

Användar- och Installationsmanual

NFO Sinus Optimal

400V 3~ 2.2 kW

med

Safe Torque Off

Innehållsförteckning

1	Säkerhetsaspekter	4
2	Tekniska data.....	5
3	Mekanisk installation.....	7
	3.1 Montering	7
4	Elektrisk installation	8
	4.1 Kraftplintarnas anslutning	9
	4.1.1 Kontaktdon och kablar	9
	4.1.2 Kraftplintarnas funktion	9
	4.1.3 Anslutning av nätspänning	9
	4.1.4 Anslutning av motor.....	10
	4.1.5 Parallellkoppling av motorer	10
	4.1.6 Motorkonfiguration.....	10
	4.2 Plintanslutning signalkablar	11
	4.2.1 Signalplintar och deras användning	11
	4.2.2 Safe Torque Off (STO) installation	12
	4.2.3 Konfiguration av signalplintar	14
	4.2.4 Negativ logik	14
	4.2.5 Analog spänningsingång	14
	4.2.6 Analog strömingång.....	14
	4.2.7 Anslutning av potentiometer	15
	4.2.8 Seriekanal RS485.....	15
5	Parameterbeskrivning och handhavande	16
	5.1 Allmänt	16
	5.2 Tangentbord och display.....	16
	5.3 Indikatorer och motorstatus	17
	5.4 Select application.....	18
	5.5 Autotuning och motorparametrar	18
	5.5.1 Full tuning	18
	5.5.2 Basic tuning	19
	5.5.3 Tuning genom beräkning av motorparametrar	19
	5.6 Driftlägen.....	19
	5.6.1 Manual Mode	20
	5.6.2 Auto Mode	20
	5.6.3 Bus Mode (seriekanal / fältbuss)	21
	5.6.4 Fire Mode.....	22
	5.7 Parameterspecifikationer	23
	5.7.1 Parametersammanställning.....	23
	5.7.2 Parametertabell	23
	5.8 Inställning av parametrar	27
	5.8.1 Accelerations- och Retardationsramper	27
	5.8.2 Phase order	28
	5.8.3 Stopmod	28
	5.8.4 Energisparfunktion.....	28
	5.8.5 Power On, Start and Stop delay	29
	5.8.6 Motorbroms, <i>DC-Brake</i>	29
	5.8.7 Hastighetsregulator, <i>Kp-speed</i> och <i>Ti-speed</i>	29
	5.8.8 Frekvensgräns för urkoppling av motor, <i>Freq Sleep</i>	30
	5.8.9 Frekvenshopp, <i>Bypass-fr</i> och <i>Bypass-BW</i>	30
	5.8.10 Förhöjd startström (I-boost)	30
	5.8.11 <i>Control Mode</i>	31
	5.8.12 <i>Autostart</i>	31

	5.8.13	Analog input type	31
	5.8.14	DIN valbara funktioner	31
	5.8.15	Digital potentiometer (Increment / Decrement)	32
	5.8.16	Fire Mode configuration	32
5.9		Frekvensreglering utan lastkompensering – Frequency Mode	33
	5.9.1	Börvärdeskälla för <i>Frequency Mode</i>	33
	5.9.2	Frekvensområde för analogt börvärde	33
5.10		Varvtalsreglering med hastighetsestimering – Speed Mode	33
	5.10.1	Börvärdeskälla för Speed Mode	34
	5.10.2	Område för analogt hastighetsbörvärde	34
5.11		Processreglering, PI regulator	34
	5.11.1	Börvärdeskälla, <i>PI-reg Mode</i>	36
	5.11.2	Regulatorinställningar, Reg Amp, Reg Kp och Reg Ti	37
5.12		Motorsäkerhetsfunktioner	37
	5.12.1	PTC-ingång	37
	5.12.2	Elektroniskt överlastskydd	37
5.13		Utsignaler för indikering	38
	5.13.1	Funktionsrelä 1 (Felrelä)	38
	5.13.2	Funktionsrelä 2 (Körindikation)	38
	5.13.3	Analoga spänningsutgångar	38
5.14		Kommunikationsinterface	39
5.15		Display setup	39
5.16		Status, Temperature, Counters and Version	40
5.17		Återgång till fabriksinställning	40
5.18		Larm och felhantering	41
	5.18.1	Fellogg	41
	5.18.2	Felmeddelanden	41
	5.18.3	Kvittering av larm	43
6		Styrning med Modbus	43
	6.1.1	Läsa status och aktuella värden	44
	6.1.2	Styra omriktaren med MODE/SMODE/InverterStatus	45
	6.1.3	Styra omriktaren med DriveControl/DriveStatus	46
7		Styrning med Profinet/Profibus	47
8		Bromschopper och överspänningsregulator	48
9		Komma igång	49
	9.1	Installation	49
	9.2	Körning i Manual mode	49
	9.3	Körning i <i>Auto</i> -läge	49
	9.3.1	Val av börvärdessignal i Autoläge	49
	9.3.2	Körning med fast frekvens	49
	9.3.3	Körning med analogt börvärde	50
	9.3.4	Processreglering med fast börvärde	50
	9.3.5	Processreglering med analogt börvärde	50
	9.3.6	Alternande fast frekvens och processreglering	51
	9.3.7	Ventilationsstyrning med både analogt och fast börvärde	51
	9.3.8	Ventilationsstyrning med analog setpoint och Fire Mode	52

Introduktion

Frekvensomriktaren som beskrivs i denna bruksanvisning används för frekvens- (Hz) eller hastighet- (rpm) styrning av trefas asynkronmotorer. Läs igenom manualen noggrant före installation för att förvissa Er om korrekt installation och maximal prestanda.

Omriktaren har en patenterad switchkrets som säkerställer att motorn hela tiden drivs av en sinusformad spänning under alla driftsförhållanden. Detta löser problem relaterade till konventionella PWM-baserade frekvensomriktare, t.ex. elektromagnetisk störning, kullagerskador, hög jordström och missljud från motor och omriktare, och ska användas med oskärmad motorkabel.

En 30 mA jordfelsbrytare (RCD) kan installeras med denna frekvensomriktare.

Frekvensomriktaren använder den patenterade metoden "Naturlig fältorientering" (Natural field orientation), en vektorbaserad kontrollmetod för att ge korrekt hastighetskontroll av induktionsmotorer hela vägen från stillastående till full hastighet.

1 Säkerhetsaspekter

Omriktaren måste alltid kopplas ifrån matningsspänningen innan något arbete utförs med elektriska eller mekaniska komponenter.

Installation, underhåll och reparationer måste alltid utföras av personal som är tillräckligt utbildad och erfaren för ändamålet.

Ändring eller utbyte av komponenter i frekvensomriktaren eller dess tillbehör gör garantin på omriktaren ogiltig. Kontakta alltid NFO Drives AB om ändringar eller utbyte är nödvändigt.

Komponenterna i kraftdelen och vissa komponenter i kontrolldelen är anslutna till matningsspänning när frekvensomriktaren är ansluten till nätspänning.



WARNING! Att vidröra komponenter med matningsspänning ansluten är livsfarligt och kan orsaka dödsfall. Koppla alltid bort strömförsörjningen innan du öppnar locket.



WARNING! Även efter urkoppling av matningsspänning kan det fortfarande finnas livsfarliga spänningar i omriktaren på grund av dess interna kondensatorer. Vänta alltid minst fem minuter för att förvissa er om att ingen spänning finns kvar innan något arbete med frekvensomriktaren påbörjas.



WARNING! Frekvensomriktarens kylfläns kan bli varm beroende på driftsförhållandena. Vidrör ej.



WARNING! Spontan start. När omriktaren styrs från en kommunikationsbuss eller fjärrenhet kan motorn starta när som helst. Det räcker inte att trycka på STOP, eftersom fjärrenheten kan återfå kontroll över omriktaren och starta motorn igen. Koppla bort körsignalen på plint DIN1 för att säkert förhindra start.



För anslutning av matningsspänning, använd alltid fast monterat kablage för permanent anslutning av omriktaren. Anslutningen skall vara avsäkrad och med brytare som bryter samtliga faser, avsedd för överspänningskategori III.



Frekvensomriktaren ska alltid vara ansluten till skyddsjord (P.E.) när matningsspänning är ansluten.



Om motorns temperaturgivare (PTC / Klixon) används, måste sensorn och dess ledningar ge tillräcklig isolering och uppfylla installationskraven för givaren som används.



Säkerhetsnivån hos omriktarens styringångar, exempelvis stopp/start, rotationsriktning och maximal hastighet, är ej tillräckligt tillförlitliga för användning i säkerhetskritiska applikationer utan fristående och oberoende säkerhetsanordningar. Applikationer där funktionsfel kan orsaka personskador och/eller dödsfall måste genomgå en riskanalys och ytterligare säkerhetsanordningar installeras om så krävs. För sådana applikationer inkluderar omriktaren en Safe Torque Off-funktion som använder dubbla oberoende kanaler för anslutning till en nödstoppsbrytare.

2 Tekniska data

Tabell 1. Nominell data för 380-480V 3 ~ 50/60 Hz Typ TN eldistributionssystem.

Art. nr.	Nominell uteffekt	Nominell utström ^[1]	Maximal utström ^[2]	Maximal skenbar uteffekt ^[3]	Absoluta förluster ^[4] $P_{L,CDM(90,100)}$	Effektivitet klass ^{[5],[6]}	Standby-förlust ^[7]	Storlek (HxDxB) [mm]	Vikt [kg]
4A4D3490D	2.2 kW	1.0-4.9 A	5.8 A	3.3 kVA	0.14 kW	IE2	7.5 W	390x190x160	7.0

Anmärkningar:

- [1] Frekvensomriktaren är optimerad för användning av nominell motorström i effektintervallet 0,37 kW till 2,2 kW.
- [2] Motor/omriktarapplikationen skall aldrig dimensioneras för högre kontinuerlig ström än omriktarens nominella utström. Omriktaren kan dock leverera ovan angiven maximal utgångsström under en längre tid, men detta kan påverka omriktarens livslängd.
- [3] Maximal skenbar uteffekt $S_{r,eq}$ används för IE-klassificering (International Efficiency).
- [4] Uppmätt vid en belastning motsvarande 90% av nominell frekvens och 100% av nominell utström.
- [5] CDM (Complete Drive Module) effektivitetsklass enligt kommissionens förordning (EU) 2019/1781 och IEC 61800-9-2:2017.
- [6] På grund av sinusformad spänning från NFO Sinus till motorn försvinner de harmoniska förlusterna i motorn som man har vid användning av konventionella PWM-omriktare.

IEC 61800-9-2:2017: "When [three-phase induction motors] are operated on a CDM, additional harmonic losses $P_{LHL} = r_{LHL} \times P_{LTSin}$ are caused by the non-sinusoidal voltage supply". Ökningen av motorförluster till följd av PWM-drift (r_{LHL}) uppskattas till 15% av de totala förlusterna. Enligt referensmodellen för en 2,2 kW IE2- eller IE3-induktionsmotor motsvarar detta cirka 0,05 kW.

När man bestämmer den totala verkningsgraden för PDS (Power Drive System, dvs. omriktare och motor tillsammans), bör man ta hänsyn till att motorförlusterna är ungefär 15% lägre när man använder en frekvensomriktare med sinusformad spänningsutgång, än vad det skulle vara om man använder en konventionell PWM-omriktare.
- [7] Ingen extern styrutrustning ansluten till 24V matningsutgång och kylfläkten reglerad till ett lågt varvtal.

Tabell 2. Gemensam data

Omriktarutgång			
Vågform	Sinus		
Frekvens	0 – 150 Hz		
Kontrollmoder			
Frekvens	0 – 150 Hz, Vektorkontroll utan slip-kompensering		
Varvtal	0 – 9000 rpm, Vektorkontroll med slip-kompensering		
Regulatorer			
Processkontroll	PI regulator med extern återkopplig		
Hastighetsregulator	Regulator för optimal dynamisk prestanda		
I/O	Antal	Namn	Konfigurering
Digitala ingångar	4 (plus 4)	DIN1 – DIN4 (DIN5 – DIN8)	
Analoga ingångar	2x V 2x mA	AIN1 U & I, AIN2 U & I (shared with DIN5 – DIN8)	0-10V, 2-10V, ±10V, 0-20mA, 4-20mA, ±20mA, Pot
Digitala utgångar	2	Re1, Re2	Relay, max 50VDC
Analoga utgångar	2	AOUT1, AOUT2	0-10V, 2-10V, ±10V, 0-20mA, 4-20mA, ±20mA
Spänningsutgång	1	+24V	max 200mA
Kommunikationsportar	2	USB 2.0 Type C, RS485	
Seriella protokoll	3	Modbus RTU / ASCII, NFO	
Fälthussar	Profinet, Profibus, Modbus TCP med AnyBus CompactCom module		
Personsäkerhet			
Safe Torque Off	Dubbelkanalig ingång för nödstoppsbrytare, som vid aktivering förhindrar omriktaren att generera något vridmoment.		
Motorsäkerhet			
Termistoringång	PTC or Klixon		
Elektroniskt överlastskydd	Stänger av om motorn är överbelastad under lång tid		
Övriga egenskaper			
Omgivningstemperatur	-10 – +45 °C		
Lagringstemperatur	-20 – +60 °C		
Fuktighet	0 – 90%, ej kondenserande		
Skyddsklass	IP55 enligt SS-EN 60529		
EMC certifiering	Emissions: EN 55011:2016 EN, 55011/A1:2017, EN 61000-3-3:2013 Immunity: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-4-2, -3, -4, -5, -6, -11 Harmonics: EN 61000-3-2:2014 ^[1] För användning utan skärmade kablar eller EMC-filter.		
Elsäkerhet	Low Voltage Directive EN 61800-5-1:2007, EN 61800-5-1/A1:2017. Motor terminal short circuit protection ^[2] enligt IEC 60364-4-41:2005 / AMD1, clause 411. Funktion för kortslutningsskydd fungerar oavsett motorkabelarea, kabellängd eller andra kabelegenskaper och oavsett nätets impedans.		
Klimattester	Dry heat test IEC 60068-2-2 Damp heat test IEC 60068-2-78 Vibration test IEC 60068-2-6		

Anmärkningar:

- [1] Garanterad överensstämmelse upp till 80% av nominell uteffekt.
- [2] Om kortslutning skulle inträffa kan frekvensomriktaren skadas. Det kommer dock att förhindra skador på ansluten utrustning, brand och andra faror.

3 Mekanisk installation

- ⚠ Vid uppackning av omriktaren, undersök produkten noggrant för att upptäcka eventuella transportskador. Frekvensomriktare med sprickor, hål, bucklor eller andra synliga skador får inte installeras.
- ⚠ Frekvensomriktaren får inte installeras så att utloppsluft från en annan omriktare eller utrustning blåser direkt in i omriktarens kylluftintag. Minst 80 mm avstånd måste hållas över och under omriktaren, samt minst 20 mm vertikalt avstånd mellan omriktaren och annan utrustning, för att uppnå tillräcklig luftcirkulering.
- ⚠ Alla plintar nås genom att öppna plasthöljet. För att kunna använda lockets snap-and-hold-open-funktionalitet krävs ett fritt utrymme på 200 mm ovanför frekvensomriktaren.
- ⚠ Tillse att inga främmande föremål, såsom kabeldelar eller skruvar, faller in i frekvensomriktaren under installationen eftersom detta kan orsaka kortslutning. Det är inte tillåtet att borra i chassie eller kåpa.
- ⚠ Kontrollera efter installationen att alla kabelförskruvningar är monterade och åtdragna, samt att locket är stängt och fastskruvat för att undvika kontakt med strömförande komponenter.

3.1 Montering

Skruva loss de två nedre fästskruvarna och lossa frekvensomriktaren från monteringsplattan. Fäst monteringsplattan på en vertikal yta med fyra skruvar. Se till att monteringssskruvarna är tillräckligt starka för att hålla hela omriktarens vikt. Placera omriktaren på bakplattan genom att hänga den på bakplattans krokar. Dra åt fästskruvarna.



Locket öppnas genom att skruva loss de två fästskruvarna i lockets nederkant. Fäll upp locket tills det snäpper fast. Det finns två möjliga positioner för locket. Stäng locket genom att först dra ut det och sedan fäll ner det. Var försiktig så att inte snäppena i locket bryts när du fäller ner det. Dra till sist åt skruvarna i lockets nederkant.

Locket kan tas bort helt genom att skruva loss de två övre skruvarna efter att locket har öppnats. Kabeln från locket till kontrollkortet måste tas bort försiktigt från sin kontakt. Sätt tillbaka i omvänd ordning.

4 Elektrisk installation

- Anslut **nätspänning** till terminalerna **L1, L2, L3** och **PE**.
- Anslut **motorkablage** till terminalerna **U, V, W** och **PE**. Vanlig icke-skärmd kabel ska användas.
- Anslut **Safe Torque Off** terminaler (STO1P-STO1N och STO2P-STO2N) till extern nödstoppsbrytare, eller bygla dessa internt om Safe Torque Off inte ska användas.

⚠ Installera aldrig kontaktorer eller brytare mellan omriktarens utgång (terminaler U, V and W) och motorn vilka avsiktligt eller oavsiktligt kan användas för att koppla bort motorn från omriktarens utgång.

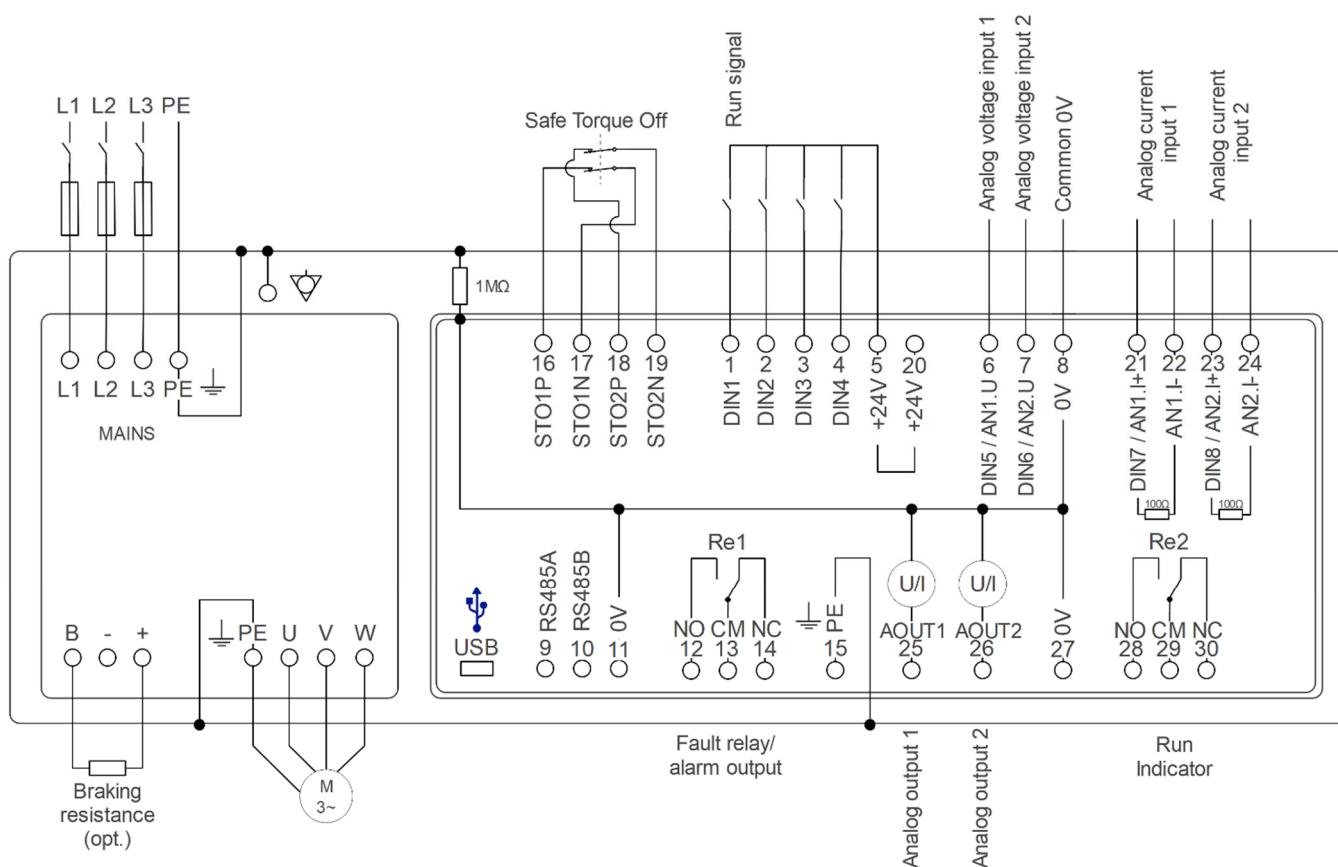
⚠ En säkerhetsbrytare kan monteras mellan frekvensomriktaren (plint U, V och W) och motorn, men denna får endast användas (slås på eller av) när motorn inte körs.

⚠ När omriktaren spänningssätts första gången måste installatören välja applikation, mata in motordata, och utföra en tuning av motorn.

- Anslut/installera de lågspänningssignaler och -kablar som behövs för den aktuella applikationen, t.ex. körsignal för start/stop, analog input för setpoint, kommunikation, etc.

⚠ Se till att körsignal inte aktiveras förrän installatören är klar med omriktarens alla inställningar.

⚠ Se till att signalkablar har tillräcklig isolering när de passerar intill nät- och motorkablar.



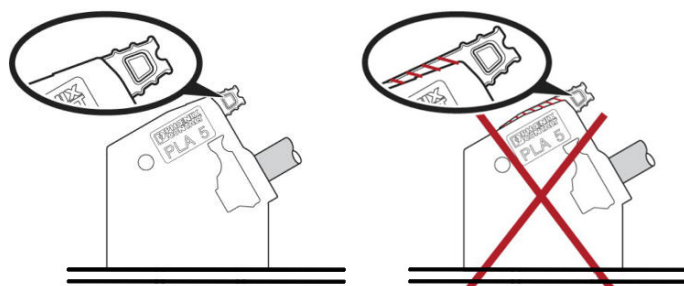
Figur 1 Standardkonfiguration

4.1 Kraftplintarnas anslutning

4.1.1 Kontaktdon och kablar

Krafttuttagen är av typen "Push-Lock" med en tillåten kabeltvärsnittsarea på 0.2 – 6 mm² (AWG 24 – AWG 10). Använd kabeltyp (-er) med specificerad driftstemperatur på minst 70°C. Kabelisoleringen ska skalas 12 mm innan den trycks in i kontakten varefter spaken fälls ned.

