



*Przewodnik szybkiego
uruchamiania*

Unidrive M400

Rozmiar ramy od 5 do 8

**Napęd Manufacturing
Automation: szybka
konfiguracja oraz diagnoza
z wyświetlaniem parametrów,
plus zintegrowany sterownik
PLC oparty na CODESYS**

Numer katalogowy: 0478-0168-06
Wydanie: 6

Niniejszy przewodnik ma dostarczyć podstawowych informacji wymaganych w celu skonfigurowania napędu do obsługi pracy silnika. W celu uzyskania dokładniejszych informacji instalacyjnych, należy przejść do *Przewodnika użytkownika Unidrive M400*, który można pobrać ze strony:

www.controltechniques.com/userguides lub www.emersonindustrial.com/en-EN/leroy-somer-motors-drives/downloads/Pages/manuals.aspx

Ostrzeżenia, przestrogi i uwagi



OSTRZEŻENIE

Ostrzeżenie zawiera informacje, które są niezbędne do zapobieżenia zagrożeniu bezpieczeństwa.



PRZESTROGA

Przeestroga zawiera informacje, które są konieczne w celu zapobieżenia ryzyku uszkodzenia produktu lub innych urządzeń/elementów wyposażenia.

UWAGA

Uwaga zawiera informacje, które pomogą zapewnić prawidłową obsługę produktu.



OSTRZEŻENIE

Niniejszy przewodnik nie zawiera informacji nt. bezpieczeństwa. Nieprawidłowa instalacja lub obsługa napędu może spowodować obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzeń. W celu uzyskania niezbędnych informacji na temat bezpieczeństwa, patrz *Przewodnik użytkownika Unidrive M400* lub broszura informacyjna dot. bezpieczeństwa, dostarczane wraz z napędem.

Spis treści

1	Informacja o produkcie	7
1.1	Tryby pracy	7
2	Opcje	8
3	Instalacja mechaniczna	9
4	Instalacja elektryczna	11
4.1	Wymagania w zakresie zasilania AC	11
4.2	Zewnętrzny rezystor hamowania	12
4.3	Uptyw	13
4.4	Konfiguracje i przewodowanie zacisków sterujących	14
4.5	EMC	20
4.6	SAFE TORQUE OFF (STO)	21
5	Opcjonalny panel sterujący i wyświetlacz LCD	23
5.1	Zapisywanie parametrów	24
5.2	Przywracanie wartości domyślnych parametrów	25
6	Parametry podstawowe (Menu 0)	26
6.1	Menu 0: Parametry podstawowe	26
7	Uruchamianie silnika	32
8	Obsługa przy użyciu karty NV Media Card	33
9	Machine Control Studio	34
10	Informacje nt. klasyfikacji UL	35
10.1	Ogólne	35
10.2	Montaż	35
10.3	Środowisko	35
10.4	Elektryczne wartości znamionowe	35
10.5	Otwarcie obwodu odgałęzionego	35
10.6	Instalacja elektryczna	36
10.7	Wymogi cUL dla napędów 575 V o rozmiarze ramy 7 i 8	36
10.8	Zabezpieczenie przeciążeniowe silnika	36
10.9	Zabezpieczenie przed przekroczeniem prędkości silnika	36
10.10	Retencja pamięci termicznej	36
10.11	Instalacja grupowa	37
10.12	Akcesoria zgodne z klasyfikacją UL	37

Deklaracja zgodności

Control Techniques Ltd
The Gro
Newtown
Powys
Wielka Brytania
SY16 3BE

Moteurs Leroy-Somer
Usine des Agriers
Boulevard Marcellin Leroy
CS10015
16915 Angoulême Cedex 9
Francja

Niniejsza deklaracja dotyczy produktów z asortymentu napędów Unidrive M, zawierającym modele o numerach podanych poniżej:

Prawidłowe znaki: Maa-bbccdddd	
<i>aaa</i>	100, 101, 200, 201, 300, 400
<i>bb</i>	01, 02, 03, 04, 05, 06, 07, 08
<i>c</i>	1, 2, 4, 5 lub 6
<i>dddd</i>	00017, 00024, 00033, 00042 00013, 00018, 00023, 00024, 00032, 00033, 00041, 00042, 00056, 00075 00056, 00073, 00094, 00100 00133, 00135, 00170, 00176 00030, 00040, 00069, 00250, 00270, 00300 00100, 00150, 00190, 00230, 00290, 00330, 00350, 00420, 00440, 00470 00190, 00240, 00290, 00380, 00440, 00540, 00550, 00610, 00660, 00750, 00770, 00830, 01000 00630, 00860, 01160, 01320, 01340, 01570

Wymienione powyżej produkty z asortymentu napędów zostały zaprojektowane i wyprodukowane zgodnie z następującymi europejskimi normami zharmonizowanymi:

EN 61800-5-1:2007	Układy z napędem mechanicznym i regulacją prędkości — wymagania w zakresie bezpieczeństwa — elektryczne, termiczne i energetyczne
EN 61800-3:2004	Zmiennoprędkościowe, elektryczne układy z napędem mechanicznym. Norma produktowa EMC wraz ze specjalnymi metodami przeprowadzania prób
EN 61000-6-2:2005	Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC). Normy podstawowe. Norma odporności dla środowisk przemysłowych
EN 61000-6-4:2007	Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC). Normy podstawowe. Norma emisyjna dla środowisk przemysłowych
EN 61000-3-2:2006	Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC), wartości graniczne, wartości graniczne dla emisji prądów sinusoidalnych (prąd wejściowy urządzenia <16 A na fazę)
EN 61000-3-3:2008	Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC), wartości graniczne, ograniczenie fluktuacji napięć oraz migotania w niskonapięciowych układach zasilania dla urządzeń o prądzie znamionowym <16 A

EN 61000-3-2:2006 Obowiązuje, gdy prąd wejściowy <16 A. Brak wartości granicznych dla urządzeń profesjonalnych o mocy wejściowej >1 kW.

Niniejsze produkty spełniają wymagania dyrektywy niskonapięciowej 2006/95/WE oraz dyrektywy w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) 2004/108/WE.



T. Alexander
VP Technology
Data: 29 maja 2014
Lokalizacja: Newtown, Powys. Wielka Brytania

Niniejsze napędy elektroniczne są przeznaczone do eksploatacji z odpowiednimi silnikami, sterownikami, elektrycznymi podzespołami ochronnymi i innymi urządzeniami, z którymi tworzą kompletne produkty końcowe lub układy. Zgodność z unormowaniami z zakresu bezpieczeństwa i EMC zależy od prawidłowej instalacji i konfiguracji napędów, wraz z użyciem zalecanych filtrów wejściowych. Napędy muszą być instalowane przez profesjonalnych monterów, którzy są obeznani z wymogami dotyczącymi bezpieczeństwa oraz kompatybilności elektromagnetycznej. Monter jest odpowiedzialny za zapewnienie, żeby produkt końcowy lub system był zgodny ze wszystkimi odnośnymi przepisami prawa obowiązującymi w kraju eksploatacji. Patrz Podręcznik użytkownika. Dostępna jest broszura EMC, zawierająca szczegółowe informacje EMC.

Deklaracja zgodności (z uwzględnieniem dyrektywy w sprawie maszyn z 2006 r.)

Niniejsza deklaracja dotyczy produktów z asortymentu napędów Unidrive M, zawierającym modele o numerach podanych poniżej:

Prawidłowe znaki: Maaa-bbbbbbbb	
aaa	300, 400
bbbbbbbb	01100017A, 01100024A, 01200017A, 01200024A, 01200033A, 01200042 02100042A, 02100056A, 02200024A, 02200033A, 02200042A, 02200056A, 02200075A, 02400013A, 02400018A, 02400023A, 02400032A, 02400041A 03200100A, 03400056A, 03400073A, 03400094A 04200133A, 04200176A, 04400135A, 04400170A 05200250A, 05400270A, 05400300A, 05500030A, 05500040A, 05500069A 06200330A, 06200440A, 06400350A, 06400420A, 06400470A, 06500100A, 06500150A, 06500190A, 06500230A, 06500290A, 06500350A 07200610A, 07200750A, 07200830A, 07400660A, 07400770A, 07401000A, 07500440A, 07500550A, 07600190A, 07600240A, 07600290A, 07600380A, 07600440A, 07600540A 08201160A, 08201320A, 08401340A, 08401570A, 08500630A, 08500860A, 08600630A, 08600860A

Niniejsza deklaracja dotyczy przedmiotowych produktów w razie ich użycia jako podzespołu ochronnego maszyny. Jedynie funkcja „SAFE TORQUE OFF” może być użyta jako funkcja zabezpieczająca maszyny. Żadne inne funkcje napędu nie mogą być stosowane jako funkcje zabezpieczające.

Niniejsze produkty spełniają wszystkie odnośne wymagania dyrektywy 2006/42/WE (dyrektywa w sprawie maszyn).

Badanie typu WE zostało przeprowadzone przez poniższą dopuszczoną jednostkę badawczą:

TÜV Rheinland Industrie Service GmbH

Alboinstraße 56

12103 Berlin, Niemcy

Numer identyfikacyjny dopuszczonej jednostki badawczej: 0035

Numer certyfikatu badania typu WE:

01/205/5383.00/14 i 01/205/5387.00/14

Zastosowane normy zharmonizowane zostały wymienione poniżej:

EN 61800-5-1:2007	Zmiennoprędkościowe, elektryczne układy z napędem mechanicznym. Wymagania w zakresie bezpieczeństwa. Elektryczne, termiczne i energetyczne
EN 61800-5-2:2007	Zmiennoprędkościowe, elektryczne układy z napędem mechanicznym. Wymagania w zakresie bezpieczeństwa. Funkcjonalne
EN ISO 13849-1:2008	Bezpieczeństwo maszyn. Elementy układów sterujących związane z bezpieczeństwem. Ogólne zasady projektowania
EN ISO 13849-2:2008	Bezpieczeństwo maszyn. Elementy układów sterujących związane z bezpieczeństwem. Walidacja
EN 62061:2005	Bezpieczeństwo maszyn. Bezpieczeństwo funkcjonalne związanych z bezpieczeństwem elektrycznych, elektronicznych i programowalnych elektronicznych układów sterowania

Osoba upoważniona do przygotowania pliku technicznego:

C Hargis

Główny inżynier

Newtown, Powys. Wielka Brytania



T. Alexander

VP Technology

Data: 9 kwietnia 2014

Lokalizacja: Newtown, Powys.
Wielka Brytania

WAŻNA UWAGA

Niniejsze napędy są przeznaczone do eksploatacji z odpowiednimi silnikami, czujnikami, elektrycznymi podzespołami ochronnymi i innymi urządzeniami, z którymi tworzą kompletne układy. Obowiązkiem instalatora jest zapewnienie, żeby projekt kompletnej maszyny wraz z ochronnym układem sterowania został przygotowany zgodnie z wymogami dyrektywy w sprawie maszyn oraz wszelkich innych odnośnych unormowań. Użycie napędu z funkcjami ochronnymi samo w sobie nie zapewnia bezpieczeństwa maszyny.

Zgodność z unormowaniami z zakresu bezpieczeństwa i EMC zależy od prawidłowej instalacji i konfiguracji przemienników. Przemienneiki muszą być instalowane przez profesjonalnych monterów, którzy są obeznani z wymogami dotyczącymi bezpieczeństwa oraz kompatybilności elektromagnetycznej. Monter jest odpowiedzialny za zapewnienie, żeby produkt końcowy lub system był zgodny ze wszystkimi odnośnymi przepisami prawa obowiązującymi w kraju eksploatacji. Patrz Podręcznik użytkownika.

