



ul. Konstantynowska 79/81
95-200 Pabianice
tel/fax 42-2152383, 2270971
e-mail: biuro@fif.com.pl

Falownik wektorowy






FA-1LS
FA-3HS

Instrukcja obsługi

v. 1.0.1



Informacje dotyczące bezpieczeństwa użytkowania falownika oznaczone są symbolami. Wszystkich informacji i zaleceń opatrzonych tymi symbolami należy bezwzględnie przestrzegać.

	Niebezpieczeństwo porażenia prądem elektrycznym.
	Potencjalnie niebezpieczna sytuacja, która może doprowadzić do zagrożenia dla personelu obsługującego lub do uszkodzenia falownika.
Informacje dotyczące budowy, działania i obsługi falownika.	
	Ważna informacja, cenna wskazówka.
	Praktyczna porada, rozwiązanie problemu.
	Przykład zastosowania lub działania.

Spis treści

Część 1. Sprawdzenie po rozpakowaniu.....	5
Tabliczka znamionowa.....	5
Identyfikacja typu falownika.....	5
Część 2. Instalacja.....	6
Środki bezpieczeństwa.....	6
Zabudowa.....	7
Część 3. Połączenia zewnętrzne.....	8
Schemat połączeń.....	8
Podłączenie obwodów mocy.....	10
Dobór przewodów siłowych i zabezpieczeń nadprądowych.....	11
Podłączenie obwodów sterowniczych.....	11
Część 4. Panel sterowniczy.....	14
Opis elementów panelu sterowniczego.....	14
Stan falownika.....	17
Zabezpieczenie nastaw.....	18
Część 5. Konfiguracja falownika.....	19
Grupy parametrów.....	19
Funkcje monitorujące.....	20
Funkcje podstawowe.....	22
Funkcje wejść.....	31
Funkcje wyjść.....	41
Funkcje START – STOP.....	45
Charakterystyka U/f.....	49
Sterowanie wektorowe.....	52
Panel operatorski.....	54
Parametry pomocnicze.....	57
Zabezpieczenia.....	64
Komunikacja RS485.....	67
Tryb PLC.....	68
Regulator PID.....	71
Parametry silnika.....	74
Zabezpieczenia i ustawienia domyślne.....	75
Błędy.....	77

Część 6. Identyfikacja błędów.....	80
Część 7. Komunikacja Modbus RTU.....	84
Odczyt/zapis parametrów poprzez RS485.....	84
Zdalny dostęp do ustawień falownika.....	84
Rejestry specjalne.....	85
Część 8. Specyfikacja falownika.....	87
Tabela typów.....	89
Rysunki montażowe.....	89
Dobór oporników hamujących.....	90
Historia zmian.....	91
Gwarancja.....	92
Deklaracja CE.....	92


Część 1. Sprawdzenie po rozpakowaniu

Przed zainstalowaniem i uruchomieniem falownika należy:

- 1) Sprawdzić czy podczas transportu urządzenie nie uległo uszkodzeniu
- 2) Na podstawie tabliczki znamionowej znajdującej się na urządzeniu należy sprawdzić czy otrzymany produkt jest zgodny z zamówieniem.

W przypadku wystąpienia uszkodzeń, braków lub rozbieżności prosimy o niezwłoczny kontakt z dostawcą.

Tabliczka znamionowa

	«F&F» [®]	CE	
Typ falownika	Type	FA-1LS-004	
Zasilanie:	Source	1×230V 50 - 60 Hz	
1) Napięcie	Output	0.4 kW 2.5 A 0,00÷400.0 Hz	
2) Częstotliwość			
Parametry wyjściowe:			
1) Moc			
2) Prąd znamionowy			
4) Częstotliwość			

Rys. 1) Tabliczka znamionowa falownika



Identyfikacja typu falownika

	FA - 3LS - 004
Typ urządzenia:	FA
Zasilanie:	3LS
1LS - Zasilanie 1-fazowe 230 V 3HS - Zasilanie 3-fazowe 400 V	
Znamionowa moc wyjściowa:	004
004 - 0.75 kW 007 - 1.5 kW 015 - 2.2 kW 022 - 4.0 kW 040 - 5.5 kW 055 - 7.5 kW	

Rys. 2) Identyfikacja typu falownika

Część 2. Instalacja

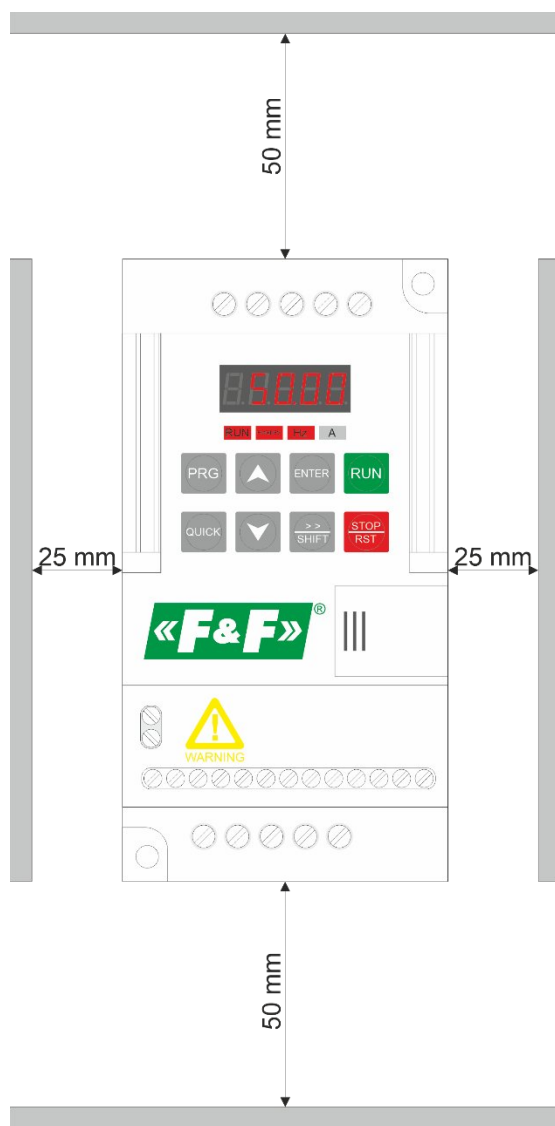
Środki bezpieczeństwa

	Niedopuszczalne jest podłączenie napięcia zasilania do zacisków wyjściowych falownika. Nie zastosowanie się do tego wymogu spowoduje uszkodzenie falownika i grozi niebezpieczeństwem powstania pożaru.	
	Nie wolno dopuścić aby do wnętrza falownika dostały się ciała obce, takie jak kawałki przewodów elektrycznych lub opiłki metalu pozostałe po montażu szafy sterowniczej.	
	Przed załączeniem zasilania falownika należy zamknąć obudowę, zwracając przy tym uwagę aby podczas zamykania nie doprowadzić do uszkodzenia podłączonych przewodów elektrycznych.	
	Po załączeniu zasilania falownika nie można przy nim wykonywać żadnych prac montażowych ani sprawdzających.	
	Jeżeli falownik jest pod napięciem to w celu uniknięcia ryzyka porażenia elektrycznego należy powstrzymać się od kontaktu z jakimikolwiek elementami znajdującymi się wewnątrz falownika.	
	Po wyłączeniu napięcia zasilania na obwodach wewnętrznych falownika może jeszcze występować napięcie niebezpieczne dla życia. Dla uniknięcia porażenia należy poczekać przynajmniej 5 minut od momentu wyłączenia zasilania i zgaszenia kontrolki na panelu operatorskim.	
	Ładunki elektrostatyczne zgromadzone w ciele człowieka mogą stanowić duże zagrożenie dla układów elektronicznych falownika. Aby uniknąć ryzyka uszkodzenia falownika nie wolno dotykać rękoma płytek PCB oraz elementów elektronicznych wewnątrz obudowy.	
	Przed wyłączeniem zasilania falownika najpierw należy zatrzymać pracę silnika	
	Podczas pracy silnika niedopuszczalne jest przerywanie połączenia pomiędzy falownikiem i silnikiem (np. poprzez otwarcie stycznika pomiędzy falownikiem i silnikiem)	
	Zacisk zerujący falownika musi być połączony w sposób pewny i skuteczny z uziemieniem szafy sterowniczej i instalacji elektrycznej. Uwaga: Falownik przystosowany jest do pracy w sieci zasilającej typu TN-S ze skutecznym zerowaniem. Niespełnienie tego warunku może doprowadzić do pojawienia się na metalowych elementach obudowy falownika niebezpiecznych potencjałów stanowiących duże zagrożenie zarówno dla obsługi jak i falownika.	

Zabudowa

W celu zapewnienia poprawnej i bezpiecznej pracy falownik musi być zainstalowany w pozycji pionowej na niepalnej ścianie lub płycie montażowej. Dodatkowo wymagana jest zabudowa zapewniająca spełnienie następujących warunków:

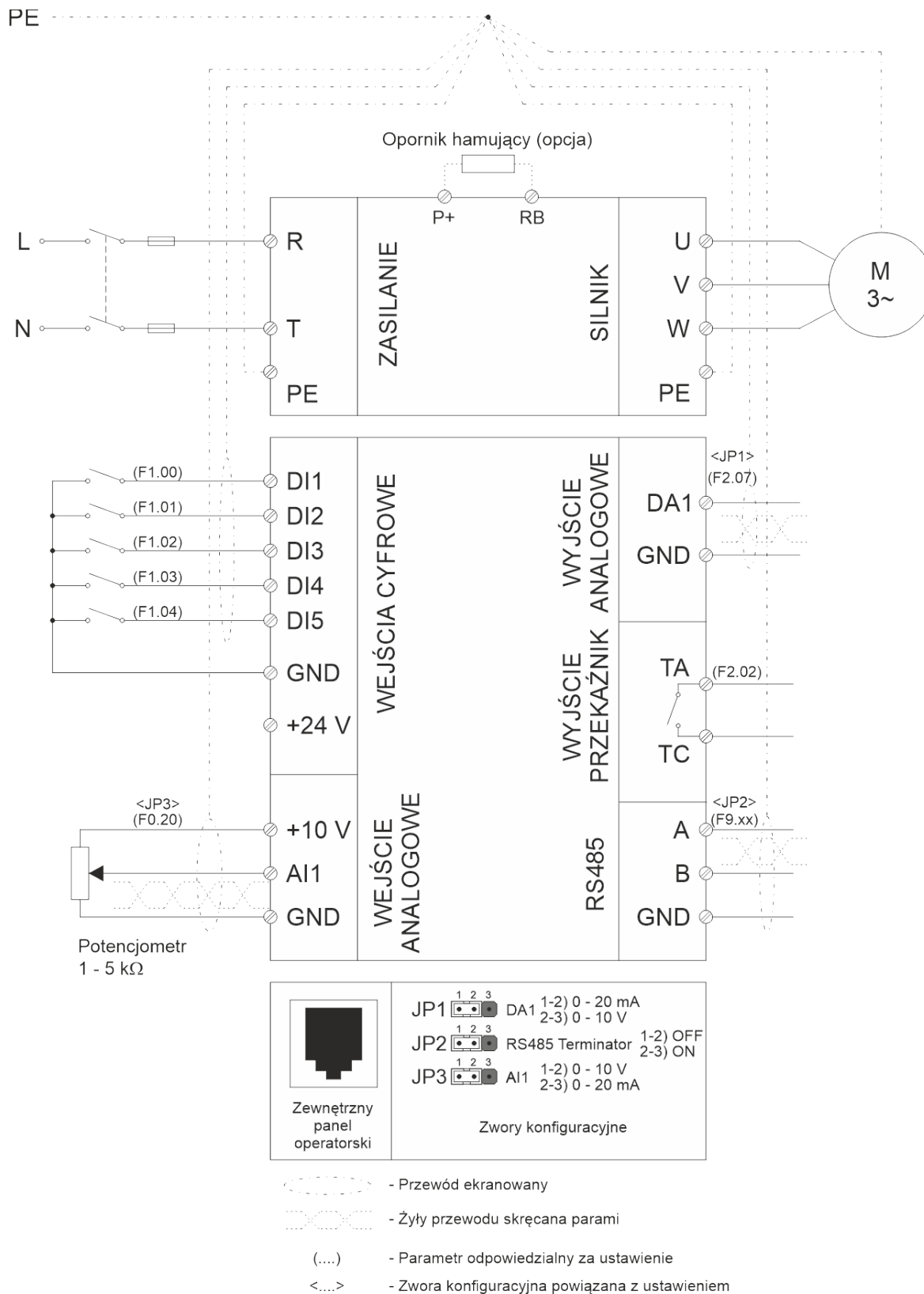
- 1) Temperatura otoczenia w przedziale $-10...+40^{\circ}\text{C}$
- 2) Zapewniona cyrkulacja powietrza pomiędzy zabudową falownika i otoczeniem
- 3) Zabezpieczająca przed dostaniem się do wnętrza kroplel wody, pary wodnej, pyłu, opiłków żelaza i innych ciał obcych.
- 4) Zabezpieczająca przed oddziaływaniem olejów, soli, agresywnych i wybuchowych gazów.
- 5) Zapewniająca odpowiednią przestrzeń pomiędzy falownikiem i sąsiednimi obiektami zgodnie z poniższym rysunkiem.



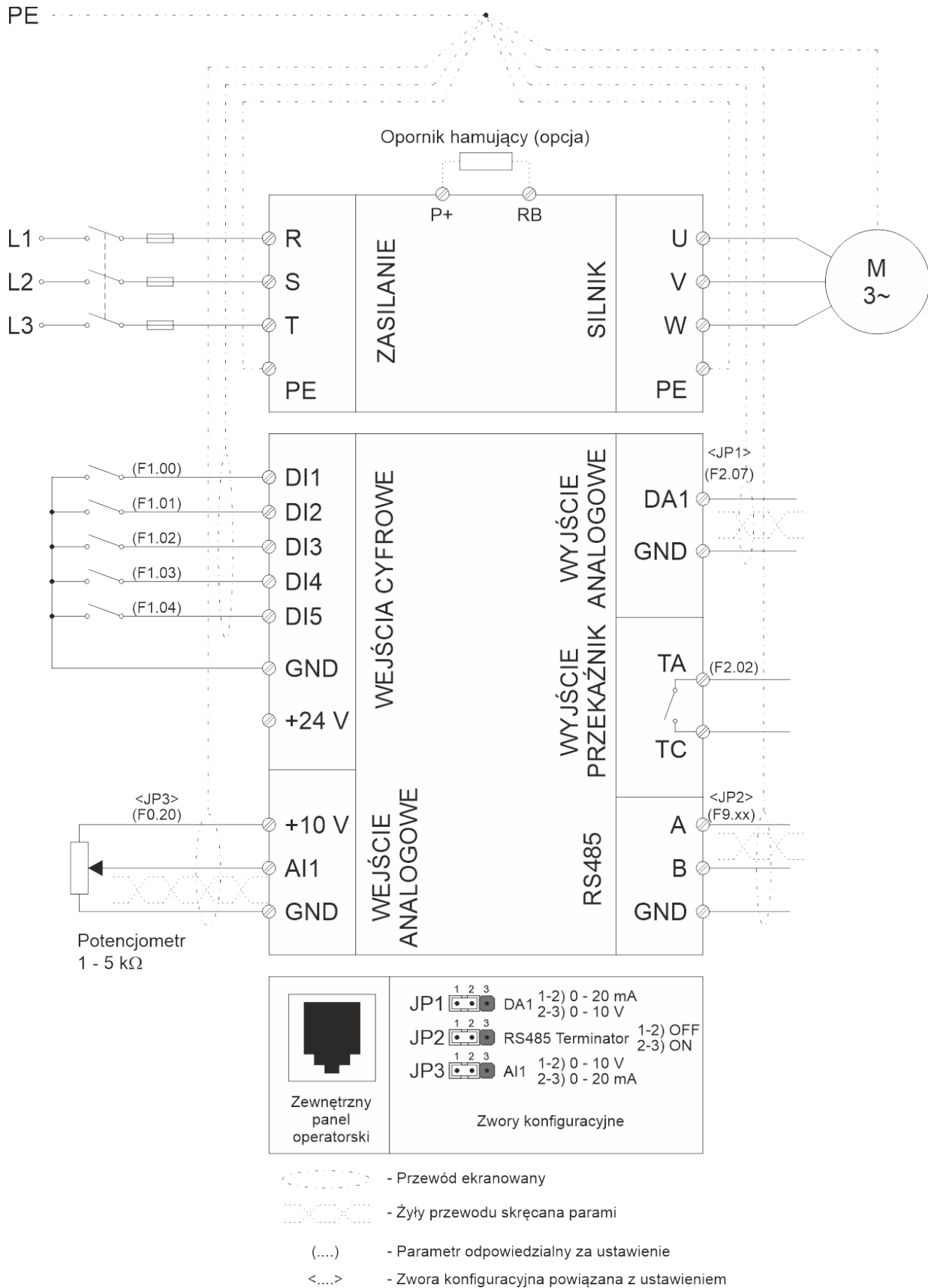
Rys. 3) Przykład prawidłowej zabudowy falownika

Część 3. Połączenia zewnętrzne

Schemat połączeń









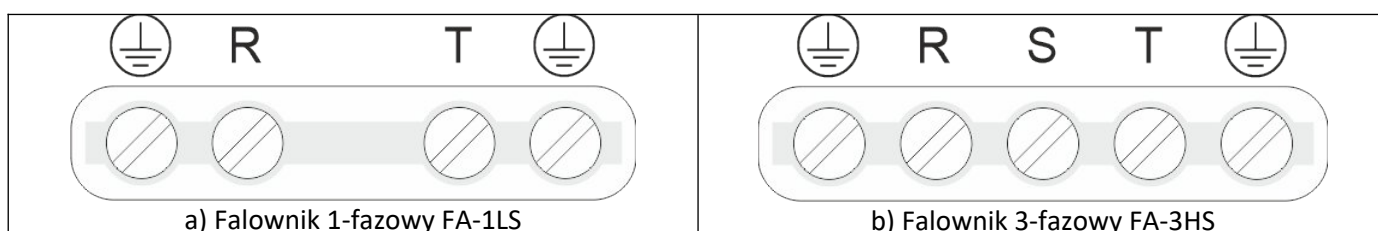
Rys. 4) Schemat podłączenia falownika 1-fazowego FA-1LS



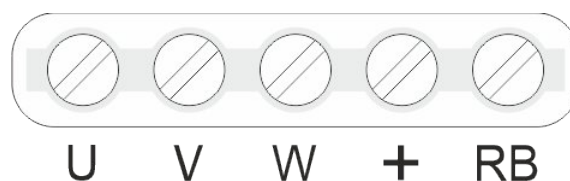
Rys. 5) Schemat podłączenia falownika 3-fazowego FA-3HS

Podłączenie obwodów mocy




	Zasilanie falownika musi być podłączone zgodnie ze wszelkimi obowiązującymi normami. Minimalna średnica przewodów zasilających powinna być zgodna z wytycznymi z tabeli „Dobór przewodów siłowych i zabezpieczeń nadprądowych”. W przypadku długich przewodów zalecane jest zwiększenie średnicy przewodów.	
	Jeżeli częstotliwość kluczkowania wyjścia falownika nie przekracza 3kHz, to maksymalna długość przewodów pomiędzy falownikiem i silnikiem nie może przekroczyć 50m. W przypadku wyższej częstotliwości kluczkowania odległość ta może ulec zmniejszeniu	
	Zalecane jest stosowanie pomiędzy falownikiem i silnikiem dedykowanych, ekranowanych przewodów silnikowych.	



Rys. 6) Listwa zaciskowa do podłączenia zasilania falownika











Rys. 7) Podłączenie silnika

Zacisk	Funkcja	Uwagi	
R	Zasilanie falownika		Kolejność podłączenia faz L1, L2, L3 nie ma znaczenia zarówno dla pracy falownika, jak i kierunku wirowania silnika. W przypadku falownika 1-fazowego zasilanie L-N należy podłączyć do zacisków R i T
S			
T			
+, RB	Rezystor hamujący	Zaciski do podłączenia zewnętrznego rezystora hamującego	
U	Silnik		Zaciski przeznaczone do podłączenia silnika
V			
W			
 /PE	Zerowanie		Konieczne jest zapewnienie skutecznego zerowania falownika i silnika.

Dobór przewodów siłowych i zabezpieczeń nadprądowych



Typ falownika	Prąd wejściowy	Prąd wyjściowy	Maksymalna moc silnika	Zabezpieczenie	Średnica przewodów
	A	A	kW	A	mm ²
FA-1LS-004	5.4	2.5	0.4	10	1.5
FA-1LS-007	8.2	4.0	0.7	16	2.5
FA-1LS-015	14.0	7.0	1.5	25	2.5
FA-1LS-022	23.0	10.0	2.2	40	4.0
FA-3HS-007	4.3	2.5	0.7	10	1.5
FA-3HS-015	5.0	3.8	1.5	10	1.5
FA-3HS-022	7.1	5.1	2.2	16	2.5
FA-3HS-040	10.5	9.0	4.0	25	2.5
FA-3HS-055	14.6	13.0	5.5	32	4.0

Podłączenie obwodów sterowniczych

	Należy zwrócić szczególną uwagę na odseparowanie obwodów sterowniczych od obwodów mocy. Przypadkowe połączenie obu obwodów grozi porażeniem obsługi i/lub uszkodzeniem falownika.	
	Należy zwrócić uwagę na maksymalne dopuszczalne napięcie które można podać na wejścia sterownicze falownika, oraz maksymalną obciążalność wyjść sterownika. Przekroczenie tych wartości może doprowadzić do uszkodzenia falownika.	
	W przypadku wykorzystywania wejść i wyjść analogowych zaleca się stosowanie przewodów ekranowanych.	
	Jeżeli sygnały analogowe przenoszone są na większe odległości, to w miarę możliwości należy korzystać z sygnałów prądowych (0-20mA lub 4-20mA) niż z sygnałów napięciowych.	



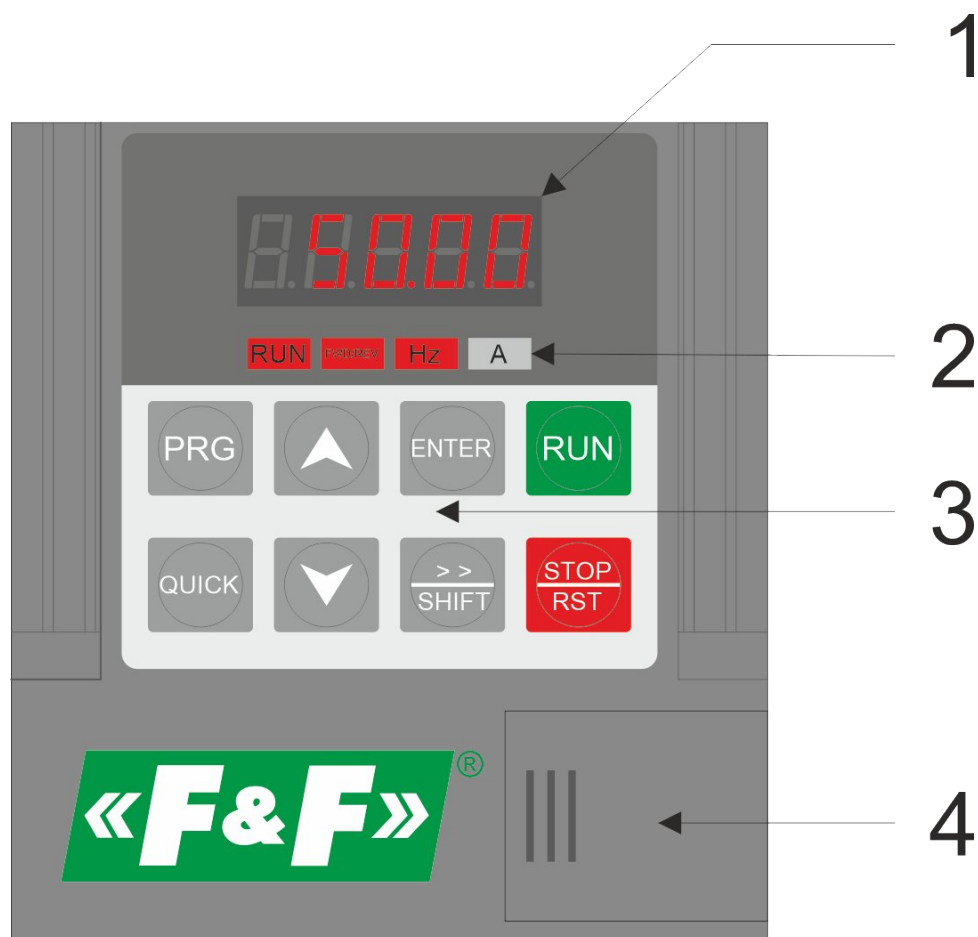
Rys. 8) Listwa zaciskowa obwodów sterowniczych

	Zacisk	Funkcja	Uwagi
Zasilanie	+10V	Wyjścia zasilacza pomocniczego +10V	Zasilacz pomocniczy przeznaczony głównie do zasilania potencjometrów podłączonych do wejść analogowych falownika
	GND		 Maksymalne dopuszczalne obciążenie zasilacza +10V wynosi 10mA. Przekroczenie prądu maksymalnego może doprowadzić do uszkodzenia zasilacza.
	+24V	Wyjścia zasilacza pomocniczego +24V	Zasilacz pomocniczy +24V można wykorzystać np. jako źródło zasilania dla czujników podłączonych do falownika.  Maksymalne dopuszczalne obciążenia zasilacza +24V wynosi 50mA . Przekroczenie prądu maksymalnego może doprowadzić do uszkodzenia zasilacza.
Wejście cyfrowe	DI1	Wielofunkcyjne wejście cyfrowe 1	<p>Zaciski wejść wielofunkcyjnych</p> <ul style="list-style-type: none"> - wejścia separowane galwanicznie (optycznie). - wyzwalamie wejść poziomem GND <p>Funkcje realizowane przez wejścia definiowane są w parametrach:</p> <p>F1.00 – Konfiguracja wejścia DI1 F1.01 – Konfiguracja wejścia DI2 F1.02 – Konfiguracja wejścia DI3 F1.03 – Konfiguracja wejścia DI4 F1.04 – Konfiguracja wejście DI5</p> <p>Logika wejść (reakcja na styk otwarty lub zamknięty) ustawiana parametrem F1.35.</p>
	DI2	Wielofunkcyjne wejście cyfrowe 2	
	DI3	Wielofunkcyjne wejście cyfrowe 3	
	DI4	Wielofunkcyjne wejście cyfrowe 4	
	DI5	Wielofunkcyjne wejście cyfrowe 5	
Wejście analogowe	AI1	Wielofunkcyjne wejście analogowe AI1	<ul style="list-style-type: none"> • Tryb pracy (napięciowy lub prądowy) dokonywany jest za pomocą zwory J3. Zwora w <ul style="list-style-type: none"> ○ pozycja 1-2) wejście napięciowe 0-10V (domyślnie), ○ pozycja 2-3) wejście prądowe 0 – 20mA. • Impedancja wejściowa 22kΩ dla wejścia napięciowego lub 500Ω dla wejścia prądowego.
Wy	TA	Wyjście przekaźnikowe – Styk NO	Wielofunkcyjne wyjście przekaźnikowe Maksymalna obciążalność styków (zarówno NO jak i

	Zacisk	Funkcja	Uwagi
Wyjście przekaźnikowe	TC	Wyjście przekaźnikowe – Styk COM	NC): 5A/250V AC 5A/30V DC Funkcja realizowane przez wyjście przekaźnikowe definiowane jest w parametrze F2.02 .
Wyjście analogowe	DA1	Wielofunkcyjne wyjście analogowe DA1	Logika sygnału wyjściowego ustawiana za pomocą zwory J1 : Pozycja 1-2) Wyjście prądowe 0...20mA Pozycja 2-3) Wyjście napięciowe 0...10V DC Funkcja realizowana przez wyjście DA1 konfigurowana jest za pomocą parametru F2.07 .
Wyjście komunikacyjne	485+	RS485 – Linia A	Wyjścia interfejsu komunikacyjnego RS485 obsługującego protokół Modbus RTU.
	485-	RS485 – Linia B	Parametry komunikacji ustawiane za pomocą parametrów z grupy F9 . Zwora J1 umożliwia podłączenie wewnętrznego rezystora terminującego koniec magistrali RS485: Pozycja 1-2) Rezystor odłączony (domyślnie) Pozycja 2-3) Rezystor włączony

Część 4. Panel sterowniczy

Opis elementów panelu sterowniczego






Rys. 9) Panel sterowniczy falownika









Głównymi elementami panelu sterowniczego falownika są:

- 1) Wielofunkcyjny, 5-znakowy wyświetlacz LED wykorzystywany do konfiguracji oraz wyświetlania parametrów pracy falownika.
- 2) Wskaźniki kontrolne

Kontrolka	Opis funkcji
	Sygnalizacja pracy (włączone zasilanie silnika)
	Wskaźnik kierunku wirowania silnika. W połączeniu z zapalonym wskaźnikiem RUN sygnalizuje:
	Wirowanie w kierunku „Przód”

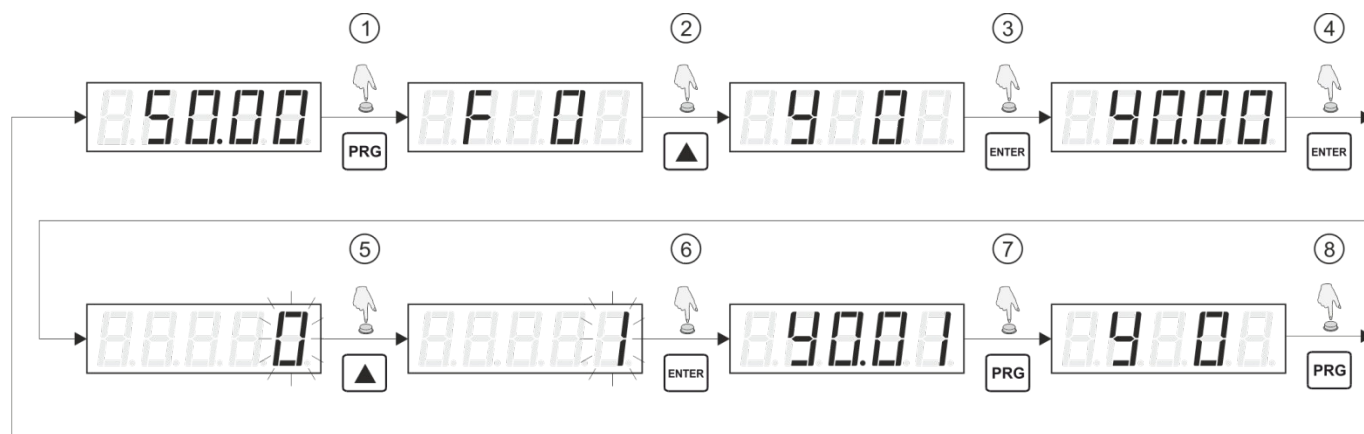
Kontrolka	Opis funkcji
	Wirowanie w kierunku „Tył”
	Kontrolka sygnalizująca że wyświetlacz (1) wskazuje wartość częstotliwości [Hz]
	Kontrolka sygnalizująca że wyświetlacz (2) wskazuje wartość prądu [A]

3) Przyciski sterownicze

Kontrolka	Opis funkcji
	<ul style="list-style-type: none"> W trybie wyświetlania statusu - wejście do głównego menu konfiguracji falownika, w trybie wyświetlania menu – przejście do nadrzędnego poziomu menu, w trybie edycji parametru – wyjście z edycji bez zapamiętywania wprowadzonych zmian.
	<ul style="list-style-type: none"> W trybie wyświetlania statusu – przełączanie pomiędzy wyświetlanymi wartościami statusowymi, W trybie edycji parametru – przejście do edycji kolejnej cyfry parametru.
 	<ul style="list-style-type: none"> W trybie wyświetlania statusu, gdy ustawione jest zadawanie prędkości z panelu operatorskiego – zwiększanie i zmniejszanie prędkości silnika, w trybie wyświetlania menu – przechodzenie pomiędzy kolejnymi parametrami z bieżącej grupy parametrów, w trybie ustawiania wartości parametru przyciski umożliwiają zwiększanie i zmniejszanie wartości edytowanego parametru.
	<ul style="list-style-type: none"> Zatwierdza wprowadzoną wartość parametru i wychodzi z trybu edycji parametru.
	<ul style="list-style-type: none"> Uruchomienie silnika (jeżeli falownik skonfigurowany jest do sterowania przy pomocy panelu operatorskiego).
	<ul style="list-style-type: none"> Zatrzymanie silnika (jeżeli falownik skonfigurowany jest do sterowania przy pomocy panelu operatorskiego), Potwierdzenie błędu i skasowanie informacji o błędzie.
	<ul style="list-style-type: none"> Programowany przycisk wielofunkcyjny. Bieżąca funkcja przycisku ustawiana jest za pomocą parametru F6.21.

