

CURSUS Danfoss Vacon[®] 100 FLOW



Versie: 24.14F Sw: FW0159V029 Datum: augustus 2024



INDEX

| V | oorwoord | 3 |
|---|--|------------|
| 1 | Veiligheid | 4 |
| 2 | Bekabeling en display | 6 |
| | 2.1 Kabeldiameter en zekeringen | 6 |
| | 2.2 Afgeschermde kabels | 6 |
| | 2.3 Toetsen omschrijving | 7 |
| | 2.4 Werking van het display | 8 |
| | 2.4.1 Litleg pictogrammen | 8 |
| З | Parameters | g |
| 5 | 3.1 Doorlonen van narameters | |
| | 3.2 Het bekijken en wijzigen van een narameter | 10 |
| | 3.3 Monitoringmenu | 10 |
| | 3.3 Multimonitor monu aannaccon | 10 |
| | 2.2.2 Trond curve | 10 |
| | 3.3.2 TTEHU CUIVE | . 10 |
| | 2.5 Opstartwizard | . 11 11 |
| | 3.5 Opsial Wizal u | 17 |
| | 3.0 Quick Setup parametergroep | 12 |
| | 3.7 Instelling parametergroep | 11 |
| | 3.8 Het indelen van (digitale ingangen) DI | . 14 |
| | 3.8.1 Functies t.b.v. DI | . 15 |
| | 3.9 Map tavorieten | . 17 |
| | 3.9.1 Parameters opsiaan in de map favorieten | . 17 |
| | 3.9.2 Parameters verwijderen uit de map favorieten | . 17 |
| | 3.10 Koelventilatorsturing | . 17 |
| | 3.10.1 Koelventilator draaitijd reset | . 1/ |
| | 3.11 Standaard pagina display | . 18 |
| | 3.12 Parametersetting opslaan en laden + fabrieksinstelling | . 18 |
| | 3.13 Parameterslot | . 18 |
| | 3.14 Fouten en alarmen | . 19 |
| | 3.14.1 Foutomschrijvingen (error's) | . 19 |
| | 3.15 Monitoring waarden | . 20 |
| 4 | Vacon Live | .21 |
| 5 | De inbedrijfname van de aandrijving | .22 |
| 6 | Applicaties | .24 |
| - | 6.1 Applicatie standaards | . 24 |
| | 6.2 Applicatie starten via Wizard | 25 |
| | 6.3 Standaard applicatie (Wizard) | 25 |
| | 6.3.1 Applicatie voorbeeld 0 - 10 Volt volgregeling (Via Wizard standaard 6.3) | .26 |
| | 6.3.2 Applicatie voorbeeld 4 - 20 mA volgregeling (Via Wizard standaard 6.3) | 27 |
| | 6.3.3 Applicatie voorbeeld Up – down regeling (Via Wizard standaard 6.3) | . 28 |
| | 6.4 PID-hesturing applicatie (Wizard) | 29 |
| | 6.4.1 Applicatie voorbeeld PID regeling (Via Wizard PID-besturing 6.4) | 30 |
| | 6 4 1 1 PID zujądzukbewaking | 31 |
| | 6.4.2 Δansluitklemmen | 32 |
| 7 | Hydrofoorsystemen | 22 |
| / | 7 1 Aansluitschama hydrofoorsystoom (DID) | 22 |
| | 7.1 Aansuuschema nyurururussieem (r10) | ۲C - |
| 0 | Multi nome | 25 |
| ð | Multi name Cinela duite/Multi duite | .35 |
| | 8.1 Multi-pomp Single-arive/Multi-arive | . 35 |
| | 8.2 Inductor pomp Multi-drive applicatie (Wizard) | . 30 77 |
| | 8.2.1 Applicatie voorbeeld multi-pomp multi-arive (via Wizara Multi-pomp 8.2) | . 3/ |
| ~ | | . 38 |
| 9 | NUTITIES | .39 |

VOORWOORD

Dit cursusboek wordt verstrekt aan degenen die de cursus Vacon 100 Flow hebben gevolgd bij Van der Ende Group. Tevens wordt het ook verstrekt bij elke Vacon 100 Flow regelaar.

Het cursusboek is ook bedoeld als handige, verkorte handleiding voor het in bedrijfstellen van de Vacon 100 Flow. Ook worden een paar voorbeeld applicaties in dit boek vermeld. Wij wijzen er daarom nadrukkelijk op om altijd de, bij de regelaar verstrekte, originele handleidingen aandachtig te lezen.

Aan de inhoud van dit cursusboek kunnen geen rechten worden ontleend. Fouten en/of typefouten die mogelijk de oorzaak kunnen zijn van verkeerde instellingen en/of schade aan de regelaar of hierop aangesloten machines, kunnen geen aanleiding geven tot claimen van schadevergoeding of garantie en worden door ons nadrukkelijk afgewezen.

De in dit boekje vermelde parameters zijn slechts voorbeelden, hieraan kunnen geen rechten worden ontleend.

In deze nieuwe versie zijn een aantal parameters gewijzigd of toegevoegd ten opzichte van de vorige versie.

Copyright Van der Ende Group.

Niets uit deze uitgave mag worden overgenomen en gepubliceerd zonder schriftelijke toestemming van Van der Ende Group.



1 VEILIGHEID

ALLEEN VAKBEKWAAM PERSONEEL MAG WERKZAAMHEDEN AAN DE ELEKTRISCHE INSTALLATIE UITVOEREN



| | | De motorklemmen II. V. W. en de DC- rail/remweerstand |
|----------|---|---|
| | 1 | klemmen // steen ender epenning ele de Vesen 100 is |
| | | kiemmen –/+ staan onder spanning als de vacon 100 is |
| | | aangesloten op het net, ook al draait de motor niet. |
| | | De I/O-aansluitingen voor de besturingen zijn potentiaal |
| | | gescheiden van het netwerk. Echter, de relaisuitgangen en andere |
| | 2 | I/O-aansluitingen kunnen een gevaarlijke externe spanning |
| | | hebben ook al is de Vacon 100 afgesloten van het voedende |
| | | netwerk. |
| | | Voordat de frequentieomvormer op het net wordt aangesloten |
| | 3 | controleer of de Vacon 100 deksels en kabelaansluitingen zijn |
| \wedge | | afgedekt. |
| | 4 | Verricht geen metingen als de frequentieomvormer op het netwerk |
| | | aangesloten is. |
| | 5 | Na afschakeling van de frequentieomvormer van het netwerk, |
| | | wacht totdat de ventilator stopt en het bedieningspaneel uitgaat |
| | | (indien geen paneel is gemonteerd, zie de lampjes op het deksel). |
| | | Wacht 5 minuten voordat enige werkzaamheden te verrichten |
| | | aan de Vacon 100 aansluitklemmen. |
| | | Open zelfs het deksel niet voordat deze tijd voorbij is. |
| | | Voer geen isolatiemetingen aan de Vacon 100 uit. Er is een |
| | C | speciale procedure voor het uitvoeren van zulke testen. |
| | б | Het niet volgen van deze procedure kan een beschadigd product |
| | | tot gevolg hebben. |

Veiligheidsinstructies Aarding en aardfoutbeveiliging De Vacon 100 frequentieomvormer dient altijd geaard te worden op de aardaansluitklem



2 BEKABELING EN DISPLAY

2.1 Kabeldiameter en zekeringen

| | | | Zekeri | | Aansluitklemmaat | | |
|-------|-----------------|------------|-----------------------|-----------------------------------|--------------------------------------|---|--|
| Frame | Туре | ι∟ [A] | ng (gG/gL) [A] | Net en motor kabel Cu [mm²] | Netaansluiting [mm ²] | Aard aansluiting [mm ²] | |
| | 0003 4 - 0004 4 | 3,4 - 4,8 | 6 | 3x1,5+1,5 | 1 - 6 massief 1 - 4 soepel | 1 - 6 | |
| MR4 | 0005 4 -0008 4 | 5,6 - 8,0 | 10 | 3x1,5+1,5 | 1 - 6 massief 1 - 4 soepel | 1 - 6 | |
| | 0009 4 -0012 4 | 9,6 - 12,0 | 16 | 3x1,5+1,5 | 1 - 6 massief 1 - 4 soepel | 1 - 6 | |
| | 0016 4 | 16,0 | 20 | 3x6+6 | 1 - 10 Cu | 1 - 10 | |
| MR5 | 0023 4 | 23,0 | 25 | 3x6+6 | 1 - 10 Cu | 1 - 10 | |
| | 0031 4 | 31,0 | 32 | 3x10+10 | 1 - 10 Cu | 1 - 10 | |
| | 0038 4 | 38,0 | 40 | 3x10+10 | 2,5 - 50 Cu/Al | 2,5 - 35 | |
| MR6 | 0046 4 | 46,0 | 50 | 3x16+16 (Cu) 3x25+16 (Al) | 2,5 - 50 Cu/Al | 2,5 - 35 | |
| | 0061 4 | 61,0 | 63 | 3x25+16 (Cu) 3x35+10 (Al) | 2,5 - 50 Cu/Al | 2,5 - 35 | |
| | 0072 4 | 72,0 | 80 | 3x35+16 (Cu) 3x50+16 (Al) | 6 - 70 Cu/Al | 6 - 70 | |
| MR7 | 0087 4 | 87,0 | 100 | 3x35+16 (Cu) 3x70+21 (Al) | 6 - 70 Cu/Al | 6 - 70 | |
| | 0105 4 | 105,0 | 125 | 3x50+25 (Cu) 3x70+21 (Al) | 6 - 70 Cu/Al | 6 – 70 | |
| | 0140 4 | 140,0 | 160 | 3x70+35 (Cu) 3x95+29 (Al) | Boutmaat m8 | Boutmaat m8 | |
| MR8 | 0170 4 | 170,0 | 200 | 3x95+50 (Cu) 3x150+41 (Al) | Boutmaat m8 | Boutmaat m8 | |
| | 0205 4 | 205,0 | 250 | 3x120+70 (Cu) 3x185+57 (Al) | Boutmaat m8 | Boutmaat m8 | |
| MPO | 0261 4 | 261,0 | 315 | 3x185+95 (Cu) 2x3x120+41 (Al) | Boutmaat m8 | Boutmaat m8 | |
| INICA | 0310 4 | 310,0 | 350 | 2x3x95+50 (Cu) 2x3x120+41 (Al) | Boutmaat m8 | Boutmaat m8 | |

2.2 Afgeschermde kabels

De kabels van de stuursignalen en van de motor dienen te zijn afgeschermd om te voldoen aan radiostoringsvoorschriften, overeenkomstig IEC 60364-5-52 en EMC-specificaties.

De afscherming van de motor- en stuurkabels dienen te zijn verbonden met de aardklem in de frequentieomvormer en in de motor c.q. sensors, PLC enz.

Als niet-afgeschermde kabels gebruikt worden, kan het voorkomen dat bij de stuuringangen signaalstoringen optreden. Dergelijke storingen zullen normaliter geen schade aan de frequentieomvormer veroorzaken, wel zal de regeling verstoord worden.

| Max. lengte motorkabel | MR4 | MR5 & MR6 | MR7, MR8 & MR9 |
|------------------------|----------|-----------|----------------|
| | 100 mtr. | 150 mtr. | 200 mtr. |

Let op!!! Een wapening die bedoeld is als mechanische bescherming (bijv. grondkabel) is <u>niet</u> geschikt voor een EMC correcte installatie.

Onze voorkeur voor het gebruik van signaalkabels gaat uit naar kabels met getwiste aders.

2.3 Toetsen omschrijving



Back/Reset

Met deze toets kunt u terug in het menu. Tevens kunt u met deze toets een invoer beëindigen zonder dat deze wordt opgeslagen.

Als een storing is opgeheven kan men de omvormer resetten door deze toets enkele seconde ingedrukt te houden.

Funct

Met de functie knop kunt u, waar dan ook in het programma, overschakelen van Lokaal (keypad) naar Op afstand (I/O of fieldbus) bediening. Het is ook mogelijk om de bedieningspagina te selecteren.

οк

Met deze toets kunt u een map of parameter ingaan. Tevens kunt u een wijziging van een parameter bevestigen (wordt opgeslagen in Eprom).

