12	1	adresse 12 DCSLink active et OK						
		0	adresse 12 DCSLink inactive ou défectueuse						
B12	Adresse13	1	adresse 13 DCSLink active et OK						
		0	adresse 13 DCSLink inactive ou défectueuse						
B13	Adresse14	1	adresse 14 DCSLink active et OK						
		0	adresse 14 DCSLink inactive ou défectueuse						
B14	Adresse15	1	adresse 15 DCSLink active et OK						
		0	adresse 15 DCSLink inactive ou défectueuse						
B15	Adresse16	1	adresse 16 DCSLink active et OK						
		0	adresse 16 DCSLink inactive ou défectueuse						
Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C				Sauvegardé : Non					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.19	EtatDCSLink2 (Etat DCSLink 2 des excitations)								C
	Etat des excitations identifiées par les adresses 17 à 32 sur la liaison DCSLink.								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	Adresse17	1	adresse 17 DCSLink active et OK					
			0	adresse 17 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B1	Adresse18	1	adresse 18 DCSLink active et OK					
			0	adresse 18 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B2	Adresse19	1	adresse 19 DCSLink active et OK					
			0	adresse 19 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B3	Adresse20	1	adresse 20 DCSLink active et OK					
			0	adresse 20 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B4	Adresse21	1	adresse 21 DCSLink active et OK					
			0	adresse 21 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B5	Adresse22	1	adresse 22 DCSLink active et OK					
			0	adresse 22 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B6	Adresse23	1	adresse 23 DCSLink active et OK					
			0	adresse 23 DCSLink inactive ou défectueuse					
B7	Adresse24	1	adresse 24 DCSLink active et OK						
		0	adresse 24 DCSLink inactive ou défectueuse						
B8	Adresse25	1	adresse 25 DCSLink active et OK						
		0	adresse 25 DCSLink inactive ou défectueuse						
B9	Adresse26	1	adresse 26 DCSLink active et OK						
		0	adresse 26 DCSLink inactive ou défectueuse						
B10	Adresse27	1	adresse 27 DCSLink active et OK						
		0	adresse 27 DCSLink inactive ou défectueuse						
B11	Adresse28	1	adresse 28 DCSLink active et OK						
		0	adresse 28 DCSLink inactive ou défectueuse						
B12	Adresse29	1	adresse 29 DCSLink active et OK						
		0	adresse 29 DCSLink inactive ou défectueuse						
B13	Adresse30	1	adresse 30 DCSLink active et OK						
		0	adresse 30 DCSLink inactive ou défectueuse						
B14	Adresse31	1	adresse 31 DCSLink active et OK						
		0	adresse 31 DCSLink inactive ou défectueuse						
B15	Adresse32	1	adresse 32 DCSLink active et OK						
		0	adresse 32 DCSLink inactive ou défectueuse						
Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C				Sauvegardé : Non					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.20	EtatE/Sexternes (état des E/S externes) Etat des E/S externes : Bit Valeur Description B0 1 1 ^{er} RAIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExtE/S Analogique (98.06)</i> 0 1 ^{er} RAIO-xx inexistant ou défectueux B1 1 2 ^{ème} RAIO-xx détecté, cf. <i>ModE/S Analogique Mesure Temp Mot (98.12)</i> 0 2 ^{ème} RAIO-xx inexistant ou défectueux B2 1 - 0 - B3 1 RTAC-xx détecté 0 RTAC-xx inexistant ou défectueux B4 1 1 ^{er} RDIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExt1E/S Logique (98.03)</i> 0 1 ^{er} RDIO-xx inexistant ou défectueux B5 1 2 ^{ème} RDIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExt2E/S Logique (98.04)</i> 0 2 ^{ème} RDIO-xx inexistant ou défectueux B6 1 - 0 - B7 1 - 0 - B8 1 - 0 - B9 1 - 0 - B10 1 SDCS-DSL-4 détectée, cf. <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> 0 SDCS-DSL-4 inexistant ou défectueuse B11 1 SDCS-IOB-2x détectée, cf. <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i> 0 SDCS-IOB-2x inexistant ou défectueuse B12 1 SDCS-IOB-3 détectée, cf. <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i> 0 SDCS-IOB-3 inexistant ou défectueuse B13 1 SDCS-COM-8 détectée, cf. <i>ModuleCommunication (98.02)</i> et groupe 70 0 SDCS-COM-8 inexistant ou défectueuse B14 1 RMBA-xx (Modbus) détecté, cf. <i>ModuleCommunication (98.02)</i> et <i>ModBusModule2 (98.08)</i> 0 RMBA-xx (Modbus) inexistant ou défectueux B15 1 SDCS-MEM-8 (Carte mémoire) détectée 0 SDCS-MEM-8 (Carte mémoire) inexistant ou défectueuse Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
4.21	ChargProcesseur (charge du processeur) La puissance de calcul du processeur se répartit comme suit : – <i>ChargProcesseur (4.21)</i> indique la charge du programme et – <i>ChargeApplication (4.22)</i> indique la charge de l'application. Aucune des deux ne doit atteindre 100 %. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
4.22	ChargeApplicat (charge de l'application) La puissance de calcul du processeur se répartit comme suit : – <i>ChargProcesseur (4.21)</i> indique la charge du programme et – <i>ChargeApplication (4.22)</i> indique la charge de l'application. Aucune des deux ne doit atteindre 100 %. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
4.23	CoupleNomMoteur (couple nominal moteur) Couple nominal moteur calculé Facteur d'échelle : 1 == 1Nm Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	Nm	P
4.24	SignalProgress (signal de progression pour autocalibrages) Signal de progression des autocalibrages utilisés pour les assistants de mise en service. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 5	E/S analogiques					
5.01	EntAnaTachy (entrée analogique pour dynamo tachymétrique) Tension réelle mesurée sur l'entrée de la dynamo tachymétrique. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. N.B. : $11\text{ V} = 1,25 * \text{SurvitesseMot1} (30.16)$ Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.02	Inutilisé					
5.03	Valeur EntAna1 (valeur de l'entrée analogique 1) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 1. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.04	Valeur EntAna2 (valeur de l'entrée analogique 2) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 2. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.05	Valeur EntAna3 (valeur de l'entrée analogique 3) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 3. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.06	Valeur EntAna4 (valeur de l'entrée analogique 4) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 4. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.07	Valeur EntAna5 (valeur de l'entrée analogique 5) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 5. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé ou du réglage des minis interrupteurs (DIP). Uniquement disponible avec le module d'extension RAIO, cf. <i>ModuleExtE/S Analogique (98.06)</i> . Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.08	Valeur EntAna6 (valeur de l'entrée analogique 6) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 6. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des minis interrupteurs (DIP). Uniquement disponible avec le module d'extension RAIO, cf. <i>ModuleExtE/S Analogique (98.06)</i> . Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.09	Inutilisé					
5.10	Inutilisé					
5.11	Valeur SortAna1 (valeur de la sortie analogique 1) Tension réelle mesurée sur la sortie analogique 1. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.12	Valeur SortAna2 (valeur de la sortie analogique 2) Tension réelle mesurée sur la sortie analogique 2. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																			
Groupe 6	Signaux logiques DCS																																																																																																								
6.01	TempsSystème (temps système du convertisseur) Affichage du temps du convertisseur en minutes. Vous pouvez régler le temps système avec le paramètre <i>RégTempsSystème</i> (16.11) ou avec la micro-console du DCS800. Facteur d'échelle : 1 == 1 min Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	64000	0	min	P																																																																																																			
6.02	Inutilisé																																																																																																								
6.03	EtatRégCourant1 (état du 1^{er} régulateur de courant) Mot d'état du 1 ^{er} régulateur de courant : <table border="0" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 5%;">Bit</td> <td style="width: 5%;">Valeur</td> <td style="width: 90%;">Description</td> </tr> <tr> <td>B0</td> <td>1</td> <td>commande enclenchement ventilation moteur FansOn</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>commande déclenchement ventilation moteur FansOff</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>1</td> <td>fonction réchauffage du moteur activée</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>fonction de réchauffage moteur désactivée</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>1</td> <td>sens inverse de champ</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>sens direct de champ</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>1</td> <td>commande enclenchement excitation : FieldOn</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>commande déclenchement excitation : FieldOff</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>1</td> <td>freinage dynamique activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>freinage dynamique désactivé</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>1</td> <td>commande fermeture contacteur principal : MainContactorOn</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>commande ouverture contacteur principal : MainContactorOff</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>1</td> <td>commande fermeture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOn</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>commande ouverture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOff</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>1</td> <td>variateur en mode générateur</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>variateur en mode moteur</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>1</td> <td>impulsions d'allumage activées (ON)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>impulsions d'allumage désactivées</td> </tr> <tr> <td>B12</td> <td>1</td> <td>courant continu</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>courant discontinu</td> </tr> <tr> <td>B13</td> <td>1</td> <td>courant nul détecté</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>courant non nul</td> </tr> <tr> <td>B14</td> <td>1</td> <td>commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (signal continu)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>1</td> <td>commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (impulsion 1 s)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> </table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : I Sauvegardé : Non	Bit	Valeur	Description	B0	1	commande enclenchement ventilation moteur FansOn		0	commande déclenchement ventilation moteur FansOff	B1	1	-		0	-	B2	1	-		0	-	B3	1	fonction réchauffage du moteur activée		0	fonction de réchauffage moteur désactivée	B4	1	sens inverse de champ		0	sens direct de champ	B5	1	commande enclenchement excitation : FieldOn		0	commande déclenchement excitation : FieldOff	B6	1	freinage dynamique activé		0	freinage dynamique désactivé	B7	1	commande fermeture contacteur principal : MainContactorOn		0	commande ouverture contacteur principal : MainContactorOff	B8	1	commande fermeture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOn		0	commande ouverture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOff	B9	1	variateur en mode générateur		0	variateur en mode moteur	B10	1	-		0	-	B11	1	impulsions d'allumage activées (ON)		0	impulsions d'allumage désactivées	B12	1	courant continu		0	courant discontinu	B13	1	courant nul détecté		0	courant non nul	B14	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (signal continu)		0	aucune action	B15	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (impulsion 1 s)		0	aucune action	1	1	1	1	P
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	commande enclenchement ventilation moteur FansOn																																																																																																							
	0	commande déclenchement ventilation moteur FansOff																																																																																																							
B1	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B2	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B3	1	fonction réchauffage du moteur activée																																																																																																							
	0	fonction de réchauffage moteur désactivée																																																																																																							
B4	1	sens inverse de champ																																																																																																							
	0	sens direct de champ																																																																																																							
B5	1	commande enclenchement excitation : FieldOn																																																																																																							
	0	commande déclenchement excitation : FieldOff																																																																																																							
B6	1	freinage dynamique activé																																																																																																							
	0	freinage dynamique désactivé																																																																																																							
B7	1	commande fermeture contacteur principal : MainContactorOn																																																																																																							
	0	commande ouverture contacteur principal : MainContactorOff																																																																																																							
B8	1	commande fermeture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOn																																																																																																							
	0	commande ouverture contacteur principal pour freinage dynamique : DynamicBrakingOff																																																																																																							
B9	1	variateur en mode générateur																																																																																																							
	0	variateur en mode moteur																																																																																																							
B10	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B11	1	impulsions d'allumage activées (ON)																																																																																																							
	0	impulsions d'allumage désactivées																																																																																																							
B12	1	courant continu																																																																																																							
	0	courant discontinu																																																																																																							
B13	1	courant nul détecté																																																																																																							
	0	courant non nul																																																																																																							
B14	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (signal continu)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (impulsion 1 s)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																			
6.04	<p>EtatRégCourant2 (état du 2^{ème} régulateur de courant) Mot d'état du 2^{ème} régulateur de courant. Le régulateur de courant est désactivé si l'un des bits est mis à « 1 » (« 0 » == OK) :</p> <table border="0"> <tr> <td>Bit</td> <td>Valeur</td> <td>Signification</td> </tr> <tr> <td>B0</td> <td>1</td> <td>surtension, F502 SurIntensInd [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 1]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>1</td> <td>surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 12]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>1</td> <td>sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 11]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>1</td> <td>attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv (44.21)</i>]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>1</td> <td>F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 0] ou F534 DiffCour12P [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 1]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>1</td> <td><i>SélModeOpérat (43.01)</i> = 12P.....: partenaire bloqué <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>1</td> <td>échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>auto-test excitation moteur 1 OK</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>1</td> <td>excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>excitation moteur 1 prête</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>1</td> <td>échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 13]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>auto-test excitation moteur 2 OK</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>1</td> <td>excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 5]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>excitation moteur 2 prête</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>1</td> <td>attente de courant nul</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>1</td> <td>inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B12</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B13</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B14</td> <td>1</td> <td>défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 13]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>1</td> <td>régulateur de courant non activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> </table> <p>N.B. : Un bit mis à « 1 » n'entraîne pas forcément un message de défaut car l'état du variateur est également pris en compte. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Valeur	Signification	B0	1	surtension, F502 SurIntensInd [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 1]		0	aucune action	B1	1	surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 12]		0	aucune action	B2	1	sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 11]		0	aucune action	B3	1	attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv (44.21)</i>]		0	aucune action	B4	1	F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 0] ou F534 DiffCour12P [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 1]		0	aucune action	B5	1	<i>SélModeOpérat (43.01)</i> = 12P..... : partenaire bloqué <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)		0	aucune action	B6	1	échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12]		0	auto-test excitation moteur 1 OK	B7	1	excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4]		0	excitation moteur 1 prête	B8	1	échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 13]		0	auto-test excitation moteur 2 OK	B9	1	excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 5]		0	excitation moteur 2 prête	B10	1	attente de courant nul		0	aucune action	B11	1	inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé		0	aucune action	B12	1	-		0	-	B13	1	-		0	-	B14	1	défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 13]		0	aucune action	B15	1	régulateur de courant non activé		0	aucune action	'	'	'	'	P
Bit	Valeur	Signification																																																																																																							
B0	1	surtension, F502 SurIntensInd [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 1]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 12]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B2	1	sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 11]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B3	1	attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv (44.21)</i>]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B4	1	F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 0] ou F534 DiffCour12P [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 1]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B5	1	<i>SélModeOpérat (43.01)</i> = 12P..... : partenaire bloqué <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B6	1	échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12]																																																																																																							
	0	auto-test excitation moteur 1 OK																																																																																																							
B7	1	excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4]																																																																																																							
	0	excitation moteur 1 prête																																																																																																							
B8	1	échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 13]																																																																																																							
	0	auto-test excitation moteur 2 OK																																																																																																							
B9	1	excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 5]																																																																																																							
	0	excitation moteur 2 prête																																																																																																							
B10	1	attente de courant nul																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B11	1	inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B12	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B13	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B14	1	défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 13]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	régulateur de courant non activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
6.05	<p>PontSélect (pont sélectionné) Pont sélectionné (conducteur) :</p> <table border="0"> <tr> <td>NonSélection</td> <td>fonction non sélectionnée</td> </tr> <tr> <td>Pont1</td> <td>pont 1 sélectionné (pont moteur)</td> </tr> <tr> <td>Pont2</td> <td>pont 2 sélectionné (pont générateur)</td> </tr> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	NonSélection	fonction non sélectionnée	Pont1	pont 1 sélectionné (pont moteur)	Pont2	pont 2 sélectionné (pont générateur)	'	'	'	'	C																																																																																													
NonSélection	fonction non sélectionnée																																																																																																								
Pont1	pont 1 sélectionné (pont moteur)																																																																																																								
Pont2	pont 2 sélectionné (pont générateur)																																																																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																			
6.06	<p>AlarmeRégExcit (alarme du régulateur d'excitation triphasé) Mot d'alarme du régulateur d'excitation triphasé. Le signal binaire compressé inclut les signaux d'alarme utilisés en mode excitation pour la surveillance de charge.</p> <ul style="list-style-type: none"> – <i>SéI</i>ModeOpérat (43.01) = Excitation <table border="0"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>1</td> <td>la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>1</td> <td>le courant continu est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Valeur	Description	B0	1	la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)		0	aucune action	B1	1	le courant continu est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)		0	aucune action	'	'	'	'	C																																																																																				
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	le courant continu est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
6.07	Inutilisé																																																																																																								
6.08	Inutilisé																																																																																																								
6.09	<p>EtatCmdeMaître (état commande Maître 12 pulses) Etat commande Maître 12 pulses :</p> <table border="0"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>1</td> <td>commande ENC à l'esclave 12 pulses</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>1</td> <td>commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>1</td> <td>commande Marche à l'esclave 12 pulses</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>1</td> <td>commande excitation ENC</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>commande excitation DECL</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>1</td> <td>freinage dynamique</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>1</td> <td>fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SéI</i>ModeOpérat (43.01)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SéI</i>ModeOpérat (43.01)</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>1</td> <td>commande Réarmement à l'esclave 12 pulses</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>1</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>1</td> <td>autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B12</td> <td>1</td> <td>courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B13</td> <td>1</td> <td>changement de pont activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B14</td> <td>1</td> <td><i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>1</td> <td><i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td><i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive</td> </tr> </tbody> </table> <ul style="list-style-type: none"> – Bits de commande B3 à B6 (Réarmement, ENC, Marche et Off2N) uniquement dans application Esclave 12 pulses, si <i>ChoixCommande</i> (10.01) Esclave 12 pulses = Maître 12P – pour applications Maître/Esclave 12 pulses <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Valeur	Description	B0	1	commande ENC à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B1	1	commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)		0	aucune action	B2	1	-		0	-	B3	1	commande Marche à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B4	1	commande excitation ENC		0	commande excitation DECL	B5	1	freinage dynamique		0	aucune action	B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SéI</i> ModeOpérat (43.01)		0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SéI</i> ModeOpérat (43.01)	B7	1	commande Réarmement à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B8	1	-		0	-	B9	1	-		0	-	B10	1	-		0	-	B11	1	autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé		0	aucune action	B12	1	courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé		0	aucune action	B13	1	changement de pont activé		0	aucune action	B14	1	<i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)		0	aucune action	B15	1	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative		0	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive	'	'	'	'	C
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	commande ENC à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B2	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B3	1	commande Marche à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B4	1	commande excitation ENC																																																																																																							
	0	commande excitation DECL																																																																																																							
B5	1	freinage dynamique																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SéI</i> ModeOpérat (43.01)																																																																																																							
	0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SéI</i> ModeOpérat (43.01)																																																																																																							
B7	1	commande Réarmement à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B8	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B9	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B10	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B11	1	autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B12	1	courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B13	1	changement de pont activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B14	1	<i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative																																																																																																							
	0	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive																																																																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																			
6.10	<p>EtatCmdeEsclave (état commande Esclave 12 pulses) Etat commande Esclave 12 pulses :</p> <table border="1" data-bbox="287 448 1342 1451"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>B0</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B1</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B2</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B3</td><td>1</td><td>Esclave Déclenché</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr> <tr><td>B4</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B5</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B6</td><td>1</td><td>fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i></td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i></td></tr> <tr><td>B7</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B8</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B9</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B10</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B11</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B12</td><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr> <tr><td>B13</td><td>1</td><td>changement de pont activé</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr> <tr><td>B14</td><td>1</td><td><i>EtatRégCourant2 (6.04) > 0</i> (régulateur de courant désactivé)</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr> <tr><td>B15</td><td>1</td><td><i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative</td></tr> <tr><td></td><td>0</td><td><i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive</td></tr> </tbody> </table> <p>- pour applications Maître/Esclave 12 pulses Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Valeur	Description	B0	1	-		0	-	B1	1	-		0	-	B2	1	-		0	-	B3	1	Esclave Déclenché		0	aucune action	B4	1	-		0	-	B5	1	-		0	-	B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>		0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>	B7	1	-		0	-	B8	1	-		0	-	B9	1	-		0	-	B10	1	-		0	-	B11	1	-		0	-	B12	1	-		0	-	B13	1	changement de pont activé		0	aucune action	B14	1	<i>EtatRégCourant2 (6.04) > 0</i> (régulateur de courant désactivé)		0	aucune action	B15	1	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative		0	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive	-	-	-	-	C
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B1	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B2	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B3	1	Esclave Déclenché																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B4	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B5	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>																																																																																																							
	0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>																																																																																																							
B7	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B8	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B9	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B10	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B11	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B12	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B13	1	changement de pont activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B14	1	<i>EtatRégCourant2 (6.04) > 0</i> (régulateur de courant désactivé)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative																																																																																																							
	0	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive																																																																																																							
6.11	Inutilisé																																																																																																								
6.12	<p>EtatExcitMot1 (état excitation moteur 1) Etat excitation moteur 1 :</p> <table border="1" data-bbox="287 1568 1342 1859"> <tbody> <tr> <td>NonSélection</td> <td>aucune excitation raccordée</td> </tr> <tr> <td>OK</td> <td>excitation et communication OK</td> </tr> <tr> <td>DéfautCom</td> <td>F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication</td> </tr> <tr> <td>DéfautExcit</td> <td>F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation</td> </tr> <tr> <td>ExcitNonPrêt</td> <td>F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête</td> </tr> <tr> <td>Sous-Intensité</td> <td>F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation</td> </tr> <tr> <td>Surintensité</td> <td>F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation</td> </tr> <tr> <td>ErreurRéglag</td> <td>vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i></td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	NonSélection	aucune excitation raccordée	OK	excitation et communication OK	DéfautCom	F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication	DéfautExcit	F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation	ExcitNonPrêt	F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête	Sous-Intensité	F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation	Surintensité	F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation	ErreurRéglag	vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i>	-	-	-	-	C																																																																																			
NonSélection	aucune excitation raccordée																																																																																																								
OK	excitation et communication OK																																																																																																								
DéfautCom	F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication																																																																																																								
DéfautExcit	F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation																																																																																																								
ExcitNonPrêt	F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête																																																																																																								
Sous-Intensité	F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation																																																																																																								
Surintensité	F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation																																																																																																								
ErreurRéglag	vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i>																																																																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																
6.13	<p>EtatExcitMot2 (état excitation moteur 2) Etat excitation moteur 2 :</p> <p>NonSélection aucune excitation raccordée OK excitation et communication OK DéfautCom F519 DéfCommExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 2], défaut de communication DéfautExcit F530 DéfExcitMot2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 13], échec auto-test excitation ExcitNonPrêt F538 ExcM2NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 5], excitation non prête Sous-Instensité F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 9], sous-intensité excitation Surintensité F518 SurinteExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 1], surintensité excitation ErreurRéglag vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	C																																
Groupe 7	Mots de commande																																					
	Tous les signaux de ce groupe peuvent être réglés avec DriveWindow Light, la micro-console du DCS800, le programme Adaptatif, un programme d'application ou le système de commande.																																					
7.01	<p>MotCmdePrincip (mot de commande principal, MCP) Mot de commande principal :</p> <table border="1" data-bbox="272 1160 1347 1966"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>ENC (Off1N)</td> <td>1</td> <td>Commande de passage à l'état PrêtMarche. <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc</i> : Fermeture contacteurs, démarrage excitation et ventilateurs. <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc&Marche</i> : marqueur PrêtMarche dans <i>MotEtatPrincip (8.01)</i> est forcé à 1</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>A.U.RoueLibre</td> <td>0</td> <td>Pas A.U.RoueLibre. Commande de passage à l'état Bloqué. Arrêt en roue libre. Les impulsions d'allumage passent immédiatement à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Une fois ce courant nul, blocage des impulsions, ouverture des contacteurs, arrêt de l'excitation et des ventilateurs. A.U.RoueLibre est prioritaire sur A.U. et ENC.</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>A.U</td> <td>1 0</td> <td>Pas ArrêtUrgence Commande de passage à l'état Bloqué. Arrêt selon <i>TypeArrêtUrgenc (21.04)</i>, A.U. est prioritaire sur ENC.</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>Marche</td> <td>1 0</td> <td>Commande de passage à l'état PrêtRéf. Déblocage des impulsions d'allumage et le variateur fonctionne à la référence vitesse sélectionnée. Commande de passage à l'état PrêtMarche. Arrêt selon <i>StopMode (21.03)</i>.</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>SortieRamp0</td> <td>1 0</td> <td>aucune action Sortie de la rampe de vitesse forcée à 0</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>MaintienRampe</td> <td>1 0</td> <td>aucune action Rampe de vitesse bloquée (figée)</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>EntreeRampe0</td> <td>1 0</td> <td>aucune action Entrée de la rampe de vitesse forcée à 0</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nom	Valeur	Description	B0	ENC (Off1N)	1	Commande de passage à l'état PrêtMarche . <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc</i> : Fermeture contacteurs, démarrage excitation et ventilateurs. <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc&Marche</i> : marqueur PrêtMarche dans <i>MotEtatPrincip (8.01)</i> est forcé à 1	B1	A.U.RoueLibre	0	Pas A.U.RoueLibre . Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt en roue libre. Les impulsions d'allumage passent immédiatement à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Une fois ce courant nul, blocage des impulsions, ouverture des contacteurs, arrêt de l'excitation et des ventilateurs. A.U.RoueLibre est prioritaire sur A.U. et ENC .	B2	A.U	1 0	Pas ArrêtUrgence Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt selon <i>TypeArrêtUrgenc (21.04)</i> , A.U. est prioritaire sur ENC .	B3	Marche	1 0	Commande de passage à l'état PrêtRéf . Déblocage des impulsions d'allumage et le variateur fonctionne à la référence vitesse sélectionnée. Commande de passage à l'état PrêtMarche . Arrêt selon <i>StopMode (21.03)</i> .	B4	SortieRamp0	1 0	aucune action Sortie de la rampe de vitesse forcée à 0	B5	MaintienRampe	1 0	aucune action Rampe de vitesse bloquée (figée)	B6	EntreeRampe0	1 0	aucune action Entrée de la rampe de vitesse forcée à 0	P
Bit	Nom	Valeur	Description																																			
B0	ENC (Off1N)	1	Commande de passage à l'état PrêtMarche . <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc</i> : Fermeture contacteurs, démarrage excitation et ventilateurs. <i>ModeCdeContactP (21.16) = Enc&Marche</i> : marqueur PrêtMarche dans <i>MotEtatPrincip (8.01)</i> est forcé à 1																																			
B1	A.U.RoueLibre	0	Pas A.U.RoueLibre . Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt en roue libre. Les impulsions d'allumage passent immédiatement à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Une fois ce courant nul, blocage des impulsions, ouverture des contacteurs, arrêt de l'excitation et des ventilateurs. A.U.RoueLibre est prioritaire sur A.U. et ENC .																																			
B2	A.U	1 0	Pas ArrêtUrgence Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt selon <i>TypeArrêtUrgenc (21.04)</i> , A.U. est prioritaire sur ENC .																																			
B3	Marche	1 0	Commande de passage à l'état PrêtRéf . Déblocage des impulsions d'allumage et le variateur fonctionne à la référence vitesse sélectionnée. Commande de passage à l'état PrêtMarche . Arrêt selon <i>StopMode (21.03)</i> .																																			
B4	SortieRamp0	1 0	aucune action Sortie de la rampe de vitesse forcée à 0																																			
B5	MaintienRampe	1 0	aucune action Rampe de vitesse bloquée (figée)																																			
B6	EntreeRampe0	1 0	aucune action Entrée de la rampe de vitesse forcée à 0																																			

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre			mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
B7	Réarmement	1	Signal acquit. défaut (ACQUIT) sur front positif					
		0	aucune action					
B8	VitesseConst1	1	vitesse constante définie par <i>VitesseFixe1</i> (23.02), uniquement activée si <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip et SortieRampe0 = MaintienRampe = EntreeRampe0 = 0 plus commande Marche ; VitesseConst2 est prioritaire sur VitesseConst1					
		0	aucune action					
B9	VitesseConst2	1	vitesse constante définie par <i>VitesseFixe2</i> (23.03), activée uniquement si <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip et SortieRampe0 = MaintienRampe = EntreeRampe0 = 0 plus commande Marche ; VitesseConst2 est prioritaire sur VitesseConst1					
		0	aucune action					
B10	CmdDistance	1	commande à distance autorisée (le système de contrôle-commande doit régler cette valeur à 1)					
		0	Si <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) ≠ 0, le dernier <i>MCPUtilisé</i> (7.04) et la dernière <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) sont conservés. Si <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) = 0 alors <i>MCPUtilisé</i> (7.04) = 0 et arrêt du variateur.					
B11	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
B12	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
B13	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
B14	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
B15	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
Facteur d'échelle : 1 == 1			Type : Entier non signé	Sauvegardé : Non				

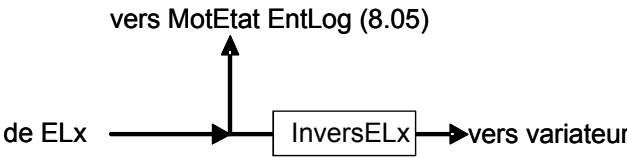
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.02	MotCmdeAuxil1 (mot de commande auxiliaire 1, MCA1)								P
	Mot de commande auxiliaire 1 :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	RestartDataLog	1	Redémarrage de l'enregistrement de données					
			0	aucune action					
	B1	TrigDataLog	1	Arrêt de l'enregistrement de données					
			0	aucune action					
	B2	RampBypass	1	Rampe de vitesse contournée (la sortie de la rampe de vitesse est forcée à la valeur de l'entrée de rampe de vitesse)					
			0	aucune action					
	B3	BalRampOut	1	Sortie rampe de vitesse forcée à <i>EquilRampeVites (22.08)</i>					
			0	aucune action					
	B4	LimRéfVitesse4	1	<i>RéfVitesse4 (2.18)</i> non limitée.					
			0	<i>RéfVitesse4 (2.18)</i> limitée par <i>VitesseMaxiMot1 (20.02)</i> / <i>VitesseMiniMot1 (20.01)</i> et par <i>VitesseMaxiMot2 (49.19)</i> / <i>VitesseMiniMot2 (49.20)</i>					
	B5	réservé	1						
			0						
	B6	HoldSpeedCtrl	1	Action intégrale du régulateur de vitesse maintenue (figée)					
			0	aucune action					
	B7	WindowCtrl	1	Fenêtre de régulation activée					
			0	Fenêtre de régulation désactivée					
	B8	BalSpeedCtrl	1	Sortie du régulateur de vitesse forcée à <i>RéfEquilibrage (24.11)</i>					
			0	aucune action					
	B9	CommandeSync	1	Positionnement : commande de synchronisation reçue du système de commande pour le codeur 1 ou le codeur 2 ou les deux si <i>CommandeSync (10.04)</i> et/ou <i>CommandeSync2 (10.05)</i> réglé(s) sur CommandeSync					
			0	aucune action					
	B10	SyncDisable	1	Positionnement : blocage commande de synchronisation					
			0	aucune action					
	B11	ResetSyncRdy	1	Positionnement : réarmement <i>SyncRdy</i> [MotEtatAuxil (8.02) bit 5]					
			0	aucune action					
	B12	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramètre.					
	B13	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramètres					
	B14	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramètre.					
	B15	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramètre.					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

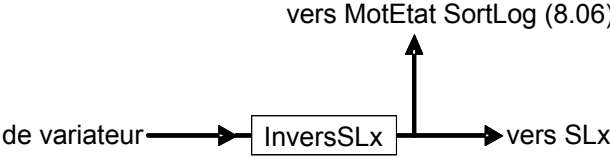
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.03	MotCmdeAuxil2 (mot de commande auxiliaire 2, MCA2)				-	-	-	-	P
	Mot de commande auxiliaire 2 :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	réservé	1 0						
	B1	réservé	1 0						
	B2	réservé	1 0						
	B3	réservé	1 0						
	B4	EtatPont1	1 0	pont 1 désactivé pont 1 autorisé					
	B5	EtatPont2	1 0	pont 2 désactivé pont 2 autorisé					
	B6	réservé	1 0						
	B7	réservé	1 0						
	B8	Sens	1 0	variateur en sens arrière (cf. N.B.1) variateur en sens avant (cf. N.B.1)					
	B9	réservé	1 0						
	B10	RéfVitessDirect	1 0	la sortie de la rampe de vitesse est prioritaire et forcée à <i>RéfVitessDirect</i> (23.15) rampe de vitesse activée					
	B11	TorqProvOK	1 0	confirmation de couple du moteur sélectionné OK. Bit réglé par le programme Adaptatif, le programme d'application ou le système de commande [cf. également <i>M1TorqProvTime</i> (42.10)]. confirmation de couple du moteur sélectionnée inactive Bit réglé par le programme Adaptatif, le programme d'application ou le système de commande.					
	B12	ForçageFrein	1 0	moteur sélectionné, le frein reste serré (fermé) (cf. note 2) moteur sélectionné, frein commandé par la logique de freinage interne du groupe 42 (Commande frein)					
	B13	réservé	1 0						
	B14	réservé	1 0						
	B15	RAZRégulPID	1 0	régulateur PID forcé à zéro régulateur PID activé					
	N.B.1 :								
	Les changements de sens de la vitesse ne sont activés qu'à l'état PrêtMarche . Il est impossible de modifier le sens de rotation d'un variateur en marche (état PrêtRéf) avec Sens .								
	N.B.2 :								
	Le frein reste fermé si ForçageFrein est à « 1 ».								
	Si un variateur à l'état PrêtON ou PrêtRéf [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01) bit 0 et 1] reçoit la commande Marche [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01), bit 3], la logique de freinage démarrera au moment de la commande d'ouverture du frein.								
	Un variateur à l'état PrêtRéf [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01), bit 2] s'arrêtera sur la rampe, le frein sera fermé, mais le variateur restera à l'état En marche .								
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P																																																
7.04	<p>MCPUtilisé (mot de commande principal utilisé) Mot de commande principal utilisé (sélectionné) en interne. La valeur de réglage dépend du mode de commande du variateur (local/distance) et de <i>ChoixCommande</i> (10.01). Affectation des bits identique à <i>MotCmdePrincip</i> (7.01). Toutes les fonctions ne sont pas disponibles en commande locale ou en mode E/S locales. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	P																																																
7.05	<p>MotCmdeSortLog (mot de commande sorties logiques) Le mot de commande des sorties logiques est utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. Pour connecter les bits de <i>MotCmdeSortLog</i> (7.05) avec les sorties logiques SL1 à SL8, utilisez les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques). SL9 à SL12 non paramétrables sont affectées aux E/S d'extension et uniquement disponibles pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande.</p> <table border="1" data-bbox="323 712 1342 1473"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>SL1</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>SL2</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques).</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>SL3</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>SL4</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>SL5</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>SL6</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>SL7</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>SL8</td> <td>ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>SL9</td> <td>ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>SL10</td> <td>ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>SL11</td> <td>ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)</td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>SL12</td> <td>ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)</td> </tr> <tr> <td>B12</td> <td>réservé</td> <td></td> </tr> <tr> <td>à</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>réservé</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Nom	Description	B0	SL1	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B1	SL2	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques).	B2	SL3	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B3	SL4	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B4	SL5	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B5	SL6	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B6	SL7	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (sorties logiques)	B7	SL8	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)	B8	SL9	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)	B9	SL10	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)	B10	SL11	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)	B11	SL12	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)	B12	réservé		à			B15	réservé		'	'	'	'	P
Bit	Nom	Description																																																				
B0	SL1	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B1	SL2	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques).																																																				
B2	SL3	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B3	SL4	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B4	SL5	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B5	SL6	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B6	SL7	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (sorties logiques)																																																				
B7	SL8	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)																																																				
B8	SL9	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)																																																				
B9	SL10	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03)																																																				
B10	SL11	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)																																																				
B11	SL12	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionnée avec <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04)																																																				
B12	réservé																																																					
à																																																						
B15	réservé																																																					
7.06	<p>MotCmdeFiltreFR (mot de commande du filtre des fréquences de résonance) Mot de commande du filtre des fréquences de résonance</p> <table border="1" data-bbox="323 1608 1342 1877"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>EtatFiltre</td> <td>1</td> <td>filtre FR activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>filtre FR désactivé</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>EquilFiltre</td> <td>1</td> <td>équilibre filtre FR (sur changement ou activation de paramètre)</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>réservé</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>à</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>réservé</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Nom	Valeur	Description	B0	EtatFiltre	1	filtre FR activé			0	filtre FR désactivé	B1	EquilFiltre	1	équilibre filtre FR (sur changement ou activation de paramètre)			0	aucune action	B2	réservé			à				B15	réservé			'	'	'	'	C																
Bit	Nom	Valeur	Description																																																			
B0	EtatFiltre	1	filtre FR activé																																																			
		0	filtre FR désactivé																																																			
B1	EquilFiltre	1	équilibre filtre FR (sur changement ou activation de paramètre)																																																			
		0	aucune action																																																			
B2	réservé																																																					
à																																																						
B15	réservé																																																					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 8	Mots Etat / Limite								
8.01	MotEtatPrincip (mot d'état principal)								
	Mot d'état principal :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	PrêtON	1	prêt à la mise sous tension					
			0	pas prêt à la mise sous tension					
	B1	PrêtMarche	1	prêt à générer le couple					
			0	pas prêt à générer le couple					
	B2	PrêtRéf	1	fonctionnement activé (En marche)					
			0	fonctionnement désactivé					
	B3	Défaut	1	défaut					
			0	aucun défaut					
	B4	Etat A.U.RL	1	ArrUrg/RoueLibr désactivé					
			0	ArrUrg/RoueLibr (état Bloqué) activé					
	B5	Etat A.U	1	A.U. désactivé					
			0	A.U. (état Bloqué) activé					
	B6	Bloqué	1	Etat Bloqué activé sur :					
				- défaut					
				- arrêt d'urgence / roue libre (A.U.)					
				- arrêt d'urgence (ArrUrg/RoueLibr)					
				- Bloqué via l'entrée logique <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> ou					
				<i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
			0	état Bloqué désactivé					
	B7	Alarme	1	alarme					
			0	aucune d'alarme					
	B8	ConsigAtteinte	1	surveillance consigne / valeur réelle dans la zone de tolérance					
			0	surveillance consigne / valeur réelle en dehors de la zone de tolérance					
	B9	Distance	1	commande à distance					
			0	commande locale					
	B10	Au-dessuslimite	1	vitesse supérieure à la valeur <i>NiveauVitesse (50.10)</i>					
			0	vitesse inférieure ou égale à la valeur <i>NiveauVitesse (50.10)</i>					
	B11	réservé							
		à							
	B15	réservé							
	Facteur d'échelle : 1 == 1			Type : Entier non signé	Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
8.02	MotEtatAuxil (mot d'état auxiliaire, MCA)								P
	Mots d'état auxiliaire :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	DataloggerPrêt	1	le contenu de la pile de données peut être lu					
			0	le contenu de la pile de données ne peut être lu					
	B1	EnDehorsFenêtre	1	vitesse réelle en dehors de la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre (23.08)</i> et <i>LargNégFenêtre (23.09)</i>					
			0	vitesse réelle dans la fenêtre définie					
	B2	A.U RoueLibre	1	échec fonction arrêt d'urgence, cf. <i>DécMiniArrêtUrg (21.05)</i> , <i>DécMaxiArrêtUrg (21.06)</i> et <i>TempoSurvDécél (21.07)</i>					
			0	aucune action					
	B3	Utilisateur1	1	macroprogramme Utilisateur1 activé, cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>					
			0	macroprogramme Utilisateur1 désactivé					
	B4	Utilisateur2	1	macroprogramme Utilisateur2 activé, cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>					
			0	macroprogramme Utilisateur2 désactivé					
	B5	SyncPrête	1	Positionnement : synchronisation pour le codeur 1 ou le codeur 2 ou les deux en fonction du réglage de <i>CommandeSync (10.04)</i> et <i>CommandeSync2 (10.05)</i> . Activée uniquement si <i>ModeSyncPosit (50.15)</i> = Simple					
			0	positionnement : pas de synchronisation					
	B6	AckExcit1	1	signal acquitement (ACK) excitation moteur 1					
			0	aucune action					
	B7	AckExcit2	1	signal acquitement (ACK) excitation moteur 2					
			0	aucune action					
	B8	CmdFrein	1	moteur sélectionné, commande ouverture frein, cf. groupe 42 (Commande frein)					
			0	moteur sélectionné, commande fermeture frein					
	B9	En limitation	1	variateur se trouve à une limite, cf. <i>MotLimite (8.03)</i>					
			0	variateur ne se trouve pas à une limite					
	B10	RegulCouple	1	variateur en régulation de couple					
			0	aucune action					
	B11	VitesseNulle	1	vitesse réelle du moteur = limite de vitesse nulle définie par <i>LimVitesseNulle (20.03)</i>					
			0	vitesse réelle du moteur ≠ limite de vitesse nulle					
	B12	RetourFEM	1	<i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i> = FEM					
			0	aucune action					
	B13	AlarmeOuDefaut	1	défaut ou alarme					
			0	aucun défaut ni alarme					
	B14	SensVariateur	1	sens négatif du variateur activé					
			0	sens positif du variateur activé					
	B15	RedémAuto	1	logique de redémarrage automatique activée					
			0	aucune action					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé		Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
8.03	MotLimite (mot de limite) Mot de limite : Bit limite atteinte B0 <i>CoupleMaxi (20.05) ou CoupleMaxiTotal (2.19)</i> B1 <i>CoupleMini (20.06) ou CoupleMiniTotal (2.20)</i> B2 <i>CoupleMaxiRégVit (20.07) ou CoupleMaxiTotal (2.19)</i> B3 <i>CoupleMiniRégVit (20.08) ou CoupleMiniTotal (2.20)</i> B4 <i>LimMaxiRéfCple (20.09)</i> B5 <i>LimMiniRéfCple (20.10)</i> B6 <i>VitesseMaxiMot1 (20.02) ou VitesseMaxiMot2 (49.20)</i> B7 <i>VitesseMiniMot1 (20.01) ou VitesseMiniMot2 (49.19)</i> B8 <i>LimCourPont1M1 (20.12) ou LimCourPont1M2 (49.12)</i> B9 <i>LimCourPont2M1 (20.13) ou LimCourPont2M2 (49.13)</i> B10 réservé à B15 réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	-	-	-	-	C
8.04	Inutilisé					
8.05	MotEtat EntLog (mot d'état des entrées logiques) Mot d'état des entrées logiques. Indique la valeur des entrées logiques avant inversion [<i>InversEntLog1(10.25) à InversEntLog11 (10.35)</i>]: <div style="text-align: center;">  <pre> graph LR ELx[de ELx] --> InversELx[InversELx] InversELx --> MotEtat[vers MotEtat EntLog (8.05)] InversELx --> Variateur[vers variateur] </pre> </div> Bit Nom Description / préréglage B0 EntLog1 <i>AckVentilConver (10.20)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B1 EntLog2 <i>AckVentilMoteur (10.06)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B2 EntLog3 <i>AckContactPrinc (10.21)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B3 EntLog4 <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B4 EntLog5 <i>Arrêt Urgence (10.09)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B5 EntLog6 <i>Réarmement (10.03)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B6 EntLog7 <i>CmdeEnc/Decl (10.15)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B7 EntLog8 <i>Démarr/Arrêt (10.16)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme B8 EntLog9 EL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> B9 EntLog10 EL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> B10 EntLog11 EL3 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> B11 EntLog12 EL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande. B12 EntLog13 EL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande. B13 EntLog14 EL3 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande. B14 réservé B15 réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	-	-	-	-	D

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																										
<p>8.06</p>	<p>MotEtat SortLog (mot d'état des sorties logiques) Mot d'état des sorties logiques. Indique la valeur des sorties logiques après inversion.</p> <div style="text-align: center;">  <pre> graph LR A[de variateur] --> B[InversSLx] B --> C[vers MotEtat SortLog (8.06)] B --> D[vers SLx] </pre> </div> <table border="0" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="text-align: left;">Bit</th> <th style="text-align: left;">Nom</th> <th style="text-align: left;">Description / préréglage</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>SortLog1</td> <td><i>IndexSortLog1 (14.01)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog1 (14.02)</i> = 15, Enclenchement Ventilation, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>SortLog2</td> <td><i>IndexSortLog2 (14.03)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog2 (14.04)</i> = 5, Enclenchement Excitation, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>SortLog3</td> <td><i>IndexSortLog3 (14.05)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog3 (14.06)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>SortLog4</td> <td><i>IndexSortLog4 (14.07)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog4 (14.08)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>SortLog5</td> <td><i>IndexSortLog5 (14.09)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog5 (14.10)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>SortLog6</td> <td><i>IndexSortLog6 (14.11)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog6 (14.12)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>SortLog7</td> <td><i>IndexSortLog7 (14.13)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog7 (14.14)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>SortLog8</td> <td><i>IndexSortLog8 (14.15)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog8 (14.16)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>SortLog9</td> <td>SL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>, spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 8</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>SortLog10</td> <td>SL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>, spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 9</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>SortLog11</td> <td>SL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>, spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 10</td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>SortLog12</td> <td>SL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>, spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 11</td> </tr> <tr> <td>B12 à B15</td> <td>réservé</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Nom	Description / préréglage	B0	SortLog1	<i>IndexSortLog1 (14.01)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog1 (14.02)</i> = 15, Enclenchement Ventilation , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B1	SortLog2	<i>IndexSortLog2 (14.03)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog2 (14.04)</i> = 5, Enclenchement Excitation , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B2	SortLog3	<i>IndexSortLog3 (14.05)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog3 (14.06)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B3	SortLog4	<i>IndexSortLog4 (14.07)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog4 (14.08)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B4	SortLog5	<i>IndexSortLog5 (14.09)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog5 (14.10)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B5	SortLog6	<i>IndexSortLog6 (14.11)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog6 (14.12)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B6	SortLog7	<i>IndexSortLog7 (14.13)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog7 (14.14)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B7	SortLog8	<i>IndexSortLog8 (14.15)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog8 (14.16)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B8	SortLog9	SL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 8	B9	SortLog10	SL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 9	B10	SortLog11	SL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 10	B11	SortLog12	SL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 11	B12 à B15	réservé		P
Bit	Nom	Description / préréglage																																														
B0	SortLog1	<i>IndexSortLog1 (14.01)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog1 (14.02)</i> = 15, Enclenchement Ventilation , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B1	SortLog2	<i>IndexSortLog2 (14.03)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog2 (14.04)</i> = 5, Enclenchement Excitation , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B2	SortLog3	<i>IndexSortLog3 (14.05)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog3 (14.06)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B3	SortLog4	<i>IndexSortLog4 (14.07)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog4 (14.08)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B4	SortLog5	<i>IndexSortLog5 (14.09)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog5 (14.10)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B5	SortLog6	<i>IndexSortLog6 (14.11)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog6 (14.12)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B6	SortLog7	<i>IndexSortLog7 (14.13)</i> = 0 et <i>N°BitSortLog7 (14.14)</i> = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B7	SortLog8	<i>IndexSortLog8 (14.15)</i> = 603 et <i>N°BitSortLog8 (14.16)</i> = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																														
B8	SortLog9	SL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 8																																														
B9	SortLog10	SL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 9																																														
B10	SortLog11	SL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 10																																														
B11	SortLog12	SL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , spécifié par <i>MotCmdSortLog (7.05)</i> bit 11																																														
B12 à B15	réservé																																															
<p>8.07</p>	<p>Inutilisé</p>																																															

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
8.08	<p>EtatVariateur (état du variateur) Etat du variateur :</p> <p>Bloqué variateur à l'état Bloqué EnArrêt variateur s'arrête Arrêt variateur arrêté PrêtON variateur prêt PrêtMarche variateur prêt à la mise en marche EnMarche variateur en marche EnArrêt variateur en arrêt ArrêtUrgence variateur à l'état d'arrêt d'urgence ArUrg/RoueLib variateur à l'état d'arrêt d'urgence ou en roue libre Déclenché variateur déclenché Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	-	-	-	-	P
8.09	<p>MoteurSélect (moteur sélectionné) Sélection du moteur et de l'excitation :</p> <p>Moteur1 excitation 1 et moteur 1 sélectionnés Moteur2 excitation 2 et moteur 2 sélectionnés - Cf. <i>ChangeParam (10.10)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	-	-	-	-	C
8.10	<p>MacroSélect (macroprogramme sélectionné) Macroprogramme sélectionné :</p> <p>NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) Usine macroprogramme Usine (préréglage) ChargerUtil1 charger macroprogramme Utilisateur1 EnregUtil1 créer macroprogramme Utilisateur1 ChargerUtil2 charger macroprogramme Utilisateur2 EnregUtil2 créer macroprogramme Utilisateur2 Standard macroprogramme standard Man/VitConst macroprogramme Manuel/Vitesse Constante Manuel/Auto macroprogramme Manuel/Automatique Manu/MotoPot macroprogramme Manuel/Motopotentiomètre réservé réservé MotoPot macroprogramme Motopotentiomètre RégulCouple macroprogramme Régulation de couple - Cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	-	-	-	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																
8.11	<p>MotEtatFiltreFR (mot d'état filtre des fréquences de résonance) Mot d'état filtre des fréquences de résonances</p> <table border="1" data-bbox="276 421 1345 801"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>FiltParCalcRéal</td> <td>1</td> <td>paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>DemMAJPar</td> <td>1</td> <td>demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>FiltDébloqué</td> <td>1</td> <td>filtre FR activé</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>filtre FR désactivé</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>ChangeParam</td> <td>1</td> <td>changement de paramètres</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td colspan="3">réservé</td> </tr> <tr> <td>à</td> <td colspan="3"></td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td colspan="3">réservé</td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Nom	Valeur	Description	B0	FiltParCalcRéal	1	paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé			0	aucune action	B1	DemMAJPar	1	demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.			0	aucune action	B2	FiltDébloqué	1	filtre FR activé			0	filtre FR désactivé	B3	ChangeParam	1	changement de paramètres			0	aucune action	B4	réservé			à				B15	réservé			-	-	-	-	C
Bit	Nom	Valeur	Description																																																			
B0	FiltParCalcRéal	1	paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé																																																			
		0	aucune action																																																			
B1	DemMAJPar	1	demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.																																																			
		0	aucune action																																																			
B2	FiltDébloqué	1	filtre FR activé																																																			
		0	filtre FR désactivé																																																			
B3	ChangeParam	1	changement de paramètres																																																			
		0	aucune action																																																			
B4	réservé																																																					
à																																																						
B15	réservé																																																					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 9	Mots Défaut/Alarme								
9.01	MotDéfaut1 (mot de défaut 1)								P
	Mot de défaut 1:								
	Bit	Message défaut	Code du défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	SousTensAux	F501 1	sous-tension auxiliaire (pour seuil cf. Manuel d'installation)					
	B1	SurIntensInd	F502 3	surintensité d'induit, <i>NivSurIntensInd (30.09)</i>					
	B2	SurTensIndui	F503 3	surtension d'induit, <i>NivSurtensIndui (30.08)</i>					
	B3	DéfThermConv	F504 2	échauffement anormal convertisseur, <i>TempoTempérConv (97.05)</i> , température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i>					
	B4	DétecCourRés	F505 1	détection courant résiduel, <i>SéIDétCourRésid (30.05)</i> , <i>DétecCourRésLim (30.06)</i> , <i>DétecCourRésDel (30.07)</i>					
	B5	DéfThermMot1	F506 2	échauffement mesuré moteur 1, <i>TempLimDéfM1 (31.07)</i> ou <i>SéIKlixonMot1 (31.08)</i>					
	B6	SurchargMot1	F507 2	surcharge calculée moteur 1 (modèle thermique), <i>ChargeLimDéfM1 (31.04)</i>					
	B7	DéfCarteE/S	F508 1	carte E/S introuvable ou défectueuse, <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , <i>ModuleExtE/SA (98.06)</i> , <i>ModE/SAMesThMot (98.12)</i> , <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i>					
	B8	DéfThermMot2	F509 2	échauffement mesuré moteur 2, <i>TempérLimDéfM2 (49.37)</i> ou <i>SéIKlixonMot2 (49.38)</i>					
	B9	SurchargMot2	F510 2	surcharge calculée moteur 2 (modèle thermique), <i>ChargeLimDéfM2 (49.34)</i>					
	B10	DéfVentiConv	F511 4	courant du ventilateur du convertisseur, <i>TempoTempérConv (97.05)</i>					
	B11	SousTensRés	F512 3	sous-tension réseau, <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i> , <i>TensionRésMini1 (30.22)</i> , <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>					
	B12	SurtensRésea	F513 1	surtension réseau, tension réseau réelle > 1,3 * <i>TensionNomRés (99.10)</i> pendant plus de 10 s.					
	B13	DéfSyncRésea	F514 3	défaut synchronisation réseau, <i>VerrPhaseLimDév (97.13)</i>					
	B14	SurinteExcM1	F515 1	surintensité excitation moteur 1, <i>NivSurintExcM1 (30.13)</i>					
	B15	DéfCommExcM1	F516 1	rupture communication excitation moteur 1, <i>TempoExcitation (94.07)</i> , <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> , <i>AdresseExcitM1 (94.08)</i>					
	Facteur d'échelle : 1 == 1								
	Type : Entier non signé								
	Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.02	MotDéfaut2 (mot défaut 2)				-	-	-	-	P
	Mot défaut 2 :								
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	OndulCourInd	F517 3	ondulation courant d'induit, <i>Sé/OndulCourant (30.18)</i> , <i>LimOndulCourant (30.19)</i>					
	B1	SurinteExcM2	F518 1	surintensité excitation moteur 2, <i>NivSurintExcitM2 (49.09)</i>					
	B2	DéfCommExcM2	F519 1	rupture communication excitation moteur 2 <i>TempoExcitation (94.07)</i> , <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> , <i>AdresseExcitM2 (94.09)</i>					
	B3	réservé	F520 -	aucune action					
	B4	NoAckExcitat	F521 1	moteur sélectionné : signal acquit. (ACQ) excitation, vérifiez le message de défaut de l'excitation.					
	B5	MesureVitesse	F522 3	moteur sélectionné : mesure de la vitesse, <i>Sé/DéfMesVite (30.36)</i> , <i>Sé/MesVitesseM1 (50.03)</i>					
	B6	NoAckVentExt	F523 4	absence signal acquit. (ACQ) ventilateur externe, <i>AckVentilMoteur (10.06)</i>					
	B7	NoAckContaPr	F524 3	absence signal acquit. (ACK) contacteur principal <i>AckContactPrinc (10.21)</i>					
	B8	ErrCodeType	F525 1	erreur de code type, <i>CodeType (97.01)</i>					
	B9	DéfExtEntLog	F526 1	défaut externe via entrée logique, <i>Sé/DéfautExtern (30.31)</i>					
	B10	NoAckVenConv	F527 4	absence signal acquit. (ACQ) ventilateur du convertisseur, <i>AckVentilConver (10.20)</i>					
	B11	RuptComSérie	F528 5	rupture communication sur liaison série, <i>RuptureCommunic (30.28)</i> , <i>TempoDéfCommSér (30.35)</i> , <i>ModuleCommunic (98.02)</i>					
	B12	DéfExcitMot1	F529 1	défaut excitation moteur 1					
	B13	DéfExcitMot2	F530 1	défaut excitation moteur 2					
	B14	BlocagMoteur	F531 3	moteur sélectionné : moteur bloqué, <i>TpsBlocageRotor (30.01)</i> , <i>VitBlocageRotor (30.02)</i> , <i>CpleBlocagRotor (30.03)</i>					
	B15	SurvitesseMot	F532 3	moteur sélectionné : survitesse moteur, <i>SurvitesseMot1 (30.16)</i>					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé		Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.03	MotDéfaut3 (mot de défaut 3)				P
	Mot de défaut 3 :								
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	DéfTpsInvers	F533 3	temporisation d'inversion, <i>TempoCourantNul (97.19)</i> plus <i>TempoInversion (43.14)</i> , <i>TempoInvers12P (47.05)</i>					
	B1	DiffCour12P	F534 3	différence de courant 12 pulses, <i>LimDiffCourant (47.02)</i> , <i>TempoDiffCourt (47.03)</i>					
	B2	Communic12P	F535 3	rupture de communication application 12 pulses, <i>Tempo12Pulses (94.03)</i> , <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> , <i>AdresseEscl12P (94.04)</i>					
	B3	DéfEsclav12P	F536 4	défaut esclave 12 pulses, ce message de défaut déclenche le maître 12 pulses et n'est affiché que dans ce dernier.					
	B4	ExcM1NonPrêt	F537 1	perte du message « prêt à fonctionner » par excitation moteur 1 en cours de fonctionnement					
	B5	ExcM2NonPrêt	F538 1	perte du message « prêt à fonctionner » par excitation moteur 2 en cours de fonctionnement					
	B6	AugmCourRapi	F539 1	montée en courant rapide, <i>MontMaxCourInd (30.10)</i>					
	B7	DéfautCom-8	F540 1	SDCS-COM-8 défectueuse					
	B8	SousIntExcM1	F541 1	sous-intensité excitation moteur 1, <i>DéfExcitMiniM1 (30.12)</i> , <i>TempoDéfMiniExc (45.18)</i>					
	B9	SousIntExcM2	F542 1	sous-intensité excitation moteur 2, <i>DéfMiniExcitM2 (49.08)</i> , <i>TempoDéfMiniExc (45.18)</i>					
	B10	Comm_Com-8	F543 5	rupture de communication SDCS-COM-8, <i>Ch0RuptureComm (70.05)</i> , <i>Ch0Tempo (70.04)</i> , <i>Ch2RuptureComm (70.15)</i> , <i>Ch2Tempo (70.14)</i>					
	B11	RuptuDCSLink	F544 5	rupture de communication variateur-variateur et maître-esclave, <i>RuptureCommunic (30.28)</i> , <i>TpsCycleBAL1 (94.13)</i> , <i>TpsCycleBAL2 (94.19)</i> , <i>TpsCycleBAL3 (94.25)</i> , <i>TpsCycleBAL44 (94.31)</i>					
	B12	DéfChargAppl	F545 1	défaut charge application, cf. <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B13	PerteCmdeLoc	F546 5	perte commande locale, <i>PerteCmdeLocale (30.27)</i>					
	B14	DéfMatériel	F547 1	défaut matériel cf. <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B15	DéfLogiciel	F548 1	défaut logiciel, cf. <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé		Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.04	MotDéfaut4 (mot de défaut 4)				P
	Mot de défaut 4 :								
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	CompatibPara	F549 1	compatibilité paramètre, le paramètre à l'origine du défaut peut être identifié dans <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B1	DéfLecMémPar	F550 1	défaut de lecture du jeu de paramètres actuel ou du jeu de paramètres utilisateur depuis la mémoire Flash ou la carte mémoire (erreur total de contrôle)					
	B2	DéfValEntAna	F551 4	valeur entrée analogique, <i>SéIDéf4mAEntAna (30.29)</i>					
	B3	DéfFreinMéca	F552 3	moteur sélectionné : frein mécanique, <i>SéIACQFreinMot1 (42.02)</i> , <i>M1BrakeFltTime (42.05)</i> , <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> , <i>M1BrakeLongTime (42.12)</i>					
	B4	DéfPolaTachy	F553 3	moteur sélectionné : polarité dynamo tachymétrique ou codeur incrémental					
	B5	DéfValTachy	F554 3	défaut valeur entrée EATachy					
	B6	réservé	F555	réservé au régulateur PID					
	B7	TorqProving	F556 3	moteur sélectionné : confirmation de couple, <i>M1TorqProvTime (42.10)</i> , signal d'acquiescement TorqProvOK [<i>MotCmdeAuxil (7.03)</i> bit 11] fourni par programme Adaptatif, programme d'application ou système de commande					
	B8	réservé	F557	aucune action					
	B9	réservé	F558	aucune action					
	B10	réservé	F559	aucune action					
	B11	Déf1ProgAdap	F601 1	défaut 1 programme Adaptatif					
	B12	Déf2ProgAdap	F602 1	défaut 2 programme Adaptatif					
	B13	Déf3ProgAdap	F603 1	défaut 3 programme Adaptatif					
	B14	Déf4ProgAdap	F604 1	défaut 4 programme Adaptatif					
	B15	Déf5ProgAdap	F605 1	défaut 5 programme Adaptatif					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé Sauvegardé : Non						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P																																																																				
9.05	<p>MotDéfautUtilis (mot de défaut défini par l'utilisateur) Mot de défaut défini par l'utilisateur. Tous les noms sont définis par l'utilisateur via un programme d'application :</p> <table border="1" data-bbox="287 470 989 1008"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Message défaut</th> <th>Code défaut et niveau de défaut</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>B0</td><td>DéfUtilis1</td><td>F610</td><td>1</td></tr> <tr><td>B1</td><td>DéfUtilis2</td><td>F611</td><td>1</td></tr> <tr><td>B2</td><td>DéfUtilis3</td><td>F612</td><td>1</td></tr> <tr><td>B3</td><td>DéfUtilis4</td><td>F613</td><td>1</td></tr> <tr><td>B4</td><td>DéfUtilis5</td><td>F614</td><td>1</td></tr> <tr><td>B5</td><td>DéfUtilis6</td><td>F615</td><td>1</td></tr> <tr><td>B6</td><td>DéfUtilis7</td><td>F616</td><td>1</td></tr> <tr><td>B7</td><td>DéfUtilis8</td><td>F617</td><td>1</td></tr> <tr><td>B8</td><td>DéfUtilis9</td><td>F618</td><td>1</td></tr> <tr><td>B9</td><td>DéfUtilis10</td><td>F619</td><td>1</td></tr> <tr><td>B10</td><td>DéfUtilis11</td><td>F620</td><td>1</td></tr> <tr><td>B11</td><td>DéfUtilis12</td><td>F621</td><td>1</td></tr> <tr><td>B12</td><td>DéfUtilis13</td><td>F622</td><td>1</td></tr> <tr><td>B13</td><td>DéfUtilis14</td><td>F623</td><td>1</td></tr> <tr><td>B14</td><td>DéfUtilis15</td><td>F624</td><td>1</td></tr> <tr><td>B15</td><td>DéfUtilis16</td><td>F625</td><td>1</td></tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description	B0	DéfUtilis1	F610	1	B1	DéfUtilis2	F611	1	B2	DéfUtilis3	F612	1	B3	DéfUtilis4	F613	1	B4	DéfUtilis5	F614	1	B5	DéfUtilis6	F615	1	B6	DéfUtilis7	F616	1	B7	DéfUtilis8	F617	1	B8	DéfUtilis9	F618	1	B9	DéfUtilis10	F619	1	B10	DéfUtilis11	F620	1	B11	DéfUtilis12	F621	1	B12	DéfUtilis13	F622	1	B13	DéfUtilis14	F623	1	B14	DéfUtilis15	F624	1	B15	DéfUtilis16	F625	1					C
Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description																																																																							
B0	DéfUtilis1	F610	1																																																																							
B1	DéfUtilis2	F611	1																																																																							
B2	DéfUtilis3	F612	1																																																																							
B3	DéfUtilis4	F613	1																																																																							
B4	DéfUtilis5	F614	1																																																																							
B5	DéfUtilis6	F615	1																																																																							
B6	DéfUtilis7	F616	1																																																																							
B7	DéfUtilis8	F617	1																																																																							
B8	DéfUtilis9	F618	1																																																																							
B9	DéfUtilis10	F619	1																																																																							
B10	DéfUtilis11	F620	1																																																																							
B11	DéfUtilis12	F621	1																																																																							
B12	DéfUtilis13	F622	1																																																																							
B13	DéfUtilis14	F623	1																																																																							
B14	DéfUtilis15	F624	1																																																																							
B15	DéfUtilis16	F625	1																																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.06	MotAlarme1 (mot d'alarme 1)				'	'	'	'	P
	Mot d'alarme 1 :								
	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description					
	B0	Arret2EntLog	A101 1	ArrUrg/RoueLibr (arrêt d'urgence / roue libre) en attente via entrée logique, <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>					
	B1	ArrUrg3EntLg	A102 1	Off3 (arrêt urgence) via entrée logique, <i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
	B2	NoAckDisjonc	A103 3	moteur sélectionné : absence signal acquit. (ACQ) disjoncteur c.c., <i>PasAckDisjonc (10.23)</i>					
	B3	AlmThermConv	A104 2	échauffement anormal convertisseur, température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i> . L'alarme d'échauffement anormal du convertisseur s'affiche 5°C au dessous la température d'arrêt.					
	B4	NoAckFreinDy	A105 1	moteur sélectionné : signal acquit. (ACQ) freinage dynamique encore en attente, <i>AckFreinageDyna (10.22)</i>					
	B5	AlmThermMot1	A106 2	échauffement anormal mesuré moteur 1, <i>TempLimAlarmeM1 (31.06)</i>					
	B6	SurchargMot1	A107 2	surcharge calculée moteur 1 (modèle thermique), <i>ChargeLimAlmMot1 (31.03)</i>					
	B7	réservé	A108 4	aucune action					
	B8	AlmThermMot2	A109 2	échauffement anormal mesuré moteur 2, <i>TempérLimAlmM2 (49.36)</i>					
	B9	SurchargMot2	A110 2	surcharge calculée moteur 2 (modèle thermique), <i>ChargeLimAlmM2 (49.33)</i>					
	B10	SousTensRés	A111 3	sous-tension réseau, <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i> , <i>TensionRésMini1 (30.22)</i> , <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>					
	B11	AlarmDCSLink	A112 4	rupture de communication variateur-variateur et maître-esclave, <i>RuptureCommunic (30.28)</i> , <i>TpsCycleBAL1 (94.13)</i> , <i>TpsCycleBAL2 (94.19)</i> , <i>TpsCycleBAL3 (94.25)</i> , <i>TpsCycleBAL44 (94.31)</i>					
	B12	Comm_Com-8	A113 4	rupture de communication SDCS-COM-8, <i>Ch0RuptureComm (70.05)</i> , <i>Ch0Tempo (70.04)</i> , <i>Ch2RuptureComm (70.15)</i> , <i>Ch2Tempo (70.14)</i>					
	B13	DiffCourInd	A114 3	différence courant d'induit					
	B14	AlmValTachy	A115 4	dépassement valeur entrée EATachy ou <i>SurvitesseMot1 (30.16)</i> ou changement <i>SurvitesseMot2 (49.21)</i>					
	B15	BrakeLongFalling	A116 4	moteur sélectionné : frein mécanique, <i>SélACQFreinMot1 (42.02)</i> , <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> , M1BrakeLongTime (42.12)					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé Sauvegardé : Non						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.07	MotAlarme2 (mot d'alarme 2) Mot d'alarme 2 : Bit Message alarme Code alarme et niveau d'alarme Description				P
	B0	OndulCourInd	A117 4	ondulation courant d'induit, <i>SélOndulCourant (30.18)</i> , <i>LimOndulCourant (30.19)</i>					
	B1	NouvAppTrouv	A118 1	nouvelle application trouvée sur Carte mémoire ; vous devez activer l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl (16.06)</i> = ActivePrgAppl					
	B2	DifférApplic	A119 1	application différente pour le variateur et la Carte mémoire ; vous devez activer l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl (16.06)</i> = ActivePrgAppl					
	B3	ProtSurTens	A120 3	protection contre les surtensions activée, <i>ProtSurtension (30.13)</i>					
	B4	EchecAutocal	A121 4	échec autocalibrage, <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B5	AlmFreinMéca	A122 4	moteur sélectionné : frein mécanique, <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> , <i>SélRéfCoupleDém (42.07)</i>					
	B6	SupprDéfaut	A123 4	au moins un message de défaut est masqué, MasquerDéfaut (87.18)					
	B7	ErrFormatVit	A124 4	échelle vitesse hors plage de réglage, <i>EchelleVitesM1 (50.01)</i> et <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i> , le paramètre à l'origine de l'alarme peut être identifié au paramètre <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B8	MesureVitesse	A125 4	moteur sélectionné : mesure vitesse, <i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i> , <i>ModeDéfMesVitess (30.36)</i> , <i>SélDéfMesVitess (30.17)</i>					
	B9	AlmExtEntLog	A126 4	alarme externe via entrée logique, <i>SélAlarmeExtern (30.32)</i>					
	B10	AlmValEntAna	A127 4	alarme valeur entrée analogique, <i>SélDéf4mAEntAna (30.29)</i>					
	B11	RuptComSérie	A128 4	rupture de communication sur liaison série, <i>RuptureCommunic (30.28)</i>					
	B12	RécupParam	A129 4	erreur paramètres de la mémoire Flash à la mise sous tension (erreur total de contrôle). Les paramètres récupérés sont ceux de la sauvegarde.					
	B13	PerteCmdeLoc	A130 4	perte commande locale, <i>PerteCmdeLocale (30.27)</i>					
	B14	ParamAjoute	A131 4	Chargement d'un nouveau programme avec un nombre différent de paramètres ; les paramètres ajoutés prennent leur préréglage usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme sont identifiés au paramètre <i>Diagnostic (9.11)</i> .					
	B15	ConflitParam	A132 4	conflit de réglage des paramètres, le paramètre à l'origine de l'alarme est identifié au paramètre <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.08	MotAlarme3 (mot d'alarme 3)								P
	Mot d'alarme 3 :								
	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description					
	B0	réservé	A133 -	aucune action					
	B1	CompatibPara	A134 4	compatibilité paramètre, le paramètre à l'origine de l'alarme est identifié au paramètre <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B2	EchecChargPa	A135 4	échec total de contrôle lors du chargement (en lecture ou en écriture) des paramètres. Ré-essayez.					
	B3	TpsPrgAdaAbs	A136 4	aucune tâche du programme Adaptatif réglée au paramètre <i>Se/TempsCycle (83.04)</i>					
	B4	VitesseNonNul	A137 1	redémarrage du variateur impossible. La vitesse nulle (cf. <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i>) n'a pas été atteinte [uniquement si <i>Redémarrage (21.10)</i> = DémarrVitNul],. En cas de déclenchement, réglez ENC = Marche = 0 pour réarmer l'alarme.					
	B5	Arr2ComSérie	A138 1	ArrUrg/RoueLibr (Arrêt urgence / roue libre) en attente via la liaison série, <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>					
	B6	Arr3ComSérie	A139 1	A.U (arrêt urgence) en attente via la liaison série, <i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
	B7	ErrParComSérie	A140 4	les paramètres de liaison série du groupe 51 (communication série) ne correspondent pas au coupleur réseau ou celui-ci n'a pas été sélectionné.					
	B8	VersPrgCom-8	A141 4	incompatibilité entre le programme de la carte SDCS-CON-4 et celui de la carte SDCS-COM-8					
	B9	CarteMémAbs	A142 1	Carte mémoire absente					
	B10	ErrCarteMémo	A143 1	erreur total de contrôle ou carte mémoire inadéquate					
	B11	Alm1ProgAdap	A301 4	Alarme 1 programme Adaptatif					
	B12	Alm2ProgAdap	A302 4	Alarme 2 programme Adaptatif					
	B13	Alm3ProgAdap	A303 4	Alarme 3 programme Adaptatif					
	B14	Alm4ProgAdap	A304 4	Alarme 4 programme Adaptatif					
	B15	Alm5ProgAdap	A305 4	Alarme 5 programme Adaptatif					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé Sauvegardé : Non						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																				
9.09	<p>MotAlarmeUtilis (mot d'alarme défini par l'utilisateur) Mot d'alarme défini par l'utilisateur. Tous les noms sont définis par l'utilisateur via un programme d'application.</p> <table border="1" data-bbox="287 470 957 1008"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Message alarme</th> <th>Code alarme et niveau d'alarme</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>B0</td><td>AlmUtilis1</td><td>A310</td><td>4</td></tr> <tr><td>B1</td><td>AlmUtilis2</td><td>A311</td><td>4</td></tr> <tr><td>B2</td><td>AlmUtilis3</td><td>A312</td><td>4</td></tr> <tr><td>B3</td><td>AlmUtilis4</td><td>A313</td><td>4</td></tr> <tr><td>B4</td><td>AlmUtilis5</td><td>A314</td><td>4</td></tr> <tr><td>B5</td><td>AlmUtilis6</td><td>A315</td><td>4</td></tr> <tr><td>B6</td><td>AlmUtilis7</td><td>A316</td><td>4</td></tr> <tr><td>B7</td><td>AlmUtilis8</td><td>A317</td><td>4</td></tr> <tr><td>B8</td><td>AlmUtilis9</td><td>A318</td><td>4</td></tr> <tr><td>B9</td><td>AlmUtilis10</td><td>A319</td><td>4</td></tr> <tr><td>B10</td><td>AlmUtilis11</td><td>A320</td><td>4</td></tr> <tr><td>B11</td><td>AlmUtilis12</td><td>A321</td><td>4</td></tr> <tr><td>B12</td><td>AlmUtilis13</td><td>A322</td><td>4</td></tr> <tr><td>B13</td><td>AlmUtilis14</td><td>A323</td><td>4</td></tr> <tr><td>B14</td><td>AlmUtilis15</td><td>A324</td><td>4</td></tr> <tr><td>B15</td><td>AlmUtilis16</td><td>A325</td><td>4</td></tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description	B0	AlmUtilis1	A310	4	B1	AlmUtilis2	A311	4	B2	AlmUtilis3	A312	4	B3	AlmUtilis4	A313	4	B4	AlmUtilis5	A314	4	B5	AlmUtilis6	A315	4	B6	AlmUtilis7	A316	4	B7	AlmUtilis8	A317	4	B8	AlmUtilis9	A318	4	B9	AlmUtilis10	A319	4	B10	AlmUtilis11	A320	4	B11	AlmUtilis12	A321	4	B12	AlmUtilis13	A322	4	B13	AlmUtilis14	A323	4	B14	AlmUtilis15	A324	4	B15	AlmUtilis16	A325	4					C
Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description																																																																							
B0	AlmUtilis1	A310	4																																																																							
B1	AlmUtilis2	A311	4																																																																							
B2	AlmUtilis3	A312	4																																																																							
B3	AlmUtilis4	A313	4																																																																							
B4	AlmUtilis5	A314	4																																																																							
B5	AlmUtilis6	A315	4																																																																							
B6	AlmUtilis7	A316	4																																																																							
B7	AlmUtilis8	A317	4																																																																							
B8	AlmUtilis9	A318	4																																																																							
B9	AlmUtilis10	A319	4																																																																							
B10	AlmUtilis11	A320	4																																																																							
B11	AlmUtilis12	A321	4																																																																							
B12	AlmUtilis13	A322	4																																																																							
B13	AlmUtilis14	A323	4																																																																							
B14	AlmUtilis15	A324	4																																																																							
B15	AlmUtilis16	A325	4																																																																							
9.10	<p>MotDéfautSyst (mot de défaut système) Défauts du système d'exploitation issus de la carte SDCS-COM-8 :</p> <table border="1" data-bbox="287 1120 1117 1590"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Message défaut</th> <th>Défaut code F</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>B0</td><td>erreur fichier macroprogramme Usine</td><td>-</td></tr> <tr><td>B1</td><td>erreur fichier macroprogramme Utilisateur</td><td>-</td></tr> <tr><td>B2</td><td>erreur mémoire morte du système d'exploitation</td><td>-</td></tr> <tr><td>B3</td><td>erreur de fichier en mémoire FLASH</td><td>-</td></tr> <tr><td>B4</td><td>dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)</td><td>-</td></tr> <tr><td>B5</td><td>dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)</td><td>-</td></tr> <tr><td>B6</td><td>dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)</td><td>-</td></tr> <tr><td>B7</td><td>dépassement capacité temps interne T5 (1 s)</td><td>-</td></tr> <tr><td>B8</td><td>dépassement capacité</td><td>-</td></tr> <tr><td>B9</td><td>dépassement capacité fenêtre application</td><td>-</td></tr> <tr><td>B10</td><td>dépassement capacité programme d'application</td><td>-</td></tr> <tr><td>B11</td><td>instruction illégale</td><td>-</td></tr> <tr><td>B12</td><td>dépassement capacité registres de pile</td><td>-</td></tr> <tr><td>B13</td><td>dépassement (sur) capacité pile système</td><td>-</td></tr> <tr><td>B14</td><td>dépassement (sous) capacité pile système</td><td>-</td></tr> <tr><td>B15</td><td>réservé</td><td>-</td></tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Message défaut	Défaut code F	B0	erreur fichier macroprogramme Usine	-	B1	erreur fichier macroprogramme Utilisateur	-	B2	erreur mémoire morte du système d'exploitation	-	B3	erreur de fichier en mémoire FLASH	-	B4	dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)	-	B5	dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)	-	B6	dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)	-	B7	dépassement capacité temps interne T5 (1 s)	-	B8	dépassement capacité	-	B9	dépassement capacité fenêtre application	-	B10	dépassement capacité programme d'application	-	B11	instruction illégale	-	B12	dépassement capacité registres de pile	-	B13	dépassement (sur) capacité pile système	-	B14	dépassement (sous) capacité pile système	-	B15	réservé	-					C																	
Bit	Message défaut	Défaut code F																																																																								
B0	erreur fichier macroprogramme Usine	-																																																																								
B1	erreur fichier macroprogramme Utilisateur	-																																																																								
B2	erreur mémoire morte du système d'exploitation	-																																																																								
B3	erreur de fichier en mémoire FLASH	-																																																																								
B4	dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)	-																																																																								
B5	dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)	-																																																																								
B6	dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)	-																																																																								
B7	dépassement capacité temps interne T5 (1 s)	-																																																																								
B8	dépassement capacité	-																																																																								
B9	dépassement capacité fenêtre application	-																																																																								
B10	dépassement capacité programme d'application	-																																																																								
B11	instruction illégale	-																																																																								
B12	dépassement capacité registres de pile	-																																																																								
B13	dépassement (sur) capacité pile système	-																																																																								
B14	dépassement (sous) capacité pile système	-																																																																								
B15	réservé	-																																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.11	<p>Diagnostic Affichage de messages de diagnostic :</p> <p>0 = aucun message</p> <p>Programme :</p> <p>1 = erreur préréglage paramètres 2 = image flash des paramètres trop petite pour tous les paramètres 3 - 5 = réservé 6 = code type erroné 7 = interruption non-initialisée 8, 9 = réservé 10 = erreur valeur paramètre</p> <p>Autocalibrage :</p> <p>11 = échec autocalibrage en raison d'un défaut ou de la disparition de la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] 12 = expiration du délai d'autocalibrage, la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] n'a pas été donnée à temps. 13 = moteur encore en rotation, aucune indication de vitesse nulle 14 = courant d'excitation non nul 15 = courant d'induit non nul 16 = ouverture du circuit de mesure de la tension d'induit (ex., pas connecté) ou interrompu Vérifier également les limites de courant et de couple 17 = erreur connexion circuit d'induit et/ou circuit de mesure de la tension d'induit 18 = aucune charge connectée au circuit d'induit 19 = erreur réglage courant d'induit nominal ; courant d'induit <i>M1MotNomCur (99.03)</i> réglé sur zéro 20 = le courant d'excitation ne diminue pas à la mise hors tension de l'excitation 21 = le courant réel d'excitation n'atteint pas la référence du courant d'excitation, aucune résistance d'excitation détectée; ouverture circuit d'excitation (ex., pas connecté) ou interrompu 22 = pas d'écriture de paramètres de commande du régulateur de vitesse 23 = erreur de réglage ou défaut dynamo tachymétrique 24 = calibrage régulateur de vitesse impossible en raison des limites de vitesse 25 = calibrage régulateur de vitesse impossible en raison des limites de tension 26 = défluxage interdit, cf. <i>SélMesureVitesseM1 (50.03)</i> et <i>ModeRégulExcitat (44.01)</i> 27 - 30 réservé 30 = chargement en lecture ou écriture micro-console DCS800 non démarré 32 = chargement en lecture ou écriture micro-console DCS800 non effectué à temps 33 = réservé 34 = erreur du total de contrôle chargement en lecture ou écriture micro-console DCS800 35 = erreur du logiciel chargement en lecture ou écriture micro-console DCS800 36 = échec vérification chargement en lecture ou écriture micro-console DCS800 37 - 49 réservé</p> <p>Matériel :</p> <p>50 = Flash paramètres défectueuse (en effacement) 51 = Flash paramètres défectueuse (en programmation) 52 - 69 réservé</p> <p>A132 ConflitParam (alarme de conflit de réglages de paramètres) :</p> <p>70 = réservé 71 = incohérence paramètres de flux de linéarisation 72 = réservé 73 = valeur paramètres hors limites 74 - 79 réservé</p>	0	65535	0	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>Autocalibrage :</p> <p>80 = la vitesse n'atteint pas la consigne (régulation FEM) 81 = le moteur n'accélère pas ou erreur polarité dynamo tachymétrique (dynamo tachymétrique/codeur) 82 = charge insuffisante (inertie trop faible) pour détecter les paramètres du régulateur de vitesse 83 - 89 réservé</p> <p>Diagnostic des thyristors :</p> <p>90 = court-circuit provoqué par V1 91 = court-circuit provoqué par V2 92 = court-circuit provoqué par V3 93 = court-circuit provoqué par V4 94 = court-circuit provoqué par V5 95 = court-circuit provoqué par V6 96 = défaut test bloc thyristors 97 = court-circuit provoqué par V15 ou V22 98 = court-circuit provoqué par V16 ou V23 99 = court-circuit provoqué par V11 ou V24 100 = court-circuit provoqué par V12 ou V25 101 = court-circuit provoqué par V13 ou V26 102 = court-circuit provoqué par V14 ou V21 103 = moteur raccordé à la terre 104 = enroulement d'induit non raccordé 105 - 120 réservé</p> <p>Surveillance Entrée analogique (EA) :</p> <p>121 = EA1 inférieure à 4 mA 122 = EA2 inférieure à 4 mA 123 = EA3 inférieure à 4 mA 124 = EA4 inférieure à 4 mA 125 = EA5 inférieure à 4 mA 126 = EA6 inférieure à 4 mA 127 = EATachy inférieure à 4 mA 128 - 149 réservé</p> <p>Modules optionnels :</p> <p>150 = coupleur réseau absent cf. <i>ModuleCommunic (98.02)</i> 151 = SDCS-COM-8 pour communication DDCS ou série absente, cf. <i>ModuleCommunic (98.02)</i> 152 = SDCS-COM-8 pour communication Maître/esclave absente, cf. groupe 70 153 = réservé 154 = module RMBA-xx absent, cf. groupe 98 155 = RAIO-xx absent dans support pour option de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 156 = RAIO-xx absent dans support pour option de la carte AIMA, cf. groupe 98 157 = RDIO-xx absent dans support pour option de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 158 = RDIO-xx absent dans support pour option de la carte AIMA, cf. groupe 98 159 = RTAC-xx absent dans support pour option de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 160 = RTAC-xx absent sur un support de la carte AIMA, cf. groupe 98 161 = réservé 162 = le raccordement de la carte SDCS-IOB2x ou SDCS-IOB-3 ne correspond pas à la sélection faite au paramètre <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i> 163 = SDCS-DSL-4 absente, cf. groupe 94 (requis pour DCSLink) 164 = SDCS-DSL-4 absente, cf. groupe 94 (requis pour Modbus)</p> <p>A134 CompatibPara (alarme conflit compatibilité paramètres) :</p> <p>10000 ... 19999 = le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres.</p>					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>Diagnostic thyristors : 30000 = commande d'impulsions éventuellement inversées 31xdd = V1 ou V11 non conducteur 32xdd = V2 ou V12 non conducteur 33xdd = V3 ou V13 non conducteur 34xdd = V4 ou V14 non conducteur 35xdd = V5 ou V15 non conducteur 36xdd = V6 ou V16 non conducteur x = 0 : seul un thyristor du pont 1 n'est pas conducteur (par ex., 320dd = V2 ou V12 non conducteur) x = 1 ... 6 : un second thyristor du pont 1 n'est pas conducteur (par ex., 325dd = V2 et V5 ou V12 et V15 non conducteurs) dd = sans importance, ces chiffres ne contiennent aucune information sur les thyristors du premier pont. Exemple : - 36030= V16 (pont 1) et V23 (pont 2) non conducteurs</p> <p>3dd1y = V21 non conducteur 3dd2y = V22 non conducteur 3dd3y = V23 non conducteur 3dd4y = V24 non conducteur 3dd5y = V25 non conducteur 3dd6y = V26 non conducteur y = 0 : seul un thyristor du pont 2 n'est pas conducteur (par ex., 3dd0020 = V22 non conducteur) y = 1 ... 6 : un second thyristor du pont 2 n'est pas conducteur (par ex., 3dd25 = V22 et V25 non conducteurs) dd = sans importance, ces chiffres ne contiennent aucune information sur les thyristors du second pont. Exemple : - 36030= V16 (pont 1) et V23 (pont 2) non conducteurs</p> <p>A124 ErrFormatVit (alarme échelle de vitesse) : 40000 ... 49999 = le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres.</p> <p>F549 CompatibPara (défaut conflit compatibilité paramètres) : 50000 ... 59999= le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres.</p> <p>F545 DéfChargAppl (programme d'application ControlBuilder DCS800) : 64110 = tâche non configurée 64112 = tentative d'exécution d'une copie interdite d'un programme protégé</p> <p>64113 = copie de données erronée en raison d'un problème matériel de la carte SDCS-CON-4 64125 = tâche arrêtée pendant 5 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64126 = tâche arrêtée pendant 20 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64127 = tâche arrêtée pendant 100 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64128 = tâche arrêtée pendant 500 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>					
9.12	<p>DernierDéfaut (dernier défaut) Affichage du dernier défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	D
9.13	<p>Défaut -2 (avant-dernier défaut) Affichage de l'avant dernier défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	D
9.14	<p>Défaut -3 (antépénultième défaut) Affichage de l'antépénultième défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	D

