

Liste des Paramètres

2FC4...-1ST | 2FC4...-1PB | 2FC4...-1PN |
2FC4...-1SC | 2FC4...-1CB



G-Serie
G-Series

Seitenkanal
Side Channel



C-Serie
C-Series

Klaue
Claw



Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
1.020	Fréquence minimale	0 - 400 [Hz]		La fréquence minimale est la fréquence fournie par le régulateur d'entraînement dès qu'il peut fonctionner et qu'il n'y a aucune valeur de consigne supplémentaire. Cette fréquence n'est pas atteinte si a) une accélération a lieu alors que l'entraînement est à l'arrêt. b) le CF est bloqué. La fréquence diminue alors jusqu'à 0 Hz, avant le blocage. c) le CF est inversé (1.150). L'inversion du champ de rotation a lieu à 0 Hz. d) la fonction de veille (3.070) est active.	Suivant le type	Toujours
1.021	Fréquence maximale	5 - 400 [Hz]		La fréquence maximale est la fréquence maximale fournie par le régulateur d'entraînement en fonction de la valeur de consigne.	Voir plaque signalétique	Toujours
1.050	Temps de freinage 1	0,1 - 1000 [s]		Le temps de freinage 1 est la durée requise pour que le régulateur d'entraînement freine de la fréquence maximale (1.021) à 0 Hz. Lorsque le temps de freinage défini ne peut pas être respecté, le temps de freinage le plus court possible est appliqué.	Suivant le type	Toujours
1.051	Temps de lancement 1	0,1 - 1000 [s]		Le temps de lancement 1 est la durée requise pour que le régulateur d'entraînement accélère de 0 Hz à la fréquence maximale. Le temps de lancement peut être prolongé par certaines circonstances, telles qu'une surcharge du régulateur d'entraînement.	Suivant le type	Toujours
1.052	Temps de freinage 2	0 - 1000 [s]		Le temps de freinage 2 est la durée requise pour que le régulateur d'entraînement freine de la fréquence maximale (1.021) à 0 Hz. Lorsque le temps de freinage défini ne peut pas être respecté, le temps de freinage le plus court possible est appliqué.	10	Toujours
1.053	Temps de lancement 2	0 - 1000 [s]		Le temps de lancement 2 est la durée requise pour que le régulateur d'entraînement accélère de 0 Hz à la fréquence maximale. Le temps de lancement peut être prolongé par certaines circonstances, telles qu'une surcharge du régulateur d'entraînement.	10	Toujours
1.054	Sélection de rampe	0 - 9		Sélection de la paire de rampes utilisée.	0	Toujours
			0	Temps de freinage 1 (1.050) / Temps de lancement 1 (1.051)		
			1	Temps de freinage 2 (1.052) / Temps de lancement 2 (1.053)		
			2	Sortie numérique 1 (False = paire de rampes 1 / True = paire de rampes 2)		
			3	Sortie numérique 2 (False = paire de rampes 1 / True = paire de rampes 2)		
			4	Sortie numérique 3 (False = paire de rampes 1 / True = paire de rampes 2)		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			5	Sortie numérique 4 (False = paire de rampes 1 / True = paire de rampes 2)		
			6	SPS spéc. client		
			7	Entrée analogique 1		
			8	Entrée analogique 2		
			9	Sortie virtuelle 1		
1.100	Mode de fonctionnement	0 - 3		Après la libération réussie du logiciel (1.131) et matériel, vaut.	0	Toujours
			0	Régulation de fréquence avec la valeur de consigne de la source de consigne sélectionnée (1.130)		
			1	Régulateur de processus PID avec la valeur de consigne du régulateur de processus PID (3.050 - 3.071)		
			2	Fréquences fixes avec les fréquences fixées dans les paramètres 2.051 - 2.057		
			3	Sélection via SPS spéc. client		
1.130	Source de valeur de consigne	0 - 10		Détermine la source à partir de laquelle la valeur de consigne doit être lue.	1	Toujours
			0	Potentiomètre interne		
			1	Entrée analogique 1		
			2	Entrée analogique 2		
			3	IHM/PC		
			4	SAS		
			6	Potent. moteur (MOP)		
			7	Somme entrées analogiques 1 et 2		
			8	Valeurs de consigne fixes PID (3.062 à 3.069)		
			9	Bus de terrain		
			10	SPS spéc. client		
1 131	Activation logicielle	0 - 15		⚠ AVERTISSEMENT! Suite à la modification apportée, le moteur peut démarrer directement.	0	Toujours
			0	Entrée numérique 1		
			1	Entrée numérique 2		
			2	Entrée numérique 3		
			3	Entrée numérique 4		
			4	Entrée analogique 1 (doit être sélectionnée dans le paramètre 4.030.)		
			5	Entrée analogique 2 (doit être sélectionnée dans le paramètre 4.050.)		
			6	Bus de terrain		
			7	SAS		
			8	Entrée numérique 1 à droite / entrée numérique 2 à gauche 1.150 doit être réglée sur "0"		
			9	Démarrage automatique		
			10	SPS spéc. client		