Menutoets omhoog

Blader met deze toets omhoog door hoofd- en submenu's / wijzigen van een waarde in een parameter.

Menutoets omlaag

Blader met deze toets omlaag door hoofd- en submenu's / wijzigen van een waarde in een parameter.

Menutoets links

Deze toets kan worden gebruikt bij het wijzigen per digit van parameters.

Menutoets rechts

Deze toets kan worden gebruikt bij het wijzigen per digit van de parameters. Als de parameter geselecteerd is kunt u door deze toets in te drukken gelijk de parameter wijzigen.

Start

Met deze toets is het mogelijk om de motor te starten bij locale besturing (zie Loc/Rem).

Stop

Met deze toets is het mogelijk om de motor te stoppen bij locale besturing. Bij remote besturing is dit ook mogelijk mits de "keypad stop button" aan staat (Parameter M3.2.2).



2.4 Werking van het display



De gegevens die op het display verschijnen zijn onderverdeeld in menu's en submenu's. Gebruik de knoppen met de pijl omhoog en omlaag om door de menu's te scrollen. Om een groep binnen te gaan drukt u op de knop OK. Om terug te gaan naar het voorgaande niveau drukt u op de knop Back/*Reset.* Het locatieveld geeft aan in welk menu de frequentieomvormer staat.

2.4.1 Uitleg pictogrammen



Bestandsmap Map met monitoring parameters Map met storingshistorie Favorietenmap Map met parameters Parameter Multiselect parameter Monitor parameter Status monitor parameter Multimonitoring (9/6/4 parameters in 1 beeld) Help Toevoegen aan favorieten Detail bekijken van geselecteerde fout Actieve fout resetten + parameters ophalen of opslaan Verwijder uit de favorieten Parameter settings laden/opslaan

3 PARAMETERS

3.1 Doorlopen van parameters

Hoofdmenu





3.2 Het bekijken en wijzigen van een parameter

Als voorbeeld willen we de maximale frequentie (P 3.3.1.2) bekijken en wijzigen. Ga naar Hoofdmenu en scroll met de toetsen pijltje naar boven of naar beneden tot de map Parameters en druk op OK. Scroll in dit menu naar Referenties en druk op OK. Scroll nu naar Max. frequency en druk op OK.

U krijgt nu drie opties; Bewerken / Help / Toevoegen aan favorieten.

Scroll nu naar Bewerken en druk op OK (de waarde begint nu te knipperen).

Met de pijltjes toetsen omhoog en naar beneden kan nu de gewenste frequentie ingegeven worden. Met pijltje naar links en rechts kan ook nog de plaats van de verandering ingegeven worden. Dit cijfer is onderstreept. Als de waarde is gewijzigd kunt u door op OK te drukken de wijziging opslaan.

3.3 Monitoringmenu

In het monitoring menu is het mogelijk om via multimonitor 9, 6 of 4 monitorwaardes tegelijk te bekeken. Via de trendcurve is het mogelijk om een grafiek te bekijken met 2 monitorwaardes

3.3.1 Multimonitor menu aanpassen



Als u op één van de Multimonitor velden gaat staan en daarna op OK drukt, kunt u nu door omhoog of omlaag te scrollen de gewenste monitorparameter selecteren en bevestigen met de OK toets. (tevens is aanpassen nu ook mogelijk via Vacon Live P6.9.??)

Het aantal monitor velden aanpassen is mogelijk met parameter (P3.11.4) de keuzes zijn 3x3, 3x2 en 2x2.

3.3.2 Trend curve



Door een monitorwaarde te selecteren onder de grafiek, wordt hiervan een grafiek weergegeven. In de trendmenu's is het mogelijk om de intervaltijd en het minimum en maximum van de te weergeven waarde aan te passen of om automatische verschaling aan te schakelen.

3.4 Vacon 100 Wizard

Via de Startup Wizard kunt u snel de basisinstellingen wijzigen in waarden die het beste aansluiten bij uw applicatie.

In de Wizard maakt u gebruik van de volgende knoppen:



 $\langle \rangle$

Pijl naar links en rechts, hiermee worden digits en decimalen gewijzigd.

Pijl omhoog en omlaag, bladeren door de verschillende mogelijkheden en waarde veranderen.

Hiermee wordt de selectie bevestigd.



OK

Door op deze knop te drukken gaat u terug naar de vorige vraag in de Wizard. Wanneer deze knop ingedrukt wordt bij de eerste vraag in de Wizard wordt de Wizard afgesloten.

3.5 Opstartwizard

Als de omvormer de eerste keer wordt gestart begint deze automatisch in de opstartwizard, die kan ook worden gestart met parameter (P1.1.1)

| | Instelling | Waarde |
|----|---|---|
| 1 | Taalselectie | |
| 2 | Zomertijd (alleen bij een batterijvoeding) | Russia US EU OFF |
| 3 | Tijdinstelling | uu:mm:ss |
| 4 | Jaarinstelling | |
| 5 | Datuminstelling | dd:mm |
| 6 | Startup Wizard gebruiken? | Ja Nee (wizard afsluiten) |
| 7 | Applicatie | Standaard HVAC PID besturing Multi-pomp (singel drive) Multi-pomp (multi drive) |
| 8 | Motor type | PM-motor (permanet magneet) Inductiemotor Reluctance motor |
| 9 | Nominale motorspanning (zie motorplaatje) | Varieert |
| 10 | Nominale motorfrequentie (zie motorplaatje) | 8.00 - 320 Hz. |
| 11 | Nominale motortoerental (zie motorplaatje) | 24 - 19200 rpm |
| 12 | Nominale motorstroom (zie motorplaatje) | Varieert |
| 13 | Motor Cos Phi (zie motorplaatje) | 0.30 - 1.00 |
| 14 | Minimale frequentie | 0.00 – max. frequentie Hz. |
| 15 | Maximale frequentie | min. frequentie - 320 Hz. |
| 16 | Acceleratietijd 1 | 0.1 - 3000.0 sec |
| 17 | Deceleratietijd 1 | 0.1 - 3000.0 sec |
| 18 | Applicatie Wizard | Ja* Nee (wizard afsluiten) |

*)Bij keuze ja zal per applicatie de belangrijke parameters worden doorgelopen.



3.6 Quick setup parametergroep

Naast de Opstartwizard biedt de Vacon 100 ook nog de mogelijkheid om gebruik te maken van een Snelle instelling menu voor de meest elementaire parameters.

Door een instelling te wijzigen in de Quick setup parametergroep zal deze instelling ook gewijzigd worden in de desbetreffende parametergroep.

| code | Parameter | Min | Max | | ID | |
|-------|-----------------------------|-----------------|-----------------|-----|-------|---|
| M1.1 | Wizards | | | | | Starten van diverse Wizards |
| P1.2 | Applicatie | | | | 212 | Standaard HVAC PID besturing Multi-pomp (singel drive) Multi-pomp (multi drive) |
| P1.3 | Minimum frequentie | 0.00 | 50.00 | Hz | 101 | |
| P1.4 | Maximum frequentie | 20.00 | 320.00 | Hz | 102 | |
| P1.5 | Acceleratie tijd 1 | 0.1 | 3000.0 | s | 103 | |
| P1.6 | Deceleratie tijd 1 | 0.1 | 3000.0 | s | 104 | |
| P1.7 | Stroomlimiet | 3.00 | variabel | А | 107 | |
| P1.8 | Motortype | PM | Induc. | | | PM-motor (permanent magneet) Inductiemotor |
| P1.9 | Nominaal motorspanning | 180.0 | 690.0 | V | 110 | |
| P1.10 | Nominale motorfrequentie | 0.00 | 320.00 | Hz | 111 | |
| P1.11 | Nominale motortoerental | 0 | 62500 | rpm | 112 | |
| P1.12 | Nominale motorstroom | 0 | variabel | А | 113 | |
| P1.13 | Motor Cos phi | 0.00 | 1.00 | | 120 | |
| P1.14 | Energieoptimalisatie | insch. | uitsch. | | 666 | |
| P1.15 | Identificatie | | | | 631 | Geen actie Bij stilstand Met draaiende motor |
| P1.16 | Startfunctie | | | | 505 | Vliegende start Ramping |
| P1.17 | Stopfunctie | | | | 506 | Ramping Vrij uitlopen |
| P1.18 | Automatische reset | insch. | uitsch. | | 731 | |
| P1.19 | Externe fout | | | | 701 | Geen actie Alarm Fout Fout, uitlopen |
| P1.20 | Fout AI te laag | | | | 700 | Geen actie Alarm Alarm vaste frequentie Alarm laatste frequentie Fout Fout, uitlopen |
| P1.21 | Bedieningsplaats op afstand | Veldbus | I/O best. | | 172 | |
| P1.22 | Referentieselectie I/O | | | | 117 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.23 | Selectie bedieningspaneel | | | | 121 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.24 | Veldbus referentieselectie | | | | 122 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.25 | AI1 signaalbereik | 0-10V 0-20mA | 2-10V 4-20mA | | 379 | |
| P1.26 | Al2 signaalbereik | 0-10V 0-20mA | 2-10V 4-20mA | | 390 | |
| P1.27 | RO1 functie | | | | 11001 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.28 | RO2 functie | | | | 11004 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.29 | RO3 functie | | | | 11007 | Voor mogelijkheden zie manual |
| P1.30 | AO1 functie | | | | 10050 | Voor mogelijkheden zie manual |

De hierop volgende parameters kunnen van elkaar verschillen, door middel van keuze van de applicatie.

- P1.31. ... voor Standaard en HVAC
- P1.32. ... voor PID control
- P1.33. ... voor Multi-pomp (single drive)
- P1.34. ... voor Multi-pomp (multi drive)

3.7 Instelling parametergroep

In deze parametergroep zijn de volgende menu's aanwezig:

| Code | | | Groepsnaam | Code | | Groepsnaam |
|-------|----------------|-----------|-------------------------|-------|---------------|---------------------------|
| P3. | Parameters | | 3.12. | | Timerfuncties | |
| 3.1. | | | Motorinstellingen | | 3.12.1. | Interval 1 |
| | 3.1.1. | | Motor naamplaat | | 3.12.2 | Interval 2 |
| | 3.1.2. | | Motorregeling | | 3.12.3. | Interval 3 |
| | 3.1.3. | | Limieten | | 3.12.4. | Interval 4 |
| | 3.1.4. | | Open loop | | 3.12.5. | Interval 5 |
| | | 3.1.4.12. | l/f-start | | 3.12.6. | Timer 1 |
| | | 3.1.4.13. | Stabilatoren | | 3.12.7. | Timer 2 |
| 3.2. | | | Start/Stop instellingen | | 3.12.8. | Timer 3 |
| 3.3. | | | Referenties | 3.13. | | PID-regelaar |
| | 3.3.1. | | Frequentiereferentie | | 3.13.1. | Basisinstellingen |
| | 3.3.3. | | Vaste frequenties | | 3.13.2. | Referentiewaarden |
| | <i>3.3.4.</i> | | Motorpotmeter | | 3.13.3. | Terugkoppelingen |
| | 3.3.6. | | Flushing | | 3.13.4. | Vooruitsturing |
| 3.4. | | | Ramping en Remmen | | 3.13.5. | Slaapfunctie |
| | 3.4.1. | | Ramp 1 | | 3.13.6. | Terugkoppelbewaking |
| | 3.4.2. | | Ramp 2 | | 3.13.7. | Drukverlies compensatie |
| | 3.4.3. | | Start magnetisering | | 3.13.8. | Rustig vullen |
| | 3.4.4. | | DC-rem | | 3.13.9. | Ingangsdruk bewaking |
| | 3.4.5 | | Fluxremmen | | 3.13.10. | Slapen geen vraag gedet. |
| 3.5. | | | I/O Configuratie | | 3.13.12. | Multi reverentie |
| | 3.5.1. | | Digitale ingangen | 3.14. | | Ext PID-regelaar |
| | 3.5.2. | | Analoge ingangen | | 3.14.1 | Basisinstellingen |
| | | 3.5.2.1. | Analoge ingang 1 | | 3.14.2. | Referentiewaarden |
| | | 3.5.2.2. | Analoge ingang 2 | | 3.14.3. | Terugkoppelingen |
| | | 3.5.2.3. | Analoge ingang 3 | | 3.14.4. | Terugkoppelbewaking |
| | | 3.5.2.4. | Analoge ingang 4 | 3.15. | | Multi-Pomp |
| | | 3.5.2.5. | Analoge ingang 5 | | 3.15.17. | Vergrendelingssignalen |
| | | 3.5.2.6. | Analoge ingang 6 | | 3.15.18. | Overdrukbewaking |
| | 3.5.3. | | Digitale uitgangen | | 3.15.19. | Pompdraaitijd |
| | | 3.5.3.2. | Slot B basis | | 3.15.22. | Geavanceerde instellinger |
| | 3.5. <i>4.</i> | | Analoge uitgangen | 3.16. | | Onderhoudstellers |
| | | 3.5.4.1. | Slot A basis | 3.17. | | Fire modus |
| 3.6. | | | Veldbusdatamap | 3.18. | | Motorvoorverwarming |
| 3.7. | | | Verboden Frequenties | 3.19. | | Frequentieregelaar cust. |
| 3.8. | | | Bewaking grenswaarden | | Opgedeeld in | <u>10 blokken</u> |
| 3.9. | | | Beveiligingen | 3.21. | | Pompbesturing |
| | 3.9.1. | | Algemeen | | 3.21.1. | Autoreinigen |
| | 3.9.2. | | Motor thermische bev. | | 3.21.2. | Jockeypomp |
| | 3.9.3. | | Motor geblokkeerd | | 3.21.3. | Preparatiepomp |
| | 3.9.4. | | Onderbelasting | | 3.21.4. | Antiblokkering |
| | 3.9.5. | | Snelle stop | | 3.21.5. | Vorstbescherming |
| | 3.9.8. | | Al laag niveau bev. | | 3.21.6. | Flow schakelaar |
| 3.10. | | | Automatische reset | 3.23. | | Geav.Harm.Filter |
| 3.11. | | | Applicatie instellingen | | | |