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 10	Sélection démarrage/arrêt					
10.01	<p>ChoixCommande (choix du mode de commande) Paramètre de sélection du <i>MCPUtilisé</i> (7.04) :</p> <p>0 = E/S Locales Variateur commandé via les E/S locales. <i>Réarmement</i> (10.03) = EL6 ; <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 7 (préréglage) <i>Cmde Enc/Décl1</i> (10.15) = EL7 ; <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 (préréglage) et <i>Démarr/Arrêt</i> (10.16) = EL8 ; <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 (préréglage)</p> <p>1 = MotCmdePrincip Variateur commandé via <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) 2 = Clé permutation automatique de MotCmdePrincip à E/S Locales sur défaut F528 RuptComSérie [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 11]. Le variateur peut encore être commandé via les E/S Locales. <i>Cmde Enc/Décl1</i> (10.15) = EL7 ; <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 (préréglage) et <i>Démarr/Arrêt</i> (10.16) = EL8 ; <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 (préréglage). La référence vitesse utilisée est réglée par <i>VitesseFixe1</i> (23.02).</p> <p>3 = Maître12P variateur commandé par le Maître 12 pulses (Cmde Enc/Décl1, Démarr/Arrêt et Réarmement). Uniquement possible lorsque <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = EsclParal12P ou EsclSérie12P.</p> <p>4 = MaîtreExcit variateur commandé par Maître d'excitation (Cmde Enc/Décl1, Démarr/Arrêt et Réarmement). Uniquement possible lorsque <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat.</p> <p>N.B.1 : Le mode de commande local est prioritaire sur le mode sélectionné avec ce paramètre.</p> <p>N.B.2 : Les commandes <i>ArrUrg/RoueLibr</i> (10.08), <i>Arrêt Urgence</i> (10.09) et <i>Réarmement</i> (10.03) sont toujours actives (si affectées) indépendamment du réglage de ce paramètre.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	E/S Locales	MaîtreExcit	E/S Locales	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.02	<p>Sens Rotation (sens de rotation) Signal logique de Sens de rotation. Ce paramètre permet d'inverser le sens de la rotation avec une référence de vitesse en commande externe :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = Arrière, 0 = Avant 2 = EntLog2 1 = Arrière, 0 = Avant 3 = EntLog3 1 = Arrière, 0 = Avant 4 = EntLog4 1 = Arrière, 0 = Avant 5 = EntLog5 1 = Arrière, 0 = Avant 6 = EntLog6 1 = Arrière, 0 = Avant 7 = EntLog7 1 = Arrière, 0 = Avant 8 = EntLog8 1 = Arrière, 0 = Avant 9 = EntLog9 1 = Arrière, 0 = Avant, uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = Arrière, 0 = Avant, uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = Arrière, 0 = Avant, uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1 = Arrière, 0 = Avant, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P
10.03	<p>Réarmement (commande de réarmement) Signal logique de Réarmement, <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 7:</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 2 = EntLog2 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 3 = EntLog3 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 4 = EntLog4 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 5 = EntLog5 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 6 = EntLog6 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) (préréglage) 7 = EntLog7 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 8 = EntLog8 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 9 = EntLog9 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	EntLog6	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.04	<p>CommandeSync (commande de synchronisation du compteur de position, codeur 1) Activation de la synchronisation du codeur incrémental 1 et réglage du signal d'entrée logique. Sur événement de synchronisation [<i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9 CommandeSync], le compteur de position est initialisé avec les valeurs suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>CompPosValBasse</i> (50.08) est écrit dans <i>CompteurPosBas</i> (3.07) et - <i>CompPosValHaute</i> (50.09) est écrit dans <i>CompteurPosHaut</i> (3.08). <p>Parallèlement, <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 5 SyncPrête est mis à « 1 ». La synchronisation peut être bloquée en mettant <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 10 SyncDésactivé à « 1 ».</p> <p>L'événement de synchronisation est sélectionné comme suit :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog7 (FM) front montant (0 → 1) de EL7 2 = EntLog7H&Z EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 3 = EntLog7H&ZAV EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant 4 = EntLog7H&ZAR EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière 5 = EntLog7 (FD) front descendant (1 → 0) de EL7 6 = EntLog7B&Z EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 7 = EntLog7B&ZAV EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant 8 = EntLog7B&ZAR EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière 9 = Z front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 10 = CommandeSync front montant (0 → 1) de <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9 <p>N.B. : Rotation sens avant : les impulsions de la voie A du codeur sont en avance de 90° (électriques) sur celles de la voie B. Rotation sens arrière : les impulsions de la voie B du codeur sont en avance de 90° (électriques) sur celles de la voie A.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	CommandeSync	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
<p>10.05</p>	<p>CommandeSync2 (commande de synchronisation du compteur de position, codeur 2) Activation de la synchronisation du codeur incrémental 2 et réglage du signal d'entrée logique. Sur événement de synchronisation [<i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 9 CommandeSync], le compteur de position est initialisé avec les valeurs suivantes] : – <i>CompPos2ValBass (50.21)</i> est écrit dans <i>CompteurPos2Bas (3.05)</i> ; – <i>CompPos2ValHaut (50.22)</i> est écrit dans <i>CompteurPos2Haut (3.06)</i>. Parallèlement, <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 5 SyncPrête est mis à « 1 ». La synchronisation peut être bloquée en mettant <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 10 SyncDésactivé à « 1 ». L'événement de synchronisation est sélectionné comme suit : 0 = NonSélection pré-réglage usine 1 = EntLog7 (FM) front montant (0 → 1) de EL7 2 = EntLog7H&Z EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 3 = EntLog7H&ZAV EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant 4 = EntLog7H&ZAR EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière 5 = EntLog7 (FD) front descendant (1 → 0) de EL7 6 = EntLog7B&Z EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 7 = EntLog7B&ZAV EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant 8 = EntLog7B&ZAR EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière 9 = Z front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro 10 = CommandeSync front montant (0 → 1) de <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 9 NB : Rotation sens avant : les impulsions de la voie A du codeur sont en avance de 90° (électriques) sur celles de la voie B. Rotation sens arrière : les impulsions de la voie B du codeur sont en avance de 90° (électriques) sur celles de la voie A. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	CommandeSync	NonSélection	'	C
<p>10.06</p>	<p>AckVentilMoteur (signal acquit ventilateur moteur) Le variateur déclenche sur défaut F523 NoAckVentExt [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 6] si une entrée logique est sélectionnée pour un ventilateur externe et le signal d'acquit. (ACQ) est absent pendant 10 secondes. 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 2 = EntLog2 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. (pré-réglage) 3 = EntLog3 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 4 = EntLog4 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 5 = EntLog5 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 6 = EntLog6 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 7 = EntLog7 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 8 = EntLog8 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 9 = EntLog9 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	DI11	DI2	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.07	<p>Manuel/Auto (commande manuelle / automatique) Signal logique de permutation entre la commande Manuelle (E/S Locales) et Auto (MotCmdePrincip). La valeur réglée dans <i>ChoixCommande (10.01)</i> est donc remplacée :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = Auto, 0 = Manuel 2 = EntLog2 1 = Auto, 0 = Manuel 3 = EntLog3 1 = Auto, 0 = Manuel 4 = EntLog4 1 = Auto, 0 = Manuel 5 = EntLog5 1 = Auto, 0 = Manuel 6 = EntLog6 1 = Auto, 0 = Manuel 7 = EntLog7 1 = Auto, 0 = Manuel 8 = EntLog8 1 = Auto, 0 = Manuel 9 = EntLog9 1 = Auto, 0 = Manuel, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = Auto, 0 = Manuel, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = Auto, 0 = Manuel, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1 = Auto, 0 = Manuel, <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
10.08	<p>ArrUrg/RoueLibr (commande ArrUrg/RoueLibr, sectionnement électrique) Signal logique d'ArrUrg/RoueLibr (Arrêt d'urgence / roue libre), <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 1. Pour une réaction plus rapide, utilisez l'entrée logique rapide EL7 ou EL8 :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée</p> <p>1 = EntLog1 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>2 = EntLog2 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>3 = EntLog3 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>4 = EntLog4 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé (préréglage)</p> <p>5 = EntLog5 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>6 = EntLog6 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>7 = EntLog7 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>8 = EntLog8 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé</p> <p>9 = EntLog9 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>10 = EntLog10 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>11 = EntLog11 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12 = MCP Bit11 1= d'ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11</p> <p>13 = MCP Bit12 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12</p> <p>14 = MCP Bit13 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13</p> <p>15 = MCP Bit14 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14</p> <p>16 = MCP Bit15 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15</p> <p>17 = MCA Bit12 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12</p> <p>18 = MCA Bit13 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13</p> <p>19 = MCA Bit14 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14</p> <p>20 = MCA Bit15 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	EntLog4	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
10.09	<p>Arrêt Urgence (commande d'arrêt d'urgence) Signal logique d'Arrêt Urgence, MCPUtilisé (7.04) bit 2 :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée</p> <p>1 = EntLog1 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>2 = EntLog2 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>3 = EntLog3 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>4 = EntLog4 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>5 = EntLog5 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé (préréglage)</p> <p>6 = EntLog6 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>7 = EntLog7 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>8 = EntLog8 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé</p> <p>9 = EntLog9 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>10 = EntLog10 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>11 = EntLog11 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12 = MCP Bit11 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11</p> <p>13 = MCP Bit12 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12</p> <p>14 = MCP Bit13 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13</p> <p>15 = MCP Bit14 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14</p> <p>16 = MCP Bit15 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15</p> <p>17 = MCA Bit12 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12</p> <p>18 = MCA Bit13 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13</p> <p>19 = MCA Bit14 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14</p> <p>20 = MCA Bit15 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	EntLog5	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.10	<p>ChangeParam (changement de jeu de paramètres) Signal logique de permutation entre Moteur1/Utilisateur1 et Moteur2/Utilisateur2. Le choix entre Moteur1/2 (application mouvements partagés) ou macroprogrammes Utilisat1/2 est défini par <i>ModeChangeMacro (16.05)</i> :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage)</p> <p>1 = EntLog1 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>2 = EntLog2 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>3 = EntLog3 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>4 = EntLog4 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>5 = EntLog5 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>6 = EntLog6 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>7 = EntLog7 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>8 = EntLog8 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0)</p> <p>9 = EntLog9 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>10 = EntLog10 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>11 = EntLog11 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12 = MCP Bit11 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11</p> <p>13 = MCP Bit12 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12</p> <p>14 = MCP Bit13 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13</p> <p>15 = MCP Bit14 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14</p> <p>16 = MCP Bit15 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15</p> <p>17 = MCA Bit12 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12</p> <p>18 = MCA Bit13 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13</p> <p>19 = MCA Bit14 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14</p> <p>20 = MCA Bit15 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P
	<p>N.B.1 : Le macroprogramme (Utilisateur1/Utilisateur2) sélectionné avec <i>ChangeParam (10.10)</i> est prioritaire sur celui sélectionné avec <i>MacroProgramme (99.08)</i>. Il faut environ 2s pour que les nouvelles valeurs paramétrées soient activées.</p> <p>N.B.2 : Le moteur (Moteur1/Moteur2) peut être sélectionné avec le variateur à l'état PrêtON et PrêtMarche.</p> <p>N.B.3 :</p>					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.11	Inutilisé					
10.12	Inutilisé					
10.13	<p>ProtSurtension (protection surtensions) Le mot A120 ProtSurTens [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 3] est à « 1 » dès le déclenchement de l'unité de protection contre les surtensions :</p> <p>0 = NonSélection préréglage usine 1 = EntLog1 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 2 = EntLog2 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 3 = EntLog3 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 4 = EntLog4 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 5 = EntLog5 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 6 = EntLog6 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 7 = EntLog7 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée 8 = EntLog8 1 = déclenchée, 0 = non déclenchée</p> <p>N.B. : La valeur réglée dans ce paramètre s'applique uniquement avec le variateur en mode Excitation. - <i>SelModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog8	NonSélection		C
10.14	Inutilisé					
10.15	<p>Cmde OnOff1 (commande Enc/Décl) Signal logique de commande Enc/Décl1, <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 2 = EntLog2 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 3 = EntLog3 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 4 = EntLog4 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 5 = EntLog5 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl 6 = EntLog6 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl 7 = EntLog7 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 (préréglage) 8 = EntLog8 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 9 = EntLog9 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 21 = EntLog7/8 Enc et Démarrage sur front montant (0 → 1) de EL7, Arrêt et Décl1 sur front descendant (1 → 0) de EL8. Réglages obligatoires : <i>Cmde EncDecl1</i> (10.15) = Démarr/Arrêt (10.16) = EntLog7/8.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog7EntLog8	EntLog7		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
10.16	<p>Démarr/Arrêt (commande démarrage/arrêt) Signal logique de Démarr/Arrêt, MCPUtilisé (7.04) bit 3 :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée</p> <p>1 = EntLog1 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>2 = EntLog2 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>3 = EntLog3 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>4 = EntLog4 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>5 = EntLog5 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>6 = EntLog6 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>7 = EntLog7 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt</p> <p>8 = EntLog8 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt (préréglage)</p> <p>9 = EntLog9 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>10 = EntLog10 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>11 = EntLog11 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12 = MCP Bit11 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdePrincip (7.01) bit 11</p> <p>13 = MCP Bit12 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdePrincip (7.01) bit 12</p> <p>14 = MCP Bit13 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdePrincip (7.01) bit 13</p> <p>15 = MCP Bit14 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdePrincip (7.01) bit 14</p> <p>16 = MCP Bit15 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdePrincip (7.01) bit 15</p> <p>17 = MCA Bit12 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 12</p> <p>18 = MCA Bit13 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 13</p> <p>19 = MCA Bit14 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 14</p> <p>20 = MCA Bit15 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 15</p> <p>21 = EntLog7/8 Enc et Démarrage sur front montant (0 → 1) de EL7, Arrêt et Décl1 sur front descendant (1 → 0) de EL8. Réglages obligatoires : Cmde OnOff1 (10.15) = Démarr/Arrêt (10.16) = EntLog7/8.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog7EntLog8	EntLog8		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.17	<p>MarchImpul Jog1 (marche par impulsions Jogging 1) Signal logique de MarchImpul Jog1. Sélection de la référence vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 2 = EntLog2 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 3 = EntLog3 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 4 = EntLog4 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 5 = EntLog5 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 6 = EntLog6 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 7 = EntLog7 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 8 = EntLog8 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 9 = EntLog9 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>N.B.1 : <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) est prioritaire sur <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17)</p> <p>N.B.2 : <i>ChoixCommande</i> (10.01) = E/S locales : - Le variateur doit être à l'état PrêtMarche (PrêtRéf) encore nul). Lorsque la commande MarchImpul Jog1 est donnée, le variateur passe automatiquement à l'état EnMarche et tourne à la vitesse réglée au paramètre <i>VitesseFixe1</i> (23.02).</p> <p><i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip : - La commande MarchImpul Jog1 ne s'applique pas. - <i>VitesseFixe1</i> (23.02) peut être débloquée par <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8 plus la commande Marche.</p> <p>N.B.3 : Les temps d'accélération et de décélération pour la fonction Jog (marche par impulsions) sont sélectionnés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.18	<p>MarchImpul Jog2 (marche par impulsions Jog 2) Signal logique de MarchImpul Jog2. Sélection de la référence vitesse réglée dans <i>VitesseFixe2</i> (23.03) :</p> <p>Valeurs de réglage cf. <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17).</p> <p>N.B.1 : <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) est prioritaire sur <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17)</p> <p>N. B. 2 : <i>ChoixCommande</i> (10.01) = E/S Locales :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Le variateur doit être à l'état PrêtMarche (PrêtRéf encore nul). Lorsque la commande MarchImpul Jog2 est donnée, le variateur passe automatiquement à l'état EnMarche et tourne à la vitesse réglée au paramètre <i>VitesseFixe2</i> (23.03). <p><i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip :</p> <ul style="list-style-type: none"> - La commande MarchImpul Jog2 ne s'applique pas. - <i>VitesseFixe2</i> (23.03) peut être débloquée par <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9 et la commande Marche. <p>N.B.3 : Les temps d'accélération et de décélération pour la fonction Jog (marche par impulsions) sont sélectionnés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P
10.19	Inutilisé					
10.20	<p>AckVentilConver (signal acquit. ventilateur convertisseur) Le variateur déclenche sur défaut F527 NoAckVenConv [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 10] si une entrée logique est sélectionnée pour le ventilateur du convertisseur et le signal d'acquiescement (ACQ) est absent pendant 10 secondes. En l'absence de signal d'acquit., l'alarme A104 AlmThermConv [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 3] est signalée. Elle est réarmée automatiquement si le signal d'acquiescement (ACQ) du ventilateur du convertisseur est reçu avant que ne s'écoulent les 10 secondes.</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. (préréglage) 2 = EntLog2 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 3 = EntLog3 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 4 = EntLog4 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 5 = EntLog5 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 6 = EntLog6 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 7 = EntLog7 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 8 = EntLog8 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit. 9 = EntLog9 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= signal acquit. OK, 0 = aucun signal acquit., uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog1	EntLog1	'	P
10.21	<p>AckContactPrinc (signal acquit. contacteur principal) Le variateur déclenche sur défaut F524 NoAckContaPr [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 7] si une entrée logique est sélectionnée pour le contacteur principal et le signal d'acquiescement (ACQ) est absent pendant 10 secondes. Valeurs de réglage cf. <i>AckVentilConver</i> (10.20). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog1	EntLog3	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.22	AckFreinageDyna (signal acquit. freinage dynamique) Le variateur signale l'alarme A105 NoAckFreinDy [MotAlarme1 (9.06) bit 4] si une entrée logique est sélectionnée pour le freinage dynamique et le signal d'acquiescement (freinage dynamique actif) est encore présent lorsque Enc [MCPUtilisé (7.04) bit 3] est actif : Valeur de réglage cf. <i>AckVentilConver</i> (10.20). L'alarme A105 NoAckFreinDy [MotAlarme1 (9.06) bit 4] doit empêcher le démarrage du variateur quand le freinage dynamique est actif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog1	NonSélection	'	P
10.23	AckDisjonctCC (signal acquit. disjoncteur c.c.) Le variateur signale l'alarme A103 NoAckDisjonc [MotAlarme1 (9.06) bit 2] si une entrée logique est sélectionnée pour le disjoncteur c.c. et le signal acquit. (ACQ) est absent. Valeurs de réglage cf. <i>AckVentilConver</i> (10.20). Le moteur s'arrête en roue libre si l'alarme A103 NoAckDisjonc [MotAlarme1 (9.06) bit 2] est active. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélecti	EntLog1	NonSélection	'	C
10.24	Inutilisé					
10.25	InversEntLog1 (inversion entrée logique 1) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 1 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.26	InversEntLog2 (inversion entrée logique 2) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 2 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.27	InversEntLog3 (inversion entrée logique 3) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 3 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.28	InversEntLog4 (inversion entrée logique 4) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 4 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.29	InversEntLog5 (inversion entrée logique 5) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 5 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.30	InversEntLog6 (inversion entrée logique 6) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 6 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.31	InversEntLog7 (inversion entrée logique 7) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 7 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.32	InversEntLog8 (inversion entrée logique 8) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 8 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.33	InversEntLog9 (inversion entrée logique 9) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 9 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	C
10.34	InversEntLog10 (inversion entrée logique 10) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 10 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	C
10.35	InversEntLog11 (inversion entrée logique 11) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 11 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	C
Groupe 11	Entrée référence vitesse					
11.01	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.02	<p>MultipRéfVites1 (sélecteur/multiplexeur référence vitesse 1) Paramètre du sélecteur de la référence vitesse 1 :</p> <p>0 = Ouvert interrupteur pour référence vitesse 1 toujours ouvert 1 = Fermé interrupteur pour référence vitesse 1 toujours fermé (préréglage) 2 = EntLog1 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 3 = EntLog2 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 4 = EntLog3 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 5 = EntLog4 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 6 = EntLog5 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 7 = EntLog6 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 8 = EntLog7 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 9 = EntLog8 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 10 = EntLog9 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11= EntLog10 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = MCP Bit11 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 14 = MCP Bit12 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 15 = MCP Bit13 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 16 = MCP Bit14 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 17 = MCP Bit15 1= interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 18 = MCA Bit12 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 19 = MCA Bit13 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, réf.vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 20 = MCA Bit14 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 21 = MCA Bit15 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Ouvert	MCA Bit15	Fermé		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.03	<p>SélRéf1 (signal d'entrée référence de vitesse 1) Paramètre de sélection de la valeur de la référence vitesse 1 :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = RéfVitesse2301 <i>RéfVitesse (23.01)</i> (préréglage) 1 = RéfVitessAux <i>RéfVitessAux (23.13)</i> 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = VitesseFixe1 <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> 9 = VitesseFixe2 <i>VitesseFixe2 (23.03)</i> 10 = MotoPot motopotentiomètre commandé par <i>MotoPot +Vite (11.13)</i>, <i>MotoPot -Vite (11.14)</i> et <i>MotoPotMini (11.15)</i> 11 = RéfAux-EAna1 <i>RéfVitessAux (23.13)</i> moins la valeur de EA1 12 = réservé 13 = MiniEA2EA4 mini de EA2 et EA4 14 = MaxiEA2EA4 maxi de EA2 et EA4 15 = EA1Direct+ entrée rapide de référence vitesse en utilisant l'entrée analogique EA1. <i>RéfVitesExt1 (2.30)</i> est ajoutée directement au niveau du sommateur de l'erreur de vitesse. La rampe de vitesse est alors contournée. 16 = EA2Direct+ entrée rapide de référence vitesse en utilisant l'entrée analogique EA2. <i>RéfVitesseExt1 (2.30)</i> est ajoutée directement au niveau du sommateur de l'erreur de vitesse. La rampe de vitesse est alors contournée. 17 = Codr2Direct+ entrée rapide de référence vitesse en utilisant le codeur incrémental 2. <i>RéfVitesseExt1 (2.30)</i> est ajoutée directement au niveau du sommateur de l'erreur de vitesse et déconnecté de la rampe de vitesse. Celle-ci est alors contournée. <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	RéfVitesse2301	Codr2Direct+	RéfVitesse2301		P
11.04	Inutilisé					
11.05	Inutilisé					
11.06	<p>SélRéf2 (signal d'entrée référence vitesse 2) Paramètre de sélection de la valeur de la référence vitesse 2 :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = RéfVitesse2301 <i>RéfVitesse (23.01)</i> (préréglage) 1 = RéfVitessAux <i>RéfVitessAux (23.13)</i> 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = VitesseFixe1 <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> 9 = VitesseFixe2 <i>VitesseFixe2 (23.03)</i> 10 = MotPot motopotentiomètre commandé par <i>MotoPot +Vite (11.13)</i>, <i>MotoPot - Vite (11.14)</i> et <i>MotoPotMini (11.15)</i> 11 = EAna2-EAna3 EA2-EA3 12 = EAna2+EAna3 EA2+EA3 13 = EAna1*EAna2 EA1 multipliée par EA2 14 = EAna2*EAna3 EA2 multipliée par EA3 15 = MiniEA2EA4 mini de EA2 et EA4 16 = MaxiEA2EA4 maxi de EA2 et EA4 17 = Codeur2 codeur incrémental 2 <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	RéfVitesse	Codeur2	RéfVitesse		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.07	Inutilisé					
11.08	Inutilisé					
11.09	Inutilisé					
11.10	Inutilisé					
11.11	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.12	<p>MultipRéfVites2 (sélecteur/multiplexeur référence vitesse 2) Paramètre du sélecteur de la référence vitesse 2 :</p> <p>0 = Invers1102 Inversion de la valeur de référence vitesse 1 (et incidemment de la référence vitesse 2). Ex., si l'interrupteur de sélection de référence vitesse 1 est ouvert, celui de référence vitesse 2 est fermé, et inversement.</p> <p>1 = Ouvert interrupteur pour référence vitesse 2 toujours ouvert (préréglage)</p> <p>2 = Fermé interrupteur pour référence vitesse 2 toujours fermé</p> <p>3 = EntLog1 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>4 = EntLog2 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>5 = EntLog3 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>6 = EntLog4 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>7 = EntLog5 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>8 = EntLog6 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>9 = EntLog7 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>10 = EntLog8 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0</p> <p>11 = EntLog9 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12= EntLog10 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>13 = EntLog11 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>14 = MCP Bit11 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11</p> <p>15 = MCP Bit12 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12</p> <p>16 = MCP Bit13 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13</p> <p>17 = MCP Bit14 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14</p> <p>18 = MCP Bit15 1= interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15</p> <p>19 = MCA Bit12 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12</p> <p>20 = MCA Bit13 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13</p> <p>21 = MCA Bit14 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14</p> <p>22 = MCA Bit15 1 = interrupteur fermé, référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert, référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Invers	MCA Bit15	Ouvert		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.13	<p>MotoPot +Vite (motopotentiomètre + vite) Cette fonction permet d'augmenter la vitesse du moteur avec l'entrée logique sélectionnée. L'accélération est limitée par <i>TempsAccélérat1 (22.01)</i>; <i>MotoPot -Vite (11.14)</i> est prioritaire sur <i>MotoPot +Vite (11.13)</i> :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 2 = EntLog2 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 3 = EntLog3 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 4 = EntLog4 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 5 = EntLog5 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 6 = EntLog6 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 7 = EntLog7 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 8 = EntLog8 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 9 = EntLog9 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>N.B. : La référence vitesse est sélectionnée avec le paramètre <i>SéIRéf1 (11.03)</i> = MotoPot ou <i>SéIRéf2 (11.06)</i> = MotoPot. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.14	<p>MotoPot -Vite (motopotentiomètre - vite) Cette fonction permet de réduire la vitesse du moteur avec l'entrée logique sélectionnée. La décélération est limitée par <i>TempsDécélerat1</i> (22.02) jusqu'à ce que la vitesse nulle ou <i>MotoPotMini</i> (11.15) soit atteinte. <i>MotoPot -Vite</i> (11.14) est prioritaire sur <i>MotoPot +Vite</i> (11.13) :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 2 = EntLog2 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 3 = EntLog3 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 4 = EntLog4 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 5 = EntLog5 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 6 = EntLog6 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 7 = EntLog7 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 8 = EntLog8 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse 9 = EntLog9 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= réduction vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>N.B. : La référence vitesse est sélectionnée avec le paramètre <i>SéIRéf1</i> (11.03) = MotoPot ou <i>SéIRéf2</i> (11.06) = MotoPot. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P

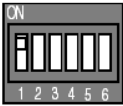
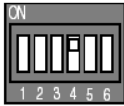
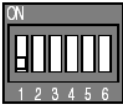
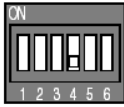
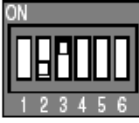
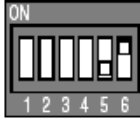
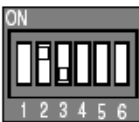
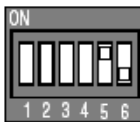
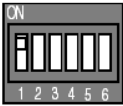
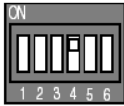
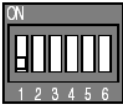
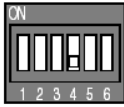
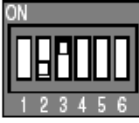
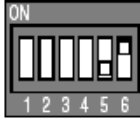
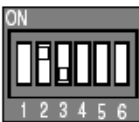
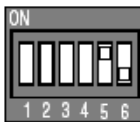
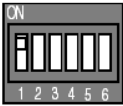
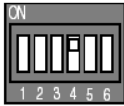
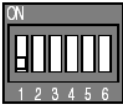
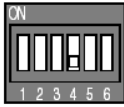
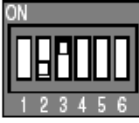
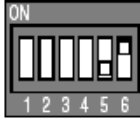
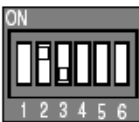
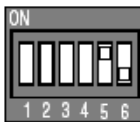
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
11.15	<p>MotoPotMini (motopotentiomètre mini) Cette fonction permet de débloquer le niveau de vitesse mini défini par <i>VitesseFixe1 (23.02)</i>. Lorsque le variateur démarre, le moteur accélère jusqu'à <i>VitesseFixe1 (23.02)</i>. Il est impossible de régler une vitesse inférieure à <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> avec la fonction motopotentiomètre.</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= débloqué, 0 = bloqué 2 = EntLog2 1= débloqué, 0 = bloqué 3 = EntLog3 1= débloqué, 0 = bloqué 4 = EntLog4 1= débloqué, 0 = bloqué 5 = EntLog5 1= débloqué, 0 = bloqué 6 = EntLog6 1= débloqué, 0 = bloqué 7 = EntLog7 1= débloqué, 0 = bloqué 8 = EntLog8 1= débloqué, 0 = bloqué 9 = EntLog9 1= débloqué, 0 = bloqué, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= débloqué, 0 = bloqué, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= débloqué, 0 = bloqué, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1= débloqué, 0 = bloqué, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P
Groupe 12	Vitesses constantes					
	12.01	inutilisé				
	12.02	<p>VitesseConst1 (vitesse constante 1) Paramètre de réglage de la vitesse constante 1 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>				
	12.03	<p>VitesseConst2 (vitesse constante 2) Paramètre de réglage de la vitesse constante 2 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>				
	12.04	<p>VitesseConst3 (vitesse constante 3) Paramètre de réglage de la vitesse constante 3 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
12.05	VitesseConst4 (vitesse constante 4) Paramètre de réglage de la vitesse constante 4 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
Groupe 13	Entrées analogiques					
	13.01	EntAna1ValHaute (valeur haute entrée analogique1) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 1 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Exemple : - Si la tension mini/maxi (± 10 V) de l'entrée analogique 1 doit correspondre à ± 250 % de <i>RéfCoupleExtern</i> (2.24), réglez : <i>SélRéfCoupleA</i> (25.10) = EntAna1 <i>ModeConversEA1</i> (13.03) = ± 10 V Bipol <i>EntAna1ValHaute</i> (13.01) = 4000 mV et <i>EntAna1ValBasse</i> (13.02) = -4000 mV N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : I Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV
13.02	EntAna1ValBasse (valeur basse entrée analogique 1) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 1 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna1ValBasse</i> (13.02) s'applique uniquement si <i>ModeConversEA1</i> (13.03) = ± 10 V Bipol . N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	P
13.03	ModeConversEA1 (mode de conversion entrée analogique 1) Paramètre de réglage de l'offset du signal d'entrée analogique 1. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers de la carte SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3. 0 = ± 10 V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	± 10 V Bipol	-	P
13.04	FiltreEntAna1 (temps de filtrage entrée analogique 1) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 1. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
13.05	EntAna2ValHaute (valeur haute entrée analogique 2) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 2 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	P
13.06	EntAna2ValBasse (valeur basse entrée analogique 2) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 2 correspond à de la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna2ValBasse (13.06)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConversEA2 (13.07) = ±10V Bipol</i> N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	P
13.07	ModeConversEA2 (mode de conversion entrée analogique 2) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 2. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol		P
13.08	FiltreEntAna2 (temps de filtrage entrée analogique 2) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 2. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
13.09	EntAna3ValHaute (valeur haute entrée analogique 3) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 3 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.10	EntAna3ValBasse (valeur basse entrée analogique 3) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 3 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna3ValBasse (13.10)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConversEA3 (13.11) = ±10V Bipol</i> . N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
13.11	<p>ModeConversEA3 (mode de conversion entrée analogique 3) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 3. Entrée analogique 3 sur la carte SDCS-CON-4 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3.</p> <p>0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol	-	C
13.12	<p>FiltreEntAna3 (temps de filtrage entrée analogique 3) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 3. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	0	ms	C
13.13	<p>EntAna4ValHaute (valeur haute entrée analogique 4) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 4 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	10000	mV	C
13.14	<p>EntAna4ValBasse (valeur basse entrée analogique 4) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 4 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna3ValBasse (13.14)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConversEA4 (13.15) = ±10 V Bipol</i> N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : eEntier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	-10000	mV	C
13.15	<p>ModeConversEA4 (mode de conversion entrée analogique 4) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 4. Entrée analogique 4 sur la carte SDCS-CON-4 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3.</p> <p>0 = ±10V Bipol entrée bipolaire, -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	+10V Bi	6V Offset	±10V Bi	-	C
13.16	<p>FiltreEntAna4 (temps de filtrage entrée analogique 4) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 4. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	0	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
13.17	TachyValHaute (valeur haute entrée analogique tachy) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique tachy correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.18	TachyValBasse (valeur basse entrée analogique tachy) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique tachy correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>TachyValBasse (13.18) s'applique uniquement si ModeConverTachy (13.19) = ±10V Bipol.</i> N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C
13.19	ModeConverTachy (mode conversion entrée analogique tachy) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique tachy. L'entrée analogique Dynamo tachymétrique de la carte SDCS-CON-2 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol		C
13.20	Inutilisé					
13.21	EntAna5ValHaute (valeur haute entrée analogique 5) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 5 mis correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.22	EntAna5ValBasse (valeur basse entrée analogique 5) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 5 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna5ValBasse (13.22) s'applique uniquement si ModeConversEA5 (13.23) = ±10V Bipol.</i> N.B.2 : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																						
<p>13.23</p>	<p>ModeConverseA5 (mode conversion entrée analogique 5) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 5. Type d'entrée (tension/courant, bipolaire/unipolaire) sélectionné par commutateurs DIP de la carte RAIO-01.</p> <p>0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.)</p> <p>Bipolaire et unipolaire :</p> <table border="1" data-bbox="284 712 1034 1093"> <thead> <tr> <th colspan="2">DIP switch setting</th> <th rowspan="2">Input signal type</th> </tr> <tr> <th>Analogue input AI1</th> <th>Analogue input AI2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)</td> </tr> </tbody> </table> <p>Tension et courant :</p> <table border="1" data-bbox="284 1173 1034 1621"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Input signal type</th> <th colspan="2">DIP switch settings</th> </tr> <tr> <th>Analogue input 1</th> <th>Analogue input 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Current signal ±0(4)...20 mA (Default)</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Voltage signal ±0(2)...10 V</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	DIP switch setting		Input signal type	Analogue input AI1	Analogue input AI2			±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V			0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)	Input signal type	DIP switch settings		Analogue input 1	Analogue input 2	Current signal ±0(4)...20 mA (Default)			Voltage signal ±0(2)...10 V			<p>±10V Bipol</p>	<p>6V Offset</p>	<p>±10V Bipol</p>	<p>-</p>	<p>C</p>
DIP switch setting		Input signal type																										
Analogue input AI1	Analogue input AI2																											
		±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V																										
		0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)																										
Input signal type	DIP switch settings																											
	Analogue input 1	Analogue input 2																										
Current signal ±0(4)...20 mA (Default)																												
Voltage signal ±0(2)...10 V																												
<p>13.24</p>	<p>Inutilisé</p>																											
<p>13.25</p>	<p>EntAna6ValHaute (valeur haute entrée analogique 6) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 6 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	<p>-10000</p>	<p>10000</p>	<p>10000</p>	<p>mV</p>	<p>C</p>																						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
13.26	EntAna6ValBasse (valeur basse entrée analogique 6) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 6 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna6ValBasse (13.26)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConversEA6 (13.27) = ±10V Bipol.</i> N.B.2 : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C
13.27	ModeConversEA6 (conversion mode entrée analogique 6) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 6. Type d'entrée (tension/courant, unipolaire/bipolaire) sélectionné par commutateurs DIP de la carte RAIO-01. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol		C
Groupe 14	Sorties logiques					
14.01	IndexSortLog1 (index sortie logique 1) La sortie logique 1 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog1 (14.02)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Exemples : <ul style="list-style-type: none"> - Si <i>IndexSortLog1 (14.01) = 801</i> (mot d'état principal) et <i>NoBitSortLog1 (14.02) = 1</i> (PrêtMarche), la sortie logique 1 est haute quand le variateur est à l'état PrêtMarche. - Si <i>IndexSortLog1 (14.01) = -801</i> (mot d'état principal) et <i>NoBitSortLog1 (14.02) = 3</i> (Déclenché), la sortie logique 1 est haute quand le variateur n'est pas en défaut. Préréglage sortie logique 1 : commande EncVentil EtatRégCourant1 (6.03) bit 0. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603		P
14.02	NoBitSortLog1 (numéro bit sortie logique 1) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog1 (14.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0		P
14.03	IndexSortLog2 (index sortie logique 2) La sortie logique 2 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog2 (14.04)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 2 : commande EncExcit EtatRégCourant1 (6.03) bit 5. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603		P
14.04	NoBitSortLog2 (numéro bit sortie logique 2) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog2 (14.03)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	5		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
14.05	IndexSortLog3 (index sortie logique 3) La sortie logique 3 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog3 (14.06)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 3 : commande EncContacteurLigne EtatRégCourant1 (6.03) bit 7. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.06	NoBitSortLog3 (numéro bit sortie logique 3) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog3 (14.05)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	7	'	P
14.07	IndexSortLog4 (index sortie logique 4) La sortie logique 4 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog4 (14.08)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.08	NoBitSortLog4 (numéro bit sortie logique 4) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog4 (14.07)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.09	IndexSortLog5 (index sortie logique 5) La sortie logique 5 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog5 (14.10)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.10	NoBitSortLog5 (numéro bit sortie logique 5) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog5 (14.09)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.11	IndexSortLog6 (index sortie logique 6) La sortie logique 6 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog6 (14.12)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.12	NoBitSortLog6 (numéro bit sortie logique 6) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog6 (14.11)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.13	IndexSortLog7 (index sortie logique 7) La sortie logique 7 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog7 (14.14)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : N	-9999	9999	0	'	P
14.14	NoBitSortLog7 (numéro bit sortie logique 7) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog7 (14.13)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
14.15	IndexSortLog8 (index sortie logique 8) La sortie logique 8 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog8 (14.16)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 8 : commande EncContacteurLigne EtatRégCourant1 (6.03) bit 7 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.16	NoBitSortLog8 (numéro bit sortie logique 8) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog8 (14.15)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	7	'	P
Groupe 15	Sorties analogiques					
15.01	IndexSortAna1 (index sortie analogique 1) La sortie analogique 1 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
15.02	MotCmdeSortAna1 (mot de commande sortie analogique 1) La sortie analogique 1 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna1 (15.01)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	P
15.03	ModeConverSrtAna1 (mode conversion sortie analogique 1) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 1. 0 = ±10V Bipol sortie bipolaire -10 V à 10 V (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo sortie unipolaire 0 V à 10 V 2 = 2V-10V Unipo sortie unipolaire 2 V à 10 V 3 = 5V Offset offset de 5 V entre 0 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V entre 2 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol	'	P
15.04	FiltreSortAna1 (temps filtrage sortie analogique 1) Paramètre de réglage du temps filtrage de la sortie analogique 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
15.05	EchelleSortAna1 (mise à l'échelle sortie analogique 1) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna1 (15.01)</i> correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Exemple : – Si la tension mini/maxi (±10 V) de la sortie analogique 1 doit correspondre à ±250 % de <i>RéfCoupleUtil (2.13)</i> , réglez : <i>IndexSortAna1 (15.01)</i> = 213, <i>ModeConverSrtAna1 (15.03)</i> = ±10V Bipol et <i>EchelleSortAna1 (15.05)</i> = 4000 mV Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	10000	mV	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
15.06	IndexSortAna2 (index sortie analogique 2) La sortie analogique 2 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
15.07	MotCmdeSortAna2 (mot de commande sortie analogique 2) La sortie analogique 2 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna2 (15.06)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	P
15.08	ModeConvSortAna2 (mode conversion sortie analogique 2) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 2. 0 = ±10V Bipol sortie bipolaire -10 V à 10 V (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo sortie unipolaire 0 V à 10 V 2 = 2V-10V Unipo sortie unipolaire 2 V à 10 V 3 = 5V Offset offset de 5 V entre 0 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V entre 2 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	±10V Bipol	'	P
15.09	FiltreSortAna2 (temps filtrage sortie analogique 2) Paramètre du temps de filtrage de la sortie analogique 2. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
15.10	EchelleSortAna2 (mise à l'échelle sortie analogique 2) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna2 (15.06)</i> correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	10000	mV	P
15.11	IndexSortAna3 (index sortie analogique 3) La sortie analogique 3 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999			C
15.12	MotCmdeSortAna3 (mot de commande sortie analogique 3) La sortie analogique 3 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna3 (15.11)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	C
15.13	ModeConvSortAna3 (mode conversion sortie analogique 3) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 3. 0 = 0mA-20mA Unipo sortie unipolaire 0 mA à 20 mA 1 = 4mA-20mA Unipo sortie unipolaire 4 mA à 20 mA (préréglage) 2 = 10mA Offset offset de 10 mA entre 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 3 = 12mA Offset offset de 12 mA entre 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	4mA-20mA Unipo	12mA Offset	4mA-20mA Unipo	'	C

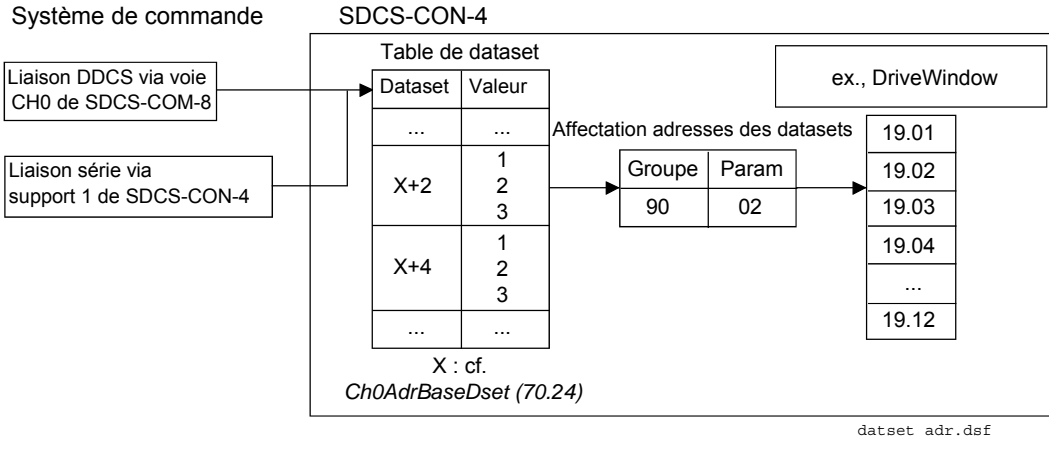
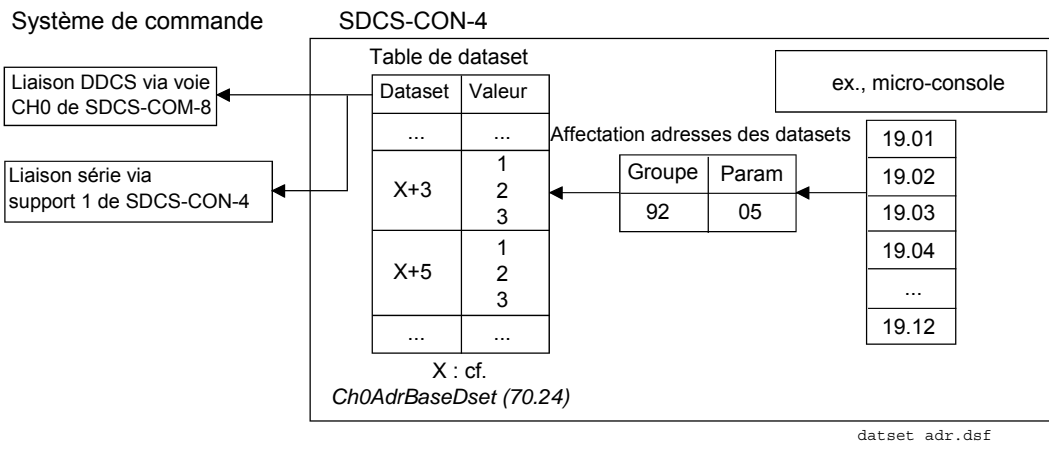
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
15.14	FiltreSortAna3 (temps filtrage sortie analogique 3) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la sortie analogique 3. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
15.15	EchelleSortAna3 (mise à l'échelle sortie analogique 3) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna3 (15.11)</i> correspond au courant réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1000 == 1 mA Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	20	mA	C
15.16	IndexSortAna4 (index sortie analogique 4) La sortie analogique 4 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999			C
15.17	MotCmdeSortAna4 (mot de commande sortie analogique 4) La sortie analogique 4 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna4 (15.17)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	C
15.18	ModeConvSortAna4 (mode conversion sortie analogique 4) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 4. 0 = 0mA-20mA Unipo sortie unipolaire 0 mA à 20 mA 1 = 4mA-20mA Unipo sortie unipolaire 4 mA à 20 mA (préréglage) 2 = 10mA Offset offset de 10 mA entre 0 mA à 20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 3 = 12mA Offset offset de 12 mA entre 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	4mA-20mA Unipo	12mA Offset	4mA-20mA Unipo	'	C
15.19	FiltreSortAna4 (temps filtrage sortie analogique 4) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la sortie analogique 4 Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
15.20	EchelleSortAna4 (mise à l'échelle sortie analogique 4) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna4 (15.16)</i> correspond au courant réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1000 == 1 mA Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	20	mA	C
Groupe 16	Entrées configuration système					
16.01	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
16.02	<p>VerrouParamètre (verrouillage paramètres)</p> <p>L'utilisateur peut verrouiller l'accès à tous les paramètres avec ce paramètre et <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour verrouiller l'accès aux paramètres, réglez <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> à la valeur désirée et changez le réglage de <i>VerrouParamètre (16.02)</i> de Ouvert à Fermé. - Le déverrouillage n'est possible qu'en utilisant le code d'accès (valeur réglée lors du verrouillage). Pour déverrouiller l'accès aux paramètres, réglez le code d'accès dans <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> et changez le réglage de <i>VerrouParamètre (16.02)</i> de Fermé à Ouvert. <p>Après verrouillage ou déverrouillage, la valeur réglée dans <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> passe automatiquement à « 0 » :</p> <p>0 = Ouvert changement de paramètres possible (préréglage) 1 = Fermé changement de paramètres impossible</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Ouvert	Fermé	Ouvert	'	C
16.03	<p>CodeAccèsSystème (code accès système)</p> <p>La valeur de ce paramètre est un nombre entre 1 et 30 000 qui verrouille l'accès à tous les paramètres avec <i>VerrouParamètre (16.02)</i>. Après réglage de Ouvert ou Fermé, <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> revient automatiquement à « 0 ».</p> <p>Attention : Notez le code d'accès pour ne pas l'oublier !</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	0	30000	0	'	C
16.04	<p>Blocage Local (blocage du mode local)</p> <p>La commande locale peut être désactivée en réglant la valeur de ce paramètre sur Bloqué. Si ce paramètre est activé en commande locale, il prend effet après le passage suivant en commande à distance. Aucun code d'accès n'est requis pour modifier la valeur de ce paramètre.</p> <p>0 = Débloqué commande locale débloquée (préréglage) 1 = Bloqué commande locale bloquée</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Débloqué	Bloqué	Débloqué	'	P
16.05	<p>ModeChangeMacro (mode changement de macroprogramme)</p> <p>Ce paramètre permet de permuter entre Moteur1/2 (application multimoteur) ou les macroprogrammes Utilisat1/2.</p> <p>0 = Utilisat1/2 permutation entre macroprogrammes Utilisateur1 et Utilisateur2 (préréglage) 1 = Moteur1/2 permutation entre Moteur1 et Moteur2, application multimoteur (pour paramètres moteur 2, cf. groupe 49)</p> <p><i>ChangeParam (10.10)</i> sélectionne le signal logique qui active Moteur1/Utilisateur1 ou Moteur2/Utilisateur2.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Utilisat1/2	Moteur1/2	Utilisat1/2	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
16.06	<p>SauveParamAppl (sauvegarde/chargement paramètres et activation/désactivation programmes d'application) Les paramètres écrits de manière cyclique, ex., par un système de contrôle-commande, sont uniquement sauvegardés en mémoire RAM et non en mémoire Flash. Avec <i>SauveParamAppl (16.06)</i>, toutes les valeurs de paramétrage sont sauvegardées de la RAM dans la Flash. Ce paramètre sert également à sauvegarder/charger un jeu de paramètres dans/à partir de la carte mémoire et à activer/désactiver des programmes d'application.</p> <p>0 = Fait Paramètres sauvegardés ou fin de toutes les autres actions (préréglage) 1 = Sauvegarde Sauvegarde des paramètres en mémoire Flash 2 = SauvegCarMém Sauvegarde du jeu de paramètres de la carte de commande dans la carte mémoire 3 = ChargeCarMém Chargement du jeu de paramètres de la carte mémoire dans la carte de commande 4 = ActivPrgAppl programme d'application activé 5 = DésactPrgAppl programme d'application désactivé</p> <p>Au terme de chaque action (ex., sauvegarde, chargement, etc.), <i>SauveParamAppl (16.06)</i> revient sur Fait en 1 s maxi. N.B.1 : Cette fonction de sauvegarde doit être utilisée à bon escient ! N.B.2 : Les paramétrages modifiés avec la micro-console DCS800 ou les outils logiciels PC de mise en service sont immédiatement sauvegardés en mémoire Flash. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	Fait	DésactPrgAppl	Fait	-	C
16.07	Inutilisé					
16.08	Inutilisé					
16.09	<p>ListeParamètres (sélecteur liste paramètres) Paramètre de sélection des paramètres accessibles avec la micro-console du DCS800 (liste Partielle/Complète).</p> <p>0 = Partielle liste de paramètres partielle (P) (préréglage) 1 = Complète liste de paramètres complète (C)</p> <p>N.B. : Ce paramètre est uniquement accessible avec la micro-console du DCS800. DriveWindow et DriveWindow Light affichent uniquement la liste complète des paramètres. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Partielle	Complète	Partielle		P
16.10	Inutilisé					
16.11	<p>RégTempsSystème (réglage temps système variateur) Réglage du temps du variateur en minutes. Le temps système peut être réglé avec ce paramètre ou avec la micro-console du DCS800. Facteur d'échelle : 1 == 1min Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	0	64000	0	min	C
16.12	Inutilisé					
16.13	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
16.14	<p>DébitLiaisonPC (configuration liaison des outils PC) Paramètre de sélection du débit sur la liaison série pour les outils logiciels PC de mise en service et de programmation d'application.</p> <p>0 = 9600 9600 Baud 1 = 19200 19200 Baud 2 = 38400 38400 Baud (préréglage) 3 = réservé</p> <p>Après modification, la nouvelle valeur réglée dans ce paramètre est prise en compte à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	9600	réservé	38400		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 19	Stockage Données					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>Ce groupe comprend des paramètres non connectés utilisés à des fins de raccordement, d'essai et de mise en service. Exemple 1 : Une valeur peut être envoyée par le système de contrôle-commande au variateur via le groupe 90 ou 91 à chaque paramètre du groupe 19. Les paramètres du groupe 19 peuvent être lus avec la micro-console du DCS800, des outils logiciels PC de mise en service, le programme Adaptatif et un programme d'application.</p> <p>Système de commande</p>  <p>Exemple 2 : Le variateur peut envoyer une valeur à un système de contrôle-commande à partir de chaque paramètre du groupe 19 via le groupe 92 ou 93. Les paramètres du groupe 19 peuvent être directement réglés avec la micro-console du DCS800, les outils logiciels PC de mise en service, le programme Adaptatif ou un programme d'application.</p> <p>Système de commande</p>  <p>N.B. : Ce groupe de paramètres peut également être utilisé pour la lecture/écriture des E/S analogiques.</p>					
19.01	<p>Données1 (registre de données 1) Registre de données 1 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
19.02	Données2 (registre de données 2) Registre de données 2 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.03	Données3 (registre de données 3) Registre de données 3 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.04	Données4 (registre de données 4) Registre de données 4 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.05	Données5 (registre de données 5) Registre de données 5 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.06	Données6 (registre de données 6) Registre de données 6 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.07	Données7 (registre de données 7) Registre de données 7 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.08	Données8 (registre de données 8) Registre de données 8 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.09	Données9 (registre de données 9) Registre de données 9 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.10	Données10 (registre de données10) Registre de données 10 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.11	Données11 (registre de données 11) Registre de données 11 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.12	Données12 (registre de données 12) Registre de données 12 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 20	<h1>Limites</h1>					
	<p>Ce groupe de paramètres recense toutes les limites réglables par l'utilisateur.</p>					
20.01	<p>VitesseMiniMot1 (vitesse mini moteur 1) Limite de référence vitesse négative du moteur 1 en tr/min pour :</p> <ul style="list-style-type: none"> - RéfVitesse2 (2.01) - RéfVitesseUtil (2.17) <p>Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B 1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois VitesseBaseMot1 (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrEchelleVit [MotAlarme2 (9.07) bit 7] est signalée.</p> <p>N.B.2 : VitesseMiniMot1 (20.01) s'applique également à RéfVitesse4 (2.18) pour éviter tout dépassement de limites de vitesse par CorrecVitesse (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour RéfVitesse4 (2.18) avec le signal MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 4.</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	-1500	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
20.02	<p>VitesseMaxiMot1 (vitesse maxi moteur 1) Limite de référence de vitesse positive du moteur 1 en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2</i> (2.01) – <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B.1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrEchelleVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée.</p> <p>N.B.2 : <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02) s'applique également à <i>RéfVitesse4</i> (2.18) pour tout dépassement de limites de vitesse par <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4</i> (2.18) avec le signal <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	1500	tr/min	P
20.03	<p>LimVitesseNulle (limite de vitesse nulle) Lorsque la commande Marche disparaît [réglez <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 à 0], le variateur s'arrête selon <i>TypeArrêt</i> (21.03). Dès que la vitesse réelle atteint la limite réglée dans <i>LimVitesseNulle</i> (20.03), le moteur s'arrête en roue libre, indépendamment du réglage de <i>TypeArrêt</i> (21.03). Les freins sont serrés. Tant que la vitesse réelle reste en deça de cette limite, VitNulle [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 11] est haut.</p> <p>N.B. : Si <i>Redémarrage</i> (21.10) = DémarrVitNul et si la commande de redémarrage est reçue avant d'atteindre la vitesse nulle, l'alarme A137 VitesseNonNul [<i>MotAlarme3</i> (9.08) bit 4] est signalée. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	1000	75	tr/min	P
20.04	Inutilisé					
20.05	<p>CoupleMaxi (couple maxi) Limite de couple maxi (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) pour le sélecteur <i>SélCoupleMaxiUtil</i> (20.18).</p> <p>N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	100	%	P
20.06	<p>CoupleMini (couple mini) Limite de couple mini (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) pour le sélecteur <i>SélCoupleMiniUtil</i> (20.19).</p> <p>N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-325	0	-100	%	P
20.07	<p>CoupleMaxiRégVit (couple maxi régulateur de vitesse) Limite de couple maxi (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) en sortie du régulateur de vitesse. – <i>RéfCouple2</i> (2.09)</p> <p>N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	325	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
20.08	CoupleMiniRégVit (couple mini régulateur de vitesse) Limite de couple mini (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) en sortie du régulateur de vitesse. – <i>RéfCouple2</i> (2.09) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-325%	%	C
20.09	LimMaxiRéfCple (couple maxi de la référence de couple A/B) Limite de couple maxi (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) pour les références externes : – <i>RéfCoupleA</i> (25.01) – <i>RéfCoupleB</i> (25.04) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0.	325	325	%	C
20.10	LimMiniRéfCple (couple mini de la référence de couple A/B) Limite de couple mini (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) pour les références externes : – <i>RéfCoupleA</i> (25.01) – <i>RéfCoupleB</i> (25.04) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-325	%	C
20.11	Inutilisé					
20.12	LimCourPont1M1 (limite courant pont 1 moteur 1) Limite de courant pont 1 en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 1. N.B.: La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	P
20.13	LimCourPont2M1 (limite courant pont 2 moteur 1) Limite de courant pont 2 en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 2. N.B.1: La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. N.B.2: <i>LimCourPont2M1</i> (20.13) est réglée en interne sur 0 % si <i>TypeQuadrant</i> (4.15) = 2Q (variateur 2Q). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-100	%	P
20.14	AlphaInduitMaxi (angle allumage maxi) Angle d'allumage maxi (α) en degrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 deg Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	165	150	deg	C
20.15	AlphaInduitMini (angle allumage mini) Angle allumage mini (α) en degrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 deg Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	165	15	deg	C
20.16	Inutilisé					
20.17	Inutilisé					