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			11	Entrées de fréquence fixe (toutes les entrées qui ont été choisies dans le paramètre 2.050)		
			12	Potentiomètre interne		
			13	Clavier à effleurement		
			14	IHM/PC		
			15	Sortie virtuelle 1		
1 132	Protection contre le démarrage	0 - 8		Sélection du comportement pour la libération de régulation (paramètre 1.131). Aucun effet lorsque Autostart a été sélectionné.	0	Toujours
			0	Démarrage automatique en présence d'un signal High sur l'entrée de démarrage de la libération de régulation		
			1	Démarre uniquement avec front montant sur l'entrée de démarrage de la libération de régulation		
			2	Entrée numérique 1 (fonction active en présence d'un signal High)		
			3	Entrée numérique 2 (fonction active en présence d'un signal High)		
			4	Entrée numérique 3 (fonction active en présence d'un signal High)		
			5	Entrée numérique 4 (fonction active en présence d'un signal High)		
			6	SPS spéc. client		
			7	Entrée analogique 1		
			8	Entrée analogique 2		
1 150	Sens de rotation	0 - 13		Sélection du sens de rotation.	1	Toujours
			0	En fonction du signe précédant la valeur de consigne : > 0 = en avant; < 0 = en arrière		
			1	uniquement en avant (aucune modification du sens de rotation possible)		
			2	uniquement en arrière (aucune modification du sens de rotation possible)		
			3	Entrée numérique 1 (0 V = en avant, 24 V = en arrière)		
			4	Entrée numérique 2 (0 V = en avant, 24 V = en arrière)		
			5	Entrée numérique 3 (0 V = en avant, 24 V = en arrière)		
			6	Entrée numérique 4 (0 V = en avant, 24 V = en arrière)		
			7	SPS spéc. client		
			8	Entrée analogique 1		
			9	Entrée analogique 2		
			10	Clavier à effleurement touche sens de rotation		
			11	Clavier à effleurement touche 1 à droite / 2 à gauche (toujours)		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			12	Clavier à effleurement touche 1 à droite / 2 à gauche (via stop)		
			13	Sortie virtuelle 1		
1 180	Fonction de validation	0 - 7		Sélection de la source de validation de défaut. Validation automatique voir 1 181 Les messages d'erreur ne peuvent être validés que lorsque l'erreur n'est plus présente. Certaines erreurs peuvent uniquement être validées en allumant et éteignant le régulateur, voir liste des erreurs dans le manuel d'utilisation.	3	Toujours
			0	aucune validation manuelle possible		
			1	front montant sur l'entrée numérique 1		
			2	front montant sur l'entrée numérique 2		
			3	front montant sur l'entrée numérique 3		
			4	front montant sur l'entrée numérique 4		
			5	Clavier à effleurement		
			6	Entrée analogique 1		
			7	Entrée analogique 2		
1 181	Validation automatique	0 - 1000 [s]		Outre la fonction de validation (1.180), une validation automatique d'erreur peut également être sélectionnée. 0 = aucune validation automatique > 0 = durée en secondes pour la réinitialisation automatique du défaut	0	Toujours
1 182	Nbre de validations automatiques	0 - 500		Outre la fonction de validation automatique (1.181), il est possible de limiter le nombre maximal de validations automatiques. 0 = aucune limitation des validations automatiques > 0 = nombre maximal autorisé de validations automatiques	5	Toujours
2 050	Mode de fréquence fixe	0 - 3		Sélection des entrées numériques utilisées pour les fréquences fixes.	1	Toujours
			0	Digital In 1 (fréquence fixe 1) (2.051)		
			1	Digital In 1, 2 (fréquences fixes 1 - 3) (2.051 à 2.053)		
			2	Digital In 1, 2, 3 (fréquences fixes 1 - 7) (2.051 à 2.057)		
			3	Clavier à effleurement 1 = fréquence 1 / touche 2 = fréquence 2		
2.051	Fréquence fixe 1	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 1 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	34	Toujours
2.052	Fréquence fixe 2	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 2 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le pa-	67	Toujours