3.8 Het indelen van (digitale ingangen) DI

In de Vacon100 kan per functie worden ingesteld hoe deze moet worden geactiveerd. Het is hierdoor mogelijk om met dezelfde DI meerdere functies te activeren. Ook is het mogelijk om een functie aan te sturen door een timer (M3.12), Veldbus of programmeerblok. (M3.19)

De DI kunnen zich op verschillende sloten bevinden. Op slot A bevinden zich de standaard DI 1t/m6. Afhankelijk van de keuze uitbreiding kunnen de anderen DI zich op slot C, D of E bevinden.

In parametergroep M3.5.1 worden alle functies weergegeven. Om een functie aan een DI te koppelen geef je eerst aan op welk slot deze ingang zich bevind. Hierna selecteer je de juiste DI.



Let op !! Wanneer je een DI wijzigt, kan deze DI eventueel ook nog door een andere functie worden gebruikt!

Als een functie niet gebruikt wordt kan deze op slot 0 worden gezet. Voor de regelaar blijft deze functie echter wel actief. D.w.z. dat als een functie een NO contact vraagt dan op slot 0.1 zetten en als de functie een NC contact vraagt dan op 0.2 zetten. Voorbeeld: Als de parameter P3.5.1.11 (externe fout sluiten) niet gebruikt wordt dient deze op 0.1 te worden gezet. Het wijzigen van alleen slot A (A.3) naar slot 0 (0.3) is niet voldoende omdat de regelaar dan een gesloten contact ziet en dus een fout genereert.

| Slot 0.1 : | maakt de functie niet waar. (open contact) |
|---------------------|---|
| Slot 0.2 en hoger : | maakt de functie <u>waar</u> . (gesloten contact) |

3.8.1 Functies t.b.v. DI

| | | Default | | | | |
|-----------|---------------------------------------|---------|---------|---|--|--|
| Code | Parameter | slot | positie | Omschrijving | | |
| P3.5.1.1 | Besturingssignaal 1 A | A | 1 | Als I/O A de bedieningsplaats is (vooruit) | | |
| P3.5.1.2 | Besturingssignaal 2 A | Α | 2 | Als I/O A de bedieningsplaats is (achteruit) | | |
| P3.5.1.3 | Besturingssignaal 3 A | 0 | 1 | Als I/O A de bedieningsplaats is | | |
| P3.5.1.4 | Besturingssignaal 1 B | 0 | 1 | Als I/O B de bedieningsplaats is | | |
| P3.5.1.5 | Besturingssignaal 2 B | 0 | 1 | Als I/O B de bedieningsplaats is | | |
| P3.5.1.6 | Besturingssignaal 3 B | 0 | 1 | Als I/O B de bedieningsplaats is | | |
| P3.5.1.7 | Forceren naar I/O B bestuursignaal | 0 | 1 | Selecteren van bestuursignaal B | | |
| P3.5.1.8 | Forceren naar I/O B referentie | 0 | 1 | Gebruik referentiewaarde bestuursignaal B (M3.3.1.6) | | |
| P3.5.1.9 | Forceren naar veldbusbediening | 0 | 1 | Besturing forceren naar veldbus | | |
| P3.5.1.10 | Forceren naar displaybestuuring | 0 | 1 | Besturing Forceren naar bedieningspaneel | | |
| P3.5.1.11 | Externe fout sluiten | А | 3 | Open: Ok Gesloten: Externe fout | | |
| P3.5.1.12 | Externe fout openen | 0 | 2 | Open: Externe fout Gesloten: Ok | | |
| P3.5.1.13 | Fout reset sluiten | А | 6 | Gesloten: Alle actieve fouten resetten | | |
| P3.5.1.14 | Fout reset openen | 0 | 1 | Open: Alle actieve fouten resetten | | |
| P3.5.1.15 | Vrijgave | 0 | 2 | Gesloten: regelaar is ready | | |
| P3.5.1.16 | Startvergrendeling1 | 0 | 2 | Open: Regelaar ready start wordt geblokkeerd Gesloten: Regelaar kan gestart worden | | |
| P3.5.1.17 | Startvergrendeling 2 | 0 | 2 | Open: Regelaar ready start wordt geblokkeerd Gesloten: Regelaar kan gestart worden | | |
| P3.5.1.18 | Voorverwarming AAN | 0 | 1 | Open: Geen actie Gesloten: Voorverwarming geactiveerd als (P3.18.1 is ingesteld op 2) | | |
| P3.5.1.19 | Ramp 2 selectie | 0 | 1 | Wisselen tussen ramp 1 en 2 | | |
| P3.5.1.20 | Acc/dec verboden | 0 | 1 | Open: Acceleratie en deceleratie mogelijk Gesloten: Acceleratie en deceleratie niet mogelijk | | |
| P3.5.1.21 | Vaste frequentie selectie 0 | Α | 4 | Binaire selectie voor vaste frequentie | | |
| P3.5.1.22 | Vaste frequentie selectie 1 | А | 5 | Binaire selectie voor vaste frequentie | | |
| P3.5.1.23 | Vaste frequentie selectie 2 | 0 | 1 | Binaire selectie voor vaste frequentie | | |
| P3.5.1.24 | Motor Pot Omhoog | 0 | 1 | Motor Pot referentie wordt hoger | | |
| P3.5.1.25 | Motor Pot Omlaag | 0 | 1 | Motor Pot referentie wordt lager | | |
| P3.5.1.26 | Snelle stop-activering | 0 | 2 | Open: Geactiveerd volgens (P3.9.5) | | |
| P3.5.1.27 | Timer 1 | 0 | 1 | Start Timer 1 geprogrammeerd met parameters (P3.12.6) | | |
| P3.5.1.28 | Timer 2 | 0 | 1 | Start Timer 2 geprogrammeerd met parameters (P3.12.7) | | |
| P3.5.1.29 | Timer 3 | 0 | 1 | Start Timer 3 geprogrammeerd met parameters (P3.12.8) | | |
| P3.5.1.30 | PID SP Boost | 0 | 1 | Open: Geen versterking Gesloten: Versterking | | |
| P3.5.1.31 | PID SP selectie | 0 | 1 | Open: Referentiewaarde 1 Gesloten: Referentiewaarde 2 | | |
| P3.5.1.32 | Externe PID - startsignaal | 0 | 2 | Open: Externe PID gestopt Gesloten: Externe PID requieert (P3.14) | | |
| P3.5.1.33 | Externe PID SP selectie | 0 | 1 | Open: Referentiewaarde 1 Gesloten: Referentiewaarde 2 | | |
| P3.5.1.34 | Reset onderhoudsteller 1 | 0 | 1 | Gesloten: Reset onderhoudsteller | | |
| P3.5.1.36 | Actievering spoelreferentie | 0 | 1 | Gesloten: Spoelfunctie actief (P3.3.6.2) | | |
| P3.5.1.38 | Activering Vuurmodus open | 0 | 2 | Open: Vuurmodus actief (M3.17) | | |
| | 5 · · · · · · · · · | | | Gesloten: Geen actie | | |



| | | Default | | |
|-----------|------------------------------|---------|---------|--|
| Code | Parameter | slot | positie | Omschrijving |
| P3.5.1.39 | Activering Vuurmodus sluiten | 0 | 1 | Open: Geen actie Gesloten: Vuurmodus actief (M3.17) |
| P3.5.1.40 | Vuurmodus achteruit | 0 | 1 | Open: Vooruit Gesloten: Achteruit Deze functie is alleen actief in Vuurmodus |
| P3.5.1.41 | Autoreinigen actief | 0 | 1 | Gesloten: Autoreinigen actief (bij openen wordt de functie gestopt) Let op! Regelaar start bij activeren van deze functie |
| P3.5.1.42 | Pomp 1 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.43 | Pomp 2 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.44 | Pomp 3 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.45 | Pomp 4 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.46 | Pomp 5 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.47 | Pomp 6 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.48 | Pomp 7 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.49 | Pomp 8 vergrendeling | 0 | 1 | Open: Niet actief Gesloten: Actief |
| P3.5.1.52 | kWh tripteller resetten | 0 | 1 | Gesloten: Energietripteller zijn gereset |
| P3.5.1.53 | Parameter Set 1/2 selectie | 0 | 1 | Open: Parameter setting 1 wordt geselecteerd Gesloten: Parameter setting 2 wordt geselecteerd |
| P3.5.1.54 | Multi setpoint sel 0 | 0 | 1 | Binaire selectie voor multi setpoint |
| P3.5.1.55 | Multi setpoint sel 1 | 0 | 1 | Binaire selectie voor multi setpoint |
| P3.5.1.56 | Multi setpoint sel 2 | 0 | 1 | Binaire selectie voor multi setpoint |
| P3.5.1.57 | Multi setpoint sel 3 | 0 | 1 | Binaire selectie voor multi setpoint |
| P3.5.1.58 | Flow schakelaar | 0 | 2 | Selecteer ingang voor stromingsschakelaar |
| P3.5.1.59 | AHF Oververhitting | 0 | 1 | Selecteer ingang voor temperatuurbeveiliging harmonischfilter |

De hierboven genoemde standaardwaarden zijn van toepassing bij gebruik van de standaard applicatie. Deze waarden kunnen wijzigen bij gebruik van andere applicaties

3.9 Map favorieten

In de Vacon 100 frequentieomvormer is het mogelijk op een map samen te stellen met parameters die u veelvuldig gebruikt. Op deze manier kunt u vanuit één map alle benodigde parameters benaderen en zo nodig wijzigen. Let op! De map favorieten wordt gewist bij het wijzigen van de firmeware, deze map kun je wel opslaan in het bedieningspaneel.

3.9.1 Parameters opslaan in de map favorieten



3.9.2 Parameters verwijderen uit de map favorieten



3.10 Koelventilatorsturing

Bij parameter P5.6.1.1 (Ventilator optimalisatie) kan de koelventilator van de unit worden aan- of uitgezet. (Vanaf MR6 toerenregeling)

Als deze parameter wordt aangezet zal de koelventilator worden geschakeld op de unittemperatuur.

Bij het inschakelen van de voeding zal de koelventilator altijd gaan draaien en na \pm 5 minuten uitschakelen, met de voorwaarden:

- regelaar is in de gereed of slaap status.