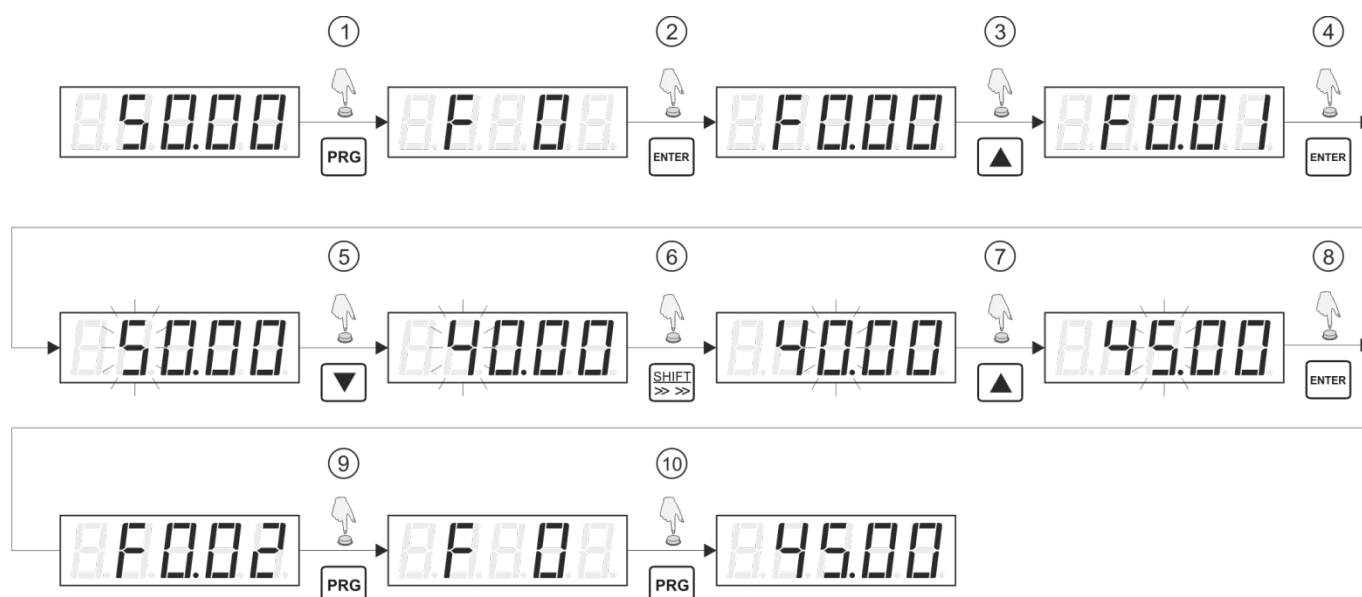
- 4) Zaślepka pod którą znajduje się gniazdo do podłączenia zewnętrznego panelu operatorskiego oraz zworki JP1-JP3 do konfiguracji min. wejścia i wyjścia analogowego.

Sposób korzystania z panelu sterowniczego falownika, oraz ustawianie wartości parametrów przedstawiony jest na Rys. 10 i Rys. 11.



Rys. 10) Przykład postępowania – przywrócenie konfiguracji domyślnej

1. W trybie wyświetlania monitora należy nacisnąć przycisk **PRG** co spowoduje przejście do trybu menu i wyświetlenie symbolu pierwszej grupy parametrów (**F0**).
2. Za pomocą przycisków **Góra** lub **Dół** należy przejść do właściwej grupy parametrów – w tym wypadku do grupy **Y0**.
3. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje wejście do wybranej grupy parametrów i wyświetlenie pierwszego parametru grupy (**Y0.00**)
4. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do edycji wybranego parametru (**Y0.00**) i wyświetlenie wartości edytowanego parametru. Edytowana wartość symbolizowana jest poprzez mruganie odpowiadającej jej cyfry.
5. Za pomocą przycisków **Góra** lub **Dół** ustawiamy żądaną wartość parametru – w tym wypadku 1.
6. Naciśnięcie przycisku **ENTER** zatwierdza nową wartość parametru i wychodzi z trybu edycji.
Uwaga: Aby wyjść z trybu edycji parametru bez zatwierdzenia wprowadzonej zmiany należy nacisnąć przycisk **PRG**.
7. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do nadrzędnego poziomu menu – **Y0**.
8. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do trybu wyświetlania statusu.



Rys. 11 Przykład postępowania – zmiana częstotliwości zadanej



1. W trybie wyświetlania monitora należy nacisnąć przycisk **PRG** co spowoduje przejście do trybu menu i wyświetlenie symbolu pierwszej grupy parametrów (**F0**).
 2. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje wejście do wybranej grupy parametrów i wyświetlenie pierwszego parametru grupy (**F0.00**)
 3. Za pomocą przycisków **Góra** lub **Dół** należy wybrać żądany numer parametru – w tym wypadku **F0.01**
 4. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do edycji wybranego parametru (**F0.01**) i wyświetlenie wartości edytowanego parametru. Edytowana wartość symbolizowana jest poprzez mruganie odpowiadającej jej cyfry
 5. Za pomocą przycisków **Góra** lub **Dół** ustawiamy żądaną wartość edytowanej cyfry parametru
 6. Naciśnięcie przycisku **SHIFT** przesuwa pole edycji na kolejną pozycję
 7. Za pomocą przycisków **Góra** lub **Dół** należy nastawić żądaną wartość edytowanej cyfry.
 8. Jeżeli edytowane będą kolejne cyfry parametru to należy powtórzyć kroki 5 i 6. Po ustawieniu wszystkich cyfr parametru należy zatwierdzić nową wartość poprzez naciśnięcie przycisku **ENTER**.
- Uwaga:** Aby wyjść z trybu edycji parametru bez zatwierdzenia wprowadzonej zmiany należy nacisnąć przycisk **PRG**
9. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do nadrzędnego poziomu menu – **F0**.
 10. Naciśnięcie przycisku **ENTER** powoduje przejście do trybu wyświetlania statusu.

Stan falownika

Bieżący stan falownika można monitorować za pośrednictwem parametrów wyświetlanych na monitorze LED znajdującym się na panelu operatorskim. Jeżeli falownik znajduje się w trybie wyświetlania statusu (czyli nie jest wyświetlane menu falownika, ani nie jest w trybie edycji parametru) to za pomocą przycisku **SHIFT** można przełączać się pomiędzy wyświetlanymi wartościami. Lista wyświetlanych parametrów zależy od tego czy silnik jest uruchomiony, czy zatrzymany.



Jeżeli silnik jest uruchomiony, to możliwe jest wyświetlenie wartości w sumie 26 różnych parametrów. Między innymi informacji o: aktualnej i zadanej częstotliwości, napięciu zasilania toru DC, napięciu i prądzie wyjściowym, mocy silnika, stanie wejść i wyjść (analogowych i cyfrowych), ...



Jeżeli silnik jest zatrzymany to możliwe jest wyświetlenie wartości 16 różnych parametrów. Między innymi informacji o zadanej częstotliwości, napięcie zasilania toru DC, stanie wejść i wyjść (analogowych i cyfrowych), ...

	Lista parametrów które wyświetlane będą w trybie statusu podczas pracy silnika konfigurowana jest za pomocą parametrów F6.01 i F6.02 . Natomiast lista parametrów wyświetlanych w trybie statusu przy zatrzymanym silniku konfigurowana jest za pomocą parametru F6.03 .	
---	---	---

Zabezpieczenie nastaw

Możliwe jest zabezpieczenie nastaw falownika przed nieautoryzowanym dostępem. W tym celu należy ustawić wartość parametru **Y0.01** na niezerową wartość. Wartość zapisana do parametru **Y0.01** (z przedziału 1 – 65535) będzie nowym hasłem wymaganym aby uzyskać dostęp do konfiguracji falownika.

	Jeżeli falownik ma ustawione hasło zabezpieczające przed zmianą konfiguracji to po naciśnięciu przycisku PRG i próbie wejścia do menu zostanie wyświetlony ciąg ----- . Aby uzyskać dostęp do konfiguracji należy wpisać prawidłową wartość hasła i zatwierdzić wybór poprzez ponowne naciśnięcie przycisku PRG . Aby wyłączyć zabezpieczenie dostępu do konfiguracji należy najpierw wprowadzić prawidłowe hasło, następnie wejść do parametru Y0.01 i ustawić jego wartość na 0.	
---	--	---

	W przypadku ustawienia hasła należy dopilnować aby nie uległo ono zagubieniu lub zapomnieniu, gdyż może to doprowadzić do braku możliwości zmiany konfiguracji falownika.	
---	---	---

Część 5. Konfiguracja falownika

Grupy parametrów

Kod	Grupa	Opis	Więcej Str.
d0	Funkcje monitorujące	Parametry odpowiadające za informacje wyświetlane na wyświetlaczu LED falownika w trybie monitorowania (normalna praca falownik).	20
F0	Funkcje podstawowe	Podstawowa konfiguracja falownika, w tym min.: <ul style="list-style-type: none"> określanie sposobu sterowania silnikiem (sterowanie U/f lub sterowanie wektorowe) sposób uruchamiania i zatrzymywania napędu źródło zadawania prędkości czas przyspieszania i zwalniania 	22
F1	Funkcje wejść	Konfiguracja wejść analogowych i cyfrowych	31
F2	Funkcje wyjść	Konfiguracja wyjść analogowych i cyfrowych	41
F3	Funkcje START-STOP	Parametry sposób uruchamiania i zatrzymywania silnika, w tym min.: <ul style="list-style-type: none"> krzywą przyspieszania i hamowania sposób zatrzymania silnika (hamowanie lub wybieg) hamowanie prądem stałym i konfiguracja modułu hamującego. 	45
F4	Charakterystyka U/f	Grupa parametrów umożliwiająca zdefiniowanie własnej charakterystyki sterowania U/f	49
F5	Sterowanie wektorowe	Parametry konfigurujące pracę napędu z aktywnym trybem sterowania wektorowego.	52
F6	Panel operatorski	Parametry konfigurujące działanie panelu operatorskiego, w tym min.: <ul style="list-style-type: none"> sposób działania przycisku STOP konfiguracja parametrów wyświetlanych w trybie statusowym informacje o czasie pracy, temperaturze, itp. 	54
F7	Parametry pomocnicze	Parametry związane min. z pracą w trybie JOG, definiowaniem zabronionych obszarów częstotliwości, zezwoleniem na wirowanie w obu kierunkach.	57
F8	Zabezpieczenia	Konfiguracja zabezpieczeń falownika	64
F9	Komunikacja	Konfiguracja połączenia RS485	67
E1	Tryb PLC	Konfiguracja parametrów pracy w trybie wieloprędkościowym oraz parametry związane z realizacją prostego sterowania PLC.	68
E2	Regulator PID	Parametry wbudowanego regulatora PID umożliwiającego wykorzystanie falownika do budowy układu sterowania z pętlą sprzężenia zwrotnego.	71

Kod	Grupa	Opis	Więcej Str.
b0	Parametry silnika	Konfiguracja parametrów silnika dołączonego do falownika	74
y0	Zabezpieczenia i ustawienia domyślne	Ustawianie kodu dostępu do falownika i przywracanie ustawień domyślnych.	75
y1	Błędy	Rejestr błędów falownika	77


Funkcje monitorujące

Kod	Funkcja	Opis	Jednostka														
d0.00	Częstotliwość wyjściowa	Częstotliwość napięcia wyjściowego	Hz														
d0.01	Częstotliwość zadana	Zadana częstotliwość napięcia wyjściowego	Hz														
d0.02	Napięcie DC	Wartość napięcia DC na torze pośrednim falownika	V														
d0.03	Napięcie wyjściowe	Wartość skuteczna napięcia wyjściowego	V														
d0.04	Prąd wyjściowy	Wartość skuteczna prądu wyjściowego	A														
d0.05	Moc wyjściowa	Bieżąca wartość mocy czynnej pobieranej przez silnika	kW														
d0.06	Moment wyjściowy	Aktualna wartość momentu napędowego – wartość odniesiona do wartości znamionowej obliczonej na podstawie danych podłączonego silnika.	%														
d0.07	Stan wejść cyfrowych	<p>Stan wejść cyfrowych. Parametr zapisany jest w postaci liczby szesnastkowej o wartościach od 0x00 do 0x1F według poniższego schematu:</p> <div style="text-align: center;"> <table border="1"> <tr> <td>Mnożnik:</td> <td>2⁵</td> <td>2⁴</td> <td>2³</td> <td>2²</td> <td>2¹</td> <td>2⁰</td> </tr> <tr> <td>Bit:</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> </div> <p>Każdemu wejściu odpowiada jeden bit wartości parametru d0.07. Wartość 1 danego bitu oznacza wejście aktywne, a wartość 0 – wejście nieaktywne.</p>	Mnożnik:	2 ⁵	2 ⁴	2 ³	2 ²	2 ¹	2 ⁰	Bit:	5	4	3	2	1	0	-
Mnożnik:	2 ⁵	2 ⁴	2 ³	2 ²	2 ¹	2 ⁰											
Bit:	5	4	3	2	1	0											
d0.08	Stan wyjść cyfrowych	<p>Stan wyjść cyfrowych. Parametr zapisany jest w postaci liczby szesnastkowej o wartościach od 0x00 do 0x02 według poniższego schematu:</p> <div style="text-align: center;"> <table border="1"> <tr> <td>Mnożnik:</td> <td>2⁴</td> <td>2³</td> <td>2²</td> <td>2¹</td> <td>2⁰</td> </tr> <tr> <td>Bit:</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> </div> <p>Ustawiony drugi bit (d0.08 = 2), oznacza wyjście aktywne, wartość 0 – wyjście nieaktywne.</p>	Mnożnik:	2 ⁴	2 ³	2 ²	2 ¹	2 ⁰	Bit:	4	3	2	1	0	-		
Mnożnik:	2 ⁴	2 ³	2 ²	2 ¹	2 ⁰												
Bit:	4	3	2	1	0												

Kod	Funkcja	Opis	Jednostka					
d0.09	Wejście analogowe AI1	Wartość napięcia na wejściu analogowym AI1.	V					
d0.12	Licznik impulsów	Liczba impulsów zliczonych podczas pracy z wykorzystaniem wejść impulsowych.	-					
d0.14	Prędkość silnika	Rzeczywista prędkość obrotowa silnika przeliczona na obr/min.	obr/min					
d0.15	PID – Wartość zadana	Wartość zadana w układzie regulacji PID	%					
d0.16	PID – Sprzężenie zwrotne	Wartość sprzężenia zwrotnego w układzie regulacji PID	%					
d0.17	PLC – Krok	W trybie sterowania PLC parametr d0.17 wskazuje który krok programu jest aktualnie wykonywany	-					
d0.20	Pozostały czas pracy	Jeżeli falownik ustawiony jest na zadany czas pracy (np. w trybie PLC), to parametr d0.20 wskazuje czas pozostały do zakończenia cyklu pracy.	min					
d0.22	Czas załączenia	Czas od momentu ostatniego załączenia zasilania falownika.	min					
d0.23	Czas pracy	Bieżący czas pracy silnika (mierzony od momentu ostatniego załączenia zasilania).	min					
d0.25	Stan zadany	Wartość stanu (częstotliwości, momentu lub inna) zadana do falownika za pomocą zdalnego portu komunikacyjnego.	%					
d0.27	Zadana częstotliwość – główne źródło	Częstotliwość zadana za pośrednictwem głównego źródła zadawania częstotliwości. Uwaga: Główne źródło częstotliwości wybierane jest za pomocą parametru F0.03.	Hz					
d0.28	Zadana częstotliwość – pomocnicze źródło	Częstotliwość zadana za pośrednictwem pomocniczego źródła zadawania częstotliwości. Uwaga: Pomocnicze źródło zadawania częstotliwości wybierane jest za pomocą parametru F0.04.	Hz					
d0.35	Bieżący stan falownika	Stan falownik opisany jest w postaci bitowej. Znaczenie poszczególnych bitów parametru d0.35 przedstawione jest na poniższym rysunku: <div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>Bit: 4 3 2 1 0</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">4</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">3</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">2</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">1</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">0</td> </tr> </table> </div> <div> <p>00 - Silnik zatrzymany 01 - Praca - Kierunek „Przód” 10 - Praca - Kierunek „Tył”</p> <p>00 - Stała prędkość 01 - Przyspieszanie 10 - Hamowanie</p> <p>0 - Prawidłowe napięcie DC 1 - Zbyt niskie napięcie DC</p> </div> </div>	4	3	2	1	0	-
4	3	2	1	0				
d0.37	Wejście AI1 – poprzedni stan	Poprzednia wartość napięcia na wejściu analogowym AI1.	V					

Funkcje podstawowe

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian		
F0.00	Tryb sterowania	Bezczujnikowe sterowanie wektorowe	0	-	2	T	
		Sterowanie według krzywej U/f (sterowanie skalarne)	2				
<p>0. Bezczujnikowe sterowanie wektorowe Sterowanie napędu w oparciu o dokładny model elektryczny silnika. Umożliwia uzyskanie zdecydowanie lepszej jakości regulacji prędkości i momentu w bardzo szerokim zakresie częstotliwości. Przeznaczony do pracy w układzie z jednym silnikiem. Do prawidłowego działania sterowania wektorowego wymagana jest precyzyjna identyfikacja parametrów silnika.</p> <p>2. Sterowanie według krzywej U/f (sterowanie skalarne) Sterowanie silnika według charakterystyki U/f nie korzysta z modelu zasilanego silnika w związku z tym nie jest zalecane do stosowania w przypadku napędów w których wymagana jest duża dynamika prędkości, duże wartości momentu napędowego przy małych częstotliwościach lub krótkie czasy rozpędzania i zatrzymywania silnika. Sterowanie U/f zaleca się natomiast stosować w aplikacjach gdzie falownik pracuje jako generator o zmiennej częstotliwości lub w układach wielosilnikowych.</p>							
F0.01	Częstotliwość zadawana z klawiatury	Zadana częstotliwość pracy silnika	Hz	50	T		
<p>Parametr F0.01 może przyjmować dowolną wartość z przedziału od zera do częstotliwości maksymalnej (parametr F0.19).</p> <p>Uwaga: Jeżeli jako źródło zadawania częstotliwości ustawiony jest tryb sterowania wielokrokowego lub też tryb motopotencjometru, to parametr F0.01 pozwala określić początkową wartość częstotliwości.</p>							
F0.02	Krok częstotliwości	Krok z jakim może być zadawana częstotliwość	0.1	1	Hz	2	T
			0.0	2			
			1	2			
<p>Uwaga: Parametr F0.02 wpływa na ustawienia wszystkich wielkości związanych z zadawaniem częstotliwości.</p> <p>Jeżeli parametr F0.02 ustawiony jest na wartość 1, to maksymalna częstotliwość wyjściowa wynosić może 3200.0 Hz. Jeżeli F0.02 ustawiony jest na 2 (domyślnie), to maksymalna częstotliwość wyjściowa wynosi 320.00 Hz.</p>							
F0.03	Główne źródło zadawania częstotliwości	Klawiatura - przyciski Góra/Dół , zaciski Góra/Dół – bez zachowania wartości przy zaniku zasilania.	0	-	0	T	
		Klawiatura - przyciski Góra/Dół , zaciski Góra/Dół – z zachowaniem stanu przy zaniku zasilania	1				
		Wejście analogowe A11	2				
		Potencjometr na zewnętrznym panelu operatorskim	4				
		Tryb wielokrokowy	6				
		Tryb PLC	7				
		Regulator PID	8				
		Zdalne sterowanie (RS485)	9				
<p>0 - Klawiatura - przyciski Góra/Dół, zaciski Góra/Dół – bez zachowania wartości po zaniku zasilania Jeżeli wybrana została wartość 0, to w załączenie silnika nastąpi na częstotliwość ustawioną w parametrze F0.01. Zmianę częstotliwości można dokonać poprzez przyciski Góra/Dół znajdujące się na panelu</p>							

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
	<p>operatorskim, lub poprzez wejścia cyfrowe do których przyporządkowane zostały rozkazy Góra/Dół. W momencie wyłączenia zasilania aktualnie ustawiona częstotliwość nie zostanie zachowana.</p> <p>1 – Klawiatura – przyciski Góra/Dół, zaciski Góra/Dół – z zachowaniem wartości po zaniku zasilania Jeżeli wybrana została wartość 0, to w załączenie silnika nastąpi na częstotliwość ustawioną w parametrze F0.01. Zmianę częstotliwości można dokonać poprzez przyciski Góra/Dół znajdujące się na panelu operatorskim, lub poprzez wejścia cyfrowe do których przyporządkowane zostały rozkazy Góra/Dół. Zmiana częstotliwości powoduje automatyczną zmianę wartości parametru F0.01, tak więc po zaniku zasilania i ponownym uruchomieniu silnika rozruch nastąpi od ostatnio nastawionej wartości częstotliwości. Uwaga: Parametr F0.09 określa dodatkowo zachowanie aktualnie nastawionej częstotliwości przy zatrzymaniu silnika. Ustawienie F0.09 nie ma wpływu na zachowanie wartości przy zaniku zasilania.</p> <p>2 – Wejście analogowe AI1</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;">  <p>Wejście analogowe AI1 ustawione jest domyślnie jako pomocnicze źródło częstotliwości (parametr F0.04). Aby umożliwić AI1 jako głównego źródła częstotliwości należy najpierw zmienić ustawienie parametru F0.04.</p> </div> <p>4 – Potencjometr na zewnętrznym panelu operatorskim</p> <p>Szczegółowa zależność pomiędzy wartością wejściowego sygnału analogowego, a częstotliwością wyjściową jest szczegółowo konfigurowana za pomocą parametrów F1.12...F1.25.</p> <p>6 – Tryb wielokrokowy Możliwe jest zaprogramowanie do czterech wejść binarnych tak aby różna kombinacja stanów podawanych na te wejścia generowała będzie różne częstotliwości wyjściowe. W przypadku wykorzystania wszystkich czterech wejść możliwe jest ustawienie szesnastu różnych poziomów prędkości. Szczegółowa konfiguracja pracy w trybie wieloprędkościowym realizowana jest przez parametry E1.00..E1.15.</p> <p>7 – Tryb PLC W trybie prostego sterowania PLC możliwe jest zdefiniowanie do szesnastu różnych kroków (definiowanych jako prędkość, czas przyspieszania i zwalniania, czas trwania) które automatycznie wykonywane będą przez falownik. Szczegółowa konfiguracja trybu PLC realizowana jest przez parametry grupy E1.</p> <p>8 – Regulator PID Źródło zadawania częstotliwości wykorzystywane będzie jako źródło wartości zadanej lub sprzężenia zwrotnego. Do prawidłowej pracy regulatora PID należy dodatkowo skonfigurować parametry z grupy E2.</p> <p>9 – Sterowanie zdalne Częstotliwość wyjściowa zadawana jest zdalnie za pomocą rozkazów przesyłanych przez interfejs RS-485 i protokół Modbus RTU</p>				
F0.04	Pomocnicze źródło zadawania częstotliwości	Klawiatura - przyciski Góra/Dół , zaciski Góra/Dół – bez zachowania wartości przy zaniku zasilania.	0		
		Klawiatura - przyciski Góra/Dół , zaciski Góra/Dół – z zachowaniem stanu przy	1		

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
		zaniku zasilania				
		Wejście analogowe A11	2			
		Potencjometr na zewnętrznym panelu operatorskim	4			
		Tryb wielokrokowy	6			
		Tryb PLC	7			
		Regulator PID	8			
		Zdalne sterowanie (RS485)	9			
Uwaga: Działanie poszczególnych nastaw jest analogiczne do tych z parametru F0.03 i zostało bliżej omówione wraz z tamtym parametrem.						
F0.05	Wybór częstotliwości odniesienia dla źródła pomocniczego	Częstotliwość za pomocą źródła pomocniczego zadawana będzie w odniesieniu do częstotliwości maksymalnej	0	-	0	N
		Częstotliwość za pomocą źródła pomocniczego zadawana będzie w odniesieniu do częstotliwości głównego źródła	1			
F0.06	Zakres zmian dla pomocniczego źródła zadawania częstotliwości	0 – 150%	%	100	N	
<p>Parametry F0.05 i F0.06 wykorzystuje się jeżeli włączone jest powiązanie głównego źródła zadawania częstotliwości z pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości (parametr F0.07 = 1, 3 lub 4). W takim wypadku:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parametr F0.05 określa czy zakres regulacji częstotliwości dla źródła pomocniczego będzie zawierał się w przedziale od 0 do częstotliwości maksymalnej (F0.05 = 0), lub od zera do częstotliwości określonej przez główne źródło zadawania częstotliwości (F0.05 = 1). • Parametr F0.06 określa zakres zmian wprowadzanych przez pomocnicze źródło częstotliwości. <p>Wypadkowa wielkość działania pomocniczego źródła zadawania częstotliwości będzie złożeniem wartości z parametrów F0.05 i F0.06.</p>						
F0.07	Relacja pomiędzy głównym i pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości	Cyfra jednostek – xX – Wybór źródła zadawania częstotliwości		-	00	N
		Częstotliwość zadawana za pomocą głównego źródła	0			
		Wypadkowa częstotliwość jest wynikiem arytmetycznego złożenia sygnałów ze źródła głównego i pomocniczego. Działanie określające zależność pomiędzy źródłem głównym i pomocniczym definiowana jest na drugiej cyfrze parametru	1			
		Przełączanie pomiędzy głównym i pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości	2			
		Przełączanie pomiędzy źródłem głównym, a złożeniem arytmetycznym sygnałów ze źródła głównego i pomocniczego.	3			
Przełączanie pomiędzy źródłem pomocniczym, a złożeniem arytmetycznym sygnałów ze źródła głównego i	4					

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
		pomocniczego.			
		Cyfra dziesiątek – Xx – Określenie relacji pomiędzy głównym i pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości.			
		Główne + Pomocnicze	0		
		Główne - Pomocnicze	1		
		Max(Główne, Pomocnicze)	2		
		Min(Główne, Pomocnicze)	3		

Parametr F0.07 pozwala określić zależność pomiędzy głównym i pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości. Parametr składa się z dwóch cyfr:

1 cyfra (na pozycji jednostek):

0 – Częstotliwość zadawana za pomocą głównego źródła

Częstotliwość zadawana jest wyłącznie przy pomocy głównego źródła zadawania częstotliwości (ustawianego za pomocą parametru **F0.03**).

1 – Arytmetyczne złożenie źródła głównego i pomocniczego

Wypadkowa częstotliwość jest wynikiem wykonania operacji arytmetycznej (ustawianej w drugiej cyfrze parametru) pomiędzy głównym i pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości.

2 – Przełączenie pomiędzy źródłem głównym i pomocniczym

Wybór czy częstotliwość ustawiana jest za pomocą źródła głównego czy pomocniczego dokonywany jest za pomocą jednego z wejść cyfrowych do którego przyporządkowana jest funkcja o kodzie 18 (Przełączanie źródła zadawania częstotliwości – więcej przy opisie parametrów **F1.00..F1.07**).

Jeżeli wejście do którego przyporządkowana jest funkcja przełączania źródeł jest nieaktywne, to wtedy częstotliwość zadawana jest za pomocą źródła głównego. Jeżeli wejście przełączania źródeł jest aktywne, to wtedy częstotliwość zadawana jest za pomocą źródła pomocniczego.

3 – Przełączenie pomiędzy źródłem głównym i złożeniem arytmetycznym źródła głównego i pomocniczego

Analogicznie jak dla poprzedniej wartości. Jeżeli wejście przełączania źródeł jest nieaktywne, to częstotliwość zadawana jest za pomocą źródła głównego. Jeżeli wejście przełączania źródeł jest aktywne, to częstotliwość określana jest jako wynik operacji arytmetycznej (ustawionej na drugiej cyfrze parametru) pomiędzy źródłem głównym i pomocniczym.

4 – Przełączenie pomiędzy źródłem pomocniczym i złożeniem arytmetycznym źródła głównego i pomocniczego

Analogicznie jak dla dwóch poprzednich wartości. Jeżeli wejście przełączania źródeł jest nieaktywne, to częstotliwość zadawana jest za pomocą źródła pomocniczego. Jeżeli wejście przełączania źródeł jest aktywne, to częstotliwość określana jest jako wynik operacji arytmetycznej (ustawionej na drugiej cyfrze parametru) pomiędzy źródłem głównym i pomocniczym.

2 cyfra (na pozycji dziesiątek):

Ustawienie to ma sens tylko wtedy, gdy pierwsza cyfra parametru wymusza wykonanie złożenia częstotliwości ze źródła głównego i pomocniczego.

0 – Główne + Pomocnicze

Wypadkowa częstotliwość jest sumą arytmetyczną częstotliwości zadanej za pomocą źródła głównego i pomocniczego.

1 – Główne – Pomocnicze

Wypadkowa częstotliwość jest wynikiem odjęcia od częstotliwości zadanej przez główne źródło częstotliwości zadanej przez źródło pomocnicze.

2 – Max(Główne, Pomocnicze)

Częstotliwość ustawiana jest na większą z wartości które w danym momencie zadawane są przez główne i pomocnicze źródło zadawania częstotliwości.


3 – Min(Główne, Pomocnicze)

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
Częstotliwość ustawiana jest na mniejszą z wartości które w danym momencie zadawane są przez główne i pomocnicze źródło zadawania częstotliwości.						
F0.08	Przesunięcie częstotliwości	Jeżeli źródło zadawania częstotliwości ustawione jest jako złożenie arytmetyczne sygnałów ze źródła głównego i pomocniczego, to parametr F0.08 pozwala wymusić dodatkowe przesunięcie wypadkowej częstotliwości. W takim wypadku częstotliwość zadana będzie wynikiem działania arytmetycznego pomiędzy źródłem głównym i pomocniczym zsumowanym z przesunięciem F0.08 . Przesunięcie częstotliwości można ustawić w przedziale od 0.00Hz do wartości maksymalnej określonej przez parametr F0.19 .	Hz	0.00	N	
F0.09	Pamięć ustawienia częstotliwości	Nastawiona częstotliwość nie zostanie zapamiętana po naciśnięciu przycisku STOP	0	-	1	N
		Nastawiona częstotliwość zostanie zachowana po naciśnięciu przycisku STOP .	1			
<p>Jeżeli częstotliwość zadawana jest w sposób cyfrowy (np. za pomocą przycisków/zacisków Góra/Dół) to parametr F0.09 pozwala określić czy po zatrzymaniu silnika zapamiętana będzie ostatnio ustawiona wartość częstotliwości.</p> <p>0 - Częstotliwość nie zostanie zapamiętana Po zatrzymaniu silnika bieżące ustawienie częstotliwości zostanie porzucone. Ponowne załączenie silnika rozpocznie się od częstotliwości początkowej zdefiniowanej w parametrze F0.01.</p> <p>1 – Częstotliwość zostanie zapamiętana Po zatrzymaniu silnika bieżące ustawienie częstotliwości zostanie zachowane. Ponowne uruchomienie silnika rozpocznie się od częstotliwości jaka była ustawiona w momencie poprzedniego zatrzymania silnika.</p>						

F0.10	Działanie rozkazu Góra/Dół	Korekcja aktualnej częstotliwości	0	-	0	T		
		Korekcja zadanej częstotliwości	1					
<p>Jeżeli częstotliwość zadawana jest w sposób cyfrowy (za pomocą przycisków/zacisków Góra/Dół), to parametr F0.10 pozwala określić czy rozkazy Góra/Dół mają wpływ na bieżącą częstotliwość silnika, czy też zmieniają zadaną wartość częstotliwości.</p>								
<table border="1"> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td>Różnica w działaniu parametru F0.10 jest szczególnie widoczna podczas przyspieszania/hamowania z długimi czasami rozbiegu i zatrzymania. W pierwszym wypadku rozkaz Góra/Dół działając na aktualną częstotliwość powoduje że przyspieszanie/zwalnianie odbywa się szybciej. Natomiast w drugim wypadku różnica będzie później – po osiągnięciu nowej częstotliwości zadanej.</td> </tr> </table>								Różnica w działaniu parametru F0.10 jest szczególnie widoczna podczas przyspieszania/hamowania z długimi czasami rozbiegu i zatrzymania. W pierwszym wypadku rozkaz Góra/Dół działając na aktualną częstotliwość powoduje że przyspieszanie/zwalnianie odbywa się szybciej. Natomiast w drugim wypadku różnica będzie później – po osiągnięciu nowej częstotliwości zadanej.
	Różnica w działaniu parametru F0.10 jest szczególnie widoczna podczas przyspieszania/hamowania z długimi czasami rozbiegu i zatrzymania. W pierwszym wypadku rozkaz Góra/Dół działając na aktualną częstotliwość powoduje że przyspieszanie/zwalnianie odbywa się szybciej. Natomiast w drugim wypadku różnica będzie później – po osiągnięciu nowej częstotliwości zadanej.							
F0.11	Źródło sygnału START - STOP	Przyciski na panelu sterowniczym	0	-	0	N		
		Sterowanie za pośrednictwem wielofunkcyjnych wejść cyfrowych DI1..DI8	1					
		Sterowanie zdalne (RS485 i Modbus RTU)	2					
<p>Parametr określający w jaki sposób zadawane będą rozkazy uruchomienia i zatrzymania napędu (FWD, REV, JOG):</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 – Przyciski na panelu sterowniczym Rozkazy zadawane są za pośrednictwem przycisków znajdujących się na panelu sterowniczym falownika. 1 – Sterowanie z wejść cyfrowych DI1..DI5 Rozkazy zadawane są za pomocą odpowiednio zaprogramowanych wejść cyfrowych DI1..DI5 (konfiguracja wejść – parametry F1.00 – F1.05). 2 – Sterowanie zdalne Rozkazy zadawane są za pośrednictwem portu komunikacyjnego RS485 i protokołu Modbus RTU. 3 – Przyciski na panelu sterowniczym + sterowanie zdalne Rozkazy zadawane za pośrednictwem przycisków na panelu operatorskim oraz poprzez port komunikacyjny RS485 i protokół Modbus RTU. 4 – Przyciski na panelu sterowniczym + sterowanie z wejść cyfrowych + sterowanie zdalne Jednoczesne sterowanie ze wszystkich wymienionych wyżej źródeł. 								
F0.12	Powiązanie źródła zadawania częstotliwości ze źródłem sygnału START - STOP	Cyfra jednostek Powiązanie źródeł częstotliwości z rozkazami START - STOP z panelu operatorskiego			000	N		
		Brak powiązania	0					
		Przyciski na panelu operatorskim	1					
		Wejście analogowe AI1	2					
		Potencjometr na panelu operatorskim	4					
		Szybkie wejście impulsowe	5					
		Tryb wieloprędkościowy	6					
		Tryb PLC	7					
		Regulator PID	8					
		Zdalne sterowanie (RS485)	9					
		Cyfra dziesiątek Powiązanie źródeł częstotliwości z rozkazami START - STOP zadawanymi z listwy zaciskowej. (znaczenie poszczególnych wartości takie jak dla pierwszej cyfry).						
Cyfra dziesiątek								

		Powiązanie źródeł częstotliwości z rozkazami START - STOP zadawanymi zdalnie. (znaczenie poszczególnych wartości takie jak dla pierwszej cyfry).			
--	--	---	--	--	--


Parametr **F0.12** pozwala zdefiniować powiązania pomiędzy źródłami zadawania rozkazów **START – STOP**, a źródłami zadawania częstotliwości. W ten sposób można zwiększyć elastyczność przełączania źródeł.