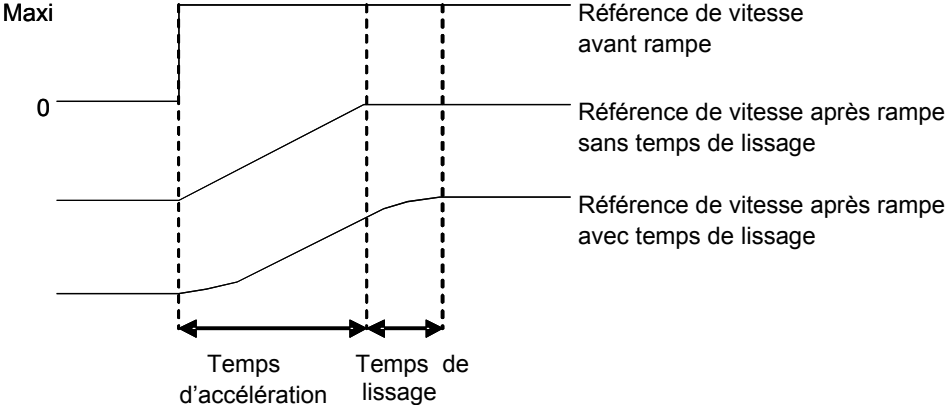
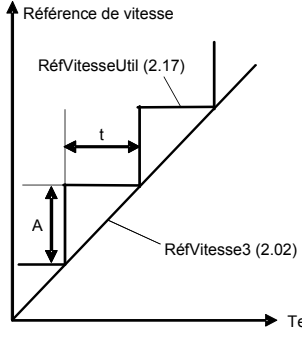
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
20.18	SélCoupleMaxiUtil (sélection couple maxi utilisé) Paramètre de sélection de <i>CoupleMaxiUtil</i> (2.22) : 0 = CpleMaxi2005 <i>CoupleMaxi</i> (20.05) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique 1 2 = EntAna2 entrée analogique 2 3 = EntAna3 entrée analogique 3 4 = EntAna4 entrée analogique 4 5 = EntAna5 entrée analogique 5 6 = EntAna6 entrée analogique 6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	CpleMaxi	EntAna6	CpleMaxi	-	P
20.19	SélCoupleMiniUtil (sélection couple mini utilisé) Paramètre de sélection de <i>CoupleMiniUtil</i> (2.23) : 0 = CpleMini2006 <i>CoupleMini</i> (20.06) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique 1 2 = EntAna2 entrée analogique 2 3 = EntAna3 entrée analogique 3 4 = EntAna4 entrée analogique 4 5 = EntAna5 entrée analogique 5 6 = EntAna6 entrée analogique 6 7 = SortNég utilisation de la sortie négative de <i>SélCoupleMaxiUtil</i> (20.18) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	CpleMini	SortNég	CpleMini	-	P
20.20	Inutilisé					
20.21	Inutilisé					
20.22	LimCpleGénérat (limite de couple mini et maxi mode générateur) Limite de couple mini et maxi (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) uniquement en mode générateur. N.B.: La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
Groupe 21	Démarrage/Arrêt					
21.01	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
21.02	<p>ModeArrêt1 (mode arrêt 1) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur quand <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 Enc (ou Off1N) est mis à 0 :</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc selon <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> ou <i>TempsDécélérat2 (22.10)</i>. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>N.B.1 : Si <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 Enc et <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3 Marche sont mis à 0 (commandes Marche et Enc désactivées), simultanément ou presque simultanément, <i>ModeArrêt1 (21.02)</i> et <i>TypeArrêt (21.03)</i> doivent avoir le même réglage. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	'	P
21.03	<p>TypeArrêt (type d'arrêt) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur quand <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3 Marche est mis à 0 :</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc selon <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> ou <i>TempsDécélérat2 (22.10)</i>. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>N.B. : Si <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 Enc et <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3 Marche sont réglés sur bas (commandes Marche et Enc désactivées) simultanément ou presque simultanément, <i>ModeArrêt1 (21.02)</i> et <i>TypeArrêt (21.03)</i> doivent avoir le même réglage. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
21.04	<p>TypeArrêtUrgenc (type d'arrêt d'urgence) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur lorsque <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 2 Off3N (Arrêt d'urgence) est réglé sur bas :</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc selon <i>TempsDécélerat1</i> (22.02) ou <i>TempsDécélerat2</i> (22.10). Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>N.B. : Cet arrêt d'urgence est prioritaire sur <i>ModeArrêt1</i> (21.02) et <i>TypeArrêt</i> (21.03). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	-	P
21.05	<p>DécMiniArrêtUrg (taux de décélération mini arrêt urgence) Lors d'un arrêt d'urgence, la décélération du variateur est supervisée. Cette supervision débute après réception par le variateur d'un ordre d'arrêt d'urgence et après la fin de la temporisation réglée au paramètre <i>TempoSurvDécél</i> (21.07). Si le variateur est incapable de décélérer dans la fenêtre définie aux paramètres <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06), il s'arrête en roue libre et <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 2 ArrUrg/RoueLibr est mis à 1.</p> <p>N.B. : La supervision est désactivée si <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06) ou <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) a son préréglage usine. Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min/s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	18000	18000	tr/min/s	C
21.06	<p>DécMaxiArrêtUrg (taux de décélération maxi arrêt urgence) Lors d'un arrêt d'urgence, la décélération du variateur est supervisée. Cette supervision débute après réception par le variateur d'un ordre d'arrêt d'urgence et après la fin de la temporisation réglée au paramètre <i>TempoSurvDécél</i> (21.07). Si le variateur est incapable de décélérer dans la fenêtre définie aux paramètres <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06), il s'arrête en roue libre et <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 2 ArrUrg/RoueLibr est mis à 1.</p> <p>N.B. : La supervision est désactivée si <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06) ou <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) a son préréglage usine. Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min/s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	18000	18000	tr/min/s	C
21.07	<p>TempoSurvDécél (temporisation de surveillance de décélération) Temporisation avant surveillance de décélération sur arrêt d'urgence. Cf. également <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	20	s	C
21.08	Inutilisé					
21.09	Inutilisé					

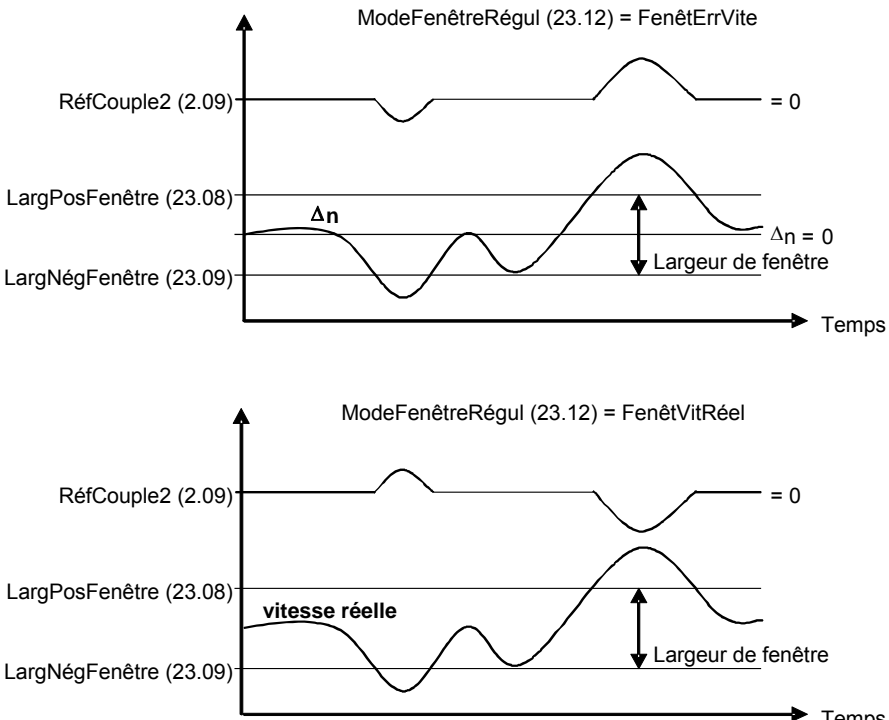
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
21.10	<p>Redémarrage (mode de redémarrage) Paramètre de sélection du mode de redémarrage sur réception de la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] lors du freinage ou de l'arrêt en roue libre.</p> <p>0 = DémarrVitNul redémarrage après que le moteur ait atteint la vitesse nulle [cf. <i>LimVitesseNulle</i> (20.03)]. Si la commande de redémarrage est donnée avant que la vitesse nulle ne soit atteinte, l'alarme A137 VitesseNonNul [MotAlarme3 (9.08) bit 4] est signalée.</p> <p>1 = DémarrAuVol démarrage du moteur à partir de sa vitesse réelle lorsque le variateur a été arrêté par ArrêtRampe, LimiteCouple ou RoueLibre. Le mode d'arrêt FreinageDyn n'est pas interrompu, le moteur s'arrêtera dès que la vitesse nulle est atteinte (préréglage)</p> <p>2 = RepVoidDyn réservé</p> <p>Attention : Si vous sélectionnez RepVoidDyn, assurez-vous que l'appareillage (ex., l'interrupteur de la résistance de freinage) peut sectionner le courant. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	DémarrVitNul	DémarrAuVol	DémarrAuVol		C
21.11	Inutilisé					
21.12	Inutilisé					
21.13	Inutilisé					
21.14	<p>TempoVentilat (temporisation ventilateur) Lorsque le variateur est hors tension, [MCPUtilisé (7.04) bit 0 Enc = 0], les deux ventilateurs (moteur et convertisseur) ne doivent pas être mis hors tension avant la fin de la temporisation réglée dans ce paramètre. En cas de risque d'échauffement du moteur ou du convertisseur, la temporisation débute dès que la température a chuté sous la limite d'échauffement anormal. Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	300	30	s	C
21.15	Inutilisé					
21.16	<p>ModeCdeContactP (mode commande contacteur principal) Ce paramètre détermine l'action sur réception des ordres On et Marche [MCPUtilisé (7.04) bits 0 et 3]:</p> <p>0 = ON fermeture du contacteur principal avec On = Marche = 1 (préréglage)</p> <p>2 = ONDisjonctHT pour configuration avec disjoncteur HT c.a. (pour en savoir plus, cf. chap. XXXX) ; fonction en préparation</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ENC	ONDisjonctHT	ENC	'	C
21.17	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
21.18	<p>SélChauffInduct (sélecteur du réchauffage par l'inducteur) Paramètre d'activation du réchauffage par l'inducteur des moteurs 1 et 2.</p> <p>0 = NonSélection fonction de réchauffage par l'inducteur non sélectionnée (préréglage) 1 = ON réchauffage par l'inducteur activé, tant que : ON = 0 [<i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0] et A.U RL = 1 [<i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 1, Arrêt d'urgence / roue libre]</p> <p>2 = ONMarche réchauffage par l'inducteur activé tant que : Enc = 1, Marche = 0 [<i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3] et A.U RL = 1</p> <p>3 = MCA Bit12 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit12 = 1 [<i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12] et Marche = 0</p> <p>4 = MCA Bit13 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit13 = 1 [<i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13] et Marche = 0</p> <p>5 = MCA Bit14 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit14 = 1 [<i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14] et Marche = 0</p> <p>6 = MCA Bit15 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit15 = 1 [<i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15] et Marche = 0</p> <p>N.B.1 : Les références de réchauffage par l'inducteur sont réglées aux paramètres <i>RéfRéChauffInduM1 (44.04)</i> et <i>RéfRéChauffInduM2 (49.06)</i>. Le réchauffage par l'inducteur de chaque moteur peut être désactivé quand la référence correspondante est réglée sur zéro. Le courant nominal des excitations est réglé aux paramètres <i>CourNomExcitM1 (99.11)</i> et <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>.</p> <p>N.B.2 : Si l'excitation n'est pas connectée via un contacteur d'excitation séparé, les réglages pour le réchauffage par l'inducteur sont les suivants : – <i>ModeCdeContactP (21.16)</i> = ON – <i>SélRéChauffInduct (21.18)</i> = ONMarche Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P
Groupe 22	Rampe vitesse					
22.01	<p>TempsAccélérat1 (temps accélération 1) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe (22.03)</i> – <i>TempsAccélérat1 (22.01)</i> est activé avec <i>SélectRampe2 (22.11)</i> Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	300	20	s	P
22.02	<p>TempsDécélérat1 (temps décélération 1) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> à la vitesse nulle : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe (22.03)</i> – <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> est activé avec <i>SélectRampe2 (22.11)</i> Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	300	20	s	P
22.03	<p>EchelleTpsRampe (échelle temps rampe) Pour augmenter le temps de rampe, multipliez <i>TempsAccélérat1 (22.01)</i> / <i>TempsAccélérat2 (22.09)</i> et <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> / <i>TempsDécélérat2 (22.10)</i>. Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0.1	100	1	'	C
22.04	<p>RampArrêtUrgenc (rampe arrêt urgence) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> à la vitesse nulle. Lorsque l'arrêt d'urgence est activé et <i>TypeArrêtUrgenc (21.04)</i> = ArrêtRampe. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	3000	20	s	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
<p>22.05</p>	<p>TpsLissageRampe (temps de lissage de la rampe) Temps de lissage de la rampe de la référence vitesse. Cette fonction est contournée lors d'un arrêt d'urgence.</p>  <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	30	0	s	C
<p>22.06</p>	<p>Inutilisé</p>					
<p>22.07</p>	<p>RampeChgRéfVite (rampe variable) Paramètre de réglage de la pente de la rampe de vitesse lors d'un changement de référence vitesse. Elle est uniquement active si ce paramètre ≠ 0. Il définit le temps de rampe de vitesse t pour le changement de référence vitesse A:</p>  <p>t = temps de cycle du système de commande (ex., élaboration de la référence vitesse) A = changement de référence vitesse durant un temps de cycle t</p> <p>N.B. : Si le temps de cycle du système de commande pour la référence vitesse et <i>RampeChgRéfVite</i> (22.07) sont égaux, <i>RéfVitesse3</i> (2.02) sera linéaire.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	30000	0	ms	C
<p>22.08</p>	<p>EquilRampeVites (équilibrage référence rampe) La sortie de la rampe de vitesse peut être forcée à la valeur réglée dans ce paramètre. La fonction est activée en réglant <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 3 = 1. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	0	tr/min	C

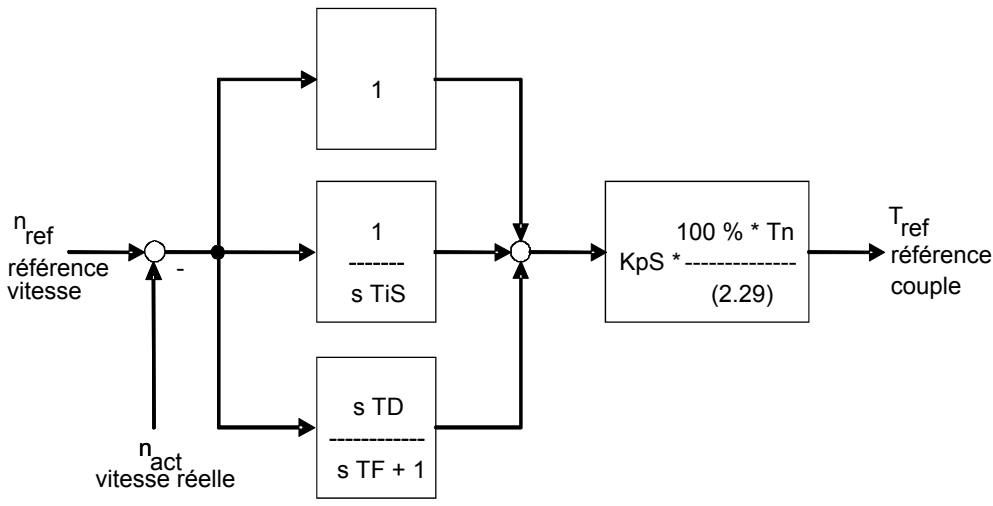
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
22.09	TempsAccéléra2 (temps accélération 2) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – Ce paramètre peut être activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C
22.10	TempsDécéléra2 (temps décélération 2) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – Ce paramètre peut être activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C
22.11	SélectRampe2 (sélection rampe 2) Paramètre de sélection des paramètres de rampe : 0 = SélAcc/Déc1 jeu de paramètres 1 [<i>TempsAccéléra1</i> (22.01) et <i>TempsDécéléra1</i> (22.02)] activés (préréglage) 1 = SélAcc/Déc2 jeu de paramètres 2 [<i>TempsAccéléra2</i> (22.09) et <i>TempsDécéléra2</i> (22.10)] activés 2 = NivVitesse Si $ RéfVitesse3 (2.02) \leq NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $ RéfVitesse3 (2.02) > NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 2 est activé 3 = EntLog1 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 4 = EntLog2 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 5 = EntLog3 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 6 = EntLog4 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 7 = EntLog5 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 8 = EntLog6 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 9 = EntLog7 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 10 = EntLog8 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 11 = EntLog9 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog10 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = MCP Bit11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 15 = MCP Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 16 = MCP Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 17 = MCP Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 18 = MCP Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 19 = MCA Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 20 = MCA Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 21 = MCA Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 22 = MCA Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	SélAcc/Déc1	MCA Bit15	SélAcc/Déc1	'	C

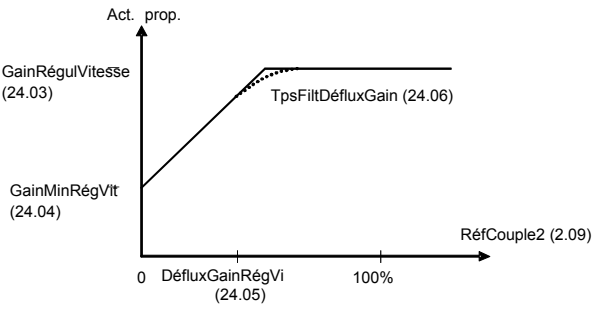
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
22.12	TempsAccélérJog (temps accélération jog) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) en marche par impulsions (Jog). - En utilisant <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8, la vitesse est réglée par le paramètre <i>VitesseFixe1</i> (23.02) - En utilisant <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9, la vitesse est réglée par le paramètre <i>VitesseFixe2</i> (23.03) - Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C
22.13	TempsDécélérJog (temps décélération jog) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle en marche par impulsions (Jog). - En utilisant <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8, la vitesse est réglée par <i>VitesseFixe1</i> (23.02) - En utilisant <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9, la vitesse est réglée par <i>VitesseFixe2</i> (23.03) - Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C
Groupe 23	Références vitesse					
23.01	RéfVitesse (référence vitesse) Entrée de référence vitesse principale pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) via : - <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) et <i>SéIRéf1</i> (11.03) ou - <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) et <i>SéIRéf2</i> (11.06) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
23.02	VitesseFixe1 (vitesse fixe 1) Ce paramètre définit une référence vitesse constante et s'impose à <i>RéfVitesse2</i> (2.01) à l'entrée de la rampe de vitesse. Il peut être activé avec <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8. Les temps de rampe sont réglés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
23.03	VitesseFixe2 (vitesse fixe 2) Ce paramètre définit une référence vitesse constante et s'impose à <i>RéfVitesse2</i> (2.01) à l'entrée de la rampe de vitesse. Il peut être activé avec <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9. Les temps de rampe sont réglés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
23.04	<p>CorrecVitesse (correction de vitesse) La valeur de ce paramètre est ajoutée à la référence de rampe <i>RéfVitesse3 (2.02)</i>. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.05	<p>RépartitVitesse (répartition de vitesse) Facteur d'échelle <i>RéfVitesseUtil (2.17)</i>. S'applique en amont de la rampe de vitesse.</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-400	400	100	%	C
23.06	<p>FiltErrVitesse (filtre pour Δn) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'erreur de vitesse (Δn) 1.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	0	ms	C
	<p>Principe de la fenêtre de régulation : La fonction de fenêtre de régulation sert à désactiver le régulateur de vitesse tant que l'erreur de vitesse (Δn) de la vitesse réelle reste dans la fenêtre définie aux paramètres <i>LargPosFenêtre (23.08)</i> et <i>LargNégFenêtre (23.09)</i> pour permettre à la référence de couple externe [<i>RéfCouple1 (2.08)</i>] d'agir directement sur le process. Si l'erreur de vitesse (Δn) de la vitesse réelle sort de la fenêtre définie, le régulateur de vitesse est activé. Cette fonction s'apparente donc à une protection contre les survitesses/sous-vitesses en mode de régulation de couple.</p> 					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
23.07	<p>SéllntegrFenêtr (activation intégrateur de fenêtre) Paramètre d'activation/désactivation de l'intégrateur du régulateur de vitesse lorsque le mode fenêtre de régulation est activé :</p> <p>0 = Désactivé intégrateur du régulateur de vitesse désactivé lorsque la fenêtre de régulation est activée 1 = Activé Intégrateur du régulateur de vitesse activé lorsque la fenêtre de régulation est activée</p> <p>Pour activer la fenêtre de régulation, réglez <i>Sélcouple</i> (26.01) = Add et <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 7 = 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Désactive	Active	Désactive	-	C
23.08	<p>LargPosFenêtr (largeur de fenêtre positive) Limite de vitesse positive pour le mode fenêtre de régulation lorsque l'erreur de vitesse ($\Delta n = n_{ref} - n_{act}$) est positive. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.09	<p>LargNégFenêtr (largeur de fenêtre négative) Limite de vitesse négative pour le mode fenêtre de régulation lorsque l'erreur de vitesse ($\Delta n = n_{ref} - n_{act}$) est négative. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.10	<p>EchelonVitesse (échelon de vitesse) La valeur réglée dans ce paramètre s'ajoute à l'erreur de vitesse (Δn) sur l'entrée du régulateur de vitesse. Les valeurs mini et maxi données sont limitées par les paramètres <i>VitesseMiniMot1</i> (20.02) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur.</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.11	<p>FiltErrVitesse2 (2^{ème} filtre pour Δn) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'erreur de vitesse (Δn) 2.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	0	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
23.12	<p>ModeFenêtRégul (mode fenêtre de régulation) Paramètre de réglage du mode fenêtre de régulation :</p> <p>0 = FenêtErrVite fenêtre de régulation standard, l'erreur de vitesse (Δn) doit être dans la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) et <i>LargNégFenêtre</i> (23.09) (préréglage)</p> <p>1 = FenêtVitRéal la vitesse réelle doit être dans la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) et <i>LargNégFenêtre</i> (23.09)</p> <p>Exemple 1 : Pour une fenêtre de 10 tr/min autour de l'erreur de vitesse (Δn), réglez : - <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtErrVite - <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 5 tr/min et - <i>LargNégFenêtre</i> (23.09) = - 5 tr/min</p> <p>Exemple 2 : Pour une fenêtre de 500 tr/min à 1 000 tr/min autour de la vitesse réelle, réglez : - <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtVitRéal - <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 1 000 tr/min et - <i>LargNégFenêtre</i> (23.09) = 500 tr/min</p> <p>Pour une fenêtre de -50 tr/min à 100 tr/min autour de la vitesse réelle, réglez : - <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtVitRéal - <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 100 tr/min et - <i>LargNégFenêtre</i> (23.09) = - 50 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	FenêtErrVite	FenêtVitRéal	FenêtErrVite	-	C
23.13	<p>RéfVitessAux (référence vitesse auxiliaire) Entrée de la référence vitesse auxiliaire pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) via :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou - <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) <p>Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.14	Inutilisé					
23.15	<p>RéfVitessDirect (référence vitesse directe) L'entrée de référence vitesse directe est raccordée à <i>RéfVitesse3</i> (2.02) au moyen de <i>MotCmdeAuxil12</i> (7.03) bit 10 = 1 et remplace la sortie de rampe de vitesse. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur.</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	-10000	10000	0	tr/min	C
23.16	<p>EchelleRéfVites (mise à l'échelle référence vitesse) Mise à l'échelle de la référence vitesse. S'applique en aval de la rampe de vitesse.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-100	100	1	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 24	Régulation vitesse					
	<p>Le régulateur de vitesse est un régulateur PID dont l'algorithme est :</p> $T_{ref(s)} = KpS * \left(n_{ref(s)} - n_{act(s)} \right) * \left(1 + \frac{1}{sTiS} + \frac{sTD}{sTF + 1} \right) * \frac{100\% * T_n}{(2.29)}$ <p>Avec :</p> <ul style="list-style-type: none"> T_{ref} = référence couple KpS = gain proportionnel [<i>GainRégulVitess (24.03)</i>] N_{ref} = référence vitesse N_{act} = vitesse réelle TiS = temps d'intégration [<i>IntégrRégVitess (24.09)</i>] TD = temps de dérivée [<i>DérivRégulVites (24.12)</i>] TF = temps de filtrage de dérivée [<i>TpsFiltDérivRV (24.13)</i>] T_n = couple nominal moteur (2.29) = mise à l'échelle vitesse réelle utilisée [<i>FormatVitesUtil (2.29)</i>] 					
24.01	Inutilisé					
24.02	<p>Statisme (taux de statisme) Paramètre de réglage de la réduction de vitesse du fait des caractéristiques de charge. Le résultat est une réduction de vitesse en % de <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>. Exemple : Si <i>Statisme (24.02)</i> = 3 % et <i>IntégrRéfCouple (2.05)</i> = 100 % (couple nominal moteur), la vitesse réelle est réduite de 3 % de <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	0	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
24.03	<p>GainRégulVitess (gain proportionnel régulateur de vitesse) Le gain proportionnel du régulateur de vitesse est activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Exemple : Le régulateur produit 15 % du couple nominal moteur avec <i>GainRégulVitess</i> (24.03) = 3 si l'erreur de vitesse (Δn) représente 5 % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	5	-	P
	<p>Gain proportionnel en fonction de la charge :</p>  <p>Le gain proportionnel adaptatif du régulateur de vitesse sert à lisser les à-coups provoqués par les charges faibles et les jeux mécaniques. Un filtrage modéré de l'erreur de vitesse (Δn) ne suffit pas à optimiser le réglage du variateur. Ce gain s'applique aux couples négatif et positif.</p>					
24.04	<p>GainMiniRégVite (gain minimum régulateur de vitesse) Ce paramètre définit le gain proportionnel lorsque la sortie du régulateur de vitesse [<i>RéfCouple2</i> (2.09)] est nulle. Sa valeur de réglage ne peut être supérieure à <i>GainRégulVitess</i> (24.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	(24.03)	0	-	C
24.05	<p>DéfluxGainRégVi (augmentation du gain proportionnel du régulateur de vitesse) Sortie du régulateur de vitesse [<i>RéfCouple2</i> (2.09)] en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23), où le gain équivaut à <i>GainRégulVitess</i> (24.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	0	%	C
24.06	<p>TpFiltDéfluxGain (temps de filtrage augmentation du gain proportionnel du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de filtrage pour lisser le rythme de variation du gain proportionnel. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	100	ms	C
24.07	Inutilisé					
24.08	Inutilisé					
24.09	<p>IntégrRégVitess (temps d'intégration du régulateur de vitesse) Le temps d'intégration du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur de vitesse pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du couple nominal moteur avec <i>GainRégulVitess</i> (24.03) = 3, si l'erreur de vitesse (Δn) équivaut à 5 % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Dans ce cas et si <i>IntégrRégVitess</i> (24.09) = 300 ms, alors : - le régulateur produit 30 % du couple nominal moteur si l'erreur de vitesse (Δn) est constante après 300 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez l'action intégrale du régulateur de vitesse et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	2500	ms	P
24.10	<p>VallnitIntégrRV (valeur initiale du temps d'intégration du régulateur de vitesse) Valeur initiale de l'intégrateur du régulateur de vitesse en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). L'intégrateur est réglé dès que <i>PrêtRéf</i> [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01)] est activé. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-325	325	0	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
24.11	RéfEquilibrage (référence équilibrage) Valeur externe en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). La sortie du régulateur de vitesse est forcée à la valeur de ce paramètre lorsque <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 8 = 1. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	325	0	%	C
24.12	DérivRégulVites (action dérivée du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de dérivée du régulateur de vitesse. Réglage du temps de la dérivée de l'erreur de vitesse. Le régulateur de vitesse fonctionne en régulateur PI si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
24.13	TpsFiltDérivRV (temps de filtrage de l'action dérivée du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la dérivée. Facteur d'échelle : 1.== 1 ms Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	8	ms	C
24.14	DérivCompAccél (temps de dérivée de la compensation d'accélération) Ce paramètre sert à compenser l'inertie en ajoutant la valeur dérivée et pondérée de <i>RéfVitesse4</i> (2.18) à la sortie du régulateur de vitesse. La compensation d'accélération est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Exemple : La valeur de ce paramètre équivaut au temps nécessaire pour accélérer le variateur jusqu'à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) au couple nominal moteur. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	0	s	C
24.15	TpsFiltCompAcc (temps de filtrage de la compensation d'accélération) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la compensation d'accélération. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	8	ms	C
24.16	Inutilisé					
	Gain proportionnel pour l'adaptation de la vitesse et du temps d'intégration : Pour certaines applications, il peut être utile d'augmenter/diminuer le gain proportionnel [<i>GainRégulVites</i> (24.03)] ainsi que le temps d'intégration [<i>IntégrRégVites</i> (24.09)] aux basses vitesses pour améliorer les performances du régulateur de vitesse. L'augmentation et la diminution linéaires de ces paramètres débutent à <i>VitMaxiPIRégVit</i> (24.18) et s'achèvent à <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17) avec <i>ValGainVitMini</i> (24.19) et <i>VallIntégVitMini</i> (24.20). L'adaptation de vitesse s'applique aux vitesses positives et négatives.					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
24.17	VitMiniPIRégVit (vitesse mini action proportionnelle/intégrale du régulateur de vitesse) Limite de vitesse sous laquelle le gain proportionnel et le temps d'intégration sont définis par <i>ValGainVitMini</i> (24.19) et <i>ValIntégVitMini</i> (24.20). Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	(24.18)	0	tr/min	C
24.18	VitMaxiPIRégVit (vitesse maxi action proportionnelle/intégrale du régulateur de vitesse) Limite de vitesse au-dessus de laquelle le gain proportionnel et le temps d'intégration deviennent constants et sont définis par <i>GainRégulVites</i> (24.03) et <i>IntégrRégVites</i> (24.09). Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	(24.17)	10000	0	tr/min	C
24.19	ValGainVitMini (valeur du gain proportionnel du régulateur de vitesse à la vitesse mini) Paramètre de réglage du % de gain proportionnel à la vitesse définie par <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	500	100	%	C
24.20	ValIntégVitMini (valeur de l'action intégrale du régulateur de vitesse à la vitesse mini) Paramètre de réglage du % de temps d'intégration à la vitesse définie par <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	500	100	%	C
24.21	FiltFRFréqNulle (filtre des fréquences de résonance, fréquence nulle) Paramètre de réglage de la fréquence nulle. Le filtre est placé en entrée du régulateur de vitesse. Facteur d'échelle : 10 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	45	Hz	C
24.22	FiltFRAmortNull (filtre des fréquences de résonance, amortissement nul) Paramètre de réglage de l'amortissement nul. Facteur d'échelle : 1000 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-1	1	0		C
24.23	FiltFRFréqPôle (filtre des fréquences de résonance, fréquence polaire) Paramètre de réglage de la fréquence polaire. Le filtre est placé en entrée du régulateur de vitesse. Facteur d'échelle : 10 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	40	Hz	C
24.24	FiltFRAmortPôle (filtre des fréquences de résonance, amortissement polaire) Paramètre de réglage de l'amortissement polaire. Facteur d'échelle : 1000 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1	0.25		C
24.25	EchelErrVitesse (mise à l'échelle Δn) Paramètre de réglage du facteur d'échelle de l'erreur de vitesse (Δn). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	400	100	%	C
24.26	Inutilisé					
24.27	GainRégulVites2 (2^{ème} gain proportionnel du régulateur de vitesse) Le 2 ^{ème} gain proportionnel du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	5		C
24.28	IntégrRégVites2 (2^{ème} temps d'intégration du régulateur de vitesse) Le 2 ^{ème} temps d'intégration du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	2500	ms	C

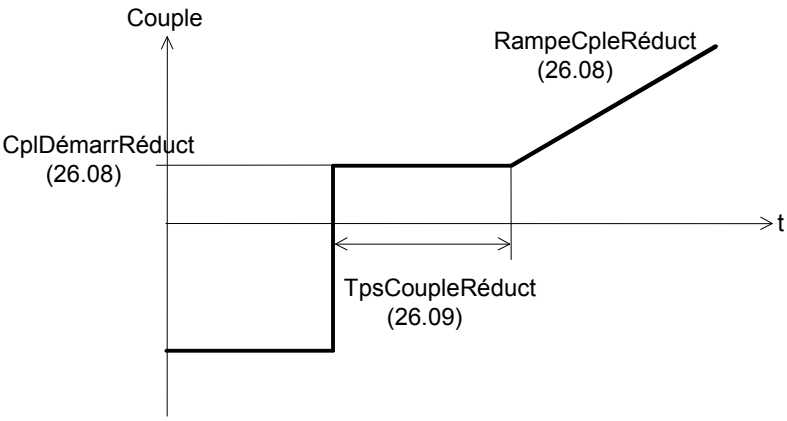
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
24.29	<p>SélParam2 (sélecteur jeu de paramètres 2 du régulateur de vitesse) Paramètre de sélection du jeu de paramètres du régulateur de vitesse :</p> <p>0 = JeuParam1 jeu de paramètres 1 [<i>GainRégulVitess (24.03)</i> et <i>IntégrRégVitess (24.09)</i>] activé (préréglage)</p> <p>1 = JeuParam2 jeu de paramètres 2 [<i>GainRégulVites2 (24.27)</i> et <i>IntégrRégVites2 (24.28)</i>] activé</p> <p>2 = NivVitesse Si $VitesseMoteur (1.04) \leq NiveauVitesse (50.10)$, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $VitesseMoteur (1.04) > NiveauVitesse (50.10)$, alors le jeu de paramètres 2 est activé</p> <p>3 = ErrVitesse Si $ErrVitesseNég (2.03) \leq NiveauVitesse (50.10)$, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $ErrVitesseNég (2.03) > NiveauVitesse (50.10)$, alors le jeu de paramètres 2 est activé</p> <p>4 = EntLog1 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>5 = EntLog2 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>6 = EntLog3 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>7 = EntLog4 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>8 = EntLog5 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>9 = EntLog6 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>10 = EntLog7 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>11 = EntLog8 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé</p> <p>12 = EntLog9 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>13 = EntLog10 0 = jeu de paramètres 1 activé 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>14 = EntLog11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>15 = MCP Bit11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11</p> <p>16 = MCP Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12</p> <p>17 = MCP Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13</p> <p>18 = MCP Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14</p> <p>19 = MCP Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15</p> <p>20 = MCA Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12</p> <p>21 = MCA Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13</p> <p>22 = MCA Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14</p> <p>23 = MCA Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>N.B.1 : Les paramètres d'adaptation en fonction de la vitesse et de la charge s'appliquent quel que soit le jeu de paramètres sélectionné. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	JeuParam1	MCA Bit15	JeuParam1		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 25	Référence couple					
25.01	RéfCoupleA (référence couple A) Référence couple externe en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). La valeur de ce paramètre peut être mise à l'échelle avec <i>RépartitCharge</i> (25.03). N.B. : <i>RéfCoupleA</i> (25.01) ne s'applique que si <i>SélRéfCoupleA</i> (25.10) = RéfCoupleA2501 . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-325	325	0	%	C
25.02	TpsFiltRéfCpleA (temps filtrage référence couple A) Temps de filtrage de la valeur <i>RéfCoupleA</i> (25.01) Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
25.03	RépartitCharge (répartition de charge) Facteur d'échelle de la valeur <i>RéfCoupleA</i> (25.01). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-400	400	100	%	C
25.04	RéfCoupleB (référence couple B) Référence couple externe en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23). Une rampe est appliquée à la valeur de ce paramètre par <i>TpsMontéeCouple</i> (25.05) et <i>TpsDescenCouple</i> (25.06). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-325	325	0	%	C
25.05	TpsMontéeCouple (temps montée couple) Temps de rampe pour passer de 0 % à 100 % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23), pour <i>RéfCoupleB</i> (25.04). Facteur d'échelle : 100 = 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	120	0	s	C
25.06	TpsDescenCouple (temps descente couple) Temps de rampe pour passer de 100 % à 0 % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23), pour <i>RéfCoupleB</i> (25.04). Facteur d'échelle : 100 = 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	120	0	s	C
25.07	Inutilisé					
25.08	Inutilisé					
25.09	Inutilisé					
25.10	SélRéfCoupleA (sélection référence couple A) Paramètre de sélection pour <i>RéfCoupleExtern</i> (2.24) : 0 = RéfCpleA2501 <i>RéfCoupleA</i> (25.01) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique EA1 2 = EntAna2 entrée analogique EA2 3 = EntAna3 entrée analogique EA3 4 = EntAna4 entrée analogique EA4 5 = EntAna5 entrée analogique EA5 6 = EntAna6 entrée analogique EA6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RéfCpleA2501	EntAna6	RéfCpleA2501	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 26	Traitement référence couple					
26.01	<p>SélCouple (sélection couple) Paramètre de sélection de la référence de couple</p> <p>0 = Zéro pas de régulation, référence couple = 0 1 = Vitesse régulation vitesse (préréglage) 2 = Couple régulation couple 3 = Minimum régulation mini : mini [<i>RéfCouple1 (2.08)</i>, <i>RéfCouple2 (2.09)</i>] 4 = Maximum régulation maxi : maxi [<i>RéfCouple1 (2.08)</i>, <i>RéfCouple2 (2.09)</i>] 5 = Add régulation additionnelle : <i>RéfCouple1 (2.08)</i> + <i>RéfCouple2 (2.09)</i> utilisées pour la fenêtre de régulation 6 = Limitation régulation avec limitation : <i>RéfCouple1 (2.08)</i> limite <i>RéfCouple2 (2.09)</i>. Si <i>RéfCouple1 (2.08)</i> = 50 %, alors <i>RéfCouple2 (2.09)</i> est limité à ± 50 %.</p> <p>La sortie du sélecteur de référence couple est <i>RéfCouple3 (2.10)</i>. N.B.1 : <i>SélCouple (26.01)</i> s'applique uniquement si <i>ModeMultiCouple (26.04)</i> = SélCouple. N.B.2 : Si <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 2 A.U (arrêt d'urgence) est mis à 0 et si <i>TypeArrêtUrgenc (21.04)</i> = ArrêtRampe ou LimiteCouple, le sélecteur de couple est automatiquement réglé sur Vitesse. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Zéro	Limitation	Vitesse	-	C
26.02	<p>CompensatCharge (compensation charge) Compensation de charge (en % de <i>CoupleNomMot (4.23)</i>) ajoutée à <i>RéfCouple3 (2.10)</i>. La somme de <i>RéfCouple3 (2.10)</i> et <i>CompensatCharge (26.02)</i> donne <i>RéfCouple4 (2.11)</i>. N.B. : Sachant que cet offset de couple est ajouté, il doit être réglé sur zéro avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-325	325	0	%	C
26.03	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>Fonction multiplexeur de couple :</p> <p>MultiCoupl (26.05) NonSélection EntLog1... EntLog11 MCP Bit 11... MCP Bit 15 MCA Bit 12... MCA Bit 15</p> <p>ModeMultiCouple (26.04) SélCple 26.01 (0...6) Vit/Cple (1 ou 2) Vit/Mini (1 ou 3) Vit/Maxi (1 ou 4) Vit/Limite (1 ou 6)</p>					
26.04	<p>ModeMultiCouple (mode multiplexeur couple) Paramètre de sélection du double mode de fonctionnement. La permutation d'un mode à l'autre étant réalisée par <i>MultiCouple</i> (26.05). Valeurs de réglage :</p> <p>0 = SélCple2601 le mode de fonctionnement dépend de <i>SélCouple</i> (26.01) (préréglage) 1 = Vitesse/Cple le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation couple (2) 2 = Vitesse/Mini le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation mini (3) 3 = Vitesse/Maxi le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation maxi (4) 4 = Vitesse/Lim le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation limite (6)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	SélCple2601	Vitesse/Lim	SélCple2601	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
26.05	<p>MultiCouple (multiplexeur couple) Paramètre de sélection de l'entrée logique de permutation entre les deux modes de fonctionnement sélectionnés avec <i>ModeMultiCouple</i> (26.04). Valeurs de réglage :</p> <p>0 = NonSélection le mode de fonctionnement dépend de <i>SéI</i>Couple (26.01) (préréglage) 1 = EntLog1 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 2 = EntLog2 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 3 = EntLog3 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 4 = EntLog4 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 5 = EntLog5 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 6 = EntLog6 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 7 = EntLog7 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 8 = EntLog8 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 9 = EntLog9 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10= EntLog10 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	C
26.06	Inutilisé					
26.07	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
26.08	<p>CpleDémarRéduct (couple démarrage réducteur) Compensation du jeu du réducteur</p> <ul style="list-style-type: none"> Ce paramètre règle la limite de couple réduite (en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23)) utilisée après un changement de sens de couple. La limite de couple est réduite pendant le temps défini au paramètre <i>TpsCoupleRéduct</i> (26.09).  <p>Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	325	%	C
26.09	<p>TpsCoupleRéduct (temps couple réducteur) Fonction de compensation du jeu du réducteur :</p> <ul style="list-style-type: none"> Lors du changement de sens de couple, la limite de couple est réduite pendant le temps réglé dans ce paramètre. <p>Facteur d'échelle : 1 = 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	100	ms	C
26.10	<p>RampeCpleRéduct (rampe couple réducteur) Fonction de compensation du jeu du réducteur :</p> <ul style="list-style-type: none"> Lors du changement de sens de couple, la limite de couple est réduite pendant le temps réglé au paramètre <i>TpsCoupleRéduct</i> (26.09). Après ce temps, la limite de couple est augmentée jusqu'à sa valeur normale, conformément au réglage de ce paramètre qui définit le temps de rampe pour passer du couple nul à <i>CoupleNomMot</i> (4.23). <p>Facteur d'échelle : 1 = 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
26.11	Inutilisé					
26.12	Inutilisé					
26.13	Inutilisé					
26.14	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
26.15	<p>CorrectCouple (correction couple) Valeur de correction du couple en % de <i>CoupleNomMot</i> (4.23) :</p> <p>0 = NonSélection fonction de correction de couple non sélectionnée (préréglage) 1 = EntAna1 correction de couple via EA1 (EA rapide) 2 = EntAna2 correction de couple via EA2 (EA rapide) 3 = EntAna3 correction de couple via EA3 4 = EntAna4 correction de couple via EA4 5 = EntAna5 correction de couple via EA5 6 = EntAna6 correction de couple via EA6</p> <p>N.B.1 : Avec le réglage EntAna3, EA3 est connectée à <i>CorrectCouple</i> (2.14) et est donc ajoutée à <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13).</p> <p>N.B.2 : Sachant que cet offset de couple est ajouté, il doit être réglé sur zéro avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntAna6	NonSélection	-	C
Group 30	Fonctions défaut					
30.01	<p>TpsBlocageRotor (temps blocage) Définition du temps de blocage du rotor entre <i>VitBlocageRotor</i> (30.02) et <i>CpleBlocagRotor</i> (30.03). En cas de déclenchement de la protection contre le blocage rotor, le variateur déclenche sur défaut F531 BlocagMoteur [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 14]. La protection contre le blocage rotor est inactive si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	200	0	s	P
30.02	<p>VitBlocageRotor (vitesse blocage) Limite de vitesse réelle utilisée pour la protection contre le blocage rotor. Valeur limitée en interne entre 0 <i>tr/min</i> et (2.29) <i>tr/min</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	1000	5	<i>tr/min</i>	P
30.03	<p>CpleBlocagRotor (couple blocage) Limite de couple réelle utilisée pour la protection contre le blocage rotor. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	75	%	P
30.04	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.05	<p>SéIDétCourRésid (sélecteur detection courant résiduel) Le variateur déclenche sur défaut F505 DétecCourRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 4] si le courant de terre franchit la valeur <i>LimDétCourRésid (30.06)</i> pendant la temporisation réglée dans <i>TempoDétCourRés (30.07)</i> :</p> <p>0 = NonSélection Fonction de détection courant résiduel non sélectionnée (préréglage) 1 = EntAna4 Courant de terre mesuré par un capteur de différence de courant associé à EA4 (X3:11 et X3:12) sur la carte SDCS-IOB-3. 2 = EntLog1 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 3 = EntLog2 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 4 = EntLog3 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 5 = EntLog4 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 6 = EntLog5 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 7 = EntLog6 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 8 = EntLog7 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 9 = EntLog8 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 10 = EntLog9 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog10 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>N.B. : Si ce paramètre est raccordé à une entrée logique, seul le paramètre <i>TempoDétCourRés (30.06)</i> s'applique. La limite de déclenchement <i>LimDétCourRésid (30.05)</i> est réglée en fonction du dispositif externe. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
30.06	<p>LimDétCourRésid (limite détection courant résiduel) Limite de déclenchement sur détection de courant résiduel. Si <i>SéIDétCourRésid (30.05)</i> est raccordé à une entrée logique, ce paramètre est désactivé car la limite est fonction du dispositif externe. Facteur d'échelle : 10 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	20	4	A	C
30.07	<p>TempoDétCourRés (temporisation détection courant résiduel) Temporisation de signalisation du défaut F505 DétecCourRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i>]. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	10	ms	C
30.08	<p>NivSurtensIndui (niveau surtension induit) Le variateur déclenche sur défaut F503 SurTensIndui [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 2] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>TensionNomMot1 (99.02)</i>). Exemple : Si <i>TensionNomMot1 (99.02)</i> = 525 V et <i>NivSurtensIndui (30.08)</i> = 120 %, le variateur déclenche sur défaut de tension d'induit > 630 V. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	20	500	120	%	P
30.09	<p>NivSurintensInd (niveau surintensité induit) Le variateur déclenche sur défaut F502 SurIntensInd [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 1] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i>). Exemple : Si <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> = 850 A et <i>NivSurtintensInd (30.09)</i> = 250 %, le variateur déclenche sur défaut d'intensité d'induit > 2125 A. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	20	400	250	%	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.10	MontMaxCourInd (montée maxi courant induit) Le variateur déclenche sur défaut F539 MontCourRapi [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 6] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> par ms). N.B. : Ce déclenchement entraîne l'ouverture du contacteur principal et du disjoncteur continu, si présent. Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%/ms	C
30.11	Inutilisé					
30.12	DéfExcitMiniM1 (défaut excitation mini moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8] lorsque le courant est encore en dessous de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM1 (99.11)</i>) après fin de la temporisation réglée à <i>TempoDéfMiniExc (45.18)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	50	%	C
30.13	NivSurintExciM1 (niveau surintensité excitation moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM1 (99.11)</i>). La fonction de défaut de surintensité d'excitation est désactivée si ce paramètre est réglé sur 135 %. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	135	125	%	C
30.14	NivSurvMesVites (niveau de surveillance mesure vitesse) Le variateur réagit conformément au paramètre <i>SélDéfMesVites (30.17)</i> ou déclenche sur défaut F553 DéfPolaTachy [<i>MotDéfaut (9.04)</i> bit 4] si la mesure de vitesse [<i>VitesseCodeur (1.03)</i> , <i>VitesseTachy (1.05)</i> ou <i>VitesseCodeur2 (1.42)</i>] est inférieure à <i>NivSurvMesVites (30.14)</i> alors que la FEM mesurée dépasse <i>NivSurvMesFEM (30.15)</i> . Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767/20 000 tr/min Exemple : Si <i>NivSurvMesVites (30.14)</i> = 15 tr/min et <i>NivSurvMesFEM (30.15)</i> = 50 V, le variateur déclenche lorsque la FEM est > 50 V si la mesure de vitesse est ≤ 15 tr/min. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	15	tr/min	C
30.15	NivSurvMesFEM (niveau de surveillance mesure FEM) La fonction de surveillance de mesure de vitesse est activée lorsque la FEM mesurée dépasse la valeur de ce paramètre. Cf. également <i>NivSurvMesVites (30.14)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	2000	50	V	C
30.16	SurvitesseMot1 (survitesse moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F532 SurvitesseMot [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 15] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767/20 000 tr/min N.B. : La valeur de ce paramètre est également utilisée pour régler la dynamo tachymétrique. L'alarme A115 AlmValTachy [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 15] est signalée pendant 10 s si cette valeur est modifiée, obligeant à un nouveau réglage de <i>RéglageTachyM1 (50.12)</i> ou <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> possible avec <i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy . Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1800	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.17	<p>SéIDéfMesVitess (sélection défaut mesure vitesse) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de problème de mesure de vitesse :</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F522 MesureVitesse [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 5] conformément à <i>SéIDéfMesVitess</i> (30.36) (préréglage) 2 = FEM/Défaut la mesure de vitesse passe en régulation FEM, le variateur s'arrête sur <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11) et déclenche sur défaut F522 MesureVitesse [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 5]. 3 = FEM/Alarme la mesure de vitesse passe en régulation FEM et l'alarme A125 MesureVitesse [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 8] est signalée. 4 = Enc/Alarm Ce choix n'est valide que si 2 codeurs incrémentaux sont connectés. Selon le réglage de <i>SéIMesureVitesseM1</i> (50.03), la mesure vitesse permute entre le codeur 1 et le codeur 2 ou vice versa en cas de problème. L'alarme A125 MesureVitesse [<i>MotAlarme</i> (9.07) bit 8] est mise à « 1 ».</p> <p>N.B. : Si la vitesse réelle du variateur se situe dans la zone de défluxage, ce paramètre réagit comme s'il était réglé sur Défaut, sauf si réglé sur NonSélection et Enc/Alarm. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	Enc/Alarm	Défaut	'	C
30.18	<p>SéIOndulCourant (sélection ondulation courant) Paramètre de sélection de la réaction du variateur lorsque la valeur <i>LimOndulCourant</i> (30.19) est atteinte</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F517 OndulCourInd [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 0] (préréglage) 2 = Alarme l'alarme A117 OndulCourInd [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 0] est signalée</p> <p>N.B. : La fonction d'ondulation de courant détecte : – un transformateur de courant, un thyristor ou un fusible défectueux (T51, T52) – un gain trop élevé du régulateur de courant Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	Alarme	Défaut	'	C
30.19	<p>LimOndulCourant (limite courant d'ondulation) Valeur du seuil pour <i>SéIOndulCourant</i> (30.18) en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Valeurs types en cas de défaillance d'un thyristor :</p> <p>– induit d'environ 300 % – charges inductives élevées (ex., excitation) d'environ 90 % Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	650	150	%	C
30.20	Inutilisé					
30.21	<p>DéfAlimRéseau (défaut alimentation réseau) Action mise en œuvre lorsque la tension réseau est inférieure à <i>TensionRésMini2</i> (30.23) :</p> <p>0 = Immédiat le variateur déclenche immédiatement sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11] (préréglage) 1 = Temporisé l'alarme A111 SousTensRés [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre <i>TempsDéfAlimRés</i> (30.24). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Immédiat	Temporisé	Immédiat	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.22	<p>TensionRésMini1 (tension réseau mini 1) Première limite (supérieure) pour la surveillance de sous-tension réseau en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10). Si la tension réseau passe sous la valeur réglée dans ce paramètre, les actions suivantes se produisent :</p> <ul style="list-style-type: none"> - l'angle d'allumage est réglé sur <i>AlphaInduitMax</i> (20.14), - des impulsions d'allumage uniques sont appliquées pour couper le courant aussi vite que possible - les régulateurs sont bloqués, - la sortie de la rampe de vitesse est actualisée avec la vitesse mesurée et - l'alarme A111 SousTensRés [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre <i>TempsDéfAlimRés</i> (30.24). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. <p>N.B. : <i>TensionRésMini2</i> (30.23) n'est surveillée qu'après franchissement de <i>TensionRésMini1</i> (30.22). Pour un fonctionnement correct de la surveillance de sous-tension réseau, <i>TensionRésMini1</i> (30.22) doit être plus élevée que <i>TensionRésMini2</i> (30.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	150	80	%	P
30.23	<p>TensionRésMini2 (tension réseau mini 2) Seconde limite (inférieure) pour la surveillance de sous-tension réseau en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10). Si la tension réseau passe sous la valeur réglée dans ce paramètre, les actions suivantes se produisent :</p> <ul style="list-style-type: none"> - si <i>DéfAlimRéseau</i> (30.21) = Immédiat : <ul style="list-style-type: none"> o le variateur déclenche immédiatement sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11] - si <i>DéfAlimRéseau</i> (30.21) = Temporisé : <ul style="list-style-type: none"> o les signaux d'acquiescement (ACQ) de l'excitation sont ignorés, o l'angle d'allumage est réglé sur <i>AlphaInduitMax</i> (20.14), o des impulsions d'allumage uniques sont appliquées pour couper le courant aussi vite que possible o les régulateurs sont bloqués o la sortie de la rampe de vitesse est actualisée avec la vitesse mesurée et o l'alarme A111 SousTensRés [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre <i>TempsDéfAlimRés</i> (30.24). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. <p>N.B. : <i>TensionRésMini2</i> (30.23) n'est surveillée qu'après franchissement de <i>TensionRésMini1</i> (30.22). Pour un fonctionnement correct de la surveillance de sous-tension réseau, <i>TensionRésMini1</i> (30.22) doit être plus élevée que <i>TensionRésMini2</i> (30.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	150	60	%	P
30.24	<p>TempsDéfAlimRés (temps défaut alimentation) La tension réseau doit repasser (entre les deux limites) dans le délai réglé avec ce paramètre. Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	500	ms	P
30.25	Inutilisé					
30.26	Inutilisé					


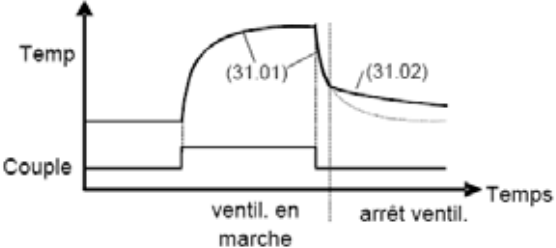
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre					mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																													
Défauts/alarmes de perte/rupture de communication :																																																							
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th data-bbox="288 421 424 443">Commande</th> <th data-bbox="424 421 644 443">Paramètre</th> <th data-bbox="644 421 863 443">Temporisation</th> <th data-bbox="863 421 1066 443">Défaut</th> <th data-bbox="1066 421 1275 443">Alarme</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="288 443 424 488">micro-console DCS800</td> <td data-bbox="424 443 644 488" rowspan="3"><i>PerteCmdeLocale (30.27)</i></td> <td data-bbox="644 443 863 488" rowspan="3">Fixée à 10 s</td> <td data-bbox="863 443 1066 488">F546</td> <td data-bbox="1066 443 1275 488">A130</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 488 424 533">DriveWindow</td> <td data-bbox="863 488 1066 533">PerteCmdeLocale</td> <td data-bbox="1066 488 1275 533">PerteCmdeLocale</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 533 424 577">DriveWindow Light</td> <td data-bbox="863 533 1066 577"></td> <td data-bbox="1066 533 1275 577"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 577 424 622">Rxxx (coupleur réseau)</td> <td data-bbox="424 577 644 622" rowspan="5"><i>RuptureCommunic (30.28)</i></td> <td data-bbox="644 577 863 622"><i>TempoDéfCommSér (30.35)</i></td> <td data-bbox="863 577 1066 622">F528 RuptComSérie</td> <td data-bbox="1066 577 1275 622">A128 RuptComSérie</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 622 424 701">DCSLink</td> <td data-bbox="644 622 863 701"><i>TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)</i></td> <td data-bbox="863 622 1066 701">F544 RuptuDCSLink</td> <td data-bbox="1066 622 1275 701">A112 AlarmDCSLink</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 701 424 723">-</td> <td data-bbox="644 701 863 723"><i>Tempo12Pulses (94.03)</i></td> <td data-bbox="863 701 1066 723">F535 Communic12P</td> <td data-bbox="1066 701 1275 723">-</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 723 424 745">-</td> <td data-bbox="644 723 863 745"><i>TempoExcitation (94.07)</i></td> <td data-bbox="863 723 1066 745">F516 DéfCommExcM1</td> <td data-bbox="1066 723 1275 745">-</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 745 424 768">-</td> <td data-bbox="644 745 863 768"></td> <td data-bbox="863 745 1066 768">F519 DéfCommExcM2</td> <td data-bbox="1066 745 1275 768">-</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 768 424 813">SDCS-COM-8</td> <td data-bbox="424 768 644 813"><i>Ch0RuptureComm (70.05)</i></td> <td data-bbox="644 768 863 813"><i>Ch0Tempo (70.04)</i></td> <td data-bbox="863 768 1066 813" rowspan="2">F543 Comm_Com-8</td> <td data-bbox="1066 768 1275 813" rowspan="2">A113 Comm_Com-8</td> </tr> <tr> <td data-bbox="288 813 424 857"></td> <td data-bbox="424 813 644 857"><i>Ch2RuptureComm (70.15)</i></td> <td data-bbox="644 813 863 857"><i>Ch2Tempo (70.14)</i></td> </tr> </tbody> </table>											Commande	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme	micro-console DCS800	<i>PerteCmdeLocale (30.27)</i>	Fixée à 10 s	F546	A130	DriveWindow	PerteCmdeLocale	PerteCmdeLocale	DriveWindow Light			Rxxx (coupleur réseau)	<i>RuptureCommunic (30.28)</i>	<i>TempoDéfCommSér (30.35)</i>	F528 RuptComSérie	A128 RuptComSérie	DCSLink	<i>TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)</i>	F544 RuptuDCSLink	A112 AlarmDCSLink	-	<i>Tempo12Pulses (94.03)</i>	F535 Communic12P	-	-	<i>TempoExcitation (94.07)</i>	F516 DéfCommExcM1	-	-		F519 DéfCommExcM2	-	SDCS-COM-8	<i>Ch0RuptureComm (70.05)</i>	<i>Ch0Tempo (70.04)</i>	F543 Comm_Com-8	A113 Comm_Com-8		<i>Ch2RuptureComm (70.15)</i>	<i>Ch2Tempo (70.14)</i>
Commande	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme																																																			
micro-console DCS800	<i>PerteCmdeLocale (30.27)</i>	Fixée à 10 s	F546	A130																																																			
DriveWindow			PerteCmdeLocale	PerteCmdeLocale																																																			
DriveWindow Light																																																							
Rxxx (coupleur réseau)	<i>RuptureCommunic (30.28)</i>	<i>TempoDéfCommSér (30.35)</i>	F528 RuptComSérie	A128 RuptComSérie																																																			
DCSLink		<i>TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)</i>	F544 RuptuDCSLink	A112 AlarmDCSLink																																																			
-		<i>Tempo12Pulses (94.03)</i>	F535 Communic12P	-																																																			
-		<i>TempoExcitation (94.07)</i>	F516 DéfCommExcM1	-																																																			
-			F519 DéfCommExcM2	-																																																			
SDCS-COM-8	<i>Ch0RuptureComm (70.05)</i>	<i>Ch0Tempo (70.04)</i>	F543 Comm_Com-8	A113 Comm_Com-8																																																			
	<i>Ch2RuptureComm (70.15)</i>	<i>Ch2Tempo (70.14)</i>																																																					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.27	<p>PerteCmdeLocale (perte commande locale) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de perte de la commande locale (micro-console du DCS800, DriveWindow, DriveWindowLight). Le défaut F546 PerteCmdeLoc [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 13] est activé avec action suivante :</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc selon <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) ou <i>TempsDécélérat2</i> (22.10). Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>L'alarme A130 PerteCmdeLoc [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 13] est signalée avec action suivante :</p> <p>4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la dernière vitesse précédant le signal d'alarme.</p> <p>5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02)</p> <p>N.B. : La temporisation pour <i>PerteCmdeLocale</i> (30.27) est fixée à 10 s. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.28	<p>RuptureCommunic (commande rupture de communication) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de rupture de communication (liaison série - Rxxx, DCSLink – liaison variateur-variateur ou maître-esclave). Cf. également <i>ChoixCommande (10.01)</i>. En fonction du type de rupture, le défaut F528 RuptComSérie [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 11] ou F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 11] est activé avec action suivante :</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc selon <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> ou <i>TempsDécélérat2 (22.10)</i>. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque LimiteVitesseNulle (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>En fonction du type de rupture, l'alarme A128 RuptComSérie [<i>MotAlarme2 (9.02)</i> bit 11] ou A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1 (9.01)</i> bit 11] est signalée avec action suivante :</p> <p>4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant le signal d'alarme</p> <p>5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1 (23.02)</i></p> <p>N.B. : La temporisation pour <i>RuptureCommunic (30.28)</i> est réglée comme suit : – <i>TempoDéfCommSér (30.35)</i> pour toutes les liaisons série (Rxxx) et – <i>TpsCycleBAL1 (94.13)</i> à <i>TpsCycleBAL44 (94.31)</i> pour DCSLink (liaison variateur-variateur ou maître-esclave).</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	'	C
30.29	<p>SélDéf4mAEntAna (sélecteur de défaut entrée analogique 4mA) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de perte de l'une des entrées analogiques sous 4 mA / 2 V. Réglages possibles :</p> <p>0 = Pas utilisée fonction non utilisée</p> <p>1 = Défaut le variateur s'arrête selon <i>TypeArrêtDéfaut (30.30)</i> et déclenche sur défaut F551 DéfValEntAna [<i>MotDéfaut4 (9.04)</i> bit 2] (préréglage)</p> <p>2 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la dernière vitesse et l'alarme A127 AlmValEntAna [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 10] est signalée.</p> <p>3 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> et l'alarme A127 AlmValEntAna [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 10] est signalée.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	VitesseFixe1	Défaut	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.30	<p>TypeArrêtDéfaut (mode arrêt défaut) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut de niveau 4.</p> <p>0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. <i>Le variateur s'arrête donc selon TempsDécélérat1 (22.02) ou TempsDécélérat2 (22.10).</i> Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine).</p> <p>1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête donc à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés.</p> <p>3 = FreinageDyn freinage dynamique</p> <p>N.B. : Ce paramètre ne s'applique pas aux défauts de communication. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	'	P
30.31	<p>SéIDéfautExtern (sélecteur défaut externe) Le variateur déclenche sur défaut F526 DéfExtEntLog [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 9] si une entrée logique est sélectionnée pour un défaut externe et 0 :</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage)</p> <p>1 = EntLog1 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>2 = EntLog2 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>3 = EntLog3 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>4 = EntLog4 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>5 = EntLog5 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>6 = EntLog6 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>7 = EntLog7 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>8 = EntLog8 1 = aucun défaut, 0 = défaut</p> <p>9 = EntLog9 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>10 = EntLog10 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>11 = EntLog11 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>12 = MCP Bit11 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11</p> <p>13 = MCP Bit12 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12</p> <p>14 = MCP Bit13 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13</p> <p>15 = MCP Bit14 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14</p> <p>16 = MCP Bit15 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15</p> <p>17 = MCA Bit12 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12</p> <p>18 = MCA Bit13 1 = aucun défaut, 0 = défaut ; le défaut externe est connecté à <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13</p> <p>19 = MCA Bit14 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14</p> <p>20 = MCA Bit15 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.32	<p>SélAlarmeExtern (sélecteur alarme externe) Le variateur signale l'alarme A126 AlmExtEntLog [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 9] si une entrée logique est sélectionnée pour une alarme externe et 0 :</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = aucune alarme, 0 = alarme 2 = EntLog2 1 = aucune alarme, 0 = alarme 3 = EntLog3 1 = aucune alarme, 0 = alarme 4 = EntLog4 1 = aucune alarme, 0 = alarme 5 = EntLog5 1 = aucune alarme, 0 = alarme 6 = EntLog6 1 = aucune alarme, 0 = alarme 7 = EntLog7 1 = aucune alarme, 0 = alarme 8 = EntLog8 1 = aucune alarme, 0 = alarme 9 = EntLog9 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P
30.33	<p>SélDéfautExternON (sélecteur défaut externe) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut externe.</p> <p>0 = Défaut le défaut externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur (préréglage) 1 = Déf&PrêtMarc le défaut externe s'applique uniquement quand le variateur est à l'état PrêtMarc [<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> bit 1] pendant au moins 6 s Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Défaut	Déf&PrêtMarc	Défaut	-	C
30.34	<p>SélAlarmeExternON (sélecteur alarme externe) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas d'alarme externe.</p> <p>0 = Alarme l'alarme externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur (préréglage) 1 = Alm&PrêtMarc l'alarme externe s'applique uniquement quand le variateur est à l'état PrêtMarc [<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> bit 1] pendant au moins 6 s Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Alarme	Alm&PrêtMarc	Alarme	-	C
30.35	<p>TempoDéfCommSér (temporisation liaison série) Temporisation de signalisation d'une rupture de la liaison série. En fonction du réglage de <i>RuptureCommunic (30.28)</i>, le défaut F528 RuptComSérie [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 11] est activé ou l'alarme A128 RuptComSérie [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 11] est signalée. Le défaut et l'alarme de communication sont désactivés si <i>TempoDéfCommSér (30.35)</i> est réglée sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P	
30.36	<p>ModeDéfMesVitesse (mode défaut mesure vitesse) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut de niveau 3. 0 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés. 1 = FreinageDyn freinage dynamique N.B. : La valeur de ce paramètre ne s'applique pas aux défauts de communication. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	RoueLibre	FreinageDyn	RoueLibre	-	C	
Groupe 31	<h2>Température moteur 1</h2>						
	31.01	<p>TpsThModèleMot1 (constante de temps thermique moteur 1) Paramètre de réglage de la constante de temps thermique du moteur 1 avec ventilateur / refroidissement forcé. Temps mis par la température pour atteindre 63 % de sa valeur nominale. Le modèle thermique du moteur est désactivé si ce paramètre est réglé sur 0. Lorsque l'électronique du variateur est mise hors tension, la valeur de <i>TempéCalculéeM1 (1.20)</i> est sauvegardée. Lors de la toute première mise sous tension de l'électronique du variateur, la température ambiante du moteur est fixée à 30°C.</p> <p> ATTENTION ! Le modèle ne protège pas le moteur en cas de refroidissement inadéquat (ex. , en cas d'encrassement).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	6400	240	s	C
	31.02	<p>M1ModelTime2 (constante de temps thermique 2 moteur 1) Constante de temps thermique du moteur 1 avec ventilateur/refroidissement forcé si le ventilateur moteur est éteint.</p> <p></p> <p>Attention : Si le moteur n'a pas de ventilateur, réglez <i>TpsThModèleMot1 (31.01)</i> = M1ModelTime2 (31.02). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	6400	240	s	C
31.03	<p>ChargeLimAlmMot1 (charge limite alarme moteur 1) Le variateur signale l'alarme A107 SurchargMot1 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 6] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i>). La valeur de sortie du modèle thermique du moteur 1 correspond à <i>TempéCalculéeM1 (1.20)</i>. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	10	325	102	%	C	