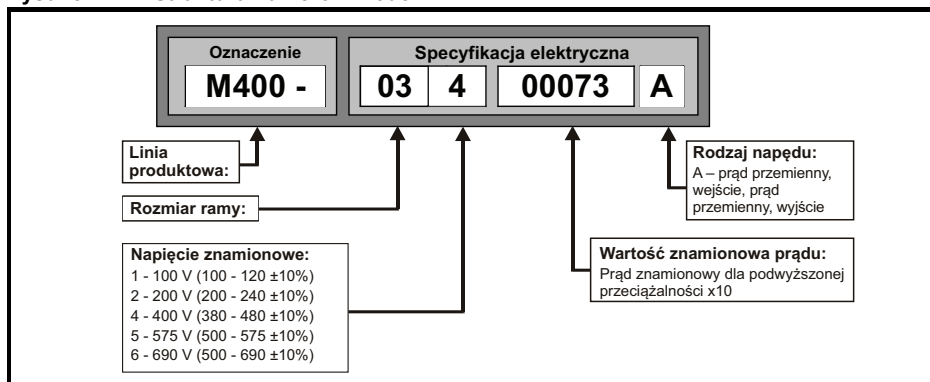
1 Informacja o produkcie

1.1 Tryby pracy

Model	Fazy wejściowe	Maks. ciągły prąd wejściowy	Maks. obciążalność dopuszczalna bezpiecznika wejściowego	Nominalny rozmiar kabla		Prąd wyjściowy						
				Europa	USA	Podwyższona przeciążalność - heavy duty			Standardowa przeciążalność - normal duty			
				Wejście/ wyjście	Wejście/ wyjście	Maks. ciągły prąd wyjściowy	Moc nominalna	Moc silnika	Maks. ciągły prąd wyjściowy	Moc nominalna	Moc silnika	
				A	A	mm ²	AWG	A	kW	KM	A	kW
05200250	3	31	40	10	8	25	5,5	7,5	30	7,5	10	
05400270		29	40	6	8	27	11	20	30	15	20	
05400300		30	40	6	8	30	15	20	31	15	20	
05500030		4	20	0,75	16	3	1,5	2	3,9	2,2	3	
05500040		7	20	1	14	4	2,2	3	6,1	4	5	
05500069		11	20	1,5	14	6,9	4	5	10	5,5	7,5	
06200330	3	48	63	16	4	33	7,5	10	50	11	15	
06200440		56	63	25	3	44	11	15	58	15	20	
06400350		36	63	10	6	35	15	25	38	18,5	25	
06400420		46	63	16	4	42	18,5	30	48	22	30	
06400470		60	63	25	3	47	22	30	63	30	40	
06500100		13	40	2,5	14	10	5,5	7,5	12	7,5	10	
06500150		19	40	4	10	15	7,5	10	17	11	15	
06500190		24	40	6	10	19	11	15	22	15	20	
06500230		29	63	10	8	23	15	20	27	18,5	25	
06500290		37	63	10	6	29	18,5	25	34	22	30	
06500350		47	63	16	6	35	22	30	43	30	40	
07200610	3	67	80	35	2	61	15	20	75	18,5	25	
07200750		84	100	35	1	75	18,5	25	94	22	30	
07200830		105	125	70	1/0	83	22	30	117	30	40	
07400660		74	100	35	1	66	30	50	79	37	50	
07400770		88	100	50	2	77	37	60	94	45	60	
07401000		105	125	70	1/0	100	45	75	112	55	75	
07500440		45	50	16	4	44	30	40	53	37	50	
07500550		62	80	25	3	55	37	50	73	45	60	
07600190		20	50	10	8	19	15	20	23	18,5	25	
07600240		26	50	10	6	24	18,5	25	30	22	30	
07600290		31	50	10	6	29	22	30	36	30	40	
07600380		39	50	16	4	38	30	40	46	37	50	
07600440		44	80	16	4	44	37	50	52	45	60	
07600540		62	80	25	3	54	45	60	73	55	75	
08201160		3	137	200	95	3/0	116	30	40	149	37	50
08201320			166	200	2 x 70	2 x 1	132	37	50	180	45	60
08401340			155	250	2 x 50	2 x 1	134	55	100	155	75	100
08401570	177		250	2 x 70	2 x 1/0	157	75	125	184	90	125	
08500630	83		125	35	1	63	45	60	86	55	75	
08500860	104		160	50	1	86	55	75	108	75	100	
08600630	83		125	50	2	63	55	75	86	75	100	
08600860	104		160	70	1/0	86	75	100	108	90	125	

UWAGA Nominalne rozmiary kabli podane w tabeli powyżej mają jedynie charakter informacyjny. Sprawdzić, czy użyte kable spełniają wymagania określone w lokalnych przepisach dot. oprowadowania.

Rysunek 1-1 Struktura numerów modeli



2 Opcje

Tabela 2-1 Identyfikacja modułu opcjonalnego integracji systemu (SI)







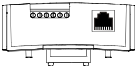

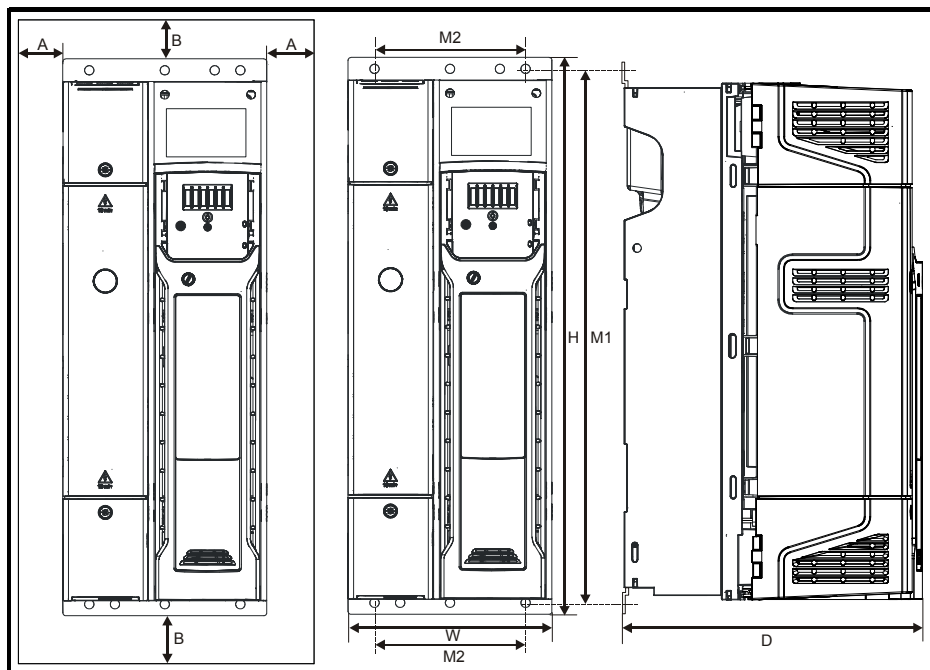
Typ	Moduł opcjonalny	Kolor	Nazwa	Dalsze informacje
Szyna Fieldbus		Fiolet	SI-PROFIBUS	Patrz Przewodnik użytkownika odnośnego modułu opcjonalnego
		Średnioszary	SI-DeviceNet	
		Jasnoszary	SI-CANopen	
		Beżowy	SI-Ethernet	
		Brązowo-czerwony	SI-EtherCAT	
Automatyka (rozszerzenie wej./wyj.)		Pomarańczowy	SI-I/O	

Tabela 2-2 Identyfikacja modułu opcjonalnego interfejsu adaptera (AI)

Typ	Moduł opcjonalny	Nazwa	Dalsze informacje
Komunikacja		Adapter AI-485	Patrz Przewodnik użytkownika napędu
Zapaszowe		Zapaszowy adapter AI-Backup	

3 Instalacja mechaniczna

W celu uzyskania dodatkowych informacji na temat instalacji mechanicznej, należy przejść do Przewodnika użytkownika napędu.



Aby zdjąć pokrywę zacisków, należy użyć płaskiego wkrętaka w celu obrócenia zacisku blokującego pokrywy zacisków w lewo o mniej więcej 30°, a następnie zsunąć pokrywę do dołu.

Rozmiar napędu	H	W	D	M1	M2	Ø	A	B
	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm
5	391	143	192	375	106	6,5	0*	100
6	391	210	221	378	196	7	0*	
7	557	270	280	538	220	9	30*	
8	803	310	290	784	257	9	30*	

* Przy 40 °C

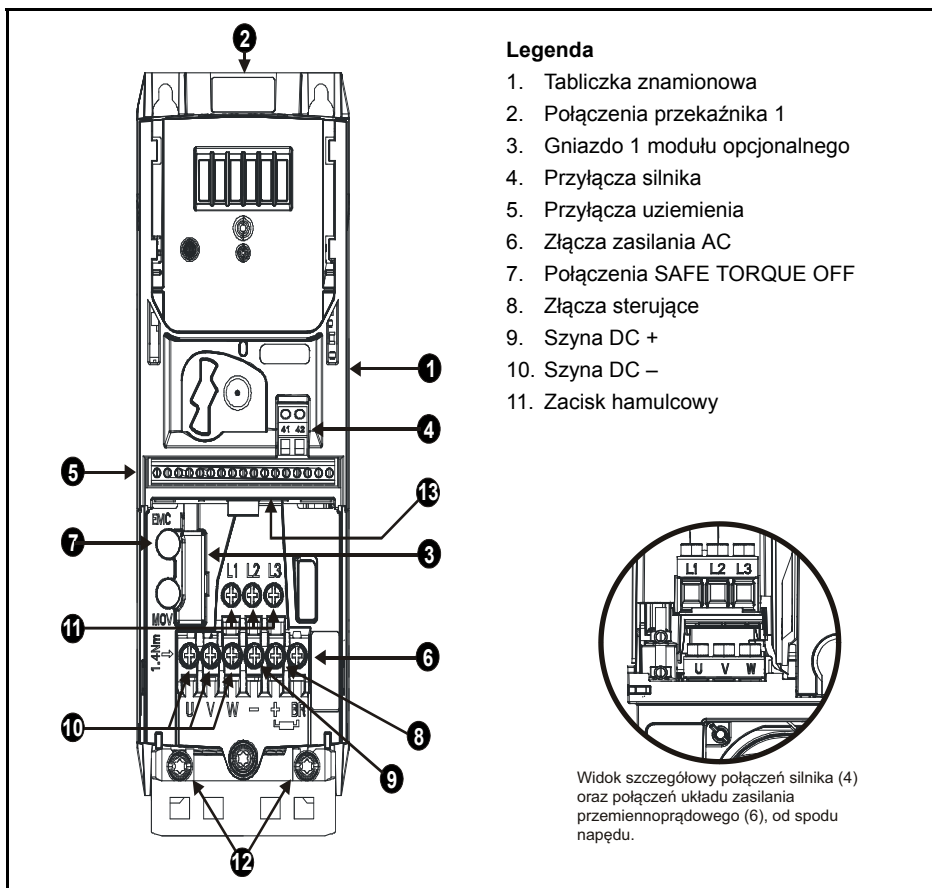
Tabela 3-1 Wymagane narzędzia

Narzędzie	Lokalizacja	Rozmiar			
		5	6	7	8
Wkrętak do zacisków małych	Zaciski sterowania i przekaźników	✓	✓	✓	✓
Wkrętak płaski 5 mm	Pokrywa zacisków układu sterowania	✓	✓	✓	✓
Wkrętak Pozidrive 2	Pokrywy zacisków zasilania	✓	✓	✓	✓
Wkrętak płaski 5 mm	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym i silnika	✓			
Nasadka do nakrętek 7 mm	Zaciski prądu stałego i hamowania	✓			
Nasadka do nakrętek 10 mm	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego i hamowania		✓		
Nasadka do nakrętek 13 mm	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego i hamowania			✓	
Nasadka do nakrętek 17 mm	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego i hamowania				✓

Tabela 3-2 Zalecane ustawienia momentu obrotowego

Rozmiar modelu	Opis bloku zacisków	Ustawienia momentu obrotowego
Wszystkie	Zaciski sterujące	0,2 N m
	Zaciski przekaźników i STO	0,5 N m
5	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego i hamowania	1,5 N m
5	Zacisk uziemienia	2,0 N m
6	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego, hamowania i uziemienia	6,0 N m
7	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym, silnika, prądu stałego, hamowania i uziemienia	12 N m
8	Zaciski układu zasilania prądem przemiennym i silnika	15 N m
8	Zaciski prądu stałego i hamowania	15 N m
8	Zacisk uziemienia	15 N m

Rysunek 3-1 Schemat funkcji (na ilustracji pokazano rozmiar 5)



4 Instalacja elektryczna

Na tylnej okładce niniejszego podręcznika zamieszczono zafoliowany schemat połączeń/zacisków elektrycznych.

4.1 Wymagania w zakresie zasilania AC

Napięcie:

Napęd 100 V: 100 V do 120 V $\pm 10\%$

Napęd 200 V: 200 V do 240 V $\pm 10\%$

Napęd 400 V: 380 V do 480 V $\pm 10\%$

Napęd 575 V: 500 V do 575 V $\pm 10\%$

Napęd 690 V: 500 V do 690 V $\pm 10\%$

Liczba faz: 3

Maksymalna asymetria zasilania: 2% odwrotnej kolejności faz (co odpowiada 3% asymetrii napięcia pomiędzy fazami).

Zakres częstotliwości: 48 do 62 Hz

Wyłącznie w celu zapewnienia zgodności UL maksymalny symetryczny prąd zwarcia zasilania musi być ograniczony do 100 kA.

4.2 Zewnętrzny rezystor hamowania



Zabezpieczenie przeciążeniowe

W razie zastosowania zewnętrznego rezystora hamowania, należy koniecznie dodać urządzenie zapewniające ochronę przeciążeniową do obwodu rezystora hamowania; zostało to pokazane na schemacie połączeń elektrycznych na okładce tylnej.

OSTRZEŻENIE

4.2.1 Wartości minimalne rezystancji i szczytowej mocy znamionowej dla rezystora hamowania przy 40 °C

Tabela 4-1 Rezystancja i moc znamionowa rezystora hamowania (200 V)

Model	Rezystancja minimalna* Ω	Znamionowa moc chwilowa kW	Moc znamionowa ciągła kW
05200250	16,5	10,3	8,6
06200330	8,6	19,7	12,6
06200440			16,4
07200610	6,1	27,8	20,5
07200750			24,4
07200830	4,5	37,6	32,5
08201160	2,2	76,9	41
08201320			47,8

Tabela 4-2 Rezystancja i moc znamionowa rezystora hamowania (400 V)

Model	Rezystancja minimalna* Ω	Znamionowa moc chwilowa kW	Moc znamionowa ciągła kW
05400270	31,5	21,5	16,2
05400300	18	37,5	19,6
06400350	17	39,8	21,6
06400420			25
06400470			32,7
07400660	9,0	75,2	41,6
07400770			50,6
07401000	7,0	96,6	60,1
08401340	4,8	140,9	81
08401570			98,6

Tabela 4-3 Rezystancja i moc znamionowa rezystora hamowania (575 V)

Model	Rezystancja minimalna* Ω	Znamionowa moc chwilowa kW	Moc znamionowa ciągła kW
05500030	80	12,1	2,6
05500040			4,6
05500069			6,5
06500100	13	74	8,7
06500150			12,3
06500190			16,3
06500230			19,9
06500290			24,2
06500350			31,7
07500440			8,5
07500550	47,1		
08500630	5,5	174,8	58,6
08500860			78,1

Tabela 4-4 Rezystancja i moc znamionowa rezystora hamowania (690 V)

Model	Rezystancja minimalna* Ω	Znamionowa moc chwilowa kW	Moc znamionowa ciągła kW
07600190	11,5	121,2	20,6
07600240			23,9
07600290			32,5
07600380			41,5
07600440			47,8
07600540			60,5
08600630	5,5	253,5	79,7
08600860			95,2

* Tolerancja rezystora: $\pm 10\%$

4.3 Upływ

Prąd upływowy jest zależny od tego, czy zainstalowano wbudowany filtr EMC. Napęd jest dostarczony z zainstalowanym filtrem. Instrukcja demontażu wbudowanego filtra została podana w podrozdział 4.5.1 *Wbudowany filtr EMC* na stronie 20.