	<p>Przykład:</p> <p>Jeżeli parametr F0.12 ustawiony jest na wartość 24 to znaczy że:</p> <p>1) Jeżeli źródło rozkazów START-STOP ustawione jest na panel operatorski to częstotliwość zadawana będzie za pomocą potencjometru na panelu operatorskim (pierwsza cyfra parametru F0.12 ustawiona na 4).</p> <p>2) Jeżeli źródło rozkazów START-STOP ustawione jest na listwę zaciskową to częstotliwość zadawana będzie za pomocą wejścia analogowego AI1 (druga cyfra parametru F0.12 ustawiona na wartość 2).</p>
---	--

Możliwe jest wiązanie tego samego źródła zadawania częstotliwości z różnymi źródłami zadawania rozkazów **START – STOP**. W przypadku gdy ustawione jest powiązanie pomiędzy źródłami, to ustawienia parametrów **F0.03..F0.07** nie są uwzględniane.

F0.13	Czas przyspieszania	0.0..6500.0	-	10.0	T
F0.14	Czas zwalniania	0.0..6500.0	-	10.0	T

Czas przyspieszania **F0.13** określa czas w którym falownik przyspieszy od zera do częstotliwości odniesienia zadanej w parametrze **F0.16**. Czas zwalniania **F0.14** określa czas w którym falownik wyhamuje od częstotliwości **F0.16** do zera. Jednostka czasu dla parametrów **F0.13** i **F0.14** ustalana jest w parametrze **F0.15**.

	<p>Uwaga:</p> <p>Zbyt krótki czas przyspieszania/zwalniania, szczególnie w napędach o dużym momencie bezwładności, powoduje duże obciążenie uzwojeń silnika oraz obwodów wyjściowych falownika. Może to prowadzić również do zadziałania zabezpieczeń nadnapięciowych i nadprądowych w falowniku.</p>
---	--

Falowniki FA-3X umożliwiają zdefiniowanie do czterech zestawów czasów przyspieszania/zwalniania i przełączenie się pomiędzy nimi za pomocą sygnałów podawanych na wejścia cyfrowe **DI**. W takim wypadku czasy te konfiguruje się parametrami:

- F0.13, F0.14** – Pierwszy zestaw
- F7.08, F7.09** – Drugi zestaw
- F7.10, F7.11** – Trzeci zestaw
- F7.12, F7.13** – Czwarty zestaw

F0.15	Jednostka czasu dla przyspieszania i zwalniania	1 sekunda	0	0	N
		0.1 sekundy	1		
		0.01 sekundy	2		


Parametr **F0.15** decyduje o tym w jakiej skali przedstawiane będą czasy przyspieszania i zwalniania. Wybrana skala z jednej strony decyduje o dokładności zadawania czasu, a z drugiej – o maksymalnym czasie przyspieszania i zwalniania.

- 0 – 1 sekunda** – Skala czasu 0 – 65000s
- 1 – 0.1 sekundy** – Skala czasu 0.0 – 6500.0s
- 2 – 0.01 sekundy** – Skala czasu 0.00 – 650.00s

F0.16	Częstotliwość odniesienia dla przyspieszania i zwalniania	Częstotliwość maksymalna (F0.19)	0	0	N
		Częstotliwość zadana	1		
		100 Hz	2		

F0.16 definiuje częstotliwość odniesienia dla czasów przyspieszania i zwalniania. W zależności od wartości **F0.16** czas przyspieszania liczy się następująco:

- 0 – Częstotliwość maksymalna (F0.19)** – czas przyspieszenia od zera do częstotliwości maksymalnej (zapisanej w parametrze **F0.19**).
- 1- Częstotliwość zadana** – czas przyspieszania od zera do częstotliwości zadanej. W tym wypadku czas przyspieszania będzie stały niezależnie od częstotliwości zadanej. Zmieniać się będzie natomiast rzeczywiste przyspieszenie silnika (im wyższa częstotliwość zadana, tym większe przyspieszenie).
- 2 – 100 Hz** – Czas przyspieszania od częstotliwości 100Hz.

	<p>Uwaga: W przypadku 0 i 2 przyspieszenie silnika jest stałe. Jeżeli założymy np. że częstotliwość maksymalna F0.19 jest równa 50Hz, a czas przyspieszenia 10s, to czas przyspieszania od zera do częstotliwości 25 Hz będzie wynosił:</p> <p>F0.16 = 0 -> Czas osiągnięcia 25Hz = 5s F0.16 = 1 -> Czas osiągnięcia 25Hz = 10s F0.16 = 2 -> Czas osiągnięcia 25Hz = 2.5s</p>
---	---

F0.17	Zmiana częstotliwości kluczenia w funkcji temperatury	Nie	0	1	N
		Tak	1		

W przypadku gdy temperatura zmienia się falownik może automatycznie korygować częstotliwość kluczenia wyjścia mocy w taki sposób, aby zmniejszyć częstotliwość kluczenia przy wysokiej temperaturze i zwiększyć przy niskiej. W ten sposób zmniejsza się straty mocy w czasie przełączeń tranzystorów i wpływa się na ograniczenie temperatury falownika.

F0.18	Częstotliwość kluczenia	0.5..16.0	-	8	N
--------------	-------------------------	-----------	---	---	---

Częstotliwość kluczenia określa częstotliwość z jaką przełączane są wyjściowe tranzystory mocy i jednocześnie szybkość z jaką kształtowana jest wyjściowa fala PWM zasilająca napęd podłączony do wyjścia falownika. Dobór prawidłowej częstotliwości kluczenia ma bardzo istotny wpływ na poprawną pracę napędu oraz poziom zakłóceń elektromagnetycznych emitowanych przez falownik.

Jeżeli częstotliwość kluczenia jest wysoka, to lepiej odtwarzana jest sinusoida napięcia zasilającego silnik, który przez to pracuje lepiej (szczególnie dla niskich częstotliwości) oraz ciszej. Wysoka częstotliwość powoduje jednak generowanie znacznie większych zakłóceń elektromagnetycznych. Większe są również straty mocy wewnątrz falownika, co prowadzi do wydzielania przez niego znacznie większych ilości ciepła i może grozić nawet uszkodzeniem falownika przy dużym obciążeniu wyjściowym. Dodatkowym problemem mogą również być upływy prądu na przewodach pomiędzy falownikiem i silnikiem, oraz pomiędzy uzwojeniami silnika a jego obudową. To z kolei może doprowadzić do zadziałania zabezpieczenia różnicowoprądowego wbudowanego w falownik.

Przykładowe zestawienie cech napędów dla różnych częstotliwości kluczenia przedstawione jest w poniższej tabeli:

Częstotliwość kluczenia	Niska	Wysoka
Hałas silnika	Duży	Mały
Odtwarzanie prądu sinusoidalnego	Słabe	Dobre
Temperatura silnika	Wysoka	Niska
Temperatura falownika	Niska	Wysoka
Upływ prądu	Mały	Duży
Zakłócenia (sieciowe i EMC)	Małe	Duże

F0.19	Maksymalna częstotliwość wyjściowa	50.00 ... 320.00 (3200.0)	Hz	50	T		
<p>Maksymalna częstotliwość napięcia i prądu wyjściowego falownika. Jeżeli parametr F0.02 ustawiony jest na wartość 2 (domyślnie) to maksymalna częstotliwość wyjściowa wynosi 320Hz. Jeżeli parametr F0.02 jest ustawiony na wartość 1, to maksymalna częstotliwość wyjściowa może wynosić 3200Hz.</p>							
<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Parametr F0.19 stanowi wartość referencyjną dla częstotliwości zadawanej za pomocą szybkiego wejścia impulsowego, lub za pomocą wejść cyfrowych (tryb wieloprędkościowy)</td> </tr> </table>							Parametr F0.19 stanowi wartość referencyjną dla częstotliwości zadawanej za pomocą szybkiego wejścia impulsowego, lub za pomocą wejść cyfrowych (tryb wieloprędkościowy)
	Parametr F0.19 stanowi wartość referencyjną dla częstotliwości zadawanej za pomocą szybkiego wejścia impulsowego, lub za pomocą wejść cyfrowych (tryb wieloprędkościowy)						
F0.20	Źródło zadawania górnego ograniczenia częstotliwości	Parametr F0.21	0	-	0	T	
		Wejście analogowe AI1	1				
		Zdalne sterowanie (RS485)	5				
<p>Maksymalna częstotliwość wyjściowa może być ustawiona na stałe za pomocą parametru F0.21. Możliwe jest również elastyczne ograniczanie częstotliwości maksymalnej za pomocą wejść analogowych, szybkiego wejścia impulsowego lub za pomocą sterowania zdalnego (komunikacja Modbus RTU).</p>							
<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Ustawienie wejścia analogowego lub impulsowego do ograniczania częstotliwości maksymalnej umożliwia wyłącznie ograniczenie częstotliwości maksymalnej która ustawiona jest w parametrze F0.21.</td> </tr> </table>							Ustawienie wejścia analogowego lub impulsowego do ograniczania częstotliwości maksymalnej umożliwia wyłącznie ograniczenie częstotliwości maksymalnej która ustawiona jest w parametrze F0.21 .
	Ustawienie wejścia analogowego lub impulsowego do ograniczania częstotliwości maksymalnej umożliwia wyłącznie ograniczenie częstotliwości maksymalnej która ustawiona jest w parametrze F0.21 .						
<p>W przypadku gdy zadana częstotliwość będzie większa od wartości ustalonej w parametrach F0.20 – F0.22, to częstotliwość wyjściowa zostanie ograniczona do ustawionej wartości maksymalnej.</p>							
F0.21	Górne ograniczenie częstotliwości	F0.23 (Dolny limit) ... F0.19 (Górny limit)	Hz	50	N		
F0.22	Przesunięcie górnego ograniczenia częstotliwości	0.00 ... F0.19	Hz	0	N		
<p>Parametr F0.21 określa maksymalną wartość częstotliwości jaka może zostać ustawiona na wyjściu falownika. Możliwe są nastawy w zakresie od częstotliwości minimalnej (ustawionej parametrem F0.23), do częstotliwości maksymalnej (ustawionej parametrem F0.19).</p> <p>W przypadku gdy górna wartość ograniczenia częstotliwości (F0.20) ustawiana jest za pomocą wejścia analogowego lub szybkiego wejścia impulsowego, to parametr F0.22 pozwala określić przesunięcie górnego progu ograniczenia częstotliwości (tak aby np. wyeliminować możliwość ustawienia zerowej częstotliwości maksymalnej).</p>							
F0.23	Dolne ograniczenie częstotliwości	0.00 (Dolny limit) ... F0.21 (Górny limit)	Hz	0	N		
<p>W przypadku gdy zadana częstotliwość jest mniejsza od wartości ustawionej w parametrze F0.23, to częstotliwość wyjściowa zostanie ograniczona do wartości F0.23, lub też nastąpi zatrzymanie silnika (zależnie od ustawienia parametru F7.18).</p>							
F0.24	Kierunek wirowania	Zgodny	0	-	0	N	
		Przeciwny	1				
<p>Zmiana parametru F0.24 umożliwia zmianę kierunku wirowania silnika (rozumianego jako umowny „przód”). Jest to programowy odpowiednik zamiany kierunku wirowania przez zmianę kolejności dwóch przewodów fazowych silnika.</p>							

Funkcje wejść

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F1.00	Konfiguracja wejścia DI1	0 ... 50	-	1	T
F1.01	Konfiguracja wejścia DI2	0 ... 50	-	2	T
F1.02	Konfiguracja wejścia DI3	0 ... 50	-	8	T
F1.03	Konfiguracja wejścia DI4	0 ... 50	-	9	T
F1.04	Konfiguracja wejścia DI5	0 ... 50	-	12	T



Brak możliwości ustawienia wybranej funkcji wyjścia może wskazywać że jest ona już przyporządkowana do innego wyjścia. Domyślnie jedna funkcja może być przyporządkowana tylko do jednego wejścia **DI**. Ograniczenie to można zdjąć ustawiając parametr **F1.40** na wartość 1.

Każdemu z wejść binarnych **DI1** ... **DI5** można przyporządkować jedną z pięćdziesięciu dostępnych funkcji. Lista dostępnych funkcji i ich opis znajduje się w poniższej tabeli.

Wartość	Rozkaz	Opis
0	Brak	Do wejścia nie jest przyporządkowana żadna funkcja
1	Przód	Rozkaz ruchu w przód
2	Tył	Rozkaz ruchu w tył
3	Stop	Rozkaz zatrzymania silnika (dotyczy sterowania w trybie trzyprzewodowym)
4	JOG – Przód	Bieg próbny do przodu
5	JOG – Tył	Bieg próbny do tyłu
6	Rozkaz „Góra”	Zwiększanie/zmniejszanie częstotliwości za pośrednictwem wejść cyfrowych DI .
7	Rozkaz „Dół”	
8	Wybieg	Zatrzymanie silnika za pomocą swobodnego wybiegu
9	Kasowanie błędu (RESET)	Funkcja umożliwiająca potwierdzenie i skasowanie błędu za pośrednictwem wejść cyfrowych DI . Funkcja ta działa analogicznie jak naciśnięcie przycisku RESET na panelu operatorskim.
10	Pauza	Uaktywnienie rozkazu Pauza powoduje zatrzymanie silnika przy jednoczesnym zachowaniu wszystkich parametrów stanu silnika z przed pauzy (takich jak krok pracy w trybie PLC, stan regulatora PID, ...). Gdy wejście Pauza zostanie zdezaktywowane to silnik uruchomi się ponownie i nastąpi przywrócenie wcześniejszego stanu silnika.
11	Alarm	Wejście alarmowe typu NO (normalnie otwarte). Wyzwolenie wejścia spowoduje zablokowanie falownika i zgłoszenie błędu Err.15 .
12	Sterowanie wielokrokowe – Bit 1	Cztery wejścia cyfrowe do których przyporządkowane zostaną rozkazy prędkości wielokrokowej umożliwiają zdefiniowanie do 16 różnych prędkości które wybierane będą za pomocą kombinacji sygnałów wejściowych podawanych na wejścia DI .
13	Sterowanie wielokrokowe – Bit 2	
14	Sterowanie wielokrokowe – Bit 3	
15	Sterowanie wielokrokowe – Bit 4	

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian																																																																																																						
Tabela kombinacji prędkości w funkcji ustawień wejść sterowania wielokrokowego przedstawiona jest poniżej:																																																																																																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit 4</th> <th>Bit 3</th> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> <th>Rozkaz</th> <th>Parametr</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>Prędkość 0</td><td>E1.00</td></tr> <tr><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>ON</td><td>Prędkość 1</td><td>E1.01</td></tr> <tr><td>-</td><td>-</td><td>ON</td><td>-</td><td>Prędkość 2</td><td>E1.02</td></tr> <tr><td>-</td><td>-</td><td>ON</td><td>ON</td><td>Prędkość 3</td><td>E1.03</td></tr> <tr><td>-</td><td>ON</td><td>-</td><td>-</td><td>Prędkość 4</td><td>E1.04</td></tr> <tr><td>-</td><td>ON</td><td>-</td><td>ON</td><td>Prędkość 5</td><td>E1.05</td></tr> <tr><td>-</td><td>ON</td><td>ON</td><td>-</td><td>Prędkość 6</td><td>E1.06</td></tr> <tr><td>-</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>Prędkość 7</td><td>E1.07</td></tr> <tr><td>ON</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>Prędkość 8</td><td>E1.08</td></tr> <tr><td>ON</td><td>-</td><td>-</td><td>ON</td><td>Prędkość 9</td><td>E1.09</td></tr> <tr><td>ON</td><td>-</td><td>ON</td><td>-</td><td>Prędkość 10</td><td>E1.10</td></tr> <tr><td>ON</td><td>-</td><td>ON</td><td>ON</td><td>Prędkość 11</td><td>E1.11</td></tr> <tr><td>ON</td><td>ON</td><td>-</td><td>-</td><td>Prędkość 12</td><td>E1.12</td></tr> <tr><td>ON</td><td>ON</td><td>-</td><td>ON</td><td>Prędkość 13</td><td>E1.13</td></tr> <tr><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>-</td><td>Prędkość 14</td><td>E1.14</td></tr> <tr><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>Prędkość 15</td><td>E1.15</td></tr> </tbody> </table>						Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Rozkaz	Parametr	-	-	-	-	Prędkość 0	E1.00	-	-	-	ON	Prędkość 1	E1.01	-	-	ON	-	Prędkość 2	E1.02	-	-	ON	ON	Prędkość 3	E1.03	-	ON	-	-	Prędkość 4	E1.04	-	ON	-	ON	Prędkość 5	E1.05	-	ON	ON	-	Prędkość 6	E1.06	-	ON	ON	ON	Prędkość 7	E1.07	ON	-	-	-	Prędkość 8	E1.08	ON	-	-	ON	Prędkość 9	E1.09	ON	-	ON	-	Prędkość 10	E1.10	ON	-	ON	ON	Prędkość 11	E1.11	ON	ON	-	-	Prędkość 12	E1.12	ON	ON	-	ON	Prędkość 13	E1.13	ON	ON	ON	-	Prędkość 14	E1.14	ON	ON	ON	ON	Prędkość 15	E1.15
Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Rozkaz	Parametr																																																																																																						
-	-	-	-	Prędkość 0	E1.00																																																																																																						
-	-	-	ON	Prędkość 1	E1.01																																																																																																						
-	-	ON	-	Prędkość 2	E1.02																																																																																																						
-	-	ON	ON	Prędkość 3	E1.03																																																																																																						
-	ON	-	-	Prędkość 4	E1.04																																																																																																						
-	ON	-	ON	Prędkość 5	E1.05																																																																																																						
-	ON	ON	-	Prędkość 6	E1.06																																																																																																						
-	ON	ON	ON	Prędkość 7	E1.07																																																																																																						
ON	-	-	-	Prędkość 8	E1.08																																																																																																						
ON	-	-	ON	Prędkość 9	E1.09																																																																																																						
ON	-	ON	-	Prędkość 10	E1.10																																																																																																						
ON	-	ON	ON	Prędkość 11	E1.11																																																																																																						
ON	ON	-	-	Prędkość 12	E1.12																																																																																																						
ON	ON	-	ON	Prędkość 13	E1.13																																																																																																						
ON	ON	ON	-	Prędkość 14	E1.14																																																																																																						
ON	ON	ON	ON	Prędkość 15	E1.15																																																																																																						
16	Przyspieszanie/Zwalnianie – Bit 1	Dwa wejścia cyfrowe do których przyporządkowane zostaną rozkazy wyboru czasów przyspieszania i zwalniania umożliwiają wybranie do czterech kombinacji czasów przyspieszania i zwalniania za pomocą kombinacji sygnałów podawanych na wejścia DI . Czasy przyspieszania i zwalniania powiązane z kolejnymi krokami zdefiniowane są w parametrach: , , , .																																																																																																									
17	Przyspieszanie/Zwalnianie – Bit 2																																																																																																										
W poniższej tabeli przedstawiona jest lista możliwych kombinacji wejść odpowiedzialnych za przyspieszanie i zwalnianie oraz odpowiadających im ustawień.																																																																																																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> <th>Rozkaz</th> <th>Parametry</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>-</td><td>-</td><td>Zestaw 1</td><td>F01.13 - F0.14</td></tr> <tr><td>-</td><td>ON</td><td>Zestaw 2</td><td>F7.08 - F7.09</td></tr> <tr><td>ON</td><td>-</td><td>Zestaw 3</td><td>F7.10 - F7.11</td></tr> <tr><td>ON</td><td>ON</td><td>Zestaw 4</td><td>F7.12 - F7.13</td></tr> </tbody> </table>						Bit 2	Bit 1	Rozkaz	Parametry	-	-	Zestaw 1	F01.13 - F0.14	-	ON	Zestaw 2	F7.08 - F7.09	ON	-	Zestaw 3	F7.10 - F7.11	ON	ON	Zestaw 4	F7.12 - F7.13																																																																																		
Bit 2	Bit 1	Rozkaz	Parametry																																																																																																								
-	-	Zestaw 1	F01.13 - F0.14																																																																																																								
-	ON	Zestaw 2	F7.08 - F7.09																																																																																																								
ON	-	Zestaw 3	F7.10 - F7.11																																																																																																								
ON	ON	Zestaw 4	F7.12 - F7.13																																																																																																								
18	Przełączania źródła zadawania częstotliwości	W powiązaniu z ustawieniem parametru F0.07 wejście DI umożliwia przełączanie pomiędzy dwoma źródłami zadawania częstotliwości.																																																																																																									
19	Góra/Dół – Kasowanie nastawionej wartości	Wyzwolenie wejścia do którego przyporządkowana jest funkcja o kodzie 19 powoduje skasowanie bieżącej wartości częstotliwości zadanej za pomocą przycisków/zacisków Góra i Dół i przywrócenie początkowej częstotliwości ustawionej w parametrze F0.01 .																																																																																																									
20	Przełączanie źródła rozkazów START-STOP (1)	Wejście umożliwiające przełączanie źródła rozkazów START-STOP . Jeżeli parametr F0.11 jest ustawiony na wartość 1, to wejście umożliwia przełączanie źródła pomiędzy panelem operatorskim a listwą zaciskową. Jeżeli parametr F0.12 jest ustawiony na wartość 2, to wejście umożliwia																																																																																																									

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
		przełączanie źródła pomiędzy panelem operatorskim a sterowaniem zdalnym.			
21	Blokada przyspieszenia/zwalniania	Rozkaz blokujący możliwość zmiany częstotliwości (poza rozkazem zatrzymanie silnika)			
22	PID – Pauza	Zatrzymanie pracy regulatora PID. Stan regulatora zostanie zablokowany na bieżącym poziomie. Zmiany wartości zadanej i sygnału sprzężenia zwrotnego nie będzie wpływał na wyjście regulatora PID.			
23	PLC – Reset	W trybie sterowania PLC rozkaz „PLC – Reset” powoduje wyzerowanie stanu sterownika PLC i przywrócenie go do wartości początkowej.			
25	Wejście licznikowe	Wejście umożliwiające zliczanie impulsów pojawiających się na wejściu DI .			
26	Zerowanie licznika	Zerowanie licznika impulsów zliczonych za pośrednictwem wejścia licznikowego (DI - kod 25)			
27	Pomiar długości impulsu	Funkcja umożliwiająca zliczanie długości impulsów pojawiających się na wejściu DI .			
28	Zerowanie długości impulsu	Zerowanie czasu trwania impulsu zliczonego za pośrednictwem wejścia pomiaru długości impulsu (DI – kod 27).			
29	Blokada sterowania momentem	Jeżeli wejście jest aktywne, a falownik pracował w trybie sterowania momentem, to następuje przełączenie falownika do trybu sterowania prędkością.			
30	Szybkie wejście impulsowe	Funkcja szybkiego (100kHz) wejścia impulsowego może być przyporządkowana jedynie do wejścia DI5 .			
32	Hamowanie prądem stałym	Uaktywnienie wejścia przełącza falownik w tryb hamowania prądem stałym.			
33	Alarm	Wejście alarmowe typu NC (normalnie zamknięte). Przerwanie obwody z wejściem do którego przyporządkowano funkcję Alarm (NC) spowoduje zablokowanie falownika i zgłoszenie błędu Err.15 .			
34	Zezwolenie na zmianę częstotliwości	Jeżeli wejście będzie wyzwolone, to falownik będzie reagował na rozkazy zmiany częstotliwości silnika. Przy braku wyzwolenia częstotliwość zostanie zablokowana na ostatniej ustawionej wartości.			
35	Regulator PID - kierunek działania	Wejście umożliwiające zmianę kierunku działania sprzężenia zwrotnego w układzie regulacji PID. Uwaga: Domyślny kierunek sprzężenia zwrotnego ustawiany jest parametrem E2.03 .			
36	Hamowanie (1)	Wejście umożliwiające zatrzymanie silnika (analogicznie jak po naciśnięciu przycisku STOP na panelu operatorskim). Funkcja to może zostać wykorzystana np. do realizacji obsługi wyłączników krańcowych			
37	Przełączanie źródeł rozkaz START – STOP (2)	Wejście umożliwiające przełączanie źródła rozkazów START-STOP pomiędzy listwą zaciskową, a sterowaniem zdalnym. Jeżeli falownik skonfigurowany jest do sterowania START-STOP z listwy zaciskowej, to wyzwolenie wejścia powoduje przełączenie źródła na sterowanie zdalne (i na odwrót).			
38	PID – zatrzymanie regulatora całkowitego	Jeżeli wejście jest aktywne, to działanie części całkowitej regulatora PID zostaje zatrzymane. Natomiast część proporcjonalna i całkowita działa dalej normalnie.			
39	Przełączenie pomiędzy głównym źródłem częstotliwości a warto-	Aktywne wejście powoduje odłączenie głównego źródła zadawania częstotliwości i podstawienie w jego miejsce wartości zadanej zdefiniowanej w parametrze F0.01 .			

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
	ścią zadaną				
40	Przełączenie pomiędzy pomocniczym źródłem zadawania częstotliwości a wartością zadaną	Aktywne wejście powoduje odłączenie pomocniczego źródła zadawania częstotliwości i podstawienie w jego miejsce wartości zadanej zdefiniowanej w parametrze F0.01 .			
43	Przełączenie parametrów regulatora PID	W przypadku gdy regulator PID ma ustawioną możliwość przełączania parametrów regulatora PID za pośrednictwem listwy zaciskowej (E2.19 = 1) to: Wejście aktywne – regulator PID działa według pierwszego zestawu parametrów (E2.13 – E2.15). Wejście nieaktywne – regulator PID działa według drugiego zestawu parametrów (E2.16 – E2.18).			
44	Błąd (1)	Uaktywnienie wejścia powoduje zablokowanie falownika i zgłoszenie błędu Err.27 . Dokładny sposób zachowania falownika po wystąpieniu błędu można zdefiniować w parametrze F8.19 .			
45	Błąd (2)	Uaktywnienie wejścia powoduje zablokowanie falownika i zgłoszenie błędu Err.28 . Dokładny sposób zachowania falownika po wystąpieniu błędu można zdefiniować w parametrze F8.19 .			
47	Hamowanie awaryjne	Wyzwolenie wejścia spowoduje możliwie szybkie zatrzymanie silnika. Czas hamowania zostaje ustalony automatycznie w taki sposób żeby prąd hamowania nie przekroczył wartości maksymalnej i nie doszło do awaryjnego zablokowania falownika.			
48	Hamowanie (2)	Wyzwolenie wejścia powoduje wyhamowanie silnika (do całkowitego zatrzymania) zgodnie z czasem hamowania ustawionym w parametrze F7.13 . Uwaga: Rozkaz hamowania działa niezależnie od wybranego trybu zadawania rozkazów START – STOP .			
49	Wyhamowanie silnika i zatrzymanie prądem stałym	Wyzwolenie wejścia powoduj zwolnienie silnika do prędkości początkowej (F0.01) a następnie zatrzymanie silnika poprzez hamownie prądem stałym			
50	Zerowanie czasu pracy	Wejście współpracuje z funkcjami sterowania czasowego (ustawianego za pomocą parametrów F7.42 – F7.45). Uaktywnienie wejścia powoduje wyzerowanie bieżącego licznika czasu pracy i rozpoczęcie odliczania od nowa.			

F1.10	Tryb sterowania z listwy zaciskowej	Sterowanie dwuprzewodowe – Tryb 1	0	-	0	T
		Sterowanie dwuprzewodowe – Tryb 2	1			
		Sterowanie trzyprzewodowe – Tryb 1	2			
		Sterowanie trzyprzewodowe – Tryb 2	3			

Parametr F1.10 decyduje o tym w jaki sposób przetwarzane są rozkazy START - STOP zadawane przez listwę zaciskową falownika.

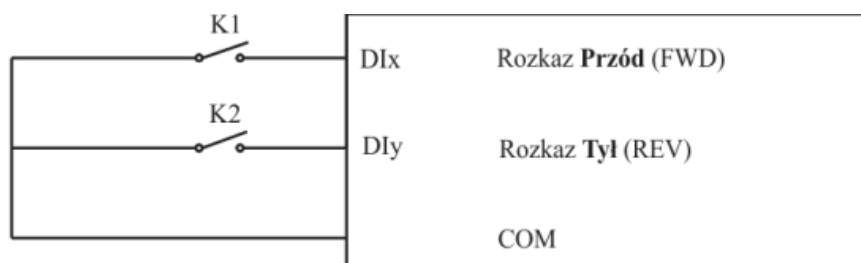
Sterowanie dwuprzewodowe – Tryb 1

Najprostsza i najczęściej wykorzystywana forma sterowania. Dwa wejścia cyfrowe DI przyporządkowane mają funkcje biegu do przodu (FWD) i biegu do tyłu (REV).

Konfiguracja wejść:

Zacisk wejściowy	Nastawa parametru konfigurującego wejście	Opis funkcji
DIx	1	Praca – kierunek Przód (FWD)
DIy	2	Praca – kierunek Tył (REV)

Schemat połączeń sterowniczych:



Logika działania:

K1	K2	Działanie
-	-	STOP
-	ON	Praca - Tył
ON	-	Praca – Przód
ON	ON	STOP

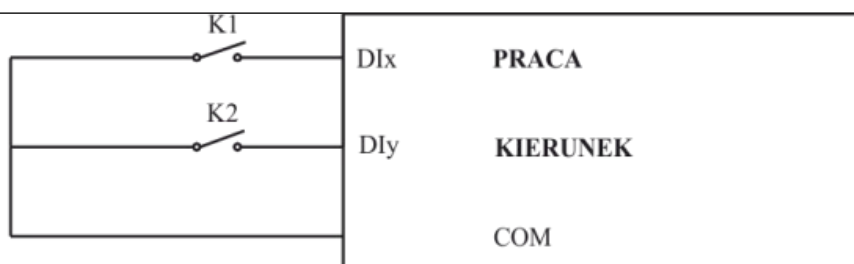
Sterowanie dwuprzewodowe – Tryb 2

W trybie tym jedno wejście (**DIx**) wykorzystywane jest jako rozkaz pracy silnika, a drugie (**DIy**) służy do wybierania kierunku ruchu.

Konfiguracja wejść:

Zacisk wejściowy	Nastawa parametru konfigurującego wejście	Opis funkcji
DIx	1	Praca – kierunek Przód (FWD)
DIy	2	Praca – kierunek Tył (REV)

Schemat połączeń sterowniczych:



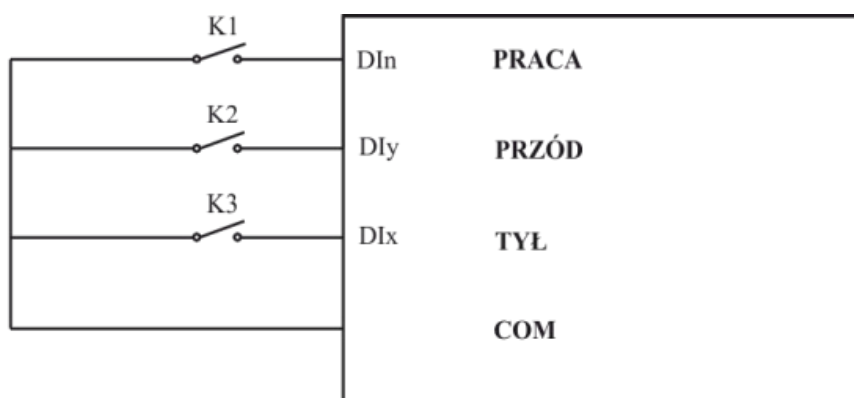
Logika działania:

K1	K2	Działanie
-	-	STOP
-	ON	STOP
ON	-	Praca – Przód
ON	ON	Praca - Tył

Sterowanie trzyprzewodowe – Tryb 1

Zezwolenie na pracę realizowane jest poprzez uaktywnienie wejścia **DIn** (sterowanie poziomem), do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 3 (sterownie trzyprzewodowe – zezwolenie na pracę). Uruchomienie silnika do pracy w zadanym kierunku odbywa się poprzez naciśnięcie (sterowanie impulsem) wejścia **DIx** lub **DIy** do których przyporządkowane są rozkazy o kodzie 1 i 2. Aby zatrzymać silnik należy deaktywować wejście **DIn**.

Zacisk wejściowy	Nastawa parametru konfigurującego wejście	Opis funkcji
DIy	1	Praca – kierunek Przód (FWD)
DIx	2	Praca – kierunek Tył (REV)
DIn	3	Sterowanie trzyprzewodowe – STOP/PRACA



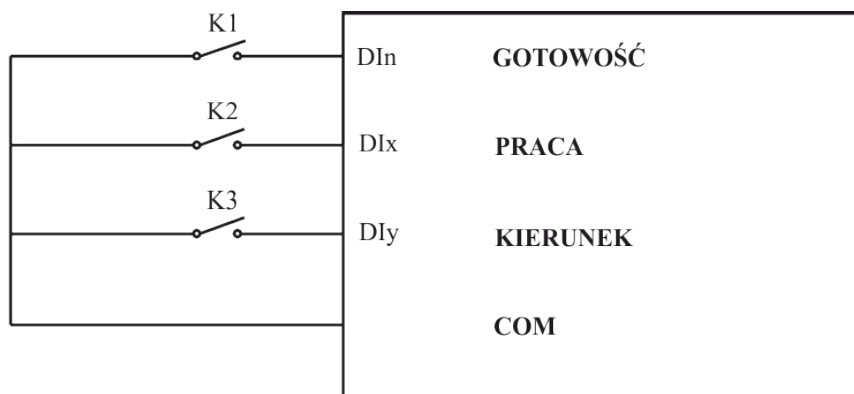
Sterowanie trzyprzewodowe – Tryb 2

Zezwolenie na pracę realizowane jest poprzez uaktywnienie wejścia **DIn** (sterowanie poziomem), do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 3 (sterownie trzyprzewodowe – zezwolenie na pracę). Uruchomienie silnika realizowane jest poprzez zacisk **DIx** (sterowanie impulsem) do którego przyporządkowany został rozkaz o kodzie 1. Kierunek ruchu określany jest za pomocą wejścia **DIy** (sterowanie poziomem) do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 2.