 Det är viktigt att spaken fälls ned till sitt helt stängda läge, som visas nedan:



Figur 2 Anslutningsspaken på krafttuttagen

4.1.2 Kraftplintarnas funktion

Plint	Funktion	Beskrivning
L1	Kraftmatning, inkommande faser	Kraftmatning 380–480V 3~
L2		
L3		
PE	Skyddsjord	Kraftmatning skyddsjord (PE)
B	Bromsmotstånd	Anslutning för externt bromsmotstånd (mellan B och +)
-	-	Negativ och positiv terminal för intern DC-spänning. Positiv terminal används även för externt bromsmotstånd (tillval)
+	+	
PE	Skyddsjord	Skyddsjordanslutning motor
U	Motoranslutning	Motorfasanslutningar- För att anslutas till motorns rätta lindningar. Fel anslutning kan orsaka oregelbundet eller oönskat beteende hos motorn
V		
W		

Tabell 3. Användning av kraftplintar

Om man installerar två eller flera frekvensomriktare tillsammans, med en eller flera motorer som går regenerativt, kan frekvensomriktarnas DC-länkar (+ och -) sammankopplas (och därmed leverera energi till varandra).

Observera! Eftersom det finns komponenttoleranser i omriktarna kan länkspänningen variera något mellan enheterna, ett utjämningsmotstånd och en ultra-snabb säkring måste monteras i varje sammankopplingsledning. Kontakta NFO Drives AB för korrekt dimensionering.

4.1.3 Anslutning av nätspänning

Omriktarens ansluts till ett trefasnät med en nominell spänning på 380 – 480 V 50/60 Hz via plintarna L1, L2, L3 och PE. (PE = Protective Earth = skyddsjord).

Rekommenderade tröga säkringar för trefasmatning:

Modell	2.2 kW (1.0 – 4.9A)
Säkring	10A

Tabell 4. Rekommenderade säkringar

När trefasmatningen är korrekt ansluten och motorn körs, drar frekvensomriktaren mindre än 2 mA jordström i PE-anslutningen. En jordfelsbrytare eller RCD 30mA kan därför användas med omriktaren.

-  **Att slå till och från kraftmatningen alltför ofta kan skada frekvensomriktarens strömbegränsningskrets på grund av höga inrusningsströmmar. Vänta minst 1 minut mellan varje spänningstillslag. Använd inte regelbundet matningsspänningen till/från för att styra motorn.**

4.1.4 Anslutning av motor

Anslut motorkablarna till plintarna U, V, W och PE.

Nominell motorspänning för trefasmatade omriktare är 400V. En motor med nominell spänning 400V–Y / 230V–D ska konfigureras för Y-koppling, och en motor med nominell spänning 690V–Y / 400V–D ska konfigureras för D-koppling.

-  **Inställning av motordata och autotuning måste alltid utföras före första start av motor.**
-  En motorsäkerhetsbrytare kan monteras mellan frekvensomriktaren (plint U, V och W) och motorn, men denna får endast användas (slås på eller av) när motorn inte körs.
-  **Installera aldrig kontaktorer eller brytare mellan omriktarens utgång (terminaler U, V and W) och motorn** vilka avsiktligt eller oavsiktligt kan användas för att koppla bort motorn från omriktarens utgång.
-  Ett externt bromsmotstånd måste monteras om retardationstiden är mindre än 5 sekunder eller om den drivna lasten har stort tröghetsmoment. Se avsnitt 8.
-  **EMC-standarderna uppfylls utan användning av skärmade motorkablar, om frekvensomriktaren är korrekt installerad. Det finns inga begränsningar för motorkabelns längd, eftersom omriktaren alltid levererar en sinusformad spänning till motorn. Naturligtvis måste man beakta ett visst spänningsfall (motstånd i kablar), vilket autotuningen tar hänsyn till. Använd kabel med ett motstånd i fasledarna som är tillräckligt (och betydligt) lägre än motståndet i varje motorfasledning (statormotstånd).**

4.1.5 Parallellkoppling av motorer

Flera motorer kan anslutas parallellt. Om så är fallet måste de ha samma storlek och vara lika belastade. För korrekt tuning, summera P-Nom och I-Nom för motorerna innan du utför autotuning.

-  När du kör motorer parallellt, bör separata motorskydd monteras eftersom de inte är individuellt skyddade av det elektroniska överbelastningsskyddet eller omriktarens strömgräns.

4.1.6 Motorkonfiguration

För små 400V–Y / 230V–D motorer med nominell effekt i den nedre delen av omriktarens nominella effektområde, är det ofta bättre att konfigurera motorn för 230V (D) även då omriktaren använder 400V. Med 230V (D)-konfiguration är den nominella strömmen högre och detta hjälper till att utöka omriktarens område för låga effekter.

4.2 Plintanslutning signalkablar

Signalplintarna är av typ "tension clamp spring connection" med ett brett kabeltvärsnittsomfång 0,13 - 2,5 mm² (AWG 26 - AWG 14). För att ansluta kabeln, tryck försiktigt ned ställdonet. Om ett verktyg används, se till att det inte skadar några komponenter på kretskortet. Använd de inbyggda förankringspunkterna för att fästa signalkablarna till kortets kant.

⚠ Se till att signalkablarna har tillräcklig isolering när de passerar intilliggande nät- och motorkablar.

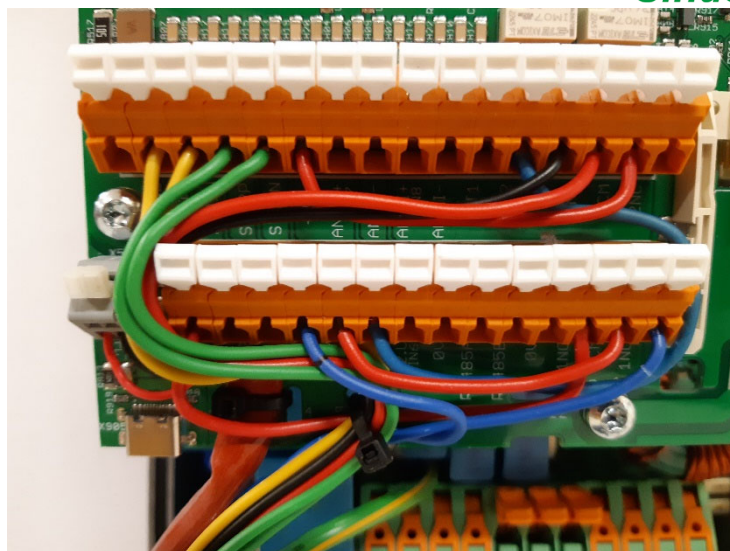


Fig. 3 Kablar för signalledningar.

4.2.1 Signalplintar och deras användning

Term.	Namn	Funktion	Standardfunktion / Beskrivning
1	DIN1	Digital input 1	RUN (Körsignal Start/Stop)
2	DIN2	Digital input 2	AN-select (Väljer analogingång 1 or 2)
3	DIN3	Digital input 3	REV (Väljer rotation i backriktning)
4	DIN4	Digital input 4	SEL-A (Väljer fix-frekvens)
5	+24V	+24V output/ext. supply	Spänningsutgång för digitala ingångar eller givare (max 200mA)
6	AN1.U (DIN5)	Analog input 1 voltage alt. Digital input 5	Spänningsingång för analogt börvärde
7	AN2.U (DIN6)	Analog input 2 voltage alt. Digital input 6	Spänningsingång för analogt ärvärde (processregulator)
8	0V	0V ext. supply	Gemensam signaljord, referens för digital och analog ingångar
9	RS485A	RS485 serial port	Serial port
10	RS485B	RS485 serial port	Serial port
11	0V	0V ext. supply	Gemensam signaljord, referens för digital och analog ingångar
12	RE1.NO	Relay 1 Normally Open	Felrelä. Potentialfri växlande kontakt max 1 A, 50 V _{DC} . Terminal 13 och 14 är anslutna vid fel, eller då omriktaren är spänningslös.
13	RE1.CM	Relay 1 Common	
14	RE1.NC	Relay 1 Normally Closed	
15	PE	Ground / Protective Earth	
16	STO1P	Safe Torque Off, circuit 1	Anslut STO1P to STO1N för att möjliggöra start. Vid oansluten krets är Safe Torque Off aktiverat och förhindrar start.
17	STO1N	Safe Torque Off, circuit 1	
18	STO2P	Safe Torque Off, circuit 2	Anslut STO2P to STO2N för att möjliggöra start. Vid oansluten krets är Safe Torque Off aktiverat och förhindrar start.
19	STO2N	Safe Torque Off, circuit 2	
20	+24V	+24V output/ext. supply	Spänningsutgång för digitala ingångar eller givare (max 200mA)
21	AN1.I+ (DIN7)	Analog input 1 current + alt. Digital input 7	Strömingång för analogt börvärde, positiv (in)
22	AN1.I-	Analog input 1 current -	Strömingång för analogt börvärde, negativ (ut / 0V)
23	AN2.I+ (DIN8)	Analog input 2 current + alt. Digital input 8	Strömingång för analogt ärvärde, positiv (in) (processregulator)
24	AN2.I-	Analog input 2 current -	Strömingång för analogt ärvärde, negativ (ut / 0V)
25	AOUT1	Analog output 1	Analogutgång, konfigurerbart för spänning eller ström
26	AOUT2	Analog output 2	Analogutgång, konfigurerbart för spänning eller ström
27	0V	0V ext. supply	Gemensam signaljord, referens för digital och analog ingångar
28	RE2.NO	Relay 2 Normally Open	Körindikering. Potentialfri växlande kontakt max 1 A, 50 V _{DC} . Terminal 28 och 29 är anslutna när motorn körs.
29	RE2.CM	Relay 2 Common	
30	RE2.NC	Relay 2 Normally Closed	

Tabell 5. Signalplintar och deras användning

Plintarna 8, 11 och 27 (0V) är internt anslutna till PE genom ett 1M Ω motstånd. Signalplintarna kan variera med avseende på potential med upp till 100 V från PE. Den interna 0V-kretsen kan anslutas galvaniskt till PE via en extern bygghedning till plint 15 (PE). USB-kontakten är galvaniskt ansluten till 0V.

Digitala ingångar (plint 1 - 4), vid positiv logik:

Maximal ingångsspänning:	30V
Omslagsnivå:	$\approx$ 10V (ingångsspänning högre än omslagsnivån anses vara aktiv nivå)
Impedans:	10k Ω

Digitala ingångar (plint 1 - 4), vid negativ logik:

Maximal ingångsspänning:	30V
Omslagsnivå:	$\approx$ 9V (ingångsspänning lägre än omslagsnivån anses vara aktiv nivå)
Impedans:	10k Ω

Digitala ingångar (plint 5 - 8), positiv logik, delad funktion med analog ingång:

Maximal ingångsspänning:	30V
Omslagsnivå:	$\approx$ 10V (ingångsspänning högre än omslagsnivån anses vara aktiv nivå)
Impedans:	100k Ω

-  Digitala ingångar DIN5 – DIN8 delas med analoga funktioner. För korrekt drift kräver de 24VDC matning. Normalt försörjs de digitala och analoga funktionerna internt, men om 24VDC från omriktaren används för att försörja externa belastningar får maxbelastningen inte överskridas. Underlåtenhet att kontrollera maximal extern belastning kan leda till spänningsbegränsning eller avstängning, vilket kan leda till felaktiga avläsningar av analoga och digitala ingångar från terminalerna DIN5 – DIN8.
-  När någon av ingångarna DIN5 – DIN8 används som digitala ingångar har de fortfarande den höga ingångsimpedansen för den analoga kretsen, och det rekommenderas att alltid använda skärmade kablar även för digital ingångskonfiguration.
-  Om DIN7 (plint 21) eller DIN8 (plint 23) används som en digital ingång, måste dess motsvarande negativa motsvarighet (plint 22 respektive 24) lämnas oansluten, annars kan ingångsspänningsnivån (24VDC) skada strömvägningsfunktionen.
-  Om alternativet Autostart är satt till ON och det finns en körsignal till omriktaren (DIN1, terminal 1), så startar motorn när omriktaren spänningssätts.
-  Om en motorsäkerhetstermistor ska användas, rekommenderas att använda DIN4, plint 4.

4.2.2 Safe Torque Off (STO) installation

Safe Torque Off-ingångarna STO1P – STO1N och STO2P – STO2N tillhandahåller dubbla oberoende kanaler för att förhindra att omriktaren genererar vridmoment. Aktivisering av Safe Torque Off motsvarar stoppkategori 0 enligt EN 60204-1, där frekvensomriktarens uteffekt omedelbart bryts och den drivna lasten stoppas okontrollerat. Att använda dubbla oberoende kanaler gör installationen resistent mot enstaka komponentfel, t.ex. ofrivillig kortslutning eller fel i kabeldragningen mellan omriktaren och en nödstoppsbrytare. Varje sådant komponentfel eller ledningsfel kommer att upptäckas av omriktaren och driften kommer då att förhindras.

-  När Safe Torque Off är aktiverat kan omriktaren inte längre producera något vridmoment, varken acceleration eller bromsning. Om bromsning krävs måste det utföras med andra åtgärder som t.ex. en mekanisk broms.
-  Använd inte Safe Torque Off-funktionen för hissar, transportmekanismer, hängande laster eller andra applikationer där ett okontrollerat stopp kan leda till ytterligare faror eller risk för personskador.

⚠ Använd inte Safe Torque Off som en vanlig på/av-brytare för omriktaren. Eventuella skador på omriktaren på grund av användning av Safe Torque Off täcks inte av garantin.

⚠ Som standard matas Safe Torque Off-kretsen internt från 24VDC. Om 24VDC från omriktaren används för andra externa belastningar (t.ex. sensorer, reläer), får den maximala belastningen inte överskridas. Underlåtenhet att kontrollera maximal extern belastning kan leda till spänningsbegränsning eller avstängning, vilket samtidigt kommer att upptäckas som aktivering av Safe Torque Off.

När funktionen Safe Torque Off används, ska plintarna STO1P och STO1N anslutas till en potentialfri brytande kontakt, och plintarna STO2P och STO2N ska anslutas till en annan potentialfri brytande kontakt. Båda kontaktparen måste manövreras (öppnas eller stängas) samtidigt. Safe Torque Off aktiveras när kontaktarna öppnas. Det räcker att endast en uppsättning kontakter är öppen för att aktivera Safe Torque Off, men om en skillnad i kontaktens positioner upptäcks av omriktaren, kommer driften att spärras tills felet åtgärdas.

När omriktaren har upptäckt aktivering av Safe Torque Off och de aktiverade kontaktarna har återställts till normalt (stängt) läge, måste Safe Torque Off-tillståndet kvitteras vid omriktaren. Detta kan utföras genom att trycka på [ENTER]-knappen på tangentbordet, eller genom att skicka ett återställningsmeddelande på en bussanslutning. Efter att ha bekräftat Safe Torque Off-tillståndet, väntar omriktaren på att spänningarna vid motorterminalen ska stabiliseras innan en ny start tillåts. Detta kan ta någonstans från några sekunder upp till en minut, beroende på omriktarens storlek. Under denna tid visar displayen en status som växlar mellan "Safe Trq Off" och "Wait".

Om omriktaren har upptäckt ett Safe Torque Off-fel kommer displayens status att visa "STO Error". Stäng av strömmen till omriktaren och åtgärda problemet. Feltillståndsspärren kommer att återställas vid nästa uppstart.

En nödstoppsbrytare (med dubbla öppningskontakter) måste anslutas till exakt en omriktare. Det är inte tillåtet att ansluta en stoppbrytare till flera omriktare. Om applikationen kräver samtidiga avbrott av mer än en drivenhet, måste installationen använda ett säkerhetsrelä med flera utgångar för att ansluta individuella dubbla kretsar till respektive omriktare.

Om funktionen Safe Torque Off inte används ska plint STO1P anslutas till STO1N respektive STO2P till STO2N. Utan dessa anslutningar aktiveras Safe Torque Off och omriktaren startar inte.

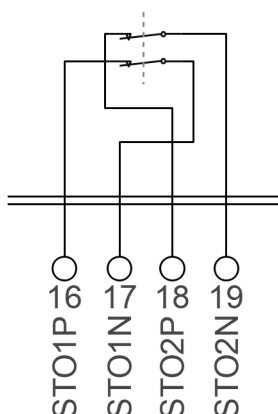


Fig. 4 Safe Torque Off-installation med tvåkanalig nödstoppsbrytare

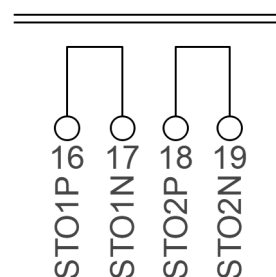


Fig. 5 Installation utan Safe Torque Off

4.2.3 Konfiguration av signalplintar

Plint DIN1 används alltid för RUN-signal (omriktarens start/stopp). Plintarna DIN2 – DIN8 är konfigurerbara för en av flera funktioner. Använd tangentbordet och displayen (menygrupp Control) för att välja funktion för varje DIN-terminal. Standardinställningarna listas i Tabell 3.

Om installationen använder en PTC-sensor för detektering av motoröverhettning, rekommenderas att använda ingång DIN4 som har ett inbyggt pullup-motstånd på 1,5k Ω . Vilken som helst av de andra ingångarna (DIN2, DIN3, DIN5 – DIN8) kan också användas för PTC-funktion, men användaren måste då tillhandahålla ett externt pullup-motstånd.

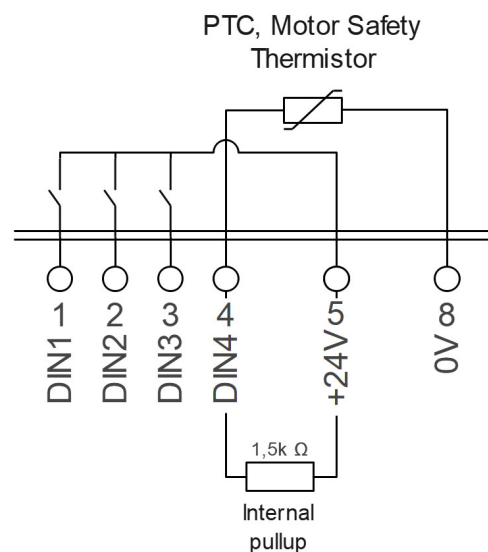


Fig. 6 Använd DIN4 för motorskydd (positiv logik)

4.2.4 Negativ logik

Omriktaren kan konfigureras för att driva de digitala ingångarna DIN1 – DIN4 med negativ logik. Använd tangentbordet och displayen (menygrupp Control) för att välja positiv eller negativ logik.

OBS: Det rekommenderas inte att använda PTC-funktionen tillsammans med negativ logik på grund av den omvända polariteten för extern anslutning till sensorn i motorn.

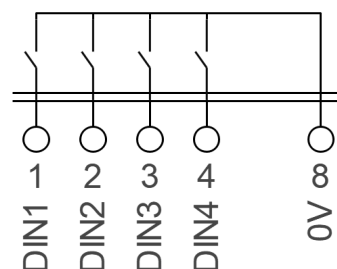


Fig. 7 Anslutning med negativ logik

4.2.5 Analog spänningsingång

De analoga spänningsingångarna accepterar en styrsignal på ± 10 VDC relaterat till en 0V-terminal.

Max inspänning: ± 12 V_{DC}

Ingångsresistans: ≈ 100 k Ω .

OBS: Använd alltid skärmad kabel för analoga spänningsingångar på grund av deras höga ingångsimpedans.

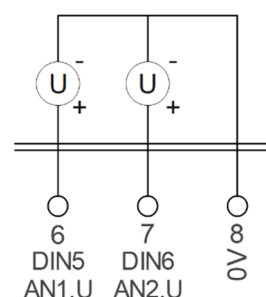


Fig. 8 Analog spänningsingång

4.2.6 Analog strömingång

De analoga strömingångarna har separata positiva och negativa anslutningar (I+ och I-), vilket möjliggör enkel seriekoppling av två eller flera ingångar från en enda strömkälla. När en strömkälla används till endast en mottagande enhet, ska den negativa ingångsterminalen (I-) anslutas till en 0V-terminal.

Max ingångsström: ± 24 mA_{DC}

Max common mode spänning: ± 24 V_{DC}

Ingångsresistans: 100 Ω .

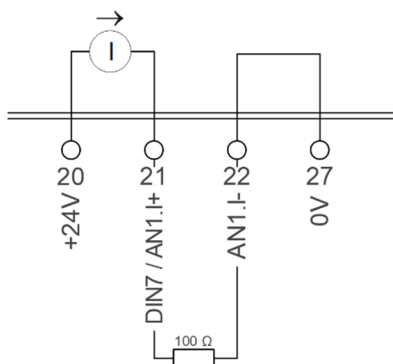


Fig. 9 Analog strömingång, enkel

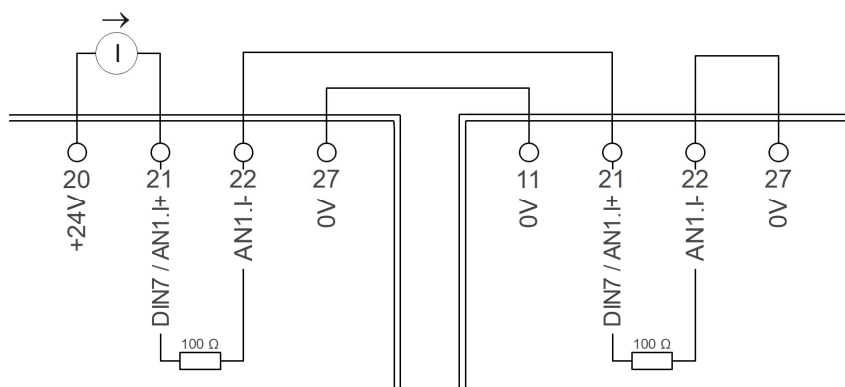


Fig. 10 Analog strömingång, vidarekopplad

4.2.7 Anslutning av potentiometer

Om en potentiometer ska användas som börvärdeskälla, ska den kopplas mellan den analoga spänningsutgången AOUT2 och den valda analoga spänningsingången AIN1.U eller AIN2.U, och en 0V plint. Ändring av parameter *An Input Type* till *Pot* konfigurerar automatiskt AOUT2 till att mata 10V.

Potentiometerns värde bör vara mellan 4,7kΩ och 22kΩ.

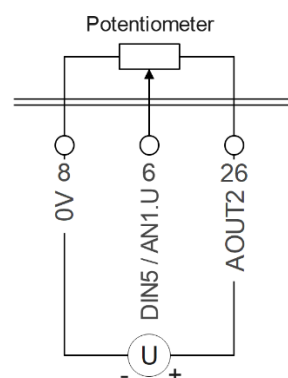


Fig. 11 Anslutning av potentiometer

4.2.8 Seriekanal RS485

Omriktaren kan styras via en RS485 seriell kanal. Anslutning görs via plint 9 (RS485.A) och 10 (RS485.B). Terminering med 120Ω motstånd är tillgänglig genom att flytta bygel X906 till position "ON".