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
31.04	ChargeLimDéfM1 (charge limite défaut moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F507 SurchargMot1 [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 6] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)). La valeur de sortie du modèle thermique du moteur 1 correspond à <i>TempéCalculéeM1</i> (1.20). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	106	%	C
31.05	SélTempérMot1 (sélecteur température moteur 1) Paramètre de sélection de l'entrée de mesure de température du moteur 1. Possibilités avec sondes PT100 : <ul style="list-style-type: none"> - 3 PT100 maxi pour moteur 1 et 3 PT100 maxi pour moteur 2 ou - 6 PT100 maxi pour moteur 1 uniquement. Possibilités avec sondes CTP : <ul style="list-style-type: none"> - 1 CTP maxi pour moteur 1 et 1 CTP maxi pour moteur 2 ou - 2 CTP maxi pour moteur 1 uniquement : 0 = NonSélection fonction de mesure de température moteur 1 non sélectionnée (préréglage) 1 = 1PT100 EA2 1 PT100 connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 2 = 2PT100 EA2 2 PT100 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 3 = 3PT100 EA2 3 PT100 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 4 = 4PT100 EA2/3 4 PT100, 3 connectées sur EA2 et 1 sur EA3 de SDCS-IOB-3 5 = 5PT100 EA2/3 5 PT100, 3 connectées sur EA2 et 2 sur EA3 de SDCS-IOB-3 6 = 6PT100 EA2/3 6 PT100, 3 connectées sur EA2 et 3 sur EA3 de SDCS- IOB-3 7 = 1PT100 EA7 1 PT100 connectée sur EA7 de RAI02 8 = 2PT100 EA7 2 PT100 connectées sur EA7 de RAI02 9 = 3PT100 EA7 3 PT100 connectées sur EA7 de RAI02 10 = 4PT100 EA7/8 4 PT100, 3 connectées sur EA7 et 1 sur EA8 de RAI02 11 = 5PT100 EA7/8 5 PT100, 3 connectées sur EA7 et 2 sur EA8 de RAI02 12 = 6PT100 EA7/8 6 PT100, 3 connectées sur EA7 et 3 sur EA8 de RAI02 13 = 1CTP EA2 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 14 = 2CTP EA2/3 2 CTP, 1 connectée sur EA2 et 1 sur EA3 de SDCS-IOB-3 15 = 1CTP EA2/Con 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-CON-4 N.B. 1 : EA7 et EA8 doivent être activées avec <i>ModuleExtE/SA</i> (98.06). N.B. 2 : Si une seule sonde PT100 est connectée sur une EA de SDCS-IOB-3, la plage d'entrée doit être configurée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la plage d'entrée et la source de courant constant, cf. <i>manuel d'installation</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	1CTP EA2/Con	NonSélection	-	P
31.06	TempLimAlarmeM1 (température limite alarme moteur 1) Le variateur signale l'alarme A106 AlmThermMot1 [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 5] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM1</i> (1.22). N.B. : L'unité varie selon le réglage du paramètre <i>SélTempérMot1</i> (31.05). Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C/Ω/-	P
31.07	TempLimDéfM1 (température limite défaut moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F506 DéfThermMot1 [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 5] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM1</i> (1.22). N.B. : L'unité varie selon le réglage du paramètre <i>SélTempérMot1</i> (31.05). Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C/Ω/-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
34.06	Inutilisé					
34.07	Inutilisé					
34.08	SélParamAffich2 (sélection signal/paramètre à afficher sur deuxième ligne micro-console DCS800) Numéro du signal/paramètre à afficher sur la deuxième ligne de la micro-console du DCS800 [ex., 114 désigne <i>TensionInduit (1.14)</i>]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	114		P
34.09	Inutilisé					
34.10	Inutilisé					
34.11	Inutilisé					
34.12	Inutilisé					
34.13	Inutilisé					
34.14	Inutilisé					
34.15	SélParamAffich3 (sélection signal/paramètre à afficher sur troisième ligne micro-console DCS800) Numéro du signal/paramètre à afficher sur la troisième ligne de la micro-console du DCS800 [ex., 116 désigne <i>CourantConvert (1.16)</i>]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	116		P
34.16	Inutilisé					
34.17	Inutilisé					
34.18	Inutilisé					
34.19	Inutilisé					
34.20	Inutilisé					
34.21	Inutilisé					
Groupe 42	Commande frein					
	Le module fonctionnel de commande du frein, activée par <i>CmdeFreinMot1 (42.01)</i> , commande automatiquement un frein mécanique avec le signal Marche [<i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 3]. La logique interne est conçue aussi bien pour les freins de maintien (ex., entraînements de chariot ou bobines) que pour les freins de charges entraînant (ex., appareils de levage). Elle comprend les fonctions suivantes :					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>– Ouverture mécanique, fermeture et temporisation de vitesse nulle</p> <p>Marche [MCPUtilisé (7.04)bit 3]</p> <p>M1BrakeRefDly (42.03)</p> <p>M1ZeroSpeedDly (42.04)</p> <p>M1BrakeStopDly (42.13)</p> <p>Logique freinage</p> <p>Commande d'ouverture du frein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8]</p> <p>– Confirmation de couple</p> <p>CourantMoteur (1.06)</p> <p>Progr. Adaptatif, Progr. d'application ou Syst. commande</p> <p>M1TorqProvTime (42.10)</p> <p>TorqProvOK [MotCmdeAuxil2 (7.06) bit 11]</p> <p>RéfEquilibrage (24.11) ou SéCouple (26.01)</p> <p>BalSpeedCtrl [MotCmdeAuxil (7.02) bit 8] ou RéfCoupleA (25.01)</p> <p>Logique freinage</p> <p>F556 TorqProv [MotDéfaut4 (9.04) bit 7]</p> <p>– Couple de démarrage réglable</p> <p>Marche [MCPUtilisé (7.04)bit 3]</p> <p>SéIRefCoupleDém (42.07)</p> <p>RéfCoupleDémarr (42.08)</p> <p>Logique freinage</p> <p>Commande d'ouverture du frein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8]</p> <p>– Défauts et alarmes frein, arrêt d'urgence</p> <p>FoncDéfautFrein (42.06)</p> <p>SéIAcqFreinMot1 (42.02)</p> <p>Commande d'ouverture du frein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8]</p> <p>M1BrakeFltTime (42.05)</p> <p>M1BrakeLongTime (42.12)</p> <p>ModeArrUrgFrein (42.09)</p> <p>Logique freinage</p> <p>A122 DéfFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5]</p> <p>F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3]</p> <p>A166 BrakeLongFalling [MotAlarme (9.06) bit 15]</p>					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
	<p>Toutes les références de vitesse doivent être dirigées via la rampe de vitesse.</p> <p>Si la fonction de confirmation de couple est activée, le couple est confirmé avec les commandes ENC [<i>CmdeFreinMot1</i> (42.01)] et PrêtRéf [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01), bit 2 =1]. La référence de couple est ensuite réglée à la valeur de <i>RéfCoupleDémarr</i> (42.08) et la commande d'ouverture du frein est donnée.</p> <p>La commande d'ouverture du frein CmdFrein [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 8] est envoyée au frein après la temporisation réglée au paramètre M1BrakeLiftDly (42.11). <i>TempoOuvFreinM1</i> (42.03) démarre après la temporisation de M1BrakeLiftDly (42.11) pendant <i>TempoOuvFreinM1</i> (42.03), la rampe de vitesse est bloquée sur zéro et la référence de couple est égale à <i>RéfCoupleDémarr</i> (42.08). Après écoulement de M1BrakeRefDly (42.03) ou activation du signal d'acquiescement du frein [si sélectionné avec <i>SélACQFreinMot1</i> (42.02)], la référence de vitesse est débloquée. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein.</p>					
	<p>Si la commande Marche [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] = 0 et la vitesse moteur est inférieure à <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03), la temporisation M1ZeroSpeedDly (42.04) débute pour compenser le temps nécessaire au variateur pour décélérer de <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) à la vitesse réelle = 0. Le frein reste ouvert jusqu'à la fin de <i>TempoFerFreinM1</i>(42.04).</p> <p>Après écoulement de <i>TempoFerFreinM1</i> (42.04), la commande d'ouverture du frein CmdFrein [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 8] est supprimée et la temporisation de fermeture du frein M1BrakeStopDelay (42.13) démarre. Pendant cette temporisation ou jusqu'à suppression du signal d'acquiescement. du frein, la commande du moteur reste active avec la référence de vitesse nulle. Le régulateur de vitesse est également actif. Cette fonction compense la temporisation de fermeture mécanique du frein.</p>					
	<p>Il est possible de forcer le frein avec ForçageFrein [<i>MotCmdeAuxil</i> (7.03) bit 12].</p> <p>ForçageFrein = 1 Le frein reste fermé si ForçageFrein est à « 1 ».</p> <p>Si un variateur à l'état PrêtON ou PrêtRéf [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01) bit 0 et 1] reçoit la commande Marche [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01), bit 3], la logique de freinage démarre jusqu'à la commande d'ouverture du frein. Un variateur à l'état EnMarche [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01), bit 2] sera arrêté sur la rampe et son frein fermé, mais restera à l'état EnMarche.</p> <p>ForçageFrein = 0 Le frein est commandé par la logique de freinage interne du groupe 42 (Commande frein)</p>					
42.01	<p>CmdeFreinMot1 (commande frein moteur 1) Paramètre d'activation de la commande de frein :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = PasUtilisée Logique de freinage bloquée (préréglage) 1 = Activée Logique de freinage activée en fonction des paramétrages. 2 = BrakeClose mode Test : la logique de freinage fonctionne mais le frein est toujours fermé 3 = BrakeOpen mode Test : la logique de freinage fonctionne mais le frein est toujours ouvert <p>Attention : Un frein fermé s'ouvre immédiatement ! Ne pas utiliser ce mode avec un variateur pour entraînement de levage sans fonction de sécurité !</p> <p>La commande d'ouverture du frein CmdFrein peut être lue dans <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 8 et raccordée sur la sortie logique de commande de frein.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	BrakeOpen	NonSélection	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
42.02	<p>SélAckFreinMot1 (sélecteur signal acquit. frein moteur 1) Le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou l'alarme A116 BrakeLongFalling [MotAlarme1 (9.06) bit 15] ou déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] selon le réglage du paramètre <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06) si une entrée logique est sélectionnée et le signal d'acquiescement (Ack) du frein est absent.</p> <p>0 = NonSélection signal d'acquiescement. bloqué (préréglage) 1 = EntLog1 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 2 = EntLog2 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 3 = EntLog3 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 4 = EntLog4 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 5 = EntLog5 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 6 = EntLog6 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 7 = EntLog7 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 8 = EntLog8 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 9 = EntLog9 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	C
42.03	<p>TempoOuvFreinM1 (temporisation de référence frein moteur 1) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein. Pendant le démarrage du variateur - Marche [MotCmdePrincip (7.01) bit 3] = 1 – la référence de vitesse est bloquée (sortie de rampe réglée sur zéro) et la sortie du régulateur de vitesse est réglée sur la valeur de couple de démarrage [cf. <i>RéfCoupleDémarr</i> (42.07)] jusqu'à la fin de cette temporisation.</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0.1	s	C
42.04	<p>TempoFerFreinM1 (temporisation vitesse nulle moteur 1) Cette fonction compense le temps nécessaire au variateur pour décélérer de <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) à vitesse réelle = 0. Le frein reste ouvert jusqu'à la fin de cette temporisation.</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0	s	C
42.05	<p>M1BrakeFltTime (temps défaut frein moteur 1) Surveillance du signal d'acquiescement d'ouverture du frein. Pendant le temps réglé dans ce paramètre, la commande d'ouverture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] peut être différente du signal d'acquiescement du frein [SélAckFreinMot1 (42.02)] sans déclencher A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3], en fonction de la valeur de <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	1	s	C

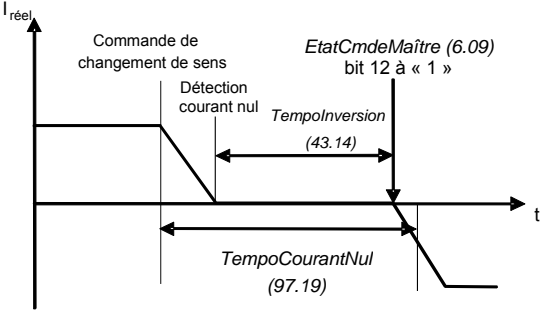
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
42.06	<p>FoncDéfautFrein (fonction défaut frein) Moteur sélectionné, ce paramètre détermine la réaction du variateur en cas de signal d'acquiescement du frein erroné :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = Alarme le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] en réaction à un signal d'acquiescement d'ouverture ou de fermeture du frein erroné 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F552 DéfautFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] en réaction à un signal d'acquiescement d'ouverture ou de fermeture du frein erroné (préréglage usine) 3 = Crane le variateur déclenche sur défaut F552 DéfautFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] en réaction à un signal d'acquiescement d'ouverture ou de fermeture du frein erroné. L'alarme A116 BrakeLongFalling [MotAlarme1 (9.06) bit 15] est signalée en réaction à un signal d'acquiescement de fermeture du frein erroné. Dans ce cas, la référence de vitesse est réglée sur zéro et le régulateur de vitesse reste actif jusqu'à l'arrêt du variateur, soit avec ENC = 0 [MCPUtilisé (7.04) bit 0] soit avec A.U.RoueLibre = 0 [MCPUtilisé (7.04) bit 1, Arrêt d'urgence / Roue libre]. <p>N.B. 1 : Si la commande d'ouverture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] est différente du signal d'acquiescement du frein [SélAckFreinMot1 (42.02)] pendant plus longtemps que le temps réglé au paramètre M1BrakeFltTime (42.05), l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] est signalée ou le variateur déclenche sur le défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] selon le réglage de ce paramètre.</p> <p>NB2 : Si la commande de fermeture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] est différente du signal d'acquiescement du frein [SélAckFreinMot1 (42.02)] pendant plus longtemps que le temps réglé au paramètre M1BrakeLongTime (42.12), l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou A116 BrakeLongFalling [MotAlarme1 (9.06) bit 15] est signalée, ou le variateur déclenche sur le défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] selon le réglage de ce paramètre.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Alarme	Crane	Défaut	-	C
42.07	<p>SélRéfCoupleDém (sélection référence de couple démarrage) Moteur sélectionné, paramètre de sélection du couple de démarrage :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = NonSélection fonction non activée et référence de couple de démarrage fixée à zéro (préréglage) 1 = Mémorisation mémorisation de couple activée, la valeur minimum est égale à la valeur absolue de RéfCoupleDémarr (42.08) 2 = RéfCoupleDémarr RéfCoupleDémarr (42.08) 3 = EntAna1 entrée analogique EA1 4 = EntAna2 entrée analogique EA2 5 = EntAna3 entrée analogique EA3 6 = EntAna4 entrée analogique EA4 7 = EntAna5 entrée analogique EA5 8 = EntAna6 entrée analogique EA6 <p>N.B.1 : La valeur de couple mémorisée est le couple préréglé lorsque que le démarrage se fait, par ex., avec une charge en suspension. Le couple préréglé équivaut au couple réel mémorisé quand la commande d'ouverture du frein est supprimée. Après la mise sous tension du variateur, la valeur de RéfCoupleDémarr (42.08) est la valeur de couple mémorisée.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntAna6	NonSélection	-	C
42.08	<p>RéfCoupleDémarr (référence couple démarrage) Moteur sélectionné, référence du couple de démarrage en pourcentage de CoupleNomMoteur (4.23).</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : ENTIER SIGNÉ Sauvegardé : Oui</p>	-325	325	100	%	C

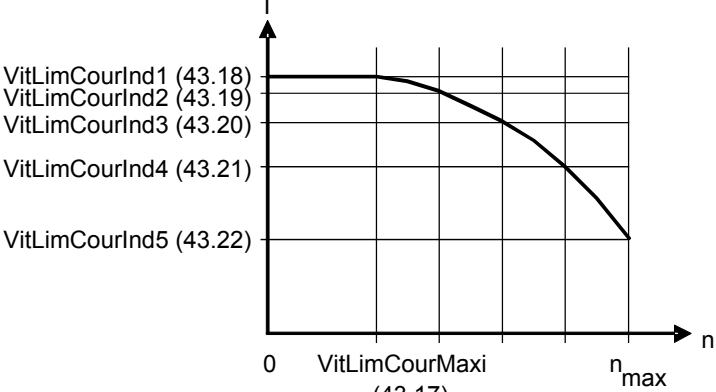
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
42.09	<p>ModeArrUrgFrein (mode arrêt urgence frein) Ce paramètre définit la réaction du variateur lorsque <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 2 A.U (ou arrêt d'urgence) est mis à 0 :</p> <p>0 = Désactivé le frein est fermé conformément à la commande de freinage standard (préréglage)</p> <p>1 = Activé le frein est immédiatement fermé avec la commande d'arrêt d'urgence</p> <p>NB1 : Si ce paramètre est réglé sur Activé, la valeur de <i>RampArrêtUrgence</i> (22.04) doit être inférieure au temps nécessaire pour arrêter le moteur uniquement à l'aide du frein mécanique.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Désactivé	Activé	Désactivé	'	C
42.10	<p>M1TorqProvTime (temps de confirmation de couple moteur 1) Signal d'acquiescement de confirmation du couple de freinage. Le variateur déclenche sur défaut F556 TorqProving [<i>MotDéfaut4</i> (9.04) bit 7] si la commande Marche [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 3] est activée et le signal d'acquiescement TorqProvOK [<i>MotCmdeAuxil2</i> (7.03) bit 11] n'est pas à « 1 » avant la fin de ce temps.</p> <p>Si ce paramètre est réglé sur 0, la fonction de confirmation de couple est désactivée.</p> <p>NB1 : Le signal d'acquiescement TorqProvOK, qui doit être fourni par le programme Adaptatif, le programme d'application ou le système de commande, est mis à « 1 » sur front montant (0 → 1). La référence de couple peut être réglée avec le paramètre <i>RéfEquilibrage</i> (24.11), <i>SélCouple</i> (26.01) et BalSpeedCtrl [<i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 8] ou <i>RéfCoupleA</i> (25.01). La réaction du variateur est définie par <i>CourantMoteur</i> (1.06).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	0	s	C
42.11	<p>M1BrakeLiftDly (temporisation ouverture frein moteur 1) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction retarde la commande d'ouverture du frein CmdFrein [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02), bit 8] jusqu'à la fin de M1BrakeLiftDly (42.11).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0	s	C
42.12	<p>M1BrakeLongTime (temps freinage long moteur 1) Surveillance du signal d'acquiescement de fermeture du frein. Pendant le temps réglé dans ce paramètre, la commande de fermeture du frein CmdFrein [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 8] peut être différente du signal d'acquiescement du frein [<i>SélAckFreinMot1</i> (42.02)] sans signaler l'alarme A122 AlmFreinMéca [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 5] ou A116 BrakeLongFalling [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 15] ou déclencher le variateur sur le défaut F552 DéfFreinMéca [<i>MotDéfaut4</i> (9.04) bit 3] selon le réglage du paramètre <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	4	s	C
42.13	<p>M1BrakeStopDly (temporisation fermeture frein moteur 1) Temporisation de fermeture du frein. Cette fonction démarre après la fin de M1ZeroSpeedDly (42.04) et compense la temporisation de fermeture mécanique du frein. Pendant l'arrêt du variateur - Marche [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 3] = 0 – la référence de vitesse est bloquée (sortie de la rampe réglée sur zéro) et le régulateur de vitesse reste activé jusqu'à la fin de cette temporisation.</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	1	s	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 43	Régulation courant					
43.01	<p>SélModeOpérat (sélection du mode de fonctionnement) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du convertisseur :</p> <p>0 = ConvInduit convertisseur d'induit 6 pulses (préréglage) 1 = ConvExcitat convertisseur d'excitation. Attention : l'entrée logique pour la protection contre les surtensions externes est réglée par le paramètre <i>ProtSurtension (10.13)</i>.</p> <p>2 = MaîtParal12P Maître 12 pulses parallèle 3 = EsclParal12P Esclave 12 pulses parallèle 4 = MaîtSérie12P Maître 12 pulses série 5 = EsclSérie12P Esclave 12 pulses série 6 = réservé à 11 = réservé</p> <p>Ce paramètre est protégé en écriture tant que Marche [<i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3] = 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ConvInduit	EsclSérie12P	ConvInduit	'	C
43.02	<p>SélCourant (sélection de la référence courant) Paramètre de sélection de la référence courant :</p> <p>0 = RéfCourant311 <i>RéfCourant (3.11)</i> calculée à partir de la référence de couple (préréglage) 1 = RéfExtCourt <i>RéfCourantExt (43.03)</i>, référence courant externe 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = RéfCourExcit <i>RéfCourantExcitMot1 (3.30)</i>, référence courant d'excitation reçue du convertisseur d'induit via la liaison DCSLink, disponible seulement si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = ConvExcit 9 = FEMRéfFlux <i>RéfFluxFEM (3.27)</i> référence régulation FEM reçue du convertisseur d'induit, disponible seulement si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = ConvExcit</p> <p>N.B. : Si le paramètre <i>SélModeOpérat (43.01)</i> est réglé sur EsclParal12P, <i>SélCourant (43.02)</i> est remplacée par la référence de courant du Maître 12 pulses parallèle. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	RéfCourant311	FEMRéfFlux	RéfCourant311	'	P
43.03	<p>RéfExtCourant (référence courant externe) Référence courant externe en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i>.</p> <p>N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>SélCourant (43.02)</i> = RéfExtCourt. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	-325	325	0		C
43.04	<p>PenteRéfCourant (pente référence courant) Pente référence courant en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> par ms. La limite di/dt se situe sur l'entrée du régulateur de courant.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0.2	40	10	%/ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.05	<p>SélModeRégulat (sélection du mode de régulation) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du régulateur de courant :</p> <p>0 = Standard régulateur PI auquel est ajouté une compensation RL basée sur la mesure réelle de la FEM 1 = RéfAnticip régulateur PI auquel est ajouté une compensation RL basée sur la référence réelle de la FEM 2 = SansAnticip régulateur PI sans compensation RL. 3 = Alimentat1 fonction non implémentée 4 = Alimentat2 <i>RéfExtAlimentat</i> (43.24) est ajouté dans la chaîne de régulation du courant (directement après le régulateur de courant). Le régulateur de courant est désactivé.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>		Alimentat2	Standard	-	C
43.06	<p>GainRégCourMot1 (gain proportionnel régulateur de courant d'induit moteur 1) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNomMot1</i> (99.03)] avec <i>GainRégCourMot1</i> (43.06) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	0.1	-	P
43.07	<p>IntégRégCourM1 (temps d'intégration régulateur de courant d'induit moteur 1) Temps d'intégration du régulateur de courant. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNomMot1</i> (99.03)] avec <i>GainRégCourMot1</i> (43.06) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Dans ce cas et si <i>IntégRégCourM1</i> (43.07) = 50 ms, alors : - le régulateur produit 30 % du courant nominal moteur si l'erreur de courant est constante après 50 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration) En réglant <i>IntégRégCourM1</i> (43.07) sur 0 ms, vous désactivez l'action intégrale du régulateur de courant et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	50	ms	P
43.08	<p>LimCourDiscMot1 (limite courant discontinu moteur 1) Seuil courant continu/discontinu en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). L'état réel du courant continu/discontinu peut être lu dans <i>EtatRégCourant1</i> (6.03) bit 12. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	100	%	P
43.09	<p>InductInduitM1 (inductance d'induit moteur 1) Paramètre de réglage de l'inductance du circuit d'induit en mH. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 100 == 1 mH Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	640	0	mH	P
43.10	<p>RésistInduitM1 (résistance d'induit moteur 1) Paramètre de réglage de la résistance du circuit d'induit en mΩ. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 1 == 1 mΩ Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	65500	0	mΩ	P
43.11	Inutilisé					
43.12	<p>ImpédCrtCircRel (impédance court-circuit relatif) Pour des détails, contactez votre correspondant ABB. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	15	0	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.13	<p>ModeLimAllumage (mode limite allumage) Paramètre de sélection du mode opératoire de la fonction <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) :</p> <p>0 = Fixe La limite d'angle d'allumage est définie par <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) 1 = FixeSimple La limite d'angle d'allumage est définie par <i>AlphaInduitMax</i> (20.14). Une fois cette limite atteinte, des impulsions de démarrage uniques sont données (préréglage) 2 = Calculé La limite d'allumage est réduite entre 165° et <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) en fonction du courant réel moteur et de <i>LimCourDiscMot1</i> (43.08) 3 = CalculéSimpl Même fonction que pour Calculé, les impulsions d'allumage uniques étant données lorsque la limite est atteinte.</p> <div data-bbox="276 694 1053 1086" style="text-align: center;"> <p>The graph plots the ignition angle α in degrees against the real engine current. The vertical axis is labeled 'degrés (α)' and has a mark for $\alpha = 165^\circ$. The horizontal axis is labeled 'courant moteur réel' and has a mark for <i>LimCourDiscMot1</i> (43.08). A horizontal line is drawn at the level of <i>AlphaInduitMax</i> (20.14). The graph shows a line that starts at $\alpha = 165^\circ$ and decreases linearly until it reaches the <i>AlphaInduitMax</i> line. From that point, the line becomes horizontal, indicating that the ignition angle is constant at the <i>AlphaInduitMax</i> value for currents greater than <i>LimCourDiscMot1</i>.</p> </div> <p>N.B. : Les impulsions d'allumage uniques forcent automatiquement le courant discontinu à 0. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Fixe	CalculéSimpl	FixeSimple	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.14	<p>TempoInversion (inversion temporisation) Paramètre de réglage de la temporisation en ms pour l'inversion de pont après détection du courant nul.</p>  <p>La temporisation d'inversion débute lorsqu'un courant nul a été détecté après envoi d'une commande de changement de sens du courant. Après une commande de changement de sens de courant, le sens de courant opposé doit être atteint avant fin des temporisations réglées aux paramètres <i>TempoCourantNul</i> (97.19) et <i>TempoInversion</i> (43.14). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 0]. Ce paramètre doit être réglé sur la même valeur dans le maître 12 pulses et dans l'esclave 12 pulses. Sauf dans le cas suivant :</p> <ul style="list-style-type: none"> – S'il n'y a aucune mesure de courant dans l'esclave 12 pulses en série, réglez <i>TempoInversion</i> (43.14) dans l'esclave 12 pulses en série au minimum (0 ms). Ce réglage force l'esclave 12 pulses en série à réaliser l'inversion de pont sur réception du signal courant nul via la liaison DCSSLink [<i>EtatCmdeMaître</i> (6.09) bit 12]. Aucune temporisation d'inversion supplémentaire n'est ajoutée car le maître temporise le bit 12 en fonction de sa propre <i>TempoInversion</i> (43.14). <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	600	5	ms	C
43.15	Inutilisé					
43.16	<p>ModelInversion (mode inversion) Ce paramètre définit le comportement du régulateur de vitesse et de la référence de vitesse durant une inversion de pont et de champ (inversion de couple):</p> <p>0 = Progressif le régulateur de vitesse ainsi que la rampe de vitesse sont figés durant l'inversion => changement progressif (préréglage)</p> <p>1 = Immédiat le régulateur de vitesse ainsi que la rampe de vitesse sont activés durant l'inversion => Le variateur suit la rampe</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Progressif	Immédiat	Immédiat	'	C

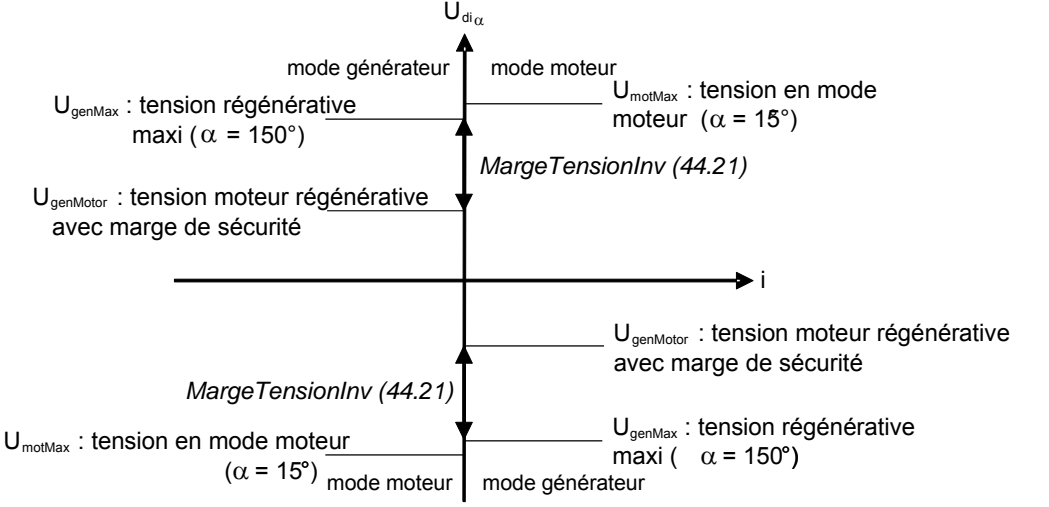
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	Limite de courant en fonction de la vitesse :  n_{\max} = valeur absolue maximale de <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02)					
43.17	VitLimCourMaxi (limite de vitesse pour courant d'induit maxi) Niveau de vitesse mini pour la réduction de courant d'induit. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1500	tr/min	C
43.18	VitLimCourInd1 (courant d'induit à limite de vitesse 1) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à <i>VitLimCourMaxi</i> (43.17). N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.19	VitLimCourInd2 (courant d'induit à limite de vitesse 2) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{1}{4} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de vitesse utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.20	VitLimCourInd3 (courant d'induit à limite de vitesse 3) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{1}{2} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.21	VitLimCourInd4 (courant d'induit à limite de vitesse 4) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{3}{4} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.22	VitLimCourInd5 (courant d'induit à limite de vitesse 5) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi. N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.23	Inutilisé					
43.24	RéfExtAlimentat (référence externe alimentation) Référence externe d'alimentation en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>SélModeRégulat</i> (43.05) = Alimentat2 . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-150	150	0	%	C
Groupe 44	Excitation					
44.01	ModeRégulExcitat (mode de régulation du circuit excitation) Paramètre de sélection du mode de régulation du circuit d'excitation du moteur 1. 0 = Fixe excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, pas d'inversion de champ (préréglage) 1 = FEM défluxage actif, régulation FEM active, pas d'inversion de champ 2 = FixE/Invers excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, inversion de champ active 3 = FEM/Invers défluxage actif, régulation FEM active, inversion de champ active 4 = Fixe/Opti excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, pas d'inversion de champ, fonction Opticouple active 5 = FEM/Opti défluxage actif, régulation FEM active, pas d'inversion de champ, fonction Opticouple active 6 = Fix/Inv/Opti excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, inversion de champ active, fonction Opticouple active 7 = FEM/Inv/Opti défluxage actif, régulation FEM active, inversion de champ active, fonction Opticouple active N.B. 1 : Le mode de régulation du circuit d'excitation du moteur 2 dépend du réglage de <i>ModeRéfExcitM2</i> (45.13). N.B. 2 : Il est impossible d'accéder à la plage de défluxage lorsque <i>SélMesureVitesseM1</i> (50.03) = FEM . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Fixe	FEM/Inv/Opti	Fixe	'	P

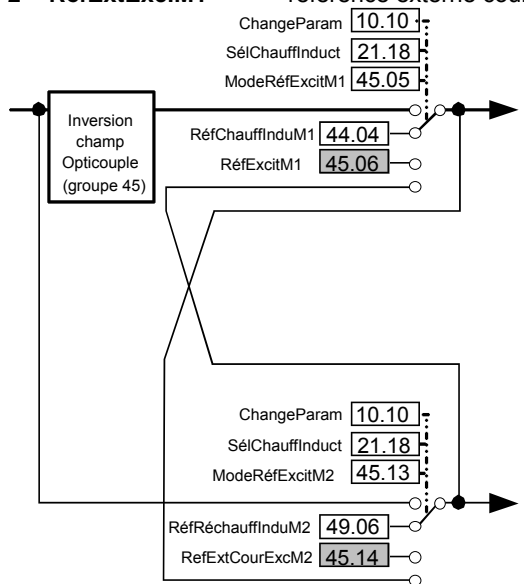
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
44.02	GainRégCrtExcM1 (gain proportionnel régulateur de courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM1</i> (99.11)] avec <i>GainRégCrtExcM1</i> (44.02) = 3 si l'écart du courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0,2	-	P
44.03	IntégRégCrtExcM1 (temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation moteur 1) Temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM1</i> (99.11)] avec <i>GainRégCrtExcM1</i> (44.02) = 3 si l'erreur du courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Dans ce cas et si <i>IntégRégCrtExcM1</i> (44.03) = 200 ms, alors : - Le régulateur produit 30 % du courant nominal d'excitation moteur si l'erreur de courant est constante après 200 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de courant et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	200	ms	P
44.04	RéfChauffInduM1 (référence chauffage inducteur moteur 1) Référence de courant d'excitation (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)) pour le réchauffage par l'inducteur [<i>SélChauffInduct</i> (21.18)] ou la réduction de champ. La fonction de réduction de champ pour le moteur 1 est activée au paramètre <i>RéfChauffInduM1</i> (44.04) < 100 % et si : - Marche = 1 [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] pendant plus de 10 s et - l'autre moteur est sélectionné avec <i>ChangeParam</i> (10.10) et est visible au paramètre <i>MoteurSélect</i> (8.09) Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C
44.05	Inutilisé					
44.06	Inutilisé					
44.07	LimPosRégulFEM (limite positive régulateur FEM) Paramètre de réglage de la limite positive pour le régulateur FEM en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	10	%	C
44.08	LimNégRégulFEM (limite négative régulateur FEM) Paramètre de réglage de la limite négative pour le régulateur FEM en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-100	0	-100	%	C
44.09	GainRégulFEM (gain proportionnel du régulateur FEM) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur FEM. Exemple : Le régulateur produit 15 % de la FEM nominale moteur avec <i>GainRégulFEM</i> (44.09) = 3 si l'erreur FEM est de 5 % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0,5	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
44.10	IntégRégulFEM (action intégrale régulateur FEM) Temps d'intégration du régulateur FEM. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % de la FEM nominale moteur avec <i>GainRégulFEM</i> (44.09) = 3 si l'erreur FEM est de 5 % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Dans ce cas et si <i>IntégRégulFEM</i> (44.10) = 20 ms, alors : <ul style="list-style-type: none"> – le régulateur produit 30 % de la FEM nominale moteur si l'erreur FEM est constante après 20 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur FEM et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	50	ms	C
44.11	Inutilisé					
44.12	FluxCourExcit40 (courant d'excitation à 40 % de flux) Courant d'excitation à 40 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	40	%	C
44.13	FluxCourExcit70 (courant d'excitation à 70 % de flux) Courant d'excitation à 70 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	70	%	C
44.14	FluxCourExcit90 (courant d'excitation à 90 % de flux) Courant d'excitation à 90 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	90	%	C
44.15	DéfluxageDynam (défluxage dynamique) Si la vitesse moteur franchit rapidement le point de défluxage (vitesse de base), une surtension peut se produire. Pour éviter ce problème, le point de défluxage peut être réduit avec ce paramètre qui est réglé en % de <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). N.B. : La réduction du point de défluxage est compensée par le régulateur FEM en cas de vitesse constante ou de faibles variations de vitesse. <i>LimPosRégulFEM</i> (44.07) doit être réglé sur une valeur suffisante pour permettre au régulateur FEM de compenser. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	80	100	100	%	C
44.16	Inutilisé					

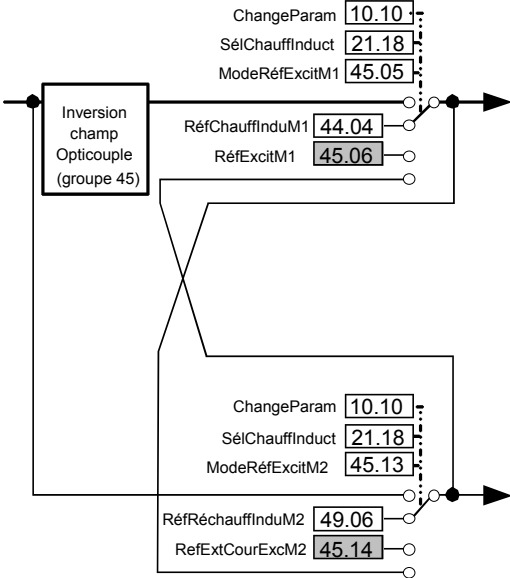
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
<p>44.17</p>	<p>Sélsurexcitat (sélection surexcitation) Paramètre de sélection de la fonction de surexcitation :</p> <p>0 = NonSélection fonction surexcitation non sélectionnée (préréglage) 1 = Marche démarrage excitation avec Marche = 1 [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 3]</p> <p>2 = EntLog1 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 3 = EntLog2 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 4 = EntLog3 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 5 = EntLog4 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 6 = EntLog5 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 7 = EntLog6 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 8 = EntLog7 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 9 = EntLog8 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 10 = EntLog9 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog10 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = MCP Bit11 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 14 = MCP Bit12 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 15 = MCP Bit13 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 16 = MCP Bit14 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 17 = MCP Bit15 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 18 = MCA Bit12 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 19 = MCA Bit13 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 20 = MCA Bit14 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 21 = MCA Bit15 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	C
<p>44.18</p>	<p>FacteurSurexcit (facteur surexcitation) Paramètre de réglage du facteur de surexcitation en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Le courant de surexcitation qui en résulte doit être inférieur au courant nominal du circuit d'excitation utilisé. Dans le cas contraire, l'alarme A132 ConflitParam [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 15] est signalée.</p> <p>N.B. 1 : Si <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) > 100 % et <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A, <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) doit être réglé en conséquence. Exemple : <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) = 20 A et <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) = 150 % alors <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) = 30 A</p> <p>N.B. 2 : Si <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) > 100 % et <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A, <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) doit être réglé en conséquence.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	100	160	100	%	C
<p>44.19</p>	<p>TpsSurexcitat (temps surexcitation) . Paramètre de réglage de la temporisation de surexcitation</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	600	0	s	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
44.20	Inutilisé					
44.21	<p>MargeTensionInv (marge inversion de tension) La valeur de ce paramètre (en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10)) est une marge de sécurité pour la tension moteur en mode régénératif. En réglant <i>MargeTensionInv</i> (44.21) sur 0, l'entraînement n'est pas protégé des défauts de commutation (claquage). Attention : Le moteur est à l'arrêt jusqu'à atteindre une tension moteur sûre en mode régénératif. Si le défluxage est activé (par exemple, <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = FEM), le courant d'excitation diminue pour favoriser une adaptation plus rapide de la tension moteur.</p>  <p>Pour le mode régénératif :</p> $U_{genMotor} = U_{genMax} -U_{Safety}$ <p>où $U_{genMax} = 1.35 * \cos \alpha_{max} * U_{réseau}$ $U_{genMax} = 1.35 * \cos (20.14) * U_{réseau}$ et $U_{sécurité} = (44.21) \text{ suit :}$</p> $U_{genMotor} = 1.35 * \cos (20.14) * U_{réseau} - (44.21) * U_{réseau}$ <p>Exemple: Si <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) = 150°, <i>MargeTensionInv</i> (44.21) = 10 % et $U_{réseau} = TensionNomRés$ (99.10), alors :</p> $U_{genMotor} = 1.35 * \cos 150° * U_{réseau} - 0.1 * U_{réseau}$ $U_{genMotor} = -1.16 * U_{réseau} - 0.1 * U_{réseau}$ $U_{genMotor} = 1.06 * U_{réseau}$ <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	20	6	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
44.22	RéfTensionExter (référence tension externe) Paramètre de réglage de la référence de tension externe en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>Sél RéfFEM</i> (44.23) = RéfTensionExter . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-100	100	0		C
44.23	Sél RéfFEM (sélection référence FEM) Paramètre de sélection de la référence FEM. 0 = FEM interne FEM calculée en interne (préréglage) 1 = RéfTensionExter référence tension externe <i>RéfTensionExter</i> (44.22) 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FEM interne	RéfTensionExter	EntAna6		C
44.24	Inutilisé					
44.25	CorrTension (correction de tension) Paramètre de réglage de la correction de tension en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Ajoutée à <i>Réf1TensionFEM</i> (3.25). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-100	100	0		C
44.26	PenteRéfTension (pente référence tension) Paramètre de réglage de la pente de référence de tension en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) par ms. La limite dv/dt se situe en entrée du régulateur FEM. Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.01	100	30	%/ms	C
44.27	CorrFlux (correction de flux) La valeur réglée dans ce paramètre est ajoutée à la somme de la référence de flux <i>SommeRéfFlux</i> (3.28). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-100	100	0	%	C
Groupe 45	Réglages convertisseur excitation					
45.01	NivRoueLibreM1 (niveau roue libre moteur 1) Paramètre de réglage du niveau roue libre de l'excitation du moteur 1 [uniquement si <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = DCF804 -0050 ou DCF804-0060] en % / ms de la tension d'alimentation réelle de l'excitation. Si deux mesures successives de la tension c.a. diffèrent de plus de la valeur réglée dans ce paramètre, la fonction roue libre est activée. Facteur d'échelle : 1 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	20	%/ms	C
45.02	LimPosRégCrtM1 (limite sortie positive du régulateur de courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage de la limite de sortie positive du régulateur de courant d'excitation du moteur 1 en % de la tension maxi de sortie de l'excitation. N.B. : Les excitations 4Q capables d'inverser le courant d'excitation utiliseront également la valeur de ce paramètre comme limite négative. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C
45.03	Inutilisé					
45.04	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
<p>45.05</p>	<p>ModeRéfExcitM1 (mode de référence courant excitation moteur 1) Paramètre de sélection de la référence d'excitation du moteur 1.</p> <p>0 = Interne référence courant d'excitation moteur 1 selon l'application multimoteur <i>MoteurSélect</i> (8.09) ou le réchauffage par l'inducteur <i>SéI RéChauffInduct</i> (21.18) (préréglage)</p> <p>1 = RéfCourExcM2 référence courant d'excitation issue du moteur 2</p> <p>2 = RéfExtExcM1 référence externe courant d'excitation <i>RéfExtExcM1</i> (45.06)</p>  <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Interne	RéfExtExcM1	Interne	-	C
<p>45.06</p>	<p>RéfExtExcM1 (référence externe courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage de l'entrée de référence externe de courant d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11).</p> <p>N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>ModeRéfExcitM1</i> (45.05) = RéfExtExcM1.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-100	100	0	%	C
<p>45.07</p>	<p>ForcerSensCrtEx (forcer sens courant d'excitation) Paramètre de sélection de la commande de forçage du sens du courant d'excitation moteur 1 :</p> <p>0 = NonSélection le sens de l'excitation est commandé par <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) et <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) (préréglage)</p> <p>1 = Avant Excitation forcée sur le sens avant</p> <p>2 = Arrière Excitation forcée sur le sens arrière</p> <p>3 = InversionExt si un contacteur externe de la boucle de courant d'excitation est utilisé pour inverser le sens de l'excitation, ce paramètre doit commuter entre Avant et InversionExt. InversionExt adapte la tension d'induit et la supervision de la vitesse. Le verrouillage du contacteur externe et la commande <i>ForcerSensCrtEx</i> (45.07) doivent être faits avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	InversionExt	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
45.08	<p>TempoSurvInvFlx (temporisation surveillance inversion de flux) Réglage de la temporisation durant laquelle <i>I_ExcitRelatM1</i> (1.29) et le flux moteur interne peuvent ne pas correspondre l'un avec l'autre lors de l'inversion de champ. Pendant cette temporisation, le défaut F522 MesureVitesse [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 5] est désactivé.</p> <p>N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement pour <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers, FEM/Invers, Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	20000	0	ms	C
45.09	<p>HystInversExcit (hystérésis inversion courant d'excitation) Le signe de <i>I_ExcitRelatM1</i> (1.29) sert à générer le signal d'acquiescement d'inversion de champ. Pour éviter de bruyé le signal, une petite hystérésis (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)) est utilisée pendant la détection du signal.</p> <p>N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers, FEM/Invers, Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	2	%	C
45.10	<p>HystRéfExcitat (hystérésis référence couple excitation) Paramètre de réglage de l'hystérésis de <i>CoupleNomMoteur</i> (4.23) (en % du couple nominal moteur actif) pour l'inversion de champ [<i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers ou FEM/Invers]. L'inversion de champ est commandée par le signe de <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13).</p> <p>N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers ou FEM/Invers. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	2	%	C
45.11	<p>GainRéfExcitat (gain référence courant excitation) La fonction Opticouple calcule la référence de courant d'excitation en fonction de <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13). Ainsi, le courant d'excitation est réduit à une valeur plus faible si <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) est également faible. L'inversion de champ est accélérée en admettant que <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) soit faible durant l'inversion de champ. La fonction Opticouple est activée avec le paramètre <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) et, comme pour l'inversion de champ, uniquement disponible pour l'excitation du moteur 1.</p> <p>La relation entre <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) et <i>RéfCourantExciMot1</i> (3.30) est linéaire et sans offset. Elle est définie avec le paramètre <i>GainRéfExcitat</i> (45.11). Le gain est proportionnel à <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) et à <i>CoupleNomMoteur</i> (4.23).</p> <p>Exemple : Avec un réglage de 20 %, 100 % du courant d'excitation est généré lorsque <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) = 20 %.</p> <p>N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Opti, FEM/Opti, Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	50	%	C
45.12	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
45.13	<p>ModeRéfExcitM2 (mode de référence courant excitation moteur 2) Paramètre de sélection de la référence d'excitation du moteur 2.</p> <p>0 = Interne référence courant excitation moteur 2 selon l'application multimoteur <i>MoteurSélect</i> (8.09) ou le réchauffage par l'inducteur <i>SéIRéChauffInduct</i> (21.18) (préréglage)</p> <p>1 = RéfCourExcM1 référence de courant d'excitation issue du moteur 1</p> <p>2 = RéfExtCourExcM2 référence courant d'excitation externe <i>RéfExtCourExcM2</i> (45.14)</p>  <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Interne	RéfExtExcitM2	Interne	-	C
45.14	<p>RéfExtCourExcM2 (référence courant d'excitation externe moteur 2) Paramètre de réglage de l'entrée de référence de courant d'excitation externe en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05).</p> <p>N.B.: La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>ModeRéfExcitM2</i> (45.13) = RéfExtCourExcM2.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-100	100	0	%	C
45.15	<p>NivRoueLibreM2 (niveau roue libre moteur 2) Paramètre de réglage du niveau roue libre de l'excitation du moteur 2 [uniquement si <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = DCF804-0050 ou DCF804-0060] en % / ms de la tension d'alimentation excitation réelle. Si deux mesures successives de la tension c.a. différent de plus de la valeur réglée dans ce paramètre, la fonction roue libre est activée.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	1000	20	% / ms	C
45.16	<p>LimPosRégCrtM2 (limite de sortie positive du régulateur d'excitation moteur 2) Paramètre de réglage de la limite de sortie positive du régulateur d'excitation moteur 2 en % de la tension maxi de sortie de l'excitation.</p> <p>N.B. : Les excitations 4Q capables d'inverser le courant d'excitation utiliseront également la valeur de ce paramètre comme limite négative.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	100	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
45.17	<p>CorrCourantExci (correction courant d'excitation) Le courant d'excitation des moteurs 1 et 2 peut être corrigé avec <i>CorrCourantExci</i> (45.17) en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) ou de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05):</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 % à 20 % : la valeur est soustraite de la référence de courant d'excitation du moteur 1. Le résultat peut être lu au signal <i>RéfCourantExciMot1</i> (3.30). - -20 % à 0 % : la valeur absolue est soustraite de la référence de courant d'excitation du moteur 2. Le résultat peut être lu au signal <i>RéfCourantExciMot2</i> (3.31). <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-20	20	0	%	C
45.18	<p>TempoDéfMiniExc (temporisation déclenchement mini courant d'excitation) Paramètre de réglage d'une temporisation pour le défaut F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 8] ou F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 9]. Si le courant d'excitation est rétabli avant la fin de la temporisation, le défaut F541 / F542 est ignoré :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>DéfExcitMiniM1</i> (30.12) - <i>DéfMiniExcitM2</i> (49.08) <p>N.B. : Cette fonction est désactivée si <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	50	10000	2000	ms	C
45.19	Inutilisé					
45.20	<p>FactEchCrtExcM1 (facteur d'échelle courant excitation moteur 1) Paramètre de réglage du facteur d'échelle pour l'excitation du moteur 1. La valeur réglée est protégée en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType. Pour utiliser ce paramètre, ce qui suit doit s'appliquer :</p> <p>$CourNomExcitM1$ (99.11) \leq <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) \leq courant excitation maxi de l'excitation utilisée</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) > courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée, l'alarme A132 ConflitParam [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 15] est signalée. - Si <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) > <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20), le facteur d'échelle est automatiquement réglé par <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). - Le facteur d'échelle est appliqué lorsque <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) < <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) et <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A. <p>Si le facteur d'échelle est modifié, sa nouvelle valeur prend immédiatement effet. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0	A	C
45.21	<p>FactEchCrtExcM2 (facteur d'échelle courant excitation moteur 2) Paramètre de réglage du facteur d'échelle pour l'excitation du moteur 2. La valeur de ce paramètre est protégée en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType. Pour utiliser ce paramètre, ce qui suit doit s'appliquer :</p> <p>$CourNomExcitM2$ (49.05) \leq <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) \leq courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) > courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée, l'alarme A132 ConflitParam [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 15] est signalée. - Si <i>CourNomExcitM2</i> (49.05) > <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21), le facteur d'échelle est automatiquement réglé par <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). - Le facteur d'échelle est appliqué lorsque <i>CourNomExcitM2</i> (49.05) < <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) et <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A. <p>Si le facteur d'échelle est modifié, sa nouvelle valeur prend immédiatement effet. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0	A	C
45.22	<p>ModeExpIFex4M1 (mode d'exploitation Fex4 moteur 1) Le convertisseur DCF803-0035 peut être raccordé à une alimentation monophasée ou triphasée.</p> <p>0 = monophasé alimentation monophasée 1 = triphasé alimentation triphasée (préréglage)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	monophasé	triphasé	triphasé	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
45.23	ModeExpIFex4M2 (mode d'exploitation Fex4 moteur 2) Le convertisseur DCF803-0035 peut être raccordé à une alimentation monophasée ou triphasée. 0 = monophasé alimentation monophasée 1 = triphase alimentation triphasée (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	monophasé	triphase	triphase	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 47	Application 12 Pulses					
47.01	<p>Mode 12Pulses (mode 12 pulses) Le réglage de <i>SélModeOpérat (43.01)</i> définit le fonctionnement de ce paramètre si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = MaîtParal12P ou EsclParal12P. Ce paramètre peut prendre les valeurs suivantes :</p> <p>0 = Normal le maître 12 pulses parallèle et l'esclave 12 pulses parallèle utilisent chacun leur propre régulateur de courant (préréglage) 1 = Différence l'esclave 12 pulses parallèle calcule la différence entre le courant réel du maître 12 pulses parallèle et son propre courant réel et ramène cette différence à 0 avec son régulateur de courant. 2 = Sequentiel inutilisé en mode 12 pulses parallèle 3 = PontDiodes inutilisé en mode 12 pulses parallèle</p> <p>Si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = MaîtSérie12P ou EsclSérie12P:</p> <p>0 = Normal le maître 12 pulses série et l'esclave 12 pulses série sont commandés par le même angle d'allumage (préréglage) 1 = Différence inutilisé en mode 12 pulses série 2 = Sequentiel commande séquentielle des angles d'allumage. Seul un convertisseur modifie son angle d'allumage ; l'angle d'allumage de l'autre convertisseur est bloqué sur l'angle d'allumage mini ou maxi. Cf. schéma ci-après. 3 = PontDiodes le convertisseur esclave 12 pulses série est un pont de diodes.</p> <div data-bbox="284 1164 1244 1702" style="text-align: center;"> <p>AlphaInduitMin (20.15)</p> <p>Angle d'allumage de l'esclave</p> <p>Angle d'allumage du maître</p> <p>AlphaInduitMax (20.14)</p> <p>tension de sortie du système U c.c.- maître + U c.c.-esclave</p> <p>tension c.c. minimum 0 tension c.c. maximum</p> </div> <p>Ce paramètre doit avoir la même valeur de réglage dans le maître 12 pulses et dans l'esclave 12 pulses. Avec PontDiodes, le réglage est uniquement possible dans le maître 12 pulses. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Normal	PontDiodes	Normal	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 49	Application Multimoteur					
49.01	TensionNominM2 (tension nominale moteur 2) Tension nominale d'induit (c.c.) du moteur 2 reprise de la plaque signalétique. N.B. 1 : En mode 12 pulses série, ce paramètre doit être réglé sur la valeur de tension fournie par le convertisseur lui-même, soit en général 50 % de la tension nominale moteur si un seul moteur est raccordé. Si deux moteurs sont raccordés en série, la valeur de réglage est 100 % de la tension nominale d'un seul moteur. N.B. 2 : Le circuit de mesure doit être adapté à des tensions moteur inférieures à 50 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	5	2000	350	V	C
49.02	CourantNominM2 (courant nominal moteur 2) Courant nominal d'induit (c.c.) du moteur 2 repris de la plaque signalétique. Si plusieurs moteurs sont raccordés au variateur, entrez le courant total de tous les moteurs. N.B. 1 : En mode 12 pulses parallèle, ce paramètre doit être réglé sur la valeur du courant fourni par le convertisseur lui-même, soit en général 50 % du courant nominal moteur si un seul moteur est raccordé. Si deux moteurs sont raccordés en parallèle, la valeur de réglage est 100 % du courant nominal d'un seul moteur. N.B. 2 : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez ce paramètre pour régler le courant nominal d'excitation. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	3000	0	A	C
49.03	VitesseBaseM2 (vitesse de base moteur 2) Vitesse de base du moteur 2 reprise de la plaque signalétique, correspondant généralement au point de défluxage. Ce paramètre doit être réglé entre : 0,2 et 1,6 fois <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	6500	1500	tr/min	C
49.04	Inutilisé					
49.05	CourNomExcitM2 (courant nominal d'excitation moteur 2) Courant nominal d'excitation moteur 2 repris de la plaque signalétique. N.B. : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez ce paramètre pour régler le courant nominal d'excitation. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.3	655	0.3	A	C
49.06	RéfRéchauffInduM2 (référence réchauffage inducteur moteur 2) Paramètre de réglage de la référence courant d'excitation (en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05)) pour le réchauffage par l'inducteur [<i>SéIChauffInduct</i> (21.18)] ou la réduction de champ. La fonction de réduction de champ est activée pour le moteur 2 avec <i>RéfRéchauffInduM2</i> (49.06) < 100% et si : <ul style="list-style-type: none"> - Marche = 1 [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] pendant plus de 10 s et - L'autre moteur est sélectionné avec <i>ChangeParam</i> (10.10) et visible au paramètre <i>MoteurSélect</i> (8.09) Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C


Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.07	<p>TypeExcitUtilM2 (type d'excitation utilisé moteur 2) Paramètre de sélection du type d'excitation utilisé pour le moteur 2 :</p> <p>0 = NonSélection aucune excitation connectée ou excitation non ABB raccordée 1 = CartelIntégré excitation intégrée 2Q (uniquement tailles D1-D4), préréglage 2 = FEX-425-Int excitation interne 2Q 25 A (uniquement taille D5) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 25 A (bornes X100.1 et X100.3) 3 = DCF803-0035 excitation externe 2Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) 4 = DCF803-0050 excitation externe 2Q 50 A 5 = DCF804-0050 excitation externe 4Q 50 A 6 = DCF803-0060 excitation externe 2Q 60 A 7 = DCF804-0060 excitation externe 4Q 60 A 8 = DCS800-S01 excitation triphasée externe 2Q 9 = DCS800-S02 excitation triphasée externe 4Q 10 = réservé à 19 = réservé 20 = FEX-4-Term5A excitation interne 2Q 25 A (FEX-425-Int) ou excitation externe 2Q 35 A (DCF803-0035) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A (bornes X100.2 et X100.3) 21 = réservé</p> <p>Si le type d'excitation est modifié, la nouvelle valeur est prise en compte à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	réservé	NonSélection	-	C
49.08	<p>DéfMiniExcitM2 (défaut excitation mini moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 9] si la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>) n'est pas franchie à la fin de la temporisation <i>TempoDéfMiniExc (45.18)</i>. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	50	%	C
49.09	<p>NivSurintExcitM2 (niveau surintensité excitation moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F518 SurinteExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 1] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>). La fonction de défaut de surintensité d'excitation est désactivée si ce paramètre est réglé sur 135 %. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	135	125	%	C
49.10	<p>GainRégCrtExcM2 (gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation moteur 2) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>] avec <i>GainRégCrtExcM2 (49.10) = 3</i> si l'erreur de courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>. Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	325	0.1	-	C
49.11	<p>IntéRégCrtExcM2 (action intégrale régulateur de courant d'excitation moteur 2) Temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation du moteur [<i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>] avec <i>GainRégCrtExcM2 (49.10) = 3</i> si l'erreur de courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM2 (49.05)</i>. Dans ce cas et si <i>IntéRégCrtExcM2 (49.11) = 200 ms</i>, alors : - le régulateur produit 30 % du courant nominal d'excitation du moteur si l'erreur de courant est constante après 200 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	200	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
49.12	LimCourPont1M2 (limite de courant pont 1 moteur 2) Limite de courant du pont 1 en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 1. N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	C
49.13	LimCourPont2M2 (limite de courant pont 2 moteur 2) Limite de courant du pont 2 en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 2. N.B. 1 : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. N.B. 2 : Ce paramètre est réglé en interne sur 0 % si <i>TypeQuadrant</i> (4.15) = 2-Q (variateur 2Q). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-100	%	C
49.14	GainRégCourMot2 (gain proportionnel du régulateur de courant d'induit moteur 2) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNominM2</i> (49.02)] avec <i>GainRégCourMot2</i> (49.14) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	0.1	-	C
49.15	IntégRégCourM2 (action intégrale du régulateur de courant d'induit moteur 2) Temps d'intégration du régulateur de courant. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNominM2</i> (49.02)] avec <i>GainRégCourMot2</i> (49.14) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). Dans ce cas et si <i>IntégRégCourM2</i> (49.15) = 50 m, alors : – le régulateur produit 30 % du courant nominal moteur si l'erreur de courant est constante au terme de 50 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de courant et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	50	ms	C
49.16	LimCourDiscMot2 (limite courant discontinu moteur 2) Seuil courant continu/discontinu en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). L'état réel du courant continu/discontinu peut être lu dans <i>EtatRégCourant1</i> (6.03) bit 12. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	C
49.17	InductInduitM2 (inductance d'induit moteur 2) Paramètre de réglage de l'inductance du circuit d'induit en mH. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 100 == 1 mH Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	640	0	mH	C
49.18	RésistInduitM2 (résistance d'induit moteur 2) Paramètre de réglage de la résistance du circuit d'induit en mΩ. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 1 == 1 mΩ Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	65500	0	mΩ	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.19	<p>VitesseMiniMot2 (vitesse mini moteur 2) Limite de référence de vitesse négative en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2 (2.01)</i> – <i>RéfVitesseUtil (2.17)</i> Valeur limitée en interne entre – (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B. 1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>. Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 7] est signalée.</p> <p>N.B. 2 : <i>VitesseMiniMot2 (49.19)</i> s'applique également à <i>RéfVitesse4 (2.18)</i> pour éviter tout dépassement des limites de vitesse par <i>CorrecVitesse (23.04)</i>. Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4 (2.18)</i> avec <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	-1500	tr/min	C
49.20	<p>VitesseMaxiMot2 (vitesse maxi moteur 2) Limite de référence de vitesse positive en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2 (2.01)</i> – <i>RéfVitesseUtil (2.17)</i> Valeur limitée en interne entre – (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B. 1 : La valeur de ce paramètre doit être réglée entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>. Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 7] est signalée.</p> <p>N.B. 2 : <i>VitesseMaxiMot2 (49.20)</i> s'applique également à <i>RéfVitesse4 (2.18)</i> pour éviter tout dépassement des limites de vitesse avec le paramètre <i>CorrecVitesse (23.04)</i>. Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4 (2.18)</i> avec <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10000	10000	1500	tr/min	C
49.21	<p>SurvitesseMot2 (survitesse moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F532 SurvitesseMot [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 15] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min</p> <p>N.B.: La valeur de ce paramètre est également utilisée pour le réglage de la dynamo tachymétrique. L'alarme A115 AlmValTachy [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 15] est signalée pendant 10 s lors de toute modification des valeurs de la dynamo, <i>RéglageTachyM2 (49.26)</i> et <i>UTachyM2Vit1000 (49.27)</i> devant être réglés de nouveau. Ces réglages peuvent se faire avec le paramètre <i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	1800	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.22	<p>EchelleVitesM2 (échelle de vitesse moteur 2) Paramètre de réglage de l'échelle de vitesse du moteur 2 en tr/min. Ce paramètre définit la vitesse (en tr/min) qui correspond à 20 000 unités de vitesse. La fonction d'échelle de vitesse est activée lorsque <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) \geq 10 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 20 000 unités de vitesse == <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) si \geq 10 - 20 000 unités de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) et <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20), si <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) < 10 ou mathématiquement - Si (49.22) \geq 10, alors 20 000 == (49.22) en tr/min - Si (49.22) < 10, alors 20 000 == [(49.19) , (49.20)] maxi en tr/min <p>L'échelle de vitesse utilisée est lue dans <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). N.B. 1 : Ce paramètre doit être réglé si la vitesse est lue ou écrite avec un système de commande (ex., liaison série). N.B. 2 : La valeur de ce paramètre doit être réglée entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseM2</i> (49.03). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. Conseils pour la mise en service :</p> <ul style="list-style-type: none"> - réglez <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) à la vitesse maxi - réglez <i>VitesseBaseM2</i> (49.03) à la vitesse de base - réglez <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20) / <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) à \pm vitesse maxi <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	6500	0	tr/min	C
49.23	<p>ModeMesCodeurM2 (mode de mesure codeur moteur 2) Paramètre de sélection du mode de mesure pour le codeur incrémental 1 :</p> <p>0 = A+/B Dir voie A: fronts montants pour vitesse ; voie B: sens 1 = A+- voie A: fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B: non utilisée 2 = A+/-B Dir voie A: fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B: sens 3 = A+/-B+- voies A et B: fronts montants et descendants pour vitesse et sens (préréglage)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	A+/B Dir	A+/-B+-	A+/-B+-	'	C
49.24	<p>SélMesVitesseM2 (sélecteur de mesure de vitesse moteur 2) Paramètre de sélection de la valeur de mesure de vitesse du moteur 2 :</p> <p>0 = FEM vitesse calculée par le régulateur FEM (préréglage) 1 = Codeur vitesse mesurée par un codeur incrémental 1 connecté, soit à SDCS-CON-4 soit à SDCS-IOB-3 2 = Tachy vitesse mesurée par une dynamo tachymétrique 3 = Externe <i>VitesseMoteur</i> (1.04) actualisée par le programme Adaptatif, programme d'application ou système de commande 4 = Codeur 2 vitesse mesurée par codeur incrémental 2 connecté à RTAC-xx, cf. <i>ModuleCodeur2</i> (98.01)</p> <p>NB1 : Il est impossible d'entrer dans la plage de défluxage lorsque <i>SélMesureVitesseM2</i> (49.24) = FEM. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	FEM	Externe	FEM	'	C
49.25	<p>NbrImpulsCodM2 (nombre d'impulsions codeur incrémental 1 moteur 2) Nombre de points/tour (pt/tour) du codeur 1.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 pt/tour Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	20	10000	1024	pt/tour	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.26	<p>RéglageTachyM2 (réglage dynamo tachymétrique moteur 2) Réglage fin de la dynamo tachymétrique. La valeur équivaut à la valeur réelle mesurée avec un tachymètre manuel.</p> <ul style="list-style-type: none"> – <i>RéglageTachyM2 (49.26)</i> = vitesse réelle_{TachyManu} Valeur limitée en interne par $\pm (2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min	-10000	10000	0	tr/min	C
49.27	<p>UTachyM2Vit1000 (tension dynamo tachymétrique moteur 2 à 1 000 tr/min) Ce paramètre est utilisé pour adapter la tension générée par la dynamo tachymétrique à une vitesse de 1 000 tr/min:</p> <ul style="list-style-type: none"> – <i>UTachyM2Vit1000 (49.27)</i> ≥ 1 V, réglage utilisé pour calculer le gain tachymétrique – <i>UTachyM2Vit1000 (49.27)</i> = 0 V, gain tachymétrique mesuré par l'assistant mesure vitesse – <i>UTachyM2Vit1000 (49.27)</i> = -1 V, gain tachymétrique mesuré avec succès par l'assistant mesure vitesse <p>N.B. : Utilisez <i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-1	270	0	V	C
49.28	<p>CmdeFreinMot2 (commande frein moteur 2) Activation de la commande du frein moteur 2 :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = NonSélection logique de freinage bloquée (préréglage) 1 = Activé La logique de freinage est activée en fonction du réglage de ses paramètres. 2 = BrakeClose mode de test : la logique de freinage fonctionne mais le frein est toujours fermé 3 = BrakeOpen mode de test : la logique de freinage fonctionne mais le frein est toujours ouvert <p>Attention : Un frein fermé s'ouvre immédiatement ! N'utilisez pas ce mode avec un variateur pour entraînement de levage sans fonction de sécurité !</p> <p>La commande d'ouverture de frein (CmdeFrein) peut être lue dans <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 8 et raccordée sur la sortie logique de commande du frein.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	Activé	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.29	<p>SélAckFreinMot2 (sélection signal acquittement frein moteur 2) Le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou A116 BrakeLongFalling [MotAlarme1 (9.06) bit 15] ou déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] or en fonction du réglage de <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06) si une entrée logique est sélectionnée et le signal d'acquittement (Ack) de frein est absent.</p> <p>0 = NonSélection fonction signal d'acquittement (Ack) de frein non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 2 = EntLog2 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 3 = EntLog3 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 4 = EntLog4 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 5 = EntLog5 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 6 = EntLog6 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 7 = EntLog7 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 8 = EntLog8 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 9 = EntLog9 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert ; uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
49.30	<p>M2BrakeRefDly (temporisation référence de frein moteur 2) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein. Pendant le démarrage du variateur - Marche [MotCmdePrincip (7.01) bit 3] = 1 – la référence de vitesse est bloquée (sortie de rampe réglée sur zéro) et la sortie du régulateur de vitesse est réglée sur le couple de démarrage [cf. <i>RéfCoupleDémarr</i> (42.07)] jusqu'à la fin de ce paramètre. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	5	0	s	C
49.31	<p>M2ZeroSpeedDly (temporisation vitesse nulle moteur 2) Temporisation de fermeture du frein. Cette fonction compense le temps nécessaire au variateur pour décélérer de <i>LimVitesseNulle</i> (20.03) à vitesse réelle = 0. Le frein reste ouvert jusqu'à la fin du temps réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	5	0	s	C
49.32	<p>TpsThModèleMot2 (constante temps modèle thermique moteur 2) Paramètre de réglage de la constante de temps thermique du moteur 2 avec ventilateur/refroidissement forcé. Temps mis par la température pour atteindre 63 % de sa valeur nominale. Le modèle thermique du moteur est désactivé si ce paramètre est réglé sur 0. Lorsque l'électronique du variateur est mise hors tension, la valeur de <i>TempéCalculéeM1</i> (1.21) est sauvegardée. Lors de la toute première mise sous tension, la température ambiante du moteur est fixée à 30°C.</p> <p> ATTENTION ! Le modèle ne protège pas le moteur en cas de refroidissement inadéquat (ex., encrassement).</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	6400	240	s	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.33	ChargeLimAlmM2 (charge limite alarme moteur 2) Le variateur signale l'alarme A110 SurchargMot2 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 9] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre en % de <i>CourantNominM2 (49.02)</i> . La valeur de sortie du modèle thermique moteur 1 correspond à <i>Mot2TempCalc (1.21)</i> . Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	102	%	C
49.34	ChargeLimDéfM2 (charge limite défaut moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F510 SurchargMot2 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 9] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre en % de <i>CourantNominM2 (49.02)</i>). La valeur de sortie du modèle thermique moteur 1 correspond à <i>Mot2TempCalc (1.21)</i> . Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	106	%	C
49.35	SélTempérMot2 (sélecteur température moteur 2) Paramètre de sélection de l'entrée de mesure de température du moteur 2. Possibilités avec sondes PT100: – 3 PT100 maxi pour moteur 2 et 3 PT100 maxi pour moteur 1 ou – 6 PT100 maxi pour moteur 2 uniquement. Possibilités avec sondes CTP: – 1 CTP maxi pour moteur 2 et 1 CTP maxi pour moteur 1 ou – 2 CTP maxi pour moteur 2 uniquement 0 = NonSélection fonction de mesure de température moteur 2 non sélectionnée (préréglage) 1 = 1PT100 EA3 1 PT100 connectée sur EA3 de SDCS-IOB-3 2 = 2PT100 EA3 2 PT100 connectées sur EA3 de SDCS-IOB-3 3 = 3PT100 EA3 3 PT100 connectées sur EA3 de SDCS-IOB-3 4 = 4PT100 EA3/2 4 PT100, 3 connectées sur EA3 et 1 sur EA2 de SDCS-IOB-3 5 = 5PT100 EA3/2 5 PT100, 3 connectées sur EA3 et 2 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 6 = 6PT100 EA3/2 6 PT100, 3 connectées sur EA3 et 3 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 7 = 1PT100 EA8 1 PT100 connectée sur EA8 de RAI02 8 = 2PT100 EA8 2 PT100 connectées sur EA8 de RAI02 9 = 3PT100 EA8 3 PT100 connectées sur EA8 de RAI02 10 = 4PT100 EA8/7 4 PT100, 3 connectées sur EA8 et 1 connectée sur EA7 de RAI02 11 = 5PT100 EA8/7 5 PT100, 3 connectées sur EA8 et 2 connectées sur EA7 de RAI02 12 = 6PT100 EA8/7 6 PT100, 3 connectées sur EA8 et 3 connectées sur EA7 de RAI02 13 = 1CTP EA3 1 CTP connectée sur EA3 de SDCS-IOB-3 14 = 2CTP EA3/2 2 CTP, 1 connectée sur EA3 et 1 connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 15 = 1CTP EA2/Con 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-CON-4 N.B. 1 : EA7 et EA8 doivent être activées avec <i>ModuleExtE/SA (98.06)</i> . N.B. 2 : Si une seule sonde PT100 est raccordée sur une EA de la carte SDCS-IOB-3, la plage d'entrée doit être configurée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la plage d'entrée et la source de courant constant, cf. <i>Manuel d'installation</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	1CTP EA2/Con	NonSélection	-	C
49.36	TempérLimAlmM2 (température limite alarme moteur 2) Le variateur signale l'alarme A108 AlmThermMot1 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 8] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM2 (1.23)</i> . N.B. : L'unité varie selon le réglage de <i>SélTempérMot2 (49.35)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
49.37	<p>TempérLimDéfM2 (température limite défaut moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F509 DéfThermMot2 [MotDéfaut1 (9.01) bit 8] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM2</i> (1.23). N.B. : L'unité varie selon le réglage de <i>SéITempérMot2</i> (49.35). Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-10	4000	0	°C	C
49.38	<p>SéIKlixonMot2 (sélecteur klixon moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F509 DéfThermMot2 [MotDéfaut1 (9.01) bit 8] si une entrée logique est sélectionnée et la sonde klixon est ouverte.</p> <p>0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = défaut, 1 = aucun défaut 2 = EntLog2 0 = défaut, 1 = aucun défaut 3 = EntLog3 0 = défaut, 1 = aucun défaut 4 = EntLog4 0 = défaut, 1 = aucun défaut 5 = EntLog5 0 = défaut, 1 = aucun défaut 6 = EntLog6 0 = défaut, 1 = aucun défaut 7 = EntLog7 0 = défaut, 1 = aucun défaut 8 = EntLog8 0 = défaut, 1 = aucun défaut 9 = EntLog9 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</p> <p>N.B. : Plusieurs sondes klixons peuvent être connectées en série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	EntLoa1	NonSélection	'	C
49.39	<p>M2BrakeFitTime (temps défaut frein moteur 2) Surveillance du signal d'acquiescement d'ouverture du frein. Pendant le temps réglé dans ce paramètre, la commande d'ouverture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] peut être différente du signal d'acquiescement du frein [<i>SéIAckFreinMot2</i> (49.29)] sans déclencher A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3], en fonction de la valeur de <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06). Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	1	s	C
49.40	<p>M2TorqProvTime (temps de confirmation de couple du moteur 2) Signal d'acquiescement de confirmation du couple de freinage. Le variateur déclenche sur défaut F556 TorqProving [MotDéfaut4 (9.04) bit 7] si la commande Marche [MotCmdePrincip (7.01) bit 3] est activée et le signal d'acquiescement TorqProvOK [MotCmdeAuxil2 (7.03) bit 11] n'est pas à « 1 » avant la fin de ce paramètre. Si ce paramètre est réglé sur 0, la confirmation de couple est inactive. N.B. : Le signal d'acquiescement TorqProvOK, qui doit être fourni par le programme Adaptatif, le programme d'application ou le système de commande, est mis à « 1 » sur front montant (0 → 1). La référence de couple peut être réglée avec le paramètre <i>RéfEquilibrage</i> (24.11), <i>SéICouple</i> (26.01) et BalSpeedCtrl [MotCmdeAuxil (7.02) bit 8] ou <i>RéfCoupleA</i> (25.01). La réaction du variateur est définie par <i>CourantMoteur</i> (1.06). Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	100	0	s	C
49.41	<p>M2BrakeLiftDly (temporisation ouverture frein moteur 2) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction retarde la commande d'ouverture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02), bit 8] jusqu'à la fin de M2BrakeLiftDly (49.41). Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	60	0	s	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
49.42	M2BrakeLongTime (temps freinage long moteur 2) Surveillance du signal d'acquiescement de fermeture du frein. Pendant le temps réglé dans ce paramètre, la commande de fermeture du frein CmdFrein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] peut être différente du signal d'acquiescement du frein [SélAckFreinMot2 (49.29)] sans signaler l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou A116 BrakeLongFalling [MotAlarme1 (9.06) bit 15] ou déclencher le variateur sur le défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] selon le réglage du paramètre <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> . Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	60	4	s	C
49.43	M2BrakeStopDly (temporisation fermeture frein moteur 2) Temporisation de fermeture du frein. Cette fonction démarre après la fin de M2ZeroSpeedDly (49.31) et compense la temporisation de fermeture mécanique du frein. Pendant l'arrêt du variateur - Marche [MotCmdePrincip (7.01) bit 3] = 0 – la référence de vitesse est bloquée (sortie de rampe réglée sur zéro) et le régulateur de vitesse reste actif jusqu'à la fin de cette temporisation. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	60	1	s	C
Groupe 50	Mesure vitesse					
50.01	EchelleVitesM1 (échelle de vitesse moteur 1) Paramètre de réglage de l'échelle de vitesse du moteur 1 en tr/min. Ce paramètre définit la vitesse (en tr/min) qui correspond à 20 000 points. La fonction d'échelle de vitesse est activée quand <i>EchelleVitesM1 (50.01) ≥ 10</i> : <ul style="list-style-type: none"> – 20 000 points == <i>EchelleVitesM1 (50.01)</i> si ≥ 10 – 20 000 points == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot1 (20.01)</i> et <i>VitesseMaxiMot1 (20.02)</i> si <i>EchelleVitesM1 (50.01) < 10</i> ou mathématiquement – Si $(50.01) \geq 10$, alors 20 000 == (50.01) en tr/min – Si $(50.01) < 10$, alors 20 000 == $\lceil (20.01) \rceil, \lceil (20.02) \rceil$ maxi en tr/min L'échelle de vitesse utilisée est accessible au paramètre <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> . N.B. 1 : Ce paramètre doit être réglé si la vitesse est lue ou écrite par le système de commande (ex., liaison série). N.B. 2 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i> . Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [MotAlarme2 (9.07) bit 7] est signalée. Conseil de mise en service : <ul style="list-style-type: none"> – réglez <i>EchelleVitesM1 (50.01)</i> à la vitesse maxi – réglez <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i> à la vitesse de base – réglez $VitesseMaxiMot1 (20.02) / VitesseMiniMot1 (20.01)$ à \pm vitesse maxi Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	6500	0	tr/min	P
50.02	ModeMesCodeurM1 (mode de mesure codeur 1 moteur 1) Paramètre de sélection du mode de mesure du codeur incrémental 1. 0 = A+/B Dir voie A : fronts montants pour vitesse ; voie B : sens 1 = A+- voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : non utilisée 2 = A+/-B Dir voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : sens 3 = A+/-B+- voies A & B : fronts montants et descendants pour vitesse et sens (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	A+/B Dir	A+/-B+-	A+/-B+-	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
50.03	<p>SéIMesVitesseM1 (sélection mesure vitesse moteur 1) Paramètre de sélection de la valeur de mesure de vitesse du moteur 1 :</p> <p>0 = FEM vitesse calculée par le régulateur FEM (préréglage) 1 = Codeur vitesse mesurée par le codeur incrémental 1 connecté soit à SDCS-CON-4 soit à SDCS-IOB-3. 2 = Tachy vitesse mesurée par une dynamo tachymétrique 3 = Externe <i>VitesseMoteur (1.04)</i> est actualisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. 4 = Codeur 2 vitesse mesurée par le codeur incrémental 2 connecté à RTAC-xx, cf. <i>ModuleCodeur2 (98.01)</i></p> <p>N.B. : Il est impossible d'entrer dans la plage de défluxage lorsque <i>SéIMesureVitesseM1 (50.03)</i> = FEM. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	FEM	Externe	FEM	-	P
50.04	<p>NbrImpulsCodM1 (nombre d'impulsion codeur 1 moteur 1) Nombre de points/tour (pt/tour) du codeur incrémental 1.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 pt/tour Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	20	10000	1024	pt/tour	P
50.05	Inutilisé					
50.06	<p>TpsFiltrVitesse (temps filtrage vitesse réel) Paramètre de réglage du temps de filtrage réel de vitesse pour <i>VitesseMoteur (1.04)</i>.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	5	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
50.07	<p>ModeCompteurPos (mode compteur de position)</p> <p>Le compteur de position utilise le nombre d'impulsions des codeurs incrémentaux 1 et/ou 2, tous les fronts d'impulsion étant comptés. La valeur de position sur 32 bits est divisée en deux mots de 16 bits pour chaque codeur :</p> <p>0 = FrontImpuls pour mots poids faible <i>CompteurPosBas (3.07)</i>, <i>CompteurPos2Bas (3.04)</i>, <i>CompPosValBas (50.08)</i> et <i>CompPos2ValBas(50.21)</i>, on utilise 1 == 1 front d'impulsion pour mots poids fort <i>CompteurPosHaut (3.08)</i>, <i>CompteurPos2Haut (3.05)</i>, <i>CompPosValHaute (50.09)</i> et <i>CompPos2ValHaut (50.22)</i>, on utilise 1 == 65536 fronts d'impulsion</p> <p>1 = Formaté pour mots poids faible <i>CompteurPosBas(3.07)</i>, <i>CompteurPos2Bas (3.04)</i>, <i>CompPosValBasse (50.08)</i> et <i>CompPos2ValBass (50.21)</i>, on utilise 0 == 0° et 65536 == 360° pour mots poids fort <i>CompteurPosHaut (3.08)</i>, <i>CompteurPos2Haut (3.05)</i>, <i>CompPosValHaute (50.09)</i> et <i>CompPos2ValHaut (50.22)</i>, on utilise 1 == 1 tour (préréglage) par conséquent :</p> <div data-bbox="539 862 874 1131" style="text-align: center;"> <p>mot poids faible + mot poids fort</p> </div> <p>2 = Rollover pour mots poids faible <i>CompteurPosBas(3.07)</i>, <i>CompteurPos2Bas (3.04)</i>, <i>CompPosValBasse (50.08)</i> et <i>CompPos2ValBass (50.21)</i>, on utilise 0 == 0° et 65536 == 360° pour mots poids fort <i>CompteurPosHaut (3.08)</i>, <i>CompteurPos2Haut (3.05)</i>, <i>CompPosValHaute (50.09)</i> et <i>CompPos2ValHaut (50.22)</i>, on utilise toujours zéro par conséquent :</p> <div data-bbox="539 1388 874 1691" style="text-align: center;"> <p>mot poids faible + mot poids fort</p> <p style="font-size: small;">DCS800 FW pos count diagr.dsf</p> </div> <p>Le compteur de position est commandé par <i>CommandeSync (10.04)</i>, <i>CommandeSync2 (10.05)</i> et <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bits 9 à 11. L'état est visible dans <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 5 SynchroPrête. La fonction de commande de position doit être activée par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	FrontsImpuls	Rollover	Formaté	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
50.08	<p>CompPosValBasse (valeur initiale basse compteur de position pour codeur incrémental 1) Mot de poids faible initial du compteur de position pour codeur incrémental 1. L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Frontsimpuls 1 == 1 front d'impulsion - Formaté 0 == 0° et 65536 == 360° - Rollover 0 == 0° et 65536 == 360° <p>Cf. également <i>CommandeSync</i> (10.04). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	65536	0	-	C
50.09	<p>CompPosValHaute (valeur initiale haute compteur de position pour codeur incrémental 1) Mot de poids fort initial du compteur de position pour codeur incrémental 1. L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Frontsimpuls 1 == 65536 fronts d'impulsion - Formaté 1 == 1 tour - Rollover toujours 0 <p>Cf. également <i>CommandeSync</i> (10.04). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-32768	32767	0	-	C
50.10	<p>NiveauVitesse (niveau de vitesse) Lorsque <i>VitesseMoteur</i> (1.04) atteint la valeur réglée dans ce paramètre, le bit limite atteinte [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01) bit 10] est mis à « 1 ».</p> <p>Valeur limitée en interne entre $-(2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min et $(2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	1500	tr/min	C
50.11	<p>TempoFreinDyn (temporisation freinage dynamique) Lors d'un freinage dynamique avec mesure FEM [<i>SéMesVitesseM1</i> (50.03) = FEM] ou en cas de défaut de mesure de vitesse, aucune information valable sur la vitesse moteur (ni sur la vitesse nulle) n'est fournie. Pour éviter un verrouillage du variateur après le freinage dynamique, la vitesse est supposée nulle après écoulement de la temporisation réglée dans ce paramètre.</p> <ul style="list-style-type: none"> -1 s = la tension moteur est directement mesurée aux bornes du moteur et s'applique donc lors du freinage dynamique 0 s = aucun signal de vitesse nulle pour le freinage dynamique n'est généré 1 s à 3000 s = un signal de vitesse nulle pour le freinage dynamique est généré une fois la temporisation programmée écoulée. <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-1	3000	0	s	C
50.12	<p>RéglageTachyM1 (réglage dynamo tachymétrique moteur 1) Réglage fin de la dynamo tachymétrique. La valeur équivaut à la vitesse réelle mesurée par un tachymètre manuel.</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>RéglageTachyM1</i> (50.12) = vitesse réelle_{TachyManu} <p>Valeur limitée en interne par $\pm (2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min</p> <p>N.B. : Les modifications apportées à ce paramètre sont valables uniquement avec <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy. Lors de ce réglage, <i>SéMesVitesseM1</i> (50.03) est automatiquement forcé sur FEM.</p> <p>Attention : La valeur de ce paramètre doit être celle de la vitesse mesurée par le tachymètre manuel et non le delta entre la référence vitesse et la vitesse mesurée.</p> <p>Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	-10000	10000	0	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
50.13	<p>UTachyM1Vit1000 (tension dynamo tachymétrique moteur 1 à 1000 tr/min) Paramètre servant à adapter la tension générée par la dynamo tachymétrique à une vitesse de 1 000 tr/min:</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> ≥ 1 V, le réglage est utilisé pour calculer le gain tachymétrique - <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> = 0 V, le gain tachymétrique est mesuré avec l'assistant de mesure vitesse - <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> = -1 V, le gain tachymétrique a été mesuré avec succès avec l'assistant de mesure vitesse <p>N.B. : Utilisez <i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy ou l'assistant (micro-console du DCS800 ou DriveWindow Light). Facteur d'échelle : 10 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	270	60	V	P
50.14	Inutilisé					
50.15	<p>ModeSyncPosit (mode de synchronisation compteur de position) Mode de synchronisation du compteur de position pour codeurs incrémentaux 1 et/ou 2 [dépend du réglage de <i>CommandeSync (10.04)</i> et de <i>CommandeSync2 (10.05)</i>] :</p> <p>0 = Simple la synchronisation suivante des codeurs doit être préparée en réinitialisant SyncPrête [<i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 5] avec RéinitialiserSynchro [<i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 11] (préréglage)</p> <p>1 == Cyclique la synchronisation des codeurs a lieu à chaque événement de synchronisation</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Simple	Cyclique	Simple	'	C
50.16	Inutilisé					
50.17	<p>EchelleEnroul (échelle enrouleur) Paramètre de réglage du facteur d'échelle de la vitesse réelle, avant génération de l'erreur de vitesse (Δn).</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-100	100	1	'	C
50.18	<p>ModeMesCod2M1 (mode de mesure codeur incrémental 2) Paramètre de sélection du mode de mesure du codeur incrémental 2 :</p> <p>0 = A+/B Dir voie A : fronts montants pour vitesse ; voie B : sens</p> <p>1 = A+- voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : non utilisée</p> <p>2 = A+/-B Dir voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : sens</p> <p>3 = A+/-B+- voies A et B : fronts montants et descendants pour vitesse et direction (préréglage)</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	A+/B Dir	A+/-B+-	A+/-B+-	'	C
50.19	<p>NbrImpulsCod2M1 (nombre d'impulsions codeur incrémental 2) Nombre de points/tour (pt/tour) du codeur incrémental 2.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 pt/tour Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	20	10000	1024	pt/tour	P
50.20	Inutilisé					
50.21	<p>CompPos2ValBass (valeur initiale basse compteur de position pour codeur incrémental 2) Mot de poids faible initial du compteur de position pour codeur incrémental 2. L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos (50.07)</i> :</p> <ul style="list-style-type: none"> - FrontImpuls 1 == 1 front d'impulsion - Formaté 0 == 0° et 65536 == 360° - Rollover 0 == 0° et 65536 == 360° <p>Cf. également <i>CommandeSync2 (10.05)</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	65536	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
50.22	CompPos2ValHaut (valeur initiale haute compteur de position pour codeur incrémental 2) Valeur initiale haute du compteur de position pour codeur incrémental 2. L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : - FrontImpuls 1 == 65536 fronts d'impulsion - Formaté 1 == 1 tour - Rollover toujours zéro Cf. également <i>CommandeSync2</i> (10.05). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
Groupe 51	Communication série					
	Groupe de paramètres de communication pour les coupleurs réseau (Fxxx, Rxxx et Nxxx). Le nom et le nombre de paramètres utilisés dépendent du coupleur réseau sélectionné (cf. manuel du coupleur réseau). N.B. : Si un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte en réglant FBA PAR REFRESH (51.27) = RESET (initialiser) ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau.					
51.01	Par1CommSérie (paramètre1 communication série) Paramètre de réglage 1 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
...	...					P
51.15	Par15CommSérie (paramètre 15 communication série) Paramètre de réglage 15 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	'	P
51.16	Par16CommSérie (paramètre 16 communication série) Paramètre de réglage 16 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	'	P
...	...					P
51.27	FBA PAR REFRESH (Mise à Jour param Coupleur réseau) (rafraîchissement paramètre communication série) Si un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte en réglant FBA PAR REFRESH (51.27) = RESET (initialiser) ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau. Ce paramètre revient automatiquement sur DONE (effectué) au terme du rafaîchissement. 0 = Done (préréglage) 1 = Reset rafaîchissement des paramètres du coupleur réseau N.B. : Fonction uniquement disponible pour les coupleurs réseau Rxxx. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Done	Reset	Done	'	P
...	...					P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
51.31	Par31CommSérie (paramètre 31 communication série) Paramètre de réglage 31 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	'	P
Groupe 52	Modbus					
	Groupe de paramètres de communication pour le module coupleur Modbus RMBA-xx (cf. également manuel du coupleur Modbus). N.B. : Si un paramètre de Modbus est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte à la mise sous tension suivante du coupleur Modbus.					
52.01	AdresseStation (adresse station) Paramètre de réglage de l'adresse de la station. Vous ne pouvez pas affecter la même adresse à deux appareils sur un même bus. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	247	1	'	C
52.02	Débit transmis (débit transmis) Paramètre de sélection du débit de transmission sur la liaison Modbus : 0 = réservé 1 = 600 600 Baud 2 = 1200 1200 Baud 3 = 2400 2400 Baud 4 = 4800 4800 Baud 5 = 9600 9600 Baud (préréglage) 6 = 19200 19200 Baud Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	600	19200	9600	'	C
52.03	Parité (Parité) Paramètre de sélection de la parité et du(des) bit(s) d'arrêt. Le même réglage doit être utilisé pour toutes les stations en ligne. 0 = réservé 1 = Non1BitArrêt aucun bit de parité, un bit d'arrêt 2 = Non2BitArrêt aucun bit de parité, 2 bits d'arrêt 3 = Impaire bit d'imparité, un bit d'arrêt 4 = Paire bit de parité, un bit d'arrêt (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	réservé	Paire	Paire	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																										
Groupe 70	Commande DDCS																																															
70.01	<p>Ch0Adresse (adresse voie CH0) Paramètre de réglage de la voie CH0 utilisée pour la communication avec le système de commande.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Utilisation de APC2 ou NCSA-01 (AC31) : <i>Ch0Adresse (70.01)</i> = 1 - Utilisation de AC70 ou AC80 via le module bus optique (coupleurs TB810 ou TB811) : <i>Ch0Adresse (70.01)</i> est calculé à partir de la borne POSITION de l'élément de la base de données DRIENG comme suit : <ul style="list-style-type: none"> 1. multipliez les centaines de la valeur POSITION par 16 2. ajoutez les dizaines et les unités de la valeur POSITION au résultat <p>Exemple :</p> <table border="1" data-bbox="470 869 981 952"> <thead> <tr> <th>POSITION</th> <th><i>Ch0Adresse (70.01)</i></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>101</td> <td>16*1+01 = 17</td> </tr> <tr> <td>712</td> <td>16*7+12 = 124</td> </tr> </tbody> </table> <ul style="list-style-type: none"> - utilisation de AC 800M via le module bus optique : <i>Ch0Adresse (70.01)</i> est calculé à partir de la position du module DCS600 ENG comme suit : <ul style="list-style-type: none"> 1. multipliez les centaines de la valeur POSITION par 16 2. ajoutez les dizaines et les unités de la valeur POSITION au résultat <p>Exemple :</p> <table border="1" data-bbox="470 1115 981 1198"> <thead> <tr> <th>POSITION</th> <th><i>Ch0Adresse (70.01)</i></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>112</td> <td>16*1+12 = 28</td> </tr> <tr> <td>503</td> <td>16*5+03 = 83</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="280 1227 1337 1429"> <thead> <tr> <th>Contrôleur</th> <th>Adresse DDCS</th> <th>Adresse DriveBus</th> <th>Adresse ModuleBus</th> <th><i>Ch0 DriveBus (71.01)</i></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>APC / AC31</td> <td>1</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>Non</td> </tr> <tr> <td>AC70</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>17-124</td> <td>Non</td> </tr> <tr> <td>AC80 DriveBus</td> <td>-</td> <td>1-12</td> <td>-</td> <td>Oui</td> </tr> <tr> <td>AC80 ModuleBus</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>17-124</td> <td>Non</td> </tr> <tr> <td>FCI (CI810A)</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>17-124</td> <td>Non</td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	POSITION	<i>Ch0Adresse (70.01)</i>	101	16*1+01 = 17	712	16*7+12 = 124	POSITION	<i>Ch0Adresse (70.01)</i>	112	16*1+12 = 28	503	16*5+03 = 83	Contrôleur	Adresse DDCS	Adresse DriveBus	Adresse ModuleBus	<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i>	APC / AC31	1	-	-	Non	AC70	-	-	17-124	Non	AC80 DriveBus	-	1-12	-	Oui	AC80 ModuleBus	-	-	17-124	Non	FCI (CI810A)	-	-	17-124	Non	0	254	1	'	C
POSITION	<i>Ch0Adresse (70.01)</i>																																															
101	16*1+01 = 17																																															
712	16*7+12 = 124																																															
POSITION	<i>Ch0Adresse (70.01)</i>																																															
112	16*1+12 = 28																																															
503	16*5+03 = 83																																															
Contrôleur	Adresse DDCS	Adresse DriveBus	Adresse ModuleBus	<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i>																																												
APC / AC31	1	-	-	Non																																												
AC70	-	-	17-124	Non																																												
AC80 DriveBus	-	1-12	-	Oui																																												
AC80 ModuleBus	-	-	17-124	Non																																												
FCI (CI810A)	-	-	17-124	Non																																												
70.02	<p>Ch0ContrLiaison (contrôle liaison voie CH0) Contrôle de l'intensité de la voie 0 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	1	15	10	'	C																																										
70.03	<p>Ch0Débit Transm (débit transmis voie CH0) Débit de transmission sur la voie CH0. Ce paramètre doit être réglé sur 4 Mbits/s lorsque les modules du système de commande ABB (ex., FCI ou AC 800M) sont utilisés. Dans le cas contraire, le système de commande règle automatiquement le débit.</p> <p>0 = 8 Mbits/s 1 = 4 Mbits/s (préréglage) 2 = 2 Mbits/s 3 = 1 Mbits/s</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	8 Mbits/s	1 Mbits/s	4 Mbits/s	'	C																																										

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
70.04	<p>Ch0Tempo (temporisation voie CH0) Temporisation de signalisation d'une rupture de communication de la voie CH0. En fonction du réglage de <i>Ch0RuptureComm</i> (70.05), soit le défaut F543 Comm_Com-8 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 10] soit l'alarme A113 Comm_Com-8 [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 12] est signalé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si <i>Ch0Tempo</i> (70.04) est réglé sur 0 ms. N.B. 1 : La supervision est activée après réception du premier message correct. N.B. 2 : La temporisation débute dès que la liaison n'actualise pas l'un des deux datasets reçus et envoyés par <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Exemple : Si <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) = 10, la réception des datasets 10 et 12 est supervisée. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
70.05	<p>Ch0RuptureComm (rupture communication voie CH0) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de rupture de communication de la voie CH0. Le défaut F543 Comm_Com-8 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 10] est activé avec :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête alors selon <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) ou <i>TempsDécélérat2</i> (22.10). Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine). 1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête alors à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle</i> (20.03) est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés. 2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés. 3 = FreinageDyn freinage dynamique <p>L'alarme A113 Comm_Com-8 [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 12] est signalée avec :</p> <ul style="list-style-type: none"> 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant la signalisation de l'alarme 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) <p>N.B. : La temporisation pour ce paramètre est réglée au paramètre : – <i>Ch0Tempo</i> (70.04) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
70.06	<p>Ch0ConfLiaison (configuration liaison voie 0) Paramètre d'activation/désactivation de la régénération des transmetteurs optiques de la voie CH0 en mode DDCS [<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i> = Non] (Régénération : le variateur renvoie en écho tous les messages). La communication DDCS est typiquement utilisée avec APC2, AC70, AC80 et le module bus de l'AC 800M.</p> <p>0 = Anneau fonction de régénération activée. Utilisée avec la topologie en anneau. Configuration type lorsque la voie CH0 de toutes les cartes SDCS-COM-8 est raccordée en anneau.</p> <p>1 = Etoile fonction de régénération désactivée. Utilisée avec une topologie en étoile, typique avec les cartes de liaison optique NDBU-x5 (préréglage)</p> <p>N.B. : Ce paramètre n'a aucune incidence sur le mode DriveBus [<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i> = Oui]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Anneau	Etoile	Etoile	'	C
70.07	<p>Ch1ContrLiaison (contrôle liaison voie CH1) La voie CH1 est utilisée pour la communication avec le coupleur AIMA-xx. Contrôle de l'intensité de la voie CH1 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	1	15	10	'	C
70.08	<p>Ch2Adresse (adresse voie CH2) La voie CH2 est utilisée pour les liaisons point par point entre variateurs (ex., communication Maître-Esclave). Adresse de la voie CH2 :</p> <p>1, ..., 125 = adresse des variateurs esclaves ; non valide si <i>Ch2ModeMaît/Esc (70.09)</i> = Maître</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	1	125	1	'	C
70.09	<p>Ch2ModeMaît/Esc (mode Maître-Esclave voie CH2) La voie CH2 peut être utilisée pour envoyer des valeurs de référence (ex., référence de couple) du Maître à un ou plusieurs esclave(s). Le mode Maître-Esclave est une application dans laquelle tous les arbres des moteurs des machines sont accouplés au moyen d'engrenages, chaînes, courroies, etc.</p> <p>0 = réservé</p> <p>1 = NonSélection la voie CH2 n'est pas utilisée pour la communication Maître-Esclave (préréglage)</p> <p>2 = Maître le variateur est le maître de la liaison Maître-Esclave et envoie, via la voie CH2, le contenu du dataset 41 [défini par <i>Ch2SignMaître1 (70.10)</i> à <i>Ch2SignMaître33 (70.12)</i>]</p> <p>3 = Esclave le variateur est l'esclave de la liaison Maître-Esclave et reçoit, via la voie CH2, le contenu du dataset 41 [défini par <i>Ch2SignEsclave1 (70.18)</i> à <i>Ch2SignEsclave3 (70.20)</i>]</p> <p>N.B. : L'adresse de l'esclave est définie au paramètre <i>Ch2Adresse (70.08)</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	Esclave	NonSélection	'	C
70.10	<p>Ch2SignMaître1 (signal maître 1 voie CH2) Signal 1 du Maître envoyé par la voie CH2. Il correspond à la 1ère valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy, Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip (7.01)</i>.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	701	'	C
70.11	<p>Ch2SignMaître2 (signal maître 2 voie CH2) Signal 2 du Maître envoyé par la voie CH2. Il correspond à la 2ème valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy, Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	2301	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
70.12	Ch2SignMaître3 (signal maître 3 voie CH2) Signal 3 du Maître envoyé par la voie CH2. Il correspond à la 3ème valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le pré réglage usine 210 équivaut à <i>RéfCouple3 (2.10)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	9999	210	-	C
70.13	Ch2ContrLiaison (contrôle liaison voie CH2) Contrôle de l'intensité de la voie CH2 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	1	15	10	-	C
70.14	Ch2Tempo (temporisation voie CH2) Temporisation de signalisation d'une rupture de communication avec la voie CH2. En fonction du réglage de <i>Ch2RuptureComm (70.15)</i> , soit le défaut F543 Comm_Com-8 [MotDéfaut3 (9.03) bit 10] soit l'alarme A113 Comm_Com-8 [MotAlarme1 (9.06) bit 12] est signalée. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. N.B. 1 : La supervision est activée à la réception du premier message correct. N.B. 2 : La temporisation débute dès que la liaison n'actualise pas le dataset Maître-Esclave. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
70.15	Ch2RuptureComm (commande rupture de communication voie CH2) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de rupture de communication de la voie CH2. Le défaut F543 Comm_Com-8 [MotDéfaut3 (9.03) bit 10] est activé avec : 0 = ArrêtRampe L'entrée de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête alors selon <i>TempsDécélérat1 (22.02)</i> ou <i>TempsDécélérat2 (22.10)</i> . Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés (préréglage usine). 1 = LimiteCouple La sortie de la rampe du variateur est mise à zéro. Le variateur s'arrête alors à la limite de couple active. Lorsque <i>LimiteVitesseNulle (20.03)</i> est atteinte, les impulsions d'allumage sont réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés. 2 = RoueLibre Les impulsions d'allumage sont immédiatement réglées à 150 degrés pour diminuer le courant d'induit. Lorsque ce courant atteint zéro, les impulsions sont bloquées, les contacteurs ouverts, l'excitation et les ventilateurs arrêtés. 3 = FreinageDyn freinage dynamique L'alarme A113 Comm_Com-8 [MotAlarme1 (9.06) bit 12] est asignalée avec : 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant la signalisation de l'alarme 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> N.B. : La temporisation pour ce paramètre est réglée au paramètre : - <i>Ch2Tempo (70.14)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C
70.16	Inutilisé					
70.17	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
70.18	Ch2SignEsclave1 (signal esclave 1 voie CH2) Signal 1 reçu par l'esclave sur la voie CH2. Il correspond à la 1 ^{ère} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le pré réglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	701	'	C
70.19	Ch2SignEsclave2 (signal esclave 2 voie CH2) Signal 2 reçu par l'esclave sur la voie CH2. Il correspond à la 2 ^{ème} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le pré réglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	2301	'	C
70.20	Ch2SignEsclave3 (signal esclave 3 voie CH2) Signal 3 reçu par l'esclave sur la voie CH2. Il correspond à la 3 ^{ème} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le pré réglage usine de 2501 équivaut à <i>RéfCoupleA (25.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	9999	2501	'	C
70.21	Ch3ConfigLiaison (configuration liaison voie CH3) Paramètre d'activation/désactivation de la régénération des transmetteurs optiques de la voie CH3. (Régénération : le variateur renvoie en écho tous les messages). 0 = Anneau fonction de régénération activée. Utilisée avec une topologie en anneau. 1 = Etoile fonction de régénération désactivée. Utilisée avec une topologie en étoile, typique avec les cartes de liaison optique NDBU-x5 (préréglage) N.B. : Ce paramètre n'a aucune incidence sur le mode Drivebus [<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i> = Oui]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Anneau	Etoile	Etoile	'	C
70.22	Ch3Adresse (adresse voie CH3) La voie CH3 est utilisée pour la communication avec les outils logiciels PC d'aide à la mise en service et à la maintenance (ex., DriveWindow). Si plusieurs variateurs sont raccordés ensemble via la voie CH3, chacun doit être identifié par une adresse unique. Adresse pouvant être réglée pour la voie CH3 : 0, ..., 75 adresse pour la carte SDCS-COM-8 76, ..., 124 adresse réservée aux cartes de liaison optique NDBU-x5 125, ..., 254 adresse pour la carte SDCS-COM-8 Attention : Une nouvelle adresse ne prend effet qu'à la mise sous tension suivante de la carte SDCS-COM-8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	254	1	'	C
70.23	Ch3ContrLiaison (contrôle liaison voie CH3) Contrôle de l'intensité de la voie CH3 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Cette valeur est ajustée par la liaison pour chaque équipement sur la liaison. Ce paramètre peut être utilisé dans des circonstances particulières pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : I Sauvegardé : N	1	15	15	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
70.24	<p>Ch0AdrBaseDset (adresse de base dataset voie CH0) Numéro du premier dataset utilisé pour la communication avec le système de commande (ex., coupleurs réseau, système de commande ABB). Le dataset adressé par ce paramètre est le premier envoyé par le système de commande au variateur ; le dataset suivant est le premier envoyé par le variateur au système de commande, et ainsi de suite. Jusqu'à 8 datasets peuvent ainsi être échangés (adressage des datasets, cf. groupes 90 à 93). Exemples : – Ch0AdrBaseDset(70.24) = 1 datasets 1, ..., 16 – Ch0AdrBaseDset(70.24) = 10 datasets 10, ..., 25 N.B. : Les datasets pour la fonction de boîte aux lettres-APC (32 et 33) ainsi que pour la liaison Maître-Esclave (41) ne sont pas programmables. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	1	16	10	-	C
Groupe 71	Drivebus					
71.01	<p>Ch0 DriveBus (voie CH0 DriveBus) Sélection du mode de communication pour la voie CH0. Le mode DriveBus est utilisé avec les contrôleurs AC80 et AC 800M. 0 = Non mode DDCCS 1 = Oui mode DriveBus (préréglage) Attention : Un nouveau mode ne prend effet qu'à la mise sous tension suivante de la carte SDCS-COM-8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Non	Oui	Oui	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 83	Contrôle programme Adaptatif					
83.01	<p>CmdeProgrAdapt (commande programme Adaptatif) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du programme Adaptatif.</p> <p>0 = Arrêt le programme Adaptatif ne fonctionne pas et ne peut être édité (préréglage)</p> <p>1 = Marche le programme Adaptatif fonctionne et ne peut être édité</p> <p>2 = Edition le programme Adaptatif ne fonctionne pas et peut être édité</p> <p>3 = UnCycle le programme Adaptatif n'est exécuté qu'une seule fois. Si un point de renvoi est réglé avec <i>PointRenvoi</i> (83.06), le programme Adaptatif s'arrête avant le point de renvoi. Après UnCycle, <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) revient automatiquement sur Arrêt.</p> <p>4 = PasàPas un seul bloc fonction est exécuté. <i>ComptInstruct</i> (84.03) affiche le numéro du bloc fonction à exécuter lors du prochain Pas. Après chaque Pas, <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) revient automatiquement sur Arrêt. <i>ComptInstruct</i> (84.03) affiche le prochain bloc fonction à exécuter. Pour réinitialiser <i>ComptInstruct</i> (84.03) sur le premier bloc fonction, réglez <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) de nouveau sur Arrêt (même s'il était déjà réglé sur Arrêt).</p> <p>L'alarme A136 TpsPrgAdaAbs [<i>MotAlarme3</i> (9.08) bit 3] est signalée lorsque <i>SelTempsCycle</i> (83.04) n'est pas réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms alors que <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) est réglé sur Marche, UnCycle ou PasàPas</p> <p>N.B. : <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) = Marche, UnCycle ou PasàPas s'applique uniquement si <i>EtatProgrAdapt</i> (84.01) ≠ EnMarche.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Arrêt	UnEchelon	Arrêt	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
83.02	<p>EditCmd (commande d'édition) Paramètre de sélection du mode d'édition du programme d'application. Ce paramètre revient automatiquement sur Fait au terme de l'action choisie.</p> <p>0 = Fait aucune action ou édition du programme d'application terminée (préréglage) 1 = Ajouter déplace le bloc fonction au point défini par <i>EditionBloc</i> (83.03) et tous les blocs fonctions suivants sont déplacés d'un point en avant. Un nouveau bloc fonction peut être placé au point à présent vide en programmant son jeu de paramètres selon la procédure habituelle. Exemple: Un nouveau bloc fonction doit être placé entre le bloc fonction 4 (84.22) à (84.27) et 5 (84.28) à (84.33). Procédure :</p> <ol style="list-style-type: none"> réglez <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) = Edition réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 5 (sélection du bloc fonction 5 comme point désigné pour le nouveau bloc fonction) réglez <i>EditCmd</i> (83.02) = Ajouter (déplace le bloc fonction 5 et tous les blocs fonctions suivants sont déplacés d'un point en avant) programmez le point vide 5 avec (84.28) à (84.33) <p>2 = Effacer Efface le bloc fonction du point défini par <i>EditionBloc</i> (83.03) et déplace tous les blocs fonctions suivants un point en arrière. Pour effacer tous les blocs fonctions, réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 17.</p> <p>3 = Verrouiller Verrouille tous les paramètres du programme Adaptatif (les paramètres ne peuvent être ni lus ni modifiés). Avant d'utiliser la commande Verrouiller, réglez le code d'accès avec le paramètre <i>Code Accès</i> (83.05). Attention : n'oubliez jamais le code d'accès !</p> <p>4 = Ouvrir Déverrouille le programme. Avant d'utiliser la commande Ouvrir, <i>Code Accès</i> (83.05) doit être réglé. Attention: utilisez le code d'accès correct !</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	Fait	Ouvrir	Fait	'	C
83.03	<p>EditionBloc (édition bloc) Paramètre d'activation du bloc fonction sélectionné par <i>EditCmd</i> (83.02) = Ajouter ou Effacer. Après Ajouter ou Effacer, <i>EditionBloc</i> (83.03) revient automatiquement sur « 1 ».</p> <p>N.B. : Pour effacer tous les blocs fonctions, réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 17.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	1	17	1	'	C
83.04	<p>SelTempsCycle (sélection temps de cycle) Paramètre de sélection du temps de cycle du programme Adaptatif. Son réglage s'applique à tous les blocs fonctions.</p> <p>0 = Désactivé aucune tâche sélectionnée 1 = 5ms temps de cycle : 5 ms 2 = 20ms temps de cycle : 20 ms 3 = 100ms temps de cycle : 100 ms 4 = 500ms temps de cycle : 500 ms</p> <p>L'alarme A136 TpsPrgAdaAbs [MotAlarme3 (9.08) bit 3] est signalée si ce paramètre n'est pas réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms alors que <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) est réglé sur Marche, UnCycle ou PasàPas.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Désactivé	500ms	Désactivé	'	C
83.05	<p>Code Accès (code d'accès) Le code d'accès est un chiffre compris entre 1 et 65535 pour protéger en écriture le programme Adaptatif avec <i>EditCmd</i> (83.02). Après avoir utilisé Verrouiller ou Ouvrir, ce paramètre revient automatiquement sur « 0 ».</p> <p>Attention : Notez le code d'accès pour ne pas l'oublier !</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	0	65535	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																		
83.06	PointRenvoi (point de renvoi) Paramètre de sélection du point d'arrêt si <i>CmdeProgrAdapt (83.01)</i> = UnCycle . Le point de renvoi n'est pas utilisé si ce paramètre est réglé sur « 0 ». <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	0	16	0	-	C																																		
Groupe 84	Programme Adaptatif																																							
84.01	EtatProgrAdapt (mot d'état programme Adaptatif) Mot d'état du programme Adaptatif : <table border="1" data-bbox="319 761 1117 1097" style="margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">B0</td> <td rowspan="2">Bit 0</td> <td>1</td> <td>le programme Adaptatif est en marche</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>le programme Adaptatif est arrêté</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">B1</td> <td rowspan="2">Bit 1</td> <td>1</td> <td>le programme Adaptatif peut être édité</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>le programme Adaptatif ne peut pas être édité</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">B2</td> <td rowspan="2">Bit 2</td> <td>1</td> <td>le programme Adaptatif est en cours de vérification</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">B3</td> <td rowspan="2">Bit 3</td> <td>1</td> <td>le programme Adaptatif est incorrect</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>le programme Adaptatif est OK</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">B4</td> <td rowspan="2">Bit 4</td> <td>1</td> <td>l'accès au programme Adaptatif est verrouillé</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>l'accès au programme Adaptatif est déverrouillé</td> </tr> </tbody> </table> <p>Exemples de défaut du programme Adaptatif :</p> <ul style="list-style-type: none"> - le bloc fonction utilisé n'a pas au minimum l'entrée 1 raccordée - l'adresse (pointeur) utilisée n'est pas valable - le nombre de bits pour le bloc fonction Bset n'est pas valable - le bloc fonction PI-Bal se situe après le bloc fonction PI <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	Bit	Nom	Valeur	Description	B0	Bit 0	1	le programme Adaptatif est en marche	0	le programme Adaptatif est arrêté	B1	Bit 1	1	le programme Adaptatif peut être édité	0	le programme Adaptatif ne peut pas être édité	B2	Bit 2	1	le programme Adaptatif est en cours de vérification	0	aucune action	B3	Bit 3	1	le programme Adaptatif est incorrect	0	le programme Adaptatif est OK	B4	Bit 4	1	l'accès au programme Adaptatif est verrouillé	0	l'accès au programme Adaptatif est déverrouillé	'	'	'	'	C
Bit	Nom	Valeur	Description																																					
B0	Bit 0	1	le programme Adaptatif est en marche																																					
		0	le programme Adaptatif est arrêté																																					
B1	Bit 1	1	le programme Adaptatif peut être édité																																					
		0	le programme Adaptatif ne peut pas être édité																																					
B2	Bit 2	1	le programme Adaptatif est en cours de vérification																																					
		0	aucune action																																					
B3	Bit 3	1	le programme Adaptatif est incorrect																																					
		0	le programme Adaptatif est OK																																					
B4	Bit 4	1	l'accès au programme Adaptatif est verrouillé																																					
		0	l'accès au programme Adaptatif est déverrouillé																																					
84.02	ParamEnDéfaut (paramètres en défaut) Le programme Adaptatif est vérifié avant d'être exécuté. En cas de défaut, <i>EtatProgrAdapt (84.01)</i> est réglé sur "incorrect" et <i>ParamEnDéfaut (84.02)</i> signale l'entrée non valide. <p>N.B. : En cas de problème, vérifiez la valeur et l'attribut de l'entrée défectueuse.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	C																																		
84.03	ComptInstruct (compteur d'instruction) Compteur d'instruction pour <i>CmdeProgrAdapt (83.01)</i> = PasàPas affiche le prochain numéro du bloc fonction qui va être exécuté. <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	C																																		

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
<p>84.04</p>	<p>TypeBloc1 (type bloc fonction 1) Paramètre de sélection du type de bloc fonction 1 [jeu de paramètres de bloc 1 (BPS1)]. Pour une description détaillée du type, cf. chapitre « Blocs fonctions »:</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 = NonSélection bloc fonction non sélectionné 1 = ABS valeur absolue 2 = ADD somme 3 = AND ET 4 = Bitwise comparaison de bits 5 = Bset réglage de bits 6 = Compare comparaison 7 = Count compteur 8 = D-Pot Potentiomètre motorisé (+vite/-vite) 9 = Event événement 10 = Filter filtre 11 = Limit limite 12 = MaskSet masquage jeu 13 = Max maxi 14 = Min mini 15 = MulDiv multiplication et division 16 = OR OU 17 = ParRead lecture de paramètre 18 = ParWrite écriture de paramètre 19 = PI régulateur PI 20 = PI-Bal initialisation régulateur PI 21 = Ramp rampe 22 = SqWav signaux carrés 23 = SR bascule SR 24 = Switch-B Sélecteur avec valeur booléenne 25 = Switch-I Sélecteur avec nombre entier 26 = TOFF Temporisation à la retombée 27 = TON Temporisation à la montée 28 = Trigg déclenchement 29 = XOR OR exclusif 30 = Sqrt racine carrée <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	Sqrt	NonSélection	-	C
<p>84.05</p>	<p>Bloc1Entrée1 (entrée 1 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 1 du bloc fonction 1 (BPS1). Il existe deux types d'entrée : signaux/paramètres et constantes.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Les signaux/paramètres correspondent à tous les signaux et paramètres disponibles dans le variateur. Le format est : -xyyy, avec : - = signal/paramètre négatif, xx = groupe et yy = numéro (index). Exemple : Pour raccorder <i>RéfVitesse</i> (23.01) inversée, réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = -2301 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 0 h. Pour un seul bit (ex., PrêtRéf bit 3 de <i>MotEtatPrincip</i> (8.01)), réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = 801 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 3 h. - Les constantes sont directement fournies sur l'entrée du bloc fonction et doivent être réglées avec le paramètre <i>Bloc1Attribut</i> (84.08). Exemple: Pour raccorder la constante 12345, réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = 12345 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 1000 h. <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-32768	32767	0	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																		
84.06	<p>Bloc1Entrée2 (entrée 2 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 2 du bloc fonction 1 (BPS1). Pour une description, cf. <i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i>. Exemple : Pour un seul bit (ex., PrêtRéf bit 3 de <i>MotEtatPrincip (8.01)</i>), réglez <i>Bloc1Entrée2 (84.06)</i> = 801 et <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> = 30 h. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-32768	32767	0	'	C																		
84.07	<p>Bloc1Entrée3 (entrée 3 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 3 du bloc fonction 1 (BPS1). Pour une description, cf. <i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i>. Exemple: Pour un seul bit (ex., PrêtRéf bit 3 de <i>MotEtatPrincip (8.01)</i>), réglez <i>Bloc1Entrée3 (84.07)</i> = 801 et <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> = 300 h. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui</p>	-32768	32767	0	'	C																		
84.08	<p>Bloc1Attribut (attribut bloc fonction 1) Paramètre de réglage des attributs des 3 entrées du bloc fonction 1 [<i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i>, <i>Bloc1Entrée2 (84.06)</i> et <i>Bloc1Entrée3 (84.07)</i>] (BPS1). <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> se répartit comme suit :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bit 0 – 3, entrée 1, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée - Bit 4 – 7, entrée 2, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée - Bit 8 – 11, entrée 3, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée - Bit 12 – 14, entrées 1 à 3, pour fournir directement une constante sur l'entrée <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%; text-align: center;">15</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">12</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">11</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">8</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">7</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">4</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">3</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">0</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">N° bit</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;"></td> <td style="border: 1px solid black; height: 20px;">Booléenne compressée</td> </tr> </table> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 5px;"> <div style="text-align: center;"> <p>3. 2. 1.</p> <p>Pour utiliser une entrée comme valeur constante, le bit correspondant doit être à l'état haut.</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>Sélection bit entrée 3 bloc fonction</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>Sélection bit entrée 2 bloc fonction</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>Sélection bit entrée 1 bloc fonction</p> </div> </div> </div> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : h Sauvegardé : Oui</p>	15	12	11	8	7	4	3	0	N° bit									Booléenne compressée	0 h	FFFFh	0h	'	C
15	12	11	8	7	4	3	0	N° bit																
								Booléenne compressée																
84.09	<p>Bloc1Sortie (sortie bloc fonction 1) Sortie bloc fonction 1. Peut être utilisée comme entrée pour d'autres blocs fonctions. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non</p>	'	'	'	'	C																		

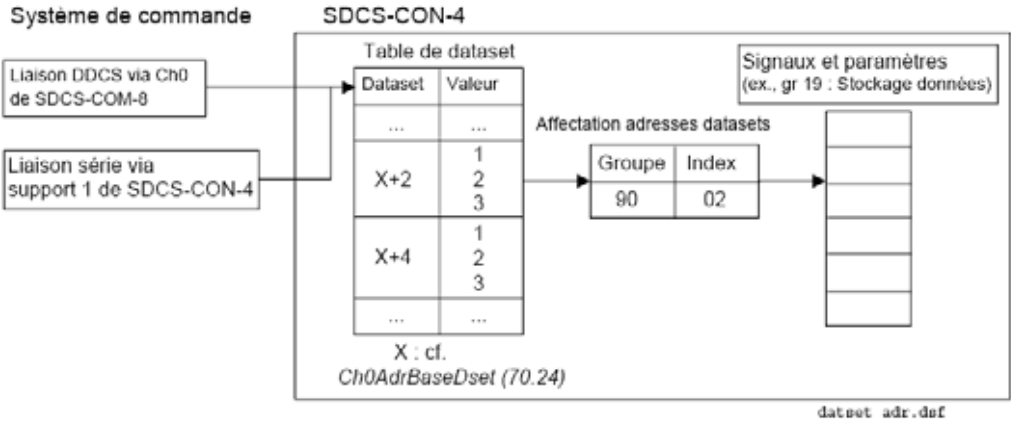
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																																																								
84.10 à 84.99	La description des paramètres des blocs fonctions 2 à 16 est pour l'essentiel la même que pour le bloc fonction 1. Dans le tableau ci-après, vous trouverez le numéro des paramètres de tous les blocs fonctions 1.					C																																																																																																																																								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bloc fonction</th> <th>TypeBlocx</th> <th>BlocxEntrée 1 Entrée 1</th> <th>BlocxEntrée 2 Entrée 2</th> <th>BlocxEntrée 3 Entrée 3</th> <th>BlocxAttribut</th> <th>BlocxSortie signal</th> <th>BlocxSortie pointeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>84.04</td><td>84.05</td><td>84.06</td><td>84.07</td><td>84.08</td><td>84.09</td><td>86.01</td></tr> <tr><td>2</td><td>84.10</td><td>84.11</td><td>84.12</td><td>84.13</td><td>84.14</td><td>84.15</td><td>86.02</td></tr> <tr><td>3</td><td>84.16</td><td>84.17</td><td>84.18</td><td>84.19</td><td>84.20</td><td>84.21</td><td>86.03</td></tr> <tr><td>4</td><td>84.22</td><td>84.23</td><td>84.24</td><td>84.25</td><td>84.26</td><td>84.27</td><td>86.04</td></tr> <tr><td>5</td><td>84.28</td><td>84.29</td><td>84.30</td><td>84.31</td><td>84.32</td><td>84.33</td><td>86.05</td></tr> <tr><td>6</td><td>84.34</td><td>84.35</td><td>84.36</td><td>84.37</td><td>84.38</td><td>84.39</td><td>86.06</td></tr> <tr><td>7</td><td>84.40</td><td>84.41</td><td>84.42</td><td>84.43</td><td>84.44</td><td>84.45</td><td>86.07</td></tr> <tr><td>8</td><td>84.46</td><td>84.47</td><td>84.48</td><td>84.49</td><td>84.50</td><td>84.51</td><td>86.08</td></tr> <tr><td>9</td><td>84.52</td><td>84.53</td><td>84.54</td><td>84.55</td><td>84.56</td><td>84.57</td><td>86.09</td></tr> <tr><td>10</td><td>84.58</td><td>84.59</td><td>84.60</td><td>84.61</td><td>84.62</td><td>84.63</td><td>86.10</td></tr> <tr><td>11</td><td>84.64</td><td>84.65</td><td>84.66</td><td>84.67</td><td>84.68</td><td>84.69</td><td>86.11</td></tr> <tr><td>12</td><td>84.70</td><td>84.71</td><td>84.72</td><td>84.73</td><td>84.74</td><td>84.75</td><td>86.12</td></tr> <tr><td>13</td><td>84.76</td><td>84.77</td><td>84.78</td><td>84.79</td><td>84.80</td><td>84.81</td><td>86.13</td></tr> <tr><td>14</td><td>84.82</td><td>84.83</td><td>84.84</td><td>84.85</td><td>84.86</td><td>84.87</td><td>86.14</td></tr> <tr><td>15</td><td>84.88</td><td>84.89</td><td>84.90</td><td>84.91</td><td>84.92</td><td>84.93</td><td>86.15</td></tr> <tr><td>16</td><td>84.94</td><td>84.95</td><td>84.96</td><td>84.97</td><td>84.98</td><td>84.99</td><td>86.16</td></tr> </tbody> </table>	Bloc fonction	TypeBlocx	BlocxEntrée 1 Entrée 1	BlocxEntrée 2 Entrée 2	BlocxEntrée 3 Entrée 3	BlocxAttribut	BlocxSortie signal	BlocxSortie pointeur	1	84.04	84.05	84.06	84.07	84.08	84.09	86.01	2	84.10	84.11	84.12	84.13	84.14	84.15	86.02	3	84.16	84.17	84.18	84.19	84.20	84.21	86.03	4	84.22	84.23	84.24	84.25	84.26	84.27	86.04	5	84.28	84.29	84.30	84.31	84.32	84.33	86.05	6	84.34	84.35	84.36	84.37	84.38	84.39	86.06	7	84.40	84.41	84.42	84.43	84.44	84.45	86.07	8	84.46	84.47	84.48	84.49	84.50	84.51	86.08	9	84.52	84.53	84.54	84.55	84.56	84.57	86.09	10	84.58	84.59	84.60	84.61	84.62	84.63	86.10	11	84.64	84.65	84.66	84.67	84.68	84.69	86.11	12	84.70	84.71	84.72	84.73	84.74	84.75	86.12	13	84.76	84.77	84.78	84.79	84.80	84.81	86.13	14	84.82	84.83	84.84	84.85	84.86	84.87	86.14	15	84.88	84.89	84.90	84.91	84.92	84.93	86.15	16	84.94	84.95	84.96	84.97	84.98	84.99	86.16					
Bloc fonction	TypeBlocx	BlocxEntrée 1 Entrée 1	BlocxEntrée 2 Entrée 2	BlocxEntrée 3 Entrée 3	BlocxAttribut	BlocxSortie signal	BlocxSortie pointeur																																																																																																																																							
1	84.04	84.05	84.06	84.07	84.08	84.09	86.01																																																																																																																																							
2	84.10	84.11	84.12	84.13	84.14	84.15	86.02																																																																																																																																							
3	84.16	84.17	84.18	84.19	84.20	84.21	86.03																																																																																																																																							
4	84.22	84.23	84.24	84.25	84.26	84.27	86.04																																																																																																																																							
5	84.28	84.29	84.30	84.31	84.32	84.33	86.05																																																																																																																																							
6	84.34	84.35	84.36	84.37	84.38	84.39	86.06																																																																																																																																							
7	84.40	84.41	84.42	84.43	84.44	84.45	86.07																																																																																																																																							
8	84.46	84.47	84.48	84.49	84.50	84.51	86.08																																																																																																																																							
9	84.52	84.53	84.54	84.55	84.56	84.57	86.09																																																																																																																																							
10	84.58	84.59	84.60	84.61	84.62	84.63	86.10																																																																																																																																							
11	84.64	84.65	84.66	84.67	84.68	84.69	86.11																																																																																																																																							
12	84.70	84.71	84.72	84.73	84.74	84.75	86.12																																																																																																																																							
13	84.76	84.77	84.78	84.79	84.80	84.81	86.13																																																																																																																																							
14	84.82	84.83	84.84	84.85	84.86	84.87	86.14																																																																																																																																							
15	84.88	84.89	84.90	84.91	84.92	84.93	86.15																																																																																																																																							
16	84.94	84.95	84.96	84.97	84.98	84.99	86.16																																																																																																																																							
Groupe 85	Constantes utilisateur																																																																																																																																													
85.01	Constante1 (constante 1) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.02	Constante2 (constante 2) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.03	Constante3 (constante 3) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.04	Constante4 (constante 4) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.05	Constante5 (constante 5) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.06	Constante6 (constante 6) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								
85.07	Constante7 (constante 7) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C																																																																																																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
85.08	Constante8 (constante 8) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
85.09	Constante9 (constante 9) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
85.10	Constante10 (constante 10) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
85.11	ChaîneCaract1 (chaîne caractères 1) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console DCS800 et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.12	ChaîneCaract2 (chaîne caractères 2) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.13	ChaîneCaract3 (chaîne caractères 3) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.14	ChaîneCaract4 (chaîne caractères 4) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.15	ChaîneCaract5 (chaîne caractères 5) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, il est possible de remplir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console du DCS800 et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
Groupe 86	Sorties programme Adaptatif					
86.01	Bloc1Sortie (sortie bloc 1) La valeur de sortie du bloc fonction 1 [<i>Bloc1Sortie (84.09)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
86.02	Bloc2Sortie (sortie bloc 2) La valeur de sortie du bloc fonction 2 [<i>Bloc2Sortie (84.15)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.03	Bloc3Sortie (sortie bloc 3) La valeur de sortie du bloc fonction 3 [<i>Bloc3Sortie (84.21)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.04	Bloc4Sortie (sortie bloc 4) La valeur de sortie du bloc fonction 4 [<i>Bloc4Sortie (84.27)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.05	Bloc5Sortie (sortie bloc 5) La valeur de sortie du bloc fonction 5 [<i>Bloc5Sortie (84.33)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.06	Bloc6Sortie (sortie bloc 6) La valeur de sortie du bloc fonction 6 [<i>Bloc6Sortie (84.39)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.07	Bloc7Sortie (sortie bloc 7) La valeur de sortie du bloc fonction 7 [<i>Bloc7Sortie (84.45)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.08	Bloc8Sortie (sortie bloc 8) La valeur de sortie du bloc fonction 8 [<i>Bloc8Sortie (84.51)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.09	Bloc9Sortie (sortie bloc 9) La valeur de sortie du bloc fonction 9 [<i>Bloc9Sortie (84.57)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.10	Bloc10Sortie (sortie bloc 10) La valeur de sortie du bloc fonction 10 [<i>Bloc10Sortie (84.63)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
86.11	Bloc11Sortie (sortie bloc 11) La valeur de sortie du bloc fonction 11 [<i>Bloc11Sortie (84.69)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.12	Bloc12Sortie (sortie bloc 12) La valeur de sortie du bloc fonction 12 [<i>Bloc12Sortie (84.75)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.13	Bloc13Sortie (sortie bloc 13) La valeur de sortie du bloc fonction 13 [<i>Bloc13Sortie (84.81)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.14	Bloc14Sortie (sortie bloc 14) La valeur de sortie du bloc fonction 14 [<i>Bloc14Sortie (84.87)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.15	Bloc15Sortie (sortie bloc 15) La valeur de sortie du bloc fonction 15 [<i>Bloc15Sortie (84.93)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , avec: - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.16	Bloc16Sortie (sortie bloc 16) La valeur de sortie du bloc fonction 16 [<i>Bloc16Sortie (84.99)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : -xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																																																				
Groupe 87	Service																																																																																																																																									
87.18	<p>MasquerDéfaut (masquage des défauts)</p> <p>Attention : Lorsqu'elle est activée, la fonction de masquage des défauts peut présenter un danger pour les personnes et/ou les équipements ! Seul un personnel qualifié doit l'utiliser (ex., pour la mise en service et la localisation de défauts).</p> <p>Les défauts ou alarmes sont supprimés si le bit correspondant de la fonction est mis à « 1 ». Le masquage des défaut n'est pas sauvegardé, les défauts ou alarmes ne sont donc pas supprimés après une mise hors tension puis remise sous tension. Si un défaut actif est supprimé, l'alarme A123 SupprDéfaut [<i>MotAlarme2 (9.07) bit 6</i>] est signalée. Mot de masquage des défauts :</p> <table border="1" data-bbox="325 837 1318 1935"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nom</th> <th>Valeur</th> <th>Description</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B0</td> <td>ExcitM1</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F515 SurinteExcM1, F516 DéfCommExcM1, F521 NoAckExcitat, F529 DéfExcitMot1</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>réservé</td> <td>1</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td></td> </tr> <tr> <td>B2</td> <td>ExcitM2</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F518 SurinteExcM2, F519 DéfCommExcM2, F521 NoAckExcitat, F530 DéfExcitMot2</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B3</td> <td>Vitesse</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F522 MesureVitesse, F553 DéfPolaTachy, F532 SurvitesseMot</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B4</td> <td>Frein</td> <td>1</td> <td>défaut supprimé : F552 DéfFreinMéca</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B5</td> <td>réservé</td> <td>1</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td></td> </tr> <tr> <td>B6</td> <td>CarteE/S</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F508 DéfCarteE/S, F540 DéfautCom-8</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B7</td> <td>A.U.</td> <td>1</td> <td>alarmes supprimés : A101 Arret2EntLog, A102 ArrUrg3EntLg</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B8</td> <td>TempVar</td> <td>1</td> <td>défaut supprimé : F504 DéfThermConv</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B9</td> <td>Réseau</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F512 SousTensRés, F513 SurtensRésea</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B10</td> <td>réservé</td> <td>1</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td></td> </tr> <tr> <td>B11</td> <td>SyncRes</td> <td>1</td> <td>défaut supprimé : F514 DéfSyncRésea</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B12</td> <td>Surlintensité</td> <td>1</td> <td>défaut supprimé : F502 SurlIntensInd</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B13</td> <td>12-Pulse</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : F533 DéfTpsInvers, F534 DiffCour12P, F535 Communic12P, F536 DéfEsclav12P</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B14</td> <td>Forçage</td> <td>1</td> <td>variateur forcé aux états PrêtMarche et EnMarche [<i>MotEtatPrincip (8.01) bit 0 et 1</i>]</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> <tr> <td>B15</td> <td>Bits0à13</td> <td>1</td> <td>défauts supprimés : tous ceux sélectionnés aux bits 0 à 13</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>aucune action</td> </tr> </tbody> </table> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non</p>						Bit	Nom	Valeur	Description	B0	ExcitM1	1	défauts supprimés : F515 SurinteExcM1, F516 DéfCommExcM1, F521 NoAckExcitat, F529 DéfExcitMot1			0	aucune action	B1	réservé	1				0		B2	ExcitM2	1	défauts supprimés : F518 SurinteExcM2, F519 DéfCommExcM2, F521 NoAckExcitat, F530 DéfExcitMot2			0	aucune action	B3	Vitesse	1	défauts supprimés : F522 MesureVitesse, F553 DéfPolaTachy, F532 SurvitesseMot			0	aucune action	B4	Frein	1	défaut supprimé : F552 DéfFreinMéca			0	aucune action	B5	réservé	1				0		B6	CarteE/S	1	défauts supprimés : F508 DéfCarteE/S, F540 DéfautCom-8			0	aucune action	B7	A.U.	1	alarmes supprimés : A101 Arret2EntLog, A102 ArrUrg3EntLg			0	aucune action	B8	TempVar	1	défaut supprimé : F504 DéfThermConv			0	aucune action	B9	Réseau	1	défauts supprimés : F512 SousTensRés, F513 SurtensRésea			0	aucune action	B10	réservé	1				0		B11	SyncRes	1	défaut supprimé : F514 DéfSyncRésea			0	aucune action	B12	Surlintensité	1	défaut supprimé : F502 SurlIntensInd			0	aucune action	B13	12-Pulse	1	défauts supprimés : F533 DéfTpsInvers, F534 DiffCour12P, F535 Communic12P, F536 DéfEsclav12P			0	aucune action	B14	Forçage	1	variateur forcé aux états PrêtMarche et EnMarche [<i>MotEtatPrincip (8.01) bit 0 et 1</i>]			0	aucune action	B15	Bits0à13	1	défauts supprimés : tous ceux sélectionnés aux bits 0 à 13			0	aucune action
Bit	Nom	Valeur	Description																																																																																																																																							
B0	ExcitM1	1	défauts supprimés : F515 SurinteExcM1, F516 DéfCommExcM1, F521 NoAckExcitat, F529 DéfExcitMot1																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B1	réservé	1																																																																																																																																								
		0																																																																																																																																								
B2	ExcitM2	1	défauts supprimés : F518 SurinteExcM2, F519 DéfCommExcM2, F521 NoAckExcitat, F530 DéfExcitMot2																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B3	Vitesse	1	défauts supprimés : F522 MesureVitesse, F553 DéfPolaTachy, F532 SurvitesseMot																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B4	Frein	1	défaut supprimé : F552 DéfFreinMéca																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B5	réservé	1																																																																																																																																								
		0																																																																																																																																								
B6	CarteE/S	1	défauts supprimés : F508 DéfCarteE/S, F540 DéfautCom-8																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B7	A.U.	1	alarmes supprimés : A101 Arret2EntLog, A102 ArrUrg3EntLg																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B8	TempVar	1	défaut supprimé : F504 DéfThermConv																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B9	Réseau	1	défauts supprimés : F512 SousTensRés, F513 SurtensRésea																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B10	réservé	1																																																																																																																																								
		0																																																																																																																																								
B11	SyncRes	1	défaut supprimé : F514 DéfSyncRésea																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B12	Surlintensité	1	défaut supprimé : F502 SurlIntensInd																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B13	12-Pulse	1	défauts supprimés : F533 DéfTpsInvers, F534 DiffCour12P, F535 Communic12P, F536 DéfEsclav12P																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B14	Forçage	1	variateur forcé aux états PrêtMarche et EnMarche [<i>MotEtatPrincip (8.01) bit 0 et 1</i>]																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							
B15	Bits0à13	1	défauts supprimés : tous ceux sélectionnés aux bits 0 à 13																																																																																																																																							
		0	aucune action																																																																																																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 90	Adresses DatasetRécep1					
	<p>Adresses des données en réception envoyées par le système de commande au variateur. Le format est xyyy, avec xx = groupe et yy = numéro (index) L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24).</p>  <p>The diagram illustrates the SDCS-CON-4 system architecture. It shows a 'Système de commande' (Command System) connected to 'SDCS-CON-4'. Two communication paths are shown: 'Liaison DDCS via Ch0 de SDCS-COM-8' and 'Liaison série via support 1 de SDCS-CON-4'. The SDCS-CON-4 block contains a 'Table de dataset' (Dataset Table) with columns 'Dataset' and 'Valeur'. The table lists datasets X+2 and X+4, each with values 1, 2, and 3. Below the table, it notes 'X : cf. Ch0AdrBaseDset (70.24)'. An 'Affectation adresses datasets' (Dataset Address Assignment) block shows a mapping to 'Groupe' (90) and 'Index' (02). This leads to a 'Signaux et paramètres' (Signals and Parameters) block, which is an example of 'Stockage données' (Data Storage). A file named 'dataset adr.def' is also mentioned.</p>					
90.01	<p>DsetXVal1 (Dataset X valeur 1) Valeur 1 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Le préréglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip</i> (7.01). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	701	'	C
90.02	<p>DsetXVal2 (Dataset X valeur 2) Valeur 2 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Le préréglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse</i> (23.01). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	2301	'	C
90.03	<p>DsetXVal3 (Dataset X valeur 3) Valeur 3 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Le préréglage usine 2501 équivaut à <i>RéfCoupleA</i> (25.01). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	2501	'	C
90.04	<p>DsetXplus2Val1 (Dataset X + 2 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 2. Le préréglage usine 702 équivaut à <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	702	'	C
90.05	<p>DsetXplus2Val2 (Dataset X + 2 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 2. Le préréglage usine 703 équivaut à <i>MotCmdeAuxil12</i> (7.03). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	703	'	C
90.06	<p>DsetXplus2Val3 (Dataset X + 2 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 2. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	999	0	'	C
90.07	<p>DsetXplus4Val1 (Dataset X + 4 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	999	0	'	C

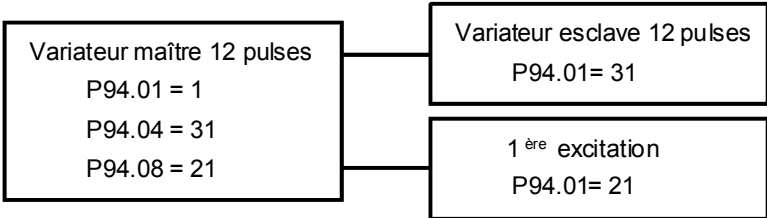
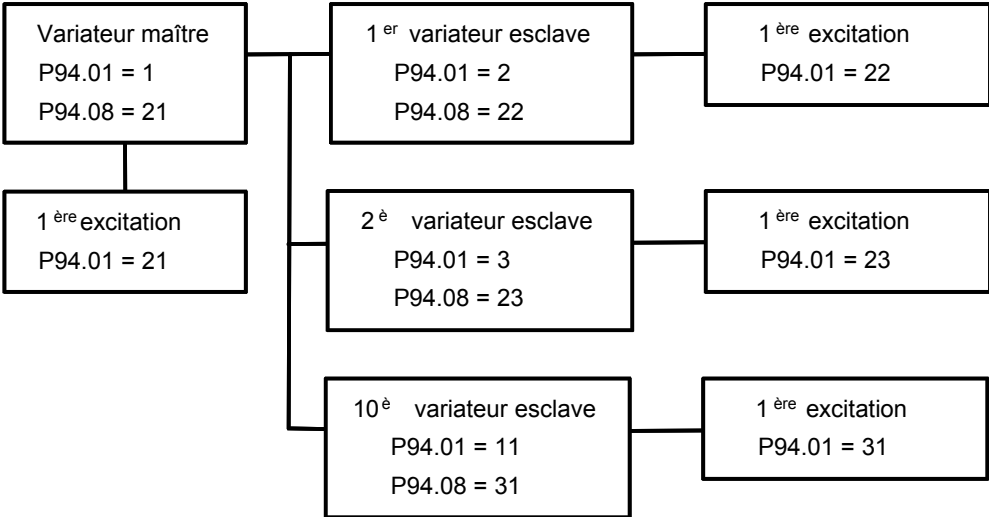
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
90.08	DsetXplus4Val2 (Dataset X + 4 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.09	DsetXplus4Val3 (Dataset X + 4 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.10	DsetXplus6Val1 (Dataset X + 6 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.11	DsetXplus6Val2 (Dataset X + 6 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.12	DsetXplus6Val3 (Dataset X + 6 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.13	DsetXplus8Val1 (Dataset X + 8 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.14	DsetXplus8Val2 (Dataset X + 8 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.15	DsetXplus8Val3 (Dataset X + 8 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C
90.16	DsetXplus10Val1 (Dataset X + 10 Valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
90.17	DsetXplus10Val2 (Dataset X + 10 Valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
90.18	DsetXplus10Val3 (Dataset X + 10 Valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
Groupe 91	Adresses DatasetRécep2					
91.01	DsetXplus12Val1 (Dataset X + 12 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.02	DsetXplus12Val2 (Dataset X + 12 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
91.03	DsetXplus12Val3 (Dataset X + 12 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.04	DsetXplus14Val1 (Dataset X + 14 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.05	DsetXplus14Val2 (Dataset X + 14 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.06	DsetXplus14Val3 (Dataset X + 14 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
Groupe 92	Adresses DatasetTransm1					
	<p>Adresses des données en émission envoyées par le variateur au système de commande. Le format est : xyyy, Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i>.</p>					
92.01	DsetXplus1Val1 (Dataset X + 1 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le pré réglage usine 801 équivaut à <i>MotEtatPrincip (8.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	801	'	C
92.02	DsetXplus1Val2 (Dataset X + 1 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le pré réglage usine 104 équivaut à <i>VitesseMoteur (1.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	104	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
92.03	DsetXplus1Val3 (Dataset X + 1 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le préréglage usine 209 équivaut à <i>RéfCouple2 (2.09)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	209	'	C
92.04	DsetXplus3Val1 (Dataset X + 3 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le préréglage usine 802 équivaut à <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	802	'	C
92.05	DsetXplus3Val2 (Dataset X + 3 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le préréglage usine 101 équivaut à <i>VitesseMotFiltr (1.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	101	'	C
92.06	DsetXplus3Val3 (Dataset X + 3 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le préréglage usine 108 équivaut à <i>CoupleMoteur (1.08)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	108	'	C
92.07	DsetXplus5Val1 (Dataset X + 5 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 5. Le préréglage usine 901 équivaut à <i>MotDéfaut1 (9.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	901	'	C
92.08	DsetXplus5Val2 (Dataset X + 5 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 5. Le préréglage usine 902 équivaut à <i>MotDéfaut2 (9.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	902	'	C
92.09	DsetXplus5Val3 (Dataset X + 5 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 5. Le préréglage usine 903 équivaut à <i>MotDéfaut3 (9.03)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	903	'	C
92.10	DsetXplus7Val1 (Dataset X + 7 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 7. Le préréglage usine 904 équivaut à <i>MotDéfaut4 (9.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	904	'	C
92.11	DsetXplus7Val2 (Dataset X + 7 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 7. Le préréglage usine 906 équivaut à <i>MotAlarme1 (9.06)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	906	'	C
92.12	DsetXplus7Val3 (Dataset X + 7 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 7. Le préréglage usine 907 équivaut à <i>MotAlarme2 (9.07)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	907	'	C
92.13	DsetXplus9Val1 (Dataset X + 9 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 9. Le préréglage usine 908 équivaut à <i>MotAlarme3 (9.08)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	908	'	C
92.14	DsetXplus9Val2 (Dataset X + 9 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 9. Le préréglage usine 803 équivaut à <i>MotLimite (8.03)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	803	'	C
92.15	DsetXplus9Val3 (Dataset X + 9 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 9. Le préréglage usine 805 équivaut à <i>MotEtatEntLog (8.05)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	805	'	C