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption		
				ramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe				
2.053	Fréquence fixe 3	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 3 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	50	Toujours		
2.054	Fréquence fixe 4	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 4 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	0	Toujours		
2.055	Fréquence fixe 5	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 5 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	0	Toujours		
2.056	Fréquence fixe 6	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 6 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	0	Toujours		
2.057	Fréquence fixe 7	-400 - 400 [Hz]		La fréquence fixe 7 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 2.050. Voir manuel d'utilisation chapitre 5.2.1 Fréquence fixe	0	Toujours		
2.150	Sélection MOP DI	0 - 8	Sélection de la source pour l'augmentation/ la réduction de la valeur de consigne (potentiomètre moteur)				0	Toujours
			0	Entrée numérique 1 + / entrée numérique 2 -				
			1	Entrée numérique 1 + / entrée numérique 3 -				
			2	Entrée numérique 1 + / entrée numérique 4 -				
			3	Entrée numérique 2 + / entrée numérique 3 -				
			4	Entrée numérique 2 + / entrée numérique 4 -				
			5	Entrée numérique 3 + / entrée numérique 4 -				
			6	Entrée numérique 1 + / entrée numérique 2 - (sélection dans paramètre 4.030 / 4.050)				
			7	SPS spéc. client				
8	Clavier à effleurement touche 1 - / touche 2 +							
2.151	MOP Incrément	0 - 100 [%]		Incrément sur lequel la valeur de consigne doit être modifiée par pression sur une touche.	1	Toujours		
2.152	MOP Délai d'incrément	0,02 - 1000 [s]		Indique la durée sur laquelle s'incrémente la valeur de consigne en présence d'un signal durable.	0,04	Toujours		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
	mentation					
2.153	Temps de réact. MOP	0,02 - 1000 [s]		Indique la durée jusqu'à ce que le signal présent soit considéré comme durable.	0,3	Toujours
2.154	MOP Enregistrement	0 - 1		Détermine si la valeur de consigne du potentiomètre du moteur est conservée même en cas de panne secteur.	0	Toujours
			0	désactivé		
			1	activé		
3.050	Amplif. PID-P	0 - 100		Facteur d'amplification de la part proportionnelle du régulateur PID.	0,25	Toujours
3.051	Amplif. PID-I	0 - 100 [1/s]		Facteur d'amplification de la part entière du régulateur PID.	0,25	Toujours
3.052	Amplif. PID-D	0 - 100 [s]		Facteur d'amplification de la part différentielle du régulateur PID.	0	Toujours
3.060	Valeur réelle PID	0 - 2		Source d'entrée à partir de laquelle la valeur réelle du régulateur de processus PID est lue.	1	Toujours
			0	Entrée analogique 1		
			1	Entrée analogique 2		
			2	SPS spéc. client		
3.061	Invers PID	0 - 1		La source réelle (paramètre 3.060) est inversée.	0	Toujours
			0	désactivé		
			1	activé		
3.062	Valeur de consigne fixe PID 1	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 1 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.063	Valeur de consigne fixe PID 2	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 2 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.064	Valeur de consigne fixe PID 3	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 3 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.065	Valeur de consigne fixe PID 4	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 4 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.066	Valeur de consigne fixe PID 5	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 5 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.067	Valeur de	0 - 100		Valeur de consigne fixe PID 6 qui doit être gé-	0	Tou-

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
	consigne fixe PID 6	[%]		nérée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).		jours
3.068	Valeur de consigne fixe PID 7	0 - 100 [%]		Valeur de consigne fixe PID 7 qui doit être générée en fonction du modèle de commutation sur les entrées numériques 1 - 3 définies dans le paramètre 3.069 (doit être sélectionnée dans le paramètre 1.130).	0	Toujours
3.069	Consigne fixe PID Mod	0 - 2		Sélection des entrées numériques utilisées pour les fréquences fixes.	0	Toujours
			0	Digital In 1 (valeur de consigne fixe PID 1) (3.062)		
			1	Digital In 1, 2 (fréquence fixe PID 1 - 3) (3.062 à 3.064)		
	2	Digital In 1, 2 (fréquence fixe PID 1 - 7) (3.062 à 3.068)				
3.070	Durée de veille PID	0 - 1000 [s]		Lorsque le régulateur d'entraînement fonctionne à sa fréquence minimale (paramètre 1.020) pendant la durée définie, le moteur est arrêté (0 Hz), voir également chap. 5.2.1 Régulation de processus PID, 0 = désactivé >0 = temps d'attente jusqu'à l'activation de la fonction de veille.	0	Toujours
3.071	PID-Standby-hyst.	0 - 50 [%]		Condition de réveil pour que le régulateur PID sorte de la fonction de veille. Lorsque la différence de régulation est supérieure à la valeur définie en %, la régulation redémarre, voir également les modes de fonctionnement du régulateur PID.	0	Toujours
3.072	PID sec. Temps	0-32767 [s]		Surveillance de la valeur réelle PID de la valeur de départ 0 % à une augmentation de 5 % rapportée au temps réglé	0	Toujours
3.073	Valeur de consigne PID min	0 - 100 [%]		Indication de la valeur de consigne PID min rapportée à la valeur réelle PID (indication de valeur limite)	0	Toujours
3.074	Valeur de consigne PID max	0 - 100 [%]		Indication de la valeur de consigne PID max rapportée à la valeur réelle PID (indication de valeur limite)	100	Toujours
4.020	Type d'entrée AI1	1 - 2		Type d'entrée analogique 1	1	Toujours
			1	Entrée de tension		
			2	Entrée de courant		
4.021	AI1-Norm. Low	0 - 100 [%]		Détermine la valeur minimale de l'entrée analogique 1 en pourcentage de la valeur de fin de plage Exemple : 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	0	Toujours
4.022	AI1-	0 - 100		Détermine la valeur maximale de l'entrée analo-	98	Tou-