Många gånger räcker det att ansluta signalerna A och B mellan kommunikationsnoderna, men om det finns en icke försumbar potentialskillnad mellan noderna, kan den maximala spänningsnivån för common mode överskridas och kommunikationen kan störas. I sådana fall rekommenderas att även dra 0V-ledningen för potentialutjämning.

Skärmad kabel rekommenderas för kommunikation.

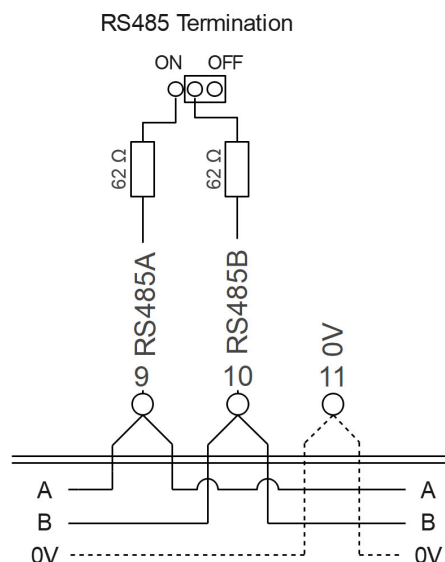


Fig. 12 Anslutning RS485

5 Parameterbeskrivning och handhavande

5.1 Allmänt

Frekvensomriktaren kan användas i följande reglermoder:

- Frekvensreglering av en induktionsmotor med fast digitalt eller analogt börvärde. Motorhastigheten kompenseras inte för lastvariationer. Den elektriska frekvensen visas på displayen.
- Varvtalsreglering av en induktionsmotor med varvtalsberäkning med fast digitalt eller analogt börvärde. Motorhastighet kompenserad för belastningsvariationer. Beräknad hastighet visas i displayen.

I ovanstående lägen kan börvärdet också vara utsignalen från den interna PI-regulatorn med återkoppling från en process som styrs av en induktionsmotor (t.ex. pump eller ventilation).

 Inställning av motorparametrar och motorinställning måste alltid utföras före första motorstart.

 Undvik att köra omriktaren med ett börvärde på 0 Hz (0 rpm), eller mycket nära noll, annat än under start, stopp eller vändning av rotationsriktningen. Nollbörvärde orsakar uppvärmning av motorlindningarna och kan leda till skador på motorn eller omriktaren. För att undvika ofrivillig användning av börvärde nära noll, är fabriksinställningen 10 Hz för en noll analog signal.

5.2 Tangentbord och display

Bilden och tabellen nedan visar tangentbordet och de allmänna tangentfunktionerna.



Fig. 13 Tangentbord

Tangent	Funktion
	Välj parameter eller parametergrupp. Spara parameter.
	Växla mellan driftdisplay och setupmeny. Lämna parameter, parametergrupp eller lämna parameter utan att spara.
	Växla driftläge mellan <i>Manual</i> och <i>Auto</i> . Startar motor i <i>Auto</i> mode om körsignal är aktiv.
	Startar motor i <i>Manual</i> mode.
	Stoppar motor i alla modes. OBS: En bus master kan starta motorn närsomhelst
	Öka parametervärde. Växlar mellan parametergrupper eller parametrar.
	Minska parametervärde. Växlar mellan parametergrupper eller parametrar.

Tabell 6. Tangentfunktioner

Efter uppstart kommer frekvensomriktaren in i driftlägesvisning. Denna skärm visar omriktarens status. Inställningar väljs genom att trycka [ESC]. Från inställningsskärmen återgår man till driftlägesvisning genom att åter trycka på [ESC]. När en parameter eller en parametergrupp väljs, är dess text inverterad. Genom att trycka [ENTER] väljer man parametern eller parametergruppen. Värdet för en given parameter kan ökas eller minskas genom att trycka på [↑] respektive [↓]. När parametrarna justeras ökar stegen successivt. När någon parameter ändras men ännu inte sparas markeras dess värde med inverterad text. För att spara värdet tryck [ENTER].

Flödesschema visar hur olika skärmar nås, exempel på utseende och förklaring av text:

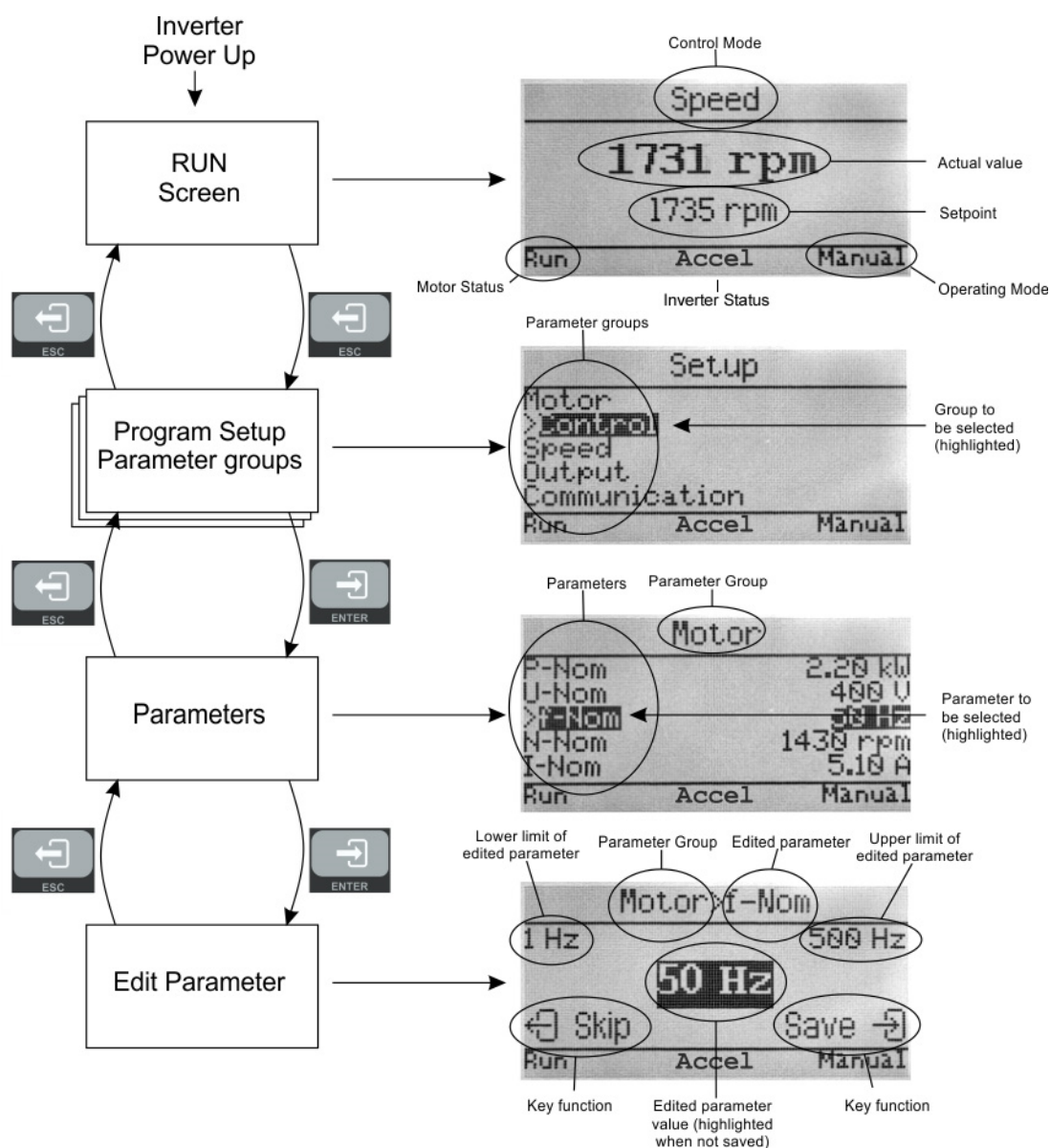


Fig. 14 Flödesschema och skärmexempel för navigering i displaystruktur med förklaringar

5.3 Indikatorer och motorstatus

Indikatorlamporna vid tangentbordets display betyder följande:

POWER	Frekvensomriktaren är spänningssatt.
RUN	Motorn är igång.
FAIL	Ett larm eller fel har identifierats.

Motorstatus, som visas i det nedre vänstra hörnet på displayen, betyder följande:

Run	Motorn är igång.
Stopping	Motorn bromsar in mot ett stopp.
Standby	Omriktaren är standby, väntar på körsignal (DIN1).
Disable	Omriktaren är inte redo och accepterar inte körsignal.
Waiting	Omriktaren väntar på att en intern timer ska räkna ner.

5.4 Select application

Första gången enheten spänningssätts, eller efter man utfört en reset to factory default, kommer installatören uppmanas att välja typ av applikation för den aktuella installationen. Syftet med att välja applikation är att förinställa accelerations- och retardationsramperna till värden som passar den aktuella driften. Observera: De förinställda värdena är endast ett förslag som passar en generell applikation av det aktuella slaget. Beroende på andra omständigheter kan användaren behöva justera ramperna ytterligare.

Applikation	Beskrivning
Pump	Accelerations- och retardationsramper lämpliga för en generell pumpapplikation
Ventilation / other	Accelerations- och retardationsramper lämpliga för ventilationsapplikationer
OEM vacuum pump	Får endast användas för OEM vacuum pump applikation

5.5 Autotuning och motorparametrar

Det finns tre alternativ för tuning av motorparametrar: Full tuning, Basic tuning eller Calculated tuning. Av dessa är Full tuning att föredra när detta är möjligt.

Innan autotuning körs måste nominella motordata matas in. Motordata består av parametrarna *P-nom*, *U-Nom*, *f-Nom*, *N-Nom*, *I-Nom* och $\cos \varphi$. Dessa visas på motorns typskylt och måste anges enligt aktuell anslutning; dvs. Y (stjärn) eller D (delta), inklusive möjliga 50 / 60Hz alternativ för motorn. Omriktarens grundinställning för nominella data visas i Tabell.

För att uppnå optimal motorstyrning, måste omriktaren ha en korrekt uppsättning parametrar *R-stat*, *R-rot*, *L-main*, *Sigma*, *I-magn* och *I-limit*. Autotuning-funktionaliteten mäter och beräknar dessa motorparametrar, med hänsyn till kablar etc. mellan omriktaren och motorn, och säkerställer bästa möjliga styrning av motorn. Autotuning ska **alltid** utföras, även om en standardmotor används.

Efter motordata har matats in och sparats, kör *Tuning* kommandot. I användargränssnittet, återfinns detta kommando omedelbart efter motordatasektionen. Tryck [Enter] för att gå in i Tuning-menygruppen, tryck [↑] (pil upp) för att välja alternativet Full Tuning, och tryck igen på [Enter] för att starta tuning-processen. Efter en genomförd tuning, sparas de uppmätta och beräknade motorparametrarna i omriktaren. Beroende på motorstorlek, bör denna procedur ta omkring en minut. När tuningen är klar, tryck [Escape] för att stänga tuning-menyn och återgå till huvudmenyn.

Autotuning-funktionen ställer in *I-limit* till 120 % av motorns nominella ström eller omriktarens maximala värde.

5.5.1 Full tuning

1. Kontrollera att motorn inte körs (tryck annars på stopp).
2. Gå till parametergrupp *Motor* och ange parametrarna *P-nom*, *U-Nom*, *f-Nom*, *N-Nom*, *I-Nom* och $\cos \varphi$.
3. Starta autotuning genom att välja *Tuning* kommandot och tryck [↑].
4. Vid frågan om *Full* tuning, tryck [ENTER] (någon annan knapp kommer inte att utföra kommandot)
5. Vid lyckad tuning, kommer *Ready* att visas på displayen.
6. Fortsätt att programmera övriga omriktarparametrar, om så krävs.

Om fel uppstår under autotuning, kan två olika felmeddelanden visas, *Tuning Fail M* och *Tuning Fail P*. *Tuning Fail M* indikerar att mätningen av motorparametrarna misslyckades, medan *Tuning Fail P* att en eller flera parametrar vid beräkning ligger utanför den tillåtna gränsen för omriktaren. Vid fel under tuning måste felorsaken utredas och åtgärdas innan motorn kan startas.

Fel kan bero på:

- Motorn är inte korrekt ansluten (kortslutna eller oanslutna motorkablar).
- Motorfel (kortslutning eller avbrott).
- Motorn är felaktigt ansluten (Y-kopplad istället för D-kopplad eller vice versa).
- Omriktaren är under- eller överdimensionerad för den anslutna motorn.

Notera! All tuning ska utföras med en kall motor, dvs. motorn ska ha den normala omgivningstemperaturen där den kommer att installeras. Utförs tuning när motorn är varm, kan driftsproblem uppstå vid start med kall motor.

5.5.2 Basic tuning

En förenklad form för beräkning av parametrar kan utföras genom att trycka på [$\uparrow$] enligt 3 ovan. Displayen kommer då att visa alternativet *Basic*. Tryck [ENTER] för att starta. Denna tuningmetod mäter endast motorns statorresistans och använder denna som grund för beräkning av övriga motorparametrar.

5.5.3 Tuning genom beräkning av motorparametrar

Om motorns statorresistans är känd, kan övriga motorparametrar beräknas. Detta görs genom att ange det kända värdet på *R-stat* enligt punkt 2 ovan, och därefter trycka på [$\uparrow$] tre gånger i punkt 3. Displayen kommer nu att visa *Calc*, tryck [ENTER] för att köra beräkningar.

Beräkningsmetoden kommer inte ge exakt samma motorparametrar som vid *Full Tuning*, men samma som för basic tuning om statormotståndet uppmäts till korrekt värde. Vid full tuning, mäts alla motorparametrar av omriktaren, medan vid basic och calculated tuning beräknas övriga motorparametrar baserat på *R-stat* och den nominella motordatan. Målet bör vara att använda full tuning när det är möjligt.

P-Nom	U-Nom	f-Nom	N-Nom	I-Nom	cos φ	R-stat	R-rot	L-main	Sigma	I-magn	I-limit
2.20 kW	400 V	50 Hz	1455 rpm	4.75 A	0,78	3.00 Ω	2.00 Ω	400 mH	0.080	1.80 A	5.80 A

Tabell 7. Nominella motordatavärden (standard)

Tabellen visar standardvärden för nominella data och motorparametrar. Observera att dessa parametrar kan inte mätas med vanlig mätutrustning från motorplinten.

5.6 Driftlägen

Frekvensomriktaren har fem driftlägen, *Inhibit*, *Manual*, *Auto*, *Bus* och *Fire*. När omriktaren startas initieras den till *Auto*-läge och RUN-skärmen visas. *Auto*-läget används för att styra omriktaren med ett externt startkommando från plint 1 (DIN1). *Manual*-läget används för test och programmering, samt att köra frekvensomriktaren med hjälp av tangentbordet.



Frekvensomriktaren startar motorn automatiskt när den slås på om plint 1 (DIN1 = körsignal) är aktiv och parameter *Autostart* = ON. Parametern ***Autostart* är fabriksinställd till OFF** för att förhindra oavsiktliga motorstarter vid driftsättning. Om frekvensomriktaren spänningssätts med aktiv körsignal och med *Autostart* = OFF, kommer omriktaren att stanna i mode *Inhibit* tills körsignal blir inaktiv (eller *Autostart* sätts till ON).

Följande flödesschema Fig. 10 visar hur man växlar mellan *Manual*- och *Auto*-läge:

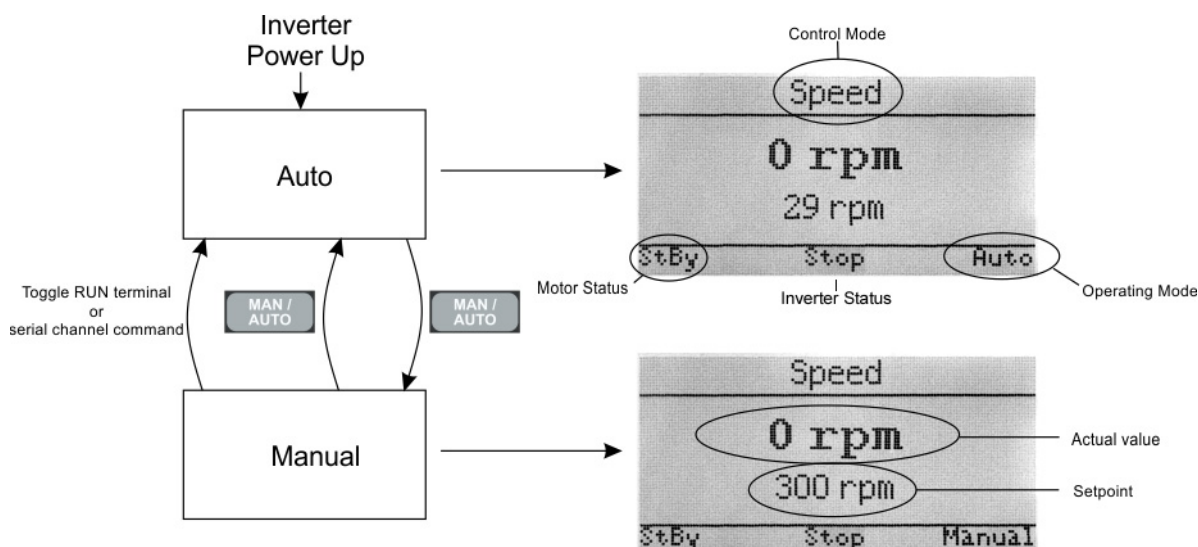


Fig. 15 Flödesschema: Växling mellan Auto/Manual lägena, visningsalternativ.

Du kan växla mellan *Auto*- och *Manual*-läge när som helst genom att trycka på [MAN/AUTO].

Det valda läget visas i det nedre högra hörnet på skärmen.

! Frekvensomriktaren startar automatiskt eller fortsätter att gå om den är igång, när man går in i *Auto*-läge om plint 1 (DIN1) är aktiv.

5.6.1 Manual Mode

Man kan växla till *Manual*-läge när som helst genom att trycka på [MAN/AUTO]. Om motorn kör i *Auto*-läge, så kommer den att fortsätta köra i *Manual*-läge med samma börvärde som det hade före växlingen.

Börvärdet och det aktuella värdet visas på skärmen. Börvärdet kan ökas genom att trycka på [↑], och sänkas genom att trycka på [↓].

Motorn startas genom att trycka [START] och stannas genom att trycka [STOP]. När motorn körs, visas *Run* i skärmens nedre vänstra hörn. När motorn har stannat, visas *Standby*.

5.6.2 Auto Mode

Man kan växla till *Auto*-läge när som helst genom att trycka på [MAN/AUTO]. Om plint 1 (DIN1) är aktiv startar motorn. *Auto*-läge kan också nås genom att styra plint 1 (DIN1 Run) inaktiv och återigen aktiv (med *Autostart* = ON) eller via kommando från seriekkanalen. Om frekvensomriktaren är i *Auto*-läge men aktiv körsignal plint 1 (DIN1) saknas, visas motorstatusen *Standby*.

Källan för börvärdet styrs av parametern *Op Mode (Setp Source)* för det aktuella reglermoden, se 5.9.1, 5.10.1 respektive 5.11.1. Om *Op Mode (Setp Source)* väljs till:

Terminal: börvärdeskällan väljs från de digitala signalingångarna som anges i Tabell. Börvärdeskällan kan ändras medan frekvensomriktaren körs varvid det valda börvärdet träder i kraft omedelbart.

Analog 1-ingång har lägst prioritet och används för börvärde om inga andra valsignaler är aktiva. Nästa prioritetsnivå är något av Fix1 – Fix7-börvärdena, som väljs med en kombination av Select A-, B- och C-signalerna. Den analoga valsignalen har prioritet över val A, B, C, och när den är aktiv väljer den analog ingång 2 för börvärde. Högsta prioritet är PI-reg-ingången, som aktiverar processregulatorn, se avsnitt 5.11.

Function	Direction	Select A	Select B	Select C	Analog select	PI reg
Analog 1 Forward	0	0	0	0	0	0
Analog 1 Reverse	1	0	0	0	0	0
Fix-1 F	0	1	0	0	0	0
Fix-1 R	1	1	0	0	0	0
Fix-2 F	0	0	1	0	0	0
Fix-2 R	1	0	1	0	0	0
Fix-3 F	0	1	1	0	0	0
Fix-3 R	1	1	1	0	0	0
Fix-4 F	0	0	0	1	0	0
Fix-4 R	1	0	0	1	0	0
Fix-5 F	0	1	0	1	0	0
Fix-5 R	1	1	0	1	0	0
Fix-6 F	0	0	1	1	0	0
Fix-6 R	1	0	1	1	0	0
Fix-7 F	0	1	1	1	0	0
Fix-7 R	1	1	1	1	0	0
Analog 2 Forward	0	x	x	x	1	0
Analog 2 Reverse	1	x	x	x	1	0
PI Reg F	0	x	x	x	x	1
PI Reg R	1	x	x	x	x	1

Tabell 8. Styrning av digitala ingångar för val av börvärdeskälla. (0 = inaktiv, 1 = aktiv)

Analog 1 F - 2 F: rotation medurs med analogt börvärde. Analoga insignalens typ och skalning väljs med parametern *Analog Input Type* i parametergruppen *Control* enligt tabell 8. Den analoga insignalen skalas därefter mellan det lägsta börvärdet (*An Min Freq* or *An Min Speed*) och det högsta börvärdet (*Ain Max Freq* or *Ain Max Speed*).

Analog 1 R - 2 R: som *Analog F*, men rotation moturs.

Fix-1 F - 7 F: rotation medurs med börvärde från motsvarande parameter för fast värde för det valda styrläget.

Fix-1 R - 7 R: som *Fix-1 F* – *Fix-7 F*, men rotation moturs.

PI reg F (PI reg R): Använd PI-regulatorns utgång som börvärde, rotation medurs eller moturs.

Parameter <i>Ain Type</i>	Analog value	Input terminal (AN1)	Input terminal (AN2)
0-20 mA	Current 0-20mA	21 (+) and 22 (-)	23 (+) and 24 (-)
4-20 mA	Current 4-20mA	21 (+) and 22 (-)	23 (+) and 24 (-)
+/-20 mA	Current +/- 20mA	21 (+) and 22 (-)	23 (+) and 24 (-)
0-10 V	Voltage 0-10V	6 (+) and 0V	7 (+) and 0V
2-10 V	Voltage 2-10V	6 (+) and 0V	7 (+) and 0V
+/-10 V	Voltage +/- 10V	6 (+) and 0V	7 (+) and 0V
Pot	Potentiometer (0-10V)	10V vid 26, löpare 6, och 0V	10V vid 26, löpare 7, och 0V

Tabell 9. Inställningar för analoga ingångar AIN1 och AIN2.

