

# SMV szybkie uruchomienie


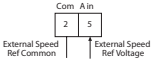
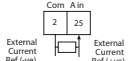
## Wybór napięcia zasilającego

**Sprawdź ten parametr przed podłączeniem napięcia zasilania!**


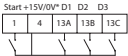
P107 = "0" niski = 120,200,400,480 (VAC)

P107 = "1" (Lenze) wysoki = 120,240,480,600 (VAC)

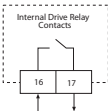
## Okablowanie przemiennika częstotliwości

<p><b>Wewnętrzne źródło napięciowe</b></p> <p>P100 = 0, 1, 2, 4 lub 5 P101 = 1</p>	
<p><b>Zewnętrzne źródło napięciowe</b></p> <p>P100 = 0, 1, 2, 4 lub 5 P101 = 1 dla 0-10V wejście</p>	
<p><b>Źródło prądowe</b></p> <p>P100 = 0, 1, 2, 4 lub 5 P101 = 2 dla 4-20mA wejścia P163 (TB-25 akcja przy spadku sygnału) 0 = brak akcji 1 = "FoL" sygnał jest uważany za stracony poniżej 2mA 2 = idź do ustawienia prędkości</p>	

## Wejścia cyfrowe

<p>Wejścia cyfrowe muszą być skonfigurowane na logikę pozytywną lub negatywną przy użyciu przelącznika (ALsw) (patrz rysunek)</p> <p>P120 Musi być tak samo skonfigurowane. P120 = "1" (sygnał niski/NPN) P120 = "2" (sygnał wysoki/PNP) (Lenze) (w przeciwnym razie pojawi się błąd "F.AL")</p>																
<p><b>TB-1</b> = Start/Stop (parametr P100 musi być ustawiony 1,4 lub 5) <b>TB-13A</b> = konfiguracja za pomocą P121 (Lenze = 0 : Brak) <b>TB-13B</b> = konfiguracja za pomocą P122 (Lenze = 0 : Brak) <b>TB-13C</b> = konfiguracja za pomocą P123 (Lenze = 0 : Brak)</p> <table border="0"> <tr> <td>10 = Rotacja wstecz</td> <td>11 = Start przód</td> <td>12 = Start wstecz</td> </tr> <tr> <td>13 = Praca przód</td> <td>14 = Praca wstecz</td> <td>15 = Jog przód</td> </tr> <tr> <td>16 = Jog wstecz</td> <td>17 = Przyspizwał 2</td> <td>18 = Hamulec DC</td> </tr> <tr> <td>19 = Pomocnicza rampa stop</td> <td>20 = 20 = Wyczyść błąd</td> <td>21 = Błąd zewn.</td> </tr> <tr> <td>22 = Odwr. błąd zewn</td> <td>(0 to 9-proszę spojrzeć w instrukcję obsługi)</td> <td></td> </tr> </table>	10 = Rotacja wstecz	11 = Start przód	12 = Start wstecz	13 = Praca przód	14 = Praca wstecz	15 = Jog przód	16 = Jog wstecz	17 = Przyspizwał 2	18 = Hamulec DC	19 = Pomocnicza rampa stop	20 = 20 = Wyczyść błąd	21 = Błąd zewn.	22 = Odwr. błąd zewn	(0 to 9-proszę spojrzeć w instrukcję obsługi)		 <p>*Zależne od ustawienia - Wysoki/Niski</p>
10 = Rotacja wstecz	11 = Start przód	12 = Start wstecz														
13 = Praca przód	14 = Praca wstecz	15 = Jog przód														
16 = Jog wstecz	17 = Przyspizwał 2	18 = Hamulec DC														
19 = Pomocnicza rampa stop	20 = 20 = Wyczyść błąd	21 = Błąd zewn.														
22 = Odwr. błąd zewn	(0 to 9-proszę spojrzeć w instrukcję obsługi)															