Zacisk wejściowy	Nastawa parametru konfigurującego wejście	Opis funkcji
Dlx	1	Praca – kierunek Przód (FWD)
Dly	2	Praca – kierunek Tył (REV)
DIn	3	Sterowanie trzyprzewodowe – STOP/PRACA

Kierunek ruchu:

Dly	Kierunek
0	Przód (FWD)
1	Tył (REV)



F1.11	Zacisk Góra/Dół - Prędkość zmian	0.001 ... 65.535	Hz/s	1.0	N
--------------	---	------------------	------	-----	---

W przypadku gdy zaciski wejściowe wykorzystywane są do realizacji funkcji **Góra/Dół** to parametr F1.11 określa jak szybko będzie zmieniać się zadawana wartość częstotliwości.

Uwaga: Jeżeli parametr **F0.02** ustawiony jest na wartość 1 szybkość zmian można ustawiać w przedziale od 0.01 Hz/s do 655.35 Hz/s. Jeżeli parametr **F0.02** ustawiony jest na wartość 2 to szybkość zmian można ustawiać w przedziale od 0.001Hz/s do 65.535 Hz/s.

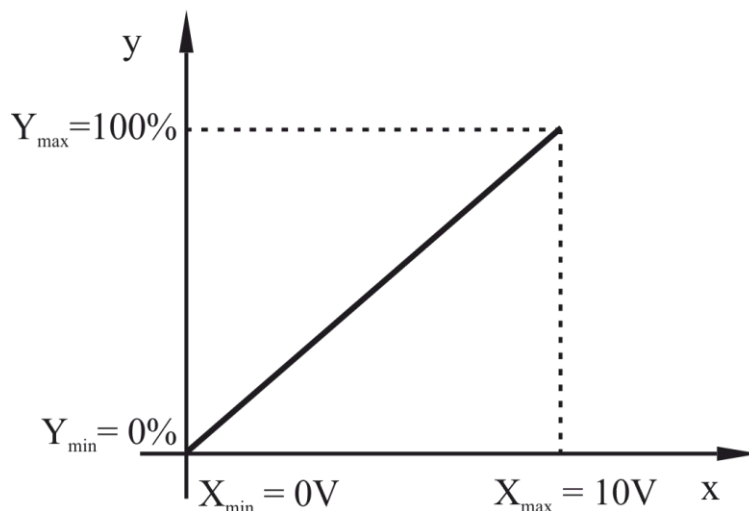
F1.12	Pierwsza charakterystyka wejścia analogowego	X_{min}	0.00 ... F1.14	0.00	V	N
F1.13		Y_{min}	-100.00 ... 100.00	0.00	%	N
F1.14		X_{max}	F1.12 ... 10.00	10.00	V	N
F1.15		Y_{max}	-100.00 ... 100.0	100.00	%	N

Falownik umożliwia zdefiniowanie zależności pomiędzy napięciem (prądem) na wejściu analogowym, a zadaną wartością na wyjściu przetwornika analogowego.

W przypadku gdy wartość sygnału na wejściu analogowym przekracza wartość X_{max} , to wartość sygnału wyjściowego pozostaje na poziomie Y_{max} . Jeżeli wartość sygnału na wyjściu analogowym jest mniejsza od wartości X_{min} , to na wyjściu może zostać ustawiona wartość **0** lub też wartość Y_{min} (zależnie od ustawień parametru **F1.25**).

Kilka przykładów nastaw charakterystyk znaleźć można w poniższej tabeli:

	<p>Przykład 1</p> <p>Wejście napięciowe 0-10V ustawione w taki sposób że napięciu wejściowemu 0V odpowiada wartość zadana 0%, a napięciu 10V – wartość zadana 100%.</p>
--	--

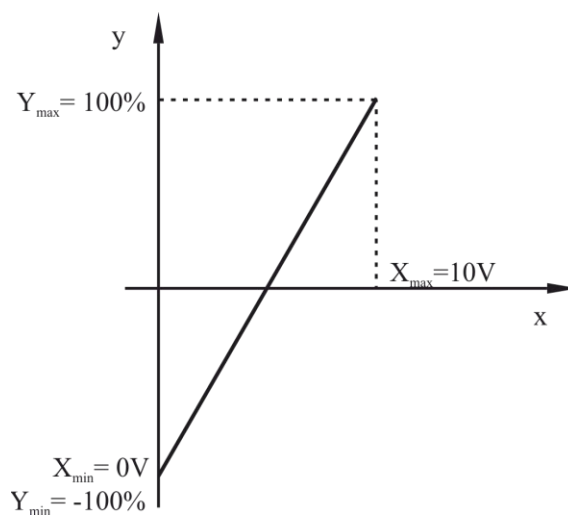


Ustawienia:

F1.12	X_{\min}	0.00 V
F1.13	Y_{\min}	0.0 %
F1.14	X_{\max}	10.00 V
F1.15	Y_{\max}	100.0%

Przykład 2

Wejście napięciowe 0-10V ustawione w taki sposób że napięciu wejściowemu 0V odpowiada wartość zadana -100%, a napięciu 10V – wartość zadana 100%. W takim przypadku wartość zadana 0% będzie uzyskana dla napięcia wejściowego 5V



Ustawienia:

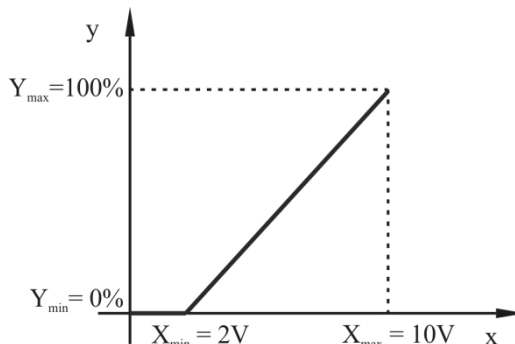
F1.12	X_{\min}	0.00 V
F1.13	Y_{\min}	-100.0 %
F1.14	X_{\max}	10.00 V
F1.15	Y_{\max}	100.0%

Przykład 3

Wejście prądowe 4-20mA ustawione w taki sposób że dla prądu 4mA

wartość zadana wynosi 0%, a dla prądu 20mA – 100%.

Uwaga: W przypadku wykorzystywania wejścia prądowego sygnał wejściowy przelicza się według zależności: 1mA = 0.5V



Ustawienia:

F1.12	X _{min}	2.00 V
F1.13	Y _{min}	0.0 %
F1.14	X _{max}	10.00 V
F1.15	Y _{max}	100.0%

F1.25	Wartość sygnału mniejsza od wartości minimalnej	Cyfra jednostek – Wejście AI1		-	0	N
		Wartość minimalna	0			
		0.0%	1			
<p>Parametr F1.25 określa w jaki sposób przetworzony zostanie sygnał analogowy jeżeli jego wartość spadnie poniżej poziomu minimalnego. Możliwe są tutaj dwie akcje:</p> <p>0 – Wartość minimalna Wartość zadana pozostaje ustawiona na poziomie minimalnym (parametr F1.13)</p> <p>1 – 0.0% Wartość zadana zostaje ustawiona na wartość 0.0%</p>						
F1.30	Filtracja	Wejścia cyfrowe DI	0.000 ... 1.000	s	0.01	N
F1.31		Wejście analogowe AI1	0.00 ... 10.00	s	0.1	N
<p>Parametry z grupy F1.30 – F1.31 pozwalają określić długość czasu z którego filtrowane są napięcia podawane na wejścia analogowe i cyfrowe. W przypadku występowania zakłóceń, lub szybkich zmian napięcia na wejściach zaleca się wydłużenie czasu filtrowania aby uniknąć nieprawidłowej pracy wejść.</p> <p>Uwaga: Wydłużenie czasu filtracji zwiększa odporność wejść na zakłócenia, ale jednocześnie spowalnia czas reakcji falownika na zmianę stanu wejścia.</p>						
F1.35	Logika wejść DI1 ... DI5	Pierwsza cyfra – wejście DI1		-	0	T
		Logika dodatnia – aktywny gdy styk	0			




		zamknięty			
		Logika ujemna – aktywny gdy styk otearty	1		
		Druga cyfra – wejście DI2			
		Trzecia cyfra – wejście DI3			
		Czwarta cyfra – wejście DI4			
		Piąta cyfra – wejście DI5			
<p>Parametr F1.35 pozwalają określić niezależnie dla każdego wejścia cyfrowego sposób jego aktywacji.</p> <p>0 – Logika dodatnia Jeżeli wybrana jest logika dodatnia to zamknięcie styku pomiędzy wejściem DI i GND (domyślnie) traktowane jest jako aktywacja wejścia. Rozwarty styk pomiędzy DI i GND traktowany jest jako wejście nieaktywne.</p> <p>1 – Logika ujemna Jeżeli wybrana jest logika ujemna to rozwarty styk pomiędzy wejściem DI i GND (domyślnie) traktowany jest jako aktywacja wejścia. Natomiast zwarty styk pomiędzy DI i GND traktowany jest jako wejście nieaktywne.</p>					
F1.37	DI1 – Czas opóźnienia	0.0 ... 3600.0	s	0.0	T
F1.38	DI2 – Czas opóźnienia	0.0 ... 3600.0	s	0.0	T
F1.39	DI3 – Czas opóźnienia	0.0 ... 3600.0	s	0.0	T
<p>Czas od momentu zmiany stanu wejścia cyfrowego do momentu uaktywnienia funkcji powiązanej z danym wejściem cyfrowym.</p> <p>Uwaga: Tylko wejścia DI1, DI2, DI3 umożliwiają wprowadzenia opóźnienia zadziałania wejścia.</p>					
F1.40	Dublowanie ustawień DI	<p>Parametr decydujący czy taka sama funkcja może być przyporządkowana do różnych wejść cyfrowych DI.</p> <p>0) Dublowanie funkcji zabronione, 1) Dublowanie funkcji dozwolone</p>	-	0	T

Funkcje wyjść

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F2.02	Funkcja wyjścia przekaźnikowego T1	0 ... 40	-	2	N
Parametr F2.02 wybiera funkcję jaką pełnić będzie wyjścia przekaźnikowe. Lista sygnalizowanych zdarzeń:					
Wartość	Funkcja	Opis			
0	Brak	Do wyjścia nie jest przyporządkowana żadna funkcja			
1	Gotowość – częstotliwość 0Hz	Sygnalizowany jest stan gdy wydany jest rozkaz ruchu falownika, a jednocześnie zadana jest częstotliwość wyjściowa 0Hz.			
2	Błąd	Zgłoszenie błędu i awaryjnego zatrzymania falownika			
3	Osiągnięcie częstotliwości FDT1	W połączeniu z parametrami F7.23 i F7.24 wyjście sygnalizować będzie osiągnięcie i przekroczenie zadanej wartości częstotliwości. Więcej – przy opisie parametrów F7.23 i F7.24 .			
4	Osiągnięcie częstotliwości zadanej	W powiązaniu z parametrem F7.25 wyjście sygnalizować będzie osiągnięcie częstotliwości zadanej i pracę w określonej strefie wokół wartości zadanej. Więcej informacji przy opisie parametru F7.25 .			
5	Prędkość 0 Hz	Wyjście aktywne gdy zadana jest częstotliwość 0Hz.			
6	Przeciążenie silnika	Sygnalizacja przeciążenia silnika (powiązana z parametrami F8.02 – F8.04)			
7	Przeciążenie falownika	Wyjście aktywne zostaje gdy wykryte jest przeciążenie falownika, ale na dziesięć sekund przed awaryjnym wyłączeniem napędu.			
8	Przepełnienie licznika impulsów	Falownik umożliwia zaprogramowanie licznika (zliczającego impulsy podawane na wejście DI) o określonej wartości maksymalnej i zadanej.			
9	Odliczenie zadanej ilości impulsów	W momencie gdy nastąpi przekroczenie wartości zadanej to nastąpi aktywacja wyjścia z kodem 9, a po odliczeniu wartości maksymalnej dodatkowo aktywowane będzie wyjście z kodem 8. Więcej informacji znaleźć można przy opisie parametrów E0.08 i E0.09 .			
10	Odmierzenie zadanej długości	W przypadku gdy wejście cyfrowe wykorzystywane jest do przeliczania ilości impulsów na długość materiału, to osiągnięcie zadanej długości sygnalizowane będzie na wyjściu cyfrowym do którego przyporządkowano funkcję o kodzie 10.			
11	Zakończenie cyklu pracy PLC	W momencie gdy zakończony zostanie pełen cykl pracy w trybie PLC to wyjście zostanie aktywne na czas 250ms			
12	Osiągnięcie zadanego skumulowanego czasu pracy	Wyjście aktywne jest w momencie gdy skumulowany czas pracy falownika (parametr F6.07) przekroczył zadaną wartość graniczną zdefiniowaną w parametrze F7.21 .			
13	Ograniczenie częstotliwości wyjściowej	Wyjście jest aktywne gdy zadana częstotliwość jest większa od wartości maksymalnej, lub mniejsza od wartości minimalnej (czyli wtedy gdy falownik nie ma możliwości osiągnięcia częstotliwości zadanej).			
14	Ograniczenie momentu wyjściowego	Wyjście jest aktywne gdy przekroczona została graniczna wartość momentu napędowego.			
15	Gotowość do pracy	Wyjście jest aktywne gdy falownik osiągnie gotowość do pracy, czyli w momencie gdy zasilanie jest załączone, napięcie na torze DC jest stabilne i nie zostały zgłoszone żadne błędy.			
17	Osiągnięcie górnej częstotliwości	Wyjście jest aktywne gdy została osiągnięta lub przekroczona górna częstotliwość graniczna			
18	Osiągnięcie dolnej	Wyjście jest aktywne gdy częstotliwość wyjściowa jest równa lub niższa			

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
	częstotliwości granicznej	od wartości minimalnej. Uwaga: W przypadku gdy falownik jest zatrzymany (rozkaz STOP), to wyjście to jest nieaktywne.			
19	Niskie napięcie zasilania	Wyjście aktywowane jest w przypadku wykrycia zbyt niskiego napięcia w torze DC falownika.			
20	Komunikacja	Stan wyjścia ustawiany zdalne sterowanie (RS485)			
23	Prędkość 0 Hz (2)	Wyjście jest aktywne gdy częstotliwość wyjściowa jest równa 0 Hz. Uwaga: Wyjście jest aktywne również gdy silnik został zatrzymany przez rozkaz STOP .			
24	Osiągnięcie zadanego skumulowanego czasu załączenia falownika	Jeżeli czas załączenia falownika (parametr F6.08) osiągnie wartość zadaną w parametrze F7.20 to wyjście zostanie aktywowane.			
25	Osiągnięcie częstotliwości FDT2	Sygnalizacja osiągnięcia i przekroczenia zadanej częstotliwości FDT2. Więcej informacji przy opisie parametrów F7.26 i F7.27			
26	Osiągnięcie częstotliwości f_1	Sygnalizacja osiągnięcia częstotliwości zadanej w parametrach F7.28 i F7.29 .			
27	Osiągnięcie częstotliwości f_2	Sygnalizacja osiągnięcia częstotliwości zadanej w parametrach F7.30 i F7.31 .			
28	Osiągnięcie prądu I_1	Sygnalizacja osiągnięcia prądu I_1 o wartości zadanej w parametrach F7.36 i F7.37 .			
29	Osiągnięcie prądu I_2	Sygnalizacja osiągnięcia prądu I_2 o wartości zadanej w parametrach F7.38 i F7.39 .			
30	Osiągnięcie bieżącego czasu pracy	Jeżeli oprogramowany jest licznik bieżącego czasu pracy (parametry F7.42 – F7.44) to w momencie osiągnięcia zadanego czasu pracy silnika nastąpi aktywacja wyjścia.			
31	Przekroczenie poziomu napięć na wejściu AI1	Wyjście jest aktywne gdy napięcie na wejściu analogowym AI1 jest mniejsze od wartości ustawionej w parametrze F7.50 , lub większe od wartości ustawionej w parametrze F7.51 .			
33	Brak obciążenia	Sygnalizacja pracy silnika na biegu jałowym.			
34	Bieg wstecz	Wyjście jest aktywne gdy silnik wiruje w kierunku „Tył”			
35	Spadek prądu obciążenia	Wyjście jest aktywne gdy wartość prądu obciążenia spadnie poniżej wartości zdefiniowanej w parametrach F7.32 i F7.33 .			
36	Przekroczenie temperatury	Wyjście jest aktywne gdy temperatura modułu mocy falownika (parametr F6.06) przekroczy wartość graniczną określoną w parametrze F7.40 .			
37	Przekroczenie prądu obciążenia	Wyjście jest aktywne gdy wartość prądu obciążenia wzrośnie powyżej wartości zdefiniowanej w parametrach F7.34 i F7.35 .			
38	Częstotliwość minimalna	Wyjście jest aktywne gdy częstotliwość będzie równa lub niższa od wartości minimalnej. Uwaga: Wyjście będzie aktywne również wtedy gdy silnik zostanie zatrzymany (STOP).			
40	Przekroczenie dopuszczalnego czasu pracy	Wyjście jest aktywowane gdy czas pracy falownika przekroczy wartość ustawioną w parametrze F7.45 .			
F2.07	Funkcja wyjścia analogowego DA1	0 ... 15	-	0	N
Wyjście analogowe pracować w zakresie od 0 do 10V (wyjście napięciowe) lub od 0 do 20mA (wyjście prądowe)					

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
we). Do wyjścia analogowego przyporządkować można jedną z poniższych funkcji.					
Wartość	Funkcja	Opis			
0	Aktualna częstotliwość	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do aktualnej częstotliwości wyjściowej falownika. Skalowanie sygnału wyjściowego pokrywa zakres od 0Hz do maksymalnej częstotliwości wyjściowej			
1	Zadana częstotliwość	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do zadanej częstotliwości wyjściowej. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0HZ do częstotliwości maksymalnej.			
2	Prąd wyjściowy	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do wartości skutecznej prądu wyjściowego. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 200% prądu znamionowego silnika.			
3	Moment wyjściowy	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do wartości momentu napędowego. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 200% momentu znamionowego.			
4	Moc wyjściowa	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do bieżącej mocy wyjściowej. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 200% mocy znamionowej..			
5	Napięcie wyjściowe	Wartość sygnału wyjściowego jest proporcjonalna do wartości skutecznej napięcia na wyjściu falownika. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 120% znamionowego napięcia falownika.			
7	AI1	Wartość sygnału jest proporcjonalna do wartości napięcia na wejściu analogowym AI1 . Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 10V			
10	Długość	W trybie pomiaru długości sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do aktualnie zmierzonej długości. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od zera do zadanej długości końcowej (parametr E0.05)			
11	Licznik	W trybie zliczania elementów sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do wartości licznika.. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od zera do zadanej wartości końcowej licznika (parametr E0.08)			
13	Prędkość obrotowa	Sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do aktualnej prędkości obrotowej silnika. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od zera do prędkości obrotowej odpowiadającej częstotliwości maksymalnej.			
14	Prąd wyjściowy	Sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do wartości prądu wyjściowego falownika. Skalowanie sygnału wyjściowego pokrywa zakres od 0 do 100A			
15	Napięcie DC	Sygnał wyjściowy jest proporcjonalny do wartości napięcia DC na torze pośrednim falownika. Skalowanie sygnału pokrywa zakres od 0 do 1000V			
F2.11	Opóźnienie wyjścia prze-	0.0 ... 3600.00	s	0	N

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian		
	każnikowego T1						
F2.15	Logika wyjść binarnych	Druga cyfra (xxxXx) – Logika wyjścia przekaźnikowego T1					
<p>Druga cyfra parametru F2.15 decydują o logice wyjścia przekaźnikowego.</p> <p>0 – Logika dodatnia Logika dodatnia oznacza że jeżeli wyjście jest aktywne to odpowiadający mu styk przekaźnika jest zamknięty.</p> <p>1- Logika ujemna Logika ujemna oznacza że jeżeli wyjście jest aktywne to odpowiadający mu styk przekaźnika jest otwarty.</p>							
F2.16	Przesunięcie zera dla wyjścia DA1	-100.0 ... +100.00	%	0	N		
F2.17	Współczynnik wzmocnienia wyjścia DA1	-10.00 ... +10.00	-	0	N		
<p>Parametry F2.16 – F2.17 służą do przesunięcia i przeskalowania charakterystyki wyjścia analogowego DA1. Przesunięcie zera o wartość 100% oznacza podniesienie charakterystyki sygnału wyjściowego o 10V (lub 20mA) w górę. W takim wypadku wartości wyjściowej 0V odpowiadać będzie po przeskalowaniu wartość +10V.</p> <p>Wypadkową wartość sygnału wyjściowego obliczyć można z zależności $y = kX + b$, gdzie: k to współczynnik wzmocnienia, X – wejściowa wartość sygnału analogowego b – przesunięcie charakterystyki y –przeskalowana i wzmocniona wartość sygnału wyjściowego</p>							
<table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="text-align: center; vertical-align: middle;">  </td> <td> <p>Przykład</p> <p>Jeżeli założymy że wyjściowy sygnał analogowy ma odwzorowywać częstotliwość wyjściową w taki sposób że częstotliwość 0 Hz to będzie 8V, a częstotliwość maksymalna to będą 3 V to w takim wypadku:</p> <p>k = -0.5 b = 80%</p> </td> </tr> </table>							<p>Przykład</p> <p>Jeżeli założymy że wyjściowy sygnał analogowy ma odwzorowywać częstotliwość wyjściową w taki sposób że częstotliwość 0 Hz to będzie 8V, a częstotliwość maksymalna to będą 3 V to w takim wypadku:</p> <p>k = -0.5 b = 80%</p>
	<p>Przykład</p> <p>Jeżeli założymy że wyjściowy sygnał analogowy ma odwzorowywać częstotliwość wyjściową w taki sposób że częstotliwość 0 Hz to będzie 8V, a częstotliwość maksymalna to będą 3 V to w takim wypadku:</p> <p>k = -0.5 b = 80%</p>						

Funkcje START – STOP

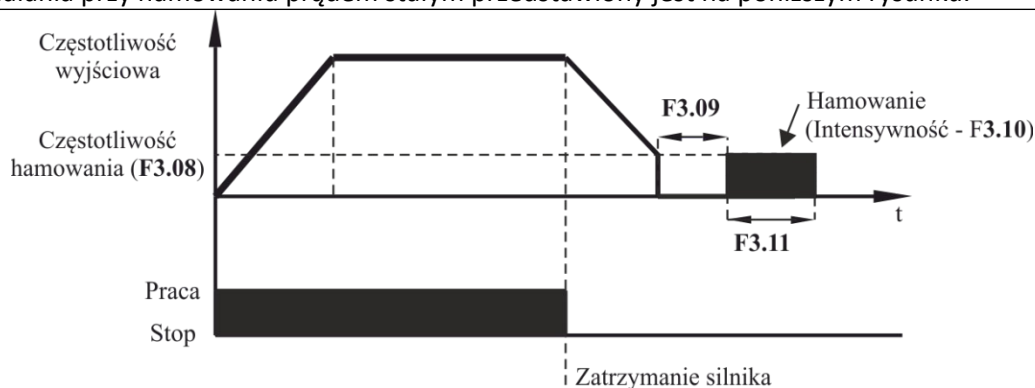
Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F3.00	Sposób uruchomienia	Bezpośredni rozruch	0			
		Rozruch ze śledzeniem prędkości	1	-	0	N
		Rozruch ze wstępnym wzbudzeniem	2			
<p>Parametr F3.00 decyduje o tym w jaki sposób odbywa się uruchamianie silnika.</p> <p>0 – Bezpośredni rozruch Silnik zostaje uruchomiony zaczynając od prędkości 0 Hz. W przypadku gdy ustawione jest hamowanie prądem stałym to najpierw zostaje wykonana procedura zatrzymania silnika, a potem dopiero następuje rozruch.</p> <p>1 – Rozruch ze śledzeniem prędkości W momencie wydania rozkazu ruchu falownik analizuje prędkość obrotową i kierunek wirowania, a następnie przeprowadza rozruch silnika zaczynając od aktualnej prędkości silnika.</p> <p>2 – Rozruch ze wstępnym wzbudzeniem Rozruch ze wstępnym wzbudzeniem ma zastosowanie tylko do sterowania silnikami asynchronicznymi. Polega on wstępnym namagnesowaniu silnika i utworzeniu dodatkowego strumienia wzbudzenia. Do przeprowadzenia rozruchu ze wstępnym wzbudzeniem konieczne jest ustawienie parametrów F3.05 i F3.06.</p>						
F3.01	Sposób śledzenia prędkości	Od prędkości końcowej	0	3	0	T
		Od prędkości 0 Hz	1			
		Od prędkości maksymalnej	2			
		Inteligentne śledzenie prędkości	3			
<p>Sposób śledzenia prędkości decyduje w jaki sposób falownik wyszukuje aktualnej prędkości obrotowej silnika. W zależności od czasu trwania przerwy w pracy i aktualnej prędkości silnika różne strategie pozwalają osiągnąć różną czas identyfikacji prędkości.</p> <p>0 – Start od prędkości końcowej Śledzenie rozpoczyna się od częstotliwości przy której nastąpiło wyłączenie falownika w dół (w kierunku częstotliwości 0 Hz). Metoda ta pozwala szybko znaleźć prędkość silnika w momencie gdy przerwy pomiędzy załączeniami były krótkie, a moment silnika niewielki</p> <p>1 – Start od prędkości 0 Hz Śledzenie rozpoczyna się od częstotliwości 0Hz w górę. Takie rozwiązanie dobrze sprawdza się w momencie gdy mamy do czynienia z długimi przerwami pomiędzy załączeniami.</p> <p>2 – Start od prędkości maksymalnej</p> <p>3 – Inteligentne śledzenie prędkości – falownik identyfikuje sposób zmiany prędkości silnika i dostosowuje do tego sposób uruchamiania napędu. Dzięki takiemu rozwiązaniu nie występuje zjawisko „szarpnięcia” obciążeniem w momencie włączenia zasilania.</p>						
F3.02	Prędkość śledzenia	1 ... 100	-	20	N	
<p>Prędkość działania układu śledzenia prędkości. Im większa wartość, tym szybsze działanie układu. Jednak zbyt duża wartość może doprowadzić do sytuacji że falownik nie zidentyfikuje prawidłowo prędkości i rozpocznie rozruch od prędkości początkowej</p>						
F3.03	Częstotliwość startowa	0.00 ... 10.00	Hz	0.00	N	
F3.04	Czas pracy z częstotliwością startową	0.0 ... 100.0	s	0.0	T	
<p>W momencie uruchomienia silnika zadana zostaje w pierwszej kolejności częstotliwość startowa F3.03, która utrzymywana jest przez czas F3.04. Potem następuje rozpędzenie silnika do częstotliwości zadanej. Czas pracy z częstotliwością startową nie jest liczony do czasu przyspieszenia silnika. W przypadku przełączania kierunku moment pracy z częstotliwością początkową zostaje pominięty.</p>						

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
<p>Uwaga: Jeżeli zadana częstotliwość jest mniejsza od częstotliwości startowej to etap pracy z częstotliwością startową zostanie pominięty</p>						
<div style="border: 1px solid black; padding: 10px;"> <div style="display: flex; align-items: center; margin-bottom: 10px;"> <div> <p>Przykład 1 – Częstotliwość startowa większa od częstotliwości zadanej F0.01 = 2.00 Hz – Częstotliwość zadana 2 Hz F3.03 = 5.00 Hz – Częstotliwość startowa 5 Hz F3.04 = 2.0 s – Czas pracy z częstotliwością startową 2s</p> <p>Ponieważ częstotliwość startowa jest mniejsza od wartości zadanej, więc przez 2 s od momentu zadania rozkazu ruchu silnik pozostaje zatrzymany, po czym rozpędza się do prędkości 2Hz.</p> </div> </div> <div> <p>Przykład – Częstotliwość startowa mniejsza od częstotliwości zadanej F0.01 = 10.00 Hz – Częstotliwość zadana 10 Hz F3.03 = 5.00 Hz – Częstotliwość startowa 5 Hz F3.04 = 2.0 s – Czas pracy z częstotliwością startową 2s</p> <p>Silnik rozpędza się do prędkości 5 Hz i utrzymuje tą prędkość przez czas 2s. A następnie rozpędza się do prędkości docelowej 10 Hz.</p> </div> </div>						
F3.05	Rozruch silnika	Prąd wstępnego hamowania DC, prąd wstępnego strumienia wzbudzenia	0... 100	%	0	T
F3.06		Czas wstępnego hamowania DC, czas wstępnego wzbudzenia silnika	0.0 ... 100.0	s	0.0	T
<p>Parametry F3.05 i F3.06 są aktywne w przypadku gdy aktywna jest opcja wstępnego hamowania silnika prądem stałym przed zasadniczym rozruchem, lub w przypadku silników asynchronicznych – gdy wybrana jest opcja wygenerowania wstępnego strumienia wzbudzenia. Parametr F3.05 decyduje o wartości prądu hamowania lub wzbudzania (wartość określana jest w procentach prądu znamionowego falownika). Parametr F3.06 decyduje o czasie trwania hamowania lub wzbudzania.</p>						
F3.07	Sposób zatrzymania	Hamowanie	0	-	0	N
		Zatrzymanie wybiegiem	1			
<p>0 – Hamowanie Rozkaz zatrzymania silnika powoduje że falownik stopniowo redukuje prędkość obrotową silnika zgodnie z czasem podanym w parametrze Czas hamowania aż do osiągnięcia prędkości 0Hz.</p> <p>1 – Zatrzymanie wybiegiem Rozkaz zatrzymania silnika powoduje odłączenie wyjścia falownika od napędzanego silnika. Pozbawiony zasilania silnik hamuje wybiegiem w czasie wynikającym z jego prędkości początkowej i momentu bezwładności.</p>						
<div style="border: 1px solid black; padding: 10px;"> <div style="display: flex; align-items: center; margin-bottom: 10px;"> <div> <p>Uwaga</p> <p>W przypadku napędów o dużym momencie bezwładności należy stosować odpowiednio długi czas hamowania lub też zatrzymywać silnik wybiegiem. W przeciwnym wypadku istnieje ryzyko iż nadmiar energii oddawanej przez hamujący gwałtownie silnik zostanie przekazany do falownika co spowoduje gwałtowny skok napięcia na torze DC i awaryjne wyłączenie falownika.</p> </div> </div> </div>						

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F3.08	Zatrzymanie silnika	Częstotliwość rozpoczęcia hamowania DC	0.00 – F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N
F3.09		Czas do rozpoczęcia hamowania DC	0.0 ... 100.0	s	0	N
F3.10		Prąd hamowania DC	0 ... 100	%	0	N
F3.11		Czas hamowania DC	0.0 ... 100.0	s	0	N

W przypadku hamowania prądem stałym to falownik przy zatrzymaniu zwolni do częstotliwości **F3.08** i odłączy zasilanie silnika. Po upływie czasu **F3.09** rozpocznie się hamowanie prądem stałym o wartości **F3.10** (parametr wyrażony jest w procentach prądu znamionowego falownika) które będzie trwało przez czas **F3.11**.

Schemat działania przy hamowaniu prądem stałym przedstawiony jest na poniższym rysunku.



F3.12	Skuteczność działania modułu hamującego	0 ... 100	%	100	N
--------------	---	-----------	---	-----	---

Znajduje zastosowanie tylko w przypadku falowników z wbudowaną jednostką hamującą i dołączonym opornikiem hamującym. Wysoka skuteczność pozwala efektywniej wytracać nadmiar energii produkowanej podczas intensywnego hamowania silnika. Z drugiej strony powoduje to wydzielanie dużej ilości ciepła na oporniku hamującym i duże wahania napięcia na torze DC.

F3.13	Charakterystyka przyspieszenia / zwalniania	Charakterystyka liniowa	0	-	0	T
		Przyspieszenie / zwalnianie według pierwszej krzywej S	1			
		Przyspieszenie / zwalnianie według drugiej krzywej S	2			

0 – Charakterystyka liniowa

Częstotliwość wyjściowa podczas przyspieszania / zwalniania zmienia się liniowo do wartości początkowej do końcowej.

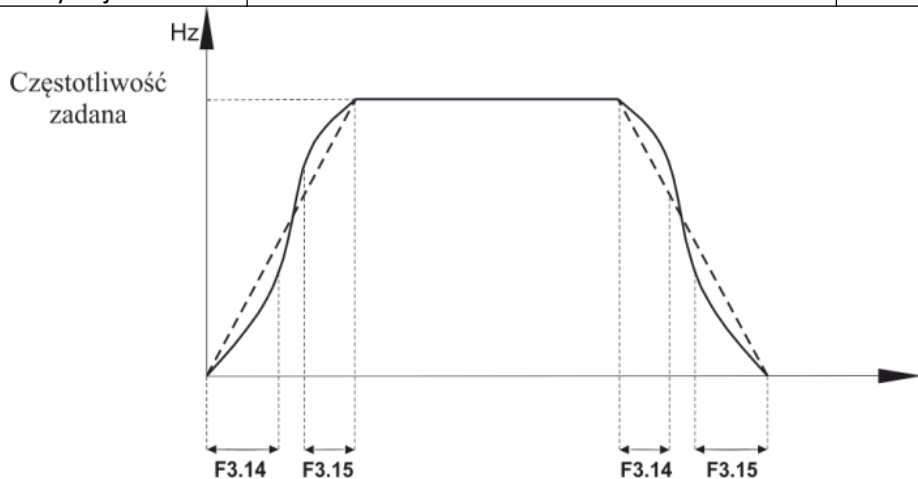
1 - Przyspieszenie / zwalnianie według pierwszej krzywej S

Częstotliwość wyjściowa podczas przyspieszania / zwalniania zmienia się zgodnie z charakterystyką przypominającą literę S. Rozwiązanie takie dobrze sprawdza się w napędach w których wymagany jest łagodny rozruch bez silnych szarpnięć przy uruchomieniu i osiągnięciu wartości końcowej. Za pomocą parametrów F3.14 i F3.15 można ustawić procentowo czas poszczególnych odcinków krzywej przyspieszania.