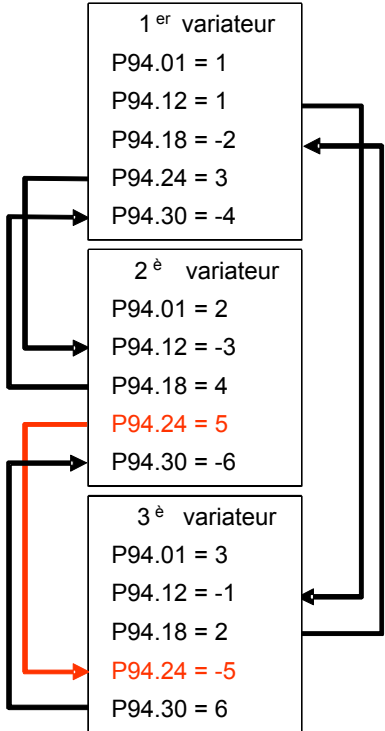
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
92.16	DsetXplus11Val1 (Dataset X + 11 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 11. Le préréglage usine 806 équivaut à <i>MotEtat SortLog (8.06)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	806	'	C
92.17	DsetXplus11Val2 (Dataset X + 11 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 11. Le préréglage usine 124 équivaut à <i>TempératurePont (1.24)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	124	'	C
92.18	DsetXplus11Val3 (Dataset X + 11 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 11. Le préréglage usine 112 équivaut à <i>TempérMesuréeM1 (1.22)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	122	'	C
Group 93	Adresses DatasetTransm 2					
93.01	DsetXplus13Val1 (Dataset X + 13 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 13. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
93.02	DsetXplus13Val2 (Dataset X + 13 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 13. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
93.03	DsetXplus13Val3 (Dataset X + 13 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 13. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
93.04	DsetXplus15Val1 (Dataset X + 15 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 15. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
93.05	DsetXplus15Val2 (Dataset X + 15 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 15. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
93.06	DsetXplus15Val3 (Dataset X + 15 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 15. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

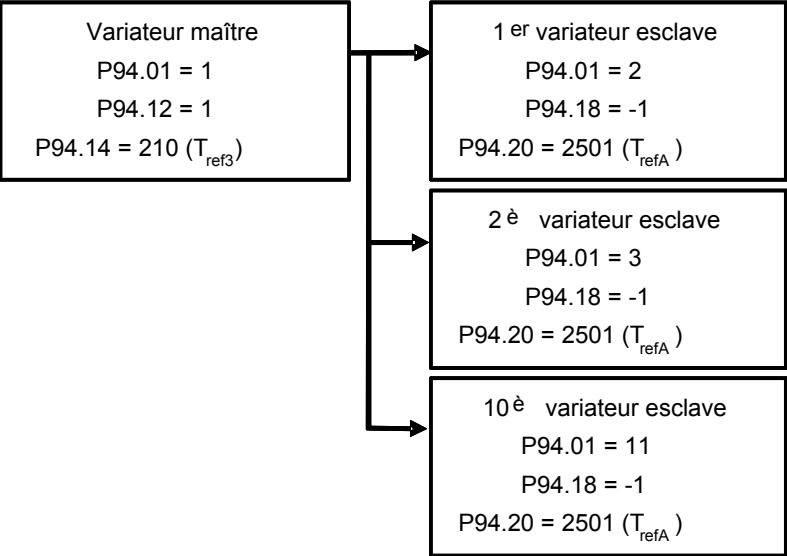
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P																																									
Groupe 94	Paramètres DCSLink																																														
	<p>Groupe de paramètres de communication pour la carte SDCS-DSL-4 de la liaison DCSLink. Pour la communication entre le convertisseur d'induit et les excitations ou les variateurs 12 pulses, seuls les paramètres de communication de base [(94.01) à (94.09)] doivent être réglés.</p> <p>Pour la communication Maître-Esclave et variateur-variateur, les paramètres de communication de base doivent être réglés. Le transfert de données se fait au moyen de 4 boîtes aux lettres [(94.12) à (94.35)].</p>																																														
	<p>Préréglage des paramètres :</p> <table border="1" data-bbox="280 824 1273 994"> <tr> <td data-bbox="280 824 703 909">Variateur simple avec excitation</td> <td data-bbox="708 824 1078 909"> <i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i> </td> <td data-bbox="1083 824 1273 909">Cf. exemple 1</td> </tr> <tr> <td data-bbox="280 916 703 994">Variateur 12 pulses</td> <td data-bbox="708 916 1078 994"> <i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> </td> <td data-bbox="1083 916 1273 994">Cf. exemple 2</td> </tr> </table> <p>Exemples de réglage de paramètres pour :</p> <table border="1" data-bbox="280 1048 1273 1196"> <thead> <tr> <th data-bbox="280 1048 699 1079"></th> <th colspan="5" data-bbox="703 1048 1078 1079">Adresse</th> <th data-bbox="1083 1048 1273 1079"></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="280 1086 699 1117">Maître-Esclave (94.01)</td> <td data-bbox="703 1086 734 1117">1</td> <td data-bbox="738 1086 769 1117">2</td> <td data-bbox="774 1086 804 1117">3</td> <td data-bbox="809 1086 839 1117">...</td> <td data-bbox="844 1086 874 1117">11</td> <td data-bbox="1083 1086 1273 1117">cf. exemple 3</td> </tr> <tr> <td data-bbox="280 1117 699 1149">Excitation (94.08)</td> <td data-bbox="703 1117 734 1149">21</td> <td data-bbox="738 1117 769 1149">22</td> <td data-bbox="774 1117 804 1149">23</td> <td data-bbox="809 1117 839 1149">...</td> <td data-bbox="844 1117 874 1149">31</td> <td data-bbox="1083 1117 1273 1149">cf. exemple 3</td> </tr> <tr> <td data-bbox="280 1149 699 1180">Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)</td> <td data-bbox="703 1149 734 1180">31</td> <td data-bbox="738 1149 769 1180">32</td> <td data-bbox="774 1149 804 1180">-</td> <td data-bbox="809 1149 839 1180">-</td> <td data-bbox="844 1149 874 1180">-</td> <td data-bbox="1083 1149 1273 1180">cf. exemple 4</td> </tr> <tr> <td data-bbox="280 1180 699 1211">Variateur-variateur (94.01)</td> <td data-bbox="703 1180 734 1211">1</td> <td data-bbox="738 1180 769 1211">2</td> <td data-bbox="774 1180 804 1211">3</td> <td data-bbox="809 1180 839 1211">-</td> <td data-bbox="844 1180 874 1211">-</td> <td data-bbox="1083 1180 1273 1211">cf. exemple 5</td> </tr> </tbody> </table>						Variateur simple avec excitation	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i>	Cf. exemple 1	Variateur 12 pulses	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i>	Cf. exemple 2		Adresse						Maître-Esclave (94.01)	1	2	3	...	11	cf. exemple 3	Excitation (94.08)	21	22	23	...	31	cf. exemple 3	Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)	31	32	-	-	-	cf. exemple 4	Variateur-variateur (94.01)	1	2	3	-	-	cf. exemple 5
Variateur simple avec excitation	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i>	Cf. exemple 1																																													
Variateur 12 pulses	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i>	Cf. exemple 2																																													
	Adresse																																														
Maître-Esclave (94.01)	1	2	3	...	11	cf. exemple 3																																									
Excitation (94.08)	21	22	23	...	31	cf. exemple 3																																									
Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)	31	32	-	-	-	cf. exemple 4																																									
Variateur-variateur (94.01)	1	2	3	-	-	cf. exemple 5																																									
	<p><u>Exemple 1 :</u> Variateur simple avec une ou deux excitations :</p> <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 10px; margin-right: 20px;"> Variateur simple P94.01 = 1 P94.08 = 21 P94.09 = 30 </div> <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center; margin-right: 20px;"> <div style="width: 20px; height: 20px; border: 1px solid black; margin-bottom: 5px;"></div> <div style="width: 20px; height: 20px; border: 1px solid black; margin-bottom: 5px;"></div> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 10px; margin-right: 20px;"> 1^{ère} excitation P94.01= 21 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 10px;"> 2^è excitation P94.01= 30 </div> </div>																																														

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p><u>Exemple 2 :</u> Variateurs 12 pulses</p> 					
	<p><u>Exemple 3 :</u> Variateurs Maître-Esclave (mode diffusion)</p> 					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p><u>Exemple 4 :</u> Deux variateurs 12 pulses en configuration Maître-Esclave</p> <p>MAÎTRE</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> Variateur maître 12 pulses P94.01 = 1 P94.04 = 31 P94.08 = 21 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> Variateur esclave 12 pulses P94.01 = 31 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> 1^{ère} excitation P94.01 = 21 </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start; margin-top: 20px;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> Variateur maître 12 pulses P94.01 = 2 P94.04 = 32 P94.08 = 22 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> Variateur esclave 12 pulses P94.01 = 32 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> 1^{ère} excitation P94.01 = 22 </div> </div> <p>ESCLAVE</p>					
	<p><u>Exemple 5 :</u> Configuration variateur-variateur</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> 1^{er} variateur P94.01 = 1 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> 2^e variateur P94.01 = 2 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: 30%;"> 3^e variateur P94.01 = 3 </div> </div>					
94.01	<p>AdresseDCSLink (adresse DCSLink) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSLink de la station. Deux stations ne peuvent être identifiées par la même adresse. Le nombre maxi de stations est 50. Cf. également exemples 1 à 5 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [MotDéfaut1 (9.01) bit 7] si la carte SDCS-DSL-4 est sélectionnée mais non raccordée ou défectueuse. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	63	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
94.02	<p>Débit transmis (débit transmission) Paramètre de réglage du débit sur la liaison DCSSLink. Ce débit décroît avec la longueur totale du câble de la liaison DCSSLink.</p> <p>0 = 20 kBit/s 20 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 1 = 50 kBit/s 50 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 2 = 125 kBit/s 125 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 3 = 250 kBit/s 250 kBit/s, longueur totale maxi du câble 250 m 4 = 500 kBit/s 500 kBit/s, longueur totale maxi du câble 100 m (préréglage) 5 = 800 kBit/s 800 kBit/s, longueur totale maxi du câble 50 m 6 = 888 kBit/s 888 kBit/s, longueur totale maxi du câble 35 m 7 = 1 MBit/s 1 MBit/s, longueur approximative totale du câble 25 m</p> <p>N.B. : La longueur maxi totale du câble est de 100 m. Le nombre maxi de stations raccordées est 50 (ex., 25 variateurs avec une excitation externe chacun).</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	20 kBit/s	1 MBit/s	500 kBit/s	-	C
94.03	<p>Tempo12Pulses (temporisation 12 pulses) Paramètre de réglage de la temporisation avant signalisation d'une rupture de communication 12 pulses. Le défaut F535 Communic12P [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 2] est activé. La fonction de défaut est désactivée si ce paramètre est réglé sur 0 ms.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
94.04	<p>AdresseEscl12P (adresse Esclave 12 pulses) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSSLink du variateur Esclave 12 pulses dans le variateur Maître 12 pulses. Cf. également exemples 2 et 4 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ».</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	63	31	-	C
94.05	Inutilisé					
94.06	Inutilisé					
94.07	<p>TempoExcitation (temporisation excitation) Paramètre de réglage de la temporisation avant signalisation d'une rupture de communication avec l'excitation. Selon l'excitation concernée, le défaut F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15] ou F519 DéfCommExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 2] est activé. La fonction de défaut est désactivée si ce paramètre est réglé sur 0 ms.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
94.08	<p>AdresseExcitM1 (adresse excitation moteur 1) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSSLink de l'excitation moteur 1 du variateur. Cf. également exemples 1 à 4 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ».</p> <p>N.B. : Ce paramètre est désactivé si <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> = NonSélection ou CartelIntégré.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	32	21	-	C
94.09	<p>AdresseExcitM2 (adresse excitation moteur 2) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSSLink de l'excitation moteur 2 du variateur. Cf. également exemple 1 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ».</p> <p>N.B. : Ce paramètre est désactivé si <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i> = NonSélection ou CartelIntégré.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	32	30	-	C
94.10	Inutilisé					
94.11	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	La communication variateur–variateur et Maître-Esclave utilise 4 boîtes aux lettres pour la transmission de données. Le transfert de données vers toutes les stations du système est donc possible. Chaque boîte aux lettres peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises.					
	<p><u>Exemple 6 :</u> Configuration variateur-variateur : envoi de signaux du variateur 2 avec <i>AdresseBAL3 (94.24)</i> au variateur 3 avec <i>AdresseBAL3 (94.24)</i> en réglant 5 (pour transmettre des données) et -5 (pour recevoir des données).</p>  <p>The diagram illustrates the configuration for three inverters. Each inverter has five parameters listed:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1^{er} variateur: P94.01 = 1, P94.12 = 1, P94.18 = -2, P94.24 = 3, P94.30 = -4 2^e variateur: P94.01 = 2, P94.12 = -3, P94.18 = 4, P94.24 = 5, P94.30 = -6 3^e variateur: P94.01 = 3, P94.12 = -1, P94.18 = 2, P94.24 = -5, P94.30 = 6 <p>Arrows indicate data flow: from the 1st inverter to the 2nd and 3rd; from the 2nd inverter to the 3rd; and from the 3rd inverter back to the 1st. The P94.24 parameters for the 2nd and 3rd inverters are highlighted in red.</p>					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<p>Exemple 7 : Configuration Maître-Esclave : envoi de <i>RéfCouple3</i> (2.10) du variateur Maître via <i>AdresseBAL1</i> (94.12) à <i>RéfCoupleA</i> (25.01) des variateurs Esclaves via <i>AdresseBAL2</i> (94.18).</p> 					
94.12	<p>AdresseBAL1 (adresse boîte aux lettres 1) La boîte aux lettres 1 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBAL1Val1</i> (94.13), <i>TrmRécBAL1Val2</i> (94.14), <i>TrmRécBAL1Val3</i> (94.15) et <i>TrmRécBAL1Val4</i> (94.16)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-64	64	0	'	C
94.13	<p>TpsCycleBAL1 (temps de cycle boîte aux lettres 1) La fonction réalisée par ce paramètre dépend du réglage de <i>AdresseBAL1</i> (94.12). Si <i>AdresseBAL1</i> (94.12) est positive (== transmission de données) : le temps de cycle de boîte aux lettres règle l'intervalle de communication. La communication est désactivée si <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13) est réglé sur 0 ms. Les valeurs comprises entre 1 et 4 ms sont trop rapides et déclencheront un défaut. Si <i>AdresseBAL1</i> (94.12) est négative (==réception de données) : la temporisation de communication est déclenchée. Elle correspond au temps avant la signalisation d'une rupture de liaison variateur-variateur ou maître-esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Attention : La temporisation de communication doit être au minimum égale au double du temps de cycle de la boîte aux lettres correspondante. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
94.14	<p>TrmRécBAL1Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
94.15	TrmRécBAL1Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.16	TrmRécBAL1Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.17	TrmRécBAL1Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.18	AdresseBAL2 (adresse boîte aux lettres 2) La boîte aux lettres 2 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBAL2Val1</i> (94.20), <i>TrmRécBAL2Val2</i> (94.21), <i>TrmRécBAL2Val3</i> (94.22) et <i>TrmRécBAL2Val4</i> (94.23)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C
94.19	TpsCycleBAL2 (temps de cycle boîte aux lettres 2) La fonction réalisée par ce paramètre dépend du réglage de <i>AdresseBAL2</i> (94.18). Si <i>AdresseBAL2</i> (94.18) est positive (== transmission de données) : le temps de cycle de boîte aux lettres règle l'intervalle de communication. La communication est désactivée si <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19) est réglé sur 0 ms. Les valeurs comprises entre 1 et 4 ms sont trop rapides et déclencheront un défaut. Si <i>AdresseBAL2</i> (94.18) est négative (==réception de données) : la temporisation de communication est déclenchée. Elle correspond au temps avant la signalisation d'une rupture de liaison variateur-varianteur ou maître-esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Attention : La temporisation de communication doit être au minimum égale au double du temps de cycle de la boîte aux lettres correspondante. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.20	TrmRécBAL2Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.21	TrmRécBAL2Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 2 boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.22	TrmRécBAL2Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.23	TrmRécBAL2Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
94.24	AdresseBAL3 (adresse boîte aux lettres 3) La boîte aux lettres 3 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBal3Val1</i> (94.26), <i>TrmRécBal3Val2</i> (94.27), <i>TrmRécBal3Val3</i> (94.28) et <i>TrmRécBal3Val4</i> (94.29)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C
94.25	TpsCycleBAL3 (temps de cycle boîte aux lettres 3) La fonction réalisée par ce paramètre dépend du réglage de <i>AdressBAL3</i> (94.24). Si <i>AdresseBAL3</i> (94.24) est positive (== transmission de données) : le temps de cycle de boîte aux lettres règle l'intervalle de communication. La communication est désactivée si <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25) est réglé sur 0 ms. Les valeurs comprises entre 1 et 4 ms sont trop rapides et déclencheront un défaut. Si <i>AdresseBAL3</i> (94.24) est négative (==réception de données) : la temporisation de communication est déclenchée. Elle correspond au temps avant la signalisation d'une rupture de liaison variateur-variateur ou maître-esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Attention : La temporisation de communication doit être au minimum égale au double du temps de cycle de la boîte aux lettres correspondante. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.26	TrmRécBal3Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.27	TrmRécBal3Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.28	TrmRécBal3Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.29	TrmRécBal3Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.30	AdresseBAL4 (adresse boîte aux lettres 4) La boîte aux lettres 4 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBal4Val1</i> (94.32), <i>TrmRécBal4Val2</i> (94.33), <i>TrmRécBal4Val3</i> (94.34) et <i>TrmRécBAL4Val4</i> (94.35)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C

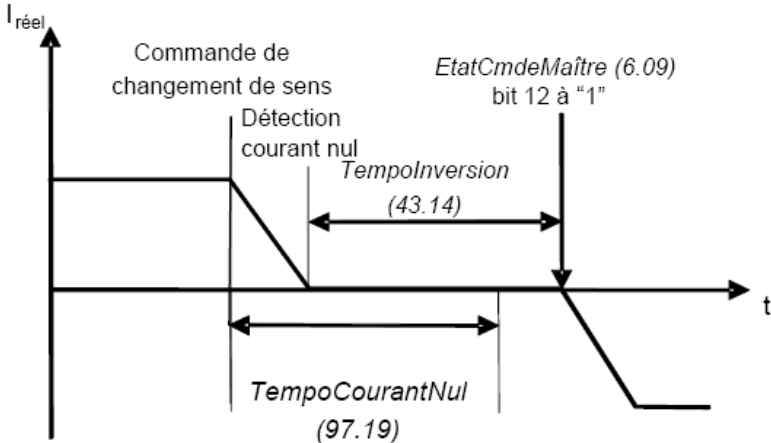
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
94.31	<p>TpsCycleBAL4 (temps de cycle boîte aux lettres 4) La fonction réalisée par ce paramètre dépend du réglage de <i>AdresseBAL4 (94.30)</i>. Si <i>AdresseBAL1 (94.30)</i> est positive (== transmission de données) : le temps de cycle de boîte aux lettres règle l'intervalle de communication. La communication est désactivée si <i>TpsCycleBAL4 (94.31)</i> est réglé sur 0 ms. Les valeurs comprises entre 1 et 4 ms sont trop rapides et déclencheront un défaut. Si <i>AdresseBAL4 (94.30)</i> est négative (==réception de données) : la temporisation de communication est déclenchée. Elle correspond au temps avant la signalisation d'une rupture de liaison variateur-variateur ou maître-esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic (30.28)</i>, le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms.</p> <p>Attention : La temporisation de communication doit être au minimum égale au double du temps de cycle de la boîte aux lettres correspondante. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	64000	100	ms	C
94.32	<p>TrmRécBal4Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	0	'	C
94.33	<p>TrmRécBal4Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy avec xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	0	'	C
94.34	<p>TrmRécBal4Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	0	'	C
94.35	<p>TrmRécBal4Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																				
Groupe 97	Mesure																																																									
97.01	<p>CodeType (code type) Ce paramètre est préréglé en usine et protégé en écriture. Le code type spécifie la mesure de courant, de tension et de température du variateur. Pour changer le code type, réglez <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType. Le changement est pris en compte à la mise sous tension suivante.</p> <p>0 = Utilisateur le code type est réglé par l'utilisateur, cf. <i>ValEchelRégCour</i> (97.02), <i>ValEchelRégTens</i> (97.03), <i>ValTempMaxiPont</i> (97.04) et <i>RégBlocagePont2</i> (97.07), (valeurs de réglage utilisée par ex. pour les solutions de modernisation)</p> <p>1 = S01-0020-04 code type, cf. tableau ci-après à 148 = S02-5200-05 code type, cf. tableau ci-après</p> <table border="1" data-bbox="280 947 1043 1653"> <thead> <tr> <th colspan="4">Code type de base du variateur : DCS800-AAX-YYYY-ZZ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Gamme de produit</td> <td>DCS800</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Type :</td> <td>AA</td> <td>= S0</td> <td>Modules convertisseur standard</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= R0</td> <td>Système de modernisation</td> </tr> <tr> <td>Type de pont :</td> <td>X</td> <td>= 1</td> <td>Pont unidirectionnel (2Q)</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 2</td> <td>2 ponts en montage antiparallèle (4Q)</td> </tr> <tr> <td>Type de module :</td> <td>YYYY</td> <td>=</td> <td>Courant type convertisseur</td> </tr> <tr> <td>Tension nominale c.a.</td> <td>ZZ</td> <td>= 04</td> <td>230 V c.a. - 400 V c.a.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 05</td> <td>230 V c.a. - 500 / 525 V c.a.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 06</td> <td>270 V c.a. - 600 V c.a.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 07</td> <td>315 V c.a. - 690 V c.a.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 08</td> <td>360 V c.a. - 800 V c.a.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>= 10</td> <td>450 V c.a. - 990 V c.a.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Attention : En cas d'utilisation des modules D1, D2, D3 ou D4, la plage de courant et de tension du réglage de code type est limitée à 1 000 A c.c. et 600 V c.a.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	Code type de base du variateur : DCS800-AAX-YYYY-ZZ				Gamme de produit	DCS800			Type :	AA	= S0	Modules convertisseur standard			= R0	Système de modernisation	Type de pont :	X	= 1	Pont unidirectionnel (2Q)			= 2	2 ponts en montage antiparallèle (4Q)	Type de module :	YYYY	=	Courant type convertisseur	Tension nominale c.a.	ZZ	= 04	230 V c.a. - 400 V c.a.			= 05	230 V c.a. - 500 / 525 V c.a.			= 06	270 V c.a. - 600 V c.a.			= 07	315 V c.a. - 690 V c.a.			= 08	360 V c.a. - 800 V c.a.			= 10	450 V c.a. - 990 V c.a.	Utilisateur	S01-5203-05	Préréglages usine	'	C
Code type de base du variateur : DCS800-AAX-YYYY-ZZ																																																										
Gamme de produit	DCS800																																																									
Type :	AA	= S0	Modules convertisseur standard																																																							
		= R0	Système de modernisation																																																							
Type de pont :	X	= 1	Pont unidirectionnel (2Q)																																																							
		= 2	2 ponts en montage antiparallèle (4Q)																																																							
Type de module :	YYYY	=	Courant type convertisseur																																																							
Tension nominale c.a.	ZZ	= 04	230 V c.a. - 400 V c.a.																																																							
		= 05	230 V c.a. - 500 / 525 V c.a.																																																							
		= 06	270 V c.a. - 600 V c.a.																																																							
		= 07	315 V c.a. - 690 V c.a.																																																							
		= 08	360 V c.a. - 800 V c.a.																																																							
		= 10	450 V c.a. - 990 V c.a.																																																							


Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
97.02	<p>ValEchelRégCour (réglage échelle courant convertisseur) Paramètre de réglage des voies de mesure du courant (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Ce paramètre est protégé en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType :</p> <p>0 A = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 A à 30 000 A = valeur reprise du paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02)</p> <p>Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement visible dans <i>CourantNomConv</i> (4.05).</p> <p>Attention : En cas d'utilisation des modules D1, D2, D3 ou D4, la plage de courant et de tension du réglage de code type est limitée à 1 000 A c.c. et 600 V c.a. maximum</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	30000	0	A	C
97.03	<p>ValEchelRégTens (réglage échelle tension convertisseur) Paramètre de réglage des voies de mesure de tension (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Ce paramètre est protégé en écriture, sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType :</p> <p>0 V = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 V à 2 000 V = valeur reprise du paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03)</p> <p>Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement visible dans <i>TensionNomConv</i> (4.04).</p> <p>Attention : En cas d'utilisation des modules D1, D2, D3 ou D4, la plage de courant et de tension du réglage de code type est limitée à 1 000 A c.c. et 600 V c.a. maximum</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	2000	0	V	C
97.04	<p>ValTempMaxiPont (réglage température maxi pont) Paramètre de réglage du niveau de déclenchement des radiateurs sur défaut de température du convertisseur en °C.</p> <p>0 °C = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 °C à 150 °C = valeur reprise du paramètre <i>ValTempMaxiPont</i> (97.04)</p> <p>Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement accessible au signal <i>TempérMaxiPont</i> (4.17).</p> <p>N.B. : La température maxi du pont des convertisseurs de tailles D6 et D7 est 50 °C.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	150	0	°C	C
97.05	<p>TempoTempérConv (temporisation température convertisseur) Au lieu de mesurer la température du convertisseur, il est possible de mesurer le courant du ventilateur du convertisseur avec la carte PW-1002/3. Cette fonction de temporisation évite des messages erronés de défaut lors de l'accélération du ventilateur.</p> <p>0 s = mesure de température du convertisseur activée. Le variateur déclenche sur défaut F504 DéfThermConv [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 4] en cas de température excessive du convertisseur.</p> <p>1 s à 300 s = mesure du courant du ventilateur du convertisseur activée lorsque le variateur est à l'état Enc [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 Enc = 1]. Le variateur déclenche sur défaut F511 DéfVentiConv [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 10] si le courant du ventilateur du convertisseur est trop élevé ou absent après fin de la temporisation réglée dans ce paramètre.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	300	0	s	C
97.06	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
97.07	<p>RégBlocagePont2 (réglage blocage pont 2) Le pont 2 peut être bloqué :</p> <p>0 = Auto mode de fonctionnement réglé dans <i>CodeType (97.01)</i> (préréglage) 1 = BlocagePont2 blocage pont 2 (== fonctionnement 2Q), par ex. pour solutions de modernisation 2Q 2 = DébloccPont2 déblocage pont 2 (== fonctionnement 4Q), par ex. pour solutions de modernisation 4Q</p> <p>Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement accessible au signal <i>TypeQuadrant (4.15)</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	Auto	DébloccPont2	Auto	-	C
97.08	Inutilisé					
97.09	<p>TpsCompTensRés (temps de compensation tension réseau) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage de la compensation de tension réseau (utilisée sur la sortie du régulateur de courant). En réglant ce paramètre sur 1 000 ms, vous désactivez la fonction de compensation de tension réseau. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	1000	10	ms	C
97.10	Inutilisé					
97.11	Inutilisé					
97.12	<p>VerrPhaseCompCC (boucle de verrouillage de phase pour compensation court-circuit) L'angle de phase mesuré de la boucle de verrouillage de phase des unités d'allumage peut être modifié pour compenser l'erreur due aux chutes de tension liées aux commutations. La compensation varie selon la tension de court-circuit. Ce paramètre règle la tension de court-circuit réseau (en % de <i>TensionNomRés (99.10)</i>) provoquée par le courant nominal du convertisseur pour la correction de boucle de verrouillage de phase.</p> $\text{CompUkPLL} = uk * \frac{S_c}{S_t} * 100\%$ <p>Avec : uk = tension de court-circuit relative du réseau S_c = puissance apparente du convertisseur et S_t = puissance apparente du transformateur</p> <p>Conseil de mise en service : Cette fonction sert à compenser les décalages de synchronisation du réseau dus aux encoches de commutation lorsque le réseau est mesuré côté secondaire du transformateur dédié. Cette situation conduit à une instabilité du courant d'induit durant les fortes charges moteur. Incrémentez lentement <i>VerrPhaseCompCC (97.12)</i> jusqu'à stabiliser le courant d'induit. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	15	0	%	C
97.13	<p>VerrPhaseLimDév (limite de déviation de la boucle de verrouillage de phase) Paramètre de réglage de la déviation maxi autorisée pour le temps de cycle réseau entre deux mesures. Le variateur déclenche sur défaut F514 DéfSyncRésea [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 13] si la limite est dépassée.</p> <p>- Pour réseau 50 Hz, $360^\circ == 20ms = \frac{1}{50Hz}$ s'applique - Pour réseau 60 Hz, $360^\circ == 16.67ms = \frac{1}{60Hz}$ s'applique</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	5	20	10	°	C
97.14	<p>GainVerrouPhase (gain proportionnel de la boucle de verrouillage de phase) Réglage du gain de la boucle de verrouillage de phase de l'unité d'allumage.</p> <p>Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0.25	8	3.75	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
97.15	Inutilisé					
97.16	AjustCourantCC (ajustement courant c.c.) Paramètre de réglage destiné aux variateurs dotés de circuits de mesure de courant différents pour les ponts 1 et 2. Il ajuste le courant d'induit mesuré si le pont 2 est activé. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	12.5	800	100	%	C
97.17	MesCourCCOffset (mesure courant c.c. offset) Paramètre de réglage de l'offset (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) ajouté à la mesure du courant d'induit. La valeur de ce paramètre ajuste <i>CourantConvert</i> (1.16) ainsi que le courant d'induit réel. En réglant ce paramètre sur « 0 », vous désactivez l'offset manuel. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-5	5	0	%	C
97.18	DétecCourantNul (détection courant nul) Paramètre de sélection du mode de détection du courant nul. Utilisez un signal binaire si la détection de courant nul est effectuée par un autre convertisseur. 0 = Courant détection basée sur les résistances de détection de courant nul du convertisseur (préréglage) 1 = Tension détection basée sur la tension des thyristors du convertisseur 2 = Cour+Tension détection basée à la fois sur les résistances de détection de courant nul et sur la tension des thyristors 3 = EntLog1 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 4 = EntLog2 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 5 = EntLog3 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 6 = EntLog4 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 7 = EntLog5 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 8 = EntLog6 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 9 = EntLog7 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 10 = EntLog8 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 11 = EntLog9 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog10 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog11 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = MCP Bit11 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 15 = MCP Bit12 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 16 = MCP Bit13 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 17 = MCP Bit14 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 18 = MCP Bit15 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 19 = MCA Bit12 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 20 = MCA Bit13 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 21 = MCA Bit14 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 22 = MCA Bit15 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 N.B. : Si un courant nul est détecté par la tension des thyristors, la plus petite des deux tensions est utilisée soit 10% de la tension réseau (1.11), soit 10V. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Courant	MCA Bit15	Courant	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
97.19 TempoCourantNul (temporisation courant nul) Après une commande de changement de sens du courant, le sens inverse doit être atteint avant fin de la temporisation réglée dans ce paramètre. Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3 (9.03) bit 0</i>].	 <p>La temporisation d'inversion débute sur détection du courant nul, après réception d'une commande de changement de sens du courant.</p> <p>Lors du passage du mode moteur en mode régénératif à hautes tensions moteur, la durée requise pour inverser le sens du courant risque d'être plus longue car la tension moteur doit être abaissée avant de passer en mode régénératif – cf. également <i>MargeTensionInv (44.21)</i>.</p> <p>Ce paramètre doit être réglé à la même valeur dans le maître 12 pulses et l'esclave 12 pulses. Une seule exception : S'il n'y a aucune mesure de courant dans l'esclave 12 pulses série, réglez <i>TempoCourantNul (97.19)</i> dans l'esclave 12 pulses série à la valeur maxi (12000 ms).</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	12000	20	ms	C
97.20 TpsFiltCpleRéal (temps de filtrage couple réel) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage du couple réel pour <i>CoupleMotFiltre (1.07)</i> . Utilisé pour le régulateur FEM et la mesure FEM en retour.	Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1000	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
97.21	<p>RAZCompteurkAh (remise à zéro compteur kAh) Signal logique de remise à zéro du <i>Compteur kAh</i> (1.39) :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 2 = EntLog2 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 3 = EntLog3 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 4 = EntLog4 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 5 = EntLog5 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 6 = EntLog6 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 7 = EntLog7 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 8 = EntLog8 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 9 = EntLog9 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	C
97.22	Inutilisé					
97.23	<p>AjustTensionCC (ajustement tension c.c.) Paramètre de réglage destiné aux variateurs dotés de circuits de mesure de tension (tension d'induit et réseau). Il ajuste la mesure de tension d'induit. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	12.5	800	100	%	C
97.24	<p>MesTensCCOffset (mesure tension c.c. offset) Paramètre de réglage de l'offset (en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02)) ajouté à la mesure de tension d'induit. Ce paramètre ajuste <i>TensionInduit</i> (1.14) ainsi que la tension d'induit réelle. En réglant ce paramètre sur 5,1 %, vous désactivez l'offset manuel. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	-5.0	5.1	5.1	%	C
97.25	<p>TpsFiltFEMRéal (temps de filtrage FEM réelle) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage de FEM réelle pour <i>U_FEM Relative</i> (1.17). Utilisé pour le régulateur FEM et la mesure FEM en retour. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	10000	10	ms	C
97.26	<p>FiltMatérTensCC (filtre matériel tension c.c.) Paramètre de réglage du temps de filtrage du circuit de mesure tension c.c. 0 = 200 µs temps de filtrage réglé sur 200 µs 1 = 10 ms temps de filtrage réglé sur 10 ms (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	200 s	10 ms	10 ms	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P										
Groupe 98	Modules option															
98.01	<p>ModuleCodeur 2 (module d'extension codeur 2) Sélection de l'interface du module d'extension RTAC-xx. Ce paramètre active le codeur incrémental 2.</p> <p>Le module peut être inséré dans les supports 1, 2 ou 3, ou être raccordé à l'adaptateur externe pour module d'E/S (AIMA) via la carte SDC-COM-8. L'adresse 0 (cf. interrupteur S1) est uniquement requise pour un raccordement via AIMA.</p> <table border="0" data-bbox="319 716 1342 884"> <tr> <td>0 = NonSélection</td> <td>1^{er} RTAC-xx non sélectionné (préréglage)</td> </tr> <tr> <td>1 = Support1</td> <td>1^{er} RTAC-xx inséré dans support 1</td> </tr> <tr> <td>2 = Support2</td> <td>1^{er} RTAC-xx inséré dans support 2</td> </tr> <tr> <td>3 = Support3</td> <td>1^{er} RTAC-xx inséré dans support 3</td> </tr> <tr> <td>4 = AIMA</td> <td>1^{er} RTAC-xx raccordé à l'adaptateur externe pour module d'E/S (AIMA), adresse = 0</td> </tr> </table> <p>Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [<i>MotDéfaut1 (9.01) bit 7</i>] si le module d'extension RTAC est sélectionné mais non raccordé ou en défaut.</p> <p>Attention : Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication de la carte RTAC-xx avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.</p> <p>RTAC : Interrupteur S1</p> <div style="text-align: center;"> <p>ADDRESS</p>  </div> <p>S1</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	0 = NonSélection	1 ^{er} RTAC-xx non sélectionné (préréglage)	1 = Support1	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 1	2 = Support2	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 2	3 = Support3	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 3	4 = AIMA	1 ^{er} RTAC-xx raccordé à l'adaptateur externe pour module d'E/S (AIMA), adresse = 0					C
0 = NonSélection	1 ^{er} RTAC-xx non sélectionné (préréglage)															
1 = Support1	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 1															
2 = Support2	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 2															
3 = Support3	1 ^{er} RTAC-xx inséré dans support 3															
4 = AIMA	1 ^{er} RTAC-xx raccordé à l'adaptateur externe pour module d'E/S (AIMA), adresse = 0															

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P																																																		
98.02	<p>ModuleCommunic (modules de communication) Les modules de communication suivants peuvent être sélectionnés :</p> <table border="1" data-bbox="284 421 1185 696"> <thead> <tr> <th></th> <th>Liaison série (Rxxx)</th> <th>DDCS (ex. AC 800M)</th> <th>DDCS (Nxxx)</th> <th>Modbus (RMBA-xx)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td></tr> <tr><td>1</td><td>X</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>-</td><td>X</td><td>-</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>-</td><td>-</td><td>X</td><td>-</td></tr> <tr><td>4</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>X</td></tr> <tr><td>5</td><td>X (lecture seule)</td><td>X</td><td>-</td><td>-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>X</td><td>-</td><td>X (lecture seule)</td></tr> <tr><td>7</td><td>-</td><td>-</td><td>X</td><td>X (lecture seule)</td></tr> <tr><td>8</td><td>X</td><td>-</td><td>-</td><td>X (lecture seule)</td></tr> </tbody> </table> <p>0 = NonSélection aucun module de communication sélectionné (préréglage) 1 = CommSérie le variateur communique avec le système de commande via un coupleur réseau (Rxxx) inséré dans le support 1. L'adresse de base du dataset doit être 1 : réglez <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> = 1. Ce choix ne s'applique pas au Modbus. 2 = COM-8/AC800x le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3. L'adresse de base du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i>. 3 = COM-8/Nxxx le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3 et un coupleur réseau (Nxxx). L'adresse de base du dataset doit être 1 : réglez <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> = 1. 4 = Modbus le variateur communique avec le système de commande via Modbus (RMBA-xx) inséré dans le support 1. Réglez <i>ModBusModule2 (98.08)</i> = Support1. L'adresse de base du dataset doit être 1 : réglez <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> = 1. 5 = AC800xFldbus le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3. L'adresse de base du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i>. Un coupleur réseau supplémentaire (Rxxx) inséré dans le support 1 des options est utilisé uniquement à des fins de surveillance. Ce choix ne s'applique pas à Modbus. 6 = AC800xModbus le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3. L'adresse de base du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i>. Un coupleur Modbus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans le support 1 ou 2 pour option [cf. <i>ModBusModule2 (98.08)</i>] est utilisé uniquement à des fins de surveillance. 7 = NxxxModbus le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3 et un coupleur réseau (Nxxx). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i>. Un coupleur Modbus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans le support 1 ou 2 des options [cf. <i>ModBusModule2 (98.08)</i>] est utilisé uniquement à des fins de surveillance. 8 = FldBusModbus le variateur communique avec le système de commande via un coupleur réseau (Rxxx) inséré dans le support 1. L'adresse de base du dataset doit être 1 : réglez <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> = 1. Ce choix ne s'applique pas à Modbus. Un module ModBus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans le support 2 ou 3 pour option [cf. <i>ModBusModule2 (98.08)</i>] est uniquement utilisé à des fins de surveillance. Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 7] si la configuration du module de communication est erronée. Attention : Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>					Liaison série (Rxxx)	DDCS (ex. AC 800M)	DDCS (Nxxx)	Modbus (RMBA-xx)	0	-	-	-	-	1	X	-	-	-	2	-	X	-	-	3	-	-	X	-	4	-	-	-	X	5	X (lecture seule)	X	-	-	6	-	X	-	X (lecture seule)	7	-	-	X	X (lecture seule)	8	X	-	-	X (lecture seule)	NonSélection	FldBusModbus	NonSélection	-	C
	Liaison série (Rxxx)	DDCS (ex. AC 800M)	DDCS (Nxxx)	Modbus (RMBA-xx)																																																							
0	-	-	-	-																																																							
1	X	-	-	-																																																							
2	-	X	-	-																																																							
3	-	-	X	-																																																							
4	-	-	-	X																																																							
5	X (lecture seule)	X	-	-																																																							
6	-	X	-	X (lecture seule)																																																							
7	-	-	X	X (lecture seule)																																																							
8	X	-	-	X (lecture seule)																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
98.13	Inutilisé					
98.14	Inutilisé					
98.15	<p>ConfigCarte E/S (configuration carte E/S) Paramètre de sélection des cartes d'interface optionnelles (SDCS-IOB-2 et / ou SDCS-IOB-3) pour les E/S standards de la carte de commande SDCS-CON-4 :</p> <p>0 = NonSélection aucune carte d'interface raccordée (préréglage) 1 = SDCS-IOB-2 seule SDCS-IOB-2 est raccordée 2 = SDCS-IOB-3 seule SDCS-IOB-3 est raccordée 3 = IOB-2+IOB-3 SDCS-IOB-2 et SDCS-IOB-3 sont raccordées</p> <p>Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 7] en cas d'erreur de configuration (ex., 1 ou 2 cartes physiquement raccordées mais non sélectionnées au paramètre 98.15). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	NonSélection	IOB-2+IOB-3	NonSélection	'	C
98.16	Inutilisé					
Groupe 99	Données initialisation					
99.01	<p>Langue Paramètre de sélection de la langue de dialogue avec le variateur :</p> <p>0 = English préréglage usine 1 = English AM en préparation 2 = Deutsch 3 = Italiano 4 = Español 5 = Português en préparation 6 = Nederlands en préparation 7 = Français 8 = Dansk en préparation 9 = Suomi en préparation 10 = Svenska en préparation 11 = Po-Russki en préparation 12 = Polski en préparation 13 = Turkish en préparation 14 = Cesky en préparation</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui</p>	English	Cesky	English	'	P
99.02	<p>TensionNomMot1 (tension nominale moteur 1) Tension nominale d'induit (c.c.) moteur 1 reprise de la plaque signalétique. N.B. 1 : En mode 12 pulses série, ce paramètre doit être réglé sur la valeur de tension fournie par le convertisseur lui-même, soit généralement 50 % de la tension nominale moteur si un seul moteur est raccordé ou 100 % si deux moteurs sont raccordés en série. N.B. 2 : Le circuit de mesure doit être adapté aux tensions moteur inférieures à 50 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	5	2000	350	V	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.03	<p>CourantNomMot1 (courant nominal moteur 1) Courant nominal d'induit (c.c.) du moteur 1 repris de la plaque signalétique. Si plusieurs moteurs sont raccordés au variateur, réglez le courant total de tous ces moteurs.</p> <p>N.B. 1 : En mode 12 pulses parallèle, ce paramètre doit être réglé sur la valeur du courant fournie par le convertisseur lui-même, soit généralement 50 % du courant nominal moteur si un seul moteur est raccordé ou 100 % si deux moteurs sont raccordés en parallèle.</p> <p>N.B. 2 : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez ce paramètre pour régler le courant nominal d'excitation.</p> <p>Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	0	30000	0	A	P
99.04	<p>VitesseBaseMot1 (vitesse de base moteur 1) Vitesse de base du moteur 1 reprise de la plaque signalétique, généralement le point de défluxage. <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i> doit être réglée entre : 0,2 et 1,6 fois <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>.</p> <p>Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 7] est signalée.</p> <p>Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui</p>	10	6500	1500	tr/min	P
99.05	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.06	<p>ModeExploitat (mode d'exploitation) Cette fonction intègre plusieurs modes de test et des procédures de calibrage manuel et automatique. Le mode est automatiquement réglé sur ModeNormal après une procédure d'autocalibrage ou après un diagnostic des thyristors, réussi ou non. Si des erreurs surviennent au cours de la procédure sélectionnée, l'alarme A121 EchecAutocal [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 4] est signalée. L'origine de cette erreur peut être connue au signal <i>Diagnostic (9.11)</i>. RégCodeType revient automatiquement sur ModeNormal à la mise sous tension suivante.</p> <p>0 = ModeNormal mode d'exploitation normal conformément à <i>SélModeOpérat (43.01)</i> (préréglage) 1 = AutoCalRégCt autocalibrage régulateur courant d'induit 2 = AutoCalRégEx autocalibrage régulateur courant d'excitation 3 = AutoCalFEMFx autocalibrage régulateur FEM et linéarisation de flux 4 = AutoCalRégVi autocalibrage régulateur de vitesse 5 = TestMesVites test mesure vitesse, cf. <i>ModeMesCodeurM1 (50.02)</i>, <i>SélMesureVitesseM1 (50.03)</i>, <i>NbrImpulsCodM1 (50.04)</i> et <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> 6 = CalManuRégCt calibrage manuel régulateur courant d'induit 7 = CalManuRégEx calibrage manuel régulateur courant d'excitation 8 = DiagnostThyr diagnostic thyristors 9 = TestInvChamp test inversion de champ 10 = RégCodeType réglage code type, réglage pour: <i>CodeType (97.01)</i> (la nouvelle valeur prend effet à la mise sous tension suivante <i>ValEchelRégCour (97.02)</i> <i>ValEchelRégTens (97.03)</i> <i>FactEchCrtExcM1 (45.20)</i> <i>FactEchCrtExcM2 (45.21)</i> 11 = CalibManuRégVit réglage manuel du régulateur de vitesse 12 = CalibManuFEM calibrage manuel régulateur FEM (en préparation) 13 = réservé 14 = RégFinTachy réglage fin dynamo tachymétrique, cf. <i>RéglageTachyM1 (50.12)</i></p> <p>N.B. 1 : La chaîne de traitement des références est désactivée tant que <i>ModeExploitat (99.06)</i> ≠ ModeNormal. N.B. 2 : En fonction de <i>MoteurSélect (8.09)</i>, le courant d'excitation du moteur 1 ou du moteur 2 est réglé. N.B. 3 : Une excitation triphasée ne peut pas être réglée avec son convertisseur d'induit. Réglez-la en réglant <i>ModeExploitat (99.06)</i> = AutoCalRégEx dans l'excitation triphasée elle-même. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	ModeNormal	RégCodeType	ModeNormal	'	P
99.07	<p>RécupApplicat (récupération macroprogramme d'application) En réglant la valeur de ce paramètre sur Oui, vous lancez le chargement/la sauvegarde du macroprogramme (jeu de paramètres préréglés) sélectionné avec <i>MacroProgramme (99.08)</i>. Ce paramètre revient automatiquement sur Fait au terme de l'action choisie.</p> <p>0 = Fait aucune action ni changement de macroprogramme (préréglage) 1 = Oui le macroprogramme sélectionné au paramètre <i>MacroProgramme (99.08)</i> est chargé dans le variateur.</p> <p>N.B. 1 : Les changements de macroprogramme ne sont acceptés qu'à l'état Décl [<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> bit 1 = 0]. N.B. 2 : Il faut environ 2 s aux nouvelles valeurs pour être activées. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	Fait	Oui	Fait	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.08	<p>MacroProgramme (macroprogramme d'application) Paramètre de sélection du macroprogramme (jeu de paramètres préréglés) à charger/sauvegarder de la RAM en mémoire Flash. En plus des macroprogrammes préréglés, deux macroprogrammes Utilisateur (Utilisateur1 et Utilisateur2) sont disponibles. Le macroprogramme sélectionné est immédiatement lancé en réglant <i>RécupApplicat</i> (99.07) = Oui. Ce paramètre revient automatiquement sur NonSélection au terme de l'action choisie. Le macroprogramme sélectionné peut être connu avec <i>MacroSélect</i> (8.10) :</p> <p>0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = Usine chargement macroprogramme Usine (jeu de paramètres préréglés) en mémoires RAM et Flash 2 = ChargerUtil1 chargement macroprogramme Utilisateur1 en mémoires RAM et Flash 3 = SauveUtil1 sauvegarde jeu de paramètres en cours de mémoire RAM vers macroprogramme Utilisateur1 4 = ChargeUtil2 chargement macroprogramme Utilisateur2 en mémoires RAM et Flash 5 = SauveUtil2 sauvegarde jeu de paramètres en cours de mémoire RAM vers macroprogramme Utilisateur2 6 = Standard chargement macroprogramme standard en mémoires RAM et Flash 7 = Man/VitConst chargement macroprogramme Manuel/Vitesse constante en mémoires RAM et Flash 8 = Manuel/Auto chargement macroprogramme Manuel/Automatique de mémoire RAM en mémoire Flash 9 = Manu/MotoPot chargement macroprogramme Manuel/Motopotentiomètre en mémoires RAM et Flash 10 = réservé réservé 11 = MotoPot chargement macroprogramme Motopotentiomètre en mémoires RAM et Flash 12 = RégulCouple chargement macroprogramme Régulation couple en mémoires RAM et Flash</p> <p>N.B. 1 : Lors du chargement d'un macroprogramme, les paramètres du groupe 99 sont activés/désactivés. N.B. 2 : Si Utilisateur1 est activé, <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 3 est mis à « 1 ». Si Utilisateur2 est activé, <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 4 est mis à « 1 ». N.B. 3 : Il est possible de modifier tous les paramètres préréglés d'un macroprogramme chargé. Sur commande de changement ou de récupération d'un macroprogramme, les paramètres du macroprogramme récupèrent leurs préréglages. N.B. 4 : Si le macroprogramme Utilisateur1 ou Utilisateur2 est chargé avec <i>ChangeParam</i> (10.10), il n'est pas sauvegardé en mémoire Flash et donc non conservé après mise hors tension. N.B. 5 : La fonction de sauvegarde mémoire de DriveWindow sauvegarde uniquement le macroprogramme actif. Les macroprogrammes Utilisateur1 et Utilisateur2 doivent être sauvegardés séparément. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non</p>	NonSélection	RégulCouple	NonSélection	'	P
99.09	<p>NuméroEquipem (numéro équipement) / NomEquipement (nom équipement) L'utilisateur peut attribuer un numéro au variateur avec la micro-console du DCS800 ou DriveWindow Light de même qu'un nom (12 caractères) avec DriveWindow, nom qui s'affiche à la place du numéro sur la micro-console du DCS800 et dans DriveWindow N.B. : Avec une carte SDCS-COM-8, le paramètre 99.09 est appelé <i>NuméroEquipem</i> ; dans le cas contraire, il est appelé <i>NomEquipement</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé /C Sauvegardé : Oui</p>	0	65535	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.10	TensionNomRés (tension nominale réseau) Tension nominale réseau (c.a.). Les valeurs préréglées et maxi sont attribuées automatiquement conformément à <i>CodeType (97.01)</i> ou <i>ValEchelRégTens (97.03)</i> . Valeur absolue maxi : 1 200 V Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	(97.01) / (97.03)	(97.01) / (97.03)	V	P
99.11	CourNomExcitM1 (courant excitation nominal moteur 1) Paramètre de réglage du courant nominal d'excitation du moteur 1 repris de la plaque signalétique. N.B. : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> pour régler le courant d'excitation nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.3	655	0.3	A	P
99.12	TypeExcitUtilM1 (type d'excitation utilisé moteur 1) Paramètre de sélection du type d'excitation utilisé pour le moteur 1 : 0 = NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée 1 = CartelIntégré excitation 2Q intégrée (uniquement tailles D1-D4) (préréglage) 2 = FEX-425-Int excitation 2Q 25 A interne (uniquement taille D5) utilisée pour courants d'excitation de 0,3 à 25 A (bornes X100.1 et X100.3) 3 = DCF803-0035 excitation 2Q 35 A externe utilisée pour courants d'excitation de 0,3 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) 4 = DCF803-0050 excitation 2Q 50 A externe 5 = DCF804-0050 excitation 4Q 50 A externe 6 = DCF803-0060 excitation 2Q 60 A externe 7 = DCF804-0060 excitation 4Q 60 A externe 8 = DCS800-S01 excitation triphasée 2Q externe 9 = DCS800-S02 excitation triphasée 4Q externe 10 = réservé à 19 = réservé 20 = FEX-4-Term5A excitation interne 2Q 25 A (FEX-425-Int) ou excitation externe 2Q 35 A (DCF803-0035) utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A (bornes X100.2 et X100.3) 21 = réservé Si le type d'excitation est modifié, sa nouvelle valeur prend effet à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	réservé	CartelIntégré	'	P
99.13	Inutilisé					
99.14	Inutilisé					
99.15	Potentiomètre1 (potentiomètre 1) Paramètre de réglage de la référence de test constante 1 pour les fonctions de calibrage manuel (cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>) et le générateur de signaux carrés. N.B. : La valeur dépend de la destination choisie pour le signal carré [ex., <i>IndexSignCarré (99.18)</i> = 2301 désigne <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>]: – Tension 100% == 10 000 – Courant 100% == 10 000 – Couple 100% == 10 000 – Vitesse 100% == <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> == 20 000 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.16	Potentiomètre2 (potentiomètre 2) Paramètre de réglage de la référence de test constante 2 pour les fonctions de calibrage manuel (cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>) et le générateur de signaux carrés. N.B. : La valeur dépend de la destination choisie pour le signal carré [ex., <i>IndexSignCarré (99.18)</i> = 2301 désigne <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>]: – Tension 100 % == 10 000 – Courant 100 % == 10 000 – Couple 100 % == 10 000 – Vitesse 100 % == <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> == 20 000 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
99.17	PériodSignCarré (période signaux carrés) Paramètre de réglage de la période du générateur de signaux carrés. Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.01	655	10	s	C
99.18	IndexSignCarré (index signaux carrés) Numéro (index) de la source (signal/paramètre) du signal carré [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. N.B. : Après mise sous tension, <i>IndexSignCarré (99.18)</i> revient sur « 0 » et désactive ainsi la fonction de signaux carrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	9999	0	'	C

Micro-console du DCS800

Généralités

Ce chapitre décrit l'utilisation de la micro-console du DCS800.

Mise en service

Au cours de la procédure de mise en service, l'utilisateur configure le variateur et règle les paramètres de communication et d'exploitation. En fonction des besoins, la procédure de mise en service inclut les étapes suivantes :

- L'Assistant de mise en service (de la micro-console du DCS800 ou de DriveWindow Light) guide l'utilisateur pas à pas pendant la configuration. L'Assistant de mise en service de la micro-console du DCS800 est automatiquement exécuté à sa première mise sous tension ; il est également accessible à tout moment via le menu principal.
- Les macroprogrammes d'application permettent de sélectionner des configurations types du système. Cf. chapitre *Macroprogrammes d'application*.
- Des réglages supplémentaires sont possibles avec la micro-console pour sélectionner et régler manuellement chaque paramètre. Cf. chapitre *Liste des signaux et paramètres*.

Micro-console

La micro-console du DCS800 permet à l'utilisateur de commander le variateur, de consulter les données d'état, de régler les paramètres et d'utiliser les assistants pré-paramétrés.

Fonctionnalités :

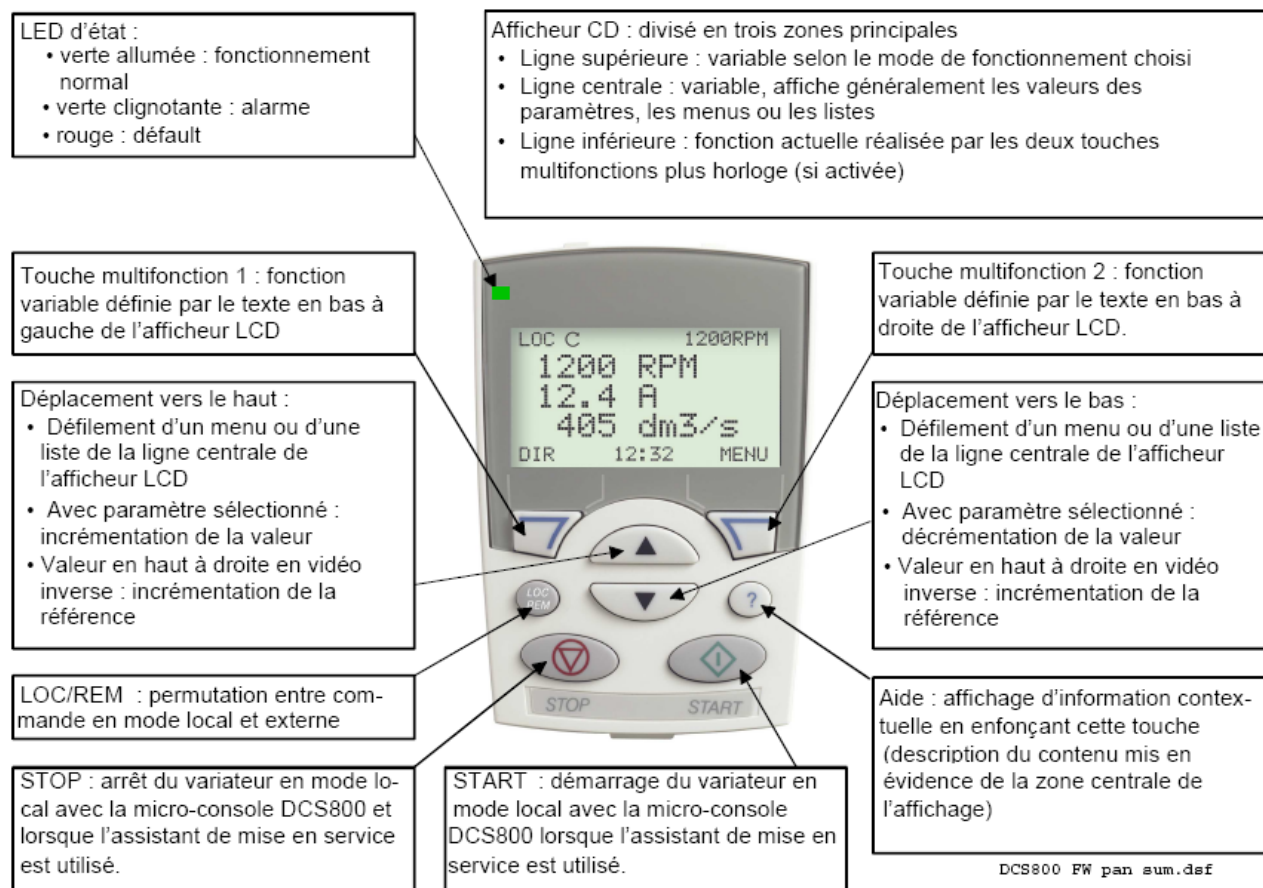
Spécificités de la micro-console du DCS800 :

- Pavé alphanumérique avec affichage LCD
- Sélection de la langue de travail avec le paramètre *Langue (99.01)*
- Raccordement/Déconnexion à tout moment du variateur
- Assistant de mise en service
- Fonction copie des paramètres dans la mémoire de la micro-console du DCS800 afin de les dupliquer dans d'autres variateurs ou les sauvegarder.
- Aide contextuelle

Messages de défaut et d'alarme avec historique des défauts

Description de la micro-console

Nous décrivons ci-dessous le fonctionnement des touches et de l'affichage de la micro-console du DCS800.



Caractéristiques générales

Touches multifonction :

La fonction de ces touches est spécifiée dans le texte affiché juste au-dessus.

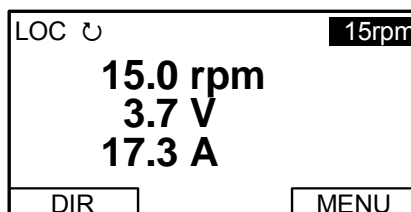
Contraste de l'afficheur :

Pour régler le contraste de l'afficheur, enfoncez simultanément les touches MENU et à flèche HAUT ou BAS, jusqu'à obtenir le contraste souhaité.

Mode Output (Affichage)

Le mode Output (Affichage) sert à lire des informations d'état du variateur et à exploiter le variateur. Pour accéder à ce mode, appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) jusqu'à affichage des informations d'état présentées ci-dessous.

Information d'état :



Ligne supérieure : La ligne supérieure affiche des informations d'état de base du variateur :

- LOC indique que le variateur est en commande Locale avec la micro-console.
- DIS indique que le variateur est en commande à distance, via les E/S locales ou le système de commande
- ↻ indique l'état du variateur et le sens de rotation du moteur (cf. ci-après) :

Type de flèche	Signification
Flèche tournante (sens horaire ou antihoraire)	- Variateur en marche et référence atteinte - Le moteur tourne en sens avant ↻ ou arrière ↻
Flèche pointillée tournante clignotante	Variateur en marche sans avoir atteint la référence
Flèche pointillée allumée en continu	Commande démarrage présente mais le moteur n'est pas en marche (ex., signal validation marche absent)


- Le coin supérieur droit indique la référence active en commande locale de la micro-console.

Ligne centrale : Avec les paramètres du groupe 34, la ligne centrale de l'afficheur peut être réglée pour afficher jusqu'à trois valeurs paramétrées.


- Affichage de trois signaux (préréglage)
- Utilisez les paramètres *SélParamAffich1 (34.01)*, *SélParamAffich 2 (34.08)* et *SélParamAffich3 (34.15)* pour sélectionner les signaux ou les paramètres à afficher. Si vous entrez la valeur 0, aucune valeur ne s'affiche. Ex., si 34.01 = 0 et 34.15 = 0, seul le signal ou le paramètre spécifié par 34.08 s'affichera sur la micro-console.

- **Ligne inférieure :** Les coins inférieurs indiquent les fonctions réalisées par les deux touches multifonction.
- L'horloge s'affiche au milieu de cette ligne (si configurée).

Exploitation du variateur :

LOC/DIS : A chaque mise sous tension du variateur, il est en commande à distance (DIS) conformément au réglage du paramètre *ChoixCommande* (10.01). Pour passer en commande locale (LOC) et commander le variateur avec la micro-console, enfoncez la touche .

- En passant de la commande à distance (DIS) à la commande locale (LOC), les valeurs d'état du variateur (ex., **Enc, Marche**) et la référence vitesse externe sont copiées et utilisées. Le variateur peut donc continuer de fonctionner lors de la permutation entre la commande à distance (DIS) et la commande locale (LOC).
- En passant de la commande locale (LOC) à la commande à distance (DIS), les valeurs d'état du variateur (ex., **Enc, Marche**) et la référence de vitesse de la source externe sont prises en compte.

Pour revenir en commande à distance (DIS), enfoncez la touche .

Démarrage/Arrêt : Pour démarrer et arrêter le variateur, enfoncez les touches START et STOP.

Sens de rotation du moteur : Pour inverser le sens de rotation du moteur, enfoncez la touche DIR.

Référence de vitesse : Pour modifier la référence de vitesse (uniquement possible si le coin supérieur droit est mis en surbrillance), enfoncez la touche à flèche HAUT ou BAS (la référence change immédiatement). La référence de vitesse peut être modifiée avec la micro-console, en commande locale (LOC).

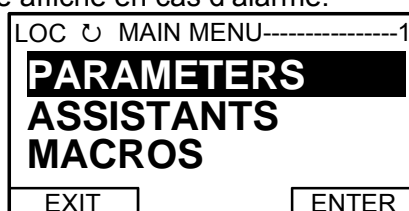
N.B. :

Les touches START/STOP, de sens de rotation du moteur (DIR) et de référence vitesse sont uniquement opérationnelles en commande locale (LOC).

Autres modes

En plus du mode Output (Affichage), la micro-console du DCS800 propose également :

- D'autres modes de fonctionnement, accessibles via le MENU PRINCIPAL.
- Un mode de défaut affiché en cas de défaut. Il intègre également un mode assistant de diagnostic.
- Un mode d'alarme affiché en cas d'alarme.



Accès au MENU PRINCIPAL et aux autres modes :

Pour accéder au MENU PRINCIPAL :

1. Enfoncez plusieurs fois la touche SORTIE (EXIT) jusqu'à accéder au menu ou à la liste correspondant à un mode spécifique. Continuez jusqu'à revenir au mode Output (Affichage).
2. Dans le mode Output, sélectionnez MENU : une liste des autres modes vient s'afficher au centre de l'afficheur. MENU PRINCIPAL apparaît en haut à droite.

3. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner le mode souhaité.
4. Enfoncez la touche ENTER pour valider le mode mis en surbrillance.

Le MENU PRINCIPAL permet d'accéder aux modes suivants :

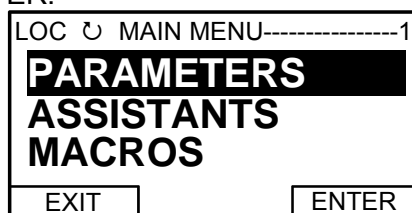
1. Mode PARAMETRES
2. Mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE
3. Mode MACROPROGRAMMES (en préparation)
4. Mode PARAM MODIF
5. Mode PILE DEFAULTS
6. Mode REGLAGE HORLOGE
7. Mode SAUVEGARDE PARAM
8. Mode CONFIGURATION E/S (en préparation)

Nous décrivons ci-après chacun de ces modes :

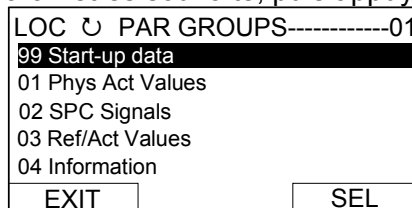
Mode PARAMETRES :

Le mode PARAMETRES sert à afficher et éditer les valeurs des paramètres.

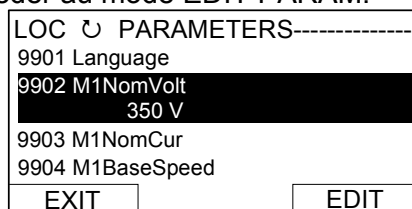
1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PARAMETRES dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.



2. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner le groupe de paramètres souhaité, puis appuyez sur la touche SELECT.



3. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner dans un groupe le paramètre désiré, puis enfoncez la touche EDITION pour accéder au mode EDIT PARAM.



N.B. :

La valeur effective du paramètre s'affiche sous le paramètre sélectionné.

4. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour accéder à la valeur du

paramètre.

LOC ↻ PAR EDIT-----	
9902 M1NomVolt	
60 V	
CANCEL	SAVE

N.B. :

Pour afficher la valeur de préréglage du paramètre, enfoncez simultanément les touches à flèche HAUT/BAS.

5. Enfoncez la touche SAUVE pour sauvegarder la valeur modifiée et pour quitter le mode EDIT PARAM ou enfoncez la touche ANNULER pour quitter le mode EDIT PARAM sans rien modifier.
6. Enfoncez une première fois la touche SORTIE (EXIT) pour retourner à la liste des groupes de paramètres et une seconde fois pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE :

Le mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE sert à la mise en service de base du variateur.

A la toute première mise sous tension du variateur, les Assistants de mise en service guident l'utilisateur dans ses réglages des paramètres de base.

Les 7 Assistants de mise en service peuvent être activés successivement, comme le propose le menu ASSISTANTS, ou de manière indépendante. Leur utilisation n'est pas obligatoire : vous pouvez configurer votre variateur uniquement avec le mode PARAMETRES.

Liste des principaux assistants :

1. Données de la plaque signalétique	<ul style="list-style-type: none"> - Entrez les données de la plaque signalétique du moteur, les données du réseau ainsi que les principales protections et suivez les instructions de l'assistant. Après avoir entré les paramètres de cet assistant, vous pouvez, dans la plupart des cas, faire tourner le moteur pour la première fois.
2. Assistant macroprogramme	<ul style="list-style-type: none"> - Sélection d'un macroprogramme d'application
3. Autocalibrage régulateur courant d'excitation	<ul style="list-style-type: none"> - Entrez les données du circuit d'excitation puis suivez les instructions de l'assistant. - Pendant l'autocalibrage, le contacteur d'excitation ou le contacteur principal est fermé, le circuit d'excitation est mesuré en augmentant le courant d'excitation jusqu'à sa valeur nominale et en réglant les paramètres de régulation du courant d'excitation. Le courant d'induit n'est pas débloqué tant que l'autocalibrage n'est pas terminé, le moteur ne devant donc pas tourner. - Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.
4. Autocalibrage régulateur courant d'induit	<ul style="list-style-type: none"> - Entrez le courant nominal moteur, les limites de base de courant et suivez les instructions de l'assistant. - Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal est fermé, le circuit d'induit est mesuré à partir de creneaux de courant d'induit et les paramètres de régulation du courant d'induit sont réglés. Le courant d'excitation n'est pas débloqué tant que l'autocalibrage n'est pas terminé, le moteur ne devant donc pas tourner : la rémanence dans le circuit d'excitation fait que 40 % des moteurs tournent (production d'un couple). Ils doivent donc être bloqués. - Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant

	s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.
5. Assistant mesure vitesse	<p>6. Entrez les paramètres de mesure de vitesse FEM, le cas échéant, les paramètres du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique et suivez les instructions de l'assistant.</p> <p>7. L'assistant de mesure vitesse identifie le type de mesure vitesse utilisé par le variateur et vous aide à régler les codeurs incrémentaux ou les dynamos tachymétriques.</p> <p>8. Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés et le moteur tourne à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>]. Durant toute la procédure, le variateur est en régulation de vitesse FEM quel que soit le réglage de <i>SéIMesVitesseM1 (50.03)</i>.</p> <p>9. Si l'autocalibrage a réussi, la mesure vitesse est réglée. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.</p>
10. Autocalibrage régulateur vitesse	<p>– Entrez la vitesse de base du moteur, les limites de base de vitesse, le temps de filtrage vitesse et suivez les instructions de l'assistant. Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés, la rampe de vitesse est contournée et les limites de couple ou de courant s'appliquent. Le régulateur de vitesse est calibré à partir de creneaux de vitesse jusqu'à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>], les paramètres du régulateur de vitesse sont réglés.</p> <p>Attention: Pendant l'autocalibrage, les limites de couple seront atteintes.</p> <p>– Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.</p> <p>Attention: Cet assistant utilise la valeur sélectionnée au paramètre <i>SéIMesureVitM1 (50.03)</i>. Si Codeur, Codeur2 ou Tachy est sélectionné, vérifiez que la mesure de vitesse fonctionne correctement !</p>
11. Assistant défluxage (uniquement utilisé lorsque la vitesse maxi est supérieure à la vitesse de base)	<p>– Entrez les données du moteur et du circuit d'excitation, puis suivez les instructions de l'assistant.</p> <p>– Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés et le moteur tourne à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>]. Les valeurs du régulateur FEM sont calculées, la linéarisation de flux est réglée à partir d'une vitesse constante pendant que le courant d'excitation décroît et que les paramètres du régulateur FEM ou de la linéarisation de flux sont réglés.</p> <p>– Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.</p>

1. Enfoncez les touches HAUT/BAS pour sélectionner ASSISTANTS dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.
2. Enfoncez de nouveau les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner l'assistant de mise en service désiré, puis appuyez sur la touche SELECT pour accéder au mode EDIT PARAM.
3. Entrez les valeurs ou sélectionnez les fonctions.
4. Appuyez sur SAUVE pour sauvegarder vos réglages. Tous les réglages effectués prennent immédiatement effet après appui sur SAUVE.
5. Enfoncez la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode MACROPROGRAMMES :

En préparation.