- de unittemperatuur is niet te hoog.

Als de regelaar in run is zal de ventilator wel continu blijven draaien, ongeacht de unittemperatuur.

3.10.1 Koelventilator draaitijd reset

Als de koelventilator vervangen is dan moet daarna de draaitijd van de ventilator gereset worden. Met parameter B5.6.1.7 kun je de draaitijd resetten. Hiermee voorkom je dat je vroegtijdig en alarm krijgt dat de levensduur van de ventilator is verstreken.



3.11 Standaard pagina display

Bij parameter P5.7.2 kan aangegeven worden welke als standaard pagina gebruikt kan worden (bijv. Multimonitor). Bij parameter P5.7.1 wordt de Time-out tijd ingevoerd.

Als de toetsen van de regelaar voor de ingestelde Time-out tijd niet worden gebruikt, zal het display naar de standaard pagina verspringen.

3.12 Parametersetting opslaan en laden + fabrieksinstelling



Via parameter back-up kun je ook de opgeslagen parameters laden van het bedieningspaneel, ook is het mogelijk om de fabrieksinstellingen te laden en 2 zelfgedefinieerde parametersettings op te slaan of te laden.

3.13 Parameterslot

Het is mogelijk om de parameter mappen te verbergen, met behulp van een toegangscode, om ongeautoriseerde wijzigingen te voorkomen.

Ga naar parameter M8.2 en bepaal hier een toegangscode waarmee de parameters worden beveiligd. Ga nu naar parameter M8.1 en wijzig deze Monitor of favorieten.

Monitor: alleen de monitoring- en hoofdmenu's zichtbaar

Favoriet: alleen hoofdmenu's zichtbaar en de parameters in favorieten zijn beschikbaar.

Door parameter M8.1 op de functie normaal te zetten en daarna bevestigen met de toegangscode zal het parameterslot worden gedeactiveerd.

Let op!

Maak binnen uw organisatie afspraken over het gebruik van deze code, zodat uw collega's ook deze regelaar kunnen aanpassen.

3.14 Fouten en alarmen

In menu M4 (Diagnose) worden actieve fouten en fouthistorie weergegeven.

Fout

3.14.1 Foutomschrijvingen (error's)

Fa...4

Fout

| code | Fout | | | | | | | |
|------------|------------------------------|--|--|--|--|--|--|--|
| | | | | | | | | |
| 1 | Overstroom | | | | | | | |
| 2 | Overspanning | | | | | | | |
| 3 Aardfout | | | | | | | | |
| 5 | Oplaadschakelaar | | | | | | | |
| 7 | Verzadigings trip | | | | | | | |
| 8 | Systeem fout | | | | | | | |
| 9 | Onderspanning | | | | | | | |
| 10 | Ingangsfase | | | | | | | |
| 11 | Bewaking uitgangsfase | | | | | | | |
| 12 | Remchopper bewaking | | | | | | | |
| 13 | Koellichaam ondertemperatuur | | | | | | | |
| 14 | Koellichaam overtemperatuur | | | | | | | |
| 15 | Motor geblokkeerd | | | | | | | |
| 16 | Motor overtemperatuur | | | | | | | |
| 17 | Motor onderbelasting | | | | | | | |
| 19 | Overlast vermogen | | | | | | | |
| 25 | Bedieningsfout motor | | | | | | | |
| 26 | Kan niet opstarten | | | | | | | |
| 29 | ATEX - thermistor | | | | | | | |
| 30 | Veiligheidsconfiguratie | | | | | | | |
| 32 | Ventilator koeling | | | | | | | |
| 33 | Vuurmodus ingeschakeld | | | | | | | |
| 37 | Onderdeel gewijzigd | | | | | | | |
| 38 | Onderdeel toegevoegd | | | | | | | |
| 39 | Onderdeel verwijderd | | | | | | | |
| 40 | Onderdeel onbekend | | | | | | | |
| 41 | IGBT temperatuur | | | | | | | |

| code | | | | | | |
|------|---------------------------------|--|--|--|--|--|
| | | | | | | |
| 44 | Onderdeel gewijzigd | | | | | |
| 45 | Onderdeel toegevoegd | | | | | |
| 46 | Real-time klok | | | | | |
| 47 | Software bijgewerkt | | | | | |
| 50 | Fout AI te laag | | | | | |
| 51 | Externe fout | | | | | |
| 52 | Keypad communicatie fout | | | | | |
| 53 | Veldbus fout | | | | | |
| 54 | Optiebord slot fout | | | | | |
| 57 | Identificatie | | | | | |
| 63 | Fout / alarm snelle stop | | | | | |
| 65 | PC communicatie fout | | | | | |
| 66 | Thermistor fout | | | | | |
| 68 | Fout / alarm onderhoudsteller | | | | | |
| 69 | Toewijzingsfout veldbus | | | | | |
| 76 | Start verhinderd | | | | | |
| 77 | >5 aansluitingen | | | | | |
| 100 | Time-out rustig vullen | | | | | |
| 101 | PID 1 buiten ingestelde waarden | | | | | |
| 105 | PID 2 buiten ingestelde waarden | | | | | |
| 109 | Ingangsdruk bewaking | | | | | |
| 111 | Temperatuurfout 1 | | | | | |
| 112 | Temperatuurfout 2 | | | | | |
| 113 | Pompdraaitijd | | | | | |
| 117 | Flow switch | | | | | |
| 118 | Harmonischfilter oververhit | | | | | |
| 300 | Niet ondersteund | | | | | |

De uitleg van de fouten kun je vinden in de applicatie handleiding.



3.15 Monitoring waarden

| | Monitor waarde Basis | Waarde | ID |
|---------|---------------------------------|--------|------|
| V2.3.1 | Uitgangsfrequentie | Hz | 1 |
| V2.3.2 | Frequentie referentie | Hz | 25 |
| V2.3.3 | Motortoerental | rpm | 2 |
| V2.3.4 | Motorstroom | А | 3 |
| V2.3.5 | Motorkoppel | % | 4 |
| V2.3.7 | Motor as vermogen | % | 5 |
| V2.3.8 | Motor as vermogen | kW/pk | 73 |
| V2.3.9 | Motor spanning | V | 6 |
| V2.3.10 | DC tussenkringspanning | V | 7 |
| V2.3.11 | Unit temperatuur | °C | 8 |
| V2.3.12 | Motortemperatuur (gecalculeerd) | % | 9 |
| V2.3.13 | Motorvoorverwarming | | 1228 |
| V2.3.15 | kWh tripteller laag | kWh | 1054 |
| V2.3.16 | kWh tripteller hoog | kWh | 1067 |

| | Monitor waarde I/O | Waarde | ID | | |
|---------|--------------------|--------|----|--|--|
| V2.4.1 | Slot A DIN 1,2,3 | | 15 | | |
| V2.4.2 | Slot A DIN 4,5,6 | | | | |
| V2.4.3 | Slot B RO 1,2,3 | 1,2,3 | | | |
| V2.4.4 | Analoge ingang 1 | % | 59 | | |
| V2.4.5 | Analoge ingang 2 | % | 60 | | |
| V2.4.6 | Analoge ingang 3 | % | 61 | | |
| V2.4.7 | Analoge ingang 4 | % | 62 | | |
| V2.4.8 | Analoge ingang 5 | % | 75 | | |
| V2.4.9 | Analoge ingang 6 | % | 76 | | |
| V2.4.10 | Slot A AO1 | % | 81 | | |

| Monitor | waarde Temperatuuringangen | Waarde | ID |
|---------|----------------------------|--------|----|
| V2.5.1 | Temperatuur ingang 1 | °C/F | 50 |
| V2.5.2 | Temperatuur ingang 2 | °C/F | 51 |
| V2.5.3 | Temperatuur ingang 3 | °C/F | 52 |

| Monitor | waarde Extra's & Geavanceerd | Waarde | ID |
|---------|--------------------------------|--------|------|
| V2.6.1 | Statuswoord frequentieregelaar | | 43 |
| V2.6.2 | Status Gereed | | 78 |
| V2.6.3 | Statuswoord 1 applicatie | | 89 |
| V2.6.4 | Statuswoord 2 applicatie | | 90 |
| V2.6.5 | DIN-statuswoord 1 | | 56 |
| V2.6.6 | DIN-statuswoord 2 | | 57 |
| V2.6.7 | Motorstroom 1 decimaal | | 45 |
| V2.6.8 | Frequentiereferentie bron | | 1495 |
| V2.6.9 | Laatste actieve foutcode | | 37 |
| V2.6.10 | Laatste actieve fout-ID | | 95 |
| V2.6.11 | Laatste actieve alarmcode | | 74 |
| V2.6.12 | Laatste actieve alarm-ID | | 94 |
| V2.6.13 | Status motorregelaar | | 77 |
| V2.6.14 | Motor as vermogen 1 decimaal | kW | 98 |

| Мо | nitor waarde Timerfuncties | Waarde | ID |
|---------|----------------------------|--------|---------|
| V2.7.1 | TC 1, TC 2, TC 3 | | V2.7.1 |
| V2.7.2 | Interval 1 | | V2.7.2 |
| V2.7.3 | Interval 2 | | V2.7.3 |
| V2.7.4 | Interval 3 | | V2.7.4 |
| V2.7.5 | Interval 4 | | V2.7.5 |
| V2.7.6 | Interval 5 | | V2.7.6 |
| V2.7.7 | Timer 1 | | V2.7.7 |
| V2.7.8 | Timer 2 | | V2.7.8 |
| V2.7.9 | Timer 3 | | V2.7.9 |
| V2.7.10 | Real time clock | | V2.7.10 |

| Me | onitor waarde PID regelaar | Waarde | ID | |
|--------|-----------------------------------|--------|-------|--|
| V2.8.1 | 2.8.1 PID1 referentie waarde var. | | | |
| V2.8.2 | PID1 terugkoppeling var. | | | |
| V2.8.3 | PID1 terugkoppeling (1) | var | 1503 | |
| V2.8.4 | PID1 terugkoppeling (2) | var | 1505 | |
| V2.8.5 | PID1 foutwaarde (verschil) | var. | 15507 | |
| V2.8.6 | PID1 uitgangswaarde | % | 15506 | |
| V2.8.7 | PID1 status | | 15510 | |

| Monite | or waarde Externe PID regelaar | Waarde | ID | |
|--------|--|--------|--------|--|
| V2.9.1 | 2.9.1 Externe PID referentie waarde var. | | | |
| V2.9.2 | Externe PID actuele waarde | var. | V2.9.2 | |
| V2.9.3 | Externe PID foutwaarde (verschil) | var. | V2.9.3 | |
| V2.9.4 | Externe PID uitgangswaarde | % | V2.9.4 | |
| V2.9.5 | Externe PID status | | V2.9.5 | |

| | Monitor Multi-pump | Waarde | ID |
|----------|------------------------------------|--------|-------|
| V2.10.1 | Aantal motoren in bedrijf (actief) | | 30 |
| V2.10.2 | Autowissel | | 1113 |
| V2.10.3 | Volgende autowissel | | 1503 |
| V2.10.4. | Bedrijfs modus | | 1505 |
| V2.10.5 | Multi-pomp, status | | 15507 |
| V2.10.6 | Communicatiestatus | | 15506 |
| V2.10.7 | Pomp (1) draaitijd | h | 15510 |
| V2.10.8 | Pomp (2) draaitijd | h | 15511 |
| V2.10.9 | Pomp (3) draaitijd | h | 15512 |
| V2.10.10 | Pomp (4) draaitijd | h | 15513 |
| V2.10.11 | Pomp (5) draaitijd | h | 15514 |
| V2.10.12 | Pomp (6) draaitijd | h | 15515 |
| V2.10.13 | Pomp (7) draaitijd | h | 15516 |
| V2.10.14 | Pomp (8) draaitijd | h | 15517 |

| Monit | or waarde Onderhoudstellers | Waarde | ID |
|---------|-----------------------------|--------|------|
| V2.11.1 | Onderhoudsteller 1 | h/kRev | 1101 |

| Monitor waarde Veldbus Waarde ID | | | | |
|----------------------------------|------------------------|--|------|--|
| V2.12.1 t/m V2.12.8.16 | Diverse Velbus waardes | | div. | |

| Mo | Waarde | ID | |
|----------|--------------------------|----|-------|
| V2.13.1 | Divorso Drivo Customizor | | 15020 |
| t/m | waardes | | t/m |
| V2.13.11 | | | 15200 |

4 VACON LIVE

In Vacon Live kunt u via uw PC de parameters wijzigen en bekijken.