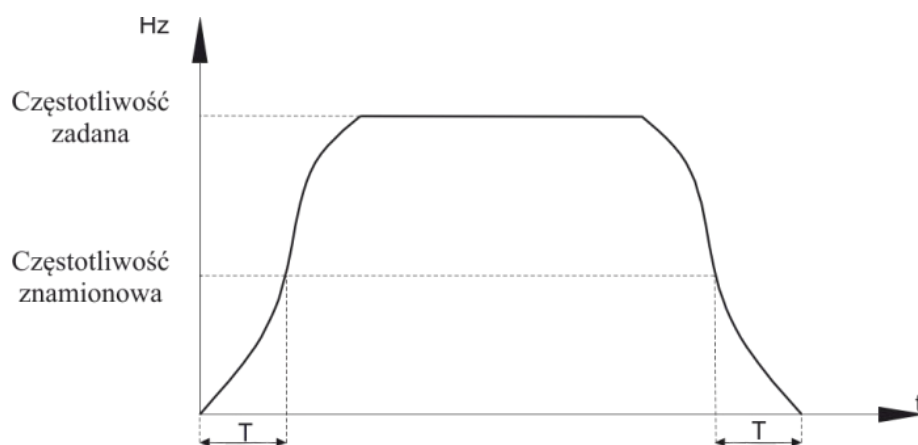
2 – Przyspieszenie / zwalnianie według drugiej krzywej S

Częstotliwość wyjściowa zmienia się zgodnie z charakterystyką przypominającą literę S, ale w odróżnieniu od poprzedniego przypadku punkt przegięcia zawsze odpowiada znamionowej częstotliwości silnika. Rozwiązanie takie znajduje zastosowanie w przypadkach gdy potrzebne jest uzyskanie np. obszarów częstotliwości dla których będą obowiązywały inne czasy przyspieszania.

F3.14	Czas przyspieszania według pierwszego odcinka krzywej S	0 ... 100	%	30	T
F3.15	Czas przyspieszania według drugiego odcinka krzywej S	0 ... 100	%	30	T



Charakterystyka przyspieszania / hamowania według pierwszej krzywej S



Charakterystyka przyspieszania hamowania według drugiej krzywej S

Parametry F3.14 i F3.15 odpowiadają odpowiednia za odcinki charakterystyki gdzie przyspieszenie ma wartość mniejszą od zera (charakterystyka wklęsła) i większe od zera (charakterystyka wypukła). Parametry F3.14 i F3.15 muszą w sumie mieć wartość mniejszą lub równą 100%.

Jeżeli $F3.14 + F3.15 < 100\%$ to oznacza że w środku charakterystyki jest odcinek gdzie częstotliwość zmienia się w sposób liniowy.

Charakterystyka U/f

Grupa parametrów F4 odpowiada za kształt charakterystyki U/f. W przypadku wykorzystywania funkcji sterowania wektorowego ustawienia tych parametrów są ignorowane. Sterowanie w funkcji U/f znajduje zastosowanie przede wszystkim przy wykorzystaniu falownika do napędu pomp, wentylatorów, jednoczesnego sterowania wieloma silnikami lub w przypadku gdy występują duże dysproporcje pomiędzy mocą falownika i mocą silnika.

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F4.00	Charakterystyka sterowania U/f	Liniowa – $U/f = \text{const}$	0	-	0	T
		Zdefiniowana przez użytkownika	1			
		Kwadratowa – $U \sim f^2$	2			
		Zredukowana 1 - $U \sim f^{1.2}$	3			
		Zredukowana 2 - $U \sim f^{1.4}$	4			
		Zredukowana 3 - $U \sim f^{1.6}$	6			
		Zredukowana 4 - $U \sim f^{1.8}$	8			
		Napięcie niezależne od częstotliwości	10			
		Napięcie częściowo niezależne od częstotliwości	11			

0 – Charakterystyka liniowa

Napięcie na wyjściu falownika rośnie liniowo wraz ze wzrostem częstotliwości. Charakterystyka liniowa znajduje zastosowanie w większości napędów o stałym momencie obrotowym.

1 – Charakterystyka zdefiniowana przez użytkownika

Zależność napięcia wyjściowego od częstotliwości może być swobodnie ustalona przez użytkownika za pomocą trzypunktowej charakterystyki konfigurowanej parametrami **F4.03 – F4.08**.

2 – Charakterystyka kwadratowa

Napięcie na wyjściu falownika (a tym samym moment napędowy) rośnie do kwadratu częstotliwości wyjściowej. Charakterystyka taka znajduje zastosowanie przy sterowaniu szczególnie pomp i wentylatorów.

3 – 8 – Charakterystyki zredukowane o różnym stopniu zależności U/f

Pośrednie charakterystyki pomiędzy liniową i kwadratową zależnością pomiędzy napięciem wyjściowym i częstotliwością.

10 – Napięcie niezależne od częstotliwości

Napięcie na wyjściu falownika jest zupełnie niezależne od częstotliwości wyjściowej. Wartość częstotliwości jest określana przez źródło zadawania częstotliwości, natomiast wartość napięcia wyjściowego przez ustawienie parametru **F4.12**.

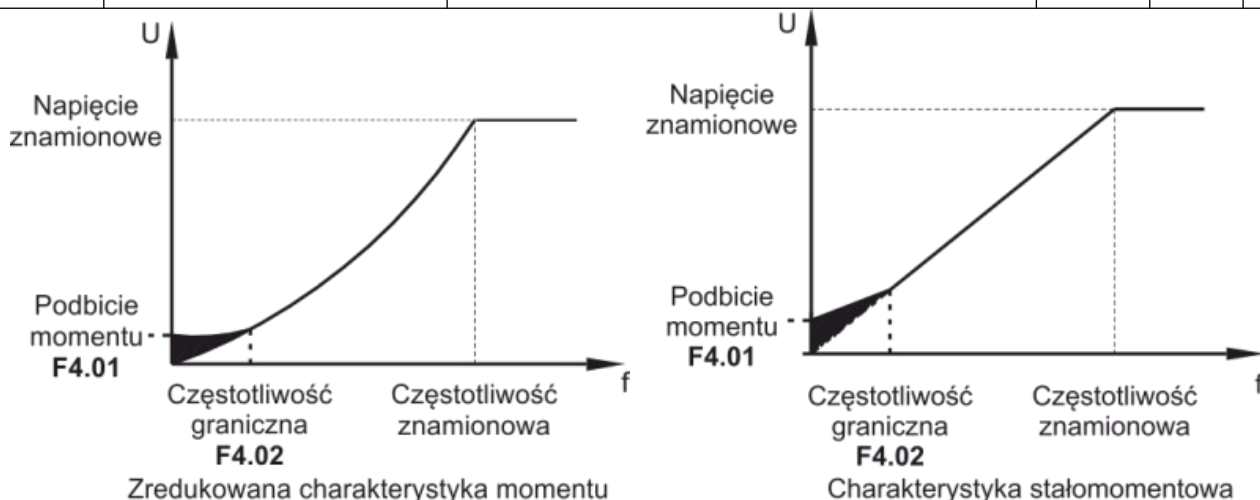
11 – Napięcie częściowo niezależne od częstotliwości

Napięcie wyjściowe falownika jest powiązane z częstotliwością wyjściową za pomocą współczynnika proporcjonalności zdefiniowanego w parametrze **F4.12**. Funkcja ta pozwala dynamicznie wpływać na kształt charakterystyki sterowania.

F4.01	Podbicie momentu początkowego	0.0 – Automagiczne podbicie momentu 0.1 ... 30.0	%	4	T
F4.02	Graniczna częstotliwość podbicia momentu napędowego	0.00 ... Częstotliwość maksymalna (F0.19)	Hz	15	T

Podbicie momentu napędowego wykorzystywane jest głównie do poprawy charakterystyki momentu napędowego dla niskich częstotliwości przy sterowaniu według zadanej charakterystyki U/f. Zbyt niski moment napędowy powoduje że silnik jest „słaby” przy małych prędkościach. Za duże podbicie momentu grozi z kolei zbyt dużym wzbudzeniem silnika, nadmiernym obciążeniem uzwojeń silnika i zmniejszeniem efektywności napędu.

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
-----	------	---------	------	------	------------

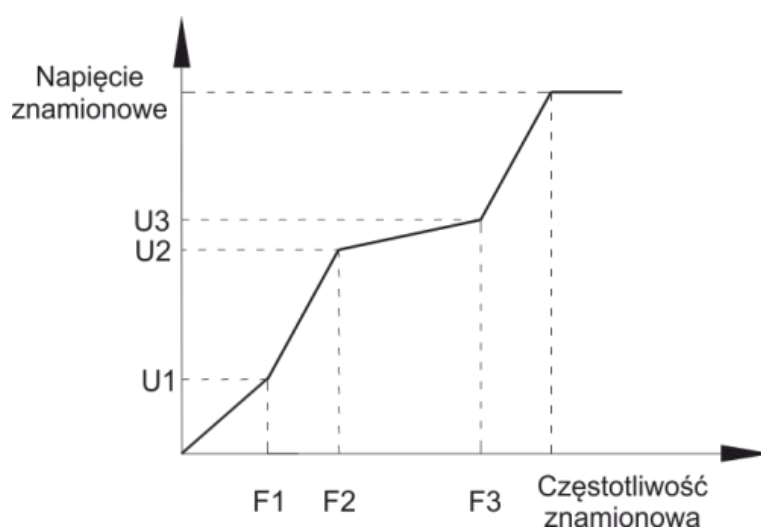


Zaleca się aby większe podbicie momentu wykorzystywane było dla ciężkich napędów, gdzie standardowy moment napędowy jest niewystarczający do rozpędzenia silnika.


W przypadku ustawienia automatycznego podbicia napędu (**F4.01** = 0.0) falownik będzie próbował automatycznie dobrać na podstawie rezystancji wirnika niezbędną wartość podbicia momentu napędowego.

F4.03	Charakterystyka użytkownika U/f	Punkt 1 Częstotliwość F1	0.00 ... F4.05	Hz	0	T
F4.04		Punkt 1 Napięcie U1	0.0 ... 100.0	%	0	T
F4.05		Punkt 2 Częstotliwość F2	F4.03 ... F4.07	Hz	0	T
F4.06		Punkt 2 Napięcie U2	0.0 ... 100.0	%	0	T
F4.07		Punkt 3 Częstotliwość F3	F4.07 ... b0.04 (znamionowa częstotliwość silnika)	Hz	0	T
F4.08		Punkt 3 Napięcie U3	0.0 ... 100.0	%	0	T

Parametry F4.03 – F4.08 pozwalają zdefiniować własną charakterystykę sterownia optymalnie dopasowaną do konkretnego silnika i charakterystyki obciążenia.




Programując charakterystykę U/f należy zachować następującą relację napięć i częstotliwości: **V1 < V2 < V3** i **F1 < F2 < F3**

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
		<p>Uwaga Należy zachować ostrożność w przypadku ustawiania dużej wartości napięcia odpowiadającej niskiej częstotliwości wyjściowej. Uzwojenia silnika przy niskiej częstotliwości mają znacząco mniejszą impedancję niż przy częstotliwości początkowej, co przy wysokim napięciu może doprowadzić do przegrzania uzwojeń lub przeciążenia falownika.</p>				
F4.09	Kompensacja poślizgu	0.0 ... 200.0	%	0	N	
<p>Kompensacja poślizgu działa prawidłowo tylko w przypadku sterowania silników asynchronicznych w trybie skalarnym U/f. Umożliwia ona skorygowanie prędkości silnika dla przypadku gdy wzrost obciążenia powoduje zwiększenie poślizgu i zmniejszenie rzeczywistej prędkości względem wartości zadanej.</p> <p>Do prawidłowej kompensacji poślizgu konieczne jest wprowadzenie poprawnych parametrów silnika (grupa b0), w tym głównie parametru b0.05 (znamionowa prędkość obrotowa) i b0.03 (prąd znamionowy).</p> <p>Ustawienie parametru F4.09 na wartość 100% oznacza że dla znamionowego obciążenia i znamionowej prędkości poziom kompensacji poślizgu będzie równy wartości wynikającej z ustawionych parametrów silnika.</p>						
F4.10	Strumień przeciwwzbudzenia przy hamowaniu	0.0 ... 200.0	-	64	N	
<p>W przypadku hamowania silnika może dojść do sytuacji że nadmiar energii oddawanej przez silnik może doprowadzić do gwałtownego wzrostu napięcia na torze DC. Kontrola wzbudzenia przy hamowaniu pozwala ograniczyć narastania napięcia i zmniejsza ryzyko zablokowania falownika. Im większa wartość parametru F4.10 tym oddziaływanie na hamowanie jest silniejsze, ale zbyt duża wartość parametru F4.10 prowadzi do wygenerowania dużych prądów.</p> <p>Gdy obciążeniem falownika jest napęd o małej bezwładności, lub gdy stosowane są dodatkowe oporniki hamujące to zaleca się ustawić wartość parametru F4.10 na zero.</p>						
F4.11	Tłumienie oscylacji	0 ... 100	-	0	N	
<p>W przypadku sterowania skalarnego U/f może wystąpić czasami zjawisko oscylowania prędkości obrotowej silnika. W przypadku zaobserwowania takiego zjawiska należy eksperymentalnie ustawić wartość parametru F4.11 w taki sposób aby wyeliminować oscylacje. Jeżeli podczas pracy nie zaobserwowano oscylacji to zaleca się ustawić wartość F4.11 = 0.</p>						
F4.12	Separowana charakterystyka U/f – zadawanie napięcia	Nastawa parametru F4.13	0	-	0	N
		Wejście analogowe A11	1			
		Wejście analogowe A12	2			
		Potencjometr na panelu operatorskim	3			
		Szybkie wejście impulsowe (D15)	4			
		Sterowanie PLC	6			
		Regulator PID	7			
<p>Jeżeli charakterystyka sterowania U/f ustawiona jest na niezależność napięcia wyjściowego od częstotliwości (F4.00 = 10) to parametr F4.12 decyduje na podstawie jakiego źródła nastawiana jest wartość napięcia wyjściowego. Wartości 100% sygnału zadającego odpowiada znamionowe napięcie wyjściowe silnika.</p>						
F4.13	Separowana charakterystyka U/f – Zadana wartość napięcia	0 ... Znamionowe napięcie silnika	V	0	N	
<p>Wartość zadana napięcia wyjściowego w przypadku gdy w trybie sterowania U/f napięcie jest niezależne od częstotliwości (F4.00 = 0), a jako źródło zadawania napięcia (F4.12 = 0) ustawiona jest wartość parametru F4.13</p>						
F4.14	Separowana charakterystyka U/f – Czas narastania napięcia	0.0 ... 1000.0	s	0	N	
<p>Gdy w trybie sterowania U/f wartość napięcia wyjściowego jest niezależna od częstotliwości (F4.00 = 0) to parametr F4.14 określa szybkość narastania napięcia wyjściowego po wydaniu rozkazu PRACA.</p>						


Sterowanie wektorowe

Grupa parametrów **F5** jest aktywna wyłącznie gdy aktywny jest tryb pracy ze sterowaniem wektorowym (parametr **F0.00** = 0 lub 1). Do poprawnej pracy w trybie sterowania wektorowego niezbędne jest prawidłowe określenie parametrów silnika (grupa parametrów **b0**) oraz przeprowadzenie identyfikacji jego parametrów elektrycznych.

	<p>Uwaga</p> <p>W większości wypadków nie ma potrzeby modyfikacji wartości parametrów z grupy F5. Zmiany uzasadnione są tylko w wypadku gdy standardowe ustawienia sterowania wektorowego nie dają satysfakcjonujących wyników i wymagają dużej znajomości układów regulacji.</p>
---	---

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F5.00	Regulator niskich prędkości	Wzmocnienie części proporcjonalnej	1 ... 100	-	30	N
F5.01		Czas zdwojenia części całkującej	0.01 ... 10.00	S	0.5	N
F5.02		Częstotliwość graniczna	0.00 ... F5.05	Hz	5	N
F5.03	Regulator dużych prędkości	Wzmocnienie części proporcjonalnej	1 ... 100	-	30	N
F5.04		Wzmocnienie części całkującej	0.01 ... 10.00	S	0.5	N
F5.05		Częstotliwość graniczna	F5.02 ... F0.19 (częstotliwość maksymalna)	Hz	5	N
Parametry F5.00 - F5.05 ustalają pracę regulatorów prędkości w trybie sterowania wektorowego						
F5.07	Ograniczenie momentu w trybie kontroli prędkości	Wartość parametru F5.08	0	0		
		Wejście analogowe A11	1			
		Zdalne sterowanie (RS485)	5			
F5.08	Górne ograniczenie momentu w trybie kontroli prędkości	0.0 ... 200	%	150	N	
Dla pracy w trybie kontroli prędkości z wykorzystaniem sterowania wektorowego parametr F5.07 decyduje o źródle z którego zadawana jest górna wartość momentu napędowego. W przypadku gdy ograniczenie zadawane jest za pośrednictwem wejścia analogowego lub szybkiego wejścia impulsowego, to wartości wejściowej 100% odpowiada wartość momentu ustawiona w parametrze F5.08 .						

F5.09	Wzmocnienie różnicowe	50 ... 200	%	150	N
<p>W trybie sterowania wektorowego parametr F5.09 może zostać wykorzystany do poprawy stabilności prędkości. Jeżeli prędkość obrotowa jest niska, to można poprawić stabilność poprzez zwiększenie wartości parametru. Jeżeli prędkość jest wysoka to lepsze efekty daje zmniejszenie wartości F5.09.</p>					
F5.10	Stała czasowa filtra prędkości	0.000 ... 0.100	s	0	N
F5.11	Strumień przeciwbudzenia przy hamowaniu	0 ... 200	-	64	N
<p>W przypadku hamowania silnika może dojść do sytuacji że nadmiar energii oddawanej przez silnik może doprowadzić do gwałtownego wzrostu napięcia na torze DC. Kontrola wzbudzenia przy hamowaniu pozwala ograniczyć narastania napięcia i zmniejsza ryzyko zablokowania falownika. Im większa wartość parametru F5.11 tym oddziaływanie na hamowanie jest silniejsze, ale zbyt duża wartość parametru F5.11 prowadzi do wygenerowania dużych prądów.</p> <p>Gdy obciążeniem falownika jest napęd o małej bezwładności, lub gdy stosowane są dodatkowe oporniki hamujące to zaleca się ustawić wartość parametru F4.10 na zero.</p>					
F5.12	Regulator wzbudzenia – wzmocnienie części proporcjonalnej	0 ... 60000	-	2000	N
F5.13	Regulator wzbudzenia – wzmocnienie części całkującej	0 ... 60000	-	1300	N
F5.14	Regulator momentu – wzmocnienie części proporcjonalnej	0 ... 60000	-	2000	N
F5.15	Regulator momentu – wzmocnienie części całkującej		-	1300	N

	<p>Uwaga</p> <p>Parametry charakteryzujące regulatory oznaczają współczynniki wzmocnienia przy części proporcjonalnej i całkującej regulatora. W przypadku części całkującej oznacza to że duża wartość wzmocnienia części całkującej oznacza silniejsze działanie części całkującej regulatora.</p>
---	---

Panel operatorski

Grupa parametrów **F6** odpowiedzialna jest za działanie panelu operatorskiego i organizację danych wyświetlanych na monitorze LCD.

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F6.00	Przycisk STOP/RESET	Aktywny tylko gdy sterowanie z panelu	0	-	1	N
		Zawsze aktywny	1			

0 – Aktywny tylko gdy sterowanie z panelu

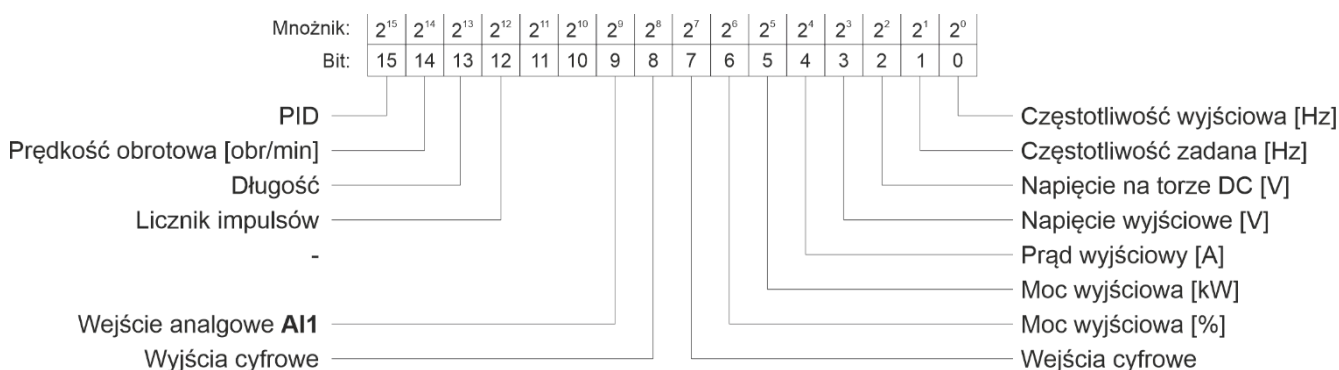
Przycisk STOP/RESET na panelu operatorskim będzie aktywny tylko w przypadku gdy sterowanie falownikiem odbywa się za pośrednictwem panelu operatorskiego.

1 – Zawsze aktywny

Przycisk STOP/RESET na panelu będzie aktywny niezależnie od wybranego sposobu sterowania (rozwiązanie domyślne i zalecane).

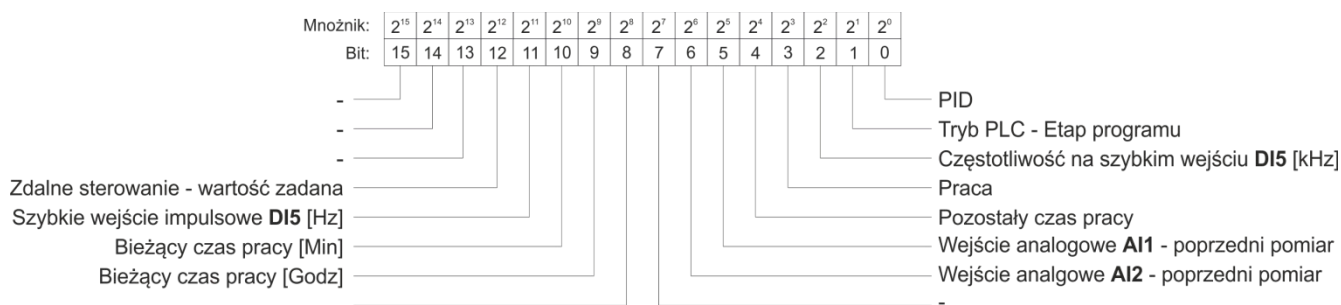
F6.01	Parametry wyświetlane podczas pracy (1)	0x0000 ... 0xFFFF	-	0x1F	N
--------------	---	-------------------	---	------	---

Parametry **F6.01** i **F6.02** zawierają zakodowany zbiór wartości które będą wyświetlane podczas pracy napędu.




Jeżeli któryś z powyższych parametrów ma być wyświetlany w czasie pracy napędu to należy ustawić 1 polu bitu odpowiadającego temu parametrowi. A następnie przeliczyć całą liczbę do postaci liczby szesnastkowej (HEX) i w takiej postaci zapisać do **F6.01**.

F6.02	Parametry wyświetlane podczas pracy (2)	0x0000 ... 0xFFFF	-	0x0	N
--------------	---	-------------------	---	-----	---



Jeżeli któryś z powyższych parametrów ma być wyświetlany w czasie pracy napędu to należy ustawić 1 polu bitu odpowiadającego temu parametrowi. A następnie przeliczyć całą liczbę do postaci liczby szesnastkowej (HEX) i w takiej postaci zapisać do **F6.02**.

F6.03	Parametry wyświetlane przy zatrzymanym napędzie	0x0000 ... 0xFFFF	-	0x33	N	
<p>Mnożnik: 2^{15} 2^{14} 2^{13} 2^{12} 2^{11} 2^{10} 2^9 2^8 2^7 2^6 2^5 2^4 2^3 2^2 2^1 2^0</p> <p>Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0</p> <p>Regulator PID - Wartość zadana ————— Prędkość obrotowa ————— Tryb PLC - Etap ————— Długość —————</p> <p>————— Częstotliwość zadana [Hz] ————— Napięcie na torze DC [V] ————— Wejścia cyfrowe DI ————— Wyjścia cyfrowe DO ————— Wejście analogowe AI1 [V]</p> <p>————— Licznik</p> <p>Jeżeli któryś z powyższych parametrów ma być wyświetlany przy zatrzymanym silniku to należy ustawić 1 polu bitu odpowiadającego temu parametrowi. A następnie przeliczyć całą liczbę do postaci liczby szesnastkowej (HEX) i w takiej postaci zapisać do F6.03.</p> <p>Uwaga: Parametr Prędkość obrotowa przy zatrzymanym silniku pokazywać będzie wartość obliczoną na podstawie zadanej wartości częstotliwości.</p>						
F6.04	Skalowanie prędkości obrotowej	0.0001 ... 6.5000	-	1	N	
<p>Parametr służący do przeliczenia bieżącej częstotliwości wyjściowej na wartość wyświetlaną jako Prędkość obrotowa na monitorze LCD.</p>						
F6.05	Prędkość obrotowa - liczba cyfr ułamkowych	Bez cyfr ułamkowych	0	-	0	N
		Jedna cyfra ułamkowa	1			
		Dwie cyfry ułamkowe	2			
		Trzy cyfry ułamkowe	3			
<p>Dokładność wyświetlania parametru Prędkość obrotowa.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p> Przykład</p> <p>Jeżeli F6.05 = 2 (dwie cyfry ułamkowe), F6.04 = 2.500 to częstotliwości wyjściowej 40Hz odpowiadać będzie prędkość $40 * 2.5 = 100$. Ponieważ wynik ma być wyświetlany z dokładnością dwóch cyfr, to na monitorze pojawi się wartość 100.00</p> </div>						
F6.06	Temperatura modułu mocy falownika	0.0 ... 100.0	°C	-	N	
F6.07	Całkowity czas pracy	0 ... 65535	Godz.	-	N	
F6.08	Całkowity czas załączenia falownika	0 ... 65535	Godz.	-	N	
F6.09	Całkowity pobór mocy	0 ... 65535	kWh	-	N	
F6.13	Wyjątki w obsłudze protokołu Modbus RTU1	<p>xxX - Cyfra jednostek</p> <p>Parametr na pierwszej cyfrze decyduje jak zachowa się falownik w przypadku odebrania ramki Modbus z nieprawidłową sumą kontrolną:</p> <p>0) Przetworzenie rozkazu pomimo błędnej sumy CRC, 1) Zignorowanie rozkazu z błędną sumą CRC.</p> <p>xXx – Cyfra dziesiątek</p>	-	11	N	

		<p>Reakcja falownika na rozkazu typu Broadcast (zerowy adresodbiorcy)</p> <p>0) Ignorowanie rozkazów Broadcast, 1) Przetwarzanie rozkazów Broadcast</p>															
F6.21	Funkcja przycisku QUICK	<p>Możliwość przyporządkowania wybranej funkcji do przycisku QUICK znajdującego się na panelu operatorskim.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Wartość</th> <th>Funkcja</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Brak</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Bieg próbny (JOG)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Przycisk SHIFT</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Zmiana kierunku wirowania silnika</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Zatrzymanie silnika wybiegiem</td> </tr> </tbody> </table>	Wartość	Funkcja	0	Brak	1	Bieg próbny (JOG)	2	Przycisk SHIFT	3	Zmiana kierunku wirowania silnika	5	Zatrzymanie silnika wybiegiem	-	1	
Wartość	Funkcja																
0	Brak																
1	Bieg próbny (JOG)																
2	Przycisk SHIFT																
3	Zmiana kierunku wirowania silnika																
5	Zatrzymanie silnika wybiegiem																

Parametry pomocnicze

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F7.00	JOG – Częstotliwość	0.00 ... F0.19 (częstotliwość maksymalna)	Hz	2	N	
F7.01	JOG – Czas przyspieszania	0.0 ... 6500.0	s	20	N	
F7.02	JOG – Czas hamowania	0.0 ... 6500.0	s	20	N	
F7.01 – F7.03 określają zachowanie falownika podczas próbnego biegu silnika (JOG). W trybie JOG silnik uruchamiany jest zawsze w trybie bezpośredniego rozruchu (F3.00 = 0), a zatrzymanie odbywa się poprzez hamowanie silnika F3.07 = 0)						
F7.03	JOG – Priorytet działania	Wyłączony	0	-	0	N
		Włączony	1			
Jeżeli F7.03 = 1 to w przypadku gdy na listwę zaciskową falownika podany zostanie rozkaz pracy w trybie JOG, to będzie miał on priorytet względem normalnej pracy. Jeżeli F7.03 = 0, to w przypadku jednoczesnego zadania rozkazu Praca i JOG wykonany zostanie rozkaz Praca.						
F7.04	Częstotliwość zabroniona 1	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N	
F7.05	Częstotliwość zabroniona 2	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N	
F7.06	Szerokość strefy zabronionej	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N	
Możliwe jest zdefiniowanie dwóch zabronionych obszarów pracy, to znaczy takich wartości częstotliwości które nie będą możliwe od osiągnięcia podczas pracy falownika. Rozwiązanie takie jest szczególnie przydatne gdy w zakresie częstotliwości roboczych występują częstotliwości rezonansowe które wzbudzają drgania w napędzanym napędzie. Schemat działania przedstawiony jest na poniższym rysunku.						
F7.07	Przeskok częstotliwości zabronionej podczas przyspieszania i hamowania	Wyłączony	0	-	0	N
		Włączony	1			
Jeżeli F7.07 = 0 to podczas rozpędzania i hamowania silnika częstotliwość wyjściowa będzie mogła przechodzić przez strefy częstotliwości zabronionej (płynna zmiana częstotliwości). Jeżeli F7.07 = 1 to podczas rozruchu i hamowania obszary częstotliwości zabronionej będą przeskakiwane, co między innymi oznacza gwałtowny skok częstotliwości na granicy strefy zabronionej. Schemat działania dla obu przypadków pokazany jest na poniższym rysunku. Linią ciągłą zaznaczony jest przebieg rozruchu gdy częstotliwości zabronione są pomijane, a linią przerywaną – gdy częstotliwość może przecho-						

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
<p>dzić przez strefy zabronione.</p>					
F7.08	Czas przyspieszania – 2	0.0 ... 6500	s	-	N
F7.09	Czas hamowania – 2	0.0 ... 6500	s	-	N
F7.10	Czas przyspieszania – 3	0.0 ... 6500	s	-	N
F7.11	Czas hamowania – 3	0.0 ... 6500	s	-	N
F7.12	Czas przyspieszania – 4	0.0 ... 6500	s	-	N
F7.13	Czas hamowania - 4	0.0 ... 6500	s	-	N
<p>Falownik FA-3X dysponuje czterema kompletami czasów przyspieszania i hamowania zdefiniowanymi w parametrach F0.13/F0.14 oraz F7.08 – F7.13. Przełączanie pomiędzy wszystkimi zestawami można wykonać za pomocą odpowiedniego oprogramowania wejść cyfrowych DI (kody funkcji 16 i 17). Automatyczne przełączanie pomiędzy pierwszym i drugim zestawem czasów może być dokonywany również po przekroczeniu zadanej częstotliwości (parametry F7.14 i F7.15).</p>					
F7.14	Częstotliwość przełączenia pomiędzy pierwszym i drugim czasem przyspieszania	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N
F7.15	Częstotliwość przełączenia pomiędzy pierwszym i drugim czasem hamowania	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	0	N
<p>Funkcje F7.14 i F7.15 są aktywne jeżeli nie jest jednocześnie wykorzystywane przełączanie zestawów czasów przyspieszania/hamowania z listwy zaciskowej. Umożliwiają one automatyczne przełączenie się pomiędzy pierwszym i drugim zestawem czasów po przekroczeniu ustawionej tu częstotliwości. Schemat działania przedstawiony jest na poniższym rysunku.</p>					

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
		<p>Przyspieszanie – jeżeli częstotliwość będzie mniejsza od wartości F7.14 to przyspieszanie odbywa się według czasu F0.13 (pierwszy czas przyspieszania). Po przekroczeniu częstotliwości F7.14 następuje przełączenie czasu przyspieszenia na wartość F7.08 (drugi czas przyspieszania). Hamowanie – jeżeli częstotliwość będzie większa od wartości F7.15 to hamowanie odbywa się według czasu F0.1r (pierwszy czas hamowania). Po przekroczeniu częstotliwości F7.15 następuje przełączenie czasu hamowania na wartość F7.09 (drugi czas hamowania).</p>				
F7.16	Przerwa po zatrzymaniu silnika	0.00 ... 3600.00	s	0	N	
	Przerwa pomiędzy pracą w przeciwnych kierunkach. Jeżeli np. nastąpi zatrzymanie silnika po pracy w kierunku Przód , to załączenie do pracy w kierunku Tył nastąpi dopiero po upływie czasu b od momentu zatrzymania silnika.					
F7.17	Praca silnika w obu kierunkach	Dozwolona Zabroniona	0 1	-	0	N
W przypadku niektórych napędów praca silnika w kierunku przeciwnym do znamionowego może doprowadzić do zniszczenia napędu. W takim wypadku można zabezpieczyć falownik przed możliwością pracy w kierunku Tył poprzez ustawienie parametru F7.17 = 1;						
F7.18	Praca z częstotliwością mniejszą od minimalnej	Praca z częstotliwością minimalną STOP Praca z częstotliwością 0 Hz	0 1 2	-	0	N
Jeżeli częstotliwość zadana jest niższa od dozwolonej wartości minimalnej to falownik umożliwi wybranie jednej z trzech metod postępowania: 0 – Praca z częstotliwością minimalną Częstotliwość wyjściowa zostaje ustawiona na poziomie minimalnym 1 – STOP Silnik zostaje zatrzymany i odłączone zostaje napięcie wyjściowe. 2 – Praca z częstotliwością 0Hz Silnik zostaje wyhamowany do częstotliwości 0 Hz, ale nie następuje odłączenie zasilania silnika (czyli falownik może pełnić funkcję elektrycznego hamulca).						