Mode PARAM MODIF :

Ce mode sert à afficher et éditer une liste de tous les paramètres dont les préréglages usine ont été modifiés.

1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PARAM MODIF dans le MENU PRINCIPAL, puis appuyez sur la touche ENTER.
2. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner un paramètre modifié, puis enfoncez la touche EDITION pour accéder au mode EDIT PARAM.

N.B. :

La valeur effective du paramètre s'affiche sous le paramètre sélectionné.

3. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner la valeur désirée.

N.B. :

Pour afficher la valeur de préréglage du paramètre, enfoncez simultanément les touches à flèche HAUT/BAS.

4. Enfoncez la touche SAUVE pour sauvegarder la valeur modifiée et quitter le mode EDIT PARAM ou appuyez sur la touche ANNULER pour quitter le mode EDIT PARAM sans rien modifier.

N.B. :

Si la nouvelle valeur correspond au préréglage usine, le paramètre ne s'affichera plus dans la liste des paramètres modifiés.

5. Appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode PILE DEFAUTS :

Utilisez le mode PILE DEFAUTS pour afficher l'historique des défauts, alarmes et événements du variateur, la description détaillée des défauts et l'aide sur ces défauts.

1. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PILE DEFAUTS dans le MENU PRINCIPAL, puis appuyez sur ENTER pour afficher les derniers défauts (jusqu'à 20 défauts, alarmes ou événements sont enregistrés).
2. Appuyez sur la touche DETAIL pour afficher des informations détaillées sur le défaut sélectionné. Seuls les détails des trois derniers défauts peuvent être consultés, indépendamment de leur position dans la pile de défauts.
3. Appuyez sur la touche DIAG pour afficher l'aide contextuelle (uniquement pour les défauts).
4. Enfoncez la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode REGLAGE HORLOGE :

Utilisez le mode REGLAGE HORLOGE pour :

- Activer ou désactiver la fonction horloge
 - Sélectionner le format d'affichage.
 - Régler la date et l'heure.
1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner REGL

- HORLOGE dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.
2. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner l'option désirée, puis enfoncez la touche SELECT.
 3. Procédez au réglage puis appuyez sur la touche SELECT ou OK pour valider le réglage ou sur la touche SUPPRIM pour quitter le mode sans rien modifier.
 4. Enfoncez la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

N.B. :

Pour visualiser l'horloge sur l'afficheur, il faut au moins procéder à un changement dans le mode REGLAGE HORLOGE et la micro-console doit être mise hors tension puis remise sous tension.

Mode SAUVEGARDE PARAM:

La micro-console du DCS800 peut sauvegarder un jeu complet de paramètres.

- Les programmes Adaptatifs peuvent être copiés s'ils ne sont pas protégés cf. *EditCmd (83.02)*.
- Le code type du variateur est protégé en écriture et doit être réglé manuellement avec *ModeExploitat (99.06) = RégCodeType* et *CodeType (97.01)*.

Le mode SAUVEGARDE PARAM inclut les fonctions suivantes :

COPIE VERS CONSOLE : Copier tous les paramètres du variateur dans la micro-console y compris les éventuels jeux utilisateur (**Utilisateur1** et **Utilisateur2**) et les paramètres internes comme ceux créés lors du réglage de la dynamo tachymétrique. La mémoire de la micro-console du DCS800 est une mémoire rémanente, donc non alimentée par sa batterie. Cette fonction peut uniquement être utilisée avec le variateur à l'état **Prêt** et en **commande locale**.

COPIER TOUT VERS DCS : Charger le jeu complet de paramètres de la micro-console dans le variateur. Cette fonction sera utilisée pour reconfigurer un variateur ou pour configurer des variateurs identiques. Elle peut uniquement être utilisée avec le variateur à l'état **Prêt** et en **commande locale**.

N.B. :

Cette fonction exclut les jeux utilisateurs.

DECHARG APPLICAT: en préparation

Procédure générale de sauvegarde des paramètres :

1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner SAUVEGARDE PAR dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.
2. Enfoncez les touches HAUT/BAS pour sélectionner l'option désirée, puis appuyez sur la touche SELECT.
3. Attendez la fin de l'opération puis enfoncez la touche OK.
4. Appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode CONFIGURATION E/S :
En préparation.

Localisation des défauts

Généralités

Ce chapitre décrit les protections du variateur et la procédure de localisation des défauts.

Introduction

Modes de défaut

Le variateur réagit différemment selon le niveau de défaut. Sa réaction en cas de défaut de niveau 1 et 2 est prédéterminée (Cf. également paragraphe *Signaux de défaut* de ce manuel) alors qu'en cas de défaut de niveau 3 et 4, elle varie selon le réglage des paramètres *SéIDéfMesVitess* (30.36) et *TypeArrêtDéfaut* (30.30).

Protections du convertisseur

Sous-tension auxiliaire

En cas de chute de tension auxiliaire avec le variateur à l'état **PrêtMarche** (mot d'état principal bit 1), ce dernier déclenche sur défaut **F501 SousTensAux**.

Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement
230 V c.a.	< 185 V c.a.
115 V c.a.	< 96 V c.a.

Surintensité d'induit

La valeur nominale du courant d'induit est réglée au paramètre *CourantNomMot1* (99.02).

Le niveau de surintensité est réglé au paramètre *NivSurtintensInd* (30.09).

En outre, le courant réel est comparé au niveau de surintensité du module convertisseur donné par le signal *SurIntensitConv* (4.16).

Le dépassement de l'un de ces deux niveaux provoque le déclenchement sur défaut **F502 SurIntensInd**.

Echauffement anormal convertisseur / courant ventilateur du convertisseur

Echauffement anormal du convertisseur :

La température maxi du pont est donnée par le signal *TempérMaxiPont* (4.17) et réglée automatiquement au paramètre *CodeType* (97.01) ou manuellement au paramètre *ValTempMaxiPont* (97.04).

N.B.:

Lors du réglage manuel de la température d'entrée d'air des modules D6 et D7, réglez *ValTempMaxiPont* (97.04) = 50 °C comme température maxi absolue.

Le franchissement de ce niveau provoque le déclenchement sur défaut **F504 DéfThermConv**. Le seuil d'alarme **A104 AlmThermConv** se situe à 5°C sous le niveau de défaut. La température mesurée est donnée par le signal

TempératurePont (1.24).

Si la température mesurée chute sous -10°C , le variateur déclenche sur défaut **F504 DéfThermConv** pour protéger les sondes thermiques des courts-circuits.

Redémarrage automatique (sous-tension réseau)

La fonction de redémarrage automatique permet au variateur de reprendre son fonctionnement normal sur micro-coupure réseau sans aucune intervention du système de commande.

Pour éviter l'arrêt du système de commande et de l'électronique de commande du variateur lors des coupures réseau brèves, une alimentation sans interruption (ASI) est requise pour les tensions auxiliaires 115/230 V c.a. Sans ASI, tous les signaux d'entrée logique (ex. : signal d'arrêt d'urgence, blocage démarrage, d'acquiescement, etc.) seraient erronés et déclencheraient le variateur alors que le système lui-même pourrait continuer de fonctionner. Les circuits de commande du contacteur principal doivent également être alimentés durant les sous-tensions réseau.

La fonction de redémarrage automatique spécifie si le variateur doit déclencher immédiatement sur défaut **F512 SousTensRés** ou s'il peut continuer de fonctionner après rétablissement de la tension réseau.

Micro-coupures réseau

La fonction de supervision de la sous-tension réseau inclut deux niveaux :

1. *TensionRésMini1 (30.22)* avec alarme de protection et défaut
2. *TensionRésMini2 (30.23)* avec défaut

Si la tension réseau chute sous *TensionRésMini1 (30.22)* tout en restant supérieure à *TensionRésMini2 (30.23)*, les actions suivantes se produisent :

1. Réglage de l'angle d'allumage sur *AlphaInduitMax (20.14)*,
2. Application d'impulsions d'allumage uniques pour couper le courant aussi rapidement que possible
3. Blocage des régulateurs
4. Sortie de la rampe de vitesse actualisée avec la vitesse mesurée
5. Signalisation de l'alarme **A111 SousTensRés** si la tension réseau est rétablie avant fin de la temporisation réglée au paramètre *TempsDéfAlimRés (30.24)*. Dans le cas contraire, **F512 SousTensRés** est activé.

Si la tension réseau est rétablie avant la fin de la temporisation réglée au paramètre *TempsDéfAlimRés (30.24)* et que le système de commande maintient les commandes **Prêt** (MCP bit 0) et **Marche** (MCP bit 3) = 1, le variateur redémarre après 2 secondes. Dans le cas contraire, il déclenche sur défaut **F512 SousTensRés**.

Si la tension réseau chute sous *TensionRésMini2 (30.23)*, le variateur réagit selon le réglage du paramètre *DéfAlimRéseau (30.21)* :

1. déclenchement immédiat sur défaut **F512 SousTensRés** ou
2. démarrage automatique, cf. description de *TensionRésMini1 (30.22)*. Sous *TensionRésMini2 (30.23)*, les signaux d'acquiescement (Ack) des excitations sont ignorés et bloqués.

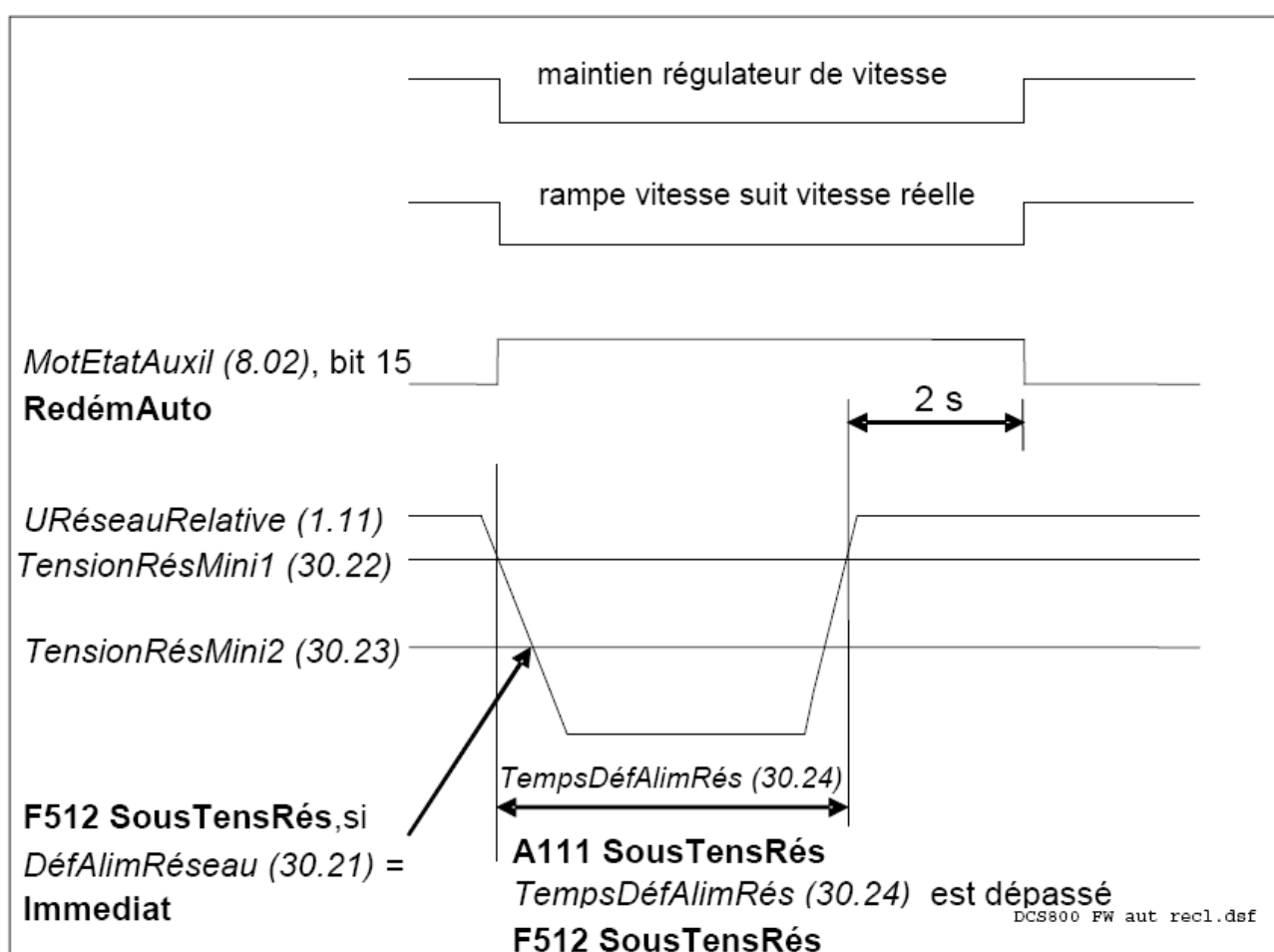
N.B.1 :

TensionRésMini2 (30.23) n'est surveillé que si la tension réseau chute sous *TensionRésMini1* (30.22). Pour garantir un bon fonctionnement, la valeur de réglage de *TensionRésMini1* (30.22) doit donc être supérieure à *TensionRésMini2* (30.23).

N.B.2 :

Si aucune ASI n'est disponible, réglez *DéfAlimRéseau* (30.21) sur **Immédiat**. Le variateur déclenchera donc sur défaut **F512 SousTensRés** pour éviter les effets secondaires liés à l'absence d'alimentation pour les entrées analogiques et logiques.

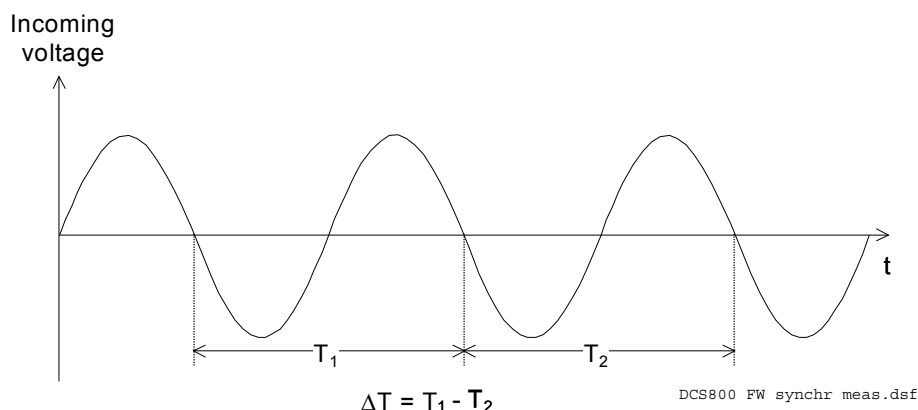
Comportement du variateur au redémarrage

*Redémarrage automatique sur micro-coupure***Synchronisation réseau**

Dès que le contacteur principal est fermé et que le dispositif d'allumage est synchronisé sur la tension d'entrée, la fonction de supervision de la synchronisation est activée. En cas d'échec de la synchronisation, le variateur déclenche sur défaut **F514 DéfSyncRésea**.

L'écart autorisé de temps de cycle entre deux mesures est réglé au paramètre *VerrPhaseLimDév* (97.13).

La synchronisation du dispositif d'allumage prend généralement 300 ms avant que le régulateur de courant ne soit prêt.



Mesure de la synchronisation

Si ΔT est supérieur à *VerrPhaseLimDév* (97.13), le variateur déclenche sur défaut **F514 DéfSyncRésea**. La valeur réelle de la boucle de verrouillage de phase est donnée par le signal *SortieVerrPhase* (3.20).

N.B. :

réseau 50 Hz : une période == 360° == 20 ms = 20 000 μ s

réseau 60 Hz : une période == 360° == 16,7 ms = 16 667 μ s

Surtension réseau

Le niveau de surtension est fixé à $1,3 * TensionNomRés$ (99.10). Le franchissement de ce niveau pendant plus de 10 s et **PrêtMarche** = 1 provoque le déclenchement sur défaut **F513 SurtensRésea**

Rupture de communication

La communication entre les équipements est supervisée. Le comportement du variateur sur rupture de communication est sélectionné aux paramètres *PerteCmdeLocale* (30.27) et *RuptureCommunic* (30.28).

La temporisation est réglée avec les paramètres du tableau ci-après qui recense également tous les messages de défaut et d'alarme.

Défauts/alarmes de rupture de communication :					
Origine	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme	
Micro-console DW DWL	<i>PerteCmdeLocale</i> (30.27)	Fixée à 5 s	F546 <i>PerteCmdeLoc</i>	A130 <i>PerteCmdeLoc</i>	
Rxxx (coupleur réseau)	<i>RuptureCommunic</i> (30.28)	<i>TempoDéfCommSér</i> (30.35)	F528 <i>RuptComSérie</i>	A128 <i>RuptComSérie</i>	
DCSLink		<i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL4</i> (94.31)	F544 <i>RuptuDCSLink</i>	A112 <i>AlarmDCSLink</i>	
		-	<i>Tempo12Pulses</i> (94.03)	F535 <i>Communic12P</i>	-
		-	<i>TempoExcitation</i> (94.07)	F516 <i>DéfCommExcM1</i> F519 <i>DéfCommExcM2</i>	-
SDCS-COM-8	<i>Ch0RuptureComm</i> (70.05)	<i>Ch0Tempo</i> (70.04)	F543 <i>Comm_Com-8</i>	A113 <i>Comm_Com-8</i>	
	<i>Ch2RuptureComm</i> (70.15)	<i>Ch2Tempo</i> (70.14)			

Paramètres de perte de communication

Signaux d'acquiescement (Ack) du ventilateur, de l'excitation et du contacteur principal

Quand le variateur est à l'état **Prêt** (MCP bit 0), le programme ferme le contacteur du ventilateur et attend son signal d'acquiescement (Ack). Sur réception de ce signal, le contacteur d'excitation est fermé et le convertisseur d'excitation démarre, le programme attendant le signal d'acquiescement de l'excitation. Pour finir, le contacteur principal est fermé et son signal d'acquiescement est attendu.

Si les signaux de retour ne sont pas reçus dans les 10 secondes suivant la réception de la commande Enc (MCP bit 0), le variateur déclenche sur un des défauts suivants selon le cas :

1. **F521 NoAckExcitat**, cf. *EtatExcitMot1* (6.12)
2. **F523 NoAckVentExt**, cf. *AckVentilMoteur* (10.06)
3. **F524 NoAckContaPr**, cf. *AqkContactPrinc* (10.21)
4. **F527 NoAckVenConv**, cf. *AckVentilConver* (10.20)

N.B. :

F521 NoAckExcitat regroupe tous les défauts liés à l'excitation :

1. **F515 SurinteExcM1**, cf. *NivSurintExciM1* (30.13)
2. **F516 DéfCommExcM1**, cf. *TempoExcitation* (94.07)
3. **F529 DéfExcitMot1**, défaut pendant l'auto-diagnostic
4. **F537 ExcM1NonPrêt**, absence de c.a. ou de synchronisation
5. **F541 SousIntExcM1**, cf. *DéfExcitMiniM1* (30.12)

Défauts externes

L'utilisateur a la possibilité de raccorder plusieurs défauts externes au variateur. La source peut être raccordée sur les EL, *MotCmdePrincip* (7.01) ou *MotCmdeAuxil1* (7.02) et est sélectionnable au paramètre *SéIDéfautExtern* (30.31). Les défauts externes provoquent un déclenchement sur défaut **F526 DéfExtEntLog**.

SéIDéfautExternON (30.33) définit le mode d'application du défaut externe :

1. le défaut externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur
2. le défaut externe ne s'applique que lorsque le variateur est à l'état **PrêtMarche** (MEP bit 1) pendant au moins 6 s

N.B. :

Si une inversion des entrées de défaut est requise, il est possible d'inverser les entrées logiques.

Inversion de pont

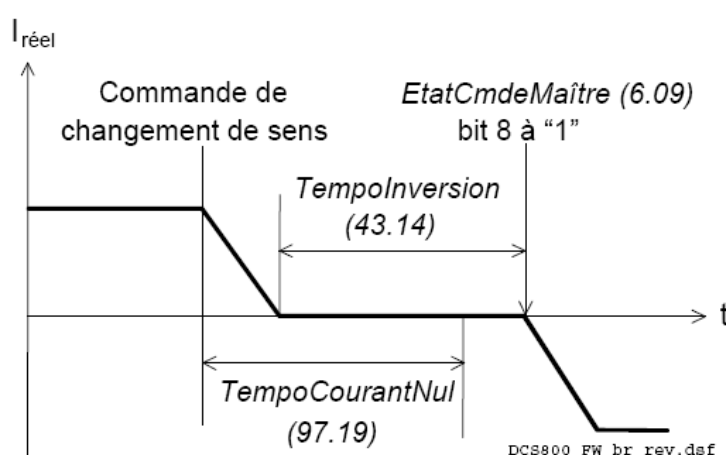
Avec un convertisseur 6 pulses, l'inversion de pont est réalisée en changeant la polarité de la référence de courant (commande de changement de sens). L'inversion de pont débute sur détection de courant nul. En fonction du moment, le nouveau pont peut être "amorcé" au cours du même cycle de courant ou au cours du cycle suivant.

L'inversion peut être temporisée avec le paramètre *TempoInversion* (43.14). La temporisation débute après détection d'un courant nul. Ainsi, le paramètre *TempoInversiony* (43.14) est la longueur de l'écart de courant forcé pendant une

inversion de pont. A la fin de la temporisation d'inversion, le système bascule sur le pont sélectionné sans autre condition.

Cette fonction peut être utile en cas de fonctionnement avec des inductances importantes. De même, le temps nécessaire pour modifier le sens du courant peut être plus long lors du passage du mode moteur au mode régénératif aux tensions moteur élevées car la tension moteur doit être réduite avant le passage en mode régénératif ; cef également *MargeTensionInv* (44.21).

Sur réception d'une commande de changement de sens du courant, le sens de courant opposé doit être atteint avant fin des temporisations réglées au paramètre *TempoCourantNul* (97.19). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut **F533 DéfTpsInvers** [*MotDéfaut3* (9.03) bit 0].



Inversion de pont

Surveillance entrée analogique

Si l'entrée analogique est réglée sur 2 V-10 V ou 4 mA-20 mA, vous pouvez détecter la rupture d'un câble avec le paramètre *SéIDéf4mAEntAna* (30.29).

Si la valeur n'est pas atteinte, les actions suivantes se produisent :

1. le variateur s'arrête conformément au paramètre *TypeArrêtDéfaut* (30.30) et déclenche sur défaut **F551 DéfValEntAna**
2. le variateur continue de fonctionner à la vitesse rapide et l'alarme **A127 AlmValEntAna** est signalée.
3. le variateur continue de fonctionner à la vitesse définie au paramètre *VitesseFixe1* (23.02) et l'alarme **A127 AlmValEntAna** est signalée.

Protections du moteur

Surtension d'induit

La valeur nominale de la tension d'induit est réglée au paramètre *TensionNomMot1* (99.02).

Le niveau de surtension est réglé avec *NivSurtensIndui* (30.08). Le franchissement de ce niveau provoque le déclenchement sur défaut **F503 SurTensIndui**.

Courant résiduel

La détection du courant résiduel (défaut de terre) utilise :

- un transformateur de courant sommateur côté c.a. du convertisseur ou
- un équipement externe (ex., relais Bender).

Si un transformateur de courant est utilisé, son enroulement secondaire est raccordé sur EA4 (X3:11 et X3:12) de la carte SDCS-IOB-3. Le courant total des 3 phases doit être nul : dans le cas contraire, un courant résiduel est détecté et le variateur déclenche sur défaut **F505 DétecCourRés**.

La détection de courant résiduel et le matériel raccordé (transformateur ou relais) sont sélectionnés au paramètre *SéIDétCourRésid* (30.05).

Le niveau de déclenchement de détection du courant résiduel est réglé au paramètre *LimDétCourRésid* (30.06) si un transformateur de courant sommateur est utilisé. Si un équipement extérieur est utilisé, *LimDétCourRésid* (30.06) est désactivé.

TempoDétCourRés (30.07) temporise le déclenchement sur défaut **F505 DétecCourRés**.

Température mesurée moteur

Généralités

La température des moteurs 1 et 2 (pour moteur 2, cf. paramètres du groupe 49) peut être mesurée simultanément. Les niveaux d'alarme et de déclenchement sont sélectionnés par *TempLimAlarmeM1* (31.06) et *TempLimDéfM1* (31.07). Si ces niveaux sont dépassés, l'alarme **A106 AlmThermMot1** est signalée et le variateur déclenche sur défaut **F506 DéfThermMot1**. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme.

La mesure est configurée avec *SéITempérMot1* (31.05) et la température mesurée affichée au signal *TempérMesuréeM1* (1.22). L'unité de mesure dépend du mode de mesure sélectionné. Pour une sonde PT100, l'unité est °C et pour une sonde CTP, Ω.

Les mesures de température utilisent les entrées analogiques EA2 et EA3 de la carte SDCS-IOB-3 ou EA7 et EA8 du module d'extension RAIO pour mesurer la température du moteur. En outre, la carte SDCS-IOB-3 inclut une source de courant constant sélectionnable pour sonde PT100 (5 mA) ou CTP (1,5 mA).

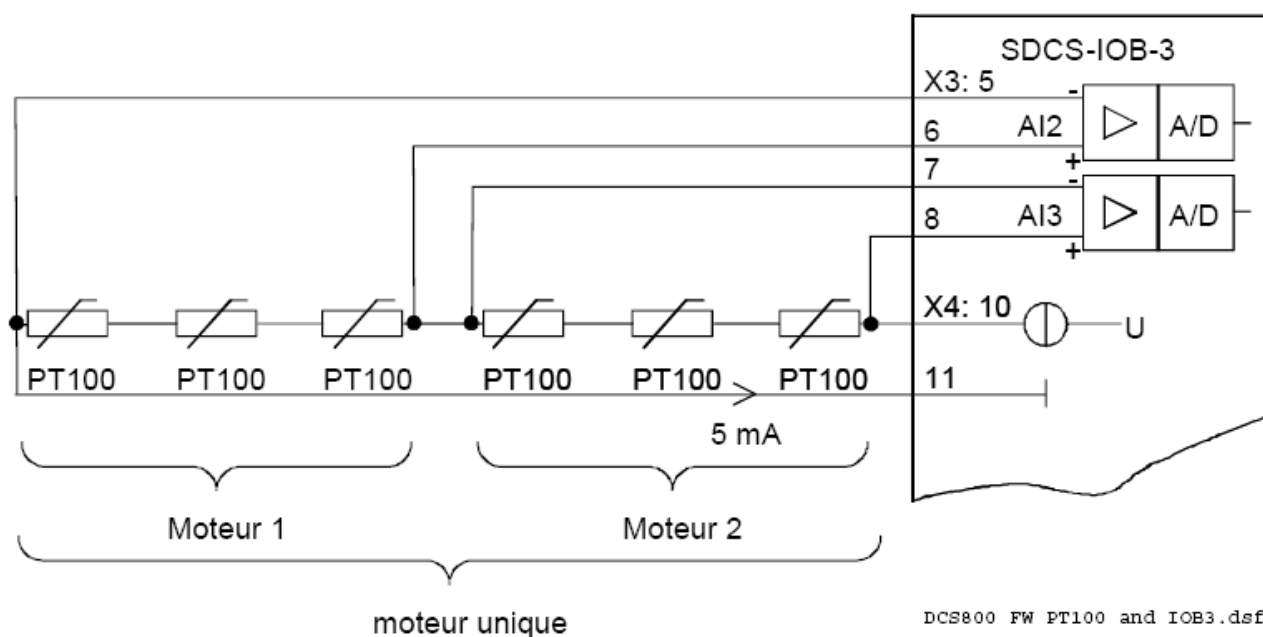
Sélection de mesures

Possibilités de connexion pour sonde PT100 :

- 3 PT100 maxi pour moteur 1 et 3 PT100 maxi pour moteur 2 ou
- 6 PT100 maxi pour un seul moteur.

SDCS-IOB-3 :

EA2 (moteur 1) et EA3 (moteur 2) servent à la mesure de la température avec une sonde PT100. Si une seule PT100 est raccordée sur une EA, la plage de valeur doit être réglée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la source de courant continu et la plage de valeur, cf. *manuel d'installation*.

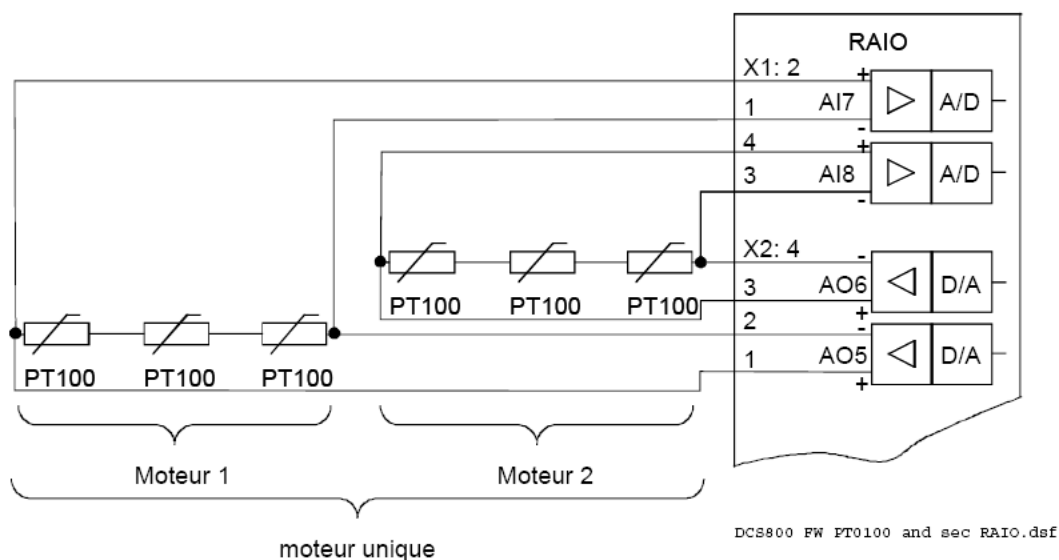


PT100 et SDCS-IOB-3

Pour des détails, cf. section [Entrées analogiques](#).

RAIO pour mesure de température moteur :

EA7 (moteur 1) et EA8 (moteur 2) servent à la mesure de la température avec une sonde PT100. SA5 et SA6 sont utilisées comme source de courant. EA7 / SA5 et EA8 / SA6 doivent être activée au paramètre *ModE/SAMesThMot* (98.12).



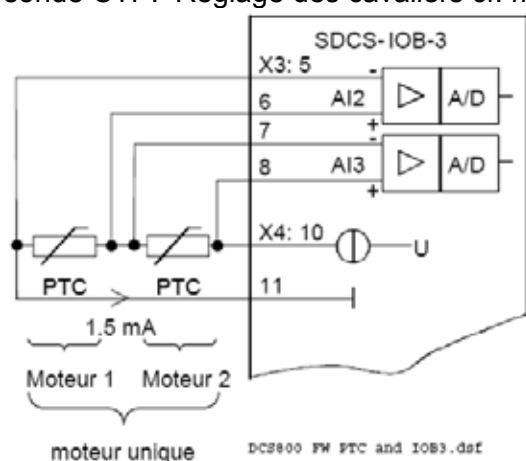
PT100 et 2^{ème} RAIO

SDCS-IOB-3 :

Possibilités de connexion de sondes CTP:

- 1 CTP maxi pour moteur 1 et 1 CTP maxi pour moteur 2 ou
- 2 CTP maxi pour un seul moteur.

EA2 (moteur 1) et EA3 (moteur 2) servent à mesurer la température avec une sonde CTP. Réglage des cavaliers cf. *manuel d'installation*.



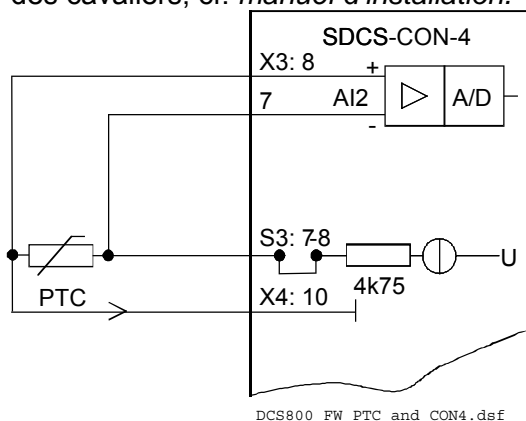
CTP et SDCS-IOB-3

SDCS-CON-4 :

Possibilités de connexion avec sonde CTP :

- 1 CTP maxi pour moteur 1 ou 1 CTP maxi pour moteur 2.

Seule EA2 peut servir à la mesure de la température avec sonde CTP. Réglage des cavaliers, cf. *manuel d'installation*.

*CTP et SDCS-CON-4***Klixon**

La température des moteurs 1 et 2 peut être supervisée au moyen de sondes Klixon, thermorupteurs qui ouvrent leur contact à une température définie. Ils peuvent être utilisés pour la supervision de la température en raccordant le thermorupteur à une entrée logique du variateur. Les entrées logiques pour le(s) thermorupteur(s) sont sélectionnées au paramètre *SéIKlixonMot1* (31.08). Le variateur déclenche sur défaut **F506 DéfThermMot1** lorsqu'une sonde Klixon s'ouvre. Le ventilateur du moteur continue de fonctionner jusqu'à ce que la sonde Klixon se referme.

N.B. :

Plusieurs sondes Klixons peuvent être connectées en série.

Modèle thermique moteur

Généralités

Le variateur intègre deux modèles thermiques, un pour le moteur 1, un autre pour le moteur 2. Ces modèles peuvent être utilisés simultanément. Deux modèles sont effectivement requis dans le cas d'un convertisseur qui commande deux moteurs (ex., application multimoteur). En fonctionnement normal, un seul modèle thermique est nécessaire.

Il est recommandé d'utiliser le modèle thermique du moteur si sa température n'est pas mesurée directement et si les limites de courant du variateur sont réglées à des valeurs supérieures au courant nominal du moteur.

Le modèle thermique est basé sur le courant réel moteur qui est comparé au courant nominal moteur et à la température ambiante assignée. Il ne calcule donc pas directement la température du moteur mais plutôt son **échauffement** en

partant du principe qu'après démarrage à froid (40°C) du moteur à son courant nominal, il atteindra sa température finale après le délai spécifié. Ce délai correspond approximativement à quatre fois la constante de temps thermique du moteur.

L'échauffement du moteur se comporte comme la constante de temps qui est proportionnelle au courant moteur à la puissance deux.

$$\Phi = \frac{I_{act}^2}{I_{Motn}^2} * \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}} \right) \quad (1)$$

Lorsque le moteur refroidit, le modèle thermique utilise la formule suivante :

$$\Phi = \frac{I_{act}^2}{I_{Motn}^2} * e^{-\frac{t}{\tau}} \quad (2)$$

Avec :

- Φ_{alarme} = échauffement == $[ChargeLimAlmMot1 (31.03)]^2$
- $\Phi_{défaut}$ = échauffement == $[ChargeLimDéfM1 (31.04)]^2$
- Φ = échauffement == *TempéCalculéeM1 (1.20)*
- I_{act} = courant réel moteur (surcharge ex., 170 %)
- I_{Motn} = courant nominal moteur (100 %)
- t = durée de surcharge (ex., 60 s)
- τ = constante de temps thermique (en secondes) == *TpsThModèleMot1 (31.01)*

Comme le montrent les formules (1) et (2), le modèle thermique utilise la même constante de temps lorsque le moteur chauffe et refroidit.

Niveaux d'alarme et de défaut

Les niveaux d'alarme et de défaut sont sélectionnés aux paramètres *ChargeLimAlmMot1 (31.03)* et *ChargeLimDéfM1 (31.04)*. En cas de dépassement, l'alarme **A107 SurchargMot1** est signalée ou le variateur déclenche sur défaut **F507 SurchargMot1**. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme.

Les valeurs pré-réglées sont sélectionnées pour conférer une capacité de surcharge assez élevée. La valeur conseillée pour la limite d'alarme est de 102 % et pour la limite de défaut, 106 % (du courant nominal moteur). L'échauffement est donc le suivant :

- Φ_{alarme} == $[ChargeLimAlmMot1 (31.03)]^2 = (102\%)^2 = 1.02^2 = 1.04$ et
- $\Phi_{défaut}$ == $[ChargeLimDéfM1 (31.04)]^2 = (106\%)^2 = 1.06^2 = 1.12$.

La sortie d'échauffement du modèle est donnée par le signal *TempéCalculéeM1 (1.20)*.

Sélection du modèle thermique

L'activation des modèles thermiques se fait au paramètre *TpsThModèleMot1 (31.01)* en réglant une valeur supérieure à 0.

Constante de temps thermique

La constante de temps pour le modèle thermique est réglée au paramètre

TpsThModèleMot1 (31.01).

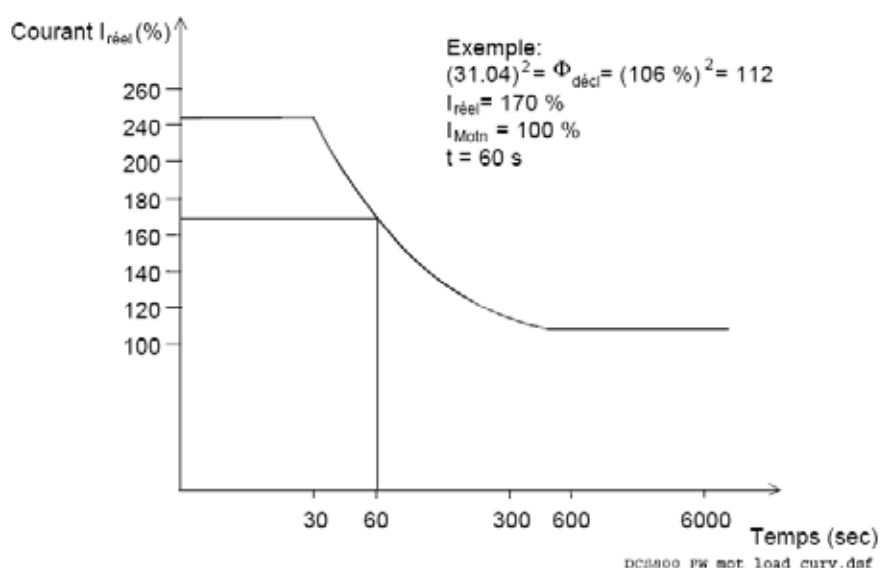
Si cette constante est fournie par le constructeur du moteur, réglez-la au paramètre *TpsThModèleMot1 (31.01)*.

Souvent, le constructeur fournit une courbe qui définit le temps de surcharge autorisé : dans ce cas, la constante de temps thermique adéquate doit être calculée.

Exemple :

Vous voulez que le variateur déclenche si le courant moteur dépasse 170 % de sa valeur nominale pendant plus de 60 secondes.

Le niveau de base de défaut sélectionné est 106 % du courant nominal moteur, donc *ChargeLimDéfM1 (31.04) = 106 %*.



Courbe de charge moteur

N.B. :

Ces valeurs sont données uniquement à titre d'exemple !

Avec la formule (1), vous pouvez calculer la valeur correcte de τ , pour un démarrage à froid du moteur.

Avec :

$$(31.04)^2 = \Phi_{\text{trip}} = \frac{I_{\text{act}}^2}{I_{\text{Motn}}^2} * \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}} \right)$$

Résolution de l'équation :

$$\tau = -\frac{t}{\ln\left(1 - (31.04)^2 * \frac{I_{\text{Motn}}^2}{I_{\text{act}}^2}\right)} = -\frac{60\text{s}}{\ln\left(1 - 1.06^2 * \frac{1.0^2}{1.7^2}\right)} = 122\text{s}$$

Réglez *TpsThModèleMot1 (31.01) = 122 s*.

Surintensité excitation

La valeur nominale du courant d'excitation est réglée au paramètre *CourNomExcitM1* (99.11).

Le niveau de surintensité est réglé au paramètre *NivSurintExcitM1* (30.13). Son franchissement déclenche le variateur sur défaut **F515 SurinteExcM1**.

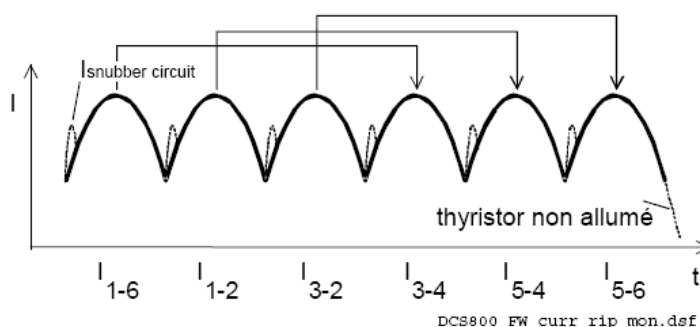
Ondulation courant d'induit

La régulation de courant inclut une fonction de contrôle de l'ondulation du courant. Cette fonction permet de détecter :

1. un thyristor ou fusible défectueux
2. un gain trop élevé (erreur de réglage) du régulateur de courant
3. un transformateur de courant défectueux (T51, T52)

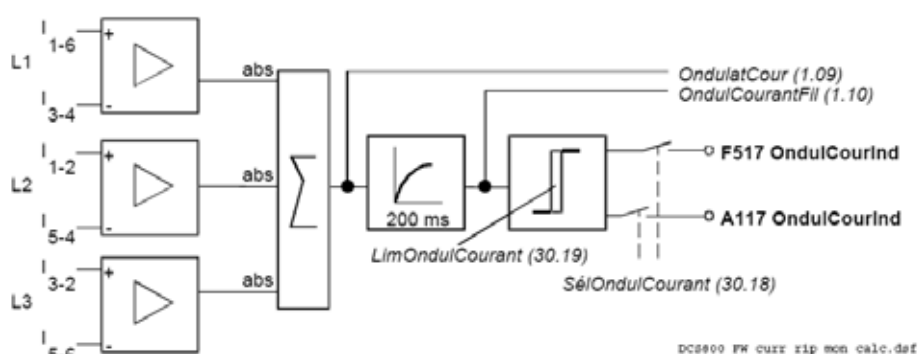
Le niveau de surveillance de l'ondulation du courant est réglé au paramètre *LimOndulCourant* (30.19). Son franchissement déclenche le variateur sur défaut **F517 OndulCourInd** ou signale l'alarme **A117 OndulCourInd** selon le réglage de *SélOndulCourant* (30.18).

La surveillance de l'ondulation du courant est basée sur la comparaison des courants négatif et positif de chaque phase. Le calcul se fait par paire de thyristors :



Surveillance du courant d'ondulation

La valeur de *OndulatCourant* (1.09) est calculée comme suit : $\text{abs}(I_{1-6} - I_{3-4}) + \text{abs}(I_{1-2} - I_{5-4}) + \text{abs}(I_{3-2} - I_{5-6})$. Par filtrage passe-bas de 200 ms, *OndulatCourantFilt* (1.10) est établi et comparé à *LimOndulCourant* (30.19).



Calcul de la surveillance du courant d'ondulation

N.B. :

La charge a une incidence sur le signal d'erreur *OndulCourantFil* (1.10).

Un courant proche de la limite continue/discontinue crée des valeurs d'environ $300\% * CourantConvertRel$ (1.15) si un thyristor n'est pas allumé.

Des charges inductives élevées donneront des valeurs d'environ $90\% * I_ConvertRelat$ (1.15) si un thyristor n'est pas allumé.

Conseil pour la mise en service :

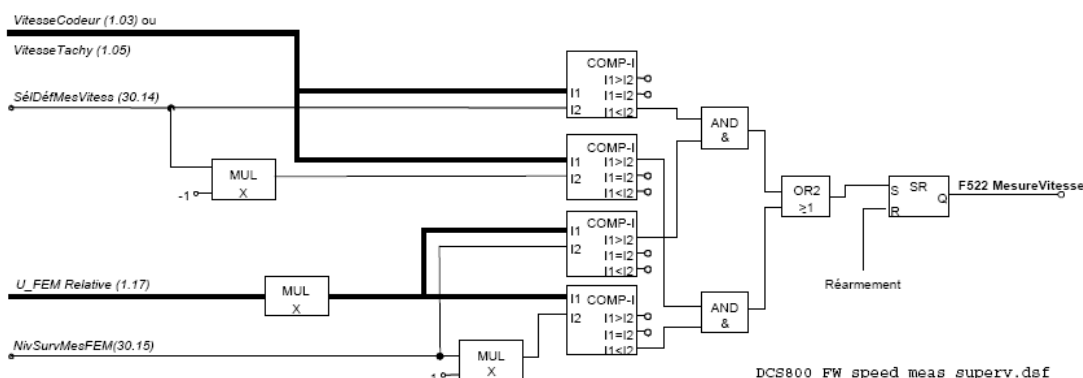
Il est impossible de pré-calculer des niveaux précis.

La régulation de courant réagit à une mesure de courant instable.

Le courant de charge est constamment surveillé indiquant si un thyristor n'est pas allumé.

Surveillance mesure vitesse

La fonction de surveillance de la mesure vitesse vérifie le bon fonctionnement d'une dynamo tachymétrique ou d'un codeur incrémental raccordé au moyen de la vitesse mesurée et de la FEM mesurée. Au-delà d'une certaine FEM, la vitesse mesurée doit se situer au-dessus d'un seuil donné. Le signe de la mesure de vitesse doit également être correct.



Supervision de mesure vitesse

Le variateur réagit selon le réglage du paramètre *SéIDéfMesVitesse* (30.17) lorsque :

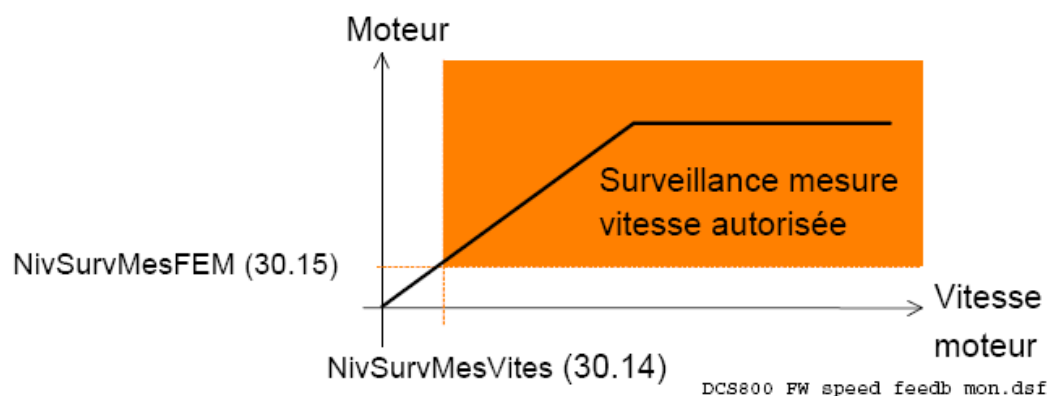
1. la FEM mesurée est supérieure à *NivSurvMesFEM* (30.15) et
2. la mesure de vitesse *VitesseCodeur* (1.03), *VitesseTachy* (1.05) ou

$VitesseCodeur2$ (1.42) est inférieure à $NivSurvMesVites$ (30.14).

Exemple:

- $NivSurvMesVites$ (30.14) = 15 tr/min
- $NivSurvMesFEM$ (30.15) = 50 V

Le variateur déclenche lorsque la FEM est supérieure à 50 V et la mesure de vitesse est ≤ 15 tr/min.



Fonction de surveillance de la mesure vitesse

Le réglage du paramètre $SéIDéfMesVites$ (30.17) définit le mode de fonctionnement du variateur en cas de problème de mesure vitesse :

1. le variateur déclenche immédiatement sur défaut **F522 MesureVitesse**.
2. la mesure vitesse passe sur FEM et le variateur s'arrête selon le réglage du paramètre $RampArrêtUrgenc$ (22.11), puis déclenche sur défaut **F522 MesureVitesse**.
3. la mesure de vitesse passe sur FEM et l'alarme **A125 AlmMesVites** est signalée.
4. Cette fonction ne peut être utilisée que si 2 codeurs incrémentaux sont raccordés. Selon le réglage du paramètre $SéIMesVitesseM1$ (50.03), la mesure de vitesse passe du codeur 1 au codeur 2 ou vice versa en cas de problème et l'alarme **A125 SAImMesureVites** [$MotAlarme2$ (9.07) bit 8] est signalée.

En cas de défluxage, le variateur déclenche immédiatement sur défaut **F522 DéfMesureVites**, sauf si deux codeurs incrémentaux sont utilisés.

Protection contre le blocage rotor

La protection contre le blocage rotor déclenche le convertisseur sur défaut **F531 BlocagMoteur** lorsque le moteur est susceptible de s'échauffer. Le rotor est bloqué mécaniquement ou la charge reste trop élevée. Il est possible de régler la supervision (temps, vitesse et couple).

La protection contre le blocage rotor déclenche le variateur si :

1. la vitesse réelle est inférieure à $VitBlocageRotor$ (30.02) et
2. le couple réel est supérieur à $CpleBlocagRotor$ (30.03)
3. pendant une durée supérieure à celle réglée dans $TpsBlocageRotor$

(30.01).

Protection contre les survitesses

Le moteur est protégé contre les survitesses (ex., lorsque le variateur est réglé en couple et la charge chute de manière intempestive).

Le niveau de survitesse est réglé au paramètre *SurvitesseMot1* (30.16). Le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F532 SurvitessMot**.

Montée de courant

La protection contre les montées de courant rapides en mode générateur est réglée au paramètre *MontMaxCourInd* (30.10).

Le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F539 MontCourRapi**. Si le disjoncteur c.c. est monté, il déclenche et le contacteur principal s'ouvre.

Sous-intensité excitation

La valeur nominale du courant d'excitation est réglée au paramètre *CourNomExcitM1* (99.11).

Le niveau de courant d'excitation mini est réglé au paramètre *ExcitMiniM1* (30.12). le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F541 SousIntExcM1**.

TempoDéfMiniExc (45.18) permet de régler une temporisation pour le défaut **F541 SousIntExcM1**.

Polarité tachy ou codeur

La polarité de la dynamo tachymétrique ou du codeur incrémental, selon le réglage du paramètre *SéIMesVitesseM1* (50.03) est comparée à la FEM. Si elle est erronée, le variateur déclenche sur défaut **F553 DéfPolaTachy**.

Plage de valeur dynamo tachymétrique




Si un dépassement de l'entrée EATachy est imminent, le variateur déclenche sur défaut **F554 DéfValTachy**. Vérifiez les raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte SDCS-CON-4.

Messages d'état

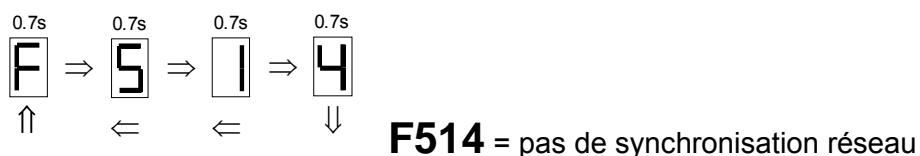
Affichage des signaux d'état, de défaut et d'alarme

Types de signaux et d'informations affichés

Les informations fournies par les variateurs DCS800 sont de plusieurs types : informations générales, erreurs système à la mise sous tension, signaux de défaut, signaux d'alarme.

	informations générales
 	erreurs système à la mise sous tension
F	signaux de défaut
A	signaux d'alarme

L'afficheur sept segments (H2500) de la carte de commande SDCS-CON-4 fournit toutes ces informations, sous forme codée. Les lettres et nombres des codes multicaractères sont affichés les uns après les autres pendant 0,7 seconde. Les messages en clair correspondants sont affichés sur la micro-console et dans la pile de défauts de DriveWindow et DriveWindow Light.



Pour la lecture via les sorties logiques ou la communication avec le système de commande, des mots de 16 bits sont disponibles, tous les signaux de défaut ou d'alarme apparaissant sous forme codée binaire.

- *MotDéfaut1 (9.01),*
- *MotDéfaut2 (9.02),*
- *MotDéfaut3 (9.03),*
- *MotDéfaut4 (9.04),*
- *MotDéfautUtilis (9.05),*
- *MotAlarme1 (9.06),*
- *MotAlarme2 (9.07),*
- *MotAlarme3 (9.08) et*
- *MotAlarmeUtilis (9.09)*

Informations générales

Carte SDCS-CON-4

Les informations générales sont présentées sur l'afficheur sept segments de la carte de commande SDCS-CON-4.

Afficheur 7 segments	Message sur micro-console, DriveWindow et DriveWindow Light	Signification du message	Nota
8	Aucun	Le programme système ne fonctionne pas	1
.	Aucun	Le programme fonctionne, aucun défaut ni alarme détectés	-
-	Aucun	Chargement en cours du programme système dans la carte de commande SDCS-CON-4	-
d	Aucun	Chargement en cours du contenu de la micro-console dans la carte de commande SDCS-CON-4	-
u	Aucun	Formatage en cours du text de la micro-console du DCS800 – ne pas mettre hors tension	-

Erreurs à la mise sous tension (E)

Carte SDCS-CON-4

Les erreurs à la mise sous tension sont signalées sur l'afficheur sept segments de la carte SDCS-CON-4. En cas d'erreur signalée, le variateur ne démarrera pas.

Afficheur 7 segments	Message sur micro-console, DriveWindow et DriveWindow Light	Signification du message	Nota
E01	Aucun	Erreur de contrôle/vérification mémoire Flash programme système	1,2
E02	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire ROM (SDCS-CON-4)	1,2
E03	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire RAM (SDCS-CON-4, adresses paires)	1,2
E04	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire RAM (SDCS-CON-4, adresses impaires)	1,2
E05	Aucun	Incompatibilité matérielle (SDCS-CON-4, carte inconnue)	1,2
E06	Aucun	Dépassement temporisation chien de garde de la carte de commande SDCS-CON-4	1,2

1. Les appareils doivent être mis hors tension et sous tension. Si le défaut se reproduit, vérifiez les cartes SDCS-CON-4, SDCS-PIN-4 et SDCS-POW-4 et, au besoin, remplacez-les.
2. Les erreurs à la mise sous tension sont immédiatement signalées. Si ce type d'erreur est signalé en cours de fonctionnement normal, il s'agit en général d'un problème de CEM. Dans ce cas, vérifiez que les câbles, le convertisseur et l'armoire sont correctement mis à la terre.

Localisation des défauts

Signaux de défaut (F)

Pour prévenir les situations dangereuses et éviter d'endommager le moteur, le variateur ou tout autre matériel, les valeurs de certaines grandeurs physiques sont limitées avec des paramètres qui déclenchent une alarme ou un défaut si les limites sont franchies (ex., tension d'induit maxi, température du convertisseur maxi). Des défauts peuvent également être le fait de situations qui empêchent un fonctionnement normal du variateur (ex., fusible fondu).

La détection d'un défaut entraîne l'arrêt d'urgence immédiat du variateur pour éviter tout danger ou dégât. Le variateur est arrêté automatiquement et ne peut être redémarré avant d'avoir résolu le problème.

Tous les défauts, à l'exception de :

- **F501 SousTensAux,**
- **F525 ErrCodeType,**
- **F547 DéfMatériel et**
- **F548 DéfLogiciel**

peuvent être réarmés après disparition du défaut.

Procédure de réarmement d'un défaut :

- Désactivez les commandes **Marche** et **Enc** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 3 et 0]
- Supprimez l'origine des défauts
- Acquitez le défaut avec une commande de **Réarmement** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 7] via une entrée logique, un système de commande ou en mode **Local** avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light
- En fonction de l'état du système, réactivez les commandes **Marche** et **Enc** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 3 et 0]

Les signaux de défaut déclenchent complètement ou partiellement le variateur en fonction du niveau de déclenchement :

Niveau de défaut 1 :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation
- ouverture immédiate du contacteur du ventilateur

Niveau de défaut 2 :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le défaut est détecté ou que le délai de *TempoVentilat (21.14)* n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 3 :

Le variateur est arrêté selon le réglage de *SéIDéfMesVitess (30.36)* et :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation si *SéIDéfMesVitess (30.36)* = **RoueLibre**, mais il reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur ou si *SéIDéfMesVitess (30.36)* = **FreinageDyn**

- le contacteur du ventilateur reste fermé
- Une fois arrêté,
- le contacteur principal ne peut pas être refermé
 - le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
 - le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 4 :

Le variateur est arrêté selon le réglage de *TypeArrêtDéfaut* (30.30) :

- ouverture immédiate du contacteur principal si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** ou **FreinageDyn** mais il reste fermé si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe** ou **LimiteCouple**
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** mais il reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur ou si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe**, **LimiteCouple** ou **FreinageDyn**
- ouverture immédiate du contacteur du ventilateur si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** mais il reste fermé si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe**, **LimiteCouple** ou **FreinageDyn**

Une fois arrêté,

- ouverture immédiate du contacteur principal
- le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 5 :

Le variateur est arrêté sur commande de rupture de communication [*PerteCmdeLocale* (30.27), *RuptureCommunic* (30.28), *Ch0RuptureComm* (70.05) ou *Ch2RuptureComm* (70.15)] :

- le contacteur principal est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné.
- le contacteur d'excitation est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné. Il reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur.
- le contacteur du ventilateur est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné.

Une fois arrêté,

- ouverture immédiate du contacteur principal
- le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé

Tout défaut reste activé jusqu'à ce que l'origine du problème disparaisse et que l'ordre **Réarmement** [*MCPUtilisé* (7.04) bit 7] soit reçu.

Afficheur 7 segments	Message sur micro-console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut						
F501	501 SousTensAux	<p>Sous-tension auxiliaire : La tension auxiliaire est trop faible avec le variateur en fonctionnement. Si vous ne pouvez réarmer le défaut, vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - les tensions auxiliaires internes (SDCS-CON-4) - et remplacez la carte SDCS-CON-4 et / ou SDCS-PIN-4 ou la carte SDCS-POW-4. <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">Tension auxiliaire</td> <td style="width: 50%;">Niveau de déclenchement</td> </tr> <tr> <td>230 V c.a.</td> <td>< 185 V c.a.</td> </tr> <tr> <td>115 V c.a.</td> <td>< 96 V c.a.</td> </tr> </table>	Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement	230 V c.a.	< 185 V c.a.	115 V c.a.	< 96 V c.a.	9.01, bit 0	PrêtMarche = 1	1
Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement										
230 V c.a.	< 185 V c.a.										
115 V c.a.	< 96 V c.a.										
F502	502 SurlIntensInd	<p>Surintensité d'induit: Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>NivSurtintensInd (30.09)</i> - réglage des paramètres du groupe 43 (régulation de courant : réglage du régulateur de courant d'induit) - limites de couple et de courant du groupe 20 - tous les raccordements du circuit d'induit - thyristors défectueux - câblage du circuit d'induit - raccordement des circuits d'allumage et des transformateurs de courant s'il s'agit d'une solution de modernisation 	9.01, bit 1	toujours	3						
F503	503 SurTensIndui	<p>Surtension d'induit (c.c.) : Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - si le réglage de <i>NivSurtensIndui (30.08)</i> est adapté au système - réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage régulateur courant d'excitation, réglage régulateur FEM, linéarisation de flux) - courant d'excitation trop élevé (ex., problèmes de défluxage) - si le moteur a été accéléré par la charge - survitesse - si la mise à l'échelle de la vitesse est correcte, cf. <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> - si la mesure de tension d'induit est correcte - connecteurs X12 et X13 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51 	9.01, bit 2	toujours	1						

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F504	504 DéfThermConv	Echauffement anormal convertisseur : Attendez que le convertisseur refroidisse. Température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i> . Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - ouverture de la porte du convertisseur - tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - sens de rotation du ventilateur du convertisseur - composants du ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement (filtre) du convertisseur - température ambiante - cycle de charge excessif - connecteur X12 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur SDCS-PIN-4/51 	9.01, bit 3	toujours	2
F505	505 DétecCourRés	Détection de courant résiduel (somme de I_{L1}, I_{L2}, $I_{L3} \neq 0$): Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SéIDétCourRésid (30.05)</i>, <i>LimDétCourRésid (30.06)</i>, <i>TempoDétCourRés (30.07)</i> - transformateur de courant sommateur, au besoin, remplacez le transformateur ou la carte SDCS-IOB-3 - sectionnez l'alimentation réseau, vérifiez la tension nulle dans les circuits d'induit et d'excitation, mesurez la résistance d'isolement de l'installation complète 	9.01, bit 4	toujours	1
F506	506 DéfThermMot1	Echauffement anormal mesuré moteur 1 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température du moteur repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempLimDéfM1 (31.07)</i>, <i>SéIKlixonMot1 (31.08)</i> - température du moteur - tension d'alimentation du ventilateur du moteur - sens de rotation du ventilateur du moteur - composants du ventilateur du moteur - prise d'air de refroidissement (filtre) moteur - câblage et sondes thermiques du moteur - température ambiante - cycle de charge excessif - entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3 	9.01, bit 5	toujours	2
F507	507 SurchargMot1	Surcharge calculée moteur 1 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur continue de tourner jusqu'à ce que la valeur calculée repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>ChargeLimDéfM1 (31.04)</i> 	9.01, bit 6	toujours	2

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F508	508 DéfCarteE/S	<p>Carte d'E/S introuvable ou défectueuse : Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>EtatE/Sexternes (4.20), AdresseDCSLink (94.01), ModuleCodeur2 (98.01), ModuleCommunic (98.02), ModuleExt1E/SL (98.03), ModuleExt2E/SL (98.04), ModuleExtE/SA (98.06), ModE/SAMesThMot (98.12), ConfigCarte E/S (98.15)</i> - SDCD-COM-8 - raccordement des câbles plats entre SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-2/3 - <i>Diagnostic (9.11)</i> 	9.01, bit 7	always	1
F509	509 DéfThermMot2	<p>Echauffement anormal mesuré moteur 2 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempérLimDéfM2 (49.37), SéIKlixonMot2 (49.38)</i> - Température moteur (laissez refroidir le moteur puis redémarrez) - tension d'alimentation ventilateur du moteur - Sens de rotation du ventilateur du moteur - composants ventilateur du moteur - prise d'air de refroidissement (filtre) moteur - câblage et sondes thermiques moteur - température ambiante - cycle de charge excessif - entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3 	9.01, bit 8	toujours	2
F510	510 SurchargMot2	<p>Surcharge calculée moteur 2 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur continue de tourner jusqu'à ce que la charge repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>ChargeLimDéfM2 (49.34)</i> 	9.01, bit 9	toujours	2
F511	511 DéfVentiConv	<p>Courant ventilateur du convertisseur : Uniquement si <i>TempoTempérConv (97.05) ≠ 0</i> et si une carte PW-10002/3 est connectée sur SDCS-PIN-4/51. Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - sens de rotation du ventilateur du convertisseur - composants du ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement du convertisseur - connecteur X12 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur SDCS-PIN-4/51 	9.01, bit 10	PrêtMarche = 1	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F512	512 SousTensRés	<p>Sous-tension réseau (c.a.) : Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>DéfAlimRéseau (30.21), TensionRésMini1 (30.22), TensionRésMini2 (30.23)</i> - Présence des 3 phases - Si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - Fermeture et ouverture du contacteur principal - Si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés (99.10)</i>] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51 	9.01, bit 11	PrêtMarche = 1	3
F513	513 SurTensRésea	<p>Surtension réseau (c.a.): Tension réseau réelle $> 1,3 * TensionNomRés (99.10)$ pendant plus de 10 s et PrêtMarche = 1. Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés (99.10)</i>] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51 	9.01, bit 12	PrêtMarche = 1	1
F514	514 DéfSyncRésea	<p>Défaut de synchronisation avec le réseau (c.a.) : Perte de la synchronisation avec la fréquence réseau. Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>VerrPhaseLimDév (97.13)</i> - alimentation réseau - fusibles, etc. - fréquence réseau (50 Hz \pm5 Hz; 60 Hz \pm5 Hz) et stabilité (df/dt = 17 %/s) [<i>SortieVerrPhase (3.20)</i>] 	9.01, bit 13	PrêtMarche = 1	3
F515	515 SurinteExcM1	<p>Surintensité du circuit d'excitation moteur 1 : Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>NivSurintExciM1 (30.13)</i>, - réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage du régulateur de courant d'excitation) - raccordement de l'excitation - isolation des câbles et de l'enroulement d'excitation - résistance de l'enroulement d'excitation - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.01, bit 14	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F516	516 DéfCommExcM1	Rupture communication excitation moteur 1 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempoExcitation (94.07)</i> - raccordement des câbles plats entre SDCS-CON-4 et SDCS-PIN-4 - tension auxiliaire des excitations intégrées et externes - raccordement des câbles de la liaison DCSLink - réglage commutateur DIP S1100:1 de la liaison DCSLink = ON (DCF803-0035 et FEX-425-Int) - Réglage des adresses sur la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink (94.01)</i>, <i>AdresseExcitM1 (94.08)</i>] ou interrupteurs S800 et S801 sur DCF803-0035 et FEX-425-Int] - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.01, bit 15	PrêtMarche = 1	1
F517	517 OndulCourInd	Ondulation courant d'induit : Un ou plusieurs thyristors ne sont pas conducteurs. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SélOndulCourant (30.18)</i>, <i>LimOndulCourant (30.19)</i> - Gain trop élevé du régulateur de courant [<i>GainRégCourMot1 (43.06)</i>] - Mesure du courant avec oscilloscope (6 pulses d'un cycle visibles ?) - Fusibles en parallèle - Résistance gâchette-cathode thyristor - Raccordement gâchette thyristor - Transformateurs de courant (T51, T52) 	9.02, bit 0	EnMarche= 1	3
F518	518 SurinteExcM2	Surintensité du circuit d'excitation moteur 2 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>NivSurintExcitM2 (49.09)</i> - réglage des paramètres du groupe 49 (excitation : réglage du régulateur de courant d'excitation) - raccordement de l'excitation - isolation des câbles et de l'enroulement d'excitation - résistance de l'enroulement d'excitation - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.02, bit 1	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F519	519 DéfCommExcM2	Rupture communication excitation moteur 2 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempoExcitation (94.07)</i> - Raccordement câbles plats entre les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-PIN-4 - Tension auxiliaire pour excitations intégrées et externes - Raccordement des câbles de la liaison DCSSLink - Raccordement de la liaison DCSSLink - Réglages des adresses sur la liaison DCSSLink [<i>AdresseDCSSLink (94.01)</i>, <i>AdresseExcitM2 (94.09)</i>] - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.02, bit 2	PrêtMarche = 1	1
F521	521 NoAckExcitat	Moteur sélectionné, aucun signal d'acquiescement des excitations : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i>, si la selection correspond au type d'excitation, <i>EtatExcitMot1 (6.12)</i>, <i>EtatExcitMot2 (6.13)</i> - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.02, bit 4	PrêtMarche = 1	1
F522	522 MesureVitesse	Moteur sélectionné, mesure vitesse : Mesure vitesse du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique erronée. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SéIMesVitesseM1 (50.03)</i>, <i>SéIDéfMesVitesse (30.36)</i>, <i>SéIDéfMesVitesse (30.17)</i> , <i>NivSurvMesFEM (30.15)</i>, <i>NivSurvMesVitesse (30.14)</i> - Codeur incrémental : codeur lui-même, alignement, câblage, accouplement, alimentation (mesure trop faible ?), problèmes mécaniques - Dynamo tachymétrique : dynamo tachymétrique elle-même, polarité et tension dynamo tachymétrique, alignement, câblage, accouplement, problèmes mécaniques, cavalier S1 de la carte SDCS-CON-4 - FEM : raccordement convertisseur – circuit d'induit fermé - Cartes SDCS-CON-4, SDCS-IOB-3, SDCS-POW-4 	9.02, bit 5	toujours	3
F523	523 NoAckVenExt	Aucun signal d'acquiescement ventilateur externe : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>AckVentilMoteur (10.06)</i> - contacteur du ventilateur externe - circuit du ventilateur externe - tension d'alimentation du ventilateur externe - E/S logiques utilisées (groupe 14) 	9.02, bit 6	PrêtMarche = 1	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F524	524 NoAckContaPr	Aucun signal retour du contacteur principal : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>AckContactPrinc (10.21)</i> - Séquence de fermeture-ouverture - le contacteur auxiliaire (relais) ferme le contacteur principal après réception de la commande On/Off. - relais de sécurité - E/S logiques utilisées (groupe 14) 	9.02, bit 7	PrêtMarche = 1	3
F525	525 ErrCodeType	Erreur code type : Lorsque vous utilisez les modules D1, D2, D3 ou D4, la plage de courant et de tension du code type est limitée à 1000 A CC maxi et 600 VCA maxi. Check: <ul style="list-style-type: none"> - <i>CodeType (97.01), ValEchelRégCour (97.02), S ValEchelRégTens (97.03)</i> 	9.02, bit 8	toujours	1
F526	526 DéfExtEntLog	Défaut externe via entrée logique : Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SélDéfautExtern (30.31), SélDéfautExternON (30.33)</i> 	9.02, bit 9	Toujours ou PrêtMarche = 1	1
F527	527 NoAckVenConv	Aucun signal d'acquiescement du ventilateur du convertisseur : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>AckVentilConver (10.20)</i> - <i>TempoVentil (21.14)</i> - contacteur du ventilateur du convertisseur - circuit du ventilateur du convertisseur - thermorupteur Klixon du ventilateur du convertisseur - tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - E/S logiques utilisées (groupe 14) 	9.02, bit 10	PrêtMarche = 1	4
F528	528 RuptComSérie	Rupture communication sur liaison série : Ce défaut n'est activé qu'après réception par le variateur du premier dataset du système de commande. Avant réception, seule l'alarme A128 RuptComSérie est activée afin de supprimer les défauts inutiles (la mise en route du système de commande est généralement plus lente que celle du variateur). Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>ChoixCommande (10.01), RuptureCommunic (30.28), TempoDéfCommSér (30.35), ModuleCommunic (98.02)</i> - Réglages des paramètres du groupe 51 (liaison série) - Câble de la liaison série - Raccordement de la liaison série - Coupleur réseau 	9.02, bit 11	Toujours si <i>TempoDéfCommSér (30.35) ≠ 0</i>	5