Tevens is het programma Vacon Live voorzien van het Loader programma. Hiermee is het mogelijk om andere software, applicaties en talen naar de regelaar te uploaden.







2.

5 DE INBEDRIJFNAME VAN DE AANDRIJVING

- 1. Lees aandachtig de veiligheidsvoorschriften in het hoofdstuk **Veiligheid** van de Vacon 100 installatiehandleiding.
 - Na installatie voordat de spanning wordt ingeschakeld, controleer:
 - a. dat de omvormer en motor geaard zijn;
 - b. dat de voeding en motorkabels voldoen aan de voorschriften van de installatiehandleiding, zie hiervoor hoofdstuk 4 van de installatiehandleiding (de motorkabels en stuurkabels moeten aan de EMC eisen voldoen en aan beide zijde moet de afscherming aan aarde gelegd worden);
 - c. dat de kabelloop van de besturingskabels gescheiden is van de vermogenskabels, de afscherming van de kabels aangesloten is op de veiligheidsaarde. De draden mogen tijdens installatie geen elektrische componenten raken van de omvormer;
 - d. controleer de schakelaar setting van de analoge in- en uitgangen.



- 3. Controleer de kwaliteit en kwantiteit van de koellucht.
- 4. Controleer op mogelijke condensvorming binnen de omvormer.
- 5. Controleer of alle Start/Stop signalen op de I/O klemmen op **Stop** staan.
- 6. Sluit de omvormer aan op het net.
- 7. Stel de parameters in (zie Application Manual) Let op; vul alle nominale motorgegevens in volgens het type plaatje van de toegepaste motor.
- 8. Doe eerst een functionele test zonder dat de motor is aangesloten aan de regelaar.

Voer test a. uit:

a. Besturing vanuit het keypad:

- I. controleer of de bedieningsplaats op de display Keypad aangeeft (zo niet wijzig dit met de knop Funct (keypad));
- II. verander de frequentiereferentie die nu onder "Keypad Reference" staat (met behulp van de OK en pijl toetsen);



- III. Wees er van bewust dat je met de motor/aandrijving de ingestelde frequentie kan/mag draaien (zie onder punt 9);
- IV. geef startsignaal (d.m.v. startknop op omvormer);
- V. bij de status wordt nu RUN weergegeven (bij test met motor zal deze gaan draaien, controleer gelijk de draairichting);
- VI. geef een stopsignaal (d.m.v. stopknop op de omvormer).
- 9. Na het functioneel testen **zonder motor**, kan er getest worden **met motor**. Controleer of het aangedreven werktuig (of het proces) mag draaien. Ontkoppel zo nodig de as van de motor t.o.v. het werktuig. Bewaak altijd de veiligheid en informeer medewerkers vooraf over het proefdraaien:
 - a. schakel de voeding uit en wacht totdat de omvormer spanningsloos is (dit duurt minimaal 5 minuten, zie handleiding);
 - b. sluit de motorkabels aan op de motoraansluitklemmen van de omvormer <u>let op!!!</u> dat de aarde en afscherming van de afgeschermde motorkabel altijd aangesloten zijn op de veiligheidsaarde van de omvormer;
 - c. contoleer of alle Start/Stop signalen in de stoppositie staan;
 - d. schakel de voedingsspanning in;
 - e. herhaal test 8.a;
 - f. controleer of de draairichting van de motor overeenkomt met de draairichtingindicatie in de display (zo niet stop de omvormer en begin bij 9.a. en **wissel twee draden om op de motoraansluitklemmen**).
- 10. Koppel de motor aan het werktuig of proces (als de test volgens 9. zonder gekoppelde motor is uitgevoerd).
 - a. verzeker u ervan dat er een veilige start gemaakt kan worden;
 - b. informeer medewerkers over de test;
 - c. herhaal test 8.a.

Let op dat u de bedieningsplaats weer in de juiste stand zet (via de Funct toets).



6 APPLICATIES

6.1 Applicatie standaards

Bij onderstaande tabel worden de standaard waardes weergegeven per geselecteerde applicatie.

| | | Standaard instelling | | | | | | |
|------------|-----------------------------|----------------------|------|----------------|------------------------------|-----------------------------|-----------|--------------------------------------|
| Coda | Deservator | Standaard | HVAC | PID-bestuuring | Multi-pomp (single drive) | Multi-pomp (Multi drive) | | Deschribuist |
| Code | Parameter | | _ | _ | | | | Beschrijving |
| P3.2.1 | Bedieningsplaats op afstand | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1/2 | 0=Besturing I/O |
| P3.2.2 | Lokaal / Afstand | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 211 | 0=Op afstand |
| P3.2.6 | | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 300 | 2=Voor- Achteruit (Puls) |
| P3.2.7 | Logica I/O B | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 363 | 2=Voor- Achteruit (Puls) |
| | | | | | | | | 6=AI1 + AI2 |
| P3.3.1.5 | Referentieselectie I/O A | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 117 | 7=PID |
| P3.3.1.6 | Selectie I/O referentie B | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 131 | 4=AI1 |
| P3.3.6.2 | Spoelreferentie | 0 Hz | 0 Hz | 0 Hz | 0 Hz | 50 Hz | 1239 | |
| P3.5.1.1 | Stuursignaal 1 A | A.1 | A.1 | A.1 | A.1 | A.1 | 403 | |
| P3.5.1.2 | Stuursignaal 2 A | A.2 | A.2 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 404 | |
| P3.5.1.4 | Stuursignaal 1 B | 0.1 | 0.1 | A.4 | A.2 | 0.1 | 423 | |
| | Besturing forceren naar I/O | | | | | | | |
| P3.5.1.7 | В | 0.1 | 0.1 | A.6 | A.3 | 0.1 | 425 | |
| P3.5.1.8 | I/O B-referentie forceren | 0.1 | 0.1 | A.6 | A.3 | 0.1 | 343 | |
| P3.5.1.11 | Externe Fout sluiten | A.3 | A.3 | A.2 | 0.1 | A.6 | 405 | |
| P3.5.1.13 | Foutreset sluiten | A.6 | A.6 | A.3 | 0.1 | A.4 | 414 | |
| P3.5.1.21 | Vaste frequentieselectie 0 | A.4 | A.4 | A.5 | 0.1 | 0.1 | 419 | |
| P3.5.1.22 | Vaste frequentieselectie 1 | A.5 | A.5 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 420 | |
| P3.5.1.31 | PID SP-selectie | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | A.3 | 1047 | |
| P3.5.1.36 | Activering spoelreferentie | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | A.2 | 530 | |
| P3.5.1.42 | Pomp 1 vergrendeling | 0.1 | 0.1 | 0.1 | A.4 | 0.1 | 426 | |
| P3.5.1.43 | Pomp 2 vergrendeling | 0.1 | 0.1 | 0.1 | A.5 | 0.1 | 427 | |
| P3.5.1.44 | Pomp 3 vergrendeling | 0.1 | 0.1 | 0.1 | A.6 | 0.1 | 428 | |
| | | | | | | | 1100 | 2=In bedriif |
| P3.5.3.2.1 | RO1 functie | 2 | 2 | 2 | 49 | 2 | 1 | 49=Multi-pomp K1-besturing |
| P3.5.3.2.4 | RO2 functie | 3 | 3 | 3 | 50 | 3 | 1100 4 | 3=Fout 50=Multi-pomp K2-besturing |
| | | 0 | 0 | | | | 1100 | 1=Gereed |
| P3.5.3.2.7 | RO3 functie | 1 | 1 | 1 | 51 | 1 | 7 | 51=Multi-pomp K3-besturing |
| P3 13 2 6 | Referentienunt bron 1 selec | _ | - | 3 | 3 | 3 | 332 | 3–411 |
| P3 13 2 10 | Referentiepunt bron 2 selec | - | - | - | - | 1 | 431 | 1=Bedieningspaneel ref punt 1 |
| D2 12 2 1 | | | | 1 | 1 | 1 | 222 | 1-Alloon bron 1 in gobruik |
| P3 13 3 3 | Bron terugkoppeling PID | - | - | 2 | 2 | 2 | 334 | |
| 1 0.10.0.0 | | - | - | 2 | 2 | 2 | 554 | |
| P3 15 1 | Multi-pomp modus | _ | - | - | 0 | 2 | 1785 | 2-Multi-master |
| P3 15 2 | Aantal pompen | 1 | 1 | 1 | 3 | 3 | 1001 | |
| P3 15 5 | Pompyergrendeling | - | - | - | 1 | 1 | 1032 | 1=Vriigegeven |
| P3.15.6 | Autowissel | - | - | - | 1 | 1 | 1027 | 1=ingeschakeld |
| P3.15.7 | Autowissel pompen | - | - | - | 1 | 1 | 1028 | 1=Alle pompen |
| P3.15.8 | Autowissel interval | - | - | - | 48 h | 48 h | 1029 | |
| P3.15.11 | Autowissel frequentielimiet | - | - | - | 25 Hz | 50 Hz | 1031 | |
| P3.15.12 | Autowissel pomplimiet | - | - | - | 1 | 3 | 1030 | |
| P3.15.13 | Bandbreedte | - | - | - | 10% | 10% | 1097 | |
| P3.15.14 | Bandbreedte vertraging | - | - | - | 10 s | 10 s | 1098 | |
| P3.15.15 | Constante productiesnelheid | - | - | - | - | 100% | 1513 | |
| | · · · | | | | | | | - |

6.2 Applicatie starten via Wizard

Bij de eerste opstart of via parameter (P1.2) wordt de applicatie Wizard gestart.

Bij opstarten moet de datum en tijd juist worden ingevuld en vraagt daarna of de applicatie Wizard moet worden gestart.

Daarna komt de vraag welke applicatie er wordt gebruikt:

- Standaard Ga verder bij hoofdstuk 6.2.1
- HVAC
- PID besturing Ga verder bij hoofdstuk 6.2.2
- Multi-pomp (single-drive)
- Multi-pomp (multi-drive)Ga verder bij hoofdstuk 8

6.3 Standaard applicatie (Wizard)

Let op! Bij het gebruik maken van de applicatie voorbeelden in dit boek moet er altijd begonnen worden vanuit de **fabrieksinstelling.** (P6.5.1)

Na de keuze standaard komen de volgende parameters voorbij:

| Stap | Parameter | Nummer | Beschrijving |
|------|--------------------------|----------|---|
| 1 | Motor type | P3.1.2.2 | Reluctantie-, permanentmagneet- of inductiemotor |
| 2 | Nominale motorspanning | P3.1.1.1 | Varieert |
| 3 | Nominale motorfrequentie | P3.1.1.2 | 8 320 Hz. |
| 4 | Nominale motortoerental | P3.1.1.3 | 24 19200 rpm |
| 5 | Nominale motorstroom | P3.1.1.4 | Varieert |
| 6 | Cos Phi van de motor | P3.1.1.5 | 0,3 1 |
| 7 | Minimum frequentie | P3.3.1.1 | 0 Hz P3.3.1.2 |
| 8 | Maximum frequentie | P3.3.1.2 | P3.3.1.1 320 Hz. |
| 9 | Acceleratietijd | P3.4.1.2 | 0,1 300 s |
| 10 | Deceleratietijd | P3.4.1.3 | 0,1 300 s |
| 11 | Bedieningsplaats | | I/O - klemmen |
| | | | Veldbus |
| | | | Bedieningspaneel |
| 12 | Logica I/O A | P3.2.6 | Vooruit-achteruit(puls) Bij fout reset startcontact verbreken |
| | | | Vooruit-achteruit Bij fout reset autostart |
| | | | Wijzig ook P3.9.1.15 (geen actie) |



| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|-------------------------|------------------------------|---|
| Motor Instellingen | | |
| Motorregeling | | |
| P3.1.2.3 | Schakelfrequentie | Aanpassen bij overmatig motorgeluid |
| P3.1.2.4 | Identificatie | Bij stilstand (start binnen 30 sec) |
| Motorlimieten | | |
| P3.1.3.1 | Stroomlimiet | Maximale toelaatbare motorstroom ± 1,4x In |
| Start/Stop Instellingen | | |
| P3.2.4 | Start functie | Ramping(pomp) / Vliegende start(ventilator) |
| P3.2.5 | Stop functie | Vrij uitlopen(ventilator) / Ramping(pomp) |
| Referenties | | |
| Frequentiereferentie | | |
| P3.3.1.5 | Referentieselectie I/O A | Al1 |
| I/O Configuratie | | |
| Analoge ingang 1 | | |
| P3.5.2.1.2 | Al1 filtertijd | 0 sec. |
| P3.5.2.1.3 | Al1 signaalbereik | 010V / 020mA |
| Beveiligingen | | |
| Thermische motorbev. | | |
| P3.9.2.1 | Motor thermische beveiliging | geen actie |

6.3.1 Applicatie voorbeeld 0 - 10 Volt volgregeling (Via Wizard standaard 6.3)

- Het 0-10 Volt signaal wordt aangesloten op Al1 op de klemmen 2 (+) en 3 (-).
- De volgregeling wordt gestart door 8 (DI 1) te verbinden met 6 (+24 V).
- Zorg er voor dat de dip switch Al1 op Voltsignaal (naar boven) staat.