5.6.3 Bus Mode (seriekanal / fältbuss)

Det finns två olika standardkommunikationsprotokoll tillgängliga, Modbus RTU/ASCII samt NFO Classic. Båda kommunicerar via USB eller RS485. Som tillval finns moduler för andra fältbussar tillgängliga, vänligen kontakta NFO Drives AB för information

För att styra frekvensomriktaren eller ändra dess parametrar via Modbus eller NFO-buss, så är Windows-programmet "NFO Sinus Manager" tillgängligt och kan laddas ner från webbsidan www.nfodrives.se.

5.6.4 Fire Mode

Omriktaren kan ställas in för att fungera på ett sätt där den körs vid ett specificerat börvärde, ignorerar andra styrsignaler och bortser från larm eller feltilstånd som normalt skulle leda till stopp. Se avsnitt 5.8.16 Konfiguration av Fire Mode för information om hur du aktiverar Fire Mode.



Användaren måste vara medveten om att när Fire Mode är aktiverat kan omriktaren starta utan en aktiv RUN-signal.



För att säkert förhindra start när Fire Mode är aktiverat måste installationen inkludera Safe Torque Off-funktion och nödstoppsbrytaren måste aktiveras.



När Fire Mode är aktivt ignorerar omriktaren flera skyddsfunktioner och kommer att köras så länge som möjligt, även om det kan leda till permanent fel på omriktaren.



Eventuella skador på omriktaren orsakade av Fire Mode täcks inte av garantin.

5.7 Parameterspecifikationer

5.7.1 Parametersammanställning

Parametrarna är indelade i parametergrupper, enligt tabellen nedan. Notera att parametrar, valbara värden och defaultvärden kan ändras efter denna manuals tryckning.

Motor	Ramp	Run	Control	Freq.	Speed	PI-reg	Output	Comm.	Status	Temp.	Display	Count.	Version	Error
P-Nom	Accel Time	Phase Order	Control Mode	Op mode	Op mode	Op mode	Relay 1 Mode	RS485 bustype	Urms	Motor Temp	Display Par 1	Operate Time	COP Version	Error Log
U-Nom	Decel Time	Stop Mode	Auto Start	FixFrq1	FixSpd1	FixReg1	Relay 1 Freq	RS485 addr	Irms	Power Module	Display Par 2	Run Time	DSP Version	Restart Delay
f-Nom	Ramp Brkpoint	Energy Save	An Input 1 Type	FixFrq2	FixSpd2	FixReg2	Relay 2 Mode	RS485 baud	Pout	COP Temp	Display Par 3	Brake Time	GUI Version	Reset Time
N-Nom	Alt Accel Time	Pwr On Delay	An Input 2 Type	FixFrq3	FixSpd3	FixReg3	Relay 2 Freq	RS485 char	PF	Heat Sink 1	Bklight Level	Cur Lim Time	Prod Date	AC Fail
I-Nom	Alt Decel Time	Run Delay	DIN2 Function	FixFrq4	FixSpd4	FixReg4	AnOut 1 Mode	RS485 timeout	DC Link	Heat Sink 2	Bklight Timeout	DC Low Time	Serial Number	Temp Hi
cos φ		Stop Delay	DIN3 Function	FixFrq5	FixSpd5	FixReg5	AnOut 1 Type	RS485 autostop	Brake Chop	Heat Sink 3	Menu readonly	Start Count		PTC Temp
Tuning		DC Brake	DIN4 Function	FixFrq6	FixSpd6	FixReg6	AnOut 1 Max	RS485 failsafe	Stator Freq	Heat Sink 4	Show freq in %	Alarm Count		Over load
R-stator		Kp Speed	DIN5 Function	FixFrq7	FixSpd7	FixReg7	AnOut 2 Mode	USB bustype	Rotor Freq	Fan 1 Volt		STO Run Cnt		Ain Fail
R-rotor		Ti Speed	DIN6 Function	An Min Freq	An Min Speed	Setpoint Min Val	AnOut 2 Type	USB addr	Control Freq	Fan 2 Volt		STO Stby Cnt		DC Low
L-main		Sleep Freq	DIN7 Function	An Max Freq	An Max Speed	Setpoint Max Val	AnOut 2 Max	USB timeout	Rotor Speed	Fan 3 Volt		STO Err Cnt		DC High
Sigma		Bypass Freq	DIN8 Function			Actual Min Val	Analog 1 Out	USB autostop	Control Speed	Fan 4 Volt		Firemd Count		GND Fail
I-magn		Bypass Bandw	DIN1-4 Logic			Actual Max Val	Analog 2 Out	ABCC interface	Actual Torque	EXT 24V		Output Energy		Short Circuit
I-limit		Boost Time	Fire Mod Setpoint			Setpoint Min Lim		ABCC bustype	Control Torque	USB 5V		Total Energy		Imagn Low
Pole Count		Boost Level	Fire Mod Type			Setpoint Max Lim		ABCC addr	Actual Reg					Current Low
T-nom			Limit ManSetp			Reg Amp		ABCC timeout	Setpoint Reg					Current High
Tuned status						Reg Kp		ABCC autostop	AnIn1 U					Current Limit
						Reg Ti		Auto Reset	AnIn1 I					Run Fail
						Reg MinFreq			AnIn2 U					
						Reg MaxFreq			AnIn2 I					
						Reg Unit			Keybrd					
						Off Limit			Terminal					
						On Limit			Function					

Tabell 10. Parametergrupper och parametrar.

Endast parametergrupperna för den valda reglermoden visas, d.v.s. antingen *Frequency* eller *Speed*.

5.7.2 Parametertabell

Tabellen nedan visar alla omriktarparametrar, indelade i parametergrupper.

 Parametrar och deras standardvärden kan ändras utan föregående meddelande. Senaste version av denna manual finns alltid på www.nfodrives.se

Namn	Beskrivning	Default värde	Område	Typ ^[1]
Motor				
P-Nom	Motorns nominella effekt	Tabell11	0.18 – 5.5 kW	Standby
U-Nom	Motorns nominella spänning		120 – 690 V	Standby
f-Nom	Motorns nominella frekvens		25 – 150 Hz	Standby
N-Nom	Motorns nominella varvtal		300 – 6000 rpm	Standby
I-Nom	Motorns nominella ström		Tabell11	Standby
cos φ	Motorns nominella effektfaktor (cos φ)		0.5 – 1.0	Standby
Tuning	Kommando för tuning	Measured during tuning		Standby
R-stator	Motorns statorresistans			Standby
R-rotor	Motorns rotorresistans			Standby
L-main	Motorns statorinduktans			Standby
Sigma	Motorns läckinduktans			Standby
I-Magn	Magnetiseringsström (RMS)		0,1 – I _{max} [A]	Standby
I-Limit	Motorns strömgräns (RMS)		0,5 – I _{max} [A]	Standby
Pole Count	Antal poler, beräknat genom f-Nom och N-Nom			Read
T-nom	Motorns nominella vridmoment, beräknat från N-Nom och I-Nom			Read
Tuned status	Resultat från senaste tuning			Read
Ramp				
Accel Time	Accelerationstid från 0 till f-Nom Hz	15.0 s ^[2]	0.5 - 100.0 s	Stby/Run
Decel Time	Decelerationstid från f-Nom till 0 Hz	15.0 s ^[2]	0.5 - 100.0 s	Stby/Run
Ramp Brkpoint	Brytpunkt för alternativ Accel/Decel	0.0 Hz ^[2]	0 - 50.0 Hz	Stby/Run
Alt Accel Time	Alternativ accelerationstid från 0 till f-Nom Hz	15.0 s ^[2]	0.5 - 100.0 s	Stby/Run
Alt Decel Time	Alternativ decelerationstid från f-Nom till 0 Hz	15.0 s ^[2]	0.5 - 100.0 s	Stby/Run
Run				
Phase Order	Anger rotationsriktning vid positivt börvärde	U–V–W	U–V–W U–W–V	Standby
Stop Mode	<i>Brake</i> = motorn bromsas enligt <i>Deceleration Ramp</i> <i>Release</i> = motorn släpps och får rulla ut	Brake	Brake Release	Stby/Run
Energy Save	<i>OFF</i> = Funktionen avstängd. <i>ON</i> = Omriktaren optimerar energiförbrukning hos motorn	OFF	OFF ON	Stby/Run
Pwr On Delay	Fördröjning från spänningstillslag till motor kan starta	4 s	4 – 10 s	Stby/Run
Run Delay	Fördröjning från Run signal tills start påbörjas	0.0 s	0.0 – 10.0 s	Stby/Run
Stop Delay	Fördröjning från stopp tills ny RUN-signal accepteras	0.0 s	0.0 – 10.0 s	Stby/Run
DC Brake	Tid i sekunder för inbromsning med DC-ström före start	0 s	0 – 10 s	Stby/Run
Kp Speed	Förstärkning, hastighetsregulator	2,0 ^[2]	0,2 – 10,0	Stby/Run
Ti Speed	Integraltid, hastighetsregulator	0,5 ^[2]	0,2 – 10,0 s	Stby/Run
Sleep Freq	Frekvens för Sleep-funktion	0.0 Hz	0.0 – 50.0 Hz	Stby/Run
Bypass Freq	Frekvens för Bypass-funktion	0.0 Hz	0.0 – 50.0 Hz	Stby/Run
Bypass Bw	Bandvidd för Bypass-funktion	0.0 Hz	0.0 – 50.0 Hz	Stby/Run
Boost Time	Förhöjd startström, tid från start	5 s	0 – 100 s	Stby/Run
Boost Level	Förhöjd startström, nivå	50%	0 – 100%	Stby/Run
Control				
Control Mode	<i>Frequency</i> = hastighetskontroll med frekvens (Hz) <i>Speed</i> = hastighetskontroll med varvtal (rpm) <i>PI-Reg</i> = processregulator	Frequency	Frequency Speed PI-Reg	Standby
Auto Start	<i>OFF</i> = Omrikt väntar växlande Run signal efter spänningstillslag <i>ON</i> = Omrikt startar direkt efter spänningstillslag om Run är aktiv  WARNING: Med Autostart=ON och aktiv Run signal startar omriktaren direkt efter spänningstillslag.	OFF	OFF ON	Stby/Run
Analog Input 1 Type	Typ av analog insignal för ingång 1	0-10V	0-20mA, 0-10V 4-20mA, 2-10V +/-20mA, +/-10V Pot	Stby/Run
Analog Input 2 Type	Typ av analog insignal för ingång 2	0-10V	se ovan	Stby/Run
DIN2 Function	Selecting the function for terminal DIN2	Analog Select	An.Sel, Reverse, PI-reg, Select.A, Select.B, Sel.C, PTC Temp, Fault Ack, Fire Mode, Fix Inc, Fix Dec, No Function	Stby/Run
DIN3 Function	Selecting the function for terminal DIN3	Reverse	see above	Stby/Run
DIN4 Function	Selecting the function for terminal DIN4	Select A	see above	Stby/Run
DIN5 Function	Selecting the function for terminal DIN5	Analog In 1 U	see above	Stby/Run
DIN6 Function	Selecting the function for terminal DIN6	Analog In 2 U	see above	Stby/Run
DIN7 Function	Selecting the function for terminal DIN7	Analog In 1 I	see above	Stby/Run
DIN8 Function	Selecting the function for terminal DIN8	Analog In 2 I	see above	Stby/Run
DIN1-4 Logic	Selecting active high or active low level for terminals DIN1-DIN4	Active High	Active High, Active Low	Stby/Run
FireMode Setp	Select which setpoint source to use when Fire Mode is active	Fix 5	Table 12	Stby/Run

FireMode Type	Enable/Disable Fire Mode and select if it shall be activated when external contacts closes or opens	Disabled	Disabled, Closed Contact, Open Contact	Stby/Run
Limit Manual Setpoint	Begränsa setpoint i manual mode för vald control mode med hjälp av värden för Analog Input Min and Max.	ON	OFF ON	Stby/Run
Frequency				
Op Mode	Setpoint source, Börvärdeskälla i Frequency mode	Terminal	Tabell12	Stby/Run
Fix Freq 1	Fix frekvens 1	10.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 2	Fix frekvens 2	20.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 3	Fix frekvens 3	30.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 4	Fix frekvens 4	40.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 5	Fix frekvens 5	50.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 6	Fix frekvens 6	60.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Fix Freq 7	Fix frekvens 7	70.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
An Min Freq	Minsta frekvens vid körning från analogt börvärde.	10.0 Hz	+/-150.0 Hz	Stby/Run
An Max Freq	Högsta frekvens vid körning från analogt börvärde.	50.0 Hz	+/-150.0 Hz	Stby/Run
Speed				
Op Mode	Setpoint source, Börvärdeskälla i Speed mode	Terminal	Tabell 13	Stby/Run
Fix Speed 1	Fix speed 1	300 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 2	Fix speed 2	600 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 3	Fix speed 3	900 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 4	Fix speed 4	1200 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 5	Fix speed 5	1500 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 6	Fix speed 6	1800 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
Fix Speed 7	Fix speed 7	2100 rpm	0-4500 rpm	Stby/Run
An Min Speed	Minsta rpm vid körning från analogt börvärde.	300 rpm	+/-4500 rpm	Stby/Run
An Max Speed	Högsta rpm vid körning från analogt börvärde.	1500 rpm	+/-4500 rpm	Stby/Run
PI Reg				
Op Mode	Setpoint source, Börvärdeskälla för PI regulator	Terminal	Tabell16	Stby/Run
Fix Reg 1	Fix setpoint 1	20.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 2	Fix setpoint 2	40.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 3	Fix setpoint 3	60.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 4	Fix setpoint 4	80.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 5	Fix setpoint 5	100.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 6	Fix setpoint 6	120.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Fix Reg 7	Fix setpoint 7	140.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Setp Min Val	Skalning till regulatornhet vid lägsta signal från börvärde	0.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Setp Max Val	Skalning till regulatornhet vid högsta signal från börvärde	200.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Actual Min Val	Skalning till regulatornhet vid lägsta signal från ärvärde (givare)	0.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Actual Max Val	Skalning till regulatornhet vid högsta signal från ärvärde (givare)	200.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Setp Min Limit	Begränsning av börvärde, lägsta nivå	50.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Setp Max Limit	Begränsning av börvärde, högsta nivå	150.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Reg Amp	Regulatorförstärkningens tecken (+ eller -)	+1	+1 or -1	Stby/Run
Reg Kp	Regulatorförstärkningens proportionaldel	0.10	0.00 – 1.00	Stby/Run
Reg Ti	Regulatorförstärkningens integraldel	50.0 s	1.0 – 200.0 s	Stby/Run
Reg Min Freq	Motorfrekvens vid lägsta regulatorpådrag	10.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Reg Max Freq	Motorfrekvens vid högsta regulatorpådrag	50.0 Hz	0.0-150.0 Hz	Stby/Run
Reg Unit	Regulatornhet	kPa	Tabell 14	Stby/Run
Turn Off Limit	Ärvärdesnivå för att stänga av motorn vid reglering	0.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Turn On Limit	Ärvärdesnivå för att starta motorn vid reglering	0.0	-2000.0 - 2000.0	Stby/Run
Output				
Relay 1 Mode	Disable = Funktion avstängd Running = Motorn kör Run Fwd = Motorn kör medurs Run Rev = Motorn kör moturs Run Setp = Motorfrekvens har uppnått börvärde Run Freq = Motorfrekvens > Relay 1 Freq Alarm = Omriktaren i alarm-tillstånd (men kan fortsätta köra) Fault = Omriktaren i fel-tillstånd (stoppad och kan ej starta) Ready = Omrikt. i Standby, Running, Stopping (accepterar Run) Curr Lim = Strömgräns uppnådd STO active = Indicate Safe Torque Off activation Fire active = Indicate Fire Mode activation Test mode 1 & 2 = Endast för produktion	Alarm	Disable Running Run Fwd Run Rev Run Setp Run Freq Alarm Fault Ready Curr Limit STO active Fire active Test Mode	Stby/Run
Relay 1 Freq	Frekvenströskel för Relay 1 i mode Run Freq	10.0 Hz	0,0 – 150.0 Hz	Stby/Run
Relay 2 Mode	Samma som för Relay 1 Mode	Running	se ovan	Stby/Run
Relay 2 Freq	Frekvenströskel för Relay 2 i mode Run Freq	10.0 Hz	0,0 – 150.0 Hz	Stby/Run
Analog Out 1 Mode	Disable = Funktion avstängd Freque = Aktuell utfrekvens Speed = Aktuell rotorhastighet Torque = Aktuellt vridmoment Irms = Aktuell motorström Prms = Uteffekt till motor PF = Effektfaktor Setpoint = Utgången följer det aktuella börvärdet	Disable	Disable Freque Speed Torque Irms Prms PF Setpoint	Stby/Run

Analog Out 1 Type ^[5]	Område för analog utgång 1	+/-10V	0-20mA, 0-10V 4-20mA, 2-10V +/-20mA, +/-10V	Stby/Run
Analog Out 1 Max	Skalfaktor för analogutgång 1 (Utspänning vid den nominella nivån av vald Output Mode)	10.00V	0 - 10.00 V	Stby/Run
Analog Out 2 Mode	Samma som för Analog 1 Output Mode	Disable	se Analog 1 Output Mode	Stby/Run
Analog Out 2 Type ^[5]	Område för analog utgång 2	+/-10V	se Analog 1 Output Type	Stby/Run
Analog Out 2 Max	Skalfaktor för analogutgång 2 (Utspänning vid den nominella nivån av vald Output Mode)	10.00V	0 - 10.00 V	Stby/Run
Analog 1 Out	Aktuell utspänning i V x100	n/a	0 - 1000	Read
Analog 2 Out	Aktuell utspänning i V x100	n/a	0 - 1000	Read
Communication				
RS485 bustype	Väljer kommunikationsprotokoll för RS485 port	Modbus RTU	NFO Classic Modbus RTU Modbus ASCII	Stby/Run
RS485 address	Buss/stationsadress	1	1 – 126	Stby/Run
RS485 baudrate	Baudrate (bit/s) för RS485 interface	19200	1200 – 625000	Stby/Run
RS485 charcode	Data bits, paritet och stop bits för RS485 interface	8-E-1	flera värden	Stby/Run
RS485 timeout	Timeout för att stoppa motor eller generera alarm	0.0	0.0 – 10.0	Stby/Run
RS485 autostop	Automatiskt stop om timeout inträffar	ON	OFF / ON	Stby/Run
RS485 failsafe	Aktivera pull up/pull down för RS485 nivåer	OFF	OFF / ON	Stby/Run
USB bustype	Väljer kommunikationsprotokoll för USB port	Modbus RTU	NFO Classic Modbus RTU Modbus ASCII	Stby/Run
USB address	Buss/stationsadress	1	1 – 126	Stby/Run
USB timeout	Timeout för att stoppa motor eller generera alarm	0.0	0.0 – 10.0	Stby/Run
USB autostop	Automatiskt stop om timeout inträffar	ON	OFF / ON	Stby/Run
ABCC interface	Typ av intern kommunikation med ABCC modul	SPI	Serial / SPI	Stby/Run
ABCC bustype	Visar extern fältbusstyp	-	-	Read
ABCC address	ABCC modulens externa nätverksadress (om tillämplig)	126	1 – 126	Stby/Run
ABCC timeout	Timeout för att stoppa motor eller generera alarm	0.0	0.0 – 10.0	Stby/Run
ABCC autostop	Automatiskt stop om timeout inträffar	ON	OFF / ON	Stby/Run
Auto Reset	OFF: Kommunikationsinställningar som ändras träder kraft först efter nästa spänningscyklning (power off – power on). ON: Kommunikationsinställningar som ändras träder kraft direkt.	ON	OFF / ON	Stby/Run
Status				
Urms	Motorspänning (RMS)	V		Read
Irms	Motorström (RMS)	A		Read
Pout	Motoreffekt (RMS)	W		Read
PF	Motorns effektfaktor	-		Read
DC Link	DC Link spänning (intern)	V		Read
Brake Chop	Spänning vid Brake chopper terminal	V		Read
Stator Freq	Elektrisk frekvens stator	Hz		Read
Rotor Freq	Elektrisk frekvens rotor (Speed mode)	Hz		Read
Control Freq	Börvärde för elektrisk frekvens (Frequency mode)	Hz		Read
Rotor Speed	Aktuell rotorhastighet (Speed mode)	rpm		Read
Control Speed	Börvärde för rotorhastighet (Speed mode)	rpm		Read
Actual Torque	Aktuellt vridmoment i procent av nominellt vridmoment	%		Read
Control Torque	Börvärde för vridmoment i procent av nominellt vridmoment ^[3]	%		Read
Actual Reg	Aktuellt värde processregulator	As per parameter Unit		Read
Setpoint Reg	Börvärde för processregulator	As per parameter Unit		Read
Analog In 1 U	Aktuell inspänning Analog 1	V		Read
Analog In 1 I	Aktuell ström Analog 1	mA		Read
Analog In 2 U	Aktuell inspänning Analog 2	V		Read
Analog In 2 I	Aktuell ström Analog 2	mA		Read
Keyboard In	Bitmask keyboard	-		Read
Terminal In	Bitmask terminalingångar (DIN1..8)	-		Read
Temperature				
Motor Temp	Beräknad motortemperatur i procent av max	%		Read
Power Module	Power modul temperatur ^[4]	°C		Read
COP Temp	Processor chip temperatur ^[4]	°C		Read
Heat Sink 1	Kylflänstemperatur ^[4]	°C		Read
Heat Sink 2	Kylflänstemperatur ^[4]	°C		Read
Heat Sink 3	Kylflänstemperatur ^[4]	°C		Read
Heat Sink 4	Kylflänstemperatur ^[4]	°C		Read
Fan Volt 1	Spänning till kylfläkt	V		Read
Fan Volt 2	Spänning till kylfläkt	V		Read
Fan Volt 3	Spänning till kylfläkt	V		Read
Fan Volt 4	Spänning till kylfläkt	V		Read
EXT 24V	Aktuell spänning extern 24V terminal	V		Read
USB 5V	Aktuell spänning USB kontakt	V		Read

Display				
Display Par 1	Valbar parameter för display vänster pos.: U_{RMS} , I_{RMS} , P_{RMS} , PF, U_{DC} , Act.Freq, Act.Speed, Act.Torque, Act.Reg, TempMotor, TempPower, TempHeatSink1-4, $I[U]_{RMS}$, $I[V]_{RMS}$, $I[W]_{RMS}$	I_{RMS}	several options	Stby/Run
Display Par 2	Valbar parameter för display mitten pos (samma som par 1)	P_{RMS}	several options	Stby/Run
Display Par 3	Valbar parameter för display höger pos (samma som par 1)	PF	several options	Stby/Run
Bklight Level	Belysningsnivå för display	50%	10 – 100%	Stby/Run
Bklight Timeout	Belysningsdimmer timeout	2 min	0 – 60 min	Stby/Run
Menu Read Only	OFF: Ingen aktivering av read only mode ON: Aktivera readonly mode (kräver PIN-kod för inaktivering)	OFF	OFF ON	Stby/Run
Show freq in %	Skala 0 – 50 Hz till 0 – 100% för setpoint och aktuell frekvens	OFF	OFF / ON	Stby/Run
Counters				
Operate Time	Tid omriktaren varit spänningssatt (h x0.01)	h		Read
Run Time	Tid omriktaren har kört motorn (h x0.01)	h		Read
Brake Time	Tid omriktaren har aktiverat Brake chopper (s)	s		Read
Cur Limit Time	Tid omriktaren har kört i strömgräns (s)	s		Read
DC Low Time	Tid omriktaren har kört i underspänning (s)	s		Read
Start Count	Antal starter	-		Read
Alarm Count	Antal loggade alarm	-		Read
STO Run Cntr	Antal Safe Torque Off tillfällen vid Run	-		Read
STO Stby Cntr	Antal Safe Torque Off tillfällen vid Standby	-		Read
STO Err Cntr	Antal Safe Torque Off fel	-		Read
Fire Mode Cntr	Antal Fire Mode tillfällen	-		Read
Output Energy	Utmatad energi till motor i kWh (kan nollställas)	kWh		Read
Total Energy	Utmatad energi till motor i MWh (kan ej nollställas)	MWh		Read
Version				
COP Version	Firmware version, co-processor	-		Read
DSP Version	Firmware version, motor control processor	-		Read
GUI Version	Firmware version, användarinterface	-		Read
Prod Date	Produktionsdatum och -tid	YYMMDDHHMM		Read
Serial Number	Serienummer	[10 digits]		Read
Error				
Error Log	Intern fellogg			Read
Restart Delay	Tid från felet upphör till återstart (om Autostart = On)	10 sec	0 – 3600 sec	Stby/Run
Reset Time	Tid från sista fel till omriktaren nollställer felräknare	600 sec	0 – 3600 sec	Stby/Run
AC Fail	Fasfel eller obalans i matningsspänning			Stby/Run
Temp Hi	Kylfläns överhettad			Stby/Run
PTC Temp	Motorn överhettad (givare)			Stby/Run
Overload	Motorn överhettad (beräknad temperatur)			Stby/Run
Ain Fail	Analog insignal utanför gränser			Stby/Run
DC Low	Intern DC-spänning för låg			Read
DC High	Intern DC-spänning för hög			Read
GND Fail				Read
Short Circuit				Read
IMagn Low	Fel i motor eller motorkablage			Read
Current Low				Read
Current High				Read
Current Limit	Motorn i strömgräns			Read
Run Fail	Låst rotor eller annat fel vid start			Read

Tabell 11. Tillgängliga parametrar, sorterade efter parametergrupp

Noteringar:

- [1] Typ = Standby parametrar kan endast ändras i standby (motor körs ej).
Typ = Stby/Run parametrar kan ändras både i standby och run
Typ = Read endast läsbara parametrar.
- [2] Andra kombinationer av standardvärden för Acceleration, Deceleration, etc. är möjliga beroende på vald applikation.
- [3] Tillgängligt i framtida versioner.
- [4] Endast indikativa värden eftersom mätningen har begränsad noggrannhet.