## Wyjście przekaźnikowe

<p>Nastawy wyjścia przekaźnikowego :</p> <p>P140 = 0 (Brak) P140 = 1 (Zamknięty = praca) P140 = 2 (Zamknięty = wstecz) P140 = 3 (Otwarty = błąd) P140 = 4 (Zamknięty = błąd) P140 = 5 (Otwarty = błąd przy restarcie; P110 =3 do 6) P140 = 6 (Zamknięty = częstotliwość wy. = częstotl. zadanej) P140 = 7 (Zamknięty = częstotliwość wy. &gt;P136) P140 = 8 (Zamknięty = prąd silnika = P171) P140 = 9 (Zamknięty = 4-20mA sygnał poniżej 2mA) P140 = 10 (Zamknięty = obciążenie silnika poniżej P145) P140 = 11 do 22 (proszę spojrzeć w instrukcję obsługi)</p>	
---	---



# SMV szybkie uruchomienie

## Nastawa parametrów:

### P100: Start – Źródło wartości zadanych (Lenze = '0')

- 0 = klawiatura lokalna : Przycisk RUN na płycie czołowej przemiennika  
1 = listwa zaciskowa : obwód start/stop na listwie zaciskowej

### P101: Standardowe źródło zadawania (Lenze = '0')

- 0 = Klawiatura (lokalna lub zewn.) : Zadawanie prędkości lub momentu  
1 lub 2 : Patrz: "Okablowanie przemiennika częstotliwości"  
3 = ustawienie #1 : nastawa prędkość/moment = ustawienie #1\*  
4 = ustawienie #2 : nastawa prędkość/moment = ustawienie #2\*  
5 = ustawienie #3 : nastawa prędkość/moment = ustawienie #3\*  
6 = Sieć komunikacyjna : nastawa prędkość/moment = ustawienie z sieci\*

\*Tylko gdy Auto-zadawanie nie jest wybrane z wejść cyfrowych

### P102 : Min. częstotliwość wyjściowa (Lenze = '0Hz')

Ustaw minimalną częstotliwość dla aplikacji

### P103 : Max. częstotliwość wyjściowa (Lenze = '60Hz')

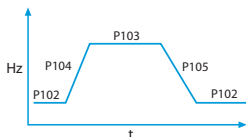
Ustaw maksymalną częstotliwość dla aplikacji

### P104 : Czas przyspieszania (Lenze = '20s')

Ustaw czas przyspieszania dla aplikacji

### P105 : Czas hamowania (Lenze = '20s')

Ustaw czas hamowania dla aplikacji



### P108 : Przeciążenie silnika (Lenze = '100%')

Przelicz P108 = (prąd znamionowy silnika / SMV wy. prąd znam.) x 100

### P300: Tryb pracy (Lenze = '0')

- 0 = Stały V/Hz → SHAPE \` MERGEFORMAT stały moment V/Hz, dla ogólnych aplikacji  
1 = Variable V/Hz → SHAPE \` MERGEFORMAT zmienny moment V/Hz, wentylatory i pompy  
2 = Wzmocniony stały V/Hz-

Dla aplikacji jedno lub wielosilnikowych, które wymagają lepszego sterowania niż ustawienia 0 lub 1 lecz w których nie można użyć trybu wektorowego z powodu braku wymaganych parametrów silnika lub tryb wektorowy powoduje niestabilną pracę silnika.

### 3 = Wzmocniony zmienny V/Hz-

- 4 = Wektorowy prędkości → SHAPE \` MERGEFORMAT Dla aplikacji jednosilnikowych wymagających wysokiego momenty rozruchowego i szybkiej regulacji  
5 – Wektorowy momentowy → SHAPE \` MERGEFORMAT Dla aplikacji jednosilnikowych wymagających niezależnej regulacji momentu od prędkości

## Parametryzacja wektorowego trybu prędkości lub momentu (P300 = 4 lub 5)

W parametrze P300 = 4 lub 5, należy przeprowadzić auto-kalibrację silnika wpisując parametry silnika z tabliczki znamionowej (patrz niżej), jeśli nie to ukaże się informacja F.n Id - błąd.

- P302 = Znamionowe napięcie silnika  
P303 = Znamionowy prąd silnika  
P304 = Znamionowa częstotliwość silnika  
P305 = Znamionowa prędkość obrotowa silnika  
P306 = Cos Phi

Wybierz P399 = 1 nastąpi auto-kalibracja, wyświetlacz wskaże "CAL". Po zakończeniu kalibracji wskaże "Stop" – kalibracja zakończona.

rev A

PL