Plaats en keuze dip switch Al1

| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|-------------------------|------------------------------|---|
| Motor Instellingen | | |
| Motorregeling | | |
| P3.1.2.3 | Schakelfrequentie | Aanpassen bij overmatig motorgeluid |
| P3.1.2.4 | Identificatie | Bij stilstand (start binnen 30 sec) |
| Motorlimieten | | |
| P3.1.3.1 | Stroomlimiet | Maximale toelaatbare motorstroom ± 1,4x In |
| Start/Stop Instellingen | | |
| P3.2.4 | Start functie | Ramping(pomp) / Vliegende start(ventilator) |
| P3.2.5 | Stop functie | Vrij uitlopen(ventilator) / Ramping(pomp) |
| Referenties | | |
| Frequentiereferentie | | |
| P3.3.1.5 | Referentieselectie I/O A | AI2 |
| I/O Configuratie | | |
| Analoge ingang 2 | | |
| P3.5.2.2.2 | Al2 signaal filtertijd | 0 sec. |
| P3.5.2.2.3 | Al2 signaal range | 210V / 420mA |
| Beveiligingen | | |
| Thermische motorbev. | | |
| P3.9.2.1 | Motor thermische beveiliging | geen actie |

6.3.2 Applicatie voorbeeld 4 - 20 mA volgregeling (Via Wizard standaard 6.3)

- Het 4-20 mA signaal wordt aangesloten op AI 2 op de klemmen 4 (+) en 5 (-).
- De volgregeling wordt gestart door 8 (DI 1) te verbinden met 6 (+24 V).
 Zorg er voor dat de dip switch Al2 op Stroomsignaal (naar onder) staat
- Zorg er voor dat de dip switch Al2 op Stroomsignaal (naar onder) staat.



Plaats en keuze dip switch Al2



| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|-------------------------|-----------------------------------|---|
| Motor Instellingen | | |
| Motorregeling | | |
| P3.1.2.3 | Schakelfrequentie | Aanpassen bij overmatig motorgeluid |
| P3.1.2.4 | Identificatie | Bij stilstand (start binnen 30 sec) |
| Motorlimieten | | |
| P3.1.3.1 | Stroomlimiet | Maximale toelaatbare motorstroom ± 1,4x In |
| Start/Stop Instellingen | | |
| P3.2.4 | Start functie | Ramping(pomp) / Vliegende start(ventilator) |
| P3.2.5 | Stop functie | Vrij uitlopen(ventilator) / Ramping(pomp) |
| Referenties | | |
| Frequentiereferentie | | |
| P3.3.1.5 | Referentieselectie I/O A | Motorpotentiometer |
| Motorpotentiometer | | |
| P3.3.4.3 | Motorpotentiometer stijgtijd | Hz/sec (gelijk aan externe regeling) |
| P3.3.4.4 | Motorpotentiemeter reset | geen / bij stop / bij voedingsuitval |
| I/O Configuratie | | |
| Digitale ingangen | | |
| P3.5.1.1 | Stuursignaal 1 A (start rechtsom) | DigIN Slot A.1 |
| P3.5.1.2 | Stuursignaal 2 A (start linksom) | DigIN Slot 0.1 |
| P3.5.1.11 | Externe fout sluiten | DigIN Slot 0.1 |
| P3.5.1.24 | Motor pot Omhoog | DigIN Slot A.2 |
| P3.5.1.25 | Motor pot Down | DigIN Slot A.3 |
| Analog uitgang | | |
| P3.5.4.1.1 | AO1 functie | Uitgangsfrequentie |
| P3.5.4.1.3 | AO1 minimum signaal | 210V / 420mA |
| Beveiligingen | | |
| Thermische motorbev. | | |
| P3.9.2.1 | Motor thermische beveiliging | geen actie |

6.3.3 Applicatie voorbeeld Up – down regeling (Via Wizard standaard 6.3)

- De regeling wordt gestart door 8 (DI 1) te verbinden met 6 (+24 V).
- Toerental omhoog, klem 9 (DI 2) doorverbinden met 6 (+24 V).
- Toerental omlaag, klem 10 (DI 3) doorverbinden met 6 (+24 V).
- Zorg er voor dat de dip switch AO1 op Stroomsignaal (naar onder) staat.



Plaats en keuze dip switch AO1

6.4 PID-besturing applicatie (Wizard)

Let op! Bij het gebruik maken van de applicatie voorbeelden in dit boek moet er altijd begonnen worden vanuit de **fabrieksinstelling.** (P6.5.1)

Bij de applicatie Wizard **<u>PID-besturing</u>** komen de volgende parameters voorbij:

| Stap | Parameter | Nummer | Beschrijving |
|------|-----------------------------------|-----------|---|
| 1 | Motor type | P3.1.2.2 | Reluctantie-, permanentmagneet- of inductiemotor |
| 2 | Nominale motorspanning | P3.1.1.1 | Varieert |
| 3 | Nominale motorfrequentie | P3.1.1.2 | 8 320 Hz. |
| 4 | Nominale motortoerental | P3.1.1.3 | 24 19200 rpm |
| 5 | Nominale motorstroom | P3.1.1.4 | Varieert |
| 6 | Cos Phi van de motor | P3.1.1.5 | 0,3 1 |
| 7 | Minimum frequentie | P3.3.1.1 | 0 Hz P3.3.1.2 |
| 8 | Maximum frequentie | P3.3.1.2 | P3.3.1.1 320 Hz. |
| 9 | Acceleratietijd | P3.4.1.2 | 0,1 300 s |
| 10 | Deceleratietijd | P3.4.1.3 | 0,1 300 s |
| 11 | Bedieningsplaats | | I/O - klemmen |
| | | | Veldbus |
| | | | Bedienningspaneel |
| 12 | Selectie proceseenheid | P3.13.1.4 | Verschillende opties |
| 13 | Minimum proceseenheid | P3.13.1.5 | Minimale waarde van sensor bv (0-10 bar) = 0 bar |
| 14 | Maximum proceseenheid | P3.13.1.6 | Maximale waarde van sensor bv 10 bar |
| 15 | Decimale proceseenheid | P3.13.1.7 | Cijfers achter de komma (0 0,0000) |
| 16 | Terugkoppeling 1 bronselectie | P3.13.3.3 | Positie sensor bv (AI 2) |
| 17 | AI2 signaalbereik | | 010 V / 020 mA |
| | | | 210 V / 420 mA |
| 18 | Inversie fout | P3.13.1.8 | Normaal / geïnverteerd |
| 19 | Referentiepunt 1 bron selectie | P3.13.2.6 | Referentie plaats PID (Bedieningspaneel referentiepunt 1) |
| 20 | Bedieningspaneel referentiepunt 1 | P3.13.2.1 | Vul werkpunt in |
| 21 | Slaapfunctie? | | Ja / nee |
| | Bij keuze nee is Wizard volbracht | | |
| 22 | Referentie 1 slaapfrequentie | P3.13.5.1 | 0 320 Hz. |
| 23 | Referentie 1 slaapvertraging 1 | P3.13.5.2 | 0 3000 s |
| 24 | Referentie 1 ontwaakniveau | P3.13.5.3 | Startpunt regelaar |



6.4.1 Applicatie voorbeeld PID regeling (Via Wizard PID-besturing 6.4)

| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|-------------------------------|-----------------------------------|---|
| | Applicatie | PID control |
| F 1.2 Motor Instellingen | Applicatie | |
| Motorregeling | | |
| P3123 | Schakelfrequentie | Aannassen bij overmatig motorgeluid |
| P3124 | Identificatie | Bij stilstand (start binnen 30 sec) |
| Motorlimieten | | |
| P3.1.3.1 | Stroomlimiet | Maximale toelaatbare motorstroom + 1.4x In |
| Start/Stop Instellingen | | |
| P3.2.4 | Start functie | Ramping(pomp) / Vliegende start(ventilator) |
| P3.2.5 | Stop functie | Vrij uitlopen(ventilator) / Ramping(pomp) |
| P3.2.6 | Logica I/O A | Voor-achteruit(puls) Bij fout startcont. verbreken |
| | | Voor-achteruit Bij fout autostart, wijzig ook P3.9.1.15 |
| | | (geen actie) |
| Referenties | | |
| Frequentiereferentie | | |
| P3.3.1.1 | Minimumfrequentiereferentie | Hz* |
| P3.3.1.5 | Referentieselectie I/O A | PID |
| Spoelen | | |
| P3.3.6.2 | Spoelreferentie | Hz als DI 6 is gemaakt (Geen startcontact nodig) |
| I/O Configuratie | | |
| Digitale ingangen | | |
| P3.5.1.1 D2.5.4.4 | Stuursignaal 1 A (start rechtsom) | DIGIN SIOT A.1 Digin Stot 0.1 |
| P3.5.1.4 | Stuursignaal 1 B | DIGIN SIOT U.1 Digin Stot 0.1 |
| P3.5.1.7 | Forceren naar I/O bediening | Digin Slot 0.1 |
| P3.5.1.8 | Forceren naar I/O B referentie | Digin Slot 0.1 |
| P3.5.1.11 P2.5.1.12 | Externe fout energen | Digity Slot 0.1 |
| P3 5 1 13 | Externe rout openen | DigIN Slot A.2 |
| P3 5 1 31 | PID SP-selectie | DigIN Slot A.3 |
| P3 5 1 36 | Spoelreferentie 1 actief | DigIN Slot A 6 |
| Analoge ingang 2 | | |
| P3.5.2.2.3 | Al2 signaalbereik | 2 10V/4 20mA |
| Beveiligingen | | |
| Motor thermische bev. | | |
| P3.9.2.1 | Motor thermische beveiliging | geen actie |
| Al laag niveau bev. | | |
| P3.9.8.2 | AI laag niveau beveiliging | fout |
| PID Regelaar | | |
| Basis instellingen | | |
| P3.13.1.1 | Versterking | 200% (> wordt de regeling sneller) |
| P3.13.1.2 | Integratietijd | 3 – 10 (> is tragere regeling) |
| P3.13.1.3 | Dempingstijd | 0-1 (1> regeling ijlt na) |
| P3.13.1.4 | Selectie proceseenheid | bar, m ³ /h, %, m/s enz. |
| P3.13.1.5 | Min. proceseenheid | minimale waarde sensor (aflezen van sensor) |
| P3.13.1.6 | Max. proceseenneid | Maximale waarde sensor (aflezen van sensor) |
| P3.13.1.7 Deferentionunten | Decimale proceseenneid | Officzing decimale achter komma (monitoring) |
| D2 12 2 1 | Padianingananaal referentianunt 1 | Installan warkpunt 1 (bar) |
| P3 13 2 2 | Bedieningspaneel referentiepunt 2 | Instellen werkpunt 2 (bar) |
| P3 13 2 6 | Referentiepunt 1 bron selectie | Redieningspaneel referentiepunt 1 |
| P3 13 2 10 | Referentiepunt 2 bron selectie | Bedieningspaneel referentienunt 2 |
| Terugkonneling | | |
| P3 13 3 3 | VB 1 bron | AI2 |
| Slaapfunctie | | |
| P3.13.5.1 | Ref 1 slaapfrequentie | Hz gaat in slaap* |
| P3.13.5.2 | Ref 1 slaapvertraging | sec. |
| P3.13.5.3 | Ref 1 ontwaakniveau | Instellen startwaarde SP 1 (bar)* |
| P3.13.5.7 | Ref 2 slaapfrequentie | Hz gaat in slaap* |
| P3.13.5.8 | Ref 2 slaapvertraging | sec. |
| P3.13.5.9 | Ref 2 ontwaakniveau | Instellen startwaarde SP 2 (bar)* |
| Terugkoppelbewaking | | |
| P3.13.6.1 | Bewaking inschakelen | Ingeschakeld / Uitgeschakeld |
| P3.13.6.2 | Bovengrenswaarde | Voer de maximale druk in (bar) |
| P3.13.6.3 | Ondergrenswaarde | Voer de minimale druk in (bar) |
| P3.13.6.4 | Vertraging | sec. |