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F7.20	Zadany czas załączenia falownika	0 ... 36000	Godz.	0	N

Parametr umożliwiający ustawienie np. alarmu związanego z przekroczeniem zadanego czasu załączenia falownika. Jeżeli całkowity czas pracy (parametr **F6.08**) przekroczy wartość zadaną w parametrze **F7.20** to zostanie wystawione wyjście **DO** dla którego ustawiona została funkcja o kodzie 24.

F7.21	Zadany czas pracy napędu	0 ... 36000	Godz.	0	N
--------------	--------------------------	-------------	-------	---	---

Jeżeli całkowity czas pracy napędu (parametr **F6.07**) przekroczy wartość zadaną w parametrze **F7.21** to zostanie aktywowane wyjście **DO** dla którego ustawiona została funkcja o kodzie 12.

F7.22	Zabezpieczenie rozkazu START	Wyłączone	0	-	0	N
		Włączone	1			

Zabezpieczenie rozkazu **START** umożliwia zablokowanie możliwości niepożądanego automatycznego startu po zaniku i przywróceniu zasilania.

0 – Zabezpieczenie wyłączone

Jeżeli w momencie załączenia zasilania falownika na listwę zaciskową podany będzie rozkaz **START** silnik zostanie automatycznie uruchomiony bez konieczności wykonywania dodatkowych operacji ze strony obsługi.



UWAGA:

Należy zachować najwyższą ostrożność przy pracy z napędem w którym wyłączone jest zabezpieczenie rozkazu **START**. Należy mieć tutaj cały czas na uwadze że nagłe przywrócenie zasilania i automatyczny start silnika może stanowić duże zagrożenie dla obsługi.

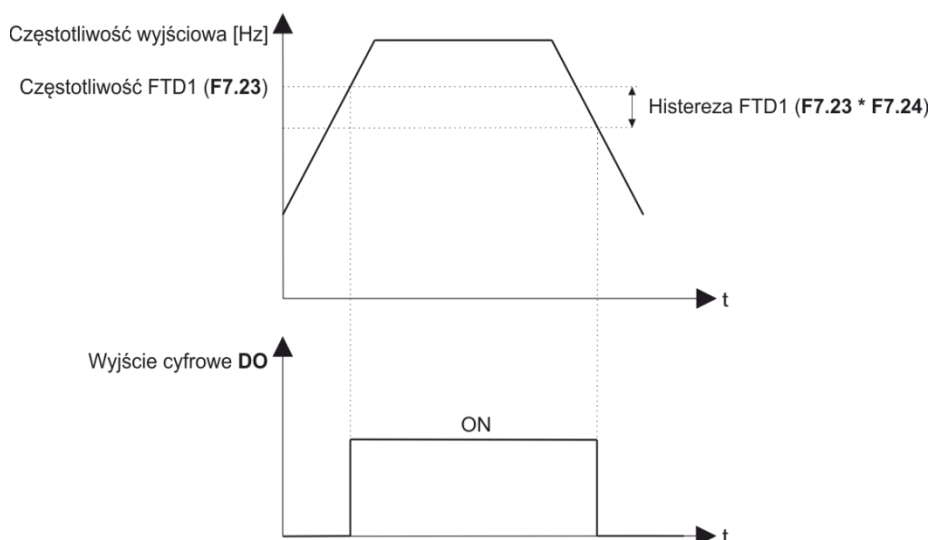
1 – Zabezpieczenie włączone

Włączenie zabezpieczeń oznacza że jeżeli w momencie załączenia falownika na listwę zaciskową podany będzie rozkaz **START** to nie spowoduje to automatycznego uruchomienia silnika. Aby dokonać rozruchu należy najpierw zdjąć sygnał **START**, a potem jeszcze raz uaktywnić **START**.

F7.23	Przekroczenie częstotliwości FTD1	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	50	N
--------------	--	---	----	----	---

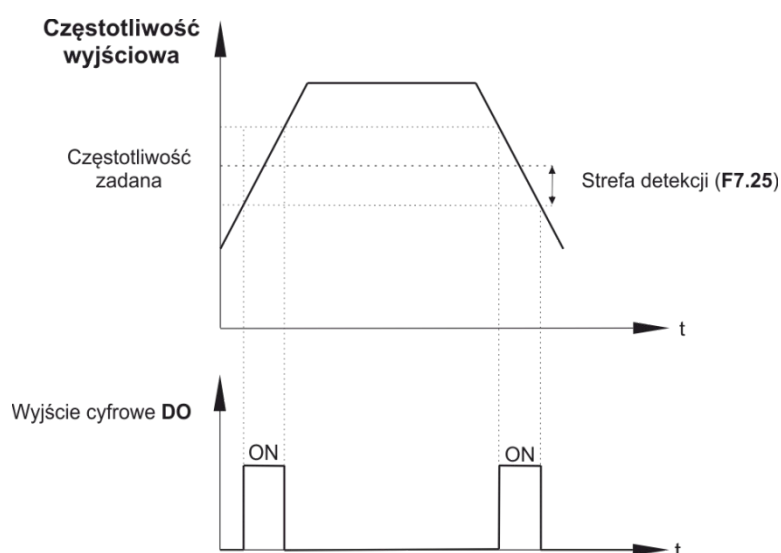
F7.24	Histereza strefy FTD1	0.0 ... 100.0	%	4	N
--------------	------------------------------	---------------	---	---	---

Przekroczenie zadanej częstotliwości **FTD1** spowoduje aktywowanie wyjścia cyfrowego **DO** do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 3. Jeżeli częstotliwość spadnie poniżej częstotliwości **FTD1** i zadanej strefy histerezy to wyjście zostanie wyłączone. Schemat działania funkcji przedstawiony jest na poniższym rysunku:



Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F7.25	Strefa częstotliwości zadanej	0.00 ... 100.00	%	0	N

Jeżeli częstotliwość wyjściowa falownika znajdzie się w strefie wokół częstotliwości zadanej, o szerokości określonej w parametrze **F7.25** to aktywowane zostanie wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana jest funkcja o kodzie 4. Parametr **F7.25** skalowany jest od zero do 100% częstotliwości maksymalnej. Schemat działania przedstawiony jest na poniższym rysunku:

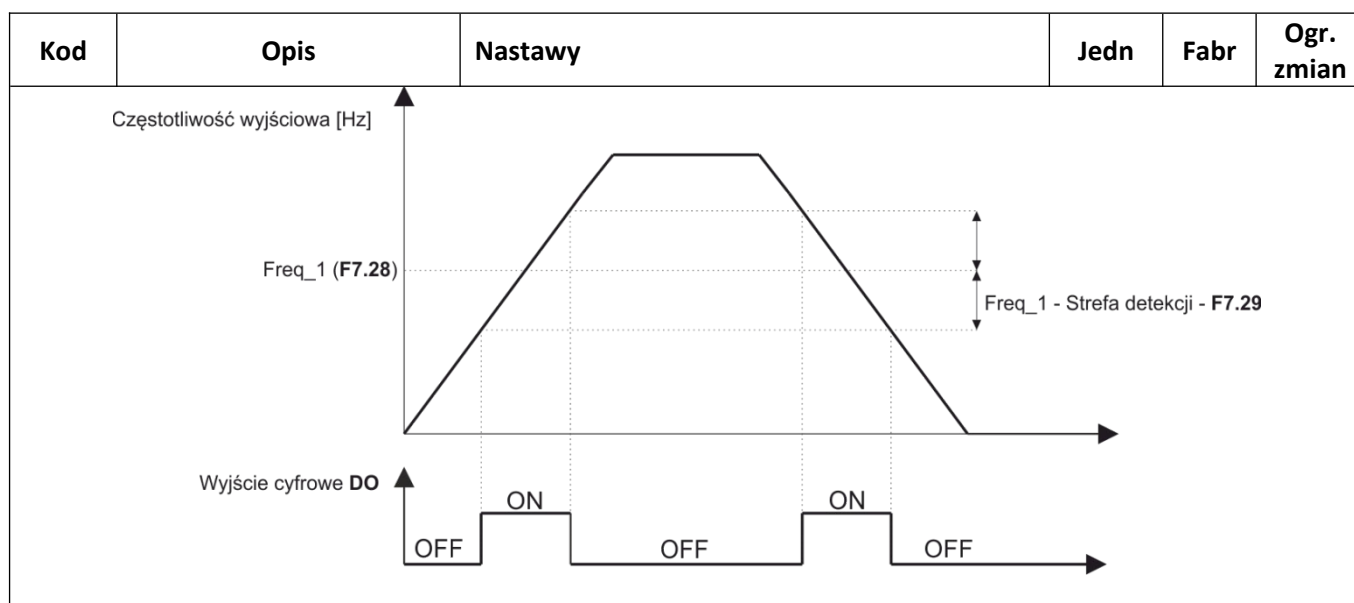


F7.26	Przekroczenie częstotliwości FTD2	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	50	N
F7.27	Histeresa strefy FTD2	0.0 ... 100.0 (Częstotliwość maksymalna)	%	4	N

Działanie parametrów **F7.26** i **F7.27** jest identyczne jak w przypadku parametrów **F7.23** i **F7.24**. Różnica polega na tym że w tym wypadku aktywowane jest wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana jest funkcja o kodzie 25.

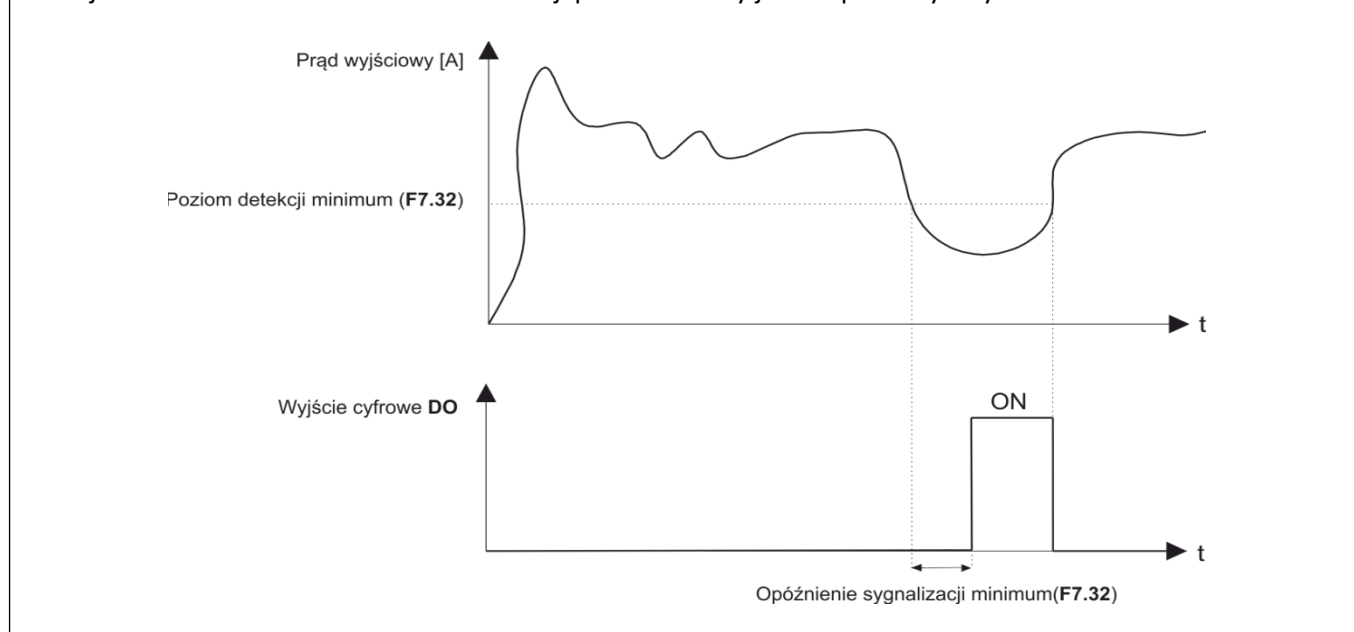
F7.28	Freq_1 - Osiągnięcie częstotliwości	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	50	N
F7.29	Freq_1 – Strefa detekcji	0.0 ... 100.0 (Częstotliwość maksymalna)	%	0	
F7.30	Freq_1 - Osiągnięcie częstotliwości	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	50	N
F7.31	Freq_2 – Strefa detekcji	0.0 ... 100.0 (Częstotliwość maksymalna)	%	0	

Parametry **F7.29** – **F7.31** pozwalają na zdefiniowanie dwóch stref których osiągnięcie sygnalizowane będą na wyjściach cyfrowych **DO**. W przypadku częstotliwości Freq_1 aktywowane będzie wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 26, a w przypadku częstotliwości Freq_2 aktywowane będzie wyjście z przyporządkowaną funkcją o kodzie 27. Schemat działania przedstawiony jest na poniższym rysunku (analogicznie wygląda działanie dla Freq_2).



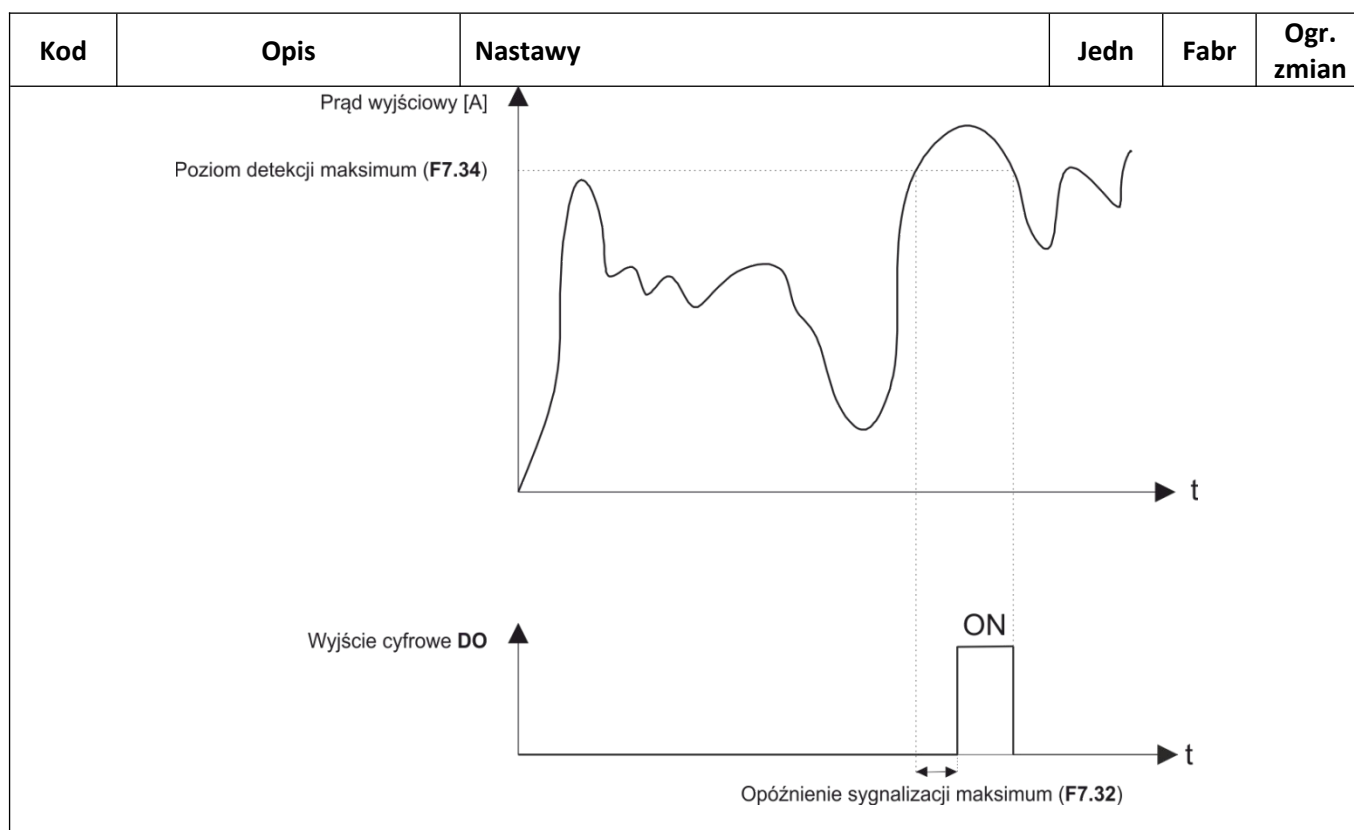
F7.32	Prąd minimalny – poziom detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	5	N
F7.33	Prąd minimalny – opóźnienie detekcji	0.01 ... 360.00	s	0.1	N

Gdy prąd wyjściowy silnika podczas pracy silnika spadnie przez zadany czas (parametr **F7.33**) poniżej wartości minimalnej (parametr **F7.32**) to zostanie aktywowane wyjście cyfrowe do którego zostanie przyporządkowana funkcja o kodzie 34. Schemat działania funkcji przedstawiony jest na poniższym rysunku:



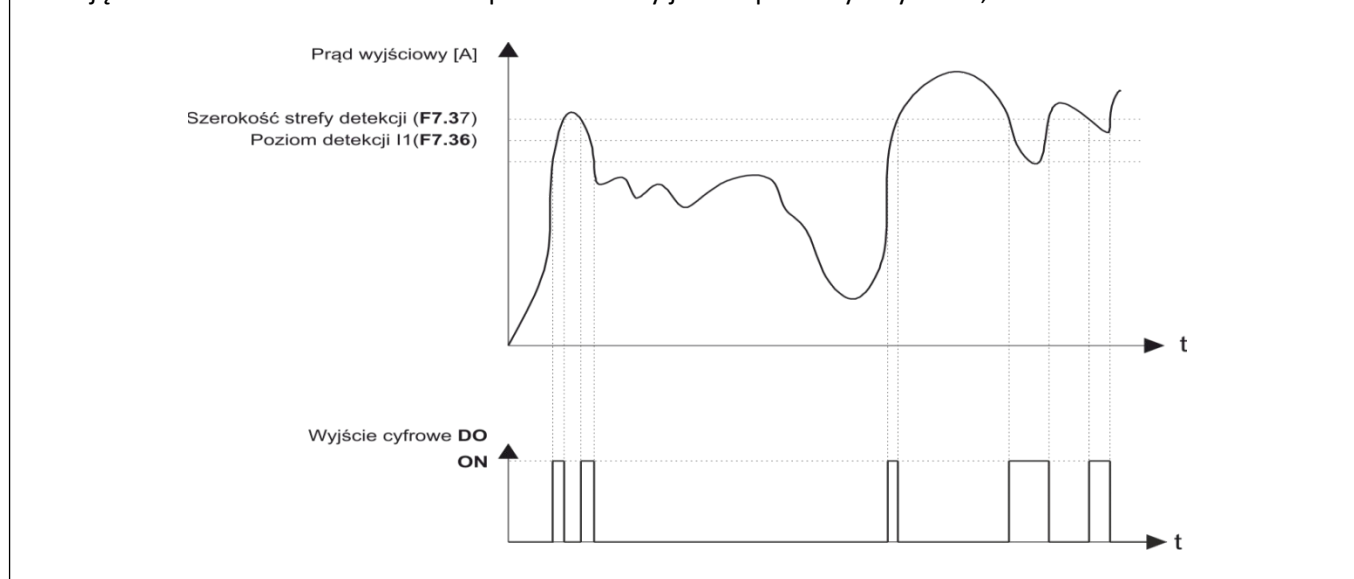
F7.34	Prąd maksymalny – poziom detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	200	N
F7.35	Prąd maksymalny – opóźnienie detekcji	0.01 ... 360.00	s	0.1	N

Gdy prąd wyjściowy silnika podczas pracy silnika wzrośnie przez zadany czas (parametr **F7.35**) powyżej wartości maksymalnej (parametr **F7.34**) to zostanie aktywowane wyjście cyfrowe do którego zostanie przyporządkowana funkcja o kodzie 36. Schemat działania funkcji przedstawiony jest na poniższym rysunku:



Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F7.36	Prąd I1 – poziom detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	100	N
F7.37	Prąd I1 – szerokość strefy detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	0	N
F7.38	Prąd I1 – poziom detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	100	N
F7.39	Prąd I1 – szerokość strefy detekcji	0.0 ... 300.0 (Znamionowy prąd silnika)	%	0	N

Parametry **F7.36** – **F7.39** pozwalają na zdefiniowanie dwóch stref których osiągnięcie sygnalizowane będą na wyjściach cyfrowych **DO**. W przypadku prądu **I1** aktywowane będzie wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 28, a w przypadku prądu **I2** aktywowane będzie wyjście z przyporządkowaną funkcją o kodzie 29. Schemat działania przedstawiony jest na poniższym rysunku;



F7.40	Temperatura graniczna	0 ... 100	°C	75	N
--------------	-----------------------	-----------	----	----	---

Jeżeli temperatura modułu przekroczy wartość zadaną w parametrze **F7.40** to aktywowane zostanie wyjście

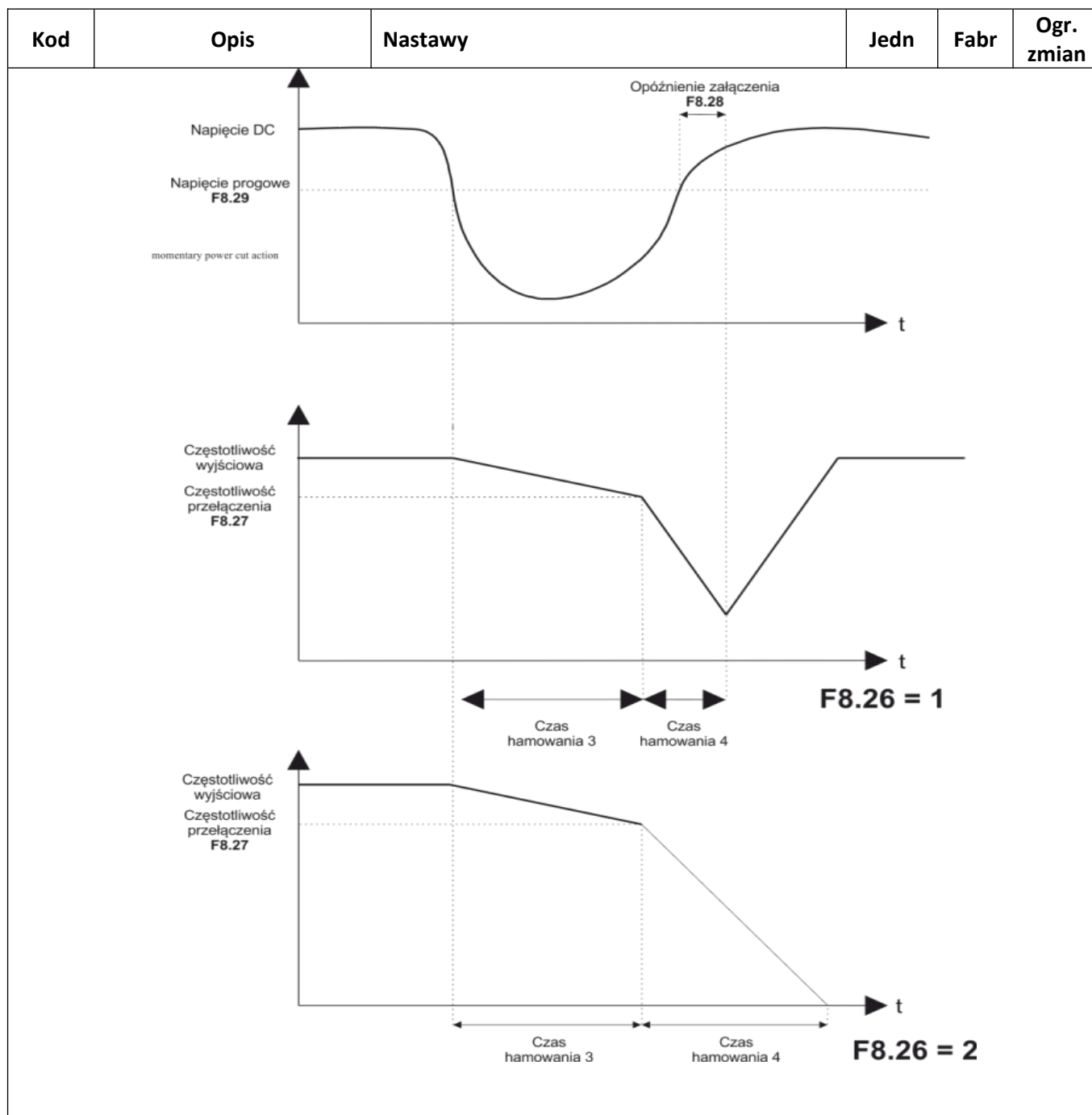
Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 35.						
F7.41	Sterowanie wentylatorem	Wentylator włączony podczas pracy	0	-	0	N
		Wentylator zawsze włączony	1			
0 – Wentylator włączony podczas pracy Wentylator chłodzenia falownika załącza się podczas pracy napędu. Przy zatrzymanym napędzie wentylator będzie załączony jeżeli temperatura modułu mocy przekroczy 40°C.						
1 – Wentylator zawsze włączony Wentylator chłodzenia falownika zawsze włączony.						
F7.42	Sterowanie czasowe	Wyłączone	0	-	0	N
		Włączone	1			
F7.43	Sposób zadawania czasu pracy	Parametr F7.44	0			
		Wejście analogowe A11	1			
		Wejście analogowe A12	2			
		Potencjometr na panelu operatorskim	3			
100% wartości zadanej na wejściu analogowym odpowiada wartość 100% wartości z parametru F7.44 .						
F7.44	Czas pracy	0.0 ... 6500.0	min.	0	N	
Parametry F7.42 – F7.44 umożliwiają załączenie falownika na zadany okres czasu. Jeżeli parametr F7.42 = 1 (włączone sterowanie czasowe) to po uruchomieniu napęd załączy się na czas zadany parametrami F7.42 – F7.43 po czym silnik automatycznie się zatrzyma. W momencie zakończenia cyklu i zatrzymania silnika zostaje dodatkowo aktywowane wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 30.						
Uwaga: Czas pozostały do zakończenia cyklu pracy można sprawdzić poprzez parametr d0.20 .						
F7.45	Osiągnięcie zadanego bieżącego czasu pracy	0.0 ... 6500.0	min.	0	N	
W momencie gdy bieżący czas pracy (załączenia napędu) przekroczy wartość ustawioną w parametrze F7.45 to zostanie aktywowane wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 40.						
F7.50	Wejście A11 – Kontrola napięcia minimalnego	0.00 – F7.51	V	3.1	N	
F7.51	Wejście A11 – Kontrola napięcia maksymalnego	F7.50 – 10.00	V	6.8	N	
Jeżeli napięcie na wejściu analogowym A11 przekroczy poziom ustawiony w parametrach F7.50 – F7.51 to zostanie aktywowane wyjście cyfrowe do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 31.						

Zabezpieczenia

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
F8.00	Prąd przyspieszania i hamowania – mnożnik	0 ... 100	-	20	N
F8.01	Prąd przyspieszania i hamowania – poziom graniczny	100 ... 200	%	150	N
W przypadku gdy prąd podczas przyspieszania lub hamowania przekroczy wartość ustawioną w parametrze F8.01 to proces przyspieszania (hamowania) zostanie ograniczony aż do momentu gdy wartość prądu spadnie poniżej wartości F8.01 . Szybkość reakcji (ograniczanie czasu przyspieszania/hamowania) zależy od ustawienia parametru F8.00 . Im większa wartość F8.00 , tym szybsza i silniejsza reakcja układu. Dla napędów o małej bezwładności zalecane jest przyjmowanie niewielkich wartości F8.00 (np. na poziomie					

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
wartości domyślnych). A w przypadku napędów o dużym momencie bezwładności należy ustawić większą wartość F8.00 . Gdy F8.00 = 0 to funkcja ograniczenia prądu przyspieszania/hamowania jest nieaktywna.						
F8.02	Kontrola przekroczenia momentu	Wyłączona	0	-	1	N
		Włączona	1			
F8.03	Kontrola przekroczenia momentu – mnożnik	0.20 ... 10.00	-	1	N	
<p>System kontroli przekroczenia momentu zabezpiecza silnik przed przegrzaniem spowodowanym pracą przy zbyt dużym obciążeniu. Jeżeli funkcja kontroli momentu jest włączona (F8.02) to poziom zadziałania zabezpieczenia będzie zależał od wartości przeciążenia oraz czasu jego trwania. Im większe przeciążenie tym krótszy czas do zgłoszenia błędu. Np. jeżeli prąd jest większy od wartości $220\% * \mathbf{F8.03} * \text{Prąd znamionowy silnika}$ to wyłączenie nastąpi po 1 sekundzie. Natomiast jeżeli prąd jest na poziomie $150\% * \mathbf{F8.03} * \text{Prąd znamionowy silnika}$ to wyłączenie nastąpi po czasie 60s.</p> <p>Uwaga: Wartość parametru F8.03 musi być ustawiona stosownie do rzeczywistej przeciążalności silnika. Ustawienie zbyt dużej wartości może doprowadzić do sytuacji że zabezpieczenie nie zadziała i doprowadzi do uszkodzenia silnika.</p>						
F8.04	Kontrola przekroczenia momentu – wstępny alarm	50 ... 100	%	80	N	
W momencie gdy skumulowany poziom przekroczenia momentu (wynikający z krzywej prądu i czasu ustawionej za pomocą parametru F8.03) przekroczy poziom ustawiony w parametrze F8.04 to zostanie aktywowane wyjście cyfrowe DO dla którego ustawiona została funkcja o kodzie 6.						
F8.05	Kontrola przekroczenia napięcia – mnożnik	0 ... 100				
F8.06	Kontrola przekroczenia napięcia – poziom graniczny	120 ... 150	%	130	N	
Kontrola przekroczenia napięcia zabezpiecza falownik przed zbyt dużym napięciem na torze DC wynikającym z oddawania energii z silnika podczas gwałtownego hamowania. Jeżeli napięcie na torze DC podczas hamowania przekroczy wartość z parametru F8.06 (mierzoną względem znamionowego napięcia DC odpowiadającego zasilaniu z sieci 3x400V) to intensywność hamowania zostanie zmniejszona aż do momentu gdy napięcie DC powróci do bezpiecznej wartości. Intensywność z jaką zredukowana będzie prędkość hamowania zależy od ustawienia parametru F8.05 . Im większa wartość F8.05 tym większe ograniczenie prędkości hamowania (zalecane przy napędach o dużej bezwładności).						
F8.07	Napięcie wejściowe - kontrola zaniku fazy	Wyłączona	0	-	1	N
		Włączona	1			
<p>Uwaga: Dotyczy tylko falownika FA-3X220</p> <p>Kontrola obecności wszystkich faz napięcia zasilającego falownik. W przypadku braku fazy falownik zostanie zablokowany (brak możliwości uruchomienia napędu i nadmiernego obciążenia pozostałych faz).</p>						
F8.08	Napięcie wyjściowe - kontrola zaniku fazy	Wyłączona	0	-	1	N
		Włączona	1			
Kontrola obecności wszystkich faz napięcia wyjściowego. Bezwzględnie zalecane jest pozostawienie tej opcji włączonej. Brak napięcia na wyjściu falownika może wskazywać na zwarcie na obciążeniu lub uszkodzenie falownika.						
F8.09	Kontrola zwarcia doziemnego	Wyłączona	0	-	1	N
		Włączona	1			
Jeżeli kontrola zwarcia doziemnego jest włączona, to po załączeniu zasilania falownika na zaciskach wyjściowych na chwilę pojawia się napięcie testowe które sprawdza czy nie nastąpiło zwarcie doziemne na wyjściu falownika. Zalecane jest pozostawienie tej opcji włączonej						



Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F8.10	Ilość automatycznych restartów po błędzie	0 ... 20	-	0	N	
Ustawienie parametru F8.10 na wartość większą od zera umożliwi automatyczny restart falownika w przypadku wystąpienia błędu. Jeżeli ilość restartów przekroczy wartość zadaną w F8.10 , to falownik pozostanie trwale zablokowany.						
F8.11	Stan wyjścia alarmowego w czasie automatycznych restartów	Nieaktywne	0	-	0	N
		Aktywne	1			
Jeżeli F8.11 = 0 to wyjście skonfigurowane do sygnalizacji błędu będzie aktywne dopiero wtedy gdy liczba restartów przekroczy wartość F8.10 i nastąpi trwałe zablokowanie falownika. Jeżeli F8.11 = 1, to wyjście będzie aktywne po każdym wystąpieniu błędu.						
F8.12	Czas do automatycznego restartu	0.1 ... 100.0	s	1	N	
Czas od momentu wystąpienia błędu do momentu automatycznego wystawienia sygnału Reset przez falownik.						
F8.25	Poziom ograniczenia prędkości	60.0 ... 100.0	%	100	N	
W przypadku wystąpienia błędu gdy procedura obsługi błędu (parametry F8.17 – F8.19) zakłada kontynuowanie pracy napędu to parametr F8.24 określa za jaką prędkością będzie obracał się silnik po wystąpieniu błędu. Gdy parametr F8.24 = 4, to poziom ograniczenia prędkości ustawiany jest za pomocą parametru F8.25 . F8.25 wyskalowany jest w procentach prędkości maksymalnej.						
F8.26	Reakcja na chwilowy zanik zasilania	Brak	0	-	0	N
		Hamowanie	1			
		Hamowanie i zatrzymanie	2			
F8.27	Częstotliwość przełączenia czasu hamowania przy zaniku zasilania	80.0 ... 100.0	%	90	N	
F8.28	Opóźnienie załączenia po zaniku zasilania	0.00 ... 100.00	s	0.5	N	
F8.29	Napięcie progowe przy zaniku zasilania	60.0 ... 100.0	%	80	N	
Parametry F8.26 – F8.29 definiują reakcję falownika na chwilowy zanik napięcia zasilania.						
Jeżeli F8.26 = 1 to w momencie zaniku zasilania, gdy napięcie DC spadnie do poziomu F8.29 wartości znamionowej to silnik zacznie hamować zgodnie z czasem hamowania 3 (F7.11) aż do momentu gdy częstotliwość osiągnie wartość F8.27 . Wtedy nastąpi przełączenie czasu hamowania na wartość F7.13 i według tego czasu falownik będzie zwalniał aż do powrotu napięcia zasilania (lub zatrzymania silnika gdy przerwa w zasilaniu będzie zbyt długa). Gdy nastąpi powrót napięcia zasilania i napięcie na torze DC przez czas F8.28 będzie większe od wartości progowej F8.29 to falownik przywróci pierwotną częstotliwość silnika.						
W przypadku gdy F8.26 = 2 to postępowanie będzie analogiczne jak w poprzednim przypadku, przy czym niezależnie od tego czy napięcie powróci czy nie to silnik zostanie zatrzymany.						
Charakterystyki dla obu przypadków przedstawione są na poniższych rysunkach.						