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
	Norm. High	[%]		gigue 1 en pourcentage de la valeur de fin de plage Exemple : 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %		jours
4.023	Déplacement libre AI1	0 - 100 [%]		Déplacement libre en pourcentage de la valeur de fin de plage des entrées analogiques.	0	Toujours
4.024	Temps de filtrage AI1	0,02 - 1 [s]		Durée de filtrage des entrées analogiques en secondes.	0,02	Toujours
4.030	Fonction AI1	0 - 1	Fonction de l'entrée analogique 1		0	Toujours
			0	Entrée analogique		
			1	Entrée numérique		
4.033	Unité phys. AI1	0 - 10	Sélection de différentes valeurs physiques à afficher.		0	Toujours
			0	%		
			1	bar		
			2	mbar		
			3	psi		
			4	Pa		
			5	m ³ /h		
			6	l/min		
			7	°C		
			8	°F		
			9	m		
10	mm					
4.034	AI1-phys min	-10.000 - 10.000		Sélection de la limite inférieure d'une valeur physique à afficher.	0	Toujours
4.035	AI1-phys max	-10.000 - 10.000		Sélection de la limite supérieure d'une valeur physique à afficher.	100	Toujours
4.036	AI1 temps rupt.câble	0 - 32767 [s]		Surveillance de l'entrée analogique 1 sur la rupt. de câble après le temps réglé.	0,5	Toujours
4.050	Type d'entrée AI2	1 - 2	Type d'entrée analogique 2		2	Toujours
			1	Entrée de tension		
			2	Entrée de courant		
4.051	AI2-Norm. Low	0 - 100 [%]		Détermine la valeur minimale des entrées analogiques en pourcentage de la valeur de fin de plage Exemple : 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	0	Toujours
4.052	AI2-Norm. High	0 - 100 [%]		Détermine la valeur maximale des entrées analogiques en pourcentage de la valeur de fin de plage Exemple : 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 %	98	Toujours

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
				2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %		
4.053	Déplacement libre AI2	0 - 100 [%]		Déplacement libre en pourcentage de la valeur de fin de plage des entrées analogiques.	0	Toujours
4.054	Temps de filtrage AI2	0,02 - 1 [s]		Durée de filtrage des entrées analogiques en secondes.	0,02	Toujours
4.060	Fonction AI2	0 - 1	Fonction de l'entrée analogique 2		0	Toujours
			0	Entrée analogique		
			1	Entrée numérique		
4.063	Unité phys. AI2	0 - 10	Sélection de différentes valeurs physiques à afficher.		0	Toujours
			0	%		
			1	bar		
			2	mbar		
			3	psi		
			4	Pa		
			5	m3/h		
			6	l/min		
			7	°C		
			8	°F		
			9	m		
10	mm					
4.064	AI2-phys min	-10000 - 10000		Sélection de la limite inférieure d'une valeur physique à afficher.	0	Toujours
4.065	AI2-phys max	-10000 - 10000		Sélection de la limite supérieure d'une valeur physique à afficher.	100	Toujours
4.066	AI2 temps rupt.câble	0 - 32767 [s]		Surveillance de l'entrée analogique 2 sur la rupt. de câble après le temps réglé.	0,5	Toujours
4.100	Fonction AO1	4.100	Sélection de la valeur de processus produite sur la sortie analogique. En fonction de la valeur de processus choisie, la normalisation (4.101/4.102) doit être adaptée.		5	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Fréquence réelle		
			6	régime mesuré en externe par un capteur de régime (si disponible)		
			7	angle ou position actuel (si disponible)		
			8	Température IGBT		
			9	Température intérieure		
10	Entrée analogique 1					