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F529	529 DéfExcitMot1	Défaut excitation moteur 1 : Détection d'un défaut lors de l'auto-diagnostic de l'excitation ou défaut d'alimentation dans l'excitation 1. Vérifiez: <ul style="list-style-type: none"> - fonctionnement de l'excitation et, au besoin, remplacez-la - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.02, bit 12	toujours	1
F530	530 DéfExcitMot2	Défaut excitation moteur 2 : Détection d'un défaut lors de l'auto-diagnostic de l'excitation ou défaut d'alimentation de l'excitation 2. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - fonctionnement de l'excitation et, au besoin, remplacez-la. - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.02, bit 13	toujours	1
F531	531 BlocagMoteur	Moteur sélectionné, moteur bloqué : Le couple moteur a dépassé <i>CpleBlocagRotor (30.03)</i> pendant un temps supérieur à celui réglé au paramètre <i>TpsBlocageRotor (30.01)</i> alors que la mesure vitesse était inférieure à <i>VitBlocageRotor (30.02)</i> . Vérifiez: <ul style="list-style-type: none"> - Moteur bloqué (accouplements mécaniques du moteur) - Caractéristiques de la charge - Niveau du courant d'excitation - réglage des paramètres du groupe 20 (limites : limites de couple et de courant) 	9.02, bit 14	EnMarche = 1	3
F532	532 SurvitessMot	Moteur sélectionné, survitesse moteur : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SurvitesseMot1 (30.16)</i> - Réglage des paramètres du groupe 24 (régulation vitesse: régulateur de vitesse) - Mise à l'échelle de la boucle du régulateur de vitesse [<i>FormatVitesUtil (2.29)</i>] - Comparaison vitesse du variateur [<i>VitesseMoteur (1.04)</i>] / vitesse moteur mesurée (tachymètre manuel) - Courant d'excitation - Mesure vitesse (codeur incrémental, dynamo tachymétrique) - Raccordement de mesure vitesse - Si le moteur a été accéléré par la charge - En cas de regulation FEM, si la mesure de tension c.c. (C1, D1) peut être permutée. 	9.02, bit 15	toujours	3

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F533	533 DéfTpsInvers	Temps d'inversion : Le sens du courant n'a pas changé avant fin de la tempo réglée au paramètre <i>TempoCourantNul</i> (97.19) ou <i>TempoInvers12P</i> (47.05). Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - Moteur fortement inductif - Tension moteur trop élevée par rapport à la tension réseau 	9.03, bit 0	EnMarche = 1	3
F534	534 DiffCour12P	Différence de courant 12 pulses (uniquement pour applications 12 pulses parallèle) Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>LimDiffCourant</i> (47.02), <i>TempoDiffCourt</i> (47.03) - Réglage des paramètres du groupe 43 (régulation de courant : régulateur courant d'induit) 	9.03, bit 1	toujours	3
F535	535 Communic12P	Communication 12 pulses : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>Tempo12Pulses</i> (94.03) - Raccordement des câbles de la liaison DCSTLink - Raccordement de la liaison DCSTLink - Réglage des adresses de la liaison DCSTLink [<i>AdresseDCSTLink</i> (94.01), <i>AdresseEscl12P</i> (94.04)] 	9.03, bit 2	PrêtON = 1	3
F536	536 DéfEsclav12P	Défaut application Esclave 12 pulses Maître 12 pulses déclenché par un défaut de l'esclave 12 pulses. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - Pile de défauts de l'esclave 12 pulses 	9.03, bit 3	PrêtON = 1	4
F537	537 ExcM1NonPrêt	Excitation moteur 1 non prête : Perte du signal « excitation prête » en cours de fonctionnement. Pas de tension c.a. ou défaut de synchronisation. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - La présence de toutes les phases - Si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.03, bit 4	PrêtMarche = 1	1
F538	538 ExcM2NonPrêt	Excitation moteur 2 non prête : Perte du signal « excitation prête » en cours de fonctionnement. Pas de tension c.a. ou défaut de synchronisation. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - la présence de toutes les phases - si la tension fluctue dans la plage admissible - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes) 	9.03, bit 5	PrêtMarche = 1	1
F539	539 MontCourRapi	Montée rapide de courant : Montée de courant réel di/dt trop rapide. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>MontMaxCourInd</i> (30.10) 	9.03, bit 6	EnMarche = 1 et mode générateur	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F540	540 DéfautCom-8	SDCS-COM-8 défectueuse : Vérifiez : - Remplacez SDCS-COM-8 et/ou SDCS-CON-4	9.03, bit 7	PrêtON = 1	1
F541	541 SousIntExcM1	Sous-intensité excitation moteur 1 Vérifiez : - <i>DéfExcitMiniM1 (30.12), TempoDéfMiniExc (45.18)</i> - Réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage régulateur courant d'excitation, réglage régulateur FEM, linéarisation du flux) - Sur plaque signalétique du moteur : courant mini au défluxage maxi (vitesse maxi) - Fusibles circuit d'excitation - Si le courant d'excitation oscille - Si le moteur a une réaction d'induit élevée - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 8	toujours	1
F542	542 SousIntExcM2	Sous-intensité excitation moteur 2 Vérifiez : - <i>DéfMiniExcitM2 (49.08), TempoDéfMiniExc (45.18)</i> - Réglage des paramètres du groupe 44 (excitation: réglage du régulateur de courant d'excitation, réglage du régulateur FEM, linéarisation de flux) - Sur la plaque signalétique du moteur : courant mini au défluxage maxi (vitesse maxi) - Fusibles circuit d'excitation - Si le courant d'excitation oscille - Si le moteur a une réaction d'induit élevée - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 9	toujours	1
F543	543 Comm_Com-8	Communication entre la carte de commande SDCS-COM-8 et le système de commande ou la liaison Maître-Esclave Vérifiez : - <i>ChoixCommande (10.01), Ch0RuptureComm (70.05), Ch0Tempo (70.04), Ch2RuptureComm (70.15), Ch2Tempo (70.14)</i> - Câbles optiques raccordés au système de commande (voie CH0), - Coupleurs avec le système de commande - Câbles optiques entre le maître et les esclaves (voie CH2)	9.03, bit 10	PrêtON = 1	5

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F544	544 RuptuDCSLink	Rupture de communication Maître-Esclave ou variateur-variateur Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - RuptureCommunic (30.28), AdresseBAL1 (94.12), AdresseBAL2 (94.18), AdresseBAL3 (94.24), AdresseBAL4 (94.30), TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL44 (94.31) - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglage des adresses de la liaison DCSLink [AdresseDCSLink (94.01)] 	9.03, bit 11	toujours	5
F545	545 DéfChargAppl	Défaut chargement application Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - Diagnostic (9.11) 	9.03, bit 12	toujours	1
F546	546 PerteCmdeLoc	Perte commande locale : Défaut de communication avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light en mode local. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - PerteCmdeLocale (30.27) - Si la micro-console est connectée - Raccordement - Câbles 	9.03, bit 13	local	5
F547	547 DéfMatériel	Défaut matériel : Pour des détails, cf. Diagnostic (9.11) .	9.03, bit 14	toujours	1
F548	548 DéfLogiciel	Défaut logiciel : Pour des détails, cf. Diagnostic (9.11).	9.03, bit 15	toujours	1
F549	549 CompatibPara	Compatibilité paramètres : Lors du réglage des paramètres ou de la mise sous tension, le programme système tente d'écrire leurs valeurs. Si le réglage est impossible ou incompatible, le paramètre est réglé sur le pré-réglage usine. Les paramètres à l'origine du défaut peuvent être identifiés avec Diagnostic (9.11). Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - réglage des paramètres 	9.04, bit 0	toujours	1
F550	550 DéfLecMémPar	Lecture carte mémoire paramètre Défaut de lecture du jeu de paramètres effectifs ou d'un jeu de paramètres utilisateur dans la mémoire Flash ou la carte mémoire (erreur de total de contrôle) Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - Carte mémoire et - SDCS-CON-4 	9.04, bit 1	toujours	1
F551	551 DéfValEntAna	Valeur entrée analogique Valeur d'une des entrées analogiques inférieure à 4 mA / 2 V. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - SéIDéf4mAEntAna (30.29) - Raccordements et câbles des entrées analogiques utilisées - Polarité de raccordement 	9.04, bit 2	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F552	552 DéfFreinMéca	Moteur sélectionné, frein mécanique : Signal d'acquittement frein ouvert ou frein fermé non reçu. Vérifiez : - SélAckFreinMot1 (42.02), M1BrakeFltTime (42.05), FoncDéfautFrein (42.06), M1BrakeLongTime (42.12) - frein - câblage du frein - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.04, bit 3	toujours	3
F553	553 DéfPolaTachy	Moteur sélectionné, polarité tachy : La polarité de la dynamo tachymétrique ou du codeur incrémental [selon le réglage du paramètre M1SpeedFbSell (50.03)] est comparée à la FEM. Vérifiez: - NivSurvMesFEM (30.15), NivSurvMesVites (30.14) - Polarité du câble dynamo tachymétrique - Polarité du câble du codeur incrémental (ex., permutation voies A et non A) - Polarité des câbles d'excitation et d'induit - Sens de rotation du moteur	9.04, bit 4	toujours	3
F554	554 DéfValTachy	Moteur sélectionné, plage de valeurs dynamo tachymétrique Dépassement d'entrée EATachy Vérifiez : - La qualité des raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte de commande SDCS-CON-4	9.04, bit 5	toujours	3
F556	556 TorqProving	Moteur sélectionné, confirmation de couple : Signal d'acquittement de la confirmation de couple non reçu. Vérifiez: - M1TorqProvTime (42.10) - Le programme Adaptatif, le programme d'application ou le système de commande qui envoie le signal d'acquittement TorqProvOK [MotCdeAux2 (7.03) bit 11]	9.04, bit 7	Pendant que M1TorqProvTime (42.10) is activé	3
F601	601 Déf1ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 11	toujours	1
F602	602 Déf2ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 12	toujours	1
F603	603 Déf3ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 13	toujours	1
F604	604 Déf4ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 14	toujours	1
F605	605 Déf5ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 15	toujours	1
F610	610 DéfUtilis1	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 0	toujours	1
F611	611 DéfUtilis2	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 1	toujours	1

Localisation des défauts

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau défaut
F612	612 DéfUtilis3	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 2	toujours	1
F613	613 DéfUtilis4	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 3	toujours	1
F614	614 DéfUtilis5	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 4	toujours	1
F615	615 DéfUtilis6	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 5	toujours	1
F616	616 DéfUtilis7	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 6	toujours	1
F617	617 DéfUtilis8	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 7	toujours	1
F618	618 DéfUtilis9	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 8	toujours	1
F619	619 DéfUtilis10	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 9	toujours	1
F620	620 DéfUtilis11	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 10	toujours	1
F621	621 DéfUtilis12	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 11	toujours	1
F622	622 DéfUtilis13	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 12	toujours	1
F623	623 DéfUtilis14	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 13	toujours	1
F624	624 DéfUtilis15	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 14	toujours	1
F625	625 DéfUtilis16	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 15	toujours	1

Signaux d'alarme (A)

Une alarme est signalée en cas de situation susceptible d'être dangereuse. Dans ce cas, un message s'affiche et l'alarme est consignée dans la pile de défauts. Cependant, l'origine d'une alarme peut empêcher le variateur de poursuivre son fonctionnement normal. Dès que l'origine du problème est supprimée, l'alarme disparaît.

La pile de défauts indique l'alarme qui apparaît avec un signe + et l'alarme qui disparaît avec le signe -. Une alarme utilisateur qui apparaît comporte un 3 comme premier chiffre alors qu'une alarme utilisateur qui disparaît comporte un 4 comme premier chiffre.

Il existe 4 niveaux d'alarme.

Niveau d'alarme 1:

- Le contacteur principal ne peut être refermé après arrêt du variateur (aucun redémarrage possible)

Niveau d'alarme 2 :

- Le contacteur du ventilateur reste fermé tant que l'alarme est en cours
- Si l'alarme disparaît, *TempoVentilat (21.14)* débute

Niveau d'alarme 3 :

- la fonction de redémarrage automatique est activée [*MotEtatAuxil (8.02)* bit 15]
- **PrêtMarche** [*MotEtatPrincip (8.01)* bit 1] est désactivé mais le variateur redémarre automatiquement quand l'alarme disparaît
- angle d'allumage α est réglé sur 150°
- Impulsions d'allumage uniques

Niveau d'alarme 4 :

- Le variateur continue de fonctionner et l'alarme est signalée

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A101	101 Arrêt2EntLog	Off2 (Arrêt d'urgence / roue libre) en cours via entrée logique – interdiction de démarrage Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> , au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 0	PrêtMarche = 1	1
A102	102 ArrUrg3EntLg	Off3 (Arrêt d'urgence) en cours via entrée logique Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez: - <i>Arrêt Urgence (10.09)</i> , au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 1	PrêtMarche = 1	1
A103	103 NoAckDisjonc	Moteur sélectionné, pas de signal d'acquiescement disjoncteur c.c. : α est réglé sur 150° et des impulsions d'allumage uniques sont données, mais le variateur ne peut donc pas démarrer ou redémarrer tant que le signal retour du disjoncteur c.c. est absent. Vérifiez : - <i>NoAckDisjonc (10.23)</i> , au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 2	PrêtMarche = 1	3
A104	104 AlmThermConv	Echauffement anormal convertisseur : Attendez que le convertisseur refroidisse. Température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i> . L'alarme d'échauffement anormal du convertisseur s'affiche à environ 5°C sous la température de défaut. Vérifiez : - <i>AckVentilConver (10.20)</i> - <i>TempoVentila (21.14)</i> - Ouverture de la porte du convertisseur - tension d'alimentation ventilateur du convertisseur - sens de rotation ventilateur du convertisseur - composants ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement (filtre) du convertisseur - température ambiante - cycle de charge excessif - connecteur X12 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur la carte SDCS-PIN-4/51	9.06, bit 3	toujours	2
A105	105 NoAckFreinDy	Moteur sélectionné, freinage dynamique en attente : α est réglé sur 150° et des impulsions d'allumage uniques sont données, mais le variateur ne peut donc démarrer ou redémarrer tant que le freinage dynamique est actif. Vérifiez : - <i>AckFreinageDyna (10.22)</i>	9.06, bit 4	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A106	106 AlmThermMot1	Echauffement anormal mesuré moteur 1 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempLimDéfM1 (31.06)</i> - Température moteur - Tension d'alimentation ventilateur moteur - Sens de rotation ventilateur moteur - Composants ventilateur moteur - Prise d'air de refroidissement (filtre) du moteur - Câblage et sondes thermiques moteur - Température ambiante - Cycle de charge excessif - Entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3 	9.06, bit 5	toujours	2
A107	107 SurchargMot1	Surcharge calculée moteur 1 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>ChargeLimAlmMot1 (31.04)</i> 	9.06, bit 6	toujours	2
A109	109 AlmThermMot2	Echauffement anormal mesuré moteur 2 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>TempérLimAlmM2 (49.36)</i> - Température moteur - Tension d'alimentation ventilateur moteur - Sens de rotation ventilateur moteur - Composants ventilateur moteur - Prise d'air de refroidissement (filtre) du moteur - Câblage et sondes thermiques moteur - Température ambiante - Cycle de charge excessif - Entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3 	9.06, bit 8	toujours	2
A110	110 SurchargMot2	Surcharge calculée moteur 2 : Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>ChargeLimAlmM2 (49.33)</i> 	9.06, bit 9	toujours	2
A111	111 SousTensRés	Sous-tension réseau (c.a.) : α est réglé sur 150°; impulsions de démarrage uniques Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i>, <i>TensionRésMini1 (30.22)</i>, <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>, - la présence de toutes les phases - si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - fermeture et ouverture du contacteur principal - si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés (99.10)</i>] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51 	9.06, bit 10	PrêtMarche = 1	3

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A112	112 AlarmDCSLink	<p>Rupture de communication variateur-variateur et Maître-Esclave</p> <p>Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>RuptureCommunic</i> (30.28), <i>AdresseBAL1</i> (94.12), <i>AdresseBAL2</i> (94.18), <i>AdresseBAL3</i> (94.24), <i>AdresseBAL4</i> (94.30), <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL4</i> (94.31) - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglage des adresses de la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink</i> (94.01)] 	9.06, bit 11	toujours	4
A113	113 Comm_Com-8	<p>Communication SDCS-COM-8 (système de commande et Maître-Esclave)</p> <p>Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>Ch0RuptureComm</i> (70.05), <i>Ch0Tempo</i> (70.04), <i>Ch2RuptureComm</i> (70.15), <i>Ch2Tempo</i> (70.14) - Câbles optiques raccordés au système de commande (voie CH0) - Coupleurs avec le système de commande - Câbles optiques entre le maître et les esclaves (voie CH2) 	9.06, bit 12	toujours	4
A114	114 DiffCourInd	<p>Différence courant d'induit</p> <p>Ce message s'affiche si la référence de courant [<i>RéfCourantUtil</i> (3.12)] diffère du courant réel [<i>MotCur</i> (1.06)], pendant plus de 5 s, de plus de 20 % du courant nominal moteur.</p> <p>α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage uniques</p> <p>Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Fusibles CC fondus - Rapport entre tension d'alimentation réseau et FEM - <i>AlphaInduitMin</i> (20.15) réglé sur haut 	9.06, bit 13	EnMarche = 1	3
A115	115 AlmValTachy	<p>Moteur sélectionné, plage de valeurs dynamo tachymétrique</p> <p>Si A115 AlmValTachy s'affiche pendant plus de 10 s, il y a un dépassement de l'entrée EATachy.</p> <p>Vérifiez :</p> <ul style="list-style-type: none"> - La qualité des raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte de commande SDCS-CON-4 <p>Si A115 AlmValTachy s'affiche pendant 10 s et disparaît, <i>SurvitesseMot1</i> (30.16) ou <i>SurvitesseMot2</i> (49.21) a été changé. Dans ce cas, il faut procéder à un nouveau réglage fin de la dynamo tachymétrique [<i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy].</p>	9.06, bit 14	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A116	116 BrakeLongFalling	Moteur sélectionné, frein mécanique : Signal d'acquiescement frein fermé non reçu. Vérifiez : - <i>SélAckFreinMot1 (42.02)</i> , <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> , <i>M1BrakeLongTime (42.12)</i> - frein - câblage du frein E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.06, bit 15	toujours	4
A117	117 OndulCourInd	Ondulation courant d'induit : Un ou plusieurs thyristors ne sont plus conducteurs. Vérifiez : - <i>SélOndulCourant (30.18)</i> , <i>LimOndulCourant (30.19)</i> - Un gain trop élevé du régulateur de courant [<i>GainRégCourMot1 (43.06)</i>] - Mesure du courant avec oscilloscope (6 pulses d'un cycle visibles ?) - Raccordement des fusibles - Résistance gâchette-cathode thyristor - Raccordement gâchette thyristor - Transformateurs de courant (T51, T52)	9.07, bit 0	EnMarche = 1	4
A118	118 NouvAppTrouv	Nouvelle application trouvée sur Carte mémoire Activation d'une application sur la Carte mémoire via <i>SauveParamAppl (16.06)</i> = ActivPrgAppl	9.07, bit 1	Directement après branchement de la tension auxiliaire	1
A119	119 DifférApplic	Différence d'application entre le variateur et la Carte mémoire Activez l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl (16.06)</i> = ActivPrgAppl	9.07, bit 2	Directement après branchement de la tension auxiliaire	1
A120	120 ProtSurTens	Protection surtension active La protection contre les surtensions du DCF806 est activée et le convertisseur est bloqué. α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage uniques Vérifiez : - <i>ProtSurtension (10.13)</i> , au besoin, inverser le signal (groupe 10) - Câbles et raccordements du convertisseur d'excitation	9.07, bit 3	toujours	3
A121	121 EcheAutocal	Echec autocalibrage : Pour des détails, cf. <i>Diagnostic (9.11)</i> Pour supprimer l'alarme, réglez <i>ModeExploitat (99.06)</i> = ModeNormal	9.07, bit 4	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A122	122 AlmFreinMéca	Moteur sélectionné, frein mécanique : Signal d'acquiescement de fermeture de frein absent ou impossibilité pour le couple réel d'atteindre <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.08) lors de la confirmation de couple. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06), <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.07) - frein - câblage du frein - E/S logiques utilisées (groupe 14) 	9.07, bit 5	toujours	4
A123	123 SupprDéfaut	Défaut supprimé : Au moins un message de défaut est actuellement activé et supprimé.	9.07, bit 6	toujours	4
A124	124 ErrFormatVit	Erreur échelle vitesse Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic</i> (9.11). α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage simples Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01), <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02), <i>VitesseBaseM2</i> (49.03), <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19), <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20), <i>EchelleVitesM2</i> (49.22), <i>EchelleVitesM1</i> (50.01), <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04) 	9.07, bit 7	toujours	3
A125	125 AlmMesVitess	Moteur sélectionné, mesure vitesse Mesure vitesse du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique erronée Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SélMesVitesseM1</i> (50.03), <i>SélDéfMesVitess</i> (30.36), <i>SélDéfMesVitess</i> (30.17), <i>NivSurvMesFEM</i> (30.15), <i>NivSurvMesVites</i> (30.14) - Codeur incrémental : codeur lui-même, alignement, câblage, accouplement, alimentation (mesure trop faible ?), problèmes mécaniques - Dynamo tachymétrique : dynamo tachymétrique elle-même, polarité et tension de la dynamo tachymétrique, alignement, câblage, accouplement, problèmes mécaniques, cavalier S1 sur la carte SDCS-CON-4 - FEM : raccordement convertisseur – fermeture circuit d'induit - SDCS-CON-4, SDCS-IOB-3, SDCS-POW-4 	9.07, bit 8	toujours	4
A126	126 AlmExtEntLog	Alarme externe via entrée logique Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - <i>SélAlarmeExtern</i> (30.32), <i>alarme</i> = 0, <i>SélAlarmeExtern</i> (30.34) 	9.07, bit 9	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A127	127 AlmValEntAna	Valeurs entrée analogique: Valeur d'une des entrées analogiques inférieure à 4 mA / 2 V. Vérifiez: <ul style="list-style-type: none"> - SéIDéf4mAEntAna (30.29) - Raccordements et câbles des entrées analogiques utilisées - Polarité de raccordement 	9.07, bit 10	toujours	4
A128	128 RuptComSérie	Rupture communication sur liaison série Le défaut F528 RuptComSérie n'est activé qu'après réception par le variateur du premier dataset du système de commande. Avant réception, seule l'alarme A128 RuptComSérie est activée afin de supprimer les défauts inutiles (la mise en route du système de commande est généralement plus lente que celle du variateur) Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - RuptureCommunic (30.28), TempoDéfCommSér (30.35), ModuleCommunic (98.02) - Réglages des paramètres du groupe 51 (liaison série) - Câble de la liaison série - Raccordement du bus de terrain - Coupleur réseau 	9.07, bit 11	toujours si <i>TempoDéfCommSér</i> (30.35) ≠ 0	4
A129	129 RécupParam	Recupération de paramètres Les paramètres trouvés en mémoire Flash étaient erronés à la mise sous tension (erreur de total de contrôle). Tous les paramétrages sont récupérés de la sauvegarde paramètres.	9.07, bit 12	toujours	4
A130	130 PerteCmdeLoc	Perte commande locale Défaut de communication avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light en mode local. Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - PerteCmdeLocale (30.27) - Si la micro-console est connectée - Raccordement - Câbles 	9.07, bit 13	locale	4
A131	131 ParamAjoute	Paramètre ajouté : Un nouveau programme système avec un nombre différent de paramètres a été téléchargé. Les nouveaux paramètres prennent leurs pré-réglages usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic</i> (9.11). Vérifiez : <ul style="list-style-type: none"> - Les nouveaux paramètres et réglez-les sur les valeurs désirées 	9.07, bit 14	Après chargement du programme système pendant 10 s maxi	4
A132	132 ConflitParam	Conflit réglages paramètres Alarme signalée en cas de conflits entre des réglages de paramètres. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic</i> (9.11).	9.07, bit 15	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A134	134 CompatibPara	Compatibilité paramètres Lors du chargement de jeux de paramètres, le programme système tente d'écrire leurs valeurs. Si le réglage est impossible ou incompatible, le paramètre prend son préréglage usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic (9.11)</i> . Vérifiez : - Le réglage des paramètres	9.08, bit 1	Après chargement d'un jeu de paramètres pendant 10 s maxi	4
A135	135 EchechChargPa	Échec téléchargement paramètres Erreur de total de contrôle lors du chargement (en lecture ou en écriture) de paramètres. Renouvelez l'opération. Deux actions ou plus sur les jeux de paramètres ont été requises simultanément. Renouvelez l'opération.	9.08, bit 2	Après chargement de paramètres pendant 10 maxi	4
A136	136 TpsPrgAdaAbs	Temps cycle programme Adaptatif non réglé : Le temps de cycle du programme Adaptatif n'est pas réglé alors qu'il a été lancé. Vérifiez : - que <i>SelTempsCycle (83.04)</i> est réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms lorsque <i>CmdeProgrAdapt (83.01)</i> est réglé sur Marche, UnCycle ou PasàPas	9.08, bit 3	toujours	4
A137	137 VitesseNonNul	Vitesse non nulle Le redémarrage du variateur est impossible. [cf. <i>LimVitesseNulle (20.03)</i>] La vitesse nulle n'a pas été atteinte [uniquement si <i>Redémarrage (21.10) = DémarrVitNul</i>]. En cas de déclenchement, réglez Enc = Marche = 0 pour réarmer l'alarme. Vérifiez : - <i>LimVitesseNulle (20.03)</i> - <i>Redémarrage (21.10)</i> - <i>SéIMesVitesseM1 (50.03)</i> - <i>SéIMesVitesseM2 (49.24)</i>	9.08, bit 4	Pas actif si EnMarche = 1	1
A138	138 Arr2ComSérie	ArrUrg/RoueLibr (arrêt d'urgence / roue libre) en cours via <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> / liaison série - interdiction de démarrage Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit1 Off2N	9.08, bit 5	PrêtMarche = 1	1
A139	139 Arr3ComSérie	Off3 (Arrêt Urgence) en cours via <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> / liaison série Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit2 Off3N	9.08, bit 6	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A140	140 ErrParComSérie	Erreurs paramétrage liaison série Les paramètres de liaison série du groupe 51 (liaison série) ne correspondent pas au coupleur réseau ou aucun équipement n'a été sélectionné. Vérifiez : - groupe 51 (liaison série) - configuration du coupleur réseau	9.08, bit 7	toujours	4
A141	141 VersPrgCom-8	Conflit version du programme SDCS-COM-8 Incompatibilité entre le programme de la carte SDCS-CON-4 et celui de la carte SDCS-COM-8. Vérifiez : - la version des deux programmes [VersionProgSyst (4.01), pour SDCS-CON-4] et [VersionProgCom8 (4.11) pour SDCS-COM-8]	9.08, bit 8	toujours	4
A142	142 CarteMémAbs	Absence de carte mémoire Aucune application chargée dans le variateur. La carte mémoire correspondant à l'application est introuvable. Vérifiez : - que la carte mémoire est correctement raccordée à la carte SDCS-CON-4 (X20) - mettez l'électronique hors tension, insérez la carte mémoire correctement et remettez sous tension. - <i>SauveParamAppl (16.06)</i>	9.08, bit 9	Directement après la mise sous tension de l'électronique	1
A143	143 ErrCarteMémo	Erreur de carte mémoire Erreur de contrôle ou Carte mémoire inadaptée. Vérifiez : - carte mémoire - Si la bonne carte mémoire ABB est utilisée - <i>SauveParamAppl (16.06)</i>	9.08, bit 10	Directement après mise sous tension de l'électronique	1
A301	301 Alm1ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 11	toujours	4
A302	302 Alm2ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 12	toujours	4
A303	303 Alm3ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 13	toujours	4
A304	304 Alm4ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 14	toujours	4
A305	305 Alm5ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 15	toujours	4
A310	310 AlmUtilis1	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 0	toujours	4
A311	311 AlmUtilis1	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 1	toujours	4
A312	312 AlmUtilis2	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 2	toujours	4
A313	313 AlmUtilis3	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 3	toujours	4
A314	314 AlmUtilis4	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 4	toujours	4

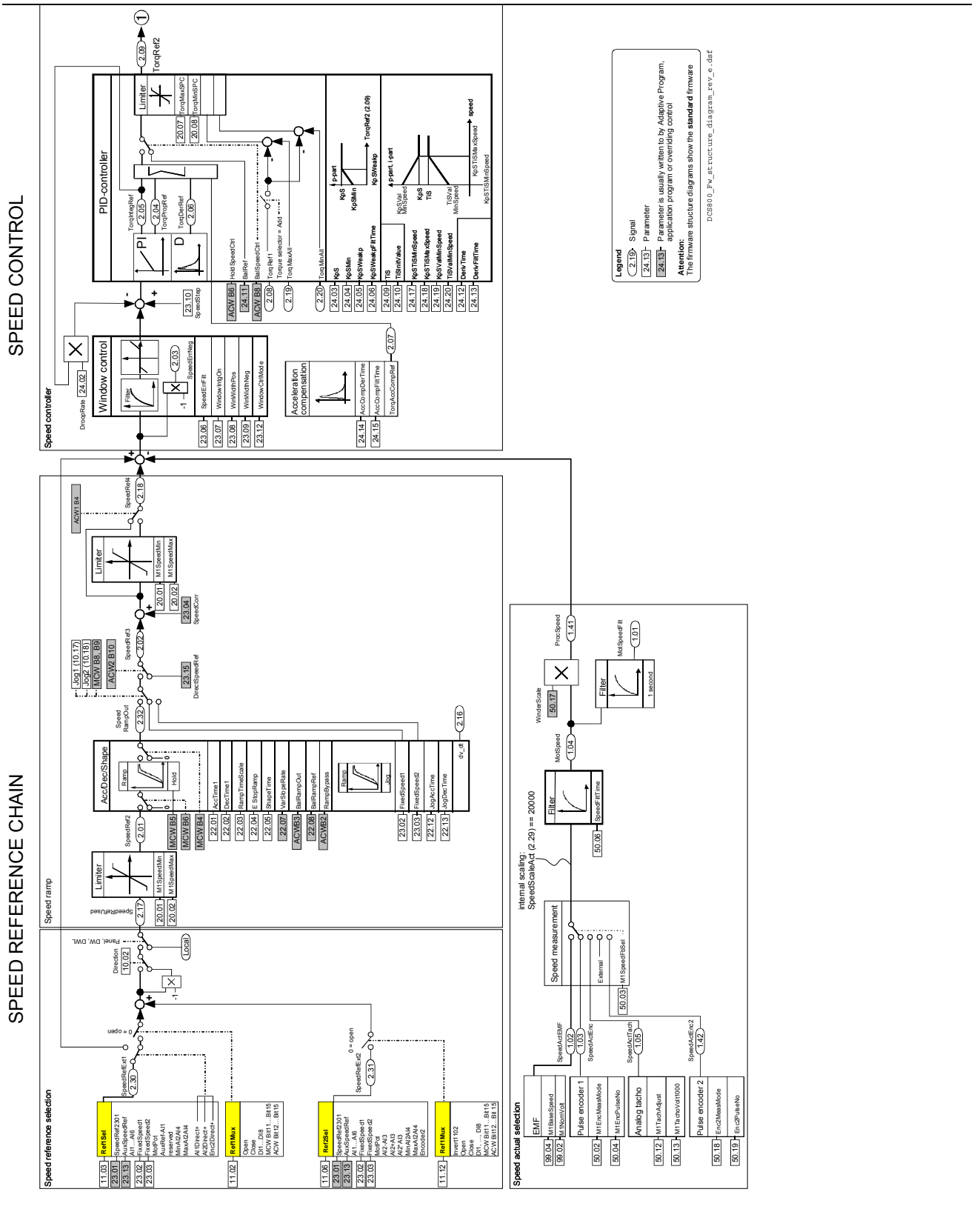
Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau alarme
A315	315 AlmUtilis5	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 5	toujours	4
A316	316 AlmUtilis6	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 6	toujours	4
A317	317 AlmUtilis7	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 7	toujours	4
A318	318 AlmUtilis8	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 8	toujours	4
A319	319 AlmUtilis9	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 9	toujours	4
A320	320 AlmUtilis10	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 10	toujours	4
A321	321 AlmUtilis11	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 11	toujours	4
A322	322 AlmUtilis12	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 12	toujours	4
A323	323 AlmUtilis13	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 13	toujours	4
A324	324 AlmUtilis14	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 14	toujours	4
A325	325 AlmUtilis16	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 15	toujours	4
A4xx	4xxAlmUtilisxx	Alarme utilisateur disparaît	-	-	

Message d'information

Un message d'information avertit l'utilisateur d'un événement spécifique survenu dans le variateur.

	Message sur micro-console et DriveWindow	Définition / Action			
-	718 PowerUp	Mise sous tension auxiliaire de l'électronique du variateur	-	-	-
-	719 FaultReset	Réarmement de tous les défauts pouvant être acquittés	-	-	-

Annexe A : Schéma de la structure du logiciel



Appendix A – Firmware structure diagram

TORQUE CONTROL CHAIN

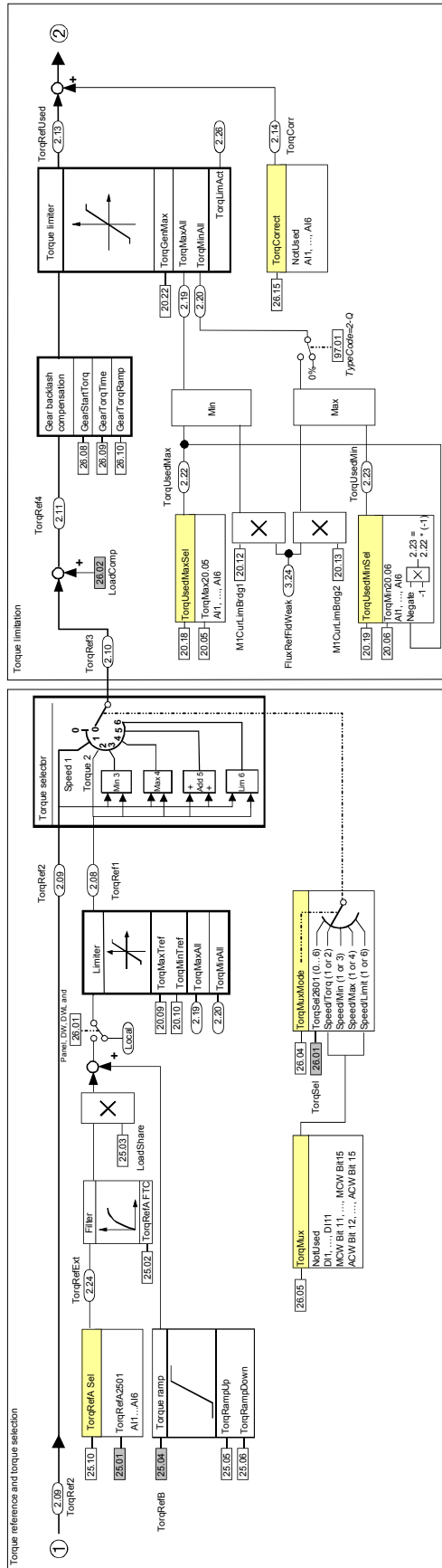


ABB Drive profile control

(7.02)	(7.03)	(7.01)	(7.04)	(6.03)	(6.01)	(6.02)
AuxCrtfWord	AuxCrtfWord	MainCrtfWord	UselCrtfW	Drive Logic	CurCrtfStart	MainStatWord
Bit0 RestartDataLog Bit1 TrigDataLog Bit2 RampBypass Bit3 BalRampOut Bit4 LimSpeedRef4 Bit5 reserved Bit6 HoldSpeedCtrl Bit7 WindowCtrl Bit8 BalSpeedCtrl Bit9 SyncCommand Bit10 SyncDisable Bit11 ResetSyncRoly Bit12 aux. control Bit13 reserved Bit14 aux. control Bit15 aux. control	Bit0 reserved Bit1 reserved Bit2 reserved Bit3 reserved Bit4 DisableBridgE1 Bit5 reserved Bit6 reserved Bit7 reserved Bit8 DriveDirection Bit9 reserved Bit10 DirectSpeedRef Bit11 reserved Bit12 ForceBrake Bit13 reserved Bit14 reserved Bit15 ResepIDCtrl	Bit0 On (OffIn) Bit1 Off2N (Coast Stop) Bit2 Off3N (E-Stop) Bit3 Run Bit4 RampOutZero Bit5 RampHold Bit6 RampInZero Bit7 Reset Bit8 Inching1 Bit9 Inching2 Bit10 RemoteCmd Bit11...Bit15 aux. control	Bit0 On (OffIn) Bit1 Off2N (Coast Stop) Bit2 Off3N (E-Stop) Bit3 Run Bit4 RampOutZero Bit5 RampHold Bit6 RampInZero Bit7 Reset Bit8 Inching1 Bit9 Inching2 Bit10 RemoteCmd Bit11...Bit15 aux. control	Faults Alarms MotSpeed OffMode StopMode E StopMode FlyStart FanDly MainContCtrlMode FtgHeatSel	Bit0 FansOn Cmd. Bit1 reserved Bit2 reserved Bit3 motor heating Bit4 field direction Bit5 FieldOn Cmd. Bit6 dynamic braking Bit7 MainContactorOn Cmd Bit8 dynamicBrakingOn Cmd Bit9 drive generating Bit10 reserved Bit11 reserved Bit12 continuous current Bit13 zero current Bit14 DC-breaker trip cmd Bit15 DC-breaker trip cmd	Bit0 RdyOn Bit1 RdyRun Bit2 RdyRef Bit3 Tripped Bit4 Off2NStatus Bit5 Off3NStatus Bit6 OnInhibited Bit7 Alarm Bit8 ASeIpoint Bit9 Remote Bit10 AboveLimit Bit11 reserved Bit12 reserved Bit13 reserved Bit14 DriveDirectionNeg Bit15 AutoRedosing

DCS800_Pw_structure_diagram_rev_8.dxf

Annexe B : Index des signaux et paramètres

Index des signaux et paramètres (par ordre alphabétique)

<i>AckContactPrinc</i>	331	Baud rate	66
<i>AckVentilConver</i>	331	Bloc10Sortie	281
<i>AckVentilMoteur</i>	331	Bloc11Sortie	282
AcqContactPrinc.....	165, 353	Bloc12Sortie	282
AcqDisjonctCC	166	Bloc13Sortie	282
AcqFreinageDyna.....	166, 361	Bloc14Sortie	282
AcquitContactPrinc.....	37	Bloc15Sortie	282
AcquitDisjonctCC	37	Bloc16Sortie	282
AcquitFreinageDyna	37	Bloc1Attribut	278
AcquitVentilConver	37	Bloc1Entrée	277, 278
AcquitVentilMoteur	31, 37	Bloc1Entrée3	278
AcqVentilConver.....	165, 353, 361	Bloc1Sortie	278, 280
AcqVentilMoteur	157	Bloc2Sortie	281
<i>AcqVentilMoteur</i>	352	Bloc3Sortie	281
AdapProgCmd.....	79	Bloc4Sortie	281
AdresseBAL	294, 357	Bloc5Sortie	281
<i>AdresseBAL1</i>	363	Bloc6Sortie	281
AdresseBAL2	295, 357, 363	Bloc7Sortie	281
AdresseBAL3	296, 357, 363	Bloc8Sortie	281
AdresseBAL4	296, 357, 363	Bloc9Sortie	281
AdresseDCSLink 31, 291, 351, 352, 355, 357, 363		Blocage Local	185
AdresseEscl12P	292, 355	Ch0 DriveBus.....	51, 273
AdresseExcitM	292	CH0 DsetBaseAddr	63, 66
AdresseExcitM1	31, 351	Ch0AdrBaseDset	51, 61, 273
<i>AdresseExcitM2</i>	352	Ch0Adresse	51, 268
AdresseStation	267	Ch0ConfigLiaison	270
AI2 Val.....	126	Ch0ConfigLiaison	51
AjustCourantCC	301	Ch0ContrLiaison	51, 268
AjustTensionCC	303	Ch0Débit transm	268
AlarmeRégExcit.....	129	Ch0débitTransm	51
AlphaIndEsc12P.....	119	Ch0RuptureComm	51, 269, 356, 363
AlphaInduit	118	Ch0Tempo	51, 269, 356, 363
AlphaInduitMaxi.....	193	Ch1ContrLiaison	270
<i>AlphaInduitMin</i>	363	Ch2 FolSig1	55
AlphaInduitMini.....	193	Ch2 FolSig2	55
ApplMacro	324	Ch2 FolSig3	55
ArmVoltAct	112	Ch2Adresse	270
Arrêt Urgence	160, 361	Ch2ContrLiaison	271
Arrêt Urgence	37	Ch2ModeMaît/Esc	55, 270
ArrUrg/RoueLibr	159, 361	Ch2RuptureComm	57, 271, 356, 363
ArrUrg/RoueLibre	37	Ch2SignEsclave	272
AuxCtrlWord	133	Ch2SignEsclave1	272
		Ch2SignEsclave3	272

Ch2SignMaître1	55, 270	Constante6	279
Ch2SignMaître2	55, 270	Constante7	279
Ch2SignMaître3	55, 271	Constante8	280
Ch2Tempo.....	57, 271, 356, 363	Constante9	280
Ch3Adresse.....	58, 272	ConstSpeed1	174
Ch3ConfigLiaison.....	58, 272	ConstSpeed2	174
Ch3ContrLiaison.....	272	ConstSpeed3	174
ChaîneCaract1	280	ConstSpeed4	175
ChaîneCaract2	280	<i>ConvModeAO1</i>	48
ChaîneCaract3	280	CorrCourantExci	248
ChaîneCaract4	280	CorrectCouple.....	44, 115, 215
ChaîneCaract5	280	CorrecVitesse	202
ChangeParam	37, 161	CorrFlux	244
ChargeApplicat.....	125	CorrTension	244
ChargeLimAlmM2	259, 362	<i>CoupleMaxi</i>	22, 192
ChargeLimAlmMot1.....	225, 337, 362	CoupleMaxiRégVit	192
ChargeLimDéfM1	226, 337, 348	CoupleMaxiTotal	116
ChargeLimDéfM2	259, 349	CoupleMaxiUtil.....	116
ChargProcesseur	125	<i>CoupleMini</i>	22, 192
ChoixCommande 25, 31, 51, 55, 61, 154, 318, 353, 356		CoupleMiniRégVit	193
Cmde Enc/Decl1	162	CoupleMiniTotal	116
Cmde Encl/Déclen.....	37	CoupleMiniUtil.....	116
CmdeFreinMot1.....	230	<i>CoupleMoteur</i>	107, 111
CmdeFreinMot2	257	CoupleMotFiltre	111
CmdeProgrAdapt.....	274, 367	CoupleNomMoteur.....	125
Code Accès.....	275	CourantConvert	30, 112
CodeAccèsSystème	185	<i>CourantConvertRel</i>	340
CodeType.....	298, 324, 326	CourantExcitM1	113
CodeurVitRéelle2	114	CourantExcitMot2	113
CommandeSync.....	37, 156, 157	CourantNomConv	120
CommModule	66, 349	CourantNominM2.....	252
CompensatCharge	211	CourantNomMot	311
CompPos2ValBass	265	<i>CourantNomMot1</i>	21, 31, 46, 326
CompPos2ValHaut.....	266	CourantRéact.....	118
CompPosValBasse	264	CourNomExcitM.....	314
CompPosValHaute.....	264	<i>CourNomExcitM1</i>	21, 31, 339, 342
Compteur Ah	114	CourNomExcitM2.....	252
CompteurPos2Basse	117	CpleBlocagRotor.....	215, 341, 354
CompteurPos2Haute	118	CpleDémarRéduct	214
CompteurPosBas	118	CpleMaxiRégVit	50, 110
CompteurPosHaut.....	118	CtrlStatSla	130
ComptInstruct.....	276	DataLogStatus	117
<i>ConfigCarte E/S</i>	46, 310, 349	<i>DCSLinkNodeID</i>	349
ConfigCarte E/S	36, 39, 42	Débit transmis	267, 292
Constante1	279	DécMaxiArrêtUrg	196
Constante10.....	280	DéfAlimRéseau	218, 327, 350, 362
Constante2	279	Défaut -2	153
Constante3	279	Défaut -3	153
Constante4	279	DéfExcitMiniM1	24, 31, 217, 356
Constante5.....	279	DéfluxageDynam	241
		DéfluxGainRégVi	206

DéfMiniExcitM2	253, 356	DsetXplus4Val1	284
Démarr/Arrêt.....	37, 163	DsetXplus4Val2	285
DérivCompAccél.....	207	DsetXplus4Val3	285
DérivRéfCouple	115	DsetXplus5Val1	287
DérivRéglVites.....	207	DsetXplus5Val2	287
DernierDéfaut	153	DsetXplus5Val3	287
DétecCourantNul.....	37, 301	DsetXplus6Val1	285
Diagnosis.....	349	DsetXplus6Val2	285
Diagnostic.....	21, 357, 367	DsetXplus6Val3	285
<i>DispParam1Sel</i>	318	DsetXplus7Val1	287
<i>DispParam2Sel</i>	318	DsetXplus7Val2	287
Données1	189	DsetXplus7Val3	287
Données10	190	DsetXplus8Val1	285
Données11	190	DsetXplus8Val2	285
Données12	190	DsetXplus8Val3	285
Données2	190	DsetXplus9Val1	287
Données3	190	DsetXplus9Val2	287
Données4	190	DsetXplus9Val3	287
Données5	190	DsetXVal1	61, 66, 284
Données6	190	DsetXVal2	61, 66, 284
Données7	190	DsetXVal3	68, 284
Données8	190	dv_dt.....	115
Données9	190	E StopDecMin.....	196
DP Mode	66	EchelErrVitesse	208
DsetXplus10Val1	285	EchelleEnroul.....	265
DsetXplus10Val2	285	EchelleRéfVites	204
DsetXplus10Val3	285	<i>EchelleSortAna1</i>	48, 182
DsetXplus11Val1	288	<i>EchelleSortAna2</i>	183
DsetXplus11Val2	288	<i>EchelleSortAna3</i>	184
DsetXplus11Val3	288	<i>EchelleSortAna4</i>	48, 184
DsetXplus12Val1	285	EchelleTpsRampe	198
DsetXplus12Val2	285	EchelleVitesM1	51, 61, 63, 66, 261, 365
DsetXplus12Val3	286	EchelleVitesM2	256, 365
DsetXplus13Val1	288	EchelonVitesse	203
DsetXplus13Val2	288	EditCmd	275, 324
DsetXplus13Val3	288	EditionBloc.....	275
DsetXplus14Val1	286	EMF FbMonLev	352, 358, 365
DsetXplus14Val2	286	<i>EntAna1ValBasse</i>	45, 175
DsetXplus14Val3	286	<i>EntAna1ValHaute</i>	45, 175
DsetXplus15Val1	288	<i>EntAna2ValBasse</i>	176
DsetXplus15Val2	288	<i>EntAna2ValHaute</i>	176
DsetXplus15Val3	288	<i>EntAna3ValBasse</i>	176
DsetXplus1Val1	61, 66, 286	<i>EntAna3ValHaute</i>	176
DsetXplus1Val2	61, 66, 286	<i>EntAna4ValBasse</i>	177
DsetXplus1Val3	68, 287	<i>EntAna4ValHaute</i>	177
DsetXplus2Val1	284	<i>EntAna5ValBasse</i>	178
DsetXplus2Val2	284	<i>EntAna5ValHaute</i>	178
DsetXplus2Val3	284	<i>EntAna6ValBasse</i>	45, 180
DsetXplus3Val1	287	<i>EntAna6ValHaute</i>	45
DsetXplus3Val2	287	<i>EntAna6ValHaute</i>	179
DsetXplus3Val3	287	EntAnaTachy	126

EquilRampeVites.....	199	GainRégulVitesse.....	206
ErrVitesseNég.....	114	GainRégulVitesse.....	23
EtatCmdeMaître.....	129	GainVerrouPhase.....	300
EtatDCSLink1.....	123	HW/SW option.....	61, 63
EtatDCSLink2.....	124	HystInversExcit.....	246
EtatE/Sexternes.....	125	HystRéfExcitat.....	246
EtatExcitMot1.....	130, 331, 352	I_ConvertRelat.....	112
EtatExcitMot2.....	131, 352	I_ExcitRelatM2.....	113
EtatProgrAdapt.....	276	I_Induit_M/E12P.....	114
EtatRégCourant1.....	127	ImpédCrtCircRel.....	235
EtatRégCourant2.....	128	<i>IndexAO1</i>	48
<i>EtatVariateur</i>	27, 140	IndexSignCarré.....	315
<i>ExcitMiniM1</i>	342	<i>IndexSortAna1</i>	47, 48, 182
Ext IO Status.....	349	IndexSortAna2.....	183
FactEchCrtExcM1.....	248	IndexSortAna3.....	183
FactEchCrtExcM2.....	248	<i>IndexSortAna4</i>	47, 48, 184
FacteurSurexcit.....	242	IndexSortLog1.....	40, 180
FBA PAR REFRESH.....	61, 63, 66, 266	IndexSortLog2.....	180
FiltErrVitesse.....	23, 202	IndexSortLog3.....	181
FiltErrVitesse2.....	23, 203	IndexSortLog4.....	181
FiltFRAmortNull.....	208	IndexSortLog5.....	181
FiltFRAmortPôle.....	208	IndexSortLog6.....	181
FiltFRFréqNulle.....	208	IndexSortLog7.....	181
FiltFRFréqPôle.....	208	IndexSortLog8.....	40, 182
FiltreEntAna1.....	175	InductInduitM1.....	22, 235
FiltreEntAna2.....	176	InductInduitM2.....	254
FiltreEntAna3.....	177	Input I/O par 9.....	61, 63
FiltreEntAna4.....	177	Input instance.....	61, 63
FiltreSortAna1.....	182	IntégRéfCouple.....	115
FiltreSortAna2.....	183	IntégRégCourM1.....	235
FiltreSortAna3.....	184	IntégRégCourM2.....	254
FiltreSortAna4.....	184	<i>IntégRégCourMot1</i>	22
FluxCourExcit40.....	24, 241	<i>IntégRégCrtExcitM1</i>	21
FluxCourExcit70.....	24, 241	IntégRégCrtExcM1.....	240
FluxCourExcit90.....	24, 241	IntégRégulFEM.....	24, 241
FoncDéfautFrein.....	232, 365	IntégrRégVites.....	208
ForcerSensCrtEx.....	245	IntégrRégVitesse.....	206
FormatVitesUtil... 50, 51, 61, 63, 66, 107, 110, 117, 347		IntégSorRégCour.....	119
<i>FormatVitesUtil</i>	354	IntÉRégCrtExcM2.....	253
FréquenceRéseau.....	114	InversEntLog1.....	37, 166
GainMiniRégVite.....	206	InversEntLog10.....	167
GainRéfCouple.....	114	InversEntLog11.....	37, 167
GainRéfExcitat.....	246	InversEntLog2.....	166
<i>GainRégCourMot1</i>	22, 235, 351, 364	InversEntLog3.....	166
GainRégCourMot2.....	254	InversEntLog4.....	166
<i>GainRégCrtExcitM1</i>	21	InversEntLog5.....	166
GainRégCrtExcM1.....	240	InversEntLog6.....	166
GainRégCrtExcM2.....	253	InversEntLog7.....	166
GainRégulFEM.....	24, 240	InversEntLog8.....	167
GainRégulVites.....	208	InversEntLog9.....	167

<i>Langue</i>	21, 310, 316	MiniMotoPot.....	37
LargNégFenêtre	203	MoAlarme1	147
LargPosFenêtre.....	203	ModBusModule2.....	308
<i>LimCourDiscMot1</i>	22, 31, 235	Mode 12Pulses	250
LimCourDiscMot2.....	254	Mode/SAMesThMot.....	42, 46, 309, 349
<i>LimCourPont1M1</i>	22, 193	ModeArrêt1	27, 195
LimCourPont1M2	254	ModeArrUrgFrein	233
<i>LimCourPont2M1</i>	22	ModeCdeContactP	26, 197
LimCourPont2M2	254	ModeChangeMacro	185
LimCpleGénérat	194	ModeCompteurPos.....	263
LimDétCourRésid	216, 333, 348	<i>ModeConversEA1</i>	45, 175
LimDiffCourant	251, 355	ModeConversEA2.....	176
LimitCoupleUtil	116	ModeConversEA3.....	177
LimMaxiRéfCple	193	ModeConversEA4.....	177
LimMiniRéfCple	193	ModeConversEA5.....	179
LimNégRégulFEM	240	<i>ModeConversEA6</i>	45, 180
LimOndulCourant	218, 339, 351, 364	ModeConverSrtAna1	182
<i>LimPosRégCrtM1</i>	21, 244	ModeConverTachy	178
LimPosRégCrtM2	247	ModeConvSortAna2	183
LimPosRégulFEM	240	ModeConvSortAna3	183
LimVitesseNulle.....	192, 367	ModeConvSortAna4	184
<i>ListeParamètres</i>	109, 186	<i>ModeConvSrtAna1</i>	48
M1BrakeFltTime	231, 358	<i>ModeConvSrtAna4</i>	48
M1BrakeLiftDly	233	ModeDéfMesVitess.....	225
M1BrakeLongTime	233, 358, 364	ModeExplFex4M1	248
M1BrakeStopDly	233	ModeExplFex4M2.....	249
M1CurLimBrdg2	193	ModeExploitat	21, 32, 312, 324, 363, 364
M1ModelTime	225	ModeFenêtRégul	204
<i>M1SpeedFbSel</i>	358	ModeInversion	237
M1TorqProvTime	233, 358	ModeLimAllumage	236
M1ZeroSpeedDly	231	ModeMesCod2M1	265
M2BrakeFltTime	260	<i>ModeMesCodeurM1</i>	22, 261
M2BrakeLiftDly	260	ModeMesCodeurM2	256
M2BrakeLongTime	261	ModeMultiCouple	212
M2BrakeRefDly	258	ModeMultipCouple.....	57
M2BrakeStopDly	261	ModeRéfExcitM1	245
M2TorqProvTime	260	ModeRéfExcitM2	247
M2ZeroSpeedDly	258	ModeRégulation.....	113
<i>MacroProgramme</i>	21, 313	<i>ModeRégulExcitat</i>	21, 24, 31, 239
<i>MacroSélect</i>	21, 140	ModeSyncPosit.....	265
MainCtrlWord	66	Module baud rate.....	61, 63
Manuel/Auto	37, 158	Module macid	61, 63
MarchImpul 1.....	37	ModuleCodeur2	304, 349
MarchImpul 2.....	37	ModuleCommunic.....	51, 61, 305, 353, 366
MarchImpul Jog.....	165	ModuleExt1E/SL	36, 306
MarchImpul Jog1.....	164	ModuleExt2E/SL	36, 39
MargeTensionInv.....	243	ModuleExt2E/SL	307
<i>MasquerDéfaut</i>	365	<i>ModuleExt2E/SL</i>	349
MCPUtilisé.....	25, 135	ModuleExtE/SA.....	42
MesCourCCOffset.....	301	<i>ModuleExtE/SA</i>	46
MesTensCCOffset.....	303	ModuleExtE/SA.....	308

<i>ModuleExtE/SA</i>	349	<i>NivSurvMesVites</i>	217
<i>ModuleType</i>	61, 63, 66	<i>NoAcqDisjonc</i>	361
<i>MontMaxCourInd</i>	217, 342, 355	<i>NoBitSortLog1</i>	180
<i>Mot2FldCur</i>	113	<i>NoBitSortLog2</i>	180
<i>MotAlarme1</i>	343	<i>NoBitSortLog3</i>	181
<i>MotAlarme2</i>	148, 343	<i>NoBitSortLog4</i>	181
<i>MotAlarme3</i>	149, 343	<i>NoBitSortLog5</i>	181
<i>MotAlarmeUtilis</i>	150, 343	<i>NoBitSortLog6</i>	181
<i>MotCmdeAuxil2</i>	134	<i>NoBitSortLog7</i>	181
<i>MotCmdeFiltreFR</i>	135	<i>NoBitSortLog8</i>	182
<i>MotCmdePrincip</i>	25, 61, 131	<i>Node address</i>	66
<i>MotCmdeSortAna1</i>	47, 182	<i>NomEquipement</i>	58, 313
<i>MotCmdeSortAna2</i>	183	<i>NomProgApplic</i>	120
<i>MotCmdeSortAna3</i>	183	<i>NuméroEquipem</i>	313
<i>MotCmdeSortAna4</i>	47, 184	<i>OndulatCourant</i>	111, 339
<i>MotCmdeSortLog</i>	40, 135	<i>OndulatCourantFilt</i>	339
<i>MotCur</i>	363	<i>OndulCourantFil</i>	112
<i>MotDéfaut1</i>	142, 343	<i>Output I/O par 1</i>	61, 63
<i>MotDéfaut2</i>	143, 343	<i>Output instance</i>	61, 63
<i>MotDéfaut3</i>	144, 343	<i>Par15CommSérie</i>	266
<i>MotDéfaut4</i>	145, 343	<i>Par16CommSérie</i>	266
<i>MotDéfautSyst</i>	150	<i>Par1CommSérie</i>	266
<i>MotDéfautUtilis</i>	343	<i>Par31CommSérie</i>	267
<i>MotEtat EntLog</i>	37, 138	<i>ParamEnDéfaut</i>	276
<i>MotEtat SortLog</i>	40, 139	<i>Parité</i>	267
<i>MotEtatAuxil</i>	137	<i>PenteRéfCourant</i>	234
<i>MotEtatFiltreFR</i>	141	<i>PenteRéfTension</i>	244
<i>MotEtatPrincip</i>	25, 59, 61, 136	<i>PériodSignCarré</i>	315
<i>MoteurSélect</i>	140	<i>PerteCmdeLocale</i>	221, 329, 357, 366
<i>MotLimite</i>	138	<i>Pointd'Arrêt</i>	276
<i>MotoPot +Vite</i>	37, 172	<i>PontSélect</i>	128
<i>MotoPot -Vite</i>	37, 173	<i>Potentiomètre1</i>	314
<i>MotoPotMini</i>	174	<i>Potentiomètre2</i>	315
<i>MotTorqFilt</i>	68	<i>PPO-type</i>	66
<i>MultipCoupl</i>	37, 57	<i>ProtSurtension</i>	31, 37
<i>MultipCouple</i>	213	<i>ProtSurtension</i>	162
<i>MultipRéfVites1</i>	37, 168	<i>ProtSurtension</i>	364
<i>MultipRéfVites2</i>	37, 171	<i>PwrSupplyRefExt</i>	239
<i>NbrImpulsCod2M1</i>	265	<i>PZD10 IN</i>	67
<i>NbrImpulsCodM1</i>	22, 262	<i>PZD10 OUT</i>	67
<i>NbrImpulsCodM2</i>	256	<i>PZD3 IN</i>	67
<i>NiveauSurintensInd</i>	21	<i>PZD3 OUT</i>	67
<i>NiveauVitesse</i>	264	<i>RampArrêtUrgenc</i>	198
<i>NivRoueLibreM1</i>	244	<i>RampeChgRéfVite</i>	199
<i>NivRoueLibreM2</i>	247	<i>RampeCpleRéduct</i>	214
<i>NivSurintensInd</i>	216	<i>RAZCompteurkAh</i>	37, 303
<i>NivSurintExciM1</i>	217, 339, 350	<i>ReactCur</i>	118
<i>NivSurintExcitM2</i>	253, 351	<i>Réarmement</i>	37
<i>NivSurtensIndui</i>	31, 216, 333, 347	<i>RécupApplicat</i>	21, 312
<i>NivSurtintensInd</i>	326, 347	<i>Redémarrage</i>	197, 367
<i>NivSurvMesFEM</i>	217, 340	<i>Ref1Sel</i>	63, 66

Réf1TensionFEM	119	SélAlarmeExtern	37, 224, 365
Réf2TensionFEM	119	SélAlarmeExternON	224
RéfChauffInduM1	240	SélChauffInduct	198
RéfCouple1	115	SélCouple	57, 211
RéfCouple2	115	SélCoupleMaxiUtil	194
RéfCouple3	55, 115	SélCoupleMiniUtil	194
RéfCouple4	115	SélCourant	31, 44, 234
RéfCoupleA	55, 57, 210	SélCpleMaxiUtil	44
RéfCoupleB	210	SélCpleMiniUtil	44
RéfCoupleDémarr	232	SélDéf4mAEntAna	222, 332, 357, 366
RéfCoupleExtern	45, 116	SélDéfautExtern	37, 223, 331, 353
RéfCoupleUtil	115	SélDéfautExternON	224, 353
RéfCourant	118	SélDéfMesVitesse218, 326, 340, 345, 352, 365	
RéfCourantExciMot1	119	SélDéfMesVitesse	352
RéfCourantExciMot2	119	SélDétCourRésid	37, 44, 216, 333, 348
RéfCourantUtil	118, 363	SélectRampe2	37, 200
RéfCpleCompAccé	115	SélIntegrFenêtr	203
RéfEquilibrage	207	SélKlixonMot1	37, 227, 336, 348
RéfExtCourant	234	SélKlixonMot2	37, 260, 349
RéfExtCourExcM2	247	SélMesureVitesseM1	22
RéfExtExciM1	245	SélMesVitesseM1	262, 322, 352, 365, 367
RéfFluxDéflux	119	SélMesVitesseM2	256, 367
RéfFluxFEM	119	SélModeOpérat	31, 234
RéfRéchauffInduM2	252	SélModeRégulat	235
RéfTensionExter	244	SélOndulCourant	218, 339, 351, 364
RéfVitesseAux	204	SélParam2	37, 209
RéfVitesseDirect	204	SélParamAffich1	227
RéfVitesse	50, 61, 110, 201	SélParamAffich2	228
RéfVitesse2	114	SélParamAffich3	228
RéfVitesse3	114	SélRef1	44, 61
RéfVitesse4	23, 115	SélRéf1	51, 169
RéfVitesseExt1	117	SélRéf2	44, 169
RéfVitesseExt2	117	SélRéfCoupleA	44, 45, 210
RéfVitesseUtil	107, 115	SélRéfCoupleDém	44, 232, 365
RégBlocagePont2	300	SélSurexcitat	37, 242
RéglageTachyM1	23, 264	SélTempérMot1	44, 47, 226, 333
RéglageTachyM2	257	SélTempérMot2	44, 47, 259
RégTempsSystème	186	SelTempsCycle	275, 367
RépartitCharge	210	Sens Rotation	37, 155
RépartitVitesse	202	SignalProgress	125
Reset	155	SignauxCarrés	117
RésistInduitM1	22, 235	SommeRéfFlux	119
RésistInduitM2	254	SortiePID	118
RevVoltMargin	331	SortieVerrPhase	119, 329, 350
RuptureCommunic	222, 329, 353, 357, 363, 366	SortRampVitesse	117
SauveParamAppl	186, 364, 368	SpeedActEnc2	340
Sél RéfFEM	244	SpeedActTach	340
SélACQFreinMot1	231	SpeedFbMonLev	340
SélAcqFreinMot2	258	Statisme	205
SélAcquitFreinMot1	37	Stop function	61, 63
		String1	92

SurIntensitConv	122, 326	TpsCompTensRés	300
SurvitesseMot1	21, 217, 342, 354, 363	TpsCoupleRéduct	214
SurvitesseMot2	255, 363	TpsCycleBAL	294
TachyValBasse	178	<i>TpsCycleBAL1</i>	357, 363
TachyValHaute	178	TpsCycleBAL2	295, 357, 363
TempéCalculéeM1	112, 337	TpsCycleBAL3	296, 357, 363
TempéCalculéeM2	112	TpsCycleBAL4	297
TempéMesuréeM1	113	<i>TpsCycleBAL44</i>	357, 363
TempéMesuréeM2	113	TpsDescenCouple	27, 210
TempératurePont	113, 326	TpsFiltCompAcc	207
TempérLimAlmM2	259, 362	TpsFiltCpleRéal	302
TempérLimDéfM2	260, 349	TpsFiltDérivRV	207
TempérMaxiPont	122, 326, 348, 361	TpsFiltFEMRéal	303
<i>TempérMesuréeM1</i>	333	TpsFiltRéfCpleA	27, 210
TempLimAlarmeM1	226, 333	<i>TpsFiltrVitesse</i>	23, 262
TempLimDéfM1	226, 333, 348, 362	TpsLissageRampe	199
Tempo12Pulses	292, 355	TpsMontéeCouple	210
TempoCourantNul	302, 331, 355	TpsSurexcitat	242
TempoDéfComms Sér	224, 353, 366	TpsThModèleMot1	225, 337
TempoDéfMiniExc	31, 248, 342, 356	TpsThModèleMot2	258
TempoDéfCourRés	216, 333, 348	TrmRécBAL1Val1	294
TempoDiffCourt	251, 355	TrmRécBAL1Val2	295
TempoExcitation	31, 292, 351, 352	TrmRécBAL1Val3	295
TempoFreinDyn	264	TrmRécBAL1Val4	295
TempoInvers12P	251, 355	TrmRécBAL2Val1	295
TempoInversion	31, 237, 331	TrmRécBAL2Val2	295
TempoSurvDécél	196	TrmRécBAL2Val3	295
TempoSurvInvFlx	246	TrmRécBAL2Val4	295
TempoTempérConv	299, 349	TrmRécBal3Val1	296
TempoVentilat	27, 197, 345	TrmRécBal3Val2	296
TempsAccélérat1	198	TrmRécBal3Val3	296
TempsAccélérat2	200	TrmRécBal3Val4	296
TempsAccélérJog	201	TrmRécBal4Val1	297
TempsDécélérat1	198	TrmRécBal4Val2	297
TempsDécélérat2	200	TrmRécBal4Val3	297
TempsDécélérJog	201	TrmRécBal4Val4	297
TempsDéfAlimRés	219, 327	TypeArrêt	27, 195
TempsSystème	127	TypeArrêtDéfaut	223, 326, 345
TensionNomConv	120	TypeArrêtUrgenc	196
TensionNominM2	252	TypeBloc	277
TensionNomMot	310	TypeCode	353
<i>TensionNomMot1</i>	21, 31, 333	TypeConvert	122
<i>TensionNomRés</i>	21, 31, 314, 329, 350, 362	TypeExcitMot1	120
TensionRéseau	112	TypeExcitMot2	121
TensionRésMini1	219, 327, 350, 362	<i>TypeExcitUtilM1</i>	21, 314, 352
TensionRésMini2	219, 327, 350, 362	TypeExcitUtilM2	253
ToolLinkConfig	187	TypeQuadrant	122
TorqRefA	68	U continu M/E12PSérie	114
<i>TorqRefUsed</i>	48	U_InduitRelativ	112
TpFiltDéfluxGain	206	URéseauRelative	112
TpsBlocageRotor	215, 341, 354	UserFaultWord	146

UTachyM1Vit1000.....	22	VitBlocageRotor.....	215, 341, 354
UTachyM1Vit1000.....	265	Vitesse FEM.....	111
UTachyM2Vit1000.....	257	VitesseBaseM2.....	252, 365
ValEchelRégCour.....	299	<i>VitesseBaseMot1</i>	21, 311, 322, 365
ValEchelRégTens.....	299	VitesseCodeur.....	111
Valeur EntAna1.....	126	VitesseFixe1.....	201
Valeur EntAna3.....	126	VitesseFixe2.....	201
Valeur EntAna4.....	126	<i>VitesseMaxiMot1</i> ..	21, 51, 61, 63, 66, 192, 365
Valeur EntAna5.....	126	VitesseMaxiMot2.....	255, 365
Valeur EntAna6.....	126	<i>VitesseMiniMot1</i> ..	21, 51, 61, 63, 66, 191, 365
Valeur SortAna1.....	126	VitesseMiniMot2.....	255, 365
Valeur SortAna2.....	126	VitesseMoteur.....	61, 111, 354
ValGainVitMini.....	208	VitesseMotFiltr.....	111
VallnitIntégrRV.....	206	VitesseProcess.....	114
VallIntégVitMini.....	208	VitesseTachy.....	23, 111
ValTempMaxiPont.....	299, 326	VitLimCourInd1.....	238
VerProgrExcitM1.....	121	VitLimCourInd2.....	238
VerProgrExcitM2.....	121	VitLimCourInd3.....	238
VerrouParamètre.....	185	VitLimCourInd4.....	239
VerrPhaseCompCC.....	300	VitLimCourInd5.....	239
VerrPhaseLimDév.....	300, 328, 350	VitLimCourMaxi.....	238
VersBiblioDCS.....	121	VitMaxiPIRégVit.....	208
VersionProgAppl.....	121	VitMiniPIRégVit.....	208
VersionProgCom8.....	60, 121, 368	VSA I/O size.....	61, 63
VersionProgSyst.....	60, 120, 368		

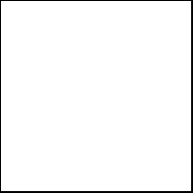


ABB Automation Products
Wallstadter-Straße 59
68526 Ladenburg • Germany
Tel: +49 (0) 6203-71-0
Fax: +49 (0) 6203-71-76 09.....
www.abb.com/motors&drives

Ident. No.: 3ADW 000 193 R0507 Rev E
02_2010