5.8 Inställning av parametrar

5.8.1 Accelerations- och Retardationsramper

Parametrarna *Acceleration* och *Deceleration* anger hur snabbt motorn får ändra hastighet. Detta anges i sekunder, och värdet anger den tid det tar för rotorfrekvensen att förändras från noll till motorns nominella frekvens (f_{Nom}). Parametervärdena beräknas enligt formlerna nedan:

$t_{\text{Accel}} = f\text{-Nom} * \text{önskad accelerationstid} / \text{frekvensändring}$

$t_{\text{Decel}} = f\text{-Nom} * \text{önskad retardationstid} / \text{frekvensändring}$

Exempel: en motor har en nominell frekvens på 50Hz, och ska accelerera från 0 till 80 Hz på 2 sekunder och bromsa från 80 till 5 Hz på 9 sekunder.

$t_{\text{Accel}} = 50 * 2 / 80 = 1.25 \text{ s}$

$t_{\text{Decel}} = 50 * 9 / 75 = 6.00 \text{ s}$

Omriktaren kan inte accelerera snabbare än dess maximala utström tillåter. En för lågt inställd accelerationstid leder till att omriktaren begränsar utströmmen, vilket resulterar i en förlängd accelerationstid.

Under retardation kan omriktaren bara bromsa så mycket att den fortfarande kan hantera motorns överskottsenergi. För att utöka omriktarens förmåga till brant retardation kan ett bromschoppermotstånd hjälpa till att hantera överskottsenergin.



Extern bromsmotstånd måste monteras om retardationstiden är låg, jämfört med trögheten hos den drivna lasten. Undvik att ställa in retardationsrampen kortare än nödvändigt.



Det externa bromsmotståndet eller bromschopperkretsen kan bli överhettad eller skadad om bromsenergin är för hög. Undvik att ställa in retardationsrampen kortare än nödvändigt.

För att möjliggöra olika accelerations- och retardationstider vid start och/eller stopp är det möjligt att ställa in en brytpunktsfrekvens. När detta är inställt på annat än noll, aktiveras de alternativa accelerations- och retardationstiderna, som används från 0 Hz upp till brytpunktsfrekvensen.

5.8.2 Phase order

Parameter *Phase order* bestämmer motorns rotationsriktning. Om motorterminalerna (omriktarutgång) U, V och W ansluts till motorterminaler U, V och W i den ordningen, kommer standardinställningen U-V-W att ge medurs rotation för ett positivt börvärde. Men korsade motorkablar eller någon annan egenskap hos installationen kan ge motsatt rotationsriktning. Detta kan vändas genom att ändra fasordning till U-W-V.

5.8.3 Stop mode

NFO Sinus har två olika sätt att stoppa motorn, *Brake* (inbromsning) och *Release* (frikoppling).

Med *Stop Mode* parametern satt till *Brake* (fabriksinställning) och stoppkommando ges, kommer omriktaren att varva ner motorn till stillastående med den inställda inbromsningsrampen.

Med *Stop Mode* parametern satt till *Release* och stoppkommando ges frikopplas motorn omedelbart och låter den snurra tills motorn stannar av sig själv (okontrollerat stopp). Motorn frikopplas också om ett fel upptäcks.

Efter frikoppling av motorn kommer NFO Sinus att vänta en viss minsta tid innan ny körsignal accepteras. Denna tid är proportionell mot den frekvens som motorn frikopplades vid. Denna funktion används för att i möjligaste mån undvika återstart med roterande last, vilket kan innebära kraftiga påfrestningar och leda till fel på enheten.



Undvik att låta en belastning med högt tröghetsmoment gå ner okontrollerat: detta kan förstöra omriktaren genom de höga spänningstoppar som genereras av motorn.

5.8.4 Energisparfunktion

Energibesparingsfunktionen optimerar motorns energiförbrukning genom att sänka magnetiseringsströmmen vid låg belastning. Den används främst för applikationer med låga belastningar, tex. fläktar som ibland går med låga hastigheter. Magnetiseringsströmmen kan sänkas ned till 25% av I-magn. Tiden det tar för funktionen att justera

optimal magnetiseringsström är ca. 5s vid ändring av börvärde eller belastning. På grund av detta bör funktionen endast användas i applikationer som inte kräver hög dynamik.

5.8.5 Power On, Start and Stop delay

PowerOn Delay anger hur lång tid omriktaren väntar att göra sitt första motorstartförsök från spänningspåslag. Funktionen kan t.ex. användas för att hantera kortvariga strömbavbrott med återstart, när en last med högt tröghetsmoment, exempelvis en fläktmotor, drivs av omriktaren.

Start Delay kan användas för att undertrycka korta pulser på RUN signalen, och på så sätt kräva en viss minsta varaktighet för RUN signalen innan motorn startas.

Stop Delay kan användas för att ställa in en minsta nödvändig buffertid från tidpunkten då motorn har stannat tills omriktaren accepterar en ny RUN-signal. Detta kan användas för tunga roterande laster eller när det drivna systemet kräver en minsta stopptid innan det kan startas igen.

5.8.6 Motorbroms, DC-Brake

När du startar en roterande last (såsom en fläktrotor med naturligt drag), kan det hända att omriktaren inte kan få kontroll över motorn, och ger ett *Run Fail* larm. För att hantera sådana starter, är omriktaren utrustad med en DC-bromsfunktion. Denna funktion saktar ner motorn med hjälp av en DC-ström under en viss tidsperiod, varefter motorn sedan startar. Parametern ställs in på den tid som krävs för att stoppa motorn när den roterar som snabbast. Storleken på bromsströmmen justeras till motorns nominella ström.

5.8.7 Hastighetsregulator, *Kp-speed* och *Ti-speed*

Omriktaren är utrustad med en PI-typ hastighets- eller frekvensregulator för att säkerställa att rotorn når önskat varvtal (mode *Speed*) eller frekvens (mode *Freque*) alltid och under alla belastningar (upp till maximalt vridmoment). Regulatorn kan justeras in med hjälp av parametrarna *Kp-speed* och *Ti-speed* om så krävs. Proportionalförstärkningen (*Kp-speed*) hanterar snabba förändringar (snabba hastighetsförändringar), medan I-förstärkaren (*Ti-speed*) är till för finjustering av sluthastigheten.

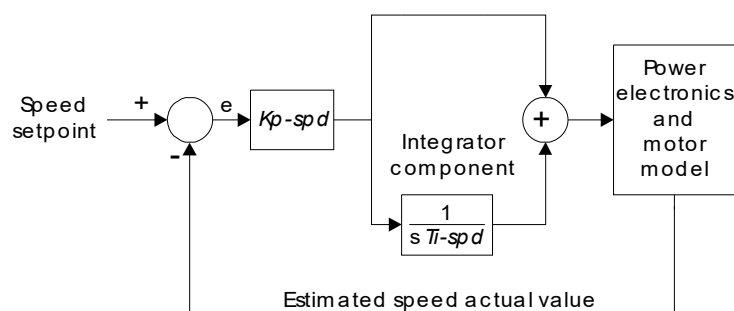


Fig. 16 Hastighetsregulator

Grundinställning av *Kp-speed* är 2.0 och *Ti-speed* är 1.00 s, som fungerar under de flesta driftsförhållanden. För belastningar med högt tröghetsmoment, eller motorer med flera poler kan man behöva justera *Kp-speed* och / eller *Ti-speed*. Följande punkter kan vara till hjälp vid justering:

Ställ först in regulatorn så att den fungerar mer eller mindre rent som en P-regulator. Detta görs genom att ställa in maximal tid (*Ti-speed*) för integratorförstärkningen.

Starta motorn med låg P-förstärkning (*Kp-speed*). Öka P-förstärkningen försiktigt tills dess kontroll blir instabil eller visar en tendens att överreagera på styrsignalförändringar (indikeras som en översläng i motorhastighet vid en hastighetsförändring av börvärdet). Minska sedan P-förstärkningen tills regleringen blir stabil igen.

Vid maximal integreringstid tar det längre tid än nödvändigt för motorn att uppnå den angivna hastigheten (börvärdet). Minska integrationstiden (*Ti-speed*) försiktigt, vilket visar sig genom att hastighetsregleringen snabbare ställer sig vid rätt hastighet. Om den valda integrationstiden är för kort, kommer detta att visa sig som ett instabilt svar på hastighetsförändringar med överslängar i hastighetsregleringen. Välj den integrationstid som ger snabbast reglering men utan att hastigheten börjar självsvänga. Vid frågor eller problem, vänligen kontakta NFO Drives AB.

5.8.8 Frekvensgräns för urkoppling av motor, *Freq Sleep*

Funktionen kan användas för att minimera strömförbrukningen när motorn körs med låg hastighet. När både börvärdesfrekvens och faktisk frekvens ligger inom intervallet $0 - F_{sleep}$ så frikopplas motorn. Motorn börjar drivas igen när börvärdesfrekvensen ligger utanför intervallet $0 - (F_{req Sleep} + 0.5\text{Hz})$. Denna inställning gäller för alla moder (*Frequ* och *Speed*). Standardvärdet 0.0Hz inaktiverar denna funktion.

Exempel: Fläktapplikation som regleras av ett temperaturbörvärde, *Freq Sleep* = 5.0Hz

Motorn körs vid 30Hz. När temperaturen sjunker under börvärdet uppdateras omriktarens börvärde till 4.0Hz. Omriktaren kommer nu att sakta ner motorn enligt fördröjningsrampen till 5Hz varefter motorn frikopplas. Omriktaren startar ej motorn igen förrän börvärdet ställs högre 5.5Hz.

5.8.9 Frekvenshopp, *Bypass-fr* och *Bypass-BW*

Funktionen är till för att undvika reglering inom ett valt frekvensområde (frequency bypass). Två parametrar används för att ställa in frekvensområdet: *Bypass-fr* anger frekvensens mittfrekvens och *Bypass-BW* dess bandbredd. Denna funktion är inaktiverad vid leverans. Både *Bypass-fr* och *Bypass-BW* är inställda på 0.0 Hz

Om omriktaren accelererar (eller decelererar) mot ett fast börvärde och den aktuella rotorfrekvensen kommer in i bypass-fönstret, kommer omriktaren att tillfälligt använda snabbast möjliga acceleration (eller deceleration) tills rotorfrekvensen har passerat bypass-fönstret.

Om omriktaren följer ett långsamt varierande börvärde (t.ex. analog ingång 0 – 10V) och börvärdet kommer in i bypassfönstret, kommer omriktaren att behålla aktuell frekvens (vid bypass-fönstrets gräns) tills börvärdet har nått en punkt utanför bypass-fönstret. Då kommer omriktaren att tillfälligt använda snabbast möjliga acceleration (eller deceleration) tills rotorfrekvensen har nått det nya börvärdet.

Exempel: Acceleration från 0 till 50 Hz $\Rightarrow$ *Accel* = 5,00s, *Bypass-fr* = 25,0Hz, *Bypass-BW* = 10,0Hz

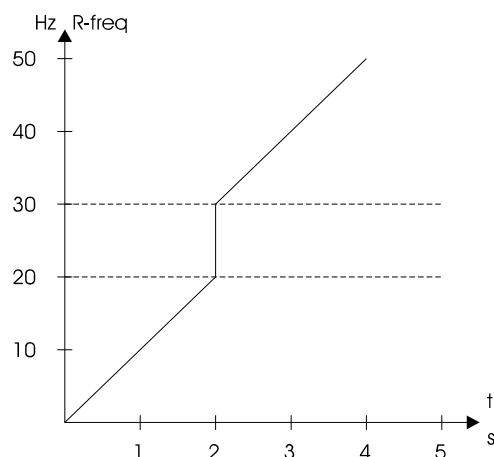


Fig. 17 Acceleration med frekvensbypass

5.8.10 Förhöjd startström (I-boost)

Med NFO Sinus finns möjlighet att konfigurera en tillfälligt höjd strömgräns vid start. Detta är möjligt om man installerar en NFO Sinus som är större än motorn, t.ex. en 2,2kW omriktare till en 1,5kW motor.

Efter installation, när motorparametrar matats in och man genomfört en tuning av motorn, kommer NFO Sinus att ställa strömgränsen till 120% av motorns nominella ström. Med en större omriktare kommer det att finnas visst utrymme kvar upp till omriktarens egen maxgräns för utström. Med parametrarna *Boost time* respektive *Boost level* ställs tiden efter startsignal (i sekunder) respektive (förhöjd strömgräns, 0-100% av resterande strömkapacitet).

5.8.11 Control Mode

Med Control Mode-parametern inställd på Frequency, använder omriktaren frekvens i Hz för börvärde och reglering av motorns rotation. När den är inställd på Speed, använder omriktaren värden i rpm för börvärde och reglering av rotorhastigheten. Detta läge har en mer exakt hastighetsuppskattning och det kompenserar för belastningsvariationer. Se avsnitt 5.9 och 5.10.

5.8.12 Autostart

Med *Autostart* parametern = *ON* kommer den anslutna motorn att starta så snart omriktaren ansluts till nätspänning, förutsatt att den digitala signalen RUN på plint (DIN1) är aktiv. Denna parameter avgör också om omriktaren kommer att försöka starta om efter ett fel se avsnitt 5.18.

Med *Autostart* parametern = *OFF* (fabriksinställning), vid spänningstillslag väntar omriktaren på en flank på den digitala insignalen RUN vid terminal (DIN1). När signalen går från inaktiv till aktiv, kommer motorn att starta.

Autostart = *OFF* är också den rekommenderade inställningen ifall omriktaren ska styras via seriekanalen.



VARNING: använd Autostart-funktionen med försiktighet, och inte i kombination med styrning via seriekanal eller fältbuss. Kom ihåg att motorn kan starta automatiskt efter ett ofrivilligt strömavbrott.

5.8.13 Analog input type

Väljer typ och signalområde för analogingångarna Ain1 och Ain2. Möjliga val är 0-20mA, 4-20mA, +/- 20mA, 0-10V, 2-10V, +/- 10V eller potentiometer. Anslutning av den analoga insignalen enligt avsnitt 4.2.5 och 4.2.6 ovan.

5.8.14 DIN valbara funktioner

De digitala ingångarna DIN2 till DIN8 kan konfigureras för olika funktioner, enligt tabellen nedan. DIN1 används alltid för RUN-signal och kan inte konfigureras för andra funktioner. Ingångarna DIN1 – DIN4 kan konfigureras för antingen positiv eller negativ logik. Ingångarna DIN5 – DIN8 delas med analog funktion (analog är default).

Funktion	Beskrivning
Analog	Ingången används för analog spänning eller ström (endast tillgänglig för DIN5 – DIN8)
An Select	Väljer analog 2-kanal för börvärde (prioritet över analog 1 och valt Fix-börvärde)
Reverse	Ändra rotationsriktning
PI-reg	Aktivera processregulator-funktionen direkt från terminalen
Select A	Tillsammans bildar ingångarna Select C, B och A ett binärt tal 001 till 111 (1 till 7) som väljer ett av de fasta börvärdena Fix1 – Fix7 för antingen Frequency, Speed eller PI-reg mode. Select C är lika med 4, B är lika med 2 och A är lika med 1. Alla kombinationer av en, två eller tre av Select-signalerna kan användas, t.ex. ingångar Välj C och A kan användas för att välja Fix 1, 4 eller 5.
Select B	
Select C	
PTC Temp	Anslut till motortemperaturavkännande termistor (DIN4 har inbyggd pull-up resistor)
Fault Ack	Generera kvittens av feltilstånd
Fire Mode	Aktivering av Fire Mode. Konfigurera för att antingen slutande eller brytande kontakter
Fix1 Inc	En puls ökar värdet på Fix1 med 1 Hz i Frequency Mode eller 30 rpm i Speed Mode
Fix1 Dec	En puls minskar värdet på Fix1 med 1 Hz i Frequency Mode eller 30 rpm i Speed Mode
No Function	Ingången har ingen funktion

5.8.15 Digital potentiometer (Increment / Decrement)

DIN-funktionerna Fix1 Inc och Fix1 Dec kan användas tillsammans för att bilda en funktionalitet där digitala (på/av) pulser används för att antingen öka eller minska börvärdet. Funktionen påverkar Fix1-värdet för Fix Freq1, Fix Speed1 respektive Fix Reg1, beroende på vilket läge som är valt.

För att använda den digitala potentiometerfunktionen, välj OpMode = Fix 1F (eller Fix1R för reversering) och konfigurera önskade DIN:er (terminalingångar) till Fix1 Inc respektive Fix1 Dec.

Ökningen och minskningen är begränsad till värdena för An Max Freq och An Min Freq (standard 50 Hz och 10 Hz), eller motsvarande Max och Min för den valda moden. Gränsen kan avaktiveras genom att ändra parametern *Limit Manual Setpoint*, som finns i Control gruppen.

5.8.16 Fire Mode configuration

Omriktaren kan konfigureras för att köra med ett angivet börvärde, ignorera andra styrsignaler och bortse från larm eller feltillstånd som normalt skulle leda till ett stopp.

Parametrarna som används för att konfigurera Fire Mode består av

1. Val av vilken DIN-terminal som ska användas för aktivering från en extern kontakt
2. Välja önskat börvärde
3. Aktivera Fire Mode genom att välja om den ska aktiveras när kontakten stänger eller öppnar

Som fabriksinställning är ingen ingångsterminal konfigurerad för Fire Mode. Standardbörvärdet använder frekvensvärdet från fast frekvens 5 (standard 50 Hz), och Fire Mode funktionen är inaktiverad (varken slutna eller öppna kontakter).

När Fire Mode är aktiverat kräver omriktaren ingen RUN-signal för att starta. Det räcker att ta emot den korrekta nivån av öppen eller stängd kontakt för den konfigurerade DIN-terminalen. Om RUN-signalen redan var aktiv när Fire Mode gick in, kommer omriktaren att fortsätta driften men växla till det valda börvärdet för Fire Mode. Att släppa RUN-signalen har ingen effekt när omriktaren är i Fire Mode.

Om Fire Mode är aktivt och användaren trycker på knappen [MAN/AUTO] kommer omriktaren att förbli i Fire Mode och fortsätta att köras med Fire Mode-börvärdet. Om Fire Mode är aktivt och användaren trycker på [STOPP] kommer omriktaren att stänga av och gå in i manuellt läge. Användaren kan nu starta igen genom att trycka på [START]-knappen, och omriktaren kommer att återgå till Fire Mode.

Om omriktaren arbetar i bussläge (t.ex. styrd av extern Modbus-master eller av Profibus/Profinet) när Fire Mode aktiveras, kommer omriktaren att lämna bussläget och gå in i Fire Mode. I Fire Mode kan bussmastern inte ta kontroll över omriktaren.

När Fire Mode är aktivt kommer driftläget som visas längst ner till höger på displayen att visa "Fire", och omriktarens status kommer kontinuerligt att växla mellan "Fire Mode" och relevant faktisk status. Någon av de två reläutgångskontakterna kan konfigureras för indikering när Fire Mode är aktivt.

Om Fire Mode-tillståndet tas bort (DIN-terminalen blir inaktiv), eller om Fire Mode avaktiveras genom att ändra en relaterad parameter, kommer omriktaren att återgå till Auto Mode och arbeta enligt giltiga styrsignaler.



När Fire Mode är aktiverat kan omriktaren starta utan en aktiv RUN-signal.



För att säkert förhindra start när Fire Mode är aktiverat måste installationen inkludera Safe Torque Off-funktionen, och nödstoppsbrytaren måste aktiveras.



När Fire Mode är aktivt ignorerar omriktaren flera skyddsfunktioner och kommer att köras så länge som möjligt, även om det kan leda till permanent fel på omriktaren.

 Eventuella skador på omriktaren orsakade av Fire Mode täcks inte av garantin.