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			11	Entrée analogique 2		
			12	Fréquence de consigne		
			13	Puissance moteur		
			14	Couple		
			15	Bus de terrain		
			16	Valeur de consigne PID		
			17	Valeur réelle PID		
			18	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			19	Régime-valeur réelle		
			20	Fréquence-valeur réelle somme		
			21	Couple somme		
			22	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme		
			23	Fréquence-valeur de consigne somme		
			24	Régime-valeur réelle somme		
4.101	AO1-Norm. Low	-32767 - 32767		Décrit quelle plage doit être déclenchée sur la tension de sortie 0 – 10 V ou le courant de sortie 0 – 20 mA.	0	Toujours
4.102	AO1-Norm.-High	-32767 - 32767		Décrit quelle plage doit être déclenchée sur la tension de sortie 0 – 10 V ou le courant de sortie 0 – 20 mA.	Suivant le type	Toujours
4.110	DI1-invers	0 - 1		Ce paramètre permet d'inverser l'entrée numérique 1	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
4.111	DI2-invers	0 - 1		Ce paramètre permet d'inverser l'entrée numérique 2	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
4.112	DI3-invers	0 - 1		Ce paramètre permet d'inverser l'entrée numérique 3	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
4.113	DI4-invers	0 - 1		Ce paramètre permet d'inverser l'entrée numérique 4	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
4.150	Fonction DO1	0 - 51		Sélection de la valeur de processus sur laquelle la sortie doit commuter.	18	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Valeur réelle fréquence		
			6	-		
			7	-		
			8	Température IGBT		

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			9	Température intérieure		
			10	Erreur (NO)		
			11	Erreur inversée (NC)		
			12	Libération étages de sortie		
			13	Entrée numérique 1		
			14	Entrée numérique 2		
			15	Entrée numérique 3		
			16	Entrée numérique 4		
			17	Prêt à fonctionner		
			18	Prêt		
			19	Fonctionnement		
			20	Prêt à fonctionner + prêt		
			21	Prêt à fonctionner + prêt + fonctionnement		
			22	Prêt + fonctionnement		
			23	Puissance moteur		
			24	Couple		
			25	Bus de terrain		
			26	Entrée analogique 1		
			27	Entrée analogique 2		
			28	Valeur de consigne PID		
			29	Valeur réelle PID		
			30	Canal STO 1		
			31	Canal STO 2		
			32	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			33	Valeur de consigne fréquence		
			34	Régime-valeur réelle		
			35	Fréquence-valeur réelle somme		
			36	Couple somme		
			37	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme		
			38	Fréquence-valeur de consigne somme		
			39	Régime-valeur réelle somme		
			50	Limite de courant moteur active		
			51	Param. de comparaison consigne-réel 6.070 - 6.071		
4.151	DO1-On	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.152	DO1-Off	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.170	Fonction DO2	0 - 51		Sélection de la valeur de processus sur laquelle la sortie doit commuter.	18	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Valeur réelle fréquence		
			6	-		
			7	-		
			8	Température IGBT		
			9	Température intérieure		
			10	Erreur (NO)		
			11	Erreur inversée (NC)		
			12	Libération étages de sortie		
			13	Entrée numérique 1		
			14	Entrée numérique 2		
			15	Entrée numérique 3		
			16	Entrée numérique 4		
			17	Prêt à fonctionner		
			18	Prêt		
			19	Fonctionnement		
			20	Prêt à fonctionner + prêt		
			21	Prêt à fonctionner + prêt + fonctionnement		
			22	Prêt + fonctionnement		
			23	Puissance moteur		
			24	Couple		
			25	Bus de terrain		
			26	Entrée analogique 1		
			27	Entrée analogique 2		
			28	Valeur de consigne PID		
			29	Valeur réelle PID		
			30	Canal STO 1		
			31	Canal STO 2		
			32	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			33	Valeur de consigne fréquence		
			34	Régime-valeur réelle		
			35	Fréquence-valeur réelle somme		
			36	Couple somme		
			37	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme		
			38	Fréquence-valeur de consigne somme		
			39	Régime-valeur réelle somme		
			50	Limite de courant moteur active		
			51	Param. de comparaison consigne-réel 6.070 - 6.071		
4.171	DO2-On	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
4.172	DO2-Off	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.190	Fonction rel.1	0 - 51		Sélection de la valeur de processus sur laquelle la sortie doit commuter.	19	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Valeur réelle fréquence		
			6	-		
			7	-		
			8	Température IGBT		
			9	Température intérieure		
			10	Erreur (NO)		
			11	Erreur inversée (NC)		
			12	Libération étages de sortie		
			13	Entrée numérique 1		
			14	Entrée numérique 2		
			15	Entrée numérique 3		
			16	Entrée numérique 4		
			17	Prêt à fonctionner		
			18	Prêt		
			19	Fonctionnement		
			20	Prêt à fonctionner + prêt		
			21	Prêt à fonctionner + prêt + fonctionnement		
			22	Prêt + fonctionnement		
			23	Puissance moteur		
			24	Couple		
			25	Bus de terrain		
			26	Entrée analogique 1		
			27	Entrée analogique 2		
			28	Valeur de consigne PID		
			29	Valeur réelle PID		
			30	Canal STO 1		
			31	Canal STO 2		
			32	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			33	Valeur de consigne fréquence		
			34	Régime-valeur réelle		
			35	Fréquence-valeur réelle somme		
36	Couple somme					
37	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme					