Przy zainstalowanym filtrze wbudowanym:

Rozmiar 5 i 6:

28 mA* prąd przemienny przy 400 V 50 Hz

30 μ A prąd stały, z szyną stałoprądową 600 V (10 M Ω)

Rozmiar od 7 do 8:

56 mA* prąd przemienny przy 400 V 50 Hz

18 μ A prąd stały, z szyną stałoprądową 600 V (33 M Ω)

* Proporcjonalnie do napięcia zasilania i częstotliwości.

Przy wymontowanym filtrze wewnętrznym:

<1 mA

UWAGA Powyższe wartości prądu upływowego dotyczą tylko napędu z podłączonym wbudowanym filtrem EMC; nie uwzględniają one żadnego prądu upływowego silnika lub kabla silnika.



OSTRZEŻENIE

Gdy filtr wbudowany jest zamontowany, prąd upływowy jest wysoki. W takiej sytuacji należy zapewnić stałe przyłącze uziemienia lub podjąć inne stosowne środki, aby nie doszło do zagrożenia bezpieczeństwa w razie utraty połączenia.



OSTRZEŻENIE

Gdy prąd upływowy przekroczy 3,5 mA, należy zapewnić stałe przyłącze uziemienia wykorzystujące dwie niezależne żyły, przy czym przekrój poprzeczny każdej musi być równy lub większy od przekroju poprzecznego żył zasilających. W tym celu napęd został wyposażony w dwa przyłącza uziemienia. Oba połączenia uziemienia muszą spełniać wymagania określone w EN 61800-5-1: 2007.

4.3.1 Użycie urządzenia prądu resztkowego (RCD)

Powszechnie używane są trzy różne rodzaje urządzeń prądu resztkowego (ELCB/RCD):

1. AC — wykrywa prąd zwarcia prądu przemiennego
2. A — wykrywa prąd zwarcia prądu przemiennego oraz pulsacyjnego prądu stałego (pod warunkiem że prąd stały osiąga zero przynajmniej raz na pół cyklu)
3. B — wykrywa prąd zwarcia prądu przemiennego, pulsacyjnego prądu stałego i gładkiego prądu stałego
 - Typu AC nie należy nigdy używać z napędami.
 - Typu A można używać wyłącznie z napędami jednofazowymi
 - Typu B należy używać z napędami trójfazowymi



OSTRZEŻENIE

Tylko ELCB / RCD typu B nadają się do użytku z trójfazowymi napędami inwerterowymi.

W razie użycia zewnętrznego filtra EMC, należy wprowadzić opóźnienie wynoszące co najmniej 50 ms w celu zapewnienia niewidoczności warunków wyłączających fałszywych. Prąd upływowy prawdopodobnie przekroczy poziom wyłączający, jeżeli wszystkie fazy są pod napięciem jednocześnie.

4.4 Konfiguracje i oprzewodowanie zacisków sterujących

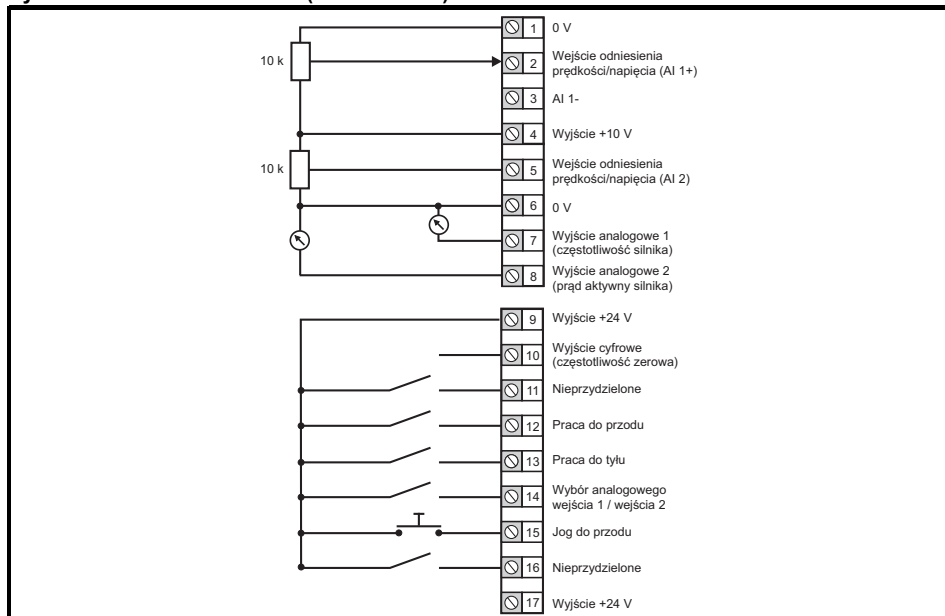
00.005		Konfiguracja napędu								
RW	Txt						PT	US		
OL	⇕	AV (0), AI (1), AV Preset (2), AI Preset (3), Preset (4), Keypad (5), Keypad Ref (6), Electronic Pot (7), Torque Control (8), Pid Control (9)				⇒	AV (0)			
RFC-A										

Wartość	Tekst	Opis
0	AV	Wejście analogowe 1 (napięcie) Wejście analogowe 2 (napięcie) wybrane według zacisku (lokalny/zdalny)
1	AI	Wejście analogowe 1 (prąd) lub Wejście analogowe 2 (napięcie) wybrane według zacisku (lokalny/zdalny)
2	AV Preset	Wejście analogowe 1 (napięcie) lub 3 wartości predefiniowane wybrane według zacisku
3	AI Preset	Wejście analogowe 1 (prąd) lub 3 wartości predefiniowane wybrane według zacisku
4	Preset	Wartość predefiniowana
5	Keypad	Odniesienie panelu sterującego
6	Keypad Ref	Odniesienie panelu sterującego ze sterowaniem zaciskiem
7	Electronic Pot	Elektroniczny potencjometr
8	Torque Control	Tryb momentu obrotowego, Wejście analogowe 1 (odniesienie częstotliwości prądu) lub Wejście analogowe 2 (odniesienie momentu obrotowego napięcia) wybrane według zacisku
9	Pid Control	Tryb PID, Wejście analogowe 1 (źródło sprzężenia zwrotnego prądu) i Wejście analogowe 2 (źródło odniesienia napięcia)

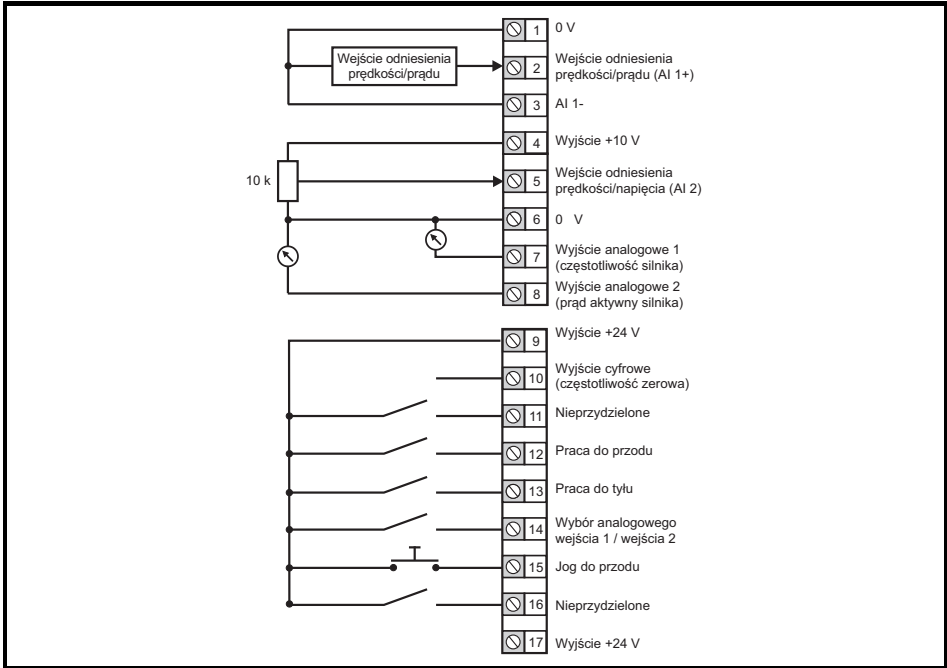
Ten parametr służy do automatycznej konfiguracji obszaru programowalnego przez użytkownika w zestawie parametrów poziomu 2 w zależności od konfiguracji napędu. Inne wartości domyślne mogą również być zmieniane w zależności od konfiguracji napędu. Parametry są zapisywane w EEPROM automatycznie każdorazowo po zmianie konfiguracji. Wartości domyślne są ładowane przed wprowadzeniem zmian do konfiguracji napędu. Załadowane wartości domyślne są definiowane przez *Defaults Previously Loaded (Uprzednio załadowane wartości domyślne)* (11.046).

Działania są podejmowane tylko wtedy, gdy napęd jest nieaktywny, nie znajduje się w stanie UU oraz nie są wykonywane żadne Działania użytkownika. W przeciwnym razie parametr powróci do wartości sprzed zmiany w chwili opuszczenia trybu edycji. Wszystkie parametry są zapisywane w razie zmiany tego parametru.

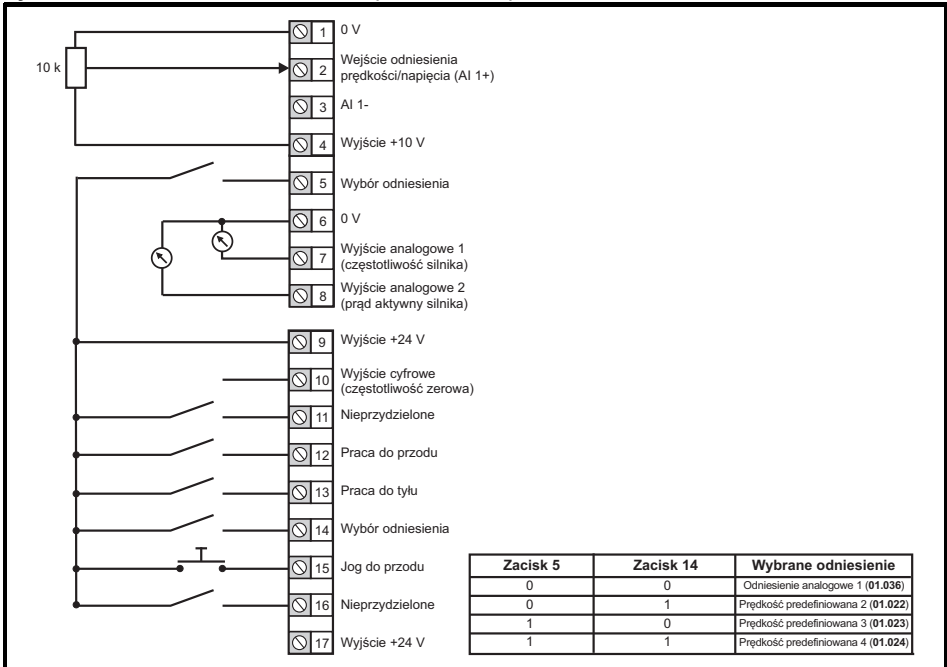
Rysunek 4-1 Pr 00.005 = AV (50 and 60 Hz)



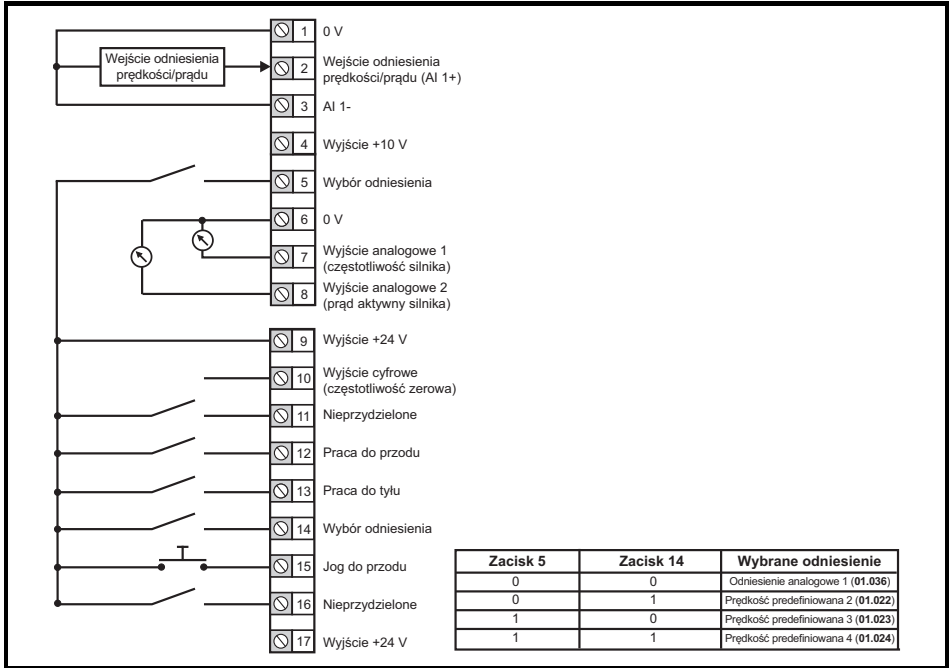
Rysunek 4-2 Pr 00.005 = AI (50 and 60 Hz)



