Variateurs c.a. PowerFlex Série 750

Allen-Bradley

Manuel utilisateur

Allen-Bradley • Rockwell Software

Rockwell Automation

Informations importantes destinées à l'utilisateur

Les équipements électroniques possèdent des caractéristiques de fonctionnement différentes de celles des équipements électromécaniques. La publication SGI-1.1, « *Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid State Controls* » (disponible auprès de votre agence commerciale Rockwell Automation ou en ligne sur le site **http://www.rockwellautomation.com/literature**) décrit certaines de ces différences. En raison de ces différences et de la diversité des utilisations des équipements électroniques, les personnes qui en sont responsables doivent s'assurer de l'acceptabilité de chaque application.

La société Rockwell Automation, Inc. ne saurait en aucun cas être tenue pour responsable ni être redevable des dommages indirects ou résultant de l'utilisation ou de l'application de cet équipement.

Les exemples et schémas contenus dans ce manuel sont présentés à titre indicatif seulement. En raison du nombre important de variables et d'impératifs associés à chaque installation, la société Rockwell Automation, Inc. ne saurait être tenue pour responsable ni être redevable des suites d'utilisation réelle basée sur les exemples et schémas présentés dans ce manuel.

La société Rockwell Automation, Inc. décline également toute responsabilité en matière de propriété intellectuelle et industrielle concernant l'utilisation des informations, circuits, équipements ou logiciels décrits dans ce manuel.

Toute reproduction totale ou partielle du présent manuel sans autorisation écrite de la société Rockwell Automation, Inc. est interdite.

Des remarques sont utilisées tout au long du manuel pour attirer votre attention sur les mesures de sécurité à prendre en compte :

AVERTISSEMENT : Actions ou situations risquant de provoquer une explosion dans un environnement dangereux et d'entraîner des blessures pouvant être mortelles, des dégâts matériels ou des pertes financières.

Important : Informations particulièrement importantes dans le cadre de l'utilisation du produit.

ATTENTION : Actions ou situations risquant d'entraîner des blessures pouvant être mortelles, des dégâts matériels ou des pertes financières. Les