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			38	Fréquence-valeur de consigne somme		
			39	Régime-valeur réelle somme		
			50	Limite de courant moteur active		
			51	Param. de comparaison consigne-réel 6.070 - 6.071		
4.191	Rel.1-On	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.192	Rel.1-Off	-32.767 - 32.767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.193	Rel.1-On retard	0 - 10000 [s]		Indique la durée de retard d'activation.	0	Toujours
4.194	Rel.1-Off retard	0 - 10000 [s]		Indique la durée de retard de désactivation.	0	Toujours
4.210	Fonction rel.2	0 - 51		Sélection de la valeur de processus sur laquelle la sortie doit commuter.	0	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Valeur réelle fréquence		
			6	-		
			7	-		
			8	Température IGBT		
			9	Température intérieure		
			10	Erreur (NO)		
			11	Erreur inversée (NC)		
			12	Libération étages de sortie		
			13	Entrée numérique 1		
			14	Entrée numérique 2		
			15	Entrée numérique 3		
			16	Entrée numérique 4		
			17	Prêt à fonctionner		
			18	Prêt		
			19	Fonctionnement		
			20	Prêt à fonctionner + prêt		
			21	Prêt à fonctionner + prêt + fonctionnement		
			22	Prêt + fonctionnement		
			23	Puissance moteur		
			24	Couple		
			25	Bus de terrain		
			26	Entrée analogique 1		
			27	Entrée analogique 2		
			28	Valeur de consigne PID		

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			29	Valeur réelle PID		
			30	Canal STO 1		
			31	Canal STO 2		
			32	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			33	Valeur de consigne fréquence		
			34	Régime-valeur réelle		
			35	Fréquence-valeur réelle somme		
			36	Couple somme		
			37	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme		
			38	Fréquence-valeur de consigne somme		
			39	Régime-valeur réelle somme		
			50	Limite de courant moteur active		
			51	Param. de comparaison consigne-réel 6.070 - 6.071		
4.211	Rel.2-On	-32767 - 32767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.212	Rel.2-Off	-32767 - 32767		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.213	Rel.2-On retard	0 - 10000 [s]		Indique la durée de retard d'activation.	0	Toujours
4.214	Rel.2-Off retard	0 - 10000 [s]		Indique la durée de retard de désactivation.	0	Toujours
4.230	Fonction VO	0 - 51		Sélection de la valeur de processus sur laquelle la sortie doit commuter.	???	???
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Tension intermédiaire		
			2	Tension secteur		
			3	Tension moteur		
			4	Courant moteur		
			5	Valeur réelle fréquence		
			6	-		
			7	-		
			8	Température IGBT		
			9	Température intérieure		
			10	Erreur (NO)		
			11	Erreur inversée (NC)		
			12	Libération étages de sortie		
			13	Entrée numérique 1		
			14	Entrée numérique 2		
			15	Entrée numérique 3		
			16	Entrée numérique 4		
			17	Prêt à fonctionner		
			18	Prêt		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			19	Fonctionnement		
			20	Prêt à fonctionner + prêt		
			21	Prêt à fonctionner + prêt + fonctionnement		
			22	Prêt + fonctionnement		
			23	Puissance moteur		
			24	Couple		
			25	Bus de terrain		
			26	Entrée analogique 1		
			27	Entrée analogique 2		
			28	Valeur de consigne PID		
			29	Valeur réelle PID		
			30	Canal STO 1		
			31	Canal STO 2		
			32	Valeur de consigne de fréquence n. rampe		
			33	Valeur de consigne fréquence		
			34	Régime-valeur réelle		
			35	Fréquence-valeur réelle somme		
			36	Couple somme		
			37	Valeur de consigne de fréquence n. rampe somme		
			38	Fréquence-valeur de consigne somme		
			39	Régime-valeur réelle somme		
			50	Limite de courant moteur active		
			51	Param. de comparaison consigne-réel 6.070 - 6.071		
4.231	VO On	-10000 - 10000 [s]		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.232	VO Off	-10000 - 10000 [s]		Si la valeur de processus réglée dépasse la limite d'activation, la sortie est placée sur 1.	0	Toujours
4.233	VO On retard	0 - 32767 [s]		Indique la durée de retard d'activation.	0	Toujours
4 234	VO Off retard	0 - 32767 [s]		Indique la durée de retard de désactivation.	0	Toujours
5.010	Défaut externe 1	0 - 7		Sélection de la source via laquelle une erreur externe peut être signalée. En présence d'un signal High sur l'entrée numérique sélectionnée, le régulateur d'entraînement commute avec l'erreur n° 23 erreur externe 1. À l'aide des paramètres 4.110 à 4.113 DIx-Invers la logique de l'entrée numérique peut être inversée.	4	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Entrée numérique 1		
			2	Entrée numérique 2		
			3	Entrée numérique 3		
			4	Entrée numérique 4		