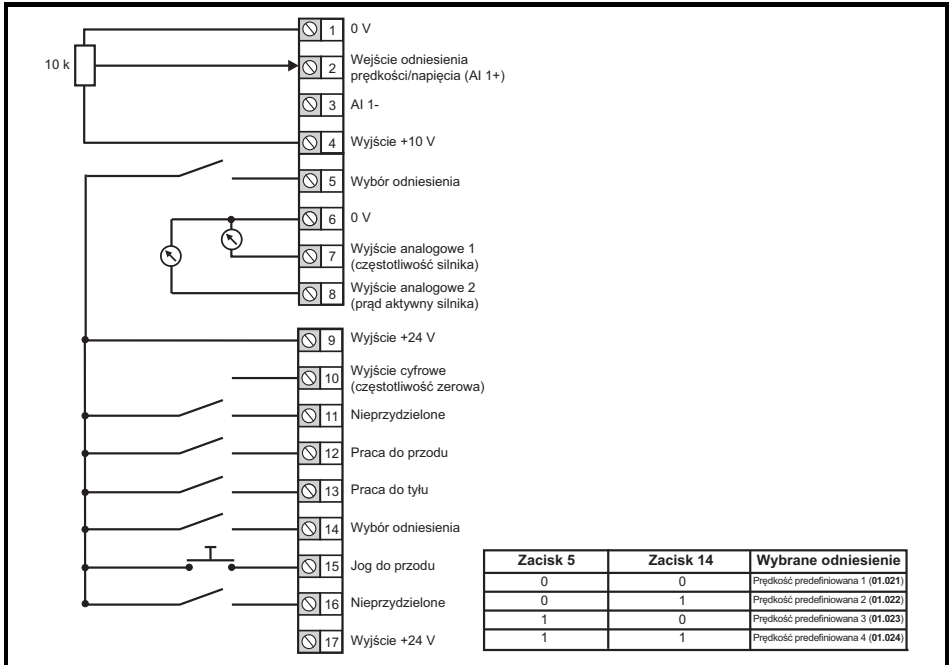
Rysunek 4-3 Pr 00.005 = AV Preset (50 and 60 Hz)



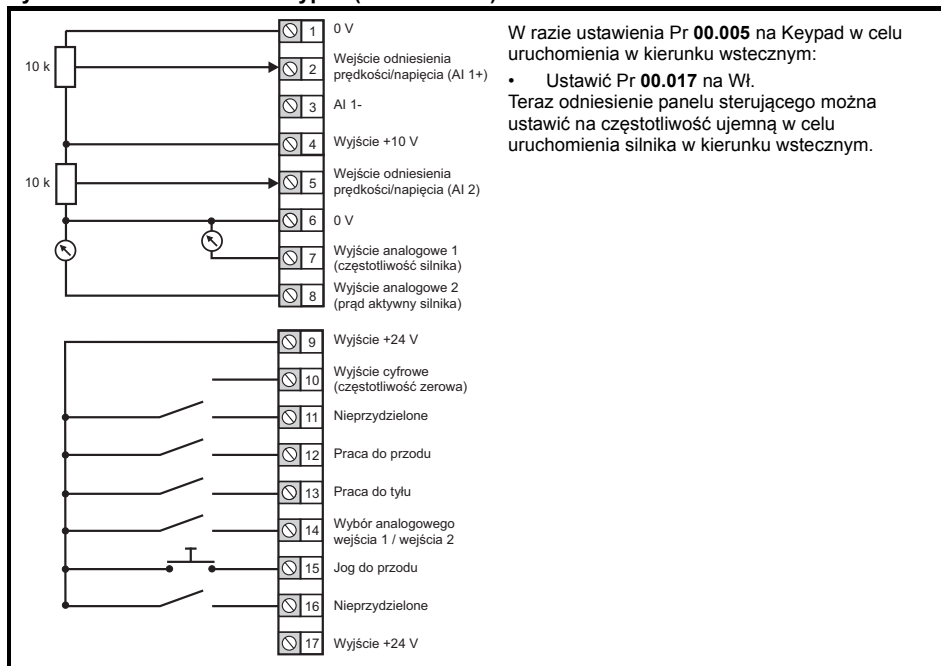
Rysunek 4-4 Pr 00.005 = AI Preset (50 and 60 Hz)



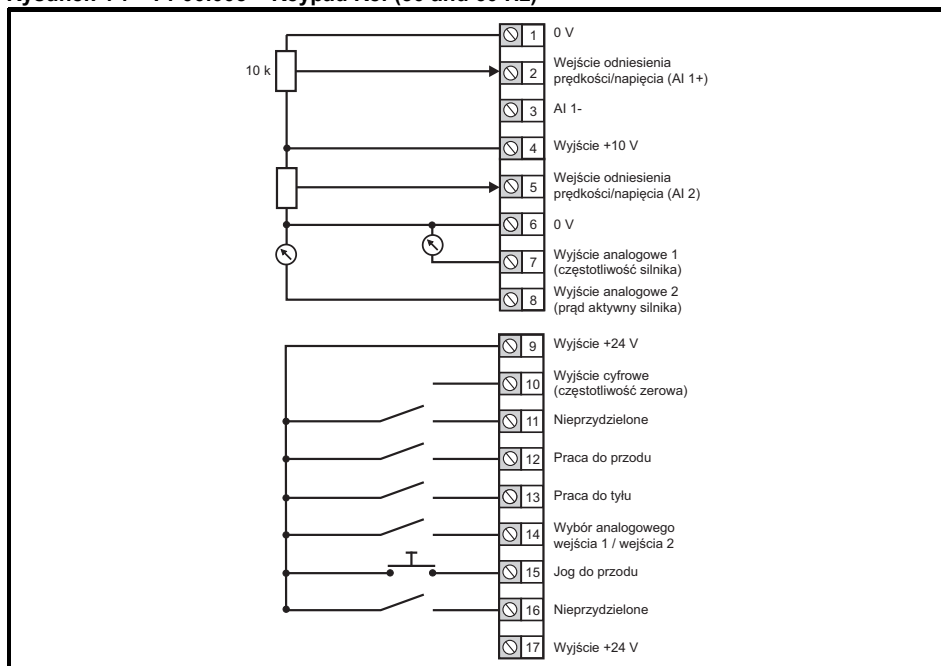
Rysunek 4-5 Pr 00.005 = Preset (50 and 60 Hz)



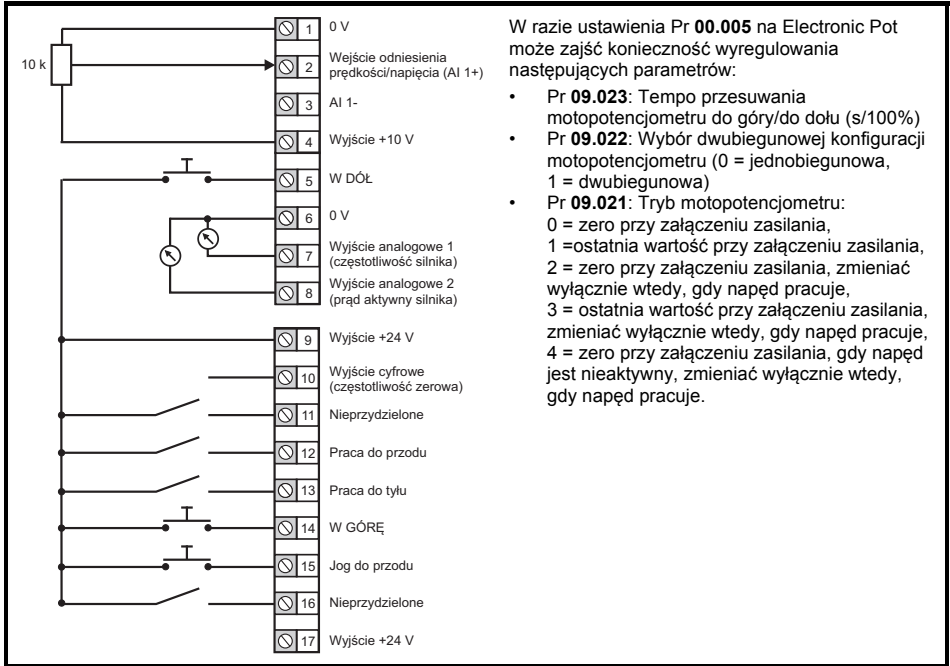
Rysunek 4-6 Pr 00.005 = Keypad (50 and 60 Hz)



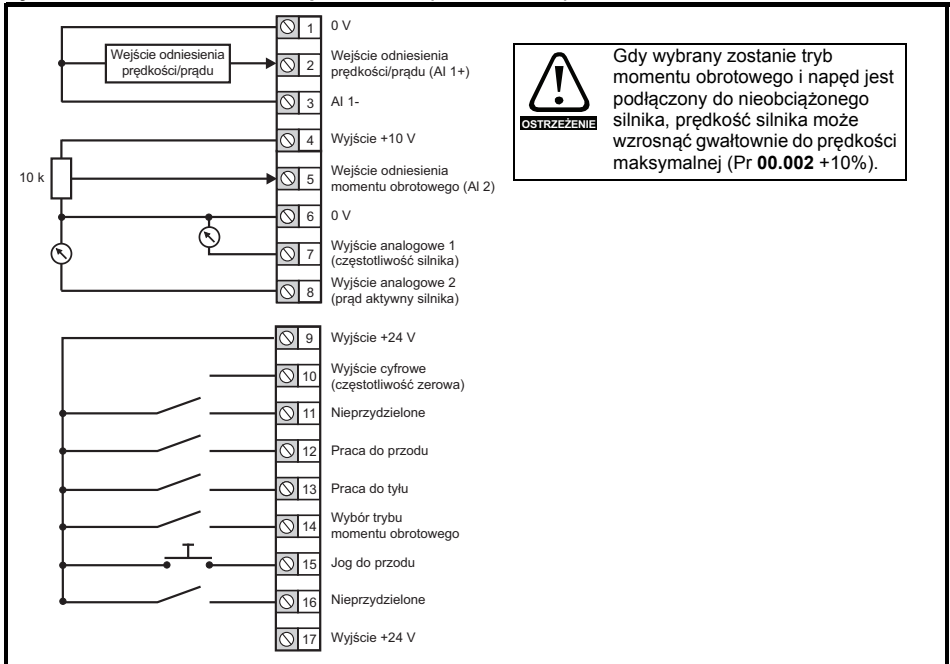
Rysunek 4-7 Pr 00.005 = Keypad Ref (50 and 60 Hz)



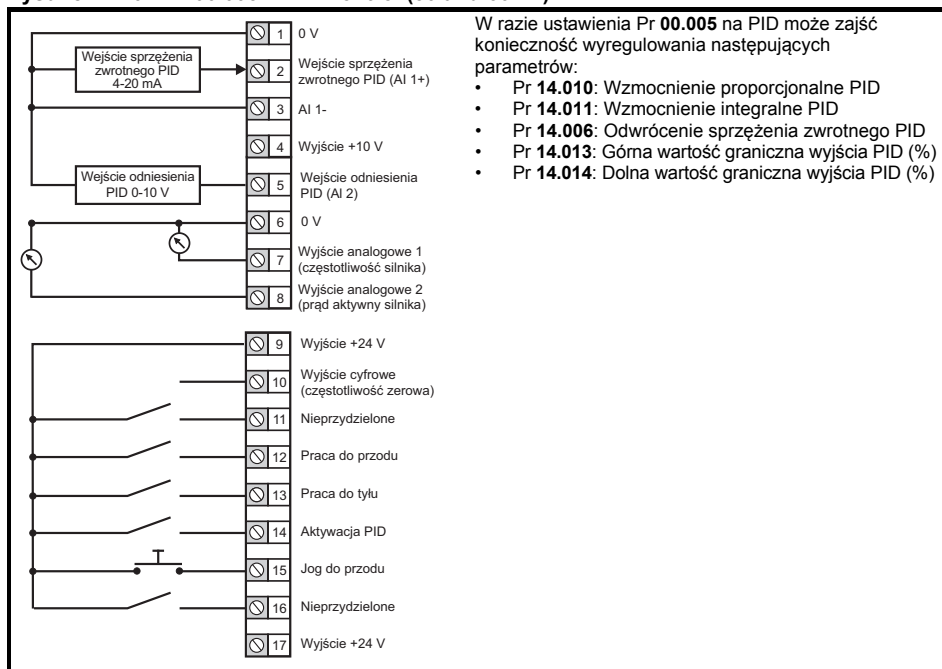
Rysunek 4-8 Pr 00.005 = Electronic Pot (50 and 60 Hz)



Rysunek 4-9 Pr 00.005 = Torque Control (50 and 60 Hz)



Rysunek 4-10 Pr 00.005 = PID Control (50 and 60 Hz)



W razie ustawienia Pr **00.005** na PID może zająć konieczność wyregulowania następujących parametrów:

- Pr **14.010**: Wzmocnienie proporcjonalne PID
- Pr **14.011**: Wzmocnienie integralne PID
- Pr **14.006**: Odwrócenie sprzężenia zwrotnego PID
- Pr **14.013**: Górna wartość graniczna wyjścia PID (%)
- Pr **14.014**: Dolna wartość graniczna wyjścia PID (%)

4.5 EMC

4.5.1 Wbudowany filtr EMC

Zaleca się zachowanie wbudowanego filtra EMC, chyba że jego demontaż będzie z jakiegoś powodu konieczny.

Jeżeli napęd jest używany jako silnik napędzany w układzie regeneracyjnym, to filtr EMC musi zostać wymontowany.

Wbudowany filtr EMC ogranicza emisję na częstotliwości radiowej do zasilania sieciowego.