*) Voor de juiste afstelling van de minimale- en slaapfrequentie zie het hoofdstuk 7.2 Al deze parameters zijn aangepast via de Wizard

6.4.1.1 PID zuigdrukbewaking

Met behulp van een extra druksensor b.v. (-1 tot +10 bar / 4-20mA). Ook toe te passen bij de Multi-pomp Multi-drive regeling hoofdstuk 8.2

| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|----------------------|----------------------------|---|
| I/O Configuratie | | |
| Analoge ingang 1 | | |
| P3.5.2.1.3 | Al1 signaalbereik | 210V / 420mA |
| PID-regelaar | | |
| Ingangsdruk bewaking | | |
| P3.13.9.1 | Bewaking inschakelen | Ingeschakeld |
| P3.13.9.2 | Bewakingssignaal | Al1 |
| P3.13.9.3 | Bewakingseenheid selectie | bar |
| P3.13.9.4 | Bewakingseenheid decimaal | 1 |
| P3.13.9.5 | Bewakingseenheid min | -1,0 bar (range sensor) |
| P3.13.9.6 | Bewakingseenheid max | 10,0 bar (range sensor) |
| P3.13.9.7 | Bewakingsalarmniveau | Vul druk in zuig alarm b.v. (0,5 bar) Regelaar meld alarm maar draait door en activeert reductie |
| P3.13.9.8 | Bewakingsfoutniveau | Vul druk in zuig fout b.v.(-0,2 bar) |
| P3.13.9.9 | Bewakingsfoutvertraging | 5 sec |
| P3.13.9.10 | PID-referentiereductie | 10% |
| P3.13.9.11 | Setp red interpolation src | Feedback |
| V3.13.9.12 | Ingangsdruk controle | Monitorveld(alleen zichtbaar als PID actief is) |

De drukopnemer 4 - 20 mA wordt aangesloten op Al 2, op de klemmen 4 (-) en 12 (+)

- Er moet een doorverbinding gemaakt worden tussen 5 en 7.
- Zorg er voor dat de dip switch AI2 op Stroomsignaal (naar onder) staat.

De zuigdrukopnemer 4 - 20 mA wordt aangesloten op Al 1, op de klemmen 2 (-) en 12 (+)

- Er moet een doorverbinding gemaakt worden tussen 3 en 7.
- Zorg er voor dat de dip switch Al1 op Stroomsignaal (naar onder) staat.



Plaats en keuze dip switch Al1 & Al2

- PID regeling wordt gestart door 8 (DI 1) te verbinden met 6 (+24 V).
- Waterthermostaat (nc) of vlotter moet aangesloten worden op 9 (DI 2) en op 6 (+24 V).
- Een storing kan men op afstand resetten door 10 (DI 3) te verbinden met 6 (+24 V).
- Wisselen van gewenste waarde 1 naar 2 is mogelijk door 14 (DI 4) te verbinden met 12 (+24 V).
- Flushing wordt geactiveerd door 16 (DI 6) te verbinden met 12 (+24 V).

* let op!! Terminal 6 & 12 zijn dezelfde deze kun je onderling verwisselen.



6.4.2 Aansluitklemmen

Volgens de instellingen van de PID-regeling 6.4.1

| Basi | Basic I/O board | | | | |
|------|---------------------|---|---|--|--|
| aan | sluitklem | signaal | omschrijving (PID instellingen) | | |
| 1 | +10V _{ref} | Referentie uitgang | Voeding voor potentiometer, enz. | | |
| 2 | Al1+ | Analoge ingang, 0-10Vdc of 0/4-20 mA | Spanningsingang voor frequentiereferentie | | |
| 3 | Al1- | Analoge ingang massa | Massa in- en uitgangen | | |
| 4 | Al2+ | Analoge ingang 0-10Vdc of 0/4-20mA | Stroomingang programmeerbaar | | |
| 5 | Al2- | Analoge ingang massa | | | |
| 6 | +24V | Uitgang stuurspanning | Voeding voor contacten, enz. max 0,1A | | |
| 7 | GND | I/O massa | Massa in- en uitgangen | | |
| 8 | DI1 | Digitale ingang 1 | Start PID (contact is programmeerbaar) | | |
| 9 | DI2 | Digitale ingang 2 | Externe fout als contact verbroken (contact is programmeerbaar) | | |
| 10 | DI3 | Digitale ingang 3 | Storing resetten (contact is programmeerbaar) | | |
| 11 | СМ | Extra massa voor DI1 – DI6 | Is aangesloten op GND kan door jumpers ook geïsoleerd worden van GND | | |
| 12 | +24V | Uitgang stuurspanning | Voeding voor contacten, enz. max 0,1A | | |
| 13 | GND | I/O massa | Massa in- en uitgangen | | |
| 14 | DI4 | Digitale ingang 4 | Vaste frequentie selectie 0. (Binair) (contact is programmeerbaar) | | |
| 15 | DI5 | Digitale ingang 5 | PID referentie 2 (contact is programmeerbaar) | | |
| 16 | DI6 | Digitale ingang 6 | Wisselen tussen stuurbron (contact is programmeerbaar) | | |
| 17 | СМ | Extra massa voor DI1 – DI6 | Is aangesloten op GND kan door jumpers ook geïsoleerd worden van GND | | |
| 18 | AO1+ | | Programmoorbaar | | |
| 19 | AO- /GND | Analoge uitgang | bereik 0 - 20mA / R max. 500Ω | | |
| 30 | +24 Vin | 24 V input voltage | | | |
| A | RS 485 | | | | |
| В | RS485 | | | | |

| | Relay board 1 | | | | |
|----|---------------|----------|------------------|------------------------------|--|
| 21 | RO1 nc | | Relais uitgang 1 | Programmeerbaar (in bedrijf) | |
| 22 | RO1 com | | | | |
| 23 | RO1 no | | | | |
| 24 | RO2 nc | | Relais uitgang 2 | Programmeerbaar (fout) | |
| 25 | RO2 com | <u> </u> | | | |
| 26 | RO2 no | | | | |
| 32 | RO3 com | | Relais uitgang 3 | Programmeerbaar (gereed) | |
| 33 | RO3 no | | | | |

7 HYDROFOORSYSTEMEN





7.2 Afstelhulp hydrofoorsystemen

Om een hydrofoorunit met een Vacon 100 goed te laten uitschakelen dienen een aantal parameters op volgende manier te worden afgesteld:

- Zet de Vacon 100 op handbediening (keypad).
- Zet één van de monitorvelden op (PID1 Feedback).
- Sluit de persleiding en toer de frequentie langzaam op naar de gewenste waarde P3.13.2.1 (setpoint 1) of P3.13.2.2 (setpoint 2).

Nb. Bij een installatie met voordruk uit een silo.

Let op dat de voordruk van het laagste niveau van de silo wordt gebruikt. Bij grote verschillen van het niveau en dus de voordruk, kan het voorkomen dat de motor dan niet onder de slaapfrequentie gaat en daardoor de regeling dan niet in sleep modus kan komen.

| Frequentie bij een dichte leiding en de gewenste waarde | Slaapfrequentie verhogen met | Minimale frequentie verhogen met |
|---|------------------------------|-------------------------------------|
| t/m 40 Hz | ± 2,0 Hz | ± 1,0 Hz |
| 40 t/m 44 Hz | ± 1,5 Hz | ± 0,7 Hz |
| 44 t/m 47 Hz | ± 1,0 Hz | ± 0,5 Hz |
| 47 t/m 49 Hz | ± 0,5 Hz | ± 0,2 Hz |

Vul nu de verkregen minimale- en slaapfrequentie in volgens bovenstaande tabel.

Voorbeeld:

Frequentie bij een dichte leiding en gewenste druk is 44,5 Hz.Slaapfrequentie:45,5 HzMinimale frequentie:45,0 Hz

Als de applicatie werkt met een 2^e gewenste waarde moet erop gelet worden dat de minimale frequentie is gekoppeld aan de laagste gewenste waarde.

Let op dat de startwaarde altijd onder de gewenste waarde ligt, anders zal de Vacon 100 nooit in de sleep modus komen.

8 MULTI-POMP

8.1 Multi-pomp Single-drive/Multi-drive

De applicatie Multi-pomp is er voor om een meerpompssysteem te regelen.

- Singel-drive is een regeling die met behulp van 1 regelaar en meerdere magneetschakelaars / softstarters tot 8 pompen kan aansturen.
- Multi-drive is een regeling met meerdere (max. 8)regelaars. Die doormiddel van een eigen buscommunicatie met elkaar het systeem op druk houden.



Ons advies is om bij een Multi-drive regeling 2 regelaars te voorzien van sensoren, dit om de redundantie te garanderen. De regelaars die aangesloten zijn met sensoren moeten bij parameter P3.15.4 ingesteld worden op "signalen verbonden"



8.2 Multi-pomp Multi-drive applicatie (Wizard)

Let op! Bij het gebruik maken van de applicatie voorbeelden in dit boek moet er altijd begonnen worden vanuit de **fabrieksinstelling.** (P6.5.1)

Bij de applicatie Multi-Pomp (Multi-Drive) komen de volgende parameters voorbij:

| Stap | Parameter | Nummer | Beschrijving |
|------|-----------------------------------|-----------|---|
| 1 | Motor type | P3.1.2.2 | Reluctantie-, permanentmagneet- of inductiemotor |
| 2 | Nominale motorspanning | P3.1.1.1 | Varieert |
| 3 | Nominale motorfrequentie | P3.1.1.2 | 8 320 Hz. |
| 4 | Nominale motortoerental | P3.1.1.3 | 24 19200 rpm |
| 5 | Nominale motorstroom | P3.1.1.4 | Varieert |
| 6 | Cos Phi van de motor | P3.1.1.5 | 0,3 1 |
| 7 | Minimum frequentie | P3.3.1.1 | 0 Hz P3.3.1.2 |
| 8 | Maximum frequentie | P3.3.1.2 | P3.3.1.1 320 Hz. |
| 9 | Acceleratietijd | P3.4.1.2 | 0,1 300 s |
| 10 | Deceleratietijd | P3.4.1.3 | 0,1 300 s |
| 11 | Bedieningsplaats | | I/O - klemmen |
| | | | Veldbus |
| | | | Bedienningspaneel |
| 12 | Selectie proceseenheid | P3.13.1.4 | Verschillende opties |
| 13 | Minimum proceseenheid | P3.13.1.5 | Minimale waarde van sensor bv (0-10 bar) = 0 bar |
| 14 | Maximum proceseenheid | P3.13.1.6 | Maximale waarde van sensor bv 10 bar |
| 15 | Decimale proceseenheid | P3.13.1.7 | Cijfers achter de komma (0 … 0,0000) |
| 16 | Terugkoppeling 1 bronselectie | P3.13.3.3 | Positie sensor bv (AI 2) |
| 17 | Al2 signaalbereik | | 010 V / 020 mA |
| | - | | 210 V / 420 mA |
| 18 | Inversie fout | P3.13.1.8 | Normaal / geïnverteerd |
| 19 | Referentiepunt 1 bron selectie | P3.13.2.6 | Referentie plaats PID (Bedieningspaneel referentiepunt 1) |
| 20 | Bedieningspaneel referentiepunt 1 | P3.13.2.1 | Vul werkpunt in |
| 21 | Slaapfunctie? | | Ja Stap 22€ |
| | | | Nee Stap 25 C |
| 22 | Referentie 1 slaapfrequentie | P3.13.5.1 | 0 320 Hz. |
| 23 | Referentie 1 slaapvertraging | P3.13.5.2 | 0 3000 s |
| 24 | Referentie1 ontwaakniveau | P3.13.5.3 | Startpunt regelaar |
| 25 | Multi-pomp modus | P3.15.1 | Multi-follower / Multi-master |
| 26 | Pomp ID-nummer | P3.15.3 | 18 |
| 27 | Start en terugkoppeling | P3.15.4 | Signalen verbonden / Alleen startsignaal / Niet verbonden |
| 28 | Aantal pompen | P3.15.2 | 18 |
| 29 | Pompvergrendeling | P3.15.5 | Niet gebuikt / Vrijgegeven |
| 30 | Autowissel | P3.15.6 | Geblokkeerd Stap 34 C |
| | | | Ingeschakeld (interval) Stap 31, 34 C |
| | | | Ingeschakeld (weekdagen) Stap 32 🤤 |
| 31 | Autowissel interval | P3.15.8 | 0 3000 u |
| 32 | Autowissel dagen | P3.15.9 | Zondag zaterdag |
| 33 | Autowissel tijdstip | P3.15.10 | 00:00:00 23:59:59 |
| 34 | Bandbreedte | P3.15.13 | 0 100% |
| 35 | Bandbreedtevertraging | P3.15.14 | 0 3600 s |