Komunikacja RS485

Grupa parametrów FA odpowiada za konfigurację wbudowanego interfejsu komunikacyjnego RS485

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
F9.00	Prędkość transmisji	1200 bps	2	-	5	N
		2400 bps	3			
		4800 bps	4			
		9600 bps	5			
		19200 bps	6			
		38400 bps	7			
		57600 bps	8			

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
		115200 bps	9			
F9.01	Format ramki danych	Parzystość: None , bity stopu: 2	0	-	0	N
		Parzystość: Even , bity stopu: 1	1			
		Parzystość: Odd , bity stopu: 1	2			
		Parzystość: None , bity stopu: 1	3			
F9.02	Adres w sieci Modbus	1 – 250	-	1	N	
F9.03	Opóźnienie odpowiedzi	0 – 20	ms	2	N	
Dodatkowe opóźnienie pomiędzy przetworzeniem przez falownik rozkazu odebranego przez Modbus do momentu wysłania odpowiedzi.						
F9.04	Brak komunikacji	0.0 – 60.0	s	0.0	N	
<p>Parametr F9.05 pozwala zablokować pracę falownika w przypadku braku komunikacji przez RS485. Jeżeli przez zadany tutaj czas nie zostanie odebrana żadna poprawna ramka Modbus, to falownik zostanie zablokowany i zgłoszony zostanie komunikat Err.16</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;">  <p>Wartość 0 oznacza zablokowanie funkcji wykrywania braku komunikacji. W taki wypadku, jeżeli falownik sterowany jest wyłącznie przez RS485 i nastąpi zerwanie komunikacji to oznaczać to będzie brak możliwości sterowania lub choćby zatrzymania napędu.</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;">  <p>Jeżeli parametr ustawiony jest na wartość większą od zera, to zabezpieczenie będzie działać zawsze, niezależnie od tego czy falownik ustawiony został w trybie zdalnego sterowania.</p> </div>						
F9.06	Dokładność odczytu prądu	0.01	0	A	0	N
		0.1	1			

Tryb PLC

Tryb PLC umożliwia zaprogramowanie sekwencji do szesnastu kroków czynności wykonywanych automatycznie przez falownik. Dla każdego kroku można zaprogramować prędkość, kierunek, czas ruchu, czas przyspieszania i hamowania.

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
E1.00	Krok 0 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.01	Krok 1 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.02	Krok 2 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.03	Krok 3 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.04	Krok 4 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.05	Krok 5 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.06	Krok 6 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.07	Krok 7 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.08	Krok 8 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.09	Krok 9 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.10	Krok 10 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.11	Krok 11 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.12	Krok 12 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.13	Krok 13 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N
E1.14	Krok 14 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N

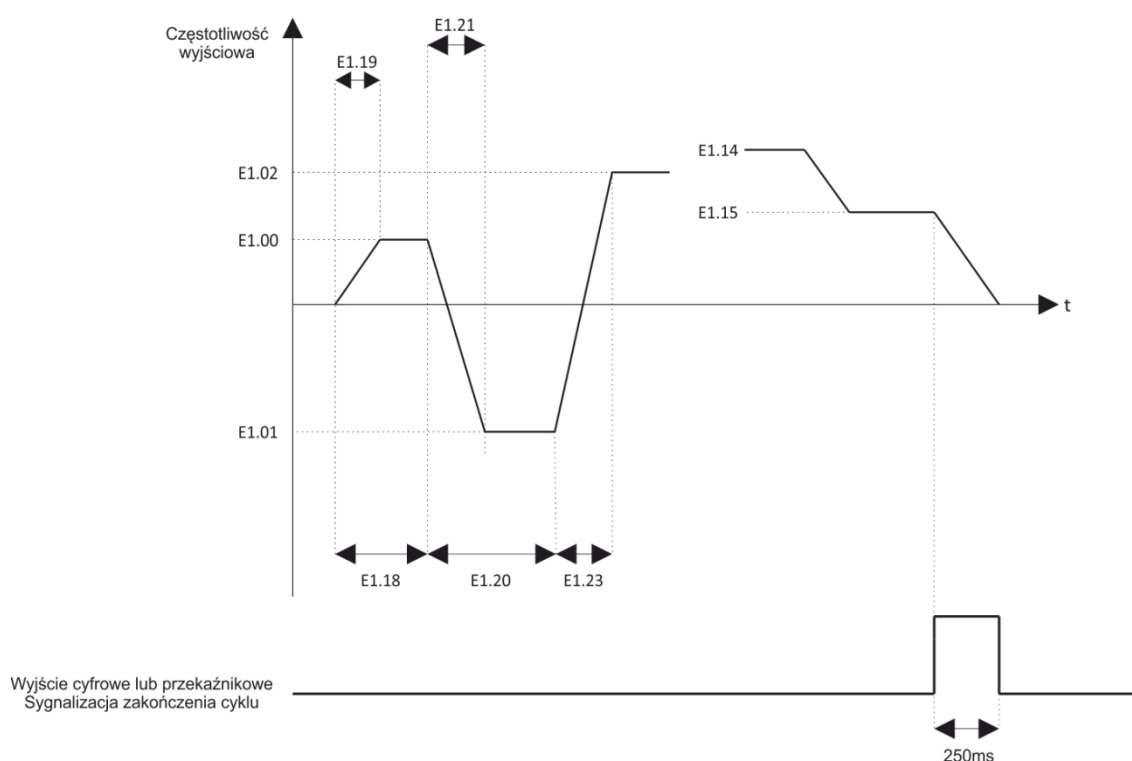
Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
E1.15	Krok 15 – Prędkość	-100.0 ... 100.0	%	0	N

Poza trybem PLC parametry **E1.00** – **E1.15** mogą być wykorzystywane również jako typowe źródło zadawania częstotliwości, oraz jako źródło dla regulatora PID. W pierwszym przypadku wartość parametru skalowana jest w odniesieniu do częstotliwości maksymalnej. A w drugim przypadku bezpośrednio jako poziom sygnału dla regulatora PID.

Przełączenie pomiędzy poszczególnymi wartościami realizowane jest w tych wypadkach za pośrednictwem wejść cyfrowych dla których przyporządkowana jest obsługa trybu wieloprędkościowego (funkcje o kodach 12 – 15).

E1.16	Tryb sterowania PLC	Zatrzymanie silnika po zakończeniu programu	0	-	0	N
		Utrzymanie ostatniej prędkości po zakończeniu programu	1			
		Cykliczne powtarzanie programu	2			

Parametr **E1.16** decyduje o sposobie w jaki wykonywany będzie program PLC. Schemat wykonywania pojedyn- cze go programu przedstawiony jest na poniższym rysunku:



Możliwe są trzy sposoby wykonywania programu:

0 – Zatrzymanie silnika po zakończeniu programu

Po zakończeniu ostatniego kroku programu silnik zostanie zatrzymany. Aby uruchomić kolejne wykonanie programu należy ponownie wydać rozkaz Praca.

1- Utrzymanie ostatniej prędkości po zakończeniu programu

Po zakończeniu ostatniego kroku programu na wyjściu falownika utrzymana zostanie częstotliwość i kierunek z ostatnio wykonywanego kroku programu. Aby uruchomić kolejne wykonanie programu należy ponownie wydać rozkaz Praca.

2 - Cykliczne powtarzanie programu

Program będzie cyklicznie wykonywany tak długo jak długo podany będzie sygnał Praca.

E1.17	PLC – Pamięć stanu	Pierwsza cyfra – xX	0		
		Zachowanie stanu po wyłączeniu zasilania			
		Wyłączone			


Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
		Włączone	1		
		Druga cyfra – Xx Zachowanie stanu po rozkazie Stop			
		Wyłączone	0		
		Włączone	1		
<p>Zachowanie stanu po wyłączeniu zasilania – jeżeli jest włączone to falownik zapamięta aktualnie wykonywany krok programu PLC i po ponownym załączeniu zasilania wykonywanie programu będzie kontynuowane. Jeżeli jest wyłączony, to po zaniku i powrocie zasilania program rozpocznie wykonywanie od pierwszego kroku.</p> <p>Zachowanie stanu po rozkazie Stop – jeżeli jest włączone to w momencie zdjęcia rozkazu Praca falownik zapamięta aktualnie wykonywany krok programu PLC. Ponowne załączenie rozkazu Praca uruchomi wykonanie programu od momentu w którym program został przerwany. Jeżeli wyłączony, to po przerwaniu pracy stan programu nie zostanie zachowany i po ponownym uruchomieniu silnika program będzie wykonywany od początku.</p>					
E1.18	Krok 0 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.19	Krok 0 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.20	Krok 1 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.21	Krok 1 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.22	Krok 2 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.23	Krok 2 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.24	Krok 3 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.25	Krok 3 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.26	Krok 4 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.27	Krok 4 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.28	Krok 5 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.29	Krok 5 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.30	Krok 6 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.31	Krok 6 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.32	Krok 7 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.33	Krok 7 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.34	Krok 8 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.35	Krok 8 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.36	Krok 9 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.37	Krok 9 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.38	Krok 10 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.39	Krok 10 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N
E1.40	Krok 11 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N
E1.41	Krok 11 - Czas przyspieszania/hamowania	0 ... 3	-	0	N


Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
E1.42	Krok 12 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N	
E1.43	Krok 12 - Czas przyspieszenia/hamowania	0 ... 3	-	0	N	
E1.44	Krok 13 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N	
E1.45	Krok 13 - Czas przyspieszenia/hamowania	0 ... 3	-	0	N	
E1.46	Krok 14 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N	
E1.47	Krok 14 - Czas przyspieszenia/hamowania	0 ... 3	-	0	N	
E1.48	Krok 15 – Czas pracy	0.0 ... 6500.0	s (h)	0	N	
E1.49	Krok 15 - Czas przyspieszenia/hamowania	0 ... 3	-	0	N	
E1.50	Skala czasu	Sekundy (s)	0	-	0	N
		Godziny (h)	1			
E1.51	Źródło częstotliwości dla Krok 0	Parametr E1.00	0	-	0	N
		Wejście analogowe AI1	1			
		Wejście analogowe AI2	2			
		Potencjometr na panelu operatorskim	3			
		Szybkie wejście impulsowe DI5	4			
		Wartość zadana PID	5			
Częstotliwość z parametru F0.01 (modyfikowana za pomocą rozkazów Góra/Dół.	6					

Parametry E1.18 – E1.49 definiują czas wykonywania poszczególnych kroków programu, oraz czasy przyspieszenia i hamowania w ramach danego kroku. Jednostkę czasu dla której liczona jest długość kroku ustawiana jest za pomocą parametru E1.50 – możliwe jest zadawanie czasu z krokiem 1 sekunda i 1 godzina.

Regulator PID

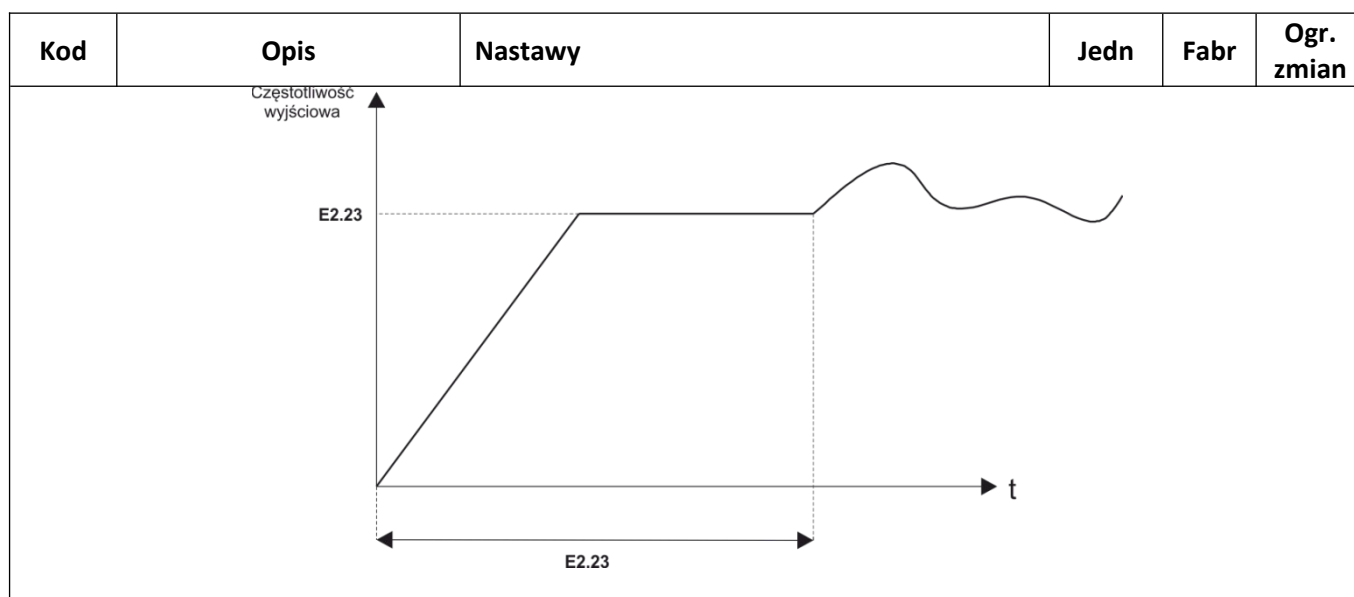
Grupa parametrów E2 umożliwia skonfigurowanie wbudowanego regulatora PID.

 Dodatkowo aby uaktywnić regulator należy wybrać opcję sterowania PID w głównym i pomocniczym źródle zadawania częstotliwości (parametry F0.03 i F0.04).

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
E2.00	PID – Źródło wartości zadanej	Parametr E2.01	0	-	0	N
		Wejście analogowe AI1	1			
		Zdalne sterowanie	5			
		Sterownie wielokrokowe	6			
E2.01	PID – Wartość zadana	0.0 ... 100.0	%	50	N	
<p>E2.00 decyduje o źródle wartości zadanej dla regulatora PID. Jeżeli E2.00 = 0, to poziom wartości zadanej ustalony jest w parametrze E2.01.</p> <p> Wartość zadana oraz sprzężenie zwrotne wyrażane są w skali względnej od 0 do 100%</p>						
E2.02	PID – Sprzężenie zwrotne	Wejście analogowe AI1	0	-	0	N
		Zdalne sterowanie RS485	5			
E2.03	PID – Rodzaj sprzężenia	Dodatnie	0	-	0	N

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
		Ujemne	1			
<p>Dotatnie – jeżeli sygnał sprzężenia zwrotnego jest mniejszy niż wartość zadana to częstotliwość wyjściowa będzie narastać.</p> <p>Ujemne – jeżeli sygnał sprzężenia zwrotnego jest mniejszy niż wartość zadana to częstotliwość wyjściowa będzie się zmniejszać.</p>						
E2.04	Skalowanie wyświetlania wartości zadanej i sprzężenia zwrotnego	0 ... 65535	-	1000	N	
<p>E2.04 jest bezwymiarowym mnożnikiem służącym do przeskalowania wartości zadanej regulatora PID lub wartości sprzężenia zwrotnego do postaci wyświetlanej w parametrach d0.15 i d0.16. Na przykład jeżeli wartość zadana jest równa 100%, a E2.04 = 2000 to parametr d0.15 wyświetli wartość zadaną w postaci liczby 2000.</p>						
E2.05	Częstotliwość dla przeciwnego kierunku	0.00 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	2	N	
<p>Jeżeli w wyniku oddziaływania regulatora PID zmieni się kierunek wirowania na przeciwny do zadanego to parametr E2.05 pozwala określić maksymalną częstotliwość wyjściową dla wirowania w kierunku przeciwnym do zadanego.</p>						
E2.06	Uchyb minimalny	0.0 ... 100.0	%	0	N	
<p>Jeżeli różnica pomiędzy wartością zadaną a sprzężeniem zwrotnym będzie mniejsza od wartości parametru E2.06 to sygnał wyjściowy regulatora nie będzie ulegał zmianie (pozostanie na wcześniejszym poziomie).</p>						
E2.07		0.00 ... 100.00	%	0.1	N	
E2.08	Filtr wartości zadanej	0.00 ... 650.00	s	0	N	
E2.09	Filtr sprzężenia zwrotnego	0.00 ... 60.00	s	0	N	
E2.10	Filtr wartości wyjściowej	0.00 ... 60.00	s	0	N	
<p>Parametry E2.08 – E2.10 służą do filtracji wartości zadanej, sprzężenia zwrotnego i wyjścia regulatora co umożliwia zmniejszenie czułości regulatora na gwałtowne wahania wartości spowodowane na przykład przez zakłócenia.</p>						
E2.11	Utrata sprzężenia zwrotnego	0 – Brak kontroli 0.1 ... 100.0	%	0	N	
E2.12	Czas detekcji utraty sprzężenia zwrotnego	0.0 ... 20.0	s	0	N	
<p>Jeżeli E2.11 > 0 to w przypadku gdy wartość sprzężenia zwrotnego będzie mniejsza od wartości E2.11 przez czas dłuższy od E2.12 to spowoduje to zgłoszenie błędu o kodzie 31.</p>						
E2.13	Współczynnik wzmocnienia KP1	0.0 ... 100.0	-	20	N	
E2.14	Czas zdwojenia TI1	0.01 ... 10.00	s	2	N	
E2.15	Czas różniczkowania TD1	0.01 ... 10.00	s	0	N	
E2.16	Współczynnik wzmocnienia KP2	0.0 ... 100.0	-	20	N	
E2.17	Czas zdwojenia TI2	0.01 ... 10.00	s	2	N	
E2.18	Czas różniczkowania TD2	0.01 ... 10.00	s	0	N	
E2.19	Przełączanie parametrów regulatora	Wyłączone	0	-	0	N
		Za pomocą wejścia cyfrowego DI	1			
		Automatycznie dla zadanego uchybu	2			
E2.20	Przełączenie parametrów PID – uchyb początkowy	0.0 ... E2.21	%	20	N	
E2.21	Przełączanie parametrów PID – uchyb końcowy	E2.20 ... 100.0	%	80	N	
<p>Podstawowe parametry charakteryzujące pracę regulatora PID to:</p> <p>Współczynnik wzmocnienia KP – parametr charakteryzujący proporcjonalną część regulatora PID. Sygnał</p>						

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
<p>na wyjściu regulatora będzie zmieniał się proporcjonalnie do wartości uchybu i współczynnika wzmocnienia KP. Im większa wartość KP, tym silniejsza reakcja regulatora. Jeżeli współczynnik wzmocnienia KP = 100.0 i uchyb regulacji jest równy 100% to wyjście regulatora proporcjonalnego ustawi maksymalną częstotliwość wyjściową.</p> <p>Czas zdwojenia TI – parametr charakteryzujący całkowitą część regulatora PID. Jeżeli uchyb regulacji będzie stały to odpowiedź regulatora całkowitego będzie narastała liniowo z prędkością uzależnioną od czasu zdwojenia. Im krótsza wartość TI, tym szybsza reakcja regulatora. Jeżeli uchyb regulacji jest równy 100% to wyjście regulatora całkowitego zmieni liniowo częstotliwość od zera do częstotliwości maksymalnej w czasie TI.</p> <p>Czas różniczkowania TD – parametr charakteryzujący część różniczkującą regulatora PID. Sygnał na wyjściu regulatora różniczkującego będzie zależał od zmian wartości uchybu regulacji oraz ustawionej wartości parametru TD. Im większa wartość TD, tym silniejsza reakcja regulatora na zmiany uchybu.</p> <p>Falownik FA-3X umożliwia zdefiniowanie dwóch kompletów parametrów regulatora PID. Parametry te mogą być przełączane poprzez ustawienie parametru E2.19. Jeżeli przełączenie następuje na podstawie sygnału podanego na wejście cyfrowe DI (E2.19 = 1), to do wejścia przełączającego musi być przyporządkowana funkcja o kodzie 43. Gdy przełączenie następuje na podstawie uchybu regulacji (E2.19 = 2) to:</p> <ol style="list-style-type: none"> Jeżeli uchyb regulacji jest mniejszy od wartości E2.20 to regulator pracuje według pierwszego zestawu parametrów (KP1, TI1, TD1). Jeżeli uchyb regulacji jest większy od wartości E2.21 to regulator pracuje według drugiego zestawu parametrów (KP2, TI2, TD2). Jeżeli uchyb regulacji znajduje się w przedziale od E2.20 do E2.21 to parametry regulatora są obliczane jako liniowe przybliżenie obu zestawów parametrów. 						
E2.22	Właściwości regulatora całkowitego	Pierwsza cyfra – xX Wstrzymanie całkowania				
		Wyłączone	0			
		Włączone	1			
		Druga cyfra – Xx Zatrzymanie całkowania po osiągnięciu wartości maksymalnej		-	0	N
		Wyłączone	0			
		Włączone	1			
<p>Wstrzymanie całkowania Jeżeli wykorzystywane jest wejście cyfrowe DI do którego przyporządkowana jest funkcja wstrzymania działania części całkowitej (kod funkcji 38), to w momencie gdy wejście to jest aktywne to blokowane jest działanie regulatora całkowitego (wartość części całkowitej pozostaje zamrożona na aktualnym poziomie).</p> <p>Zatrzymanie całkowania po osiągnięciu wartości maksymalnej Jeżeli odpowiedź części całkowitej osiągnie wartość 100% to jeżeli funkcja jest włączona to sygnał z części całkowitej nie będzie się już zwiększał.</p>						
E2.23	Wartość początkowa	0.0 ... 100	%	0	N	
E2.24	Podtrzymanie wartości początkowej	0.00 ... 360.00	s	0	N	
<p>W momencie uruchomienia napędu na wyjściu regulatora wymuszana jest zadana wartość początkowa E2.23 która utrzymywana jest przez czas E2.24. Dopiero po upływie zadanego czasu wartość na wyjściu regulatora zależeć będzie od wartości uchybu regulacji i nastaw regulatora. Schemat działania funkcji przedstawiony jest na poniższym rysunku:</p>						









Parametry silnika

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
b0.00	Rodzaj silnika	Silnik asynchroniczny	0	-	0	T
		Silnik asynchroniczny dedykowany do napędów falownikowych	1			
b0.01	Moc znamionowa	0.1 ... 1000.0	kW	-	T	
b0.02	Napięcie znamionowe	1 ... 2000	V	-	T	
b0.03	Prąd znamionowy	0.01 ... 655.35	A	-	T	
b0.4	Częstotliwość znamionowa	0.01 ... F0.19 (Częstotliwość maksymalna)	Hz	-	T	
b0.05	Prędkość znamionowa	1 ... 36000	Obr/min	-	T	
<p>Parametry silnika b0.00 – b0.05 należy wprowadzić dokładnie na podstawie tabliczki znamionowej silnika. Ma to szczególnie duże znaczenie w przypadku wykorzystywania sterowania wektorowego i automatycznego strojenia silnika.</p>						
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Uwaga: W celu najlepszego wykorzystania możliwości sterowania wektorowego zalecane jest dopasowanie mocy falownika do mocy silnika w taki sposób aby prąd znamionowy silnika zawierał się w przedziale od 30 do 100% znamionowego prądu falownika.</p> </div>						
b0.06	Silnik asynchroniczny – rezystancja stojana	0.001 ... 65.535	Ω	-	T	
b0.07	Silnik asynchroniczny – rezystancja wirnika	0.001 ... 65.535	Ω	-	T	
b0.08	Silnik asynchroniczny – indukcyjność rozproszenia	0.01 ... 655.35	mH	-	T	
b0.09	Silnik asynchroniczny – indukcyjność wzajemna	0.01 ... 655.35	mH	-	T	
b0.10	Silnik asynchroniczny – prąd jałowy	0.01 ... b0.03	A	-	T	

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian						
<p>Parametry b0.06 – b0.10 obliczane są w trakcie procesu automatycznego strojenia silnika i są niezbędne do prawidłowej pracy napędu w trybie sterowania wektorowego. W przypadku gdy strojenie wykonane jest na zatrzymanym silniku to falownik identyfikuje tylko parametry b0.06 – b0.08.</p>											
<table border="1"> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td colspan="5"> <p>Uwaga: Jeżeli nie ma możliwości przeprowadzenia automatycznego strojenia silnika to należy uzyskać odpowiednie parametry od producenta silnika i wpisać do b0.06 – b0.10.</p> </td> </tr> </table>							<p>Uwaga: Jeżeli nie ma możliwości przeprowadzenia automatycznego strojenia silnika to należy uzyskać odpowiednie parametry od producenta silnika i wpisać do b0.06 – b0.10.</p>				
	<p>Uwaga: Jeżeli nie ma możliwości przeprowadzenia automatycznego strojenia silnika to należy uzyskać odpowiednie parametry od producenta silnika i wpisać do b0.06 – b0.10.</p>										
<p>Parametry b0.11 – b0.14 dotyczą przypadku gdy do falownika podłączony jest silnik synchroniczny z magnesami stałymi. Wartości parametrów wyznaczane są w procesie automatycznego strojenia silnika.</p>											
b0.27	Automatyczne strojenie parametrów silnika	Nieaktywne	0	-	0	T					
		Silnik asynchroniczny – strojenie przy zatrzymanym silniku	1								
		Silnik asynchroniczny – strojenie przy uruchomionym silniku	2								
<table border="1"> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td colspan="5"> <p>Uwaga: Automatyczne strojenie parametrów silnika jest niezbędną operacją jeżeli silnik pracować ma w trybie sterowania wektorowego. Jeżeli na potrzeby strojenia możliwe jest odpięcie obciążenia z wału silnika to zalecane jest przeprowadzenie strojenia przy uruchomionym silniku. Jeżeli nie ma możliwości uruchomienia silnika bez obciążenia to należy przeprowadzić strojenie przy zatrzymanym silniku.</p> <p>Uwaga: Przed rozpoczęciem strojenia silnika należy wprowadzić prawidłowe dane silnika do parametrów b0.00 – b0.05.</p> </td> </tr> </table>							<p>Uwaga: Automatyczne strojenie parametrów silnika jest niezbędną operacją jeżeli silnik pracować ma w trybie sterowania wektorowego. Jeżeli na potrzeby strojenia możliwe jest odpięcie obciążenia z wału silnika to zalecane jest przeprowadzenie strojenia przy uruchomionym silniku. Jeżeli nie ma możliwości uruchomienia silnika bez obciążenia to należy przeprowadzić strojenie przy zatrzymanym silniku.</p> <p>Uwaga: Przed rozpoczęciem strojenia silnika należy wprowadzić prawidłowe dane silnika do parametrów b0.00 – b0.05.</p>				
	<p>Uwaga: Automatyczne strojenie parametrów silnika jest niezbędną operacją jeżeli silnik pracować ma w trybie sterowania wektorowego. Jeżeli na potrzeby strojenia możliwe jest odpięcie obciążenia z wału silnika to zalecane jest przeprowadzenie strojenia przy uruchomionym silniku. Jeżeli nie ma możliwości uruchomienia silnika bez obciążenia to należy przeprowadzić strojenie przy zatrzymanym silniku.</p> <p>Uwaga: Przed rozpoczęciem strojenia silnika należy wprowadzić prawidłowe dane silnika do parametrów b0.00 – b0.05.</p>										
<p>1 – Silnik asynchroniczny – Strojenie przy zatrzymanym silniku</p> <p>Wybranie opcji strojenia przy zatrzymanym silniku spowoduje wykonanie pomiarów rezystancji wirnika i stojana oraz indukcyjności rozproszenia. Uzyskane wartości zostaną zapisane do parametrów b0.06 – b0.08.</p>											
<p>2 – Silnik asynchroniczny – Strojenie przy uruchomionym silniku</p> <p>Proces strojenia przy uruchomionym silniku przeprowadzany jest w dwóch etapach. W pierwszym wykonywane są pomiary przy zatrzymanym silniku podczas których mierzona jest rezystancja stojana i wirnika oraz indukcyjność rozproszenia. W drugim etapie silnik zostaje uruchomiony i rozpędzony do 80% prędkości znamionowej zgodnie z czasem przyspieszenia F0.13, a następnie wyhamowany do zera na podstawie czasu hamowania F0.14. Na tej podstawie identyfikowane są pozostałe parametry silnika.</p>											

Zabezpieczenia i ustawienia domyślne

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian	
y0.00	Inicjalizacja parametrów	Brak zadań	0	-	0	T
		Przywrócenie parametrów domyślnych (poza konfiguracją silnika)	1			
		Czyszczenie historii	2			

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian			
		Przywrócenie domyślnej konfiguracji wszystkich parametrów	3					
		Zapisanie kopii zapasowej bieżącej konfiguracji	4					
		Przywrócenie konfiguracji falownika na podstawie kopii zapasowej	5					
<p>1 – Przywrócenie parametrów domyślnych (poza konfiguracją silnika) Ustawienie y0.00 = 1 spowoduje przywrócenie do domyślnej wartości większości ustawień falownika. Zmianie nie ulegną jedynie:</p> <ul style="list-style-type: none"> - konfiguracja silnika (parametry b0.00 – b0.14) - krok częstotliwości (parametr F0.02) - historia błędów - czas załączenia, czas pracy, zużycie energii <p>2 – Czyszczenie historii Czyszczenie historii powoduje skasowanie informacji o historii błędów, czasie załączenia i czasie pracy falownika, oraz o zużyciu energii.</p> <p>3 – Przywrócenie domyślnej konfiguracji wszystkich parametrów Przywrócenie do domyślnej wartości wszystkich parametrów falownika</p> <p>4 – Zapisanie kopii zapasowej bieżącej konfiguracji Wszystkie parametry konfiguracyjne zapisane zostaną do dodatkowej kopii zapasowej.</p> <p>5 – Przywrócenie konfiguracji z kopii zapasowej Odtworzenie pełnej konfiguracji falownika na podstawie przygotowanej wcześniej kopii zapasowej</p>								
y0.01	Hasło	0 ... 65535	-	0	N			
<p>Jeżeli parametr y0.01 ustawiony jest na wartość większą od zera to każde kolejne wejście do konfiguracji falownika wymagać będzie podania prawidłowego, ustawionego tutaj, hasła.</p>								
<table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 15%; text-align: center;"></td> <td style="width: 70%;">W przypadku ustawienia hasła należy dopilnować aby nie uległo ono zagubieniu lub zapomnieniu, gdyż może to doprowadzić do braku możliwości zmiany konfiguracji falownika.</td> <td style="width: 15%; text-align: center;"></td> </tr> </table>							W przypadku ustawienia hasła należy dopilnować aby nie uległo ono zagubieniu lub zapomnieniu, gdyż może to doprowadzić do braku możliwości zmiany konfiguracji falownika.	
	W przypadku ustawienia hasła należy dopilnować aby nie uległo ono zagubieniu lub zapomnieniu, gdyż może to doprowadzić do braku możliwości zmiany konfiguracji falownika.							
<p>Ustawienie parametru y0.01 = 0 zdejmuje zabezpieczenie nastaw falownika.</p>								

Błędy

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian
y1.00	Kod pierwszego błędu (najmłodsze)	0 ... 31	-	-	T
y1.01	Kod drugiego błędu	0 ... 31	-	-	T
y1.02	Kod trzeciego błędu (najstarszego)	0 ... 31	-	-	T

Parametry y1.00 – y1.02 przechowują informację o kodach trzech ostatnio zarejestrowanych błędów. Lista błędów przedstawiona jest w poniższej tabeli. Więcej informacji o samych błędach oraz przyczynach ich występowania znaleźć można w dodatku poświęconym błędom.