Dla dłuższych kabli silnika filtr w dalszym ciągu zapewnia przydatne ograniczenie poziomów emisji, a w razie użycia ekranowanego kabla silnika o dowolnej długości, aż do wskazanej długości maksymalnej, zakłócenie pracy pobliskich urządzeń przemysłowych będzie mało prawdopodobne. Zaleca się używanie filtra do wszystkich zastosowań, chyba że zgodnie z powyższymi instrukcjami konieczny będzie jego demontaż, bądź jeśli prąd upływowy do masy jest niedopuszczalny.

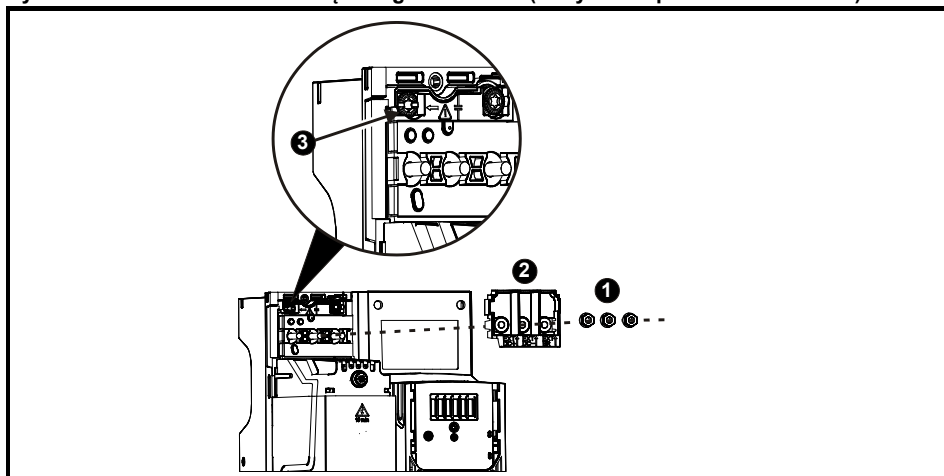
4.5.2 Demontaż wewnętrzny filtra EMC



OSTRZEŻENIE

Przed demontażem wbudowanego filtra EMC należy bezwzględnie odłączyć zasilanie.

Rysunek 4-11 Demontaż wewnętrznego filtra EMC (na rysunku pokazano rozmiar 5)



Zdjąć trzy nakrętki M4 zacisków (1). Zdjąć pokrywę (2) w celu odsłonięcia śruby M4 Torx służącej do demontażu wbudowanego filtra EMC. Na koniec wykręcić śrubę M4 Torx służącą do demontażu wbudowanego filtra EMC (3) w celu elektrycznego rozłączenia wbudowanego filtra EMC.

4.5.3 Dodatkowe środki ostrożności w zakresie EMC

Dodatkowe środki ostrożności w zakresie EMC są wymagane, jeżeli zastosowanie mają bardziej surowe wymagania w zakresie emisji EMC:

- Praca w pierwszym środowisku według EN 61800-3: 2004
- Zgodność z rodzajowymi normami emisyjnymi
- Urządzenia wrażliwe na pobliskie zakłócenia elektryczne

W takiej sytuacji zachodzi konieczność użycia:

- Opcjonalnego zewnętrznego filtra EMC
- Ekranowanego kabla silnika, z ekranem przytwierdzonym do uziemionego metalowego panelu
- Ekranowanego kabla sterującego, z ekranem przytwierdzonym do uziemionego metalowego panelu

Pełna instrukcja została podana w *Przewodniku użytkownika napędu*.

Dostępny jest również pełny asortyment zewnętrznych filtrów EMC do użytku z *Unidrive M400*.

4.6 SAFE TORQUE OFF (STO)

Funkcja „SAFE TORQUE OFF” pozwala zapobiec generowaniu przez napęd momentu obrotowego o wysokim poziomie całkowitości w silniku. Może ona być wprowadzona do układu zabezpieczającego maszyny. Nadaje się również do stosowania jako konwencjonalne wejście aktywacji napędu.

Funkcja bezpieczeństwa jest aktywna, gdy jedno lub oba wejścia STO znajdują się w stanie niskiej logiki, zgodnie ze specyfikacją zacisku sterującego. Funkcja jest definiowana według EN 61800-5-2 oraz IEC 61800-5-2 w sposób opisany poniżej. (W ww. normach napęd oferujący funkcje z zakresu bezpieczeństwa jest określany mianem PDS(SR)):

„Moc, która może wywołać obrót (lub ruch w przypadku silnika liniowego), nie jest przykładana do silnika. PDS(SR) nie doprowadzi do silnika energii, która mogłaby wygenerować moment obrotowy (lub siłę, w przypadku silnika liniowego)”.

Ta funkcja bezpieczeństwa odpowiada niekontrolowanemu zatrzymaniu zgodnie z kategorią zatrzymania 0 w IEC 60204-1. Funkcja „SAFE TORQUE OFF” wykorzystuje szczególną właściwość napędu inwerterowego, która polega na tym, iż moment obrotowy nie może być generowany bez ciągłego prawidłowego i aktywnego zachowania obwodu inwerterowego. Wszelkie poważne usterki inwerterowego obwodu zasilania skutkują spadkiem generowania momentu obrotowego.

Funkcja „SAFE TORQUE OFF” jest bezpieczna w razie awarii, tak więc w razie odłączenia wejścia „SAFE TORQUE OFF” napęd nie obsługuje silnika nawet wtedy, gdy szereg podzespołów napędu uległ awarii. Większość awarii podzespołów jest sygnalizowana przez niemożność uruchomienia napędu. Funkcja „SAFE TORQUE OFF” jest także niezależna od oprogramowania sprzętowego napędu.



OSTRZEŻENIE

Funkcja „SAFE TORQUE OFF” nie zapewnia izolacji elektrycznej. Przed uzyskaniem dostępu do przyłączy siłowych należy bezwzględnie odłączyć zasilanie napędu przy użyciu atestowanego urządzenia odłączającego.



OSTRZEŻENIE

Ochronne układy sterujące winny być konstruowane wyłącznie przez osoby o odpowiednich kwalifikacjach i doświadczeniu. Funkcja „SAFE TORQUE OFF” zapewni bezpieczeństwo maszyny wyłącznie w razie jej prawidłowego wprowadzenia do kompletnego układu zabezpieczającego. Układ należy bezwzględnie poddać ocenie ryzyka w celu potwierdzenia, iż ryzyko rezydualne zdarzenia niebezpiecznego jest na możliwym do zaakceptowania poziomie dla przedmiotowego zastosowania.



OSTRZEŻENIE

Należy bezwzględnie przestrzegać maksymalnego dozwolonego napięcia rzędu 5 V, aby zapewnić bezpieczny niski (nieaktywny) stan funkcji „SAFE TORQUE OFF”. Połączenia z napędem muszą być skonfigurowane w taki sposób, żeby spadki napięcia w okablowaniu 0 V nie mogły przekroczyć tej wartości niezależnie od obciążenia. Zdecydowanie zaleca się wyposażenie obwodów „SAFE TORQUE OFF” w dedykowane przewody 0 V, które należy podłączyć do zacisków: 32 i 33 przy napędzie.

W celu uzyskania dodatkowych informacji na temat wejścia SAFE TORQUE OFF, patrz *Przewodnik użytkownika napędu*.

5 Opcjonalny panel sterujący i wyświetlacz LCD

Panel sterujący i wyświetlacz przekazują użytkownikowi informacje na temat statusu roboczego napędu i kodów wyłączeń awaryjnych, a także służą do zmiany parametrów, wyłączenia i włączania napędu oraz do resetowania napędu.

Rysunek 5-1 Detal bloku klawiszy Unidrive M400




- (1) Przycisk *Enter* jest używany do przechodzenia do widoku parametrów lub trybu edycji, a także do zatwierdzania edycji parametru.
- (2) Klawisze *Navigation* (Nawigacja) są używane do wyboru poszczególnych parametrów oraz do edycji wartości parametrów. Przy aktywnej klawiaturze sterującej klawisze „Up” (Do góry) i „Down” (Do dołu) są również używane do zwiększania lub zmniejszania prędkości silnika.
- (3) Klawisz *Start* jest używany do włączania napędu w trybie bloku klawiszy.
- (4) Klawisz *Stop/Reset* jest używany do zatrzymywania i resetowania napędu w trybie bloku klawiszy. Może on również być używany do resetowania napędu w trybie zacisków.
- (5) Klawisz *Escape* jest używany do opuszczania trybu edycji parametrów/widoku lub do zignorowania edycji parametrów.

UWAGA Panelu sterujący nie jest dostarczany wraz z napędem.

Tabela 5-1 Wskazania stanu

Ciąg znaków w wierszu górnym	Opis	Moduł wyjściowy napędu
Wstrzymanie	Napęd został wstrzymany i nie może być uruchomiony. Sygnały „SAFE TORQUE OFF” nie zostały doprowadzone do zacisków „SAFE TORQUE OFF” lub Pr 06.015 ustawiono na 0. Pozostałe warunki, które mogą uniemożliwić aktywację napędu, zostały przedstawione jako bity w <i>Enable Conditions (Warunki aktywacji)</i> (06.010).	Nieaktywny
Gotowość	Napęd jest gotowy do pracy. Napęd został aktywowany, ale falownik nie jest aktywny, gdyż ostateczna komenda uruchomienia napędu nie jest aktywna.	Nieaktywny
Stop	Napęd został zatrzymany/utrzymuje częstotliwość zerową.	Aktywny
Praca	Napęd jest aktywny i pracuje.	Aktywny
Utrata układu zasilania	Wykryto stan utraty układu zasilania.	Aktywny
Zmniejszanie prędkości	Prędkość silnika jest zmniejszana do częstotliwości zerowej, gdyż dezaktywowano ostateczną komendę uruchomienia napędu.	Aktywny
Hamowanie prądem DC	Napęd stosuje hamowanie prądem DC.	Aktywny
Wyłączenie awaryjne	Napęd uległ wyłączeniu awaryjnemu i nie steruje już silnikiem. Kod wyłączenia awaryjnego pojawi się na wyświetlaczu dolnym.	Nieaktywny
Pod napięcie	Napęd znajduje się w stanie pod napięcia, w trybie niskiego napięcia lub wysokiego napięcia.	Nieaktywny


5.1 Zapisywanie parametrów

Zmiana parametru w menu 0, zostaje zapamiętana po naciśnięciu przycisku  Enter z jednoczesnym powrotem z trybu edycji do trybu podglądu.

Jeżeli parametry zostały zmienione w menu zaawansowanych, to zmiana nie zostanie zapisana automatycznie. Należy wykonać funkcję zapisywania.

Procedura

- Wybrać „Save Parameters” (Zapisz parametry)* w Pr **mm.000** (alternatywnie wprowadzić wartość 1000* do Pr **mm.000**).
- Albo:


- Nacisnąć czerwony  przycisk resetowania.
- Przeprowadzić resetowanie napędu poprzez komunikację szeregową - w tym celu ustawić Pr **10.038** na 100.

* Jeżeli napęd znajduje się w stanie pod napięcia (np. gdy zaciski adapter zapasowego AI-Backup są zasilane z układu zasilania stałoprądowego +24 V), to do Pr **mm.000** należy wprowadzić wartość 1001 w celu wykonania funkcji zapisu.

5.2 Przywracanie wartości domyślnych parametrów

Przywrócenie wartości domyślnych parametrów za pomocą tej metody skutkuje zapisaniem wartości domyślnych w pamięci napędu. *User security status (Stan bezpieczeństwa użytkownika)* (00.010) oraz *User security code (Kod bezpieczeństwa użytkownika)* (00.025) nie ulegają zmianie w razie zastosowania tej procedury.

Procedura

1. Sprawdzić, czy napęd nie został aktywowany, tj. czy zaciski 31 i 34 są otwarte lub Pr **06.015** jest WYŁ. (0).
2. Wybrać „Reset 50 Hz Defs” (Resetuj wartości domyślne 50 Hz) lub „Reset 60 Hz Defs” (Resetuj wartości domyślne 60 Hz) w Pr **mm.000**. (alternatywnie wprowadzić 1233 (ustawienia 50 Hz) lub 1244 (ustawienia 60 Hz) w Pr **mm.000**).
3. Albo:
 - Nacisnąć czerwony  przycisk resetowania.
 - Przeprowadzić resetowanie napędu poprzez komunikację szeregową - w tym celu ustawić Pr **10.038** na 100.

6 Parametry podstawowe (Menu 0)

Menu 0 grupuje szereg najczęściej używanych parametrów, które umożliwiają podstawową konfigurację napędu. Wszystkie parametry z menu 0 występują w innych menu napędu. Menu 22 można użyć w celu skonfigurowania parametrów w menu 0.