5.9 Frekvensreglering utan lastkompensering – Frequency Mode

Frekvensreglering *Frequency* används i standardapplikationer, t.ex. fläktstyrning. Omriktaren kompenserar inte för motorns eftersläpning. Börvärdesinställningen och värdet på omriktarens display är den elektriska frekvensen. Detta innebär att om börvärdet är 50 Hz, kommer motorn att gå med samma hastighet som om den var ansluten direkt till nätspänningen vid 50Hz. Omriktarens interna hastighetsregulator (ställs in via parametrarna *Kp-speed* och *Ti-speed*) säkerställer att det elektriska frekvensbörvärdet följs. Parametrarna som beskrivs nedan finns i parametergruppen *Frequency*, och visas endast när detta läge är valt.

5.9.1 Börvärdeskälla för *Frequency Mode*

Frekvensbörvärdets källa väljs med parametern *Op Mode (Setp Source)*.

Op Mode	Källa för frekvensbörvärde
Terminal	Något av alternativen nedan, valt från terminalen som i Tabell
Analog 1 F	Analog ingång 1 medurs.
Analog 1 R	Analog ingång 1 moturs.
Analog 2 F	Analog ingång 2 medurs.
Analog 2 R	Analog ingång 2 moturs.
Fix-1 F	Frekvens från parameter Fix Frq 1, medurs.
Fix-2 F	Frekvens från parameter Fix Frq 2, medurs.
Fix-3 F	Frekvens från parameter Fix Frq 3, medurs.
Fix-4 F	Frekvens från parameter Fix Frq 4, medurs.
Fix-5 F	Frekvens från parameter Fix Frq 5, medurs.
Fix-6 F	Frekvens från parameter Fix Frq 6, medurs.
Fix-7 F	Frekvens från parameter Fix Frq 7, medurs.
Fix-1 R	Frekvens från parameter Fix Frq 1, moturs.
Fix-2 R	Frekvens från parameter Fix Frq 2, moturs.
Fix-3 R	Frekvens från parameter Fix Frq 3, moturs.
Fix-4 R	Frekvens från parameter Fix Frq 4, moturs.
Fix-5 R	Frekvens från parameter Fix Frq 5, moturs.
Fix-6 R	Frekvens från parameter Fix Frq 6, moturs.
Fix-7 R	Frekvens från parameter Fix Frq 7, moturs.
PI-reg F	Frekvens from process regulator, clockwise.
PI-reg R	Frekvens from process regulator, counter-clockwise.

Tabell 12. *Frequency mode* börvärdeskälla.

5.9.2 Frekvensområde för analogt börvärde

Vid frekvensreglering anger parametrarna *Ain Min Freq* och *Ain Max Freq* inom vilket frekvensområde omriktaren skall skala det analoga ingångsvärdet till när analog ingång är angiven som börvärdeskälla. *Ain Max Freq* gäller vid högsta analog insignal och *Ain Min Freq* vid minsta analog insignal. Inställningarna gäller för båda rotationsriktningarna. Om rotation önskas i båda riktningarna (t.ex. $\pm 10V$ eller $\pm 20mA$) med stopp i mitten, ställ in *Ain Min Freq* till negativt värde.

5.10 Varvtalsreglering med hastighetsestimering – Speed Mode

Varvtalsreglering *Speed* används för mer komplexa driftsförhållanden när exakt varvtalsreglering krävs. Omriktaren kompenserar för motorns eftersläpning. Börvärdet och värdet i displayen är rotns varvtal (den hastighet axeln

roterar med). Omriktarens interna hastighetsregulator (ställs in via parametrarna *Kp-speed* och *Ti-speed*) säkerställer att motorn följer det inställda varvtalet så bra som möjligt.

Parametrarna som beskrivs nedan finns i parametergruppen *Speed* och visas endast när detta läge är valt.

5.10.1 Börvärdeskälla för Speed Mode

Hastighetsbörvärdet källa styrs av parametern *Op Mode (Setp Source)*.

Op Mode	Källa för hastighetsbörvärde
Terminal	Något av alternativen nedan, valt från terminalen som i Tabell
Analog 1 F	Analog ingång 1, medurs.
Analog 1 R	Analog ingång 1, moturs.
Analog 2 F	Analog ingång 2, medurs.
Analog 2 R	Analog ingång 2, moturs.
Fix-1 F	Hastighet från parameter Fix Speed 1, medurs.
Fix-2 F	Hastighet från parameter Fix Speed 2, medurs.
Fix-3 F	Hastighet från parameter Fix Speed 3, medurs.
Fix-4 F	Hastighet från parameter Fix Speed 4, medurs.
Fix-5 F	Hastighet från parameter Fix Speed 5, medurs.
Fix-6 F	Hastighet från parameter Fix Speed 6, medurs.
Fix-7 F	Hastighet från parameter Fix Speed 7, medurs.
Fix-1 R	Hastighet från parameter Fix Speed 1, moturs.
Fix-2 R	Hastighet från parameter Fix Speed 2, moturs.
Fix-3 R	Hastighet från parameter Fix Speed 3, moturs.
Fix-4 R	Hastighet från parameter Fix Speed 4, moturs.
Fix-5 R	Hastighet från parameter Fix Speed 5, moturs.
Fix-6 R	Hastighet från parameter Fix Speed 6, moturs.
Fix-7 R	Hastighet från parameter Fix Speed 7, moturs.
PI-reg F	Hastighet from process regulator, medurs.
PI-reg R	Hastighet from process regulator, moturs.

Tabell 13. Speed mode börvärdeskälla.

Det finns sju börvärden för fast hastighet, *Fix Speed 1 - Fix Speed 7* vilka kan ställas in mellan 0 – 9000 rpm. Maxhastigheten bestäms av motortypen och är inställd på tre gånger motorns nominella frekvens upp till maximalt 150Hz. Således en 4-polig motor med en nominell frekvens på 50Hz har maxhastigheten 4500 rpm.

5.10.2 Område för analogt hastighetsbörvärde

Parametrarna *Ain Min Speed* och *Ain Max Speed* anger varvtalsområdet inom vilket omriktaren skall skala det analoga ingångsvärdet till när en analog ingång är angiven som börvärdeskälla. *Ain Max Speed* gäller vid maximal analog insignal och *Ain Min Speed* vid minsta insignal i den aktuella riktningen. Inställningarna gäller för båda rotationsriktningarna (medurs, moturs). Om rotation önskas i båda riktningarna (t.ex. vid $\pm 10V$ eller $\pm 20mA$) med stopp i mitten, ställ in *Ain Min Speed* till negativt värde.

5.11 Processreglering, PI regulator

Omriktaren har en PI-regulator som används för processreglering med ett externt ärvärde (givarsignal) mot ett angivet processbörvärde. Regulatorn kan användas i alla reglermoder. Regulatorn aktiveras genom att antingen ställa in *Op Mode (Setp Source)* parametern till *PI-Reg* i den reglermode som används, eller ställa in rätt digital ingångskombination på plinten om *Terminal* väljs i *Op Mode (Setp Source)*. För bakåtkompatibilitet med tidigare NFO Sinus omriktare, kan PI-regulatorn även aktiveras genom att ställa in parametern *Control Mode = PI-Reg*.

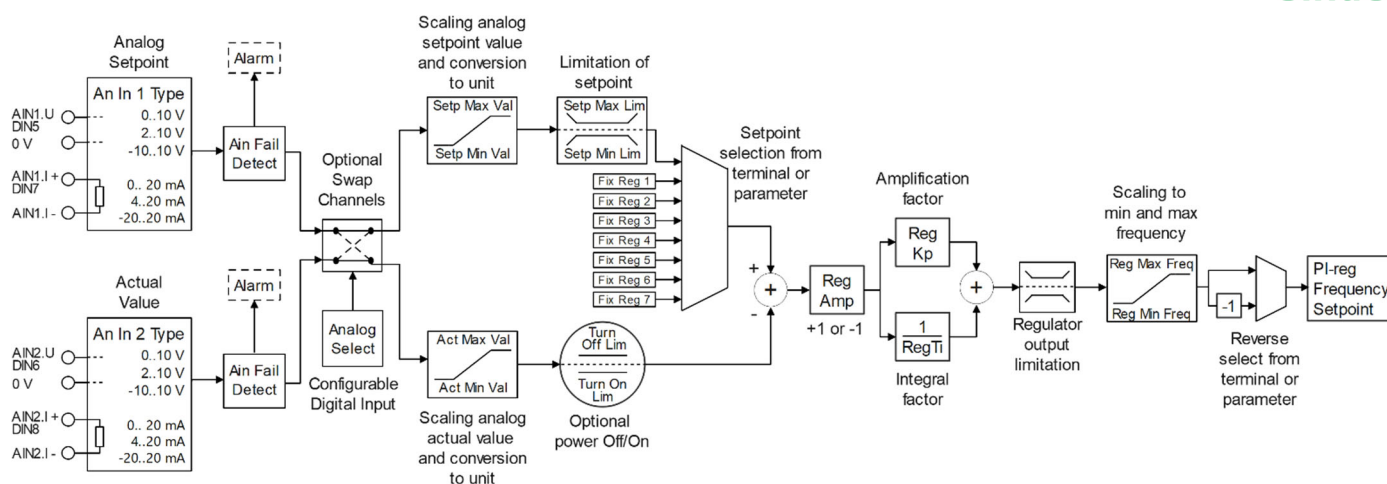


Fig. 18 Översikt av processregulator

Processregulatornheten (default kPa) väljs med hjälp av parametern *Unit* och gäller både börvärde och ärvärde, se tabell 14. Grundinställning att regulatorns ärvärde hämtas från den Analog Input 2, antingen spänning eller ström. Skalningen av ärvärdet styrs av parametern *Actual Min Val* och *Actual Max Val*. Dessa anger vad minsta respektive största insignalerna motsvarar, skalat efter den valda processregulatornheten.

För bästa noggrannhet på regleringen rekommenderas att välja en enhet med regulatorvärden som inte blir alltför låga, t.ex. använd hellre kPa (eller mbar) än bar om systemet arbetar vid låga tryck.

Regulatorn genererar en utsignal i form av ett börvärde (frekvens, varvtal) inom området som begränsas av parametrarna *Ain Min Freq* och *Ain Max Freq* eller *Ain Min Speed* och *Ain Max Speed*, beroende på den valda reglermoden. Vid drift i *Control Mode = PI-reg* används *Reg Min Freq* samt *Reg Max Freq* för att översätta regulatorns utsignal till en frekvens.

Om en potentiometer eller analog givare används för börvärdet, skalas dessa till den valda regulatornheten med hjälp av parametrarna *Setpoint Min Val* samt *Setpoint Max Val*. För att begränsa börvärdet till ett mindre område kan man använda parametrarna *Setpoint Min Limit* samt *Setpoint Max Limit*.

Både An In1 och An In2 kan konfigureras för spänning eller strömingång individuellt, se tabell 15.

Med parametrarna *Reg Off Limit* samt *Reg On Limit* kan processregulatorn stänga av motorn om ärvärdet överskrider ett stoppvärde, och sedan åter starta motorn när ärvärdet underskrider startvärdet. Om någon av parametrarna *Reg Off Limit* eller *Reg On Limit* är noll är funktionen avstängd. On/Off-funktionen använder Sleep funktionen och därför kan inte Sleep användas parallellt för annat ändamål.

Regulatorns samplingsfrekvens är 10 Hz.

Parameter	Unit and Sense Unit settings
Pa, kPa, bar, rpm,	
m ³ /s, l/s, m ³ /h, l/h,	
ppm, %, V, Hz,	
Nm, m, W, A,	
Ω, H, s, rad/s	
°C, h, Wh, mbar	

Table 14. Process regulator enhet

Parameter	Ain Type settings	Analog value	Input terminal (AN1)	Input terminal (AN2)
0-10V		Voltage 0-10V	6 (+) , 0V	7 (+) , 0V
2-10V		Voltage 2-10V	6 (+) , 0V	7 (+) , 0V
+/-10V		Voltage +/- 10V	6 (+) , 0V	7 (+) , 0V
0-20mA		Current 0-20mA	21 (+) , 22 (-)	23 (+) , 24 (-)
4-20mA		Current 4-20mA	21 (+) , 22 (-)	23 (+) , 24 (-)
+/-20mA		Current +/-20mA	21 (+) , 22 (-)	23 (+) , 24 (-)

Table 15. Inställningsalternativ för analogt värde

5.11.1 Börvärdeskälla, *PI-reg Mode*

Regulatorns börvärdeskälla styrs av parametern *Op Mode (Setp Source)*.

<i>Op Mode</i>	Källa för regulatorns börvärde
Terminal	Något av alternativen nedan, valt från terminal enligt Tabell 17
Analog 1 F	Analog ingång 1, medurs.
Analog 1 R	Analog ingång 1, moturs.
Analog 2 F	Analog ingång 2, medurs.
Analog 2 R	Analog ingång 2, moturs.
Fix-1 F	Börvärde från parameter Fix Reg 1, medurs.
Fix-2 F	Börvärde från parameter Fix Reg 2, medurs.
Fix-3 F	Börvärde från parameter Fix Reg 3, medurs.
Fix-4 F	Börvärde från parameter Fix Reg 4, medurs.
Fix-5 F	Börvärde från parameter Fix Reg 5, medurs.
Fix-6 F	Börvärde från parameter Fix Reg 6, medurs.
Fix-7 F	Börvärde från parameter Fix Reg 7, medurs.
Fix-1 R	Börvärde från parameter Fix Reg 1, moturs.
Fix-2 R	Börvärde från parameter Fix Reg 2, moturs.
Fix-3 R	Börvärde från parameter Fix Reg 3, moturs.
Fix-4 R	Börvärde från parameter Fix Reg 4, moturs.
Fix-5 R	Börvärde från parameter Fix Reg 5, moturs.
Fix-6 R	Börvärde från parameter Fix Reg 6, moturs.
Fix-7 R	Börvärde från parameter Fix Reg 7, moturs.

Tabell 16. *PI Reg* börvärdeskälla

Function	Direction	Select A	Select B	Select C	Analog select
Analog 1 Forward	0	0	0	0	0
Analog 1 Reverse	1	0	0	0	0
Fix-1 F	0	1	0	0	0
Fix-1 R	1	1	0	0	0
Fix-2 F	0	0	1	0	0
Fix-2 R	1	0	1	0	0
Fix-3 F	0	1	1	0	0
Fix-3 R	1	1	1	0	0
Fix-4 F	0	0	0	1	0
Fix-4 R	1	0	0	1	0
Fix-5 F	0	1	0	1	0
Fix-5 R	1	1	0	1	0
Fix-6 F	0	0	1	1	0
Fix-6 R	1	0	1	1	0
Fix-7 F	0	1	1	1	0
Fix-7 R	1	1	1	1	0
Analog 2 Forward	0	x	x	x	1
Analog 2 Reverse	1	x	x	x	1

Tabell 17. Funktioner för *PI Reg/Op Mode (Setp Source)* = Terminal

Det finns sju parametrar tillgängliga för fasta regulatorbörvärden, *R-fix1* till *R-fix7*. Dessa kan ställas in i intervallet -2000,0 – 2000,0 med enhet enligt parametern *Unit*.

5.11.2 Regulatorinställningar, Reg Amp, Reg Kp och Reg Ti

Processreglerfelet (beräknas som börvärde minus ärvärde) omvandlas från processregulatorenhet till den valda reglarmoden (Freque eller Speed) med faktorn $Reg\ Amp * Max\ Ain / Act\ Max$. *Reg Amp* kan ställas in på 1 (ett positivt eller ökande värde på utsignalen om regulatorns börvärde är större än det aktuella faktiska värdet) eller -1 (ett negativt eller minskande värde för utsignalen om regulatorns börvärde är större än det aktuella faktiska värdet).

Den proportionella regulatorkomponenten påverkar utsignalen direkt. *Reg Kp* förstärker den proportionella regulatorkomponenten och kan ställas in inom intervallet 0.00 till 1.00. Sätts *Reg Kp* = 0 elimineras den proportionella komponenten helt, vilket ger en ren integrativ regulator.

Regulatorns integrationstid *Reg Ti* är en tidskonstant som styr den hastighet med vilken regulatorns utsignal ändras vid ett givet styrfel. *Reg Ti* kan ställas in i intervallet 1.0 till 200.0 sekunder, där värdet 200.00 eliminerar integratorkomponenten helt, vilket ger en rent proportionell regulator.

5.12 Motorsäkerhetsfunktioner

NFO Sinus är utrustad med två olika motorsäkerhetsfunktioner: en termistorsensoringång och elektroniskt motoröverbelastningsskydd som kontinuerligt beräknar motorns ungefärliga lindningstemperatur.

5.12.1 PTC-ingång

Om motorn är försedd med PTC-termistor(er) eller termokontakt (Klixon) kan dessa kopplas direkt till omriktaren. Anslut termistorn mellan någon av de konfigurerbara terminalerna DIN2 – DIN8 och en 0V-terminal. Det rekommenderas att använda DIN4 eftersom den terminalen har ett inbyggt pullup-motstånd på 1,5kΩ. Se till att konfigurera den valda DIN-terminalen för PTC-funktion.

Konfigurationen utförs under *PTC Temp* i parametergrupp *Error*, se avsnitt 5.18.

En, två eller tre PTC termistorer i serie, enligt DIN 44081, kan användas.

5.12.2 Elektroniskt överlastskydd

Det elektroniska överbelastningsskyddet använder motorparametrarna i parametergruppen *Motor*. Därför är det viktigt att dessa parametrar anges korrekt och att autotuning utförs.

Skyddsfunktionaliteten styrs av parametrarna *Overload*, *Amb.Temp* och *Force Cool*. *Overload* kan ställas in på *Disable* (överbelastningsskydd inaktiverat), *Indication* (visar status), *Alarm* (utlöser ett larm) eller *Fail* (frikopplar motorn). Dessa parametrar finns i parametergruppen *Error* och felet *Overload*.

Principen för det elektroniska motoröverbelastningsskyddet är att en motor kan arbeta med en uteffektförlust motsvarande det för en nominell belastning (spänning, ström och varvtal) vid en omgivningstemperatur på 20°C, under obegränsad tid.

Om motorn arbetar med högre effektförlust, lägre varvtal eller högre omgivningstemperatur, löser det elektroniska motoröverbelastningsskyddet ut efter en tid beroende på variabelernas förhållande (aktuell spänning, ström, varvtal och omgivningstemperatur) till motorns nominella data.

Den aktuella statusen för överbelastningsskydd kan läsas när som helst i procent i parametern *M-temp*. Detta värde stiger och faller mot ett slutvärde som motsvarar den aktuella belastningen. Det slutliga värdet 100,0% motsvarar nominell belastning och det elektroniska överbelastningsskyddet löser ut när detta värde överskrids.

Motorns omgivningstemperatur ställs in med parametern *Amb.Temp* i intervallet -20°C – +45 °C. Överbelastningsskyddet kan utlösas vid lägre motorbelastningar genom att ange en högre omgivningstemperatur än vad den faktiskt är alternativt en högre belastning kan tillåtas genom att ange en lägre omgivningstemperatur.

Om motorn är utrustad med forcerad kylning, dvs. en kylfläkt som inte är ansluten till motoraxeln och därmed kyler med samma effekt oavsett motorhastighet, ställs parametern *Force Cool* in på ett värde skilt från noll.

Överbelastningsskyddet ignorerar nu motorhastigheten, och ersätter den med värdet av *Force Cool*. Om värdet är inställt på samma som motorns nominella varvtal, parameter *N-Nom*, kommer kyleffekten att beräknas som om motorn alltid kör med denna hastighet. Parameter *Force Cool* kan ställas in i intervallet 0 till 3000, där '0' indikerar att det inte finns någon forcerad kylning.

Det elektroniska motoröverbelastningsskyddet har "termiskt minne", vilket innebär att den beräknade relativa motortemperaturen sparas i omriktarens icke flyktiga minne, med avseende på stop/start-kommandon och omriktaromstart (kraftmatningen till omriktaren cyklas av/på). Den termiska minnesfunktionen kan inte påverkas av omstarter utan efter omstart utgår man alltid från den lagrade motortemperaturen.

 **Om motorparametrarna är korrekt inställda och autotuning utförts, kommer det elektroniska motoröverbelastningsskyddet att överensstämma med EN 61800-5-1:2007 / EN 61800-5-1/A1:2017. Skyddsfunktionen fungerar oavsett motorkablarnas tvärsnittsarea, kabellängd eller andra kabelegenskaper och oavsett kraftnätets impedans.**

 **WARNING! Om motorns parametrar, *Overload*, *Amb.Temp* eller *Force Cool* ändras, kan det elektroniska överbelastningsskyddet inaktiveras och/eller inte uppfylla ovanstående standarder.**

5.13 Utsignaler för indikering

NFO Sinus-enheter är utrustade med utgångar för att möjliggöra övervakning av olika tillstånd och parametrar under drift. För att utgångarna ska visa korrekta värden måste motorparametrarna ställas in korrekt.

5.13.1 Funktionsrelä 1 (Felrelä)

Standardkonfigurationen är att indikera larm i omriktaren. Detta relä finns på plintarna 13, 14 och 15 (se Figur) Funktion Relä. När vald funktion är aktiv, aktiveras reläet (plint 13-14 sluts, 14-15 bryts). Detta gäller dock inte om *Alarm*-funktionen valts då reläet aktiveras om det inte finns något larm (d.v.s. reläet är deaktiverat och indikerar fel när omriktaren är strömlös). Reläet är galvaniskt isolerat och har en lasttålighet av 1 A, 50 V_{DC}. Möjliga inställningar enligt tabell 10, sektion *Output*.

5.13.2 Funktionsrelä 2 (Körindikation)

Standardkonfigurationen är att indikera att motorn körs. Detta relä finns på plintarna 16, 17 och 18. När vald funktion är aktiv, aktiveras reläet (plint 16-17 sluts, 17-18 bryts). Detta gäller dock inte om *Alarm*-funktionen valts då reläet aktiveras om det inte finns något larm (=> reläet är deaktiverat och indikerar fel när omriktaren är strömlöst). Reläet är galvaniskt isolerat och har en lasttålighet av 1 A, 50 V_{DC}. Möjliga inställningar enligt tabell 10, *Output*.

5.13.3 Analoga spänningsutgångar

De analoga utgångarna kan leverera både spännings- och strömsignaler och är valbara 0-10V, 2-10V, $\pm 10V$, 0-20mA, 4-20mA eller $\pm 20mA$ med hjälp av parametern *Analog Out Type*. Analoga utgångar finns på plintarna 25 (AOUT1) och 26 (AOUT2). Båda är relaterade till någon av 0V plintarna.

För att skala utgångsnivån, använd parameter *An Out Max* för ström (mA) och/eller spänning (V) vid nominell nivå på det visade värdet. Parameter *An Out Mode* ställer vilket parametervärde som visas på den analoga utgången.