Kod błędu	Opis
0	Brak błędów
1	Ogólny błąd zabezpieczeń
2	Przekroczenie prądu podczas przyspieszania
3	Przekroczenie prądu podczas hamowania
4	Przekroczenie prądu podczas pracy ze stałą prędkością
5	Przekroczenie napięcia na torze DC podczas przyspieszania
6	Przekroczenie napięcia na torze DC podczas hamowania
7	Przekroczenie napięcia na torze DC podczas pracy ze stałą prędkością
9	Zbyt niskie napięcie zasilania
10	Przeciążenie falownika
11	Przeciążenie silnika
12	Brak fazy zasilającej
13	Brak fazy wyjściowej
14	Przekroczenie granicznej temperatury modułu mocy falownika
15	Błąd zewnętrzny
16	Błąd komunikacji
17	Uszkodzenie stycznika
18	Nieprawidłowa praca układu kontroli prądu
19	Błąd identyfikacji parametrów silnika
21	Błąd pamięci EEPROM
22	Nieprawidłowa praca obwodów falownika
23	Zwarcie doziemne po stronie silnika
26	Osiągnięcie zadanego czasu pracy
27	Błąd zewnętrzny 1
28	Błąd zewnętrzny 2
29	Osiągnięcie zadanego czasu załączenia falownika
30	Spadek obciążenia
31	Brak sygnału sprzężenia zwrotnego w trybie regulatora PID

y1.03		Częstotliwość	Częstotliwość wyjściowa w momencie wystąpienia błędu	T
y1.04		Prąd	Prąd wyjściowy w momencie wystąpienia błędu	T
y1.05		Napięcie na torze DC	Napięcie na torze DC w momencie wystąpienia błędu	T
y1.06		Stan wejść cyfro-	Stan wejść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli	T

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian												
	wych	<p>wejście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wejście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p> <table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DI</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </table>	Bit	4	3	2	1	0	DI	5	4	3	2	1			
Bit	4	3	2	1	0												
DI	5	4	3	2	1												
y1.07	B ł ą d 3 Stan wyjść cyfrowych	<p>Stan wyjść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli wyjście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wyjście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p> <table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DO</td> <td>REL1</td> <td>-</td> </tr> </table>	Bit	1	0	DO	REL1	-			T						
Bit	1	0															
DO	REL1	-															
y1.09	Czas załączenia	Czas od momentu załączenia falownika do wystąpienia błędu			T												
y1.10	Czas pracy	Czas od momentu uruchomienia silnika do wystąpienia błędu			T												
y1.13	Częstotliwość	Częstotliwość wyjściowa w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.14	Prąd	Prąd wyjściowy w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.15	Napięcie na torze DC	Napięcie na torze DC w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.16	Błąd 2 Stan wejść cyfrowych	<p>Stan wejść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli wejście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wejście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p> <table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DI</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </table>	Bit	4	3	2	1	0	DI	5	4	3	2	1			T
Bit	4	3	2	1	0												
DI	5	4	3	2	1												
y1.17	Stan wyjść cyfrowych	<p>Stan wyjść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli wyjście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wyjście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p> <table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DO</td> <td>REL1</td> <td>-</td> </tr> </table>	Bit	1	0	DO	REL1	-			T						
Bit	1	0															
DO	REL1	-															
y1.19	Czas załączenia	Czas od momentu załączenia falownika do wystąpienia błędu			T												
y1.20	Czas pracy	Czas od momentu uruchomienia silnika do wystąpienia błędu			T												
y1.23	Częstotliwość	Częstotliwość wyjściowa w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.24	Prąd	Prąd wyjściowy w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.25	Napięcie na torze DC	Napięcie na torze DC w momencie wystąpienia błędu			T												
y1.26	Stan wejść cyfrowych	<p>Stan wejść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli wejście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wejście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p>			T												

Kod	Opis	Nastawy	Jedn	Fabr	Ogr. zmian												
		<table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DI</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </table>	Bit	4	3	2	1	0	DI	5	4	3	2	1			
Bit	4	3	2	1	0												
DI	5	4	3	2	1												
y1.27	B ł ą d 1 Stan wyjść cyfrowych	<p>Stan wyjść cyfrowych w momencie wystąpienia błędu. Jeżeli wyjście było aktywne to odpowiadający mu bit ma wartość ustawioną na 1. Jeżeli wyjście jest nieaktywne to odpowiadający mu bit ma ustawioną wartość 0.</p> <table border="1"> <tr> <td>Bit</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>DO</td> <td>REL1</td> <td>-</td> </tr> </table>	Bit	1	0	DO	REL1	-			T						
Bit	1	0															
DO	REL1	-															
y1.29	Czas załączenia	Czas od momentu załączenia falownika do wystąpienia błędu			T												
y1.30	Czas pracy	Czas od momentu uruchomienia silnika do wystąpienia błędu			T												

Część 6. Identyfikacja błędów

Kod błędu	Problem	Możliwa przyczyna	Sposób rozwiązania
Err.01	Błąd ogólny	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zwarcie na wyjściu falownika 2. Zbyt długie przewody pomiędzy silnikiem i falownikiem 3. Zbyt wysoka temperatura modułu mocy 4. Uszkodzone połączenia wewnętrznie falownika 5. Uszkodzony moduł sterujący falownika 6. Uszkodzony moduł mocy 7. Nieprawidłowa praca modułu sterującego 8. Nieprawidłowa praca modułu mocy 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdzić połączenia na zewnątrz falownika 2. Zainstalować dodatkowy filtr wyjściowy i/lub zmniejszyć częstotliwość kluczkowania 3. Sprawdzić stan wentylatora. W razie potrzeby należy oczyścić wentylator i szczeliny pomiędzy żebrami radiatora. 4. Sprawdzić podłączenie panelu operatorskiego oraz modułów rozszerzeń. 5. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu.
Err.02	Przeciążenie podczas przyspieszania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Czas przyspieszania jest zbyt krótki 2. Zbyt duże podbicie momentu lub niewłaściwie dobrana charakterystyka U/f 3. Zbyt niskie napięcie zasilania 4. Zwarcie na wyjściu falownika 5. Ustawiono tryb sterowania wektorowego bez przeprowadzenia identyfikacji parametrów 6. Próba uruchomienia obracającego się silnika 7. Gwałtowny wzrost obciążenia na wyjściu falownika 8. Niewłaściwie dobrana wielkość falownika 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wydłużyć czas przyspieszania 2. Zmienić ustawienia charakterystyki U/f i podbicia momentu 3. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 4. Sprawdzić połączenia na zewnątrz falownika 5. Wprowadzić prawidłowe parametry silnika i wykonać strojenie parametrów 6. Ustawić opcję śledzenia prędkości 7. Sprawdzić obciążenie pod kątem nagłej zmiany obciążenia (np. wynikającej z zablokowania silnika) 8. Zastosować falownik o większej mocy
Err.03	Przeciążenia podczas hamowania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zwarcie na wyjściu falownika 2. Ustawiono tryb sterowania wektorowego bez przeprowadzenia identyfikacji parametrów 3. Czas hamowania jest zbyt krótki 4. Zbyt niskie napięcie zasilania 5. Gwałtowny wzrost obciążenia na wyjściu falownika 6. Brak opornika hamującego 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdzić połączenia na zewnątrz falownika 2. Wprowadzić prawidłowe parametry silnika i przeprowadzić autostrojenie 3. Wydłużyć czas hamowania 4. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 5. Sprawdzić obciążenie pod kątem nagłej zmiany obciążenia (np. spowodowanej zablokowaniem silnika) 6. Zainstalować opornik lub moduł hamujący

Err.04	Przeciążenie podczas stałej prędkości	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zwarcie na wyjściu falownika 2. Ustawiono tryb sterowania wektorowego bez przeprowadzenia identyfikacji 3. Zbyt niskie napięcie zasilania 4. Gwałtowny wzrost obciążenia na wyjściu falownika 5. Niewłaściwie dobrana wielkość falownika 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Sprawdzić połączenia na zewnątrz falownika 2. Wprowadzić prawidłowe parametry silnik i przeprowadzić autostrojenie 3. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 4. Sprawdzić obciążenie pod kątem wystąpienia nagłej zmiany obciążenia (np. spowodowanej zablokowaniem silnika) 5. Zastosować falownik o większej mocy
Err.05	Zbyt wysokie napięcie DC podczas przyspieszania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zbyt wysokie napięcie zasilania 2. Występuje dodatkowa siła napędzająca silnik (np. powietrze napierające łopaty wentylatora) 3. Czas przyspieszania jest zbyt krótki 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 2. Wyeliminować możliwość pojawienia się dodatkowej siły napędzającej silnik lub ustawić opcję rozruchu ze śledzeniem prędkości 3. Wydłużyć czas przyspieszania
Err.06	Zbyt wysokie napięcie DC podczas hamowania	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zbyt wysokie napięcie zasilania 2. Występuje dodatkowa siła ograniczająca hamowanie (np. duży moment bezwładności) 3. Czas hamowania jest zbyt krótki 4. Brak opornika hamującego 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 2. Dostosować czas hamowania do momentu bezwładności lub zastosować hamowanie wybiegiem. 3. Wydłużyć czas hamowania 4. Zainstalować opornik lub moduł hamujący
Err.07	Zbyt wysokie napięcie DC przy stałej prędkości	<ol style="list-style-type: none"> 1. Występuje dodatkowa siła napędzająca silnika (np. powietrze napierające na łopaty wentylatora) 2. Zbyt wysokie napięcie zasilania 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wyeliminować możliwość oddziaływania dodatkowych sił na silnik lub zamontować opornik hamujący. 2. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia
Err.09	Zanik napięcia	<ol style="list-style-type: none"> 1. Chwilowy zanik napięcia 2. Napięcie wejściowe jest niższe od wymaganego 3. Napięcie na torze DC nie jest prawidłowe 4. Uszkodzenie toru wejściowego falownika 5. Uszkodzenie modułu mocy 6. Uszkodzenie modułu sterującego 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Skasować błąd 2. Zapewnić źródło zasilania o właściwym poziomie napięcia 3. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu
Err.10	Przeciążenia falownika	<ol style="list-style-type: none"> 1. Niewłaściwie dobrana wielkość falownika 2. Zbyt duże obciążenie silnika lub zablokowanie silnika 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zastosować falownik o większej mocy 2. Zredukować obciążenie silnika. Wykonać przegląd i konserwację silnika
Err.11	Przeciążenie silnika	<ol style="list-style-type: none"> 1. Niewłaściwie dobrana wielkość falownika 2. Niewłaściwie ustawione zabezpieczenie termiczne (parametr F8.03) 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zastosować falownik o większej mocy 2. Ustawić parametr F8.03 na wartość dostosowaną do podłączonego silnika

		3. Zbyt duże obciążenie lub zablokowanie silnika	3. Zredukować obciążenie silnika. Wykonać przegląd i konserwację silnika
Err.12	Brak fazy napięcia wejściowego	1. Niepodłączona jedna z faz napięcia zasilającego 2. Uszkodzony stycznik ograniczający prąd początkowy 3. Nieprawidłowa praca falownika 4. Uszkodzony moduł wejściowy 5. Uszkodzona płyta sterująca	1. Sprawdzić poprawność podłączenia zasilania falownika 2. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu
Err.13	Brak fazy napięcia wyjściowego	1. Uszkodzone przewody pomiędzy silnikiem i falownikiem 2. Niezrównoważenie napięcia wyjściowego podczas pracy silnika 3. Uszkodzony moduł mocy 4. Uszkodzona płyta sterująca	1. Sprawdzić poprawność połączeń pomiędzy silnikiem i falownikiem. 2. Sprawdzić impedancję uzwojeń oraz rezystancję izolacji silnika. 3. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu
Err.14	Przekroczenie temperatury modułu	1. Zakłócony obieg powietrza wokół falownika 2. Zbyt wysoka temperatura otoczenia 3. Uszkodzenie wentylatora 4. Uszkodzenie czujnika temperatury 5. Uszkodzenie modułu mocy	1. Oczyszczenie radiatora falownika, oczyszczenie wentylatora. 2. Wymiana wentylatora 3. Zmniejszenie temperatury otoczenia (większa szafa sterownicza, poprawienie wentylacji szafy w której zainstalowany jest falownik. 4. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu
Err.15	Błąd zewnętrzny	Błąd zewnętrzny zgłoszony za pośrednictwem wejścia cyfrowego do którego została przyporządkowana funkcja o kodzie 11 lub 33	Potwierdzić i skasować komunikat o błędzie
Err.17	Uszkodzenie stycznika wejściowego	1. Brak jednej z faz napięcia zasilającego 2. Uszkodzenie wewnętrznego stycznika wejściowego 3. Uszkodzenie toru wejściowego falownika	1. Należy sprawdzić poprawność podłączenia i zasilania falownika 2. W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu
Err.18	Błąd pomiaru prądu	Uszkodzenie układu pomiaru prądu lub płyty sterującej falownika	Problem należy zgłosić do serwisu
Err.19	Błąd identyfikacji parametrów silnika	1. Nieprawidłowe ustawienie parametrów silnika (parametry b0.00 – b0.05) 2. Przekroczenie czasu identyfikacji parametrów silnika	1. Należy poprawnie przepisać parametry z tabliczki znamionowej silnika do falownika. 2. Sprawdzić poprawność podłączenia silnika, impedancję uzwojeń oraz rezystancję izolacji.
Err.21	Błąd pamięci EEPROM	Uszkodzenie wewnętrznej pamięci falownika przechowującej konfigurację urządzenia	Problem należy zgłosić do serwisu
Err.22	Nieprawidłowa praca obwodów falownika	Przyczyną może być np. zakłócenie pracy falownika przez gwałtowne wahania napięcia zasilania.	Jeżeli błąd będzie się powtarzał to należy problem zgłosić do serwisu
Err.23	Zwarcie doziemne po	1. Uszkodzenie przewodów pomię-	Sprawdzić stan i poprawność podłą-

	stronie silnika	<p>dzy silnikiem i falownikiem</p> <p>2. Nieprawidłowo podłączony silnik</p> <p>3. Uszkodzenie uzwojeń silnika</p> <p>4. Uszkodzenie modułu mocy</p>	<p>czenia silnika oraz jakość przewodu pomiędzy falownikiem i silnikiem</p> <p>W pozostałych przypadkach należy zgłosić problem do serwisu</p>
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: flex; align-items: center;">  Do momentu zidentyfikowania i usunięcia przyczyny awarii nie wolno ponownie załączać falownika.  </div> </div>			
Err.26	Osiągnięcie zadanego czasu pracy	Osiągnięcie zadanego czasu pracy (ustawionego w parametrze F7.21)	Należy skasować historię falownika przy wykorzystaniu funkcji do przywracania domyślnej konfiguracji falownika
Err.27	Błąd zewnętrzny 1	Wystąpienie błędu zewnętrznego zgłoszonego na wejście cyfrowe DI do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 44.	Potwierdzić i skasować komunikat o błędzie
Err.28	Błąd zewnętrzny 2	Wystąpienie błędu zewnętrznego zgłoszonego na wejście cyfrowe DI do którego przyporządkowana została funkcja o kodzie 45	Potwierdzić i skasować komunikat o błędzi
Err.29	Osiągnięcie zadanego czasu załączenia falownika	Osiągnięcie zadanego czasu załączenia (ustawionego w parametrze F7.20)	Należy skasować historię falownika przy wykorzystaniu funkcji do przywracania domyślnej konfiguracji falownika
Err.30	Spadek obciążenia	Prąd obciążenia falownika jest mniejszy od wartości ustawionej w parametrze F8.31	Sprawdzić czy przyczyną błędu jest rzeczywisty niebezpieczny spadek mocy (np. sucho bieg), czy też niewłaściwe ustawienie parametrów F8.31 i F8.32
Err.31	Brak sygnału sprzężenia zwrotnego w trybie regulatora PID	Wartość sygnału sprzężenia zwrotnego jest mniejsza od wartości minimalnej zadanej w parametrze E2.11	Sprawdzić poprawność działania źródła sprzężenia zwrotnego oraz ustawienia parametru E2.11

Część 7. Komunikacja Modbus RTU

Falowniki serii **FA-1LS/FA-3HS** wyposażone są w port komunikacyjny RS485 obsługujący transmisję zgodną ze standardem Modbus RTU. Falownik w sieci komunikacyjnej pełni rolę podrzędną (Slave) – może tylko odpowiadać i przetwarzać rozkazy przychodzące z nadrzędnego sterownika (Master).

Odczyt/zapis parametrów poprzez RS485

Dostęp do parametrów realizowany jest zgodnie ze standardem Modbus RTU. Falownik obsługuje dwie główne grupy rozkazów:

- **0x03 – Read Holding Registers** – Odczyt grupy rejestrów
- **0x06 – Write Single Register** – Zapis pojedynczego rejestru

Zdalny dostęp do ustawień falownika

Poszczególne parametry falownika dostępne są poprzez rejestry których adresy wyznaczone są z następującego schematu: górne słowo numeru rejestru pobiera się z numeru grupy, a dolne słowo – z numeru parametru.

Grupa parametrów	Numer rejestru		Strona
	Szesnastkowo	Dziesiętnie	
d0	7000 _H	28672	20
F0	F000 _H	61440	22
F1	F100 _H	61696	31
F2	F200 _H	61952	41
F3	F300 _H	62208	45
F4	F400 _H	62464	49
F5	F500 _H	62720	52
F6	F600 _H	62976	54
F7	F700 _H	63232	57
F8	F800 _H	63488	64
F9	F900 _H	63744	67
E1	E100 _H	57600	68
E2	E200 _H	57856	71
b0	B000 _H	45056	74
y0	C000 _H	49152	75
y1	C100 _H	49408	77






Parametrowi o kodzie **F3.21** odpowiadać będzie rejestr Modbus o wartości (szesnastkowo): **F300_H** (trzy w górnym słowie bo grupa parametrów **F3**) + **15_H** (**15_H** w postaci dziesiętnej to **21** – numer parametru w grupie). W sumie adres rejestru odpowiadającego parametrowi **F3.21** ma numer **F315_H** (62219 w postaci dziesiętnej).

Rejestry specjalne

Dodatkowo falownik wyposażony jest w grupę dodatkowych rejestrów umożliwiającą zdalne sterowanie i nadzór pracy falownika.

Rozkaz	Rejestr Modbus (szesnastkowo)	Odczyt (R) /Zapis (W)	Wartości																
Praca	2000 _H	W	<p>Uruchamianie i zatrzymywanie napędu. Do działania funkcji należy ustawić zadawanie rozkazu ruchu przez port RS485 (FO.11 = 2,3 lub 4).</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Kod</th> <th>Funkcja</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Bieg w przód (FWD)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Bieg w tył (REV)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Bieg próbny w przód (FWD JOG)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Bieg próbny w tył (REV JOG)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Zatrzymanie silnika wybiegiem</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Zatrzymanie silnika</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Kasowanie błędów</td> </tr> </tbody> </table>	Kod	Funkcja	1	Bieg w przód (FWD)	2	Bieg w tył (REV)	3	Bieg próbny w przód (FWD JOG)	4	Bieg próbny w tył (REV JOG)	5	Zatrzymanie silnika wybiegiem	6	Zatrzymanie silnika	7	Kasowanie błędów
Kod	Funkcja																		
1	Bieg w przód (FWD)																		
2	Bieg w tył (REV)																		
3	Bieg próbny w przód (FWD JOG)																		
4	Bieg próbny w tył (REV JOG)																		
5	Zatrzymanie silnika wybiegiem																		
6	Zatrzymanie silnika																		
7	Kasowanie błędów																		
Status	3000 _H	R	<p>Szybki podgląd bieżącego stanu falownika</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Kod</th> <th>Funkcja</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Bieg w przód</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Bieg w tył</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Stop</td> </tr> </tbody> </table>	Kod	Funkcja	1	Bieg w przód	2	Bieg w tył	3	Stop								
Kod	Funkcja																		
1	Bieg w przód																		
2	Bieg w tył																		
3	Stop																		
			<p>Kod błędu zgłoszonego przez falownik:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Kod</th> <th>Funkcja</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>8000_H</td> <td>Identyfikator i opisy przyczyn błędów znaleźć można na stronie 80</td> </tr> </tbody> </table>	Kod	Funkcja	8000 _H	Identyfikator i opisy przyczyn błędów znaleźć można na stronie 80												
Kod	Funkcja																		
8000 _H	Identyfikator i opisy przyczyn błędów znaleźć można na stronie 80																		

Odczyt bieżących parametrów pracy falownika można zrealizować poprzez odczyt rejestrów 1000_H – 100E_H.

Rejestr Modbus		Funkcja		
Szesnastkowo	Dziesiętnie			
1000 _H	4096	<p>Zadana częstotliwość</p> <p>Gdy prędkość zadawana jest za pomocą zdalnego sterowania RS485 to wpisana tutaj wartość zadaje częstotliwość wirowania silnika. Wartość dodatnia ustawia kierunek FWD, wartość ujemna kierunek REV.</p> <p>Zakres nastaw od -10000 do +10000</p>		
		<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Uwaga: Wartość 10000 oznacza 100% maksymalnej prędkości silnika</td> </tr> </table>		Uwaga: Wartość 10000 oznacza 100% maksymalnej prędkości silnika
	Uwaga: Wartość 10000 oznacza 100% maksymalnej prędkości silnika			

1001 _H	4097	Częstotliwość wyjściowa
1002 _H	4098	Napięcie na torze DC
1003 _H	4099	Napięcie wyjściowe
1004 _H	5000	Prąd wyjściowy
1005 _H	5001	Moc wyjściowa
1006 _H	5002	Moment wyjściowy
1008 _H	5004	Stan linii wejściowych DI
1009 _H	5005	Stan przekaźnika wyjściowego DO
100A _H	5006	Napięcie na wejściu analogowym AI

Część 8. Specyfikacja falownika

Zasilanie	Napięcie i częstotliwość	FA-1LS	1 x 220 - 240
		FA-3HS	3 x 380 - 415 V, 50/60Hz
Zabezpieczenia	Napięcie wyjściowe	FA-1LS	3 x 220 - 240 V (dla zasilania 230 V)
		FA-3HS	3 x 380 - 400 V (dla zasilania 400 V)
	Częstotliwość wyjściowa	0.00 – 3200 Hz (sterowanie U/f)	
		0.00 – 300.00 Hz (sterowanie wektorowe)	
	Charakterystyka sterowania V/F	<ol style="list-style-type: none"> 1) Charakterystyka stałomomentowa 2) Charakterystyki o zredukowanym momencie 3) Charakterystyka momentu ustawiona przez użytkownika 4) Sterowanie wektorowe (bezcunikowe) 	
	Moment początkowy	150% dla 0.50Hz	
	Dynamika regulacji prędkości	1: 100 (w trybie sterowania wektorowego)	
	Stabilność prędkości wyjściowej	±0.5% (w trybie sterowania wektorowego)	
	Podbicie momentu napędowego	W trybie sterowania V/F – automatyczne lub zdefiniowane przez użytkownika	
	Przyspieszanie/hamowanie	Charakterystyka liniowa lub według programowanej krzywej S. Maksymalny czas przyspieszania i hamowania – 6500s	
	Dokładność zadawania częstotliwości	Cyfrowe zadawanie częstotliwości: 0.01Hz(f ≤ 100Hz), 0.1Hz (> 100Hz); Analogowe zadawanie częstotliwości: 1% częstotliwości maksymalnej	
	Przebieżalność	<ol style="list-style-type: none"> 1) 150% prądu znamionowego przez 1 minutę, 2) 180% prądu znamionowego przez 2 sekundy. 	
	Kompensacja poślizgu silnika	W trybie sterowania V/F możliwa jest automatyczna kompensacja poślizgu	
Zabezpieczenia	Zabezpieczenia falownika	<ol style="list-style-type: none"> 1) Przed zbyt wysokim i zbyt niskim napięciem zasilania 2) Przed przekroczeniem prądu maksymalnego 3) Przed zbyt wysokim obciążeniem 4) Przed utratą prędkości i utknięciem silnika 5) Przed upływem prądu do masy 6) Przed nadmiernym przegrzaniem falownika 7) Dodatkowo falownik zabezpieczony jest przed błędami komunikacji lub nieprawidłowym sygnałem sprzężenia zwrotnego. 	
	Wyłącznik bezpieczeństwa	Możliwość zaprogramowania wejścia lub przycisku jak o wyłącznika bezpieczeństwa powodującego natychmiastowe zdjęcie napięcia z wyjść falownika.	
	Zabezpieczenie nastaw	Możliwość zabezpieczenia nastaw falownika za pomocą numeru PIN	
	Kasowanie błędów	Możliwe jest ustawienie zarówno automatycznego jak i ręcznego kasowania błędów	
Hamowanie	Hamowanie prądem stałym, oraz przy wykorzystaniu zewnętrznego opornika hamującego.		
IO	5 wejść cyfrowych	<ol style="list-style-type: none"> 1) Wyzwalanie wejść zarówno poziomem niskim (COM) jak i wysokim (+24V) 2) Duża swoboda programowania funkcji – między innymi bieg w przód i tył, bieg próby w przód i tył, wyłącznik bezpieczeństwa, reset, sterowanie prędkością wielostopniową, motopotencjometr, zmiana czasu przyspieszania i zwalniania. 	
	1 wejście analogowe	1) Może pracować zarówno jako wejście napięciowe (0 ~ 10V) jak i wejścia prądowe 0 ~ 20mA (programowo można ustawić również	

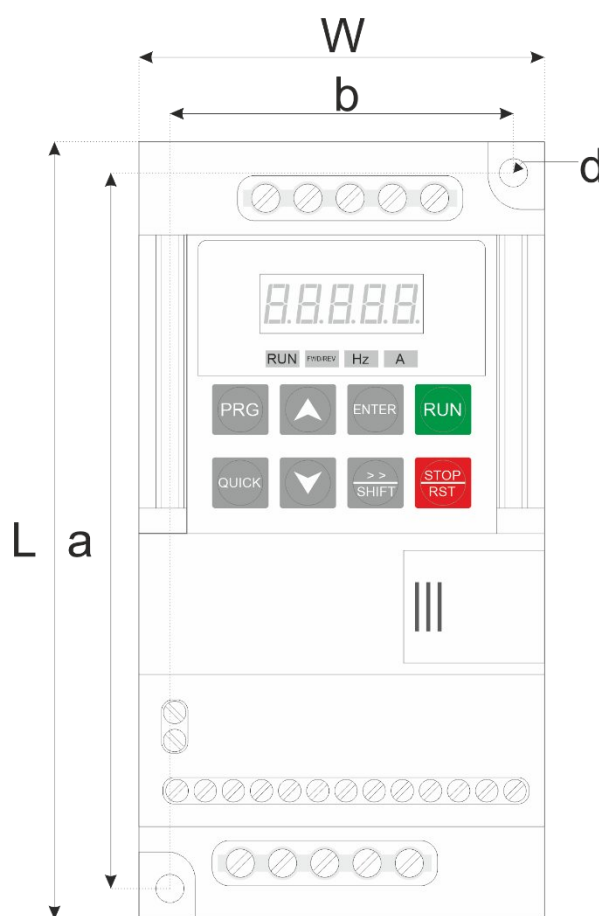
		zakres 4 ~ 20mA). 2) Wejście analogowe może być wykorzystane min. do zadawania częstotliwości jak i sterowania regulatorem PID.
	1 wyjścia analogowe	1) Może pracować zarówno jako wyjście napięciowe (0 ~ 10V) jak i wyjścia prądowe 0 ~ 20mA. 2) Możliwość zaprogramowania wyjść analogowych do sygnalizacji min. : a. Zadanej i aktualnej częstotliwości b. Prędkości obrotowej c. Napięcia i prądu wyjściowego d. Napięcia w torze DC e. Monitorowania wartości zadanych f. Mocy i momentu wyjściowego g. Prędkości obrotowej silnika h. Momentu napędowego
	1 wyjście przekaźnikowe	1) Obciążalność styku 5A/250V AC lub 5A/30VDC 2) Duże możliwości programowania funkcji wyjścia (sygnalizacja 40 różnych stanów falownika), min: a. Praca b. Gotowość do pracy c. Awaria d. Przeciążenie e. Osiągnięcie zadanej częstotliwości
Regulacja prędkości		1) Szerokie możliwości zadawania prędkości, w tym różne kombinacje uwzględniające wejścia cyfrowe, wejście analogowe, zdalne sterowanie przez RS485, przyciski na panelu sterowniczym. 2) Prędkość wielostopniowa – możliwość wprowadzenia 16 różnych prędkości oraz ośmiu czasów przyspieszania/zwalniania. 3) Tryb PLC – możliwość zdefiniowania sekwencji do ośmiu kroków które będą automatycznie wykonywane przez falownik. Dla każdego z kroków można określić prędkość silnika, czas przyspieszania/zwalniania oraz czas trwania kroku. Można również określić czy sekwencja zostanie wykonana tylko raz, czy też będzie powtarzana w pętli.
PID		Wbudowany regulator PID zwiększający możliwość dopasowania pracy napędu do wymagań procesu technologicznego. Zarówno wartość zadana jak i sygnał sprzężenia zwrotnego może być wprowadzony z jednego z następujących źródeł 1) Panel sterowania 2) Wejście analogowe 3) Wejścia cyfrowe
Warunki środowiskowe	Temperatura pracy	-10°C ~ 40°C. Jeżeli temperatura przekroczy 40°C, to maksymalny prąd wyjściowy zmniejsza się o 1% wraz z każdym dodatkowym °C
	Przechowywanie	-20°C ~ +65°C
	Wilgotność	Poniżej 90 %, Bez kondensacji wilgoci
	Wysokość	0 ~ 1000 m
	Montaż	Montaż w pozycji pionowej wewnątrz szafy sterowniczej z dobrą wentylacją na płycie montażowej wykonanej z niepalnego materiału. Sposób montażu musi również zabezpieczać falownik przed bezpośrednim działaniem promieni słonecznych, kurzu, wilgoci oraz agresywnych lub wybuchowych gazów.

	Montaż	Chłodzenie poprzez naturalny i wymuszony obieg powietrza.
--	--------	---

Tabela typów

Typ falownika	Napięcie wejściowe	Prąd wejściowy	Napięcie wyjściowe	Prąd wyjściowy	Maksymalna moc silnika	Długość L	Szerokość W	Wysokość H
	V	A	V	A	kW	mm	mm	Mm
FA-1LS-004	1 x 230	5,4	3 x 230	2,5	0,4	138	72	123,5
FA-1LS-007	1 x 230	8,2	3 x 230	4,0	0,7			
FA-1LS-015	1 x 230	14,0	3 x 230	7,0	1,5			
FA-1LS-022	1 x 230	23,0	3 x 230	10,0	2,2	185		134
FA-3HS-007	3 x 400	4,3	3 x 400	2,5	0,7	138		123,5
FA-3HS-015	3 x 400	5,0	3 x 400	3,8	1,5			
FA-3HS-022	3 x 400	5,8	3 x 400	5,1	2,2			
FA-3HS-040	3 x 400	10,5	3 x 400	9,0	4,0	185		134
FA-3HS-055	3 x 400	14,6	3 x 400	13,0	5,5			

Rysunki montażowe



Rys. 12) Wymiary falownika i rozmieszczenie otworów pomiarowych

Otwory montażowe:

Typ falownika	Długość a	Szerokość b	Średnica d	Waga		
	mm	mm	mm	Kg		
FA-1LS-004	127	61	5	1,1		
FA-1LS-007						
FA-1LS-015						
FA-1LS-022	175	45		1,3		
FA-3HS-007	127	61		5	1,1	
FA-3HS-015						
FA-3HS-022						
FA-3HS-040	175	45			5	1,3
FA-3HS-055						

Dobór oporników hamujących

Jeżeli wymagana jest duża skuteczność hamowania należy zastosować dodatkowe oporniki hamujące, rozpraszające energię przekazywaną z hamującego napędu do obwodu pośredniego DC falownika.



W żadnym wypadku nie można stosować oporników o mniejszej rezystancji, lub mniejszej mocy niż przedstawiona w poniższej tabeli. Nieprzestrzeganie tego wymogu może doprowadzić do uszkodzenia falownika i grozi niebezpieczeństwem wystąpienia pożaru.

Typ	Moc falownika	Rezystancja opornika hamującego	Moc opornika
	kW	Ω	W
FA-1LS-004	0,4	250	100
FA-1LS-007	0,7	200	120
FA-1LS-015	1,5	100	300
FA-1LS-022	2,2	70	300
FA-3HS-007	0,7	750	120
FA-3HS-015	1,5	400	300
FA-3HS-022	2,2	400	300
FA-3HS-040	4,0	150	500
FA-3HS-055	5,5	100	500

Historia zmian

2020.02.25	v.1.0.0	Wydanie pierwszej wersji instrukcji obsługi falownika FA-1LS / FA-3HS
2020.05.15	v.1.0.1	Poprawienie opisu parametru F0.00. Dodanie informacji o deklaracji CE
2023.04.14	v.1.0.2	<ul style="list-style-type: none">• Poprawienie informacji o sposobie wyzwalania wejść cyfrowych DI.• Dodanie kilku uwag wyjaśniających potencjalne problemy przy konfiguracji wejść cyfrowych i źródła zadawania częstotliwości.

Gwarancja

1. Falownik objęty jest 24 miesięczną gwarancją. Okres gwarancji liczony jest od momentu zakupu urządzenia.
2. Gwarancja ważna jest wyłącznie z dowodem zakupu.
3. Zgłoszenie reklamacyjne należy dokonać w punkcie zakupu lub bezpośrednio u producenta:

F&F Filipowski sp. k.
ul. Konstantynowska 79/81
95-200 Pabianice
Tel. (42) 227-09 71
e-mai: dztech@fif.com.pl

4. Do zgłoszenia reklamacyjnego należy załączyć pisemną informację o charakterze usterki i okolicznościach jej wystąpienia.
5. F&F Filipowski sp. j. zobowiązuje się do rozpatrywania reklamacji zgodnie z przepisami prawa polskiego.
6. Wybór formy załatwienia reklamacji: wymiana towaru na wolny od wad, naprawa lub zwrot pieniędzy należy do producenta.
7. Gwarancja nie obejmuje:
 - a. Uszkodzeń mechanicznych i chemicznych
 - b. Uszkodzeń powstałych w wyniku niewłaściwego lub niezgodnego z instrukcją obsługi użytkownika
 - c. Uszkodzeń powstałych po sprzedaży w wyniku wypadków lub innych zdarzeń za które nie odpowiada producent ani punkt sprzedaży, np.: uszkodzenia w czasie transportu.
8. Gwarancja nie obejmuje czynności które zgodnie z instrukcją powinien wykonać użytkownik, np.: zainstalowanie multimetru, wykonanie instalacji elektrycznej, instalacji innych wymaganych zabezpieczeń elektrycznych.
9. Gwarancja nie ogranicza uprawnień kupującego wynikających z niezgodności towaru z umową.

Deklaracja CE

F&F Filipowski sp. j. oświadcza że urządzenie jest zgodne z wymaganiami dyrektywy niskonapięciowej LVD 2014/35/UE oraz kompatybilności elektromagnetycznej EMC 2014/30/UE.

Deklaracja zgodności CE, wraz z odwołaniami do norm w odniesieniu do których deklarowana jest zgodność, znajduje się na stronie: www.fif.com.pl na podstronie produktu.