6.1 Menu 0: Parametry podstawowe

Parametr	Zakres(♠)		Ustawienie domyślne(⇄)		Typ						
	OL	RFC-A	OL	RFC-A							
00.001	Minimalna blokada odniesienia	±VM_NEGATIVE_REF_CLAMP1 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
00.002	Maksymalna blokada odniesienia	±VM_POSITIVE_REF_CLAMP Hz		Domyślnie 50 Hz: 50,00 Hz Domyślnie 60 Hz: 60,00 Hz		RW	Num				US
00.003	Tempo przyspieszania 1	±VM_ACCEL_RATE s		5,0 s		RW	Num				US
00.004	Tempo zwalniania 1	±VM_ACCEL_RATE s		10,0 s		RW	Num				US
00.005	Konfiguracja napędu	AV (0), AI (1), AV Preset (2), AI Preset (3), Preset (4), Keypad (5), Keypad Ref (6), Electronic Pot (7), Torque Control (8), Pid Control (9)		AV (0)		RW	Txt			PT	US
00.006	Prąd znamionowy silnika	±VM_RATED_CURRENT A		Maksymalna wartość znamionowa dla podwyższonej przeciążalności (11.032) A		RW	Num		RA		US
00.007	Prędkość znamionowa silnika	0,0 do 80000,0 obr./min		Domyślnie 50 Hz: 1500,0 obr./min Domyślnie 60 Hz: 1800,0 obr./min Domyślnie 50 Hz: 1450,0 obr./min Domyślnie 60 Hz: 1750,0 obr./min		RW	Num				US
00.008	Napięcie znamionowe silnika	±VM_AC_VOLTAGE_SET V		Napęd 110 V: 230 V Napęd 200 V: 230 V Napęd 400 V, 50 Hz: 400 V Napęd 400 V, 60 Hz: 460 V Napęd 575 V: 575 V Napęd 690 V: 690 V		RW	Num		RA		US
00.009	Znamionowy współczynnik mocy silnika	0,00 do 1,00		0.85		RW	Num		RA		US
00.010	Stan zabezpieczeń użytkownika	Menu 0 (0), All Menus (1), Read only Menu 0 (2), Read only (3), Status Only (4), No Access (5)		Menu 0 (0)		RW	Txt	ND	NC	PT	
00.012	Polaryzacja wejściowa	Negative Logic (0) lub Positive Logic (1)		Logika dodatnia (1)		RW	Txt				US
00.015	Odniesienie jog	0,00 do 300,00 Hz		1,50 Hz		RW	Num				US

Parametr		Zakres(↕)		Ustawienie domyślne(⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
00.016	Wejście analogowe 1, tryb	4-20 mA Stop (-6), 20-4 mA Stop (-5), 4-20 mA Low (-4), 20-4 mA Low (-3), 4-20 mA Hold (-2), 20-4 mA Hold (-1), 0-20 mA (0), 20-0 mA (1), 4-20 mA Trp (2), 20-4 mA Trp (3), 4-20 mA (4), 20-4 mA (5), Voltage (6)		Napięcie (6)		RW	Txt				US
00.017	Aktywacja odniesienia bipolarnego	Wył. (0) lub wł. (1)		Wył. (0)		RW	Bit				US
00.018	Odniesienie predefiniowane 1	±VM_SPEED_FREQ_REF Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
00.025	Kod zabezpieczeń użytkownika	0 do 9999		0		RW	Num	ND	NC	PT	US
00.027	Odniesienie trybu sterowania panelu sterującego w chwili załączenia zasilania	Reset (0), Last (1), Preset (2)		Resetowanie (0)		RW	Txt				US
00.028	Wybór trybu rampy	Fast (0), Standard (1), Std boost (2), Fast boost (3)		Standardowy (1)		RW	Txt				US
00.029	Aktywacja rampy		Wył. (0) lub wł. (1)		Wł. (1)	RW	Bit				US
00.030	Klonowanie parametrów	None (0), Read (1), Program (2), Auto (3), Boot (4)		Brak (0)		RW	Txt		NC		US
00.031	Tryb zatrzymania	Coast (0), Ramp (1), Ramp dc I (2), dc I (3), Timed dc I (4), Disable (5), No Ramp (6)		Rampa (1)		RW	Txt				US
00.032	Wybór „dynamiczny V do F”/Wybór optymalizacji strumienia	0 do 1		0		RW	Num				US
00.033	Chwytnie obracającego się silnika	Disable (0), Enable (1), Fwd Only (2), Rev Only (3)		Nieaktywne (0)		RW	Txt				US
00.034	Wybór wejścia cyfrowego 5	Input (0), Therm Short Cct (1), Thermistor (2), Therm No Trip (3)		Wejście (0)		RW	Txt				US
00.035	Sterowanie wyjściem cyfrowym 1	0 do 21		0		RW					US
00.036	Sterowanie wyjściem analogowym 1	0 do 15		0		RW					US
00.037	Maksymalna częstotliwość nośna	0,667 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8)	3 (3) kHz		RW	Txt				US
00.038	Strojenie automatyczne	0 do 2	0 do 3	0		RW	Num		NC		US
00.039	Częstotliwość znamionowa silnika	0.00 to VM_SPEED_FREQ_REF_ UNIPOLAR Hz		50 Hz: 50,00 Hz 60 Hz: 60,00 Hz		RW	Num		RA		US
00.040	Liczba biegunów silnika*	Automatyczna (0) do 32 biegunów (16)		Automatycznie bieguny (0)		RW	Txt				US

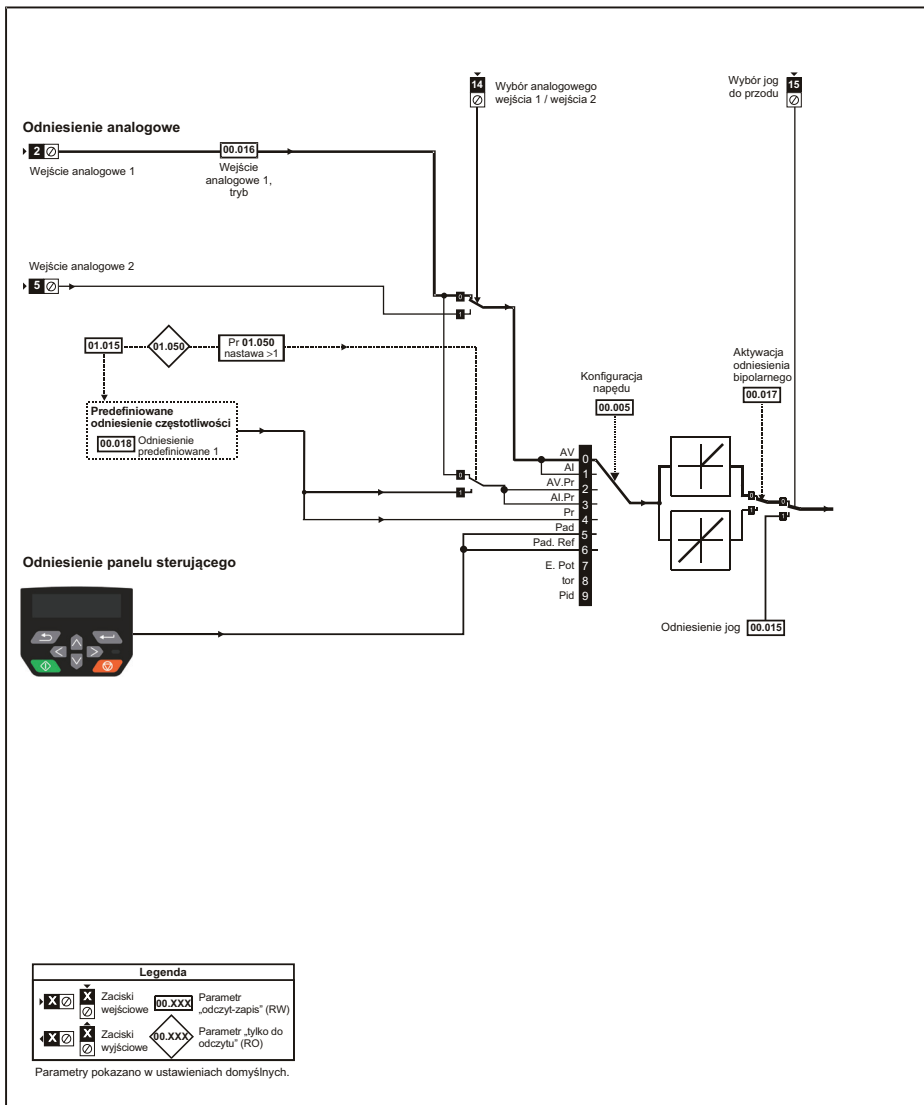
Parametr		Zakres(⇅)		Ustawienie domyślne(⇄)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
00.041	Metoda sterowania	Ur S (0), Ur I (1), Fixed (2), Ur Auto (3), Ur I (4), Square (5)		Ur I (4)		RW	Txt				US
00.042	Podbicie napięcia przy niskiej częstotliwości	0,0 do 25,0%		3,0%		RW	Num				US
00.043	Szeregowa szybkość transmisji	300 (0), 600 (1), 1200 (2), 2400 (3), 4800 (4), 9600 (5), 19200 (6), 38400 (7), 57600 (8), 76800 (9), 115200 (10)		19200 (6)		RW	Txt				US
00.044	Adres szeregowy	1 do 247		1		RW	Num				US
00.045	Resetowanie komunikacji szeregowej	Wyt. (0) lub wł. (1)		Wyt. (0)		RW	Bit	ND	NC		
00.046	Wartość progowa prądu zwolnienia hamulca	0 do 200%		50%		RW	Num				US
00.047	Wartość progowa prądu załączenia hamulca	0 do 200%		10%		RW	Num				US
00.048	Częstotliwość zwolnienia hamulca BC	0,00 do 20,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
00.049	Częstotliwość załączenia hamulca BC	0,00 do 20,00 Hz		2,00 Hz		RW	Num				US
00.050	Opóźnienie hamulca BC	0,0 do 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
00.051	Opóźnienie zwolnienia hamulca po załączeniu BC	0,0 do 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
00.053	Kierunek początkowy BC	Ref (0), Forward (1), Reverse (2)		Odniesienie (0)		RW	Txt				US
00.054	Załączenie hamulca poprzez zerową wartość graniczną BC	0,00 do 25,00 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
00.055	Aktywacja BC	Disable (0), Relay (1), Digital IO (2), User (3)		Nieaktywne (0)		RW	Txt				US
00.059	Aktywacja OUP	Stop (0) lub Run (1)		Wykonaj (1)		RW	Txt				US
00.065	Wzmocnienie proporcjonalne regulatora częstotliwości Kp1		0,000 do 200.000 s/rad		0,100 s/rad	RW	Num				US
00.066	Wzmocnienie całkujące regulatora częstotliwości Ki1		0,00 do 655,35 s ² /rad		0,10 s ² /rad	RW	Num				US
00.067	Filtr trybu bezczujnikowego		4 (0), 5 (1), 6 (2), 8 (3), 12 (4), 20 (5) ms		4 (0) ms	RW	Txt				US
00.069	Wzmocnienie początkowe ruchu obrotowego	0,0 do 10,0		1,0		RW	Num				US

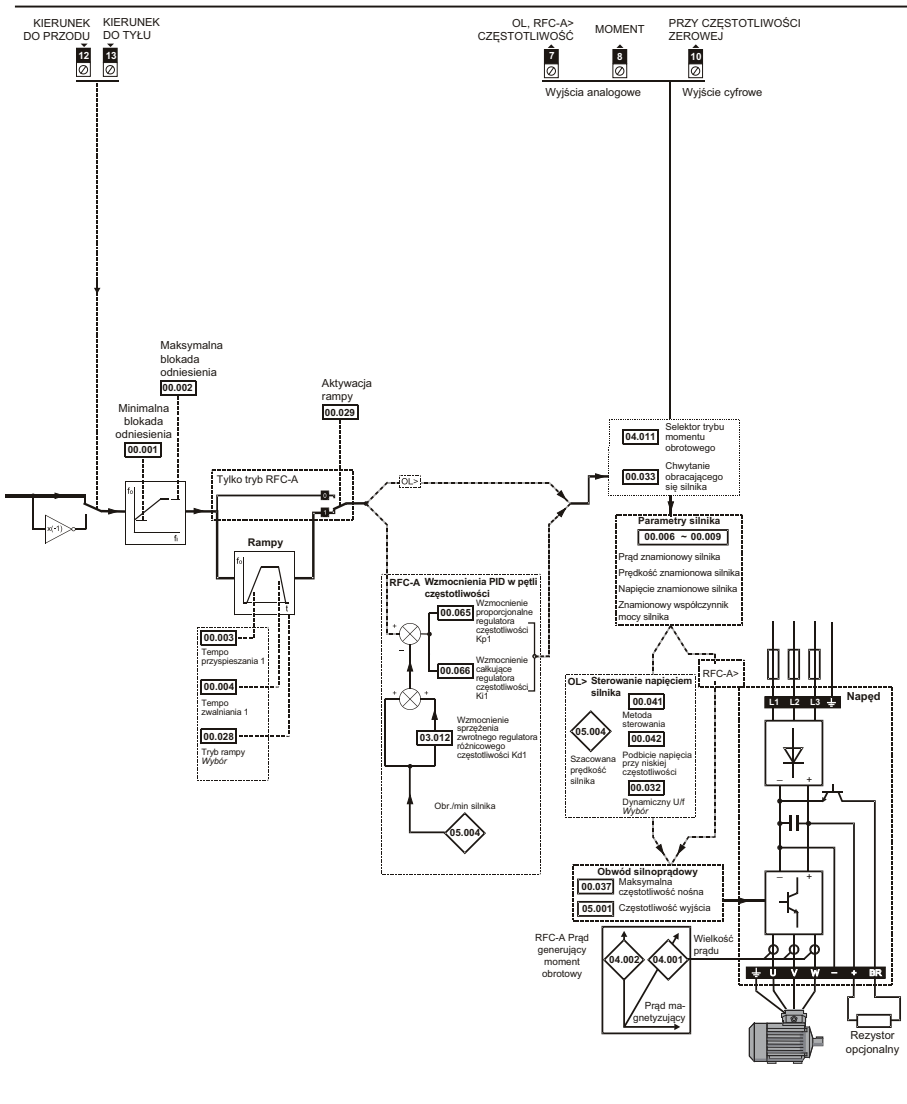
Parametr		Zakres(↕)		Ustawienie domyślne(⇒)		Typ						
		OL	RFC-A	OL	RFC-A							
00.076	Działanie w razie wykrycia wyłączenia awaryjnego	00000 do 11111		00000		RW	Bin					US
00.077	Maksymalna wartość znamionowa prądu dla podwyższonej przeciążalności	0,00 do 9999,99 A				RO	Num	ND	NC	PT		
00.078	Wersja oprogramowania	00.00.00.00 do 99.99.99.99				RO	Num	ND	NC	PT		
00.079	Napęd — tryb użytkownika	Open loop (1), RFC A (2)		Pętla otwarta (1)		RW	Txt	ND	NC	PT	US	
00.080	Stan zabezpieczeń użytkownika	Menu 0 (0), All Menus (1), Read only Menu 0 (2), Read only (3), Status Only (4), No Access (5)		Menu 0 (0)		RW	Txt	ND		PT		

* Jeżeli ten parametr zostanie odczytany poprzez komunikację szeregową, to przedstawi on pary biegunów.