 **Om parameter *An In Type* är satt till *Pot*, kommer AOUT2 alltid leverera 10V oavsett *An Out 2 Mode*.**

5.14 Kommunikationsinterface

Omriktaren är utrustad med tre kommunikationsportar: En RS485 multi-drop seriell kommunikationsport, en USB-port (enhet) som implementerar en virtuell COM-port och en plug-in kontakt för Anybus CompactCom-modul som accepterar Profinet, Profibus och Modbus TCP fältbuss moduler. Kontakta NFO Drives för information om inköp och installation av CompactCom-moduler.

För RS485- och USB-portarna kan användaren välja vilken buss-/protokolltyp som ska användas (Modbus RTU, Modbus ASCII eller NFO Classic), omriktarens buss-/stationsadress (1 – 126) och en timeout- och autostoppfunktion. Både RS485 och USB-gränssnitt använder Modbus RTU och stationsadress 1 som standard. Om flera omriktare är anslutna till samma RS485 multi-drop-linje, måste deras adresser ställas in individuellt (t.ex. 1, 2, 3, etc.). Omriktaren anses alltid vara en slavkommunikationsmässigt och kommer aldrig att starta sändningar utan att tidigare ha tagit emot ett paket från en master.

RS485-porten har också inställningar för baudrate och linje/teckenparametrar (dvs antal databitar, paritet och stoppbitar). Standardinställningen för RS485-porten är 19200 bps, 8 data, jämn paritet, 1 stopp.

Dessutom kan ett felsäkert alternativ (tvingad A/B tomgångslinjenivå) aktiveras för RS485-porten, som kan användas om RS485-busslinjerna utsätts för störningar och/eller asymmetrisk linjebelastning som gör att tomgångsnivån blir otidlig.

ABCC (Anybus CompactCom)-gränssnittet använder som standard SPI-buss (Serial Peripheral Interface) för intern kommunikation med omriktarens CPU. För bakåtkompatibilitet med äldre versioner av ABCC-moduler är det möjligt att även välja seriellt gränssnitt. Buss-/stationsadressen för ABCC-gränssnittet är som standard inställd på 126.

Alla tre gränssnitten har individuellt konfigurerbara timeout-funktioner som kan konfigureras för att fånga upp feltillstånd som eventuellt kan låta motorn gå medan kommunikationen bryts. Funktionen aktiveras när timeoutparametern är inställd på annat än noll. När den är aktiverad måste huvudkommunikationsenheten upprepade gånger skicka vilken typ av paket som helst (läs- eller skrivparameter) inom den specificerade timeoutperioden. Om master misslyckas med att göra det, kommer omriktaren att utfärda ett Sio Fail (RS485/USB) eller Bus Fail (ABCC) larm. Om parametern Autostop = On för gränssnittet i fråga kommer den också att stoppa motorn om den är igång.

Det finns en parameter som är gemensam för alla tre gränssnitten och det är Auto Reset. När den är inställd på On (standard), kommer varje ändring av en kommunikationsparameter att träda i kraft omedelbart. Detta är ofta bästa praxis när du ändrar någon inställning från displayen/knappsatsen, men ställ vid behov in Auto Reset = Off, och den ändrade kommunikationsinställningen kommer inte att träda i kraft förrän efter att omriktaren har startat om (power off – power on).

5.15 Display setup

Displayen har tre positioner där valbara verkliga värden visas (nedre vänster, mitten och höger position). Som standard visar den det faktiska värdet för I_{RMS} , P_{RMS} respektive PF (effektfaktor). Användaren kan ändra till andra värden genom att ändra inställningarna för Display Par 1, 2 respektive 3.

Bakgrundsbelysningsnivå och timeout är som standard inställda på 50 % och 2 minuter. Om det inte finns någon tangentbordsaktivitet inom timeoutperioden kommer displayens bakgrundsbelysning att dämpas till 10 %. Nästa gång någon knapp trycks ned kommer bakgrundsbelysningen att återgå till sin tidigare nivå. Om timeout är inställt på 0, är timeout inaktiverat och displayen kommer aldrig att dämpas.

Om omriktaren är installerad på en plats med allmän tillgång, är det möjligt att aktivera ett skrivskyddat lås för alla inställningsparametrar. När den är aktiverad blir alla parametrar som normalt är skrivbara skrivskyddade. För att låsa upp det skrivskyddade låset måste användaren ange pinkod 139.

Observera att knapparna Start/Stop och Man/Auto är inte låsta, eftersom detta kan äventyra användarsäkerheten. Det är bara möjligheten att ändra värden på parametrar som blir inaktiverad.

5.16 Status, Temperature, Counters and Version

För att läsa status och information om faktiska värden och vissa inställningar kan användaren komma åt motsvarande menyer: Status (verkliga spänningar, strömmar, uteffekt, analoga ingångsnivåer etc.), Temperatur (faktisk motor-, effektmodul- och kylflänstemperatur, såväl som fläktspänningar och andra interna spänningar), Räknare (drift, drift, broms, strömgräns och underspänningstimer/räknare) och Version (firmware version, serienummer och produktionsdatum).

5.17 Återgång till fabriksinställning

För att återställa alla användarparametrar till fabriksinställning, utför följande: Stäng av omriktaren och vänta tills den slocknat. Tryck och håll ned knapparna [pil upp] och [pil ner]. Slå på omriktaren medan knapparna hålls intryckta. Efter cirka 1-2 sekunder, när texten "NFO Sinus Optimal" visas, tryck kort på STOP och släpp sedan de andra två. Tryck ENTER för att bekräfta återställningen, eller tryck på ESC för att avbryta. För att återställa alla parametrar utom de som ingår i parametergruppen motor, tryck och håll in STOP och tryck sedan på ENTER.

Omriktarens parametrar kan även återställas till med Sinus Manager (PC/Windows) vilket kan laddas ner från www.nfodrives.se

5.18 Larm och felhantering

Under drift kan omriktaren upptäcka och identifiera feltillstånd.

Vid feltillstånd kan en av följande saker inträffa:

1. Motorn stannar och larmreläet indikerar ett larm (*Fail*),
2. Motorn fortsätter köra och larmreläet indikerar ett larm (*Alarm*),
3. Det finns bara en felindikering på displayen (*Indication*),
4. Ingenting (*Disable*).

Om parametern *Auto Start* = *ON* och *Fail* valts för det aktuella felet, Kommer ett försök att starta om motorn göras efter en viss tid (*Restart Delay*) förutsatt att orsaken till felet har försvunnit. Antalet omstartförsök (*Error Count*) beror på inställningarna för det aktuella felet (se Tabell). Om fler fel än inställt *Error Count* inträffar inom tiden *Reset Time*, kommer inga ytterligare automatiska omstartförsök att göras och felet måste återställas manuellt. Så fort ett fel kvitterats, kan omriktaren startas om. Alla fel som upptäcks loggas i *Error log*. Vissa fel måste vara bestående under en viss tid (*Delay*) innan de genererar ett larm.

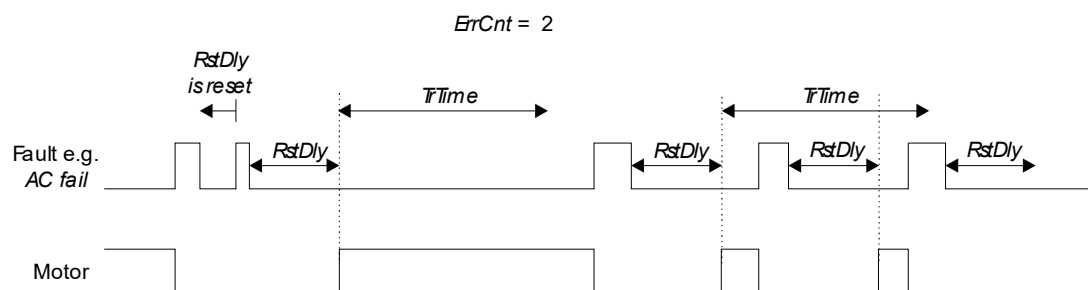


Fig. 19 Exempel på felsituation

5.18.1 Fellogg

De senaste 128 felen sparas i ett icke-flyktigt minne i omriktaren. För att läsa felloggen, använd parametern *Error-log*. Tryck [$\uparrow$] eller [$\downarrow$] för att bläddra igenom de sparade felmeddelandena. Feltypen och när felet inträffade under omriktarens drifttid (*Op Time*) med en upplösning på 0,01 timmar (36 s) visas. Om samma fel uppstår flera gånger, loggas endast den första gången samt det senaste tillfället då det inträffade.

5.18.2 Felmeddelanden

Alla felmeddelanden, feltyper och andra inställningar för felparametrar visas i Tabell 18 nedan. För att konfigurera parametrarna för ett visst fel, gå till parametergruppen *Error*.



Varning! Att inaktivera eventuella felmeddelanden kan leda till att omriktaren skadas och då är garantin inte giltig. Om du är osäker på konfigurerings av felmeddelanden, kontakta NFO Drives AB.

Inställningar för fel:

- Fail*: Motorn stannar och larmrelät indikerar larm
Alarm: Larmreläet indikerar larm (motorn stoppas inte men ny start tillåts ej)
Indication: Endast felvisning i display (motorn stoppas inte och ny start är tillåten)
Disable: Larm avstängt

Om inställning *Alarm* väljs för ett visst fel, och feltillståndet uppstår när omriktaren är i standbyläge, kommer start att spärras tills feltillståndet är borta. Om *RUN*-signalen är aktiv när feltillståndet försvinner, startar omriktaren.

Felmeddelande	Möjliga feltyper	Grundinställning		Felbeskrivning, övriga felparametrar		Felorsak / Åtgärd
		Feltyp	Error Count			
AC Fail	Fail Alarm Indication Disable	Fail	10	Faslbortfall eller osymmetri.		Någon fas till matningsspänningen saknas eller för stor skillnad i spänning mellan faserna. Kontrollera säkringar och matningsspänning.
				Fördröjning (<i>Delay</i>)		
				Grundinställning	Intervall	
				10.0 s	0.0 – 25.5 s	
Temp Hi	Fail	Fail	2	Omriktarens kylflänstemperatur för hög.		Vänta tills omriktaren har svalnat. Tillse att tillräcklig luftcirkulation finns. Kontrollera att omgivningstemperaturen inte är för hög.
PTC Temp	Fail Alarm Indication Disable	Fail	2	Motorn är överhettad. Gränsvärdet för termistoringången är överskridet.		Låt motorn svalna.
Overload	Fail Alarm Indication Disable	Fail	2	Effektvakten har löst ut. Den anslutna motorn har arbetat med överlast under för lång tid		Låt motorn svalna. Justera eventuellt inställningar (parametrar <i>Force Cool</i> and <i>Amb. Temp</i>).
				Forcerad kylning (<i>Force Cool</i>)		
				Grundinställning	Intervall	
				0	0 – 3000	
				Motorns omgivningstemperatur (<i>Amb. Temp</i>)		
				Grundinställning	Intervall	
				20 °C	-20 – 45 °C	
Ain Fail	Fail Alarm Indication Disable	Indication	2	Analog ingångssignal ligger utanför inställt område.		Avbrott eller kortslutning i signalledningen till analog ingång eller <i>Ain Type</i> felaktigt inställd.
DC Low / Trip	Fail	Fail	2	För låg spänning i likspänningsmellanledet.		Matningsspänningen är för låg. Kontrollera omriktarens nätanslutning.
DC High	Fail	Fail	2	För hög spänning i likspänningsmellanledet		Motorn går generativt utan bromschoppermotstånd monterat eller med trasigt motstånd. För kort retardationstid inställd. För hög matningsspänning. Kontrollera omriktarens nätanslutning.
GND Fail [S el. R]	Fail Alarm Indication Disable	Fail	0	För hög läckström till jord i en eller flera motorfaser. S eller R indikerar vid Stop el. Run.		Beroende på motorns driftsfall kan följande felorsaker vara möjliga: Någon eller flera av de utgående faserna (U, V, W) har kontakt med skyddsjord (PE) eller annan extern potential. Kortslutning mellan några av de utgående faserna (U, V, W). Avbrott i någon eller samtliga av de utgående faserna. För hög resistans i någon av de utgående faserna, dålig kontakt/glapp i motorn eller motorkablaget Felaktiga motorparametrar, autotuning ej utförd.
Short Circ	Fail	Fail	2	Kortslutning mellan motorfaser.		
Imagn Low	Fail Alarm Indication Disable	Fail	2	För hög eller för låg magnetiseringsström i motorn.		
Cur Low	Fail Alarm Indication Disable	Fail	2	För låg ström i en eller flera motorfaser.		
Cur High	Fail Alarm Indication Disable	Fail	2	För hög ström i en eller flera motorfaser.		
Cur Limit	Fail Alarm Indication Disable	Indication	10	Inställd strömgräns har uppnåtts.		Minska accelerationsrampen eller kontrollera om parametern I-limit stämmer med använd motor. Larmet försvinner när strömmen sjunker.

Run Fail	Fail Alarm Ind Disable	Fail	2	Omriktaren fick inte kontroll över motorn vid start.	Motorns rotor är fastlåst. Motorn roterade vid start eller parametern <i>R-stat</i> är för högt ställd. Tillse att motorn inte roterar vid start. Koppla in likströmsbromsning och/eller startfördröjning. Kontrollera att autotuning utförts.
Sio Fail	Alarm	Alarm	0	Timeout seriekommunikation	Om timeout för det seriella gränssnittet har aktiverats och kommunikationen avbryts kommer ett larm att genereras.
Bus Fail	Alarm	Alarm	0	Timeout fältbuss	Om timeout för fältbuss-gränssnittet har aktiverats och kommunikationen från master avbryts kommer ett larm att genereras.
Tun Fail M	Fail	Fail	0	Mätfel under trimning	Motordata som har angetts är inte korrekt med avseende på den anslutna motorn. Vissa av motoregenskaperna är okända eller så är motorn inkompatibel med omriktaren
Tun Fail P	Fail	Fail	0	Parameterfel under inställning	Motordata eller motorns egenskaper resulterar i värden som ligger utanför området
Rs Meas Fail	Fail	Fail	0	Fel vid mätning av motorns statorresistans	Motordata eller motorns egenskaper resulterar i värden som ligger utanför området Motorn är inte korrekt ansluten Motorn, kablarna eller omriktaren är skadad.

Tabell 18. Felmeddelanden

5.18.3 Kvittering av larm

Larm kan kvitteras på flera olika sätt:

- Genom att trycka [Enter] på display/keyboard.
- Om parameter Autostart = On och Run signal (DIN1) går från aktiv till inaktiv nivå.
- Genom att läsa parameter InvStat (Modbus register 02A4h, NFO Classic E00E8)
- Togglar bit 7 in Drive Control Word (Modbus register 0254h, NFO Classic E007C) i Bus mode.
- Togglar bit 7 in Profidrive Control Word (Profinet/Profibus Telegram 1) i Bus mode.
- Skicka ACK cmd (code 0A00h) till parameter SMODE (Modbus register 0298h, NFO Classic E00AD)
- Genom att konfigurera en DIN-terminal till Fault Ack och tillämpa en låg till hög övergång på den terminalen.

6 Styrning med Modbus

Modbus RTU eller Modbus ASCII kan användas för kommunikation med omriktaren. Tillgängliga kommunikationsportar är RS485 (åtkomlig från terminaler) och USB typ B port som implementerar en virtuell COM-port. För inställning av kommunikationsparametrar, se motsvarande stycke i avsnitt 5. Omriktaren implementerar en Modbus slav och kommer aldrig att sända data om inte överföringen initieras av en bus master. Default adress är 1.

Modbus implementationen följer "MODBUS over Serial Line Specification and Implementation Guide V1.02" och "MODBUS APPLICATION PROTOCOL SPECIFICATION V1.1b", vilka är tillgängliga från <https://www.modbus.org>

Tillgängliga function codes:

Code Description

- 03 Read Holding Registers
- 04 Read Input Registers
- 06 Write Single Register
- 16 Write Multiple Registers

Alla parametervärden och/eller data behandlas som standard som en 16-bitars datatyp, överförd med den mest signifikanta byten först (Big Endian). För 32-bitars värden sänds det låga 16-bitarstalet först, följt av det höga talet (dvs kommunikationen är Big Endian på 16-bitarsnivå men Little Endian på 32-bitarsnivå).

De tillgängliga parametrarna för omriktaren numreras med ett Application Data Interface-nummer (ADI) med början på 1. Varje ADI (parameter) kan innehålla upp till 64 bitar av data (2x 32-bitars eller 4x 16-bitars), men de flesta parameterstorlekar är endast 16 bitar. Modbus registeradress för ADI-nummer 1 är 210h (528 decimalt), och varje ADI tar upp fyra Modbus-registeradresser (dvs nästa Modbus-registerbasadress blir 214h, sedan 218h, etc).

Bussmasteråtkomst till Modbus-registeradresser bör vara genom att använda parametrarnas basregisteradress (dvs. en registeradress som är en multipel av 4). Bussmastern kan också välja att komma åt de register som finns på "mellanadresserna" (t.ex. 211h, 212h och 213h), men detta är endast möjligt om parametern i fråga är 32-bitars (eller 2x 32-bit, 4x 16-bitars, etc.), och om själva parametern kräver explicit åtkomst till en registeradress som inte är samma som basadressen. Om bus master gör en otillåten registeradressåtkomst, kommer omriktaren att svara med en Modbus-felkod.

För bussmasteraccess till enheter med firmware version till och med 5114, är antalet register som ska läsas eller skrivas i varje överföring internt begränsat till det antal register som används av parametern i fråga, dvs maximalt fyra på varandra följande register (om parametern är 64) bitar).

Från version 5115 och framåt kan mastern komma åt upp till 16 på varandra följande ADI:er (upp till 64 register) i varje RTU mode läs/skrivöverföring (eller maximalt 4 ADI:er i ASCII mode). För läsoperationer fyller slaven ut svarsdata med 0000 för platser som kommer från oanvända adresser. För skrivoperationer kommer slaven att bortse från data som allokeras till oanvända registeradresser

Nedan följer ett urval av parametrar som kan nås från omriktaren. En komplett lista med parametrar kan laddas ner från www.nfodrives.se

Parameter Name	ADI	Modbus reg. addr	Type	Scaling/ Coding	Remark
I-rms (output current)	120	03ECh – 03EDh	SINT32	mA ($A \times 10^3$)	Read only
P-out (output power)	121	03F0h – 03F1h	SINT32	W ($kW \times 10^3$)	Read only
PF (output power factor)	122	03F4h	SINT16	1×10^3	Read only
Stator Freq (actual)	125	0400h	SINT16	Hz $\times 10^1$	Read only
Control Freq (setpoint)	195	0518h	SINT16	Hz $\times 10^1$	Read only
Rotor Speed (actual)	22	0264h	SINT16	rpm	Read only
Control Speed (setpoint)	21	0260h	SINT16	rpm	Read only
Operating Time	39	02A8h – 02A9h	UINT32	$h \times 10^2$ (one tick per every 36 s)	Read only
Running Time	40	02ACh – 02ADh	UINT32	$h \times 10^2$ (one tick per every 36 s)	Read only
Serial Control Parameters					
MODE	34	0294h	UINT16	1 = Manual 2 = Auto 3 = Bus 4 = Fire	
SMODE (Command)	35	0298h	UINT16	0 = Stop 081h = Run (from terminal) 101h = Run (from Input setpoint)	
Input Freq Setpoint	124	03FCh	SINT16	Hz $\times 10^1$	
Input Speed Setpoint	20	025Ch	SINT16	rpm	
Inverter Status with Ack	38	02A4h	UINT16	Status code, see description	Read only
Inverter Status w/out Ack	38	02A5h	UINT16	Status code, see description	Read only
Alternative Serial Control					
Drive Control	18	0254h	UINT16	Bit field, see description	
Drive Status	19	0258h	UINT16	Bit field, see description	Read only

6.1.1 Läs status och aktuella värden

Ifall omriktaren styrs från plintar (t.ex. körsignal, analog ingång etc.) kan du fortfarande använda Modbus-gränssnittet för att kontinuerligt läsa av status och ärvärden. Första delen av tabellen ovan innehåller ett urval av läsbara parametrar som kan vara av intresse. För statusinformation, läs antingen omriktarens status i form av en statuskod, eller läs frekvensomriktarens status med hjälp av ett bitfält (båda beskrivs i följande avsnitt).

6.1.2 Styra omriktaren med MODE/SMODE/InverterStatus

För att styra omriktaren (Start/Stop, etc) från ett bussgränssnitt måste driftsignalen (plint DIN1) vara aktiv. En vanlig konfiguration är att koppla körsignalen till +24V och ställa in parametern Autostart = Av (som är standard). Då startar inte omriktaren av sig själv när den slås på, men den tillåter styrning från buss.

Vid styrning ska mastern först ställa in parametern MODE = 3 (buss) för att få kontroll över omriktaren. Sedan kan den använda SMODE för att skicka ett start- eller stoppkommando, se tabell i föregående stycke. Med kommando 081h kommer omriktaren att använda börvärde som som är tillgängligt från terminalerna (t.ex. analog ingång, valda fixfrekvenser, etc), och med kommando 101h tas börvärdet från Modbus registret för frekvensbörvärde (03FCh i frekvensläge, Frequency), eller Modbus register för hastighetsbörvärde (025Ch i hastighetsläge, Speed).

För att ställa in omriktaren för automatiskt stopp om kommunikationen bryts, är det möjligt att använda parametern seriell timeout, se motsvarande stycke i avsnitt 5.

Omriktarens status rapporteras i parameter Inv Status som kan läsas från Modbus register 02A4h och 02A5h. Båda kommer att svara med samma statuskod, men läsning av 02A4h kommer också att kvittera larm eller feltillstånd, om sådant är aktivt. Tabellen nedan visar statuskod, motsvarande text som visas på omriktarens display, samt en kort beskrivning. Koderna i *kursiv* stil är status, medan övriga indikerar ett larm eller feltillstånd.