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			5	Sortie virtuelle 1		
			6	Entrée analogique 1		
			7	Entrée analogique 2		
5 011	Erreur externe 1	0 - 7		Sélection de la source via laquelle une erreur externe peut être signalée. En présence d'un signal High sur l'entrée numérique sélectionnée, le régulateur d'entraînement commute avec l'erreur n° 24 erreur externe 2. À l'aide des paramètres 4.110 à 4.113 Dlx-Invers la logique de l'entrée numérique peut être inversée.	0	Toujours
			0	non affectée / spéc.client spéc. client		
			1	Entrée numérique 1		
			2	Entrée numérique 2		
			3	Entrée numérique 3		
			4	Entrée numérique 4		
			5	Sortie virtuelle 1		
			6	Entrée analogique 1		
			7	Entrée analogique 2		
5.070	Limite de courant moteur	0 - 250 [%]		Une limite de courant moteur peut être prescrite ici en % du courant nominal du moteur réglé.	0	Toujours
5.071	Limite de courant moteur	0 - 100 [s]		La durée d'une limite de courant moteur peut être prescrite ici en s.	1	Toujours
5.075	Rapport d'engrenage	0 - 1000		Ce paramètre permet d'adapter la valeur réelle du régime.	1	Toujours
5.080	Identification de bloc.	0 - 1		Ce paramètre permet d'activer l'identification de blocage.	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
5.081	Durée de bloc.	1 - 50 [s]		Indique la durée après laquelle un blocage est identifié.	2	Toujours
5082	Erreur de démarrage_act	0-1		Critère de mise en marche : lorsque la fréquence réelle est inférieure à 10% de la fréquence de consigne en l'espace de 30 secondes ou après la moitié de la durée de rampe.	1	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
5090	Changement de jeu de param.	0-10		Ce paramètre permet de réaliser un changement de jeu de paramètres.	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Enregistrement 1 actif		
			2	Enregistrement 2 actif		
			3	Entrée numérique 1		
			4	Entrée numérique 2		
			5	Entrée numérique 3		

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
			6	Entrée numérique 4		
			7	SPS spéc. client		
			8	Sortie virtuelle 1		
			9	Entrée analogique 1		
			10	Entrée analogique 2		
5.100	Param. techn. 1				0	Toujours
5.101	Param. techn. 2				0	Toujours
5.102	Param. techn. 3				0	Toujours
5.103	Param. techn. 4				0	Toujours
5.104	Param. techn. 5				0	Toujours
5.105	Param. techn. 6				0	Toujours
5.106	Param. techn. 7				0	Toujours
5.107	Param. techn. 8				0	Toujours
5.108	Param. techn. 9				0	Toujours
5.109	Param. techn. 10				0	Toujours
5.110	Param. techn. 1				0	Toujours
5.111	Param. techn. 12				0	Toujours
5.112	Param. techn. 13				0	Toujours
5.113	Param. techn. 14				0	Toujours
5.114	Param. techn. 15				0	Toujours
5.115	Param. techn. 16				0	Toujours
5.116	Param. techn. 17				0	Toujours
5.117	Param. techn. 18				0	Toujours
5.118	Param. techn. 19				0	Toujours
5.119	Param. techn. 20				0	Toujours
6.050	SAS/SPF -Adr	0 - 31			0	Toujours

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
	sus In 3					
6.111	Données processus In 4	0 - 6			1	Toujours
6.112	Données processus In 5	0 - 6			2	Toujours
6.113	Données processus In 6	0 - 6			2	Prêt
33.001	Type de moteur	1 - 2	Sélectionner le type de moteur, type de régulation (paramètre 34.010) de manière correspondante.		1	Prêt
			1	Moteur asynchrone		
			2	Moteur synchrone		
33.010	Fact. moteur I ² T	0 - 1000 [%]		Il est possible de régler ici le pourcentage de seuil de courant (par rapport au courant moteur 33.031) pour le lancement de l'intégration.	0	Prêt
33.011	Temps I ² T	0 - 1200 [s]		Durée après laquelle le régulateur d'entraînement est désactivé avec I ² T .	30	Prêt
33.015	Optimisation R	0 - 200 [%]		Si nécessaire, ce paramètre permet d'optimiser le comportement au démarrage.	100	Prêt
33.031	Courant moteur	0 - 150 [A]		Permet de régler le courant moteur nominal IM,N pour une commutation en étoile ou en triangle.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.032	Puissance moteur	0 - 55000 [W]		Une valeur de puissance [kW] PM,N correspondant à la puissance nominale du moteur doit être réglée ici.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.034	Régime moteur	0 - 80000 [trs/min]		Entrer ici la valeur indiquée sur la plaque signalétique du moteur pour le régime nominal du moteur n M,N.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.035	Fréquence moteur	10 - 400 [Hz]		La fréquence nominale du moteur f M,N est réglée ici.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.050	Résistance stator	0,00 - 100 [Ohm]		La résistance stator peut être optimisée ici si la valeur indiquée automatiquement (identification du moteur) ne suffit pas.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.105	Auto-ind.fuite	0 - 1 [H]		Uniquement pour les moteurs asynchrones. L'auto-induction de fuite peut être optimisée ici si la valeur indiquée automatiquement (identification du moteur) ne suffit pas.	Dépend des appareils/du	Prêt