RW	Odczyt/zapis	RO	Tylko do odczytu	Num	Numer parametru	Bit	Parametr bitowy	Txt	Napis tekstowy	Bin	Parametr dwójkowy	FI	Filtrowany
ND	Brak wartości domyślnej	NC	Nie skopiowano	PT	Parametr zabezpieczony	RA	Zależny od wartości znamionowej	US	Zapis przez użytkownika	PS	Zapis przy wyłączeniu zasilania	DE	Punkt docelowy

Rysunek 6-1 Menu 0, schemat logiki





7 Uruchamianie silnika

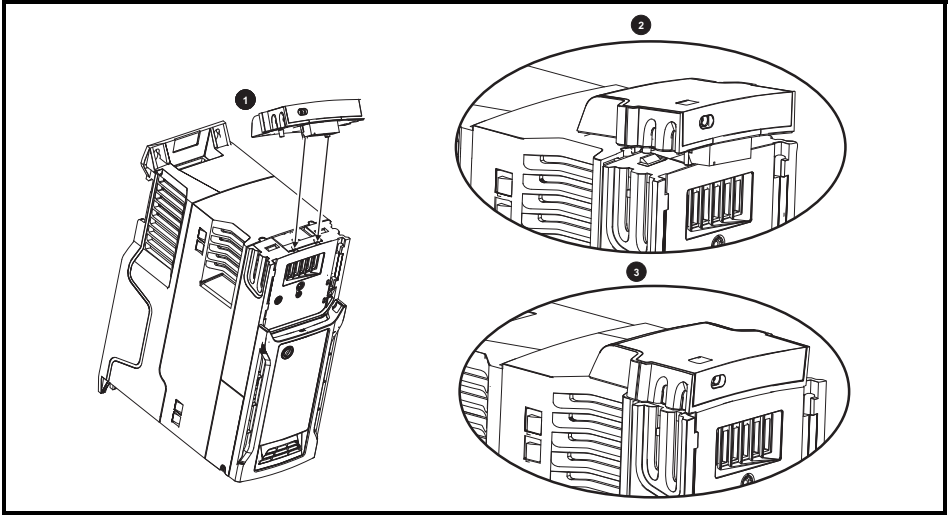
W niniejszym podrozdziale opisano wszystkie wymagane kroki, jakie nowy użytkownik powinien wykonać w celu pierwszego uruchomienia silnika.

Tabela 7-1 Pętla otwarta i RFC-A

Działanie	Detail	
Przed załączeniem zasilania	<p>Sprawdzić:</p> <ul style="list-style-type: none"> Sygnal aktywacji napędu nie został doprowadzony, zaciski 31 i 35 są otwarte. Sygnal uruchomienia nie został doprowadzony, zacisk 12/13 jest otwarty. Silnik jest podłączony do napędu. Połączenie silnika jest właściwe dla napędu Δ lub Y. Do napędu doprowadzone jest prawidłowe napięcie zasilania. 	
Włączyć zasilanie napędu	<p>Ustawienie domyślne to tryb wektorowy pętli otwartej. W przypadku trybu RFC-A, ustawić Pr 00.079 na RFC-A, po czym nacisnąć przycisk stop/reset w celu zapisania parametrów. Sprawdzić: Napęd wyswietlił: Inhibit.</p>	
Wprowadzić prędkość minimalną i maksymalną	<p>Wpisać:</p> <ul style="list-style-type: none"> Prędkość minimalną, Pr 00.001 (Hz). Prędkość maksymalną, Pr 00.002 (Hz). 	
Wprowadzić tempa przyspieszania i zwalniania	<p>Wpisać:</p> <ul style="list-style-type: none"> Tempo przyspieszania, Pr 00.003 (s/100 Hz). Tempo zwalniania, Pr 00.004 (s/100 Hz). 	
Wpisać szczegółowe dane z tabliczki znamionowej silnika	<p>Wpisać:</p> <ul style="list-style-type: none"> Prąd znamionowy silnika w Pr 00.006 (A). Prędkość znamionową silnika w Pr 00.007 (obr./min.). Napięcie znamionowe silnika w Pr 00.008 (V). Znamionowy współczynnik mocy silnika w Pr 00.009. Jeżeli silnik nie jest standardowym silnikiem 50/60 Hz, to ustawić Pr 00.039 odpowiednio. 	
Gotowość do przeprowadzenia strojenia automatycznego		
Autotune	<p>Napęd może wykonać autostrojenie statyczne lub dynamiczne. Przed aktywacją strojenia automatycznego silnik musi znaleźć się w bezruchu. W celu przeprowadzenia strojenia automatycznego:</p> <ul style="list-style-type: none"> Ustawić Pr 00.038 = 1 dla stacjonarnego automatycznego dostrajania lub ustawić Pr 00.038 = 2 dla obrotowego automatycznego dostrajania. Zamknąć sygnał aktywacji napędu (przyłożyć +24 V do zacisku 31 i 35). Napęd wyswietli komunikat „Ready” (Gotowy). Zamknąć sygnał pracy (przyłożyć +24 V do zacisku 12 lub 13). Gdy napęd wykonuje strojenie automatyczne, na wyświetlaczu dolnym będzie migać „Auto Tune” (Strojenie automatyczne). Poczekać, aż napęd wyswietli komunikat „Inhibit” (Wstrzymanie) i silnik znajdzie się w bezruchu. Odłączyć sygnał aktywacji napędu oraz sygnał pracy napędu od napędu. 	
Strojenie automatyczne dobiegło końca	Gdy strojenie automatyczne dobiegnie końca, Pr 00.038 zostanie ustawiony na 0.	
Strojenie wzmacnień kontrolera częstotliwości (tylko tryb RFC-A)	W zależności od zastosowania, może zająć konieczność wyregulowania wzmacnień kontrolera częstotliwości (Pr 03.010 , Pr 03.011 i Pr 03.012).	
Zapisać parametry		
Zapisać parametry	Wybrać SAVE (Zapisz) w Pr mm.000 (alternatywnie wpisać wartość 1000) i nacisnąć przycisk Stop/Reset w celu zapisania parametrów.	
Gotowość do uruchomienia		
Praca	Napęd jest teraz gotowy do uruchomienia silnika.	
Zwiększanie i zmniejszanie prędkości	Obracanie potencjometru prędkości zwiększa lub zmniejsza prędkość silnika.	
Zatrzymanie	W celu zatrzymania silnika przy sterowaniu sygnałem wejściowym, należy otworzyć zacisk pracy do przodu lub pracy do tyłu. Jeżeli zacisk aktywacji jest otwarty, gdy silnik pracuje, to silnik wytraci prędkość aż do zatrzymania.	

8 Obsługa przy użyciu karty NV Media Card

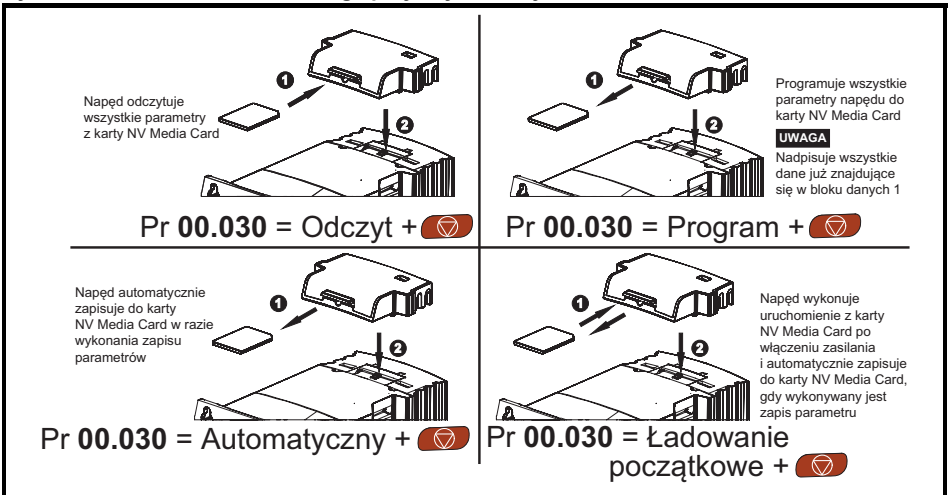
Rysunek 8-1 Instalacja zapasowego adaptera AI-Backup (karta SD)



1. Zlokalizować dwa plastikowe palce na spodzie zapasowego adaptera AI-Backup (1), a następnie włożyć je w odnośne gniazda w sprężynowej pokrywie suwanej u góry napędu.
2. Mocno trzymając adapter, popchnąć sprężynową pokrywę ochronną ku tyłowi napędu w celu odsonięcia bloku złączy (2) poniżej.

Wcisnąć adapter (3), dopóki złącze adaptera nie zablokuje się w połączeniu napędu poniżej.

Rysunek 8-2 Podstawowa obsługa przy użyciu karty NV Media Card



Całą kartę można zabezpieczyć przed zapisem lub wykasowaniem poprzez ustawienie znacznika tylko do odczytu, patrz *Przewodnik użytkownika napędu* w celu uzyskania dodatkowych informacji. Karty nie należy wyjmować podczas przesyłania danych, gdyż spowoduje to wyłączenie napędu. W takiej sytuacji należy albo podjąć kolejną próbę przesyłu danych, albo - w razie przesyłu z karty do napędu - załadować parametry domyślne.

9 Machine Control Studio

Machine Control Studio - wykorzystujące standard CODESYS

Oprogramowanie Machine Control Studio zapewnia elastyczne i intuicyjne środowisko programowania nowych funkcji sterowania ruchem w aplikacjach automatyki dla napędu Unidrive M. To nowe narzędzie umożliwia programowanie sterownika PLC wbudowanego w napęd Unidrive M400.

Machine Control Studio zostało oparte na CODESYS, otwartym środowisku programistycznym do projektowania sterowania maszyn. Jest ono w pełni kompatybilne z powszechnie znanym standardem EN/IEC 61131-3, a przez to łatwe i szybkie w użyciu przez inżynierów na całym świecie.

Dostępne są następujące języki programowania zgodne z EN/IEC 61131-3:

- Język strukturalny ST (Structured Text)
- Język bloków funkcyjnych FBD (Function Block Diagram)
- Język schematów sekwencyjnych SFC (Structured Function Chart)
- Język drabinkowy LD (Ladder Diagram)
- Lista rozkazów IL (Instruction List)

Dostępny jest także:

- Graficzny język programowania CFC (Continuous Function Chart)

Wbudowana inteligencja

- Sterownik PLC - pamięć: 12 kB
- 1 x zadanie w czasie rzeczywistym (16 ms), 1 x zadanie w tle

Intuicyjna funkcja IntelliSense pomaga w pisaniu spójnych i solidnych programów, znacznie przyspieszając rozwój oprogramowania. Programiści mają dostęp do stale rozwijających się zasobów „open source”, gdzie można znaleźć potrzebne bloki funkcyjne do programu sterowania. Machine Control Studio zapewnia również obsługę własnych bibliotek z blokami funkcyjnymi stworzonymi przez klienta, z opcją monitorowania online zmiennych w programie, a także pomoc w dokonaniu zmiany w programie w trybie online zgodnie z bieżącą praktyką PLC.

Task	Status	IEC Cycle Count	Cycle Count	Last Cycle...	Average C...	Max Cycle Time [s]	Mis. Cycle T...
Freezebearing	Idle	1773479	1773479	15	11	368	

Messages

1: Total allocated memory size for code and data: 1232 bytes

2: Memory area 0 contains: Data block, Output Memory and Data; highest used address: 26234; largest contiguous memory gap: 23234 (95 %)

3: Memory area 1 contains: Runtime Data; highest used address: 48; largest contiguous memory gap: 48 (100 %)

4: Memory area 2 contains: Persistent Data; highest used address: 44; largest contiguous memory gap: 44 (100 %)

5: Control complete - 1 errors, 1 warning.

Machine Control Studio można pobrać z następujących stron: <http://www.emersonindustrial.com/en-EN/controltechniques/downloads/userguidesandsoftware/Pages/unidrivem.aspx> pod zakładką „Software” (Oprogramowanie) lub <http://www.emersonindustrial.com/fr-FR/leroy-somer-motors-drives/downloads/Pages/software-and-drawings.aspx>

10 Informacje nt. klasyfikacji UL

10.1 Ogólne

Napędy o rozmiarach od 5 do 8 przeszły pozytywnie ocenę zgodności z wymogami klasyfikacji UL oraz cUL.

Klasyfikacje UL można przejrzeć w internecie pod adresem www.UL.com. Numer pliku UL to E171230.

10.2 Montaż

Napędy mogą być instalowane w następujących konfiguracjach:

- Montaż standardowy lub napowierzchniowy. Patrz *Przewodnik użytkownika napędu* w celu uzyskania dodatkowych informacji.
- Montaż na półce. Napędy są montowane jeden obok drugiego, bez żadnych odstępów pomiędzy nimi. Taka konfiguracja minimalizuje ogólną szerokość instalacji.

10.3 Środowisko

Napędy spełniają wymogi następujących klasyfikacji środowiskowych UL/NEMA:

- Typ 1. Napęd musi być zainstalowany albo przy użyciu zestawu UL typ 1, albo w obudowie przewidzianej dla typu 1.
- Typ 12. Napęd musi być zainstalowany w obudowie przewidzianej dla typu 12.
- Zdalny panel sterujący jest zgodny zarówno z klasyfikacją UL typ 1, jak i typ 12.
- Napędy muszą być instalowane w środowisku spełniającym wymagania dla stopnia zanieczyszczenia 2 lub czystszy.