Code	Text	Description	Code	Text	Description
0	<i>Erased</i>	<i>Error log was erased</i>	32	<i>Decel</i>	<i>Inverter is decelerating</i>
1	GND Fail R	Ground fail detected during run	33	<i>Ext Stby</i>	<i>Inverter is ready for run cmd in Auto mode</i>
2	AC Fail	Mains power error	34	<i>Ext Run</i>	<i>Inverter is running in Auto mode</i>
3	Temp Hi	Too high temperature on heat sink	35	<i>Ext Acc</i>	<i>Inverter is accelerating in Auto mode</i>
4	PTC Temp	Motor temperature sensor trip	36	<i>Ext Ret</i>	<i>Inverter is decelerating in Auto mode</i>
5	Overload	Electronic motor overload trip	37	<i>Bus Stby</i>	<i>Inverter is ready for run cmd in Bus mode</i>
6	Ain Fail	Analog input out of range	38	<i>Bus Run</i>	<i>Inverter is running in Bus mode</i>
7	DC Low	Internal undervoltage warning	39	<i>Bus Acc</i>	<i>Inverter is accelerating in Bus mode</i>
8	DC High	Internal overvoltage warning and trip	40	<i>Bus Ret</i>	<i>Inverter is decelerating in Bus mode</i>
9	GND Fail S	Ground fail detected during stop	41	<i>PI Reg</i>	<i>Process regulator is activated at terminal</i>
10	Imagn Low	Magnetization current too low or too high	42	<i>Calibrating</i>	<i>Calibrate procedure is ongoing</i>
11	Cur Low	Output current too low	43	<i>Calibr Done</i>	<i>Calibrate procedure finished</i>
12	Cur High	Output current too high	44	<i>BasicTun Ok</i>	<i>Basic tuning finished</i>
13	Run Fail	Locked rotor / unable to control motor	45	<i>Full Tun Ok</i>	<i>Full tuning finished</i>
14	Sio Fail	Serial communication timeout	46	<i>RsMeas Ok</i>	<i>Stator resistance measurement finished</i>
15	Bus Fail	Fieldbus communication timeout	47	<i>ParCalc Ok</i>	<i>Parameter calculation finished</i>
16	Tun Fail P	Tuning error, parameter value	48	Short Circ	Short circuit error detected
17	Tun Fail M	Tuning error, measurement	49	DC Low Trip	Internal undervoltage trip
18	RsMeasFail	Tuning error, stator resistance	50	SampleTime	Internal error, measurement sample time
19	TuneCnvFail	Tuning error, calculation	51	Motor Volt	Voltage detected on motor terminals
20	Dsp ComErr	Internal error, communication	52	<i>Fire Mode</i>	<i>Fire Mode is activated</i>
21	Cop Restrt	Internal error, restart/reboot	53	<i>Not Tuned</i>	<i>Tuning has not been performed</i>
22	Dsp SysErr	Internal error, measurement circuits	54	<i>Delay Run</i>	<i>Inverter will start after run delay time</i>
23	Cop ComErr	Internal error, communication	55	<i>DC Low Ctrl</i>	<i>Internal undervoltage regulation active</i>
24	<i>Stop</i>	<i>Inverter is stopped</i>	56	<i>DC High Ctrl</i>	<i>Internal overvoltage regulation active</i>
25	<i>Wait</i>	<i>Inverter is waiting to become ready</i>	57	<i>Fact Reset</i>	<i>Parameters was reset to factory default</i>
26	<i>Brake Ch</i>	<i>Brake chopper is operating</i>	58	<i>Cop FwUpdt</i>	<i>Firmware update of co-processor</i>
27	<i>Cur Limit</i>	<i>Current limit has been reached</i>	59	<i>Dsp FwUpdt</i>	<i>Firmware update of DSP</i>
28	<i>Tuning</i>	<i>Tuning is ongoing</i>	60	<i>Gui FwUpdt</i>	<i>Firmware update of GUI</i>
29	<i>Sleep</i>	<i>Inverter has entered sleep mode</i>	61	Safe Trq Off	Safe Torque Off function activated
30	<i>Final Freq</i>	<i>Inverter has reached final frequency</i>	62	STO Error	Safe Torque Off circuit error
31	<i>Accel</i>	<i>Inverter is accelerating</i>	63	<i>Invalid Status</i>	<i>Reserved for internal use</i>

6.1.3 Styra omriktaren med DriveControl/DriveStatus

Som ett alternativ till MODE/SMODE-metoden är det också möjligt att styra omriktaren på ett sätt som mer liknar styrning från Profibus/Profinet, med hjälp av bitfälsregister för Control och Status. Vid användning av Drive Control register tar omriktaren sitt börvärde från plintar (t.ex. analoga) eller det börvärde som väljs med andra parametrar.

Att kombinera styrmeter MODE/SMODE med Drive control är inte tillåtet eftersom det kan göra ett oförutsägbart beteende. MODE/SMODE och/eller Drive control får inte heller användas när Profibus, Profinet eller någon annan Anybus CompactCom (fältbuss)-modul används.

Beskrivning av Drive Control:

Bit	Name	Description	Bit	Name	Description
0	Switch on	Run command (run signal must be active)	8	Not used	-
1	Not used	(value echoed to drive status bit 4)	9	Not used	-
2	Not used	(value echoed to drive status bit 5)	10	Not used	-
3	Enable	Enable command (must precede Run cmd)	11	Not used	-
4	Not used	-	12	Not used	-
5	Not used	-	13	Not used	-
6	Not used	-	14	Bus control cmd	PLC takes control (must precede Enable)
7	Fault ack	Fault acknowledge on 0 to 1 transition	15	Not used	-

Beskrivning av Drive Status:

Bit	Name	Description	Bit	Name	Description
0	Ready	Ready to receive enable command	8	Fire Mode active	Inverter operates in fire mode
1	Switched on	Inverter output stage is active	9	Control from bus	Inverter is in bus mode
2	Enabled	Enabled, ready to receive run command	10	Setpoint reached	Output frequency has reached setpoint
3	Fault active	Fault condition active (may require ack)	11	Limit active	Inverter has reached current limit
4	Not used	(returns value of drive control bit 1)	12	Sleep active	Output is suspended in sleep mode
5	Not used	(returns value of drive control bit 2)	13	Stopmode brake	Inverter will brake/ramp to stop
6	Disabled	Run signal not present on terminal DIN1	14	Reverse	Actual rotation is reverse
7	Alarm active	Alarm condition active (not require ack)	15	Stopping	Inverter is decelerating towards a stop

Ett exempel på kommunikation kan vara att bus master sätter Bus control bit och väntar på att omriktaren svarar med Control from bus i status. Omriktaren är nu i Bus Mode. Sedan sätter bus mastern Enable biten och väntar på att omriktaren svarar med Enabled. Nu kan bus master starta motorn med hjälp av Switch on, och omriktaren svarar med Switched on.

När bus master nollställer Switch on-biten kommer omriktaren att bromsa in mot ett stopp. När motorn är helt stoppad, kommer Switched on bit att nollställas och omriktaren är nu redo för ett nytt startkommando. För andra statusbitar och deras betydelse, se tabellen ovan.

7 Styrning med Profinet/Profibus

NFO Sinus Optimal implementerar Profibus/Profinet Telegram 1 för kontroll/status och börvärde/ärvärde. Inom telegrammet är parametrarna tillgängliga på följande slots (alla är 16-bitars):

Slot Parameter

- 1 Profidrive Status word
- 2 Profidrive Actual frequency (or speed)
- 3 Profidrive Control word
- 4 Profidrive Setpoint frequency (or speed)

Slots numreras ibland 0 till 3 istället, men parametrarnas ordning är alltid enligt ovan. Aktuella värden och börvärden skalas så att området -8192 – +8192 motsvarar -50Hz – +50Hz (i frekvensläge), eller -Nnom – +Nnom, t.ex. -1500 rpm – +1500 rpm för en fyrpolig motor (i hastighetsläge). Ett negativt tal motsvarar omvänd rotation. Maximalt område är -24576 – +24576 ($\pm 150\text{Hz}$ eller $\pm 3 \times Nnom$).

För att styra omriktaren (start/stopp, etc) från ett fältbussgränssnitt måste driftsignalen (plint DIN1) vara aktiv. En vanlig installation skulle vara att fästa körsignalen till +24V och ställa in parametern Autostart = Av (som är standard). Då startar inte omriktaren av sig själv när den slås på, utan den tillåter styrning från buss.

Beskrivning av Profidrive Control:

Bit	Name	Description	Bit	Name	Description
0	Switch on	Run command (run signal must be active)	8	Not used	-
1	Not used	(value echoed to drive status bit 4)	9	Not used	-
2	Not used	(value echoed to drive status bit 5)	10	PLC control	PLC takes control (must precede Enable)
3	Enable	Enable command (must precede Run cmd)	11	Not used	-
4	Not used	-	12	Not used	-
5	Not used	-	13	Not used	-
6	Not used	-	14	Not used	-
7	Fault ack	Fault acknowledge on 0 to 1 transition	15	Not used	-

Beskrivning av Profidrive Status:

Bit	Name	Description	Bit	Name	Description
0	Ready	Ready to receive enable command	8	Fire Mode active	Inverter operates in fire mode
1	Operating	Inverter output stage is active	9	Control requested	Inverter is in bus mode
2	Enabled	Enabled, ready to receive run command	10	Setpoint reached	Output frequency has reached setpoint
3	Fault active	Fault condition active (may require ack)	11	Limit active	Inverter has reached current limit
4	Not used	(returns value of drive control bit 1)	12	Sleep active	Output is suspended in sleep mode
5	Not used	(returns value of drive control bit 2)	13	Stopmode brake	Inverter will brake/ramp to stop
6	Disabled	Run signal not present on terminal DIN1	14	Reverse	Actual rotation is reverse
7	Alarm active	Alarm condition active (not require ack)	15	Stopping	Inverter is decelerating towards a stop

Ett exempel på kommunikation kan vara att bus master sätter Control requested bit och väntar på att omriktaren svarar med PLC control i status. Omriktaren är nu i Bus Mode. Sedan sätter bus mastern Enable biten och väntar på att omriktaren svarar med Enabled. Nu kan bus master starta motorn med hjälp av Switch on, och omriktaren svarar med Operating.

När bus master nollställer Switch on-biten kommer omriktaren att bromsa in mot ett stopp. När motorn är helt stoppad, kommer Operating bit att nollställas och omriktaren är nu redo för ett nytt startkommando. För andra statusbitar och deras betydelse, se tabellen ovan.

Kontakta NFO Drives AB för Profinet/Profibus setup-filer (gsdml/gsd format).

8 Bromschopper och överspänningsregulator

Ifall omriktaren försöker bromsa en motor med hög lasttröghet, matas energi tillbaka till omriktaren. Detta gör att spänningen i det interna DC-steget (kraftterminaler + och -) stiger. För att förhindra att spänningen stiger för högt och skadar omriktaren, begränsar en överspänningsregulator retardationen.

Om regulatorn begränsar retardationen för mycket (tar längre tid än parametern Decelerate) måste ett externt bromsmotstånd installeras för att omvandla den regenererade energin till värme. Detta motstånd är monterat mellan strömanslutningarna + och B (se Tabell 4 och Fig.1). När bromschoppern är aktiv visas detta som en indikation på displayen.

OBS: Motståndets effekthanteringskapacitet måste dimensioneras för att absorbera den genererade överskottsenergin från den roterande lasten. Rekommenderat motstånd för omriktare med 3 x 400V matning är 100 – 300 Ω . Om motståndet är för lågt kan bromschopperkretsen skadas. Motståndet måste också vara låginduktivt för att inte skada bromschopperkretsen..



Externt bromsmotstånd måste monteras om retardationstiden är låg, jämfört med trögheten hos den drivna lasten. Undvik att ställa in retardationsrampen kortare än nödvändigt.

Vid minsta tveksamhet på hur denna typ av utrustning ska installeras, kontakta alltid NFO Drives AB.

9 Komma igång

9.1 Installation

Utför alla steg av Mekanisk installation (avsnitt 3, sida 7) och elektrisk installation (avsnitt 4, sida 8). Ifall omriktaren redan är installerad och du ska starta och konfigurera den för första gången, dubbelkolla att omriktaren är korrekt installerad, både mekaniskt och elektriskt, innan du spännsätter omriktaren.

Första gången den startas efter installation, eller efter att man har utfört en fabriksåterställning av parametrar, kommer installatören att uppmanas att välja applikationstyp för omriktaren. Se avsnitt 5.4.

Dessutom ska motorns märkskyltsdata matas in i omriktarnas inställningar och en tuning av motorn ska utföras. Se avsnitt 5.5.

Vid uppstart går omriktaren alltid till Auto-läge som används för drift med styrning från plintar, t.ex. analogt börvärde och körsignal etc. Manuellt läge är utformat för att manuellt styra omriktaren från tangentbordet med en fast frekvens, till exempel om du vill kontrollera att motorn är ansluten och roterar åt rätt håll. Parameter Phase order kan användas för att vända rotationsriktningen, se avsnitt 5.8.2

9.2 Körning i Manual mode

Proceduren nedan är utformad för att kontrollera att allt är korrekt anslutet och att motorn roterar i rätt riktning.

- Tryck [MAN/AUTO] för att välja *Manual*-läge.
- Ställ in önskad frekvens i displayfönstret. Använd [↑] och [↓] för att ändra börvärde. Positivt börvärde betyder rotation medurs, negativt börvärde betyder rotation moturs.
- Motorn startas genom att trycka [START] och stoppas genom att trycka på [STOP].

9.3 Körning i Auto-läge

9.3.1 Val av börvärdessignal i Autoläge

Källa för börvärde styrs av parametern Op mode (Setp Source) för det valda reglerläget (parametrarna Frekvens/Op Mode, Speed/Op Mode eller PI-Reg/Op Mode). Om Op Mode är inställt på Terminal (standard) väljs börvärdesvalet enligt den faktiska analoga och digitala ingångskombinationen enligt Tabell 7.

 **Digitalingångarna avläses kontinuerligt av omriktaren, så en förändring av aktuell ingångskombination kommer direkt att ändra börvärdet till det valda. Se till att de digitala ingångssignalerna är stabila och störningsfria så att oavsiktliga förändringar av börvärdet undviks.**

9.3.2 Körning med fast frekvens

Inställningar för att köra motorn vid 25 Hz medurs. Motorn körs så länge omriktaren är inställd på *Auto*-läge.

- Tryck på [MAN/AUTO] för att välja *Manual*-läge.
- Tryck på [ESC] för att komma till setupmenyn.
- Ställ in parametern *Fix Frq 2* i parametergruppen *Frequency* till 25 Hz.
- Ställ in parametern *Op Mode (Setp Source)* i parametergruppen *Frequency* till *Fix2 F*.
- Tryck [ESC] för att återgå till körlägesvisningen.
- Anslut en bygel mellan DIN1 (plint 1, körsignal) och plint 5 (+24V).
- Tryck på [MAN/AUTO] för att välja *Auto*-läge varvid motorn kommer att starta.
- Önskas automatisk start efter spänningstillslag, ställ in parameter Autostart = On i parametergrupp Control.

9.3.3 Körning med analogt börvärde

Exemplet beskriver inställningar för körning av motorn med analogt börvärde 0-10V, 10 – 60Hz.

- Anslut analog styrsignal mellan plint 6 (AIN1.U) och plint 8 (0V).
- Kontrollera att parametern *Ain 1 Type* i parametergrupp *Control* är satt till *0–10 V*.
- Ställ in parametern *Mix Ain Frq* i parametergrupp *Frequency* till 10Hz.
- Ställ in parametern *Max Ain Frq* i parametergrupp *Frequency* till 60Hz.
- Starta motorn genom att ansluta plint 1 (DIN1, Körsignal) till plint 5 (+24V).
- Stoppa motorn genom att ta bort anslutningen mellan plint 1 och plint 5.

9.3.4 Processreglering med fast börvärde

Exemplet nedan beskriver inställningar för processreglering med fast börvärde och ärvärdesåterkoppling 0 – 10V med en 0 – 300 kPa tryckgivare.

- Ställ in parametern *Control Mode* i parametergrupp *Control* till *PI-reg*.
- Anslut ärvärdesignalen mellan plint 7 (AIN2.U) och plint 8 (0V).
- Kontrollera att parametern *Ain 2 Type* i parametergrupp *Control* är satt till *0-10V*.
- Ställ in parametern *Unit* i parametergrupp *PI-reg* till *kPa*.
- Ställ in parametern *Op Mode (Setp Source)* i parametergrupp *PI-reg* till *Fix1 F*.
- Justera parametern *Fix Reg1* i parametergrupp *PI-reg* till önskat börvärde.
- Ställ in min och max motorhastighet med hjälp av parametern *Min Frq* och *Max Frq* i parametergrupp *PI-reg* till.
- Ställ in trycket ärvärdesgivaren mäter vid 0V (0 kPa) med parametern *Actual Min* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in trycket ärvärdesgivaren mäter vid 10V (300 kPa) med parametern *Actual Max* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in regulatorns förstärkning med parametern *Reg Kp* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in regulatorns integrationstid med parametern *Reg Ti* i parametergrupp *PI-reg*.
- Starta motorn genom att ansluta plint 1 (DIN1, Körsignal) till plint 5 (+24V).
- Stoppa motorn genom att ta bort anslutningen mellan plint 1 and plint 5.

9.3.5 Processreglering med analogt börvärde

Exemplet beskriver inställningar för processreglering med analogt börvärde 0 – 10V och ärvärdesåterkoppling 0 – 10V från 0 – 300 kPa tryckgivare.

- Ställ in parametern *Control Mode* i parametergrupp *Control* till *PI-reg*.
- Anslut ärvärdesignalen till plint 7 (AIN2.U) och plint 8 (0V).
- Anslut den analoga börvärdessignalen till plint 6 (AIN1.U) och plint 8 (0V).
- Kontrollera att parametern *Ain 2 Type* i parametergrupp *Control* är satt till *0-10V*
- Kontrollera att parametern *Ain 1 Type* i parametergrupp *Control* är satt till *0-10V*.
- Ställ in parametern *Op Mode (Setp Source)* i parametergrupp *PI-reg* till *Terminal*.
- Ställ in parametern *Unit* i parametergrupp *PI-reg* till *kPa*.
- Ställ in min och max motorhastighet med hjälp av parametern *Min Frq* och *Max Frq* i parametergrupp *PI-reg* till.
- Ställ in trycket ärvärdesgivaren mäter vid 0V (0 kPa) med parametern *Actual Min* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in trycket ärvärdesgivaren mäter vid 10V (300 kPa) med parametern *Actual Max* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in det tryck börvärdet representerar vid 0V (0 Pa) med parametern *Setpoint Min* i parametergrupp *PI-reg*.
- Ställ in det tryck börvärdet representerar vid 10V (300 kPa) med parametern *Setpoint Max* i parametergrupp *PI-reg*.

- Ställ in regulatorns förstärkning med parametern RegKp i parametergrupp PI-reg.
- Ställ in regulatorns integrationstid med parametern RegTi i parametergrupp PI-reg.
- Starta motorn genom att ansluta plint 1 (DIN1, Körsignal) till plint 5 (+24V).
- Stoppa motorn genom att ta bort anslutningen mellan plint 1 and plint 5.

9.3.6 Alternnerande fast frekvens och processreglering

När en processregleringskonfiguration har ställts in och trimmats med Control Mode PI-reg, är det möjligt att använda en kombination av processreglering och en börvärdesfrekvens med hjälp av ett externt tidsrelä kopplat till DIN4. Detta kan till exempel användas för att styra ventilation under dagtid med processregulator (d.v.s. fläkthastigheten styrs för att producera ett visst tryck), och under natten arbetar fläkten med en annan (låg) frekvens.

- Ställ in och trimma regulatorn med Control mode PI-reg.
- Ställ in parameter Control Mode i parametergruppen Control till Frequency.
- Anslut en analog styrsignal till plint 6 (AIN1.U) och plint 8 (0V) som ger önskad nattlig (låg frekvens) inställning.
- Anslut ett tidsrelä eller annan kontakt mellan en DIN-terminal konfigurerad för PI-reg och en +24V källa. När DIN-terminalen är aktiv aktiveras PI-reg. När den inte är aktiv väljer omriktaren inställningsfrekvens för nattetid.

9.3.7 Ventilationsstyrning med både analogt och fast börvärde

För ventilationsinstallationer är det ibland nödvändigt att låta en extern signal eller tidsreläkontakt åsidosätta styrbörvärdet. Till exempel, under forcerad ventilation, eller reducerad ventilation nattetid, bör fläkten öka (eller minska) till ett maximalt eller fördefinierat börvärde. Detta exempel ställer in för normala förhållanden 10 – 40 Hz med analog ingång 4 – 20 mA som börvärde, och ändras till 50 Hz när aktivering sker.

- Anslut analog styrsignal till plint 21 (AIN1.I+). Anslut plint 22 (AIN1.I-) till plint 27 (0V).
- Anslut aktiveringssignalen till DIN4 (standard konfigurerad för funktion Välj A).
- Ställ in parameter An In 1 Typ i parametergrupp Styrning till 4-20 mA.
- Ställ in parametern *Op Mode (Setp Source)* i parametergruppen Frequency to Terminal.
- Ställ in parameter Fix Freq1 i parametergruppen Frequency till 50Hz.
- Ställ in parameter *An Min Freq* i parametergruppen Frequency till 10Hz.
- Ställ in parameter *An Max Freq* i parametergruppen Frequency till 40Hz.
- Starta motorn genom att ansluta plint 1 (DIN1, körsignal) till plint 5 (+24V).
- Aktivera förinställd frekvens genom att ansluta plint 4 (standardkonfiguration Välj A) till plint 5 (+24V).

9.3.8 Ventilationsstyrning med analog setpoint och Fire Mode

För ventilationsinstallationer inklusive krav på ett prioriterat ventilations- eller rökevakueringsprogram, erbjuder NFO Sinus Optimal funktionen Fire Mode. När Fire Mode är aktiverat använder enheten det specificerade Fire Mode-börvärdet och bortser från eventuella feltilstånd som under normal drift skulle leda till en avstängning.

Detta exempel ställer in för normala förhållanden 10 – 50 Hz med analog ingång 0 – 10 V som börvärde, och ändras till 60 Hz om Fire Mode aktiveras av en slutande kontaktsignal.

- Anslut analog 0 – 10V styrsignal till plint 6 (AIN1.U [DIN5]) och plint 8 (0V).
- Välj en plint (t.ex. DIN2 – DIN4, DIN6 – DIN8) och anslut brandlarmsindikeringssignalen till den valda DIN-terminalen. Detta exempel förutsätter att en +24V-nivå på terminalen kommer att aktivera Fire Mode. Observera att AIN1.U [DIN5] redan används som analog ingång och kan inte väljas även för digital ingång.
- Konfigurera vald DIN för Fire Mode. Konfiguration ställs in i kontrollmenyn
- Slutför ägesinställningen genom att ställa in Fire Modestyp i kontrollmenyn till sluten kontakt (dvs. att stänga kontakter på brandlarmutrustningen kommer att mata ut +24V signalspänning till terminalen).
- Ställ in parameter An In 1 Skriv in parametergrupp Styrning till 0-10 V.
- Ställ in parameter Fire Mode Setp i parametergrupp Control till Fix 6 F.
- Ställ in parameter Op Mode (Setp Source) i parametergruppen Frequency to Terminal.
- Ställ in parameter Fix Freq 6 i parametergruppen Frequency till 60Hz.
- Ställ in parameter An Min Freq i parametergruppen Frequency till 10Hz.
- Ställ in parameter An Max Freq i parametergruppen Frequency till 50Hz.
- Starta motorn i normalt driftläge genom att ansluta plint 1 (DIN1, körsignal) till plint 5 (+24V).
- Aktivera Fire Mode genom att ansluta den valda terminalen till en +24V-källa (från brandlarmkontakter).