8.2.1 Applicatie voorbeeld Multi-pomp Multi-drive (Via Wizard Multi-pomp 8.2)

| Parametergroen | Omschrijving | Instelling |
|----------------------|-------------------------------------|--|
| | Applicatie | Multi-pomp (MultiDrive) |
| Motor Instellingen | Applicatic | |
| Motorregeling | | |
| P3 1 2 3 | Interne schakelfrequentie | Aannassen hii overmatig motorgeluid |
| P2 1 2 4 | Identificatio | Rij stilstand (start binnen 30 sec) |
| Motorlimioton | Identificatie | bij stilstand (start binnen 50 sec) |
| | Ctroomlimiat | Movimale tecleothere motoretreem + 1 4v la |
| P3.1.3.1 | Stroominniet | |
| D2 2 4 | Start functio | Remains(nome) () (liegende start(ventileter) |
| P2.2.4 | Stan functio | Vrii vitlenen(ventileter) / Demning(nemn) |
| P3.2.5 | | Vij uliopen(venulalor) / Ramping(pomp) |
| P3.2.0 | Logica I/O A | Voor achteruit |
| | | Wijzig ook P3 0 1 15 (goop aktio) |
| Poforontion | | Wijzig ook F3.9.1.13 (geen akie) |
| Frequentieroforentie | | |
| | Minimumfroquentieroforentie | |
| | | |
| F3.3.1.3 Speeler | Referencieseleccie I/O A | |
| | Cracketorontia | Liz (Start bij DL2, booff goon startaantaat nadig) |
| VO Configuratio | Spoellelelellie | |
| Digitale ingangen | | |
| Digitale Ingangen | Stuurgignool 1 A (start reabteam) | DialN Slot A 1 |
| | Studisignaal I A (start recritsoff) | DigiN Slot A.1 |
| P3.5.1.11 | Externe fout spapen | Digity Slot 0.1 |
| P3.5.1.12 | Externe fout openen | Digin Siol A.6 |
| P3.5.1.13 | Pout reset sluiten | Digity Slot A.4 |
| P3.5.1.31 | PID SP Selectle | Digin Slot A.3 |
| P3.5.1.30 | | Digin Siot A.2 |
| Analoge Ingang 2 | | |
| P3.5.2.2.3 | AI2 signaalbereik | 210V / 420mA |
| Beveiligingen | | |
| De e e e | Mater the main she have it sin a | |
| | Notor thermische beveiliging | geen actie |
| | | faut |
| PJ. Powelson 4 | Al laag hiveau bevelliging | |
| PID Regelaar 1 | | |
| Basis instellingen | | |
| P3.13.1.1 | Versterking | 200% (> wordt de regeling sneller) |
| P3.13.1.2 | | 3 – 10 (> is tragere regeling) |
| P3.13.1.3 | Dempingstijd | 0-1 (1> regeiing ijit na) |
| P3.13.1.4 | Selectie proceseenneid | bar, m ³ /n, %, m/s enz. |
| P3.13.1.5 | Min. proceseenneid | minimale waarde sensor (aflezen van sensor) |
| P3.13.1.6 | Max. proceseenheid | maximale waarde sensor (aflezen van sensor) |
| P3.13.1.7 | Decimale proceseenheid | Uitiezing decimale achter komma (monitoring) |
| Referentiepunten | Dedicationen er et aufaux d'art d' | |
| P3.13.2.1 | Bedieningspaneel referentiepunt 1 | Instellen werkpunt 1 (bar) |
| P3.13.2.2 | Bedieningspaneel referentiepunt 2 | Instellen werkpunt 2 (bar) |
| P3.13.2.6 | Referentiepunt bron 1 selectie | Bedieningspaneel referentiepunt 1 |
| P3.13.2.10 | Referentiepunt bron 2 selectie | Bedieningspaneel referentiepunt 2 |
| Terugkoppeling | | 410 |
| P3.13.3.3 | VB 1 bron | Al2 |
| Slaapfrequentie | | |
| P3.13.5.1 | Ref 1 slaaptrequentie | Hz gaat in slaap* |
| P3.13.5.2 | Ret 1 slaapvertraging | Sec. |
| P3.13.5.3 | Ref 1 ontwaakniveau | Instellen startwaarde SP 1 (bar)* |
| P3.13.5.7 | Ref 2 slaapfrequentie | Hz gaat in slaap* |
| P3.13.5.8 | Ref 2 slaapvertraging | Sec. |
| P3.13.5.9 | Ref 2 ontwaakniveau | Instellen startwaarde SP 2 (bar)* |
| Terugkoppelbewaking | | |
| P3.13.6.1 | Bewaking inschakelen | Ingeschakeld / Uitgeschakeld |
| P3.13.6.2 | Bovengrenswaarde | Voer de maximale druk in (bar) |
| P3.13.6.3 | Ondergrenswaarde | Voer de minimale druk in (bar) |
| P3.13.6.4 | Vertraging | sec. |



| Omschrijving | Instelling |
|-----------------------------|---|
| | |
| Multi-pomp modus | Single-drive |
| | Multi-follower (synchroon regeling) |
| | Multi-master (1 pomp reguleerd) |
| | Let op! deze parameter moet bij elke regelaar gelijk zijn |
| Aantal pompen | 18 |
| Pomp ID-nummer | 18 |
| Start en terugkoppeling | Signalen verbonden / Alleen startsignaal / |
| | Niet verbonden |
| Pompvergrendeling | Niet gebruikt / Vrijgeven |
| | Geblokkeerd |
| Autowissel | Ingeschakeld (interval) |
| | Ingeschakeld (weekdagen) |
| Autowissel pompen | Hulppompen / alle pompen |
| Autowissel interval | 0 3000 u |
| Autowissel dagen | Zondag zaterdag |
| Autowissel tijdstip | 00:00:00 23:59:59 |
| Autowissel frequentielimiet | 50 Hz. |
| Autowissel pomplimiet | Max. aantal pompen |
| Bandbreedte | 2% bepaald wanneer pompen worden |
| | bijgeschakeld |
| Bandbreedtevertraging | 5 s |
| Constante productiesnelheid | 100% |
| | Omschrijving Multi-pomp modus Aantal pompen Pomp ID-nummer Start en terugkoppeling Pompvergrendeling Autowissel Autowissel pompen Autowissel interval Autowissel tijdstip Autowissel pomplimiet Bandbreedte Bandbreedte Constante productiesnelheid |

*) Voor de juiste afstelling van de minimale- en slaapfrequentie zie het hoofdstuk 7.2

Al deze parameters zijn aangepast via de Wizard

8.2.1.1. Zuigdrukbewaking optioneel

Met behulp van een extra druksensor b.v. (-1 tot +10 bar / 4-20mA)

Let op! Als je de zuigbeveiliging wilt toepassen moet elke regelaar voorzien zijn van een sensor dit bij parameter P3.15.4 is geprogrammeerd op "signalen verbonden"

| Parametergroep | Omschrijving | Instelling |
|-----------------------|----------------------------|---|
| I/O Configuratie | | |
| Analoge ingang 1 | | |
| P3.5.2.1.3 | Al2 signaalbereik | 210V / 420mA |
| PID-regelaar | | |
| Ingangsdruk bewaking | | |
| P3.13.9.1 | Bewaking inschakelen | Ingeschakeld |
| P3.13.9.2 | Bewakingssignaal | Al1 |
| P3.13.9.3 | Bewakingseenheid selectie | bar |
| P3.13.9.4 | Bewakingseenheid decimaal | 1 |
| P3.13.9.5 | Bewakingseenheid min | -1,0 bar (range sensor) |
| P3.13.9.6 | Bewakingseenheid max | 10,0 bar (range sensor) |
| P3.13.9.7 Bewakingsal | Bewakingsalarmpiyeau | Vul druk in zuig alarm b.v. (0,5 bar) Regelaar meld |
| | Dewakingsalaminiveau | alarm maar draait door en activeert reductie |
| P3.13.9.8 | Bewakingsfoutniveau | Vul druk in zuig fout b.v.(-0,2 bar) |
| P3.13.9.9 | Bewakingsfoutvertraging | 5 sec |
| P3.13.9.10 | PID-referentiereductie | 10% |
| P3.13.9.11 | Setp red interpolation src | Feedback |
| V3.13.9.12 | Ingangsdruk controle | Monitorveld(alleen zichtbaar als PID actief is) |

Bedrading regelaars met signalen verbonden:

- De drukopnemer 4 20 mA wordt aangesloten op Al 2, op de klemmen 4 (-) en 12 (+)
- Er moet een doorverbinding gemaakt worden tussen 5 en 7.
- Zorg er voor dat de dip switch Al2 op stroomsignaal (naar onder) staat.
- De zuigdrukopnemer 4 20 mA wordt aangesloten op Al 1, op de klemmen 2 (-) en 12 (+)
- Er moet een doorverbinding gemaakt worden tussen 3 en 7.
- Zorg er voor dat de dip switch Al1 op stroomsignaal (naar onder) staat.
- Wisselen van gewenste waarde 1 naar 2 is mogelijk door 10 (DI 3) te verbinden met 6 (+24 V).

Bedrading alle regelaars:

- De regelaar wordt gestart door 8 (DI 1) te verbinden met 6 (+24 V).
- Spoelen wordt geactiveerd door 9 (DI 2) te verbinden met 6 (+24 V).
- Een storing kan men op afstand resetten door 14 (DI 4) te verbinden met 12 (+24 V).
- Waterthermostaat (nc) of vlotter moet aangesloten worden op 16 (DI 6) en op 12 (+24 V).
- Verbind A & B (RS 485) van de verschillende regelaars met elkaar
- Zorg er voor dat de dip switch RS-485 bus afsluiting bij de eerste en laatst aangesloten regelaar op AAN staat de overige moeten op OFF staan
- Voor aansluitschema's raadpleeg: <u>https://www.vanderendegroup.nl/product/danfoss-vacon-100-flow-O062</u>



Plaats en keuze dip switch AI1, AI2 & RS-485 bus afsluiting

* let op!! Terminal 6 & 12 zijn dezelfde deze kun je onderling verwisselen.

9 NOTITIES

De in dit boekje vermelde parameters zijn slechts voorbeelden, hieraan kunnen geen rechten worden ontleend.



Aartsdijkweg 23, 2676 LE Maasdijk +31 (0)174 51 50 50 · info@vanderendegroup.com · www.vanderendegroup.nl