10.4 Elektryczne wartości znamionowe

Odpowiedni do zastosowania w obwodzie mogącym dostarczyć nie więcej niż 100 000 A symetrycznych (RMS), przy znamionowym napięciu prądu przemiennego.

W celu uzyskania informacji na temat wartości znamionowych mocy i prądu, patrz *Przewodnik użytkownika napędu*.

Wartości obciążalności dopuszczalnej bezpieczników i wyłączników automatycznych podano w *Przewodniku użytkownika napędu*.

Jeżeli nie podano inaczej w *Przewodniku użytkownika napędu*, to bezpieczniki mogą być zgodne z klasą J lub CC klasyfikacji UL, przy napięciu znamionowym wynoszącym co najmniej 600 V (prąd przemienny).

Jeżeli nie podano inaczej w *Przewodniku użytkownika napędu*, to wyłączniki automatyczne mogą być zgodne z dowolnym numerem kontrolnym typu lub kategorii klasyfikacji UL: DIVQ lub DIVQ7, przy napięciu znamionowym co najmniej 600 V (prąd przemienny).

10.5 Otwarcie obwodu odgałęzionego

Otwarcie urządzenia zabezpieczającego obwodu odgałęzionego może wskazywać na przerwanie spowodowane usterką. W celu ograniczenia ryzyka pożaru lub porażenia prądem, urządzenie należy sprawdzić i, w razie stwierdzenia uszkodzeń, wymienić. W razie przepalenia elementu prądowego przełącznika przeciążeniowego, należy wymienić cały przełącznik przeciążeniowy.

Zintegrowane półprzewodnikowe zabezpieczenie przeciwzwarceniowe nie zapewnia ochrony dla obwodów odgałęzionych. Ochronę obwodów odgałęzionych należy zapewnić zgodnie z odpowiednim krajowym kodeksem elektrycznym oraz wszelkimi dodatkowymi kodeksami lokalnymi/równoważnymi.

10.6 Instalacja elektryczna

Należy przestrzegać poniższych środków ostrożności:

- Napędy są atestowane do pracy przy temperaturze otoczenia 40 °C i 50 °C.
- Zaciski do wykonywania połączeń w terenie mogą być używane wyłącznie z przewodami miedzianymi, o wytrzymałości temperaturowej co najmniej 75 °C.
- Jeżeli faza sterowania jest zasilana z zewnętrznego układu zasilania (+24 V), to układ zasilania musi być zgodny z klasą 2 klasyfikacji UL oraz posiadać odpowiednie bezpieczniki.
- Przyłącza uziemienia muszą wykorzystywać zaciski (pierścieniowe) o pętli zamkniętej zgodne z klasyfikacją UL.

10.7 Wymogi cUL dla napędów 575 V o rozmiarze ramy 7 i 8

Wyłącznie dla modeli 575 V (prąd przemienny) o rozmiarze 7 i 8 (07500440, 07500550, 08500630, 08500860), należy bezwzględnie zastosować się do poniższego zalecenia w celu zapewnienia zgodności z wymogami klasyfikacji cUL:

PO STRONIE LINII URZĄDZENIA ZOSTANIE ZAINSTALOWANY MECHANIZM ZAPEWNIAJĄCY TŁUMIENIE UDARÓW CHWILOWYCH, ODPOWIEDNI DLA PRĄDU PRZEMIENNEGO 575 V (FAZA DO MASY), 575 V (FAZA DO FAZY), A PONADTO ODPOWIEDNI DLA KATEGORII PRZEPIĘCIOWEJ III, ZAPEWNIAJĄCY OCHRONĘ DLA ZNAMIONOWEGO SZCZYTOWEGO NAPIĘCIA UDAROWEGO 6 kV ORAZ MAKSYMALNEGO NAPIĘCIA POZIOMOWANIA 2400 V.

10.8 Zabezpieczenie przeciążeniowe silnika

We wszystkich modelach zastosowano wewnętrzne zabezpieczenie przeciążeniowe silnika, które nie wymaga użycia zewnętrznego lub zdalnego urządzenia zapewniającego ochronę przeciążeniową. Poziom ochrony można regulować, zaś metodę regulacji opisano w instrukcji/podręczniku produktu. Maksymalne przeciążenie prądowe zależy od wartości wprowadzonych do parametrów wartości granicznej prądu (*Motoring Current Limit (Wartość graniczna prądu silnika)* (04.005), *Regenerative Current Limit (Wartość graniczna prądu odzyskiwania)* (04.006) i *Symmetrical Current Limit (Wartość graniczna prądu symetrycznego)* (04.007), podane jako procenty) oraz *Motor Rated Current (Prąd znamionowy silnika)* (00.006), podany w amperach). Czas trwania przeciążenia jest zależny od zmiennej *Motor Thermal Time Constant (Termiczna stała czasowa silnika)* (04.015) i może wynieść maksymalnie 3000 sekund. Domyślne ochrona przeciążeniowa jest ustawiona w taki sposób, iż produkt może wytrzymać 150% wartości prądu wprowadzonej do parametru prądu znamionowego silnika przez 60 sekund. Produkt można podłączyć do termistora silnika w celu zabezpieczenia silnika na wypadek awarii wentylatora chłodzącego silnika.

10.9 Zabezpieczenie przed przekroczeniem prędkości silnika

Napęd jest wyposażony w półprzewodnikowe zabezpieczenie przed przekroczeniem prędkości silnika.

Należy jednak zauważyć, iż ta funkcja nie zapewnia tak skutecznego poziomu ochrony, jak niezależne urządzenie ochrony przed przekroczeniem prędkości o wysokiej integralności, w związku z czym nie powinna być traktowana jako funkcja bezpieczeństwa.

10.10 Retencja pamięci termicznej

Napędy są wyposażone w funkcję retencji termicznej, która jest w pełni zgodna z wymogami UL508C.

Napęd jest wyposażony w zabezpieczenie przeciążeniowe wrażliwe na obciążenie i prędkość obrotową silnika z funkcją retencji pamięci termicznej, zgodną z klauzulą 430.126 amerykańskiego narodowego kodeksu elektrycznego (NFPA 70) oraz z klauzulą 20.1.11 (a) normy Underwriters Laboratories UL508C. Zadaniem tego zabezpieczenia jest ochrona zarówno napędu, jak i silnika przed niebezpiecznym przegrzaniem w razie powtarzającego się przeciążenia lub niemożności załączenia, nawet jeżeli zasilanie napędu zostanie odłączone pomiędzy zdarzeniami przeciążenia.

Odnosnie do pełnego opisu układu ochrony termicznej, patrz *Przewodnik użytkownika napędu*.

W celu zapewnienia zgodności z wymogami UL dla retencji pamięci termicznej, należy bezwzględnie ustawić *Thermal Protection Mode (tryb ochrony termicznej)* (04.016) na zero, zaś *Low Frequency Thermal Protection Mode (Tryb niskoczęstotliwościowej ochrony termicznej)* (04.025) na 1, jeżeli napęd jest używany w trybie zwiększonej przeciążalności.

Alternatywnie, można użyć zewnętrznego czujnika lub przełącznika termicznego w celu zapewnienia ochrony przeciążeniowej silnika i napędu zgodnej z wymogami klauzuli 20.1.11 (b) UL508C.

Ta metoda ochrony jest szczególnie zalecana w przypadku niezależnego wymuszonego chłodzenia silnika, z uwagi na niebezpieczeństwo przegrzania w razie utraty chłodzenia.

Zewnętrzny czujnik termiczny

Napęd jest wyposażony w rozwiązanie umożliwiające odbiór i podjęcie stosowanych działań na podstawie sygnału od czujnika termicznego lub przełącznika wbudowanego w silnik, bądź od zewnętrznego przekaźnika ochronnego. Patrz *Przewodnik użytkownika napędu* w celu uzyskania dodatkowych informacji.

10.11 Instalacja grupowa

10.11.1 Definicja

Definicja instalacji grupowej: Obwód odgałęziony zawierający dwa lub więcej silników, bądź jeden lub więcej silników z innymi obciążeniami, zabezpieczony wyłącznikiem automatycznym lub pojedynczym zestawem bezpieczników.

10.11.2 Ograniczenia odnośnie do użytkowania

Wszystkie silniki o mocy znamionowej poniżej 1 KM

Napędy mogą być używane w instalacjach grupowych, gdy moc znamionowa każdego napędu wynosi 1 KM lub mniej. Wartość znamionowa prądu przy pełnym obciążeniu każdego silnika nie może przekroczyć 6 A. Napęd silnika zapewnia indywidualną ochronę przeciążeniową zgodnie z NEC, klauzula 430.32.

Ochrona najmniejszego silnika

Napędy mogą być używane w instalacjach grupowych, gdzie najmniejszy silnik jest chroniony bezpiecznikami odgałęzienia lub wyłącznikiem automatycznym. Ograniczenia odnośnie do wartości znamionowej prądu bezpieczników ochronnych obwodu odgałęzionego i wyłączników automatycznych podano w Tabeli NEC: 430.52.

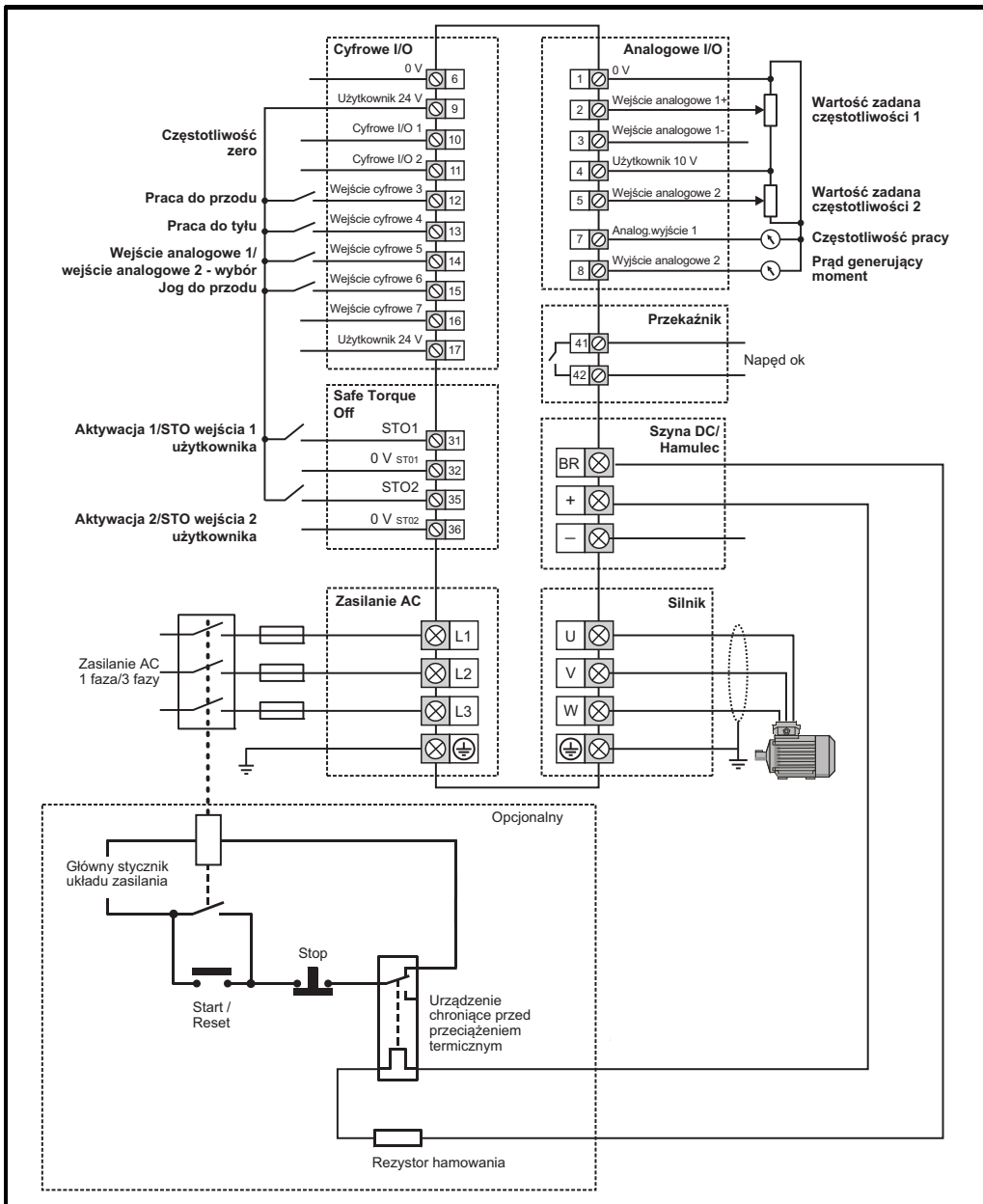
Inne instalacje

Napędy silników opisane w niniejszym podręczniku użytkownika nie posiadają klasyfikacji UL dla instalacji grupowej.

10.12 Akcesoria zgodne z klasyfikacją UL

Poniższe akcesoria są zgodne z klasyfikacją UL:

- Panel sterujący CI-Keypad
- Adapter CI-485
- Adapter AI-485
- Zapasowy adapter AI-Backup
- Panel zdalny
- Zestaw zgodny z klasyfikacją UL, typ 1
- Karta NV Media Card
- SI-PROFIBUS
- SI-Ethernet
- SI-DeviceNet
- SI-EtherCAT
- SI-CANopen
- SI-I/O



UWAGA Zacziski 0 V na SAFE TORQUE OFF nie są odizolowane od siebie oraz od wspólnego przewodu 0 V.



0478-0168-06