1 Liste de paramètres

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
					moteur	
33.110	Tension moteur	0 - 1500 [V]		Uniquement pour les moteurs asynchrones. Permet de régler la tension moteur nominale U, M,N pour une commutation en étoile ou en triangle.	Dépend des appareils/du moteur	Prêt
33.111	Cosphi moteur	0,5 - 1		Uniquement pour les moteurs asynchrones. Entrer ici la valeur indiquée sur la plaque signalétique du moteur pour le facteur de puissance cosphi.	Dépend des appareils/du moteur	Toujours
33.138	Durée de courant d'entretien	0 - 3600 [s]		Uniquement pour les moteurs asynchrones. Période pendant laquelle l'entraînement se poursuit après la fin de la rampe de freinage avec courant continu.	0	Prêt
34.010	Type de régulation	100 - 201	Sélection du type de régulation		100	Prêt
			100	open-loop moteur asynchrone		
			101	close-loop moteur asynchrone		
			200	open-loop moteur synchrone		
201	close-loop moteur synchrone					
34 011	Type d'encodeur	0 - 2	Sélection du type de transmetteur		0	Prêt
			⚠ AVERTISSEMENT! Lorsque le transmetteur HTL est sélectionné, l'interface émet en 24 V. Cela pourrait entraîner la destruction du transmetteur en cas d'utilisation d'un transmetteur TTL.			
			0	Inactif		
			1	Transmetteur TTL		
2	Transmetteur HTL					
34 012	Résolution de l'encodeur	0 - 10000		Sélection de la résolution du transmetteur utilisé.	1024	Toujours
34 013	Décalage encodeur	-360 - 360 [°]		Il est possible de définir ici un décalage encodeur pour le transmetteur.	0	Toujours
34.020	Fonction d'alignement	0 - 1	Ce paramètre permet d'activer la fonction d'alignement.		0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
34.021	Durée d'alignement	0 - 1000 [ms]		La durée d'alignement peut être saisie ici.	100	
34.030	Fréquence de commutation	1 - 4	Sélection de la fréquence de commutation du régulateur d'entraînement.		2	Toujours
			1	16kHz		
			2	8kHz		
			4	4kHz		
34.090	Régulateur n Kp	0 - 10000 [mA/rad/s]		L'amplification de régulation du régulateur d'entraînement peut être optimisée ici si les résultats	Dépend des	Toujours

Numéro de paramètre	Nom du paramètre	Plage réglable	Sélection possible	Description des paramètres	Valeur usine 1	Statut d'adoption
]		tats indiqués automatiquement (identification du moteur) ne suffisent pas.	appareils/du moteur	
34.091	Régulateur n Tn	0 - 10 [s]		La durée de retour au repos du régulateur d'entraînement peut être optimisée ici si les résultats indiqués automatiquement (identification du moteur) ne suffisent pas.	Dépend des appareils/du moteur	Toujours
34.110	Glissement Trimmer	0 - 1,5		La compensation du glissement peut être optimisée ou désactivée ici (pour moteurs asynchrones)	0	Toujours
			0	Désactivé (comportement comme sur secteur)		
			1	Le glissement est compensé.		
34.120	Caractéristique carrée	0 - 1		Il est possible d'activer ici la fonction de caractéristique carrée.	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		
34.121	Adaptation de débit	10 - 100 [%]		Il est possible de définir ici de quel pourcentage le débit doit être abaissé. Des modifications excessives peuvent entraîner un arrêt en cas de surtension pendant le fonctionnement.	50	Toujours
34.130	Réserve de règle d'enregistrement	0 - 3		Ce paramètre permet d'adapter la tension délivrée (pour les moteurs asynchrones).	0,95	Toujours
35.080	Hacheur de freinage	0 - 1		La fonction du hacheur de freinage peut être activée ici.	0	Toujours
			0	Inactif		
			1	Actif		



**Elmo
Rietschle**

www.gd-elmorietschle.de
er.de@gardnerdenver.com

**Gardner Denver
Deutschland GmbH**
Industriestraße 26
97616 Bad Neustadt · Deutschland
Tel. +49 9771 6888-0
Fax +49 9771 6888-4000

**Gardner Denver
Schopfheim GmbH**
Roggenbachstraße 58
79650 Schopfheim · Deutschland
Tel. +49 7622 392-0
Fax +49 7622 392-300

**Gardner
Denver**

Elmo Rietschle is a brand of
Gardner Denver's Industrial Products
Group and part of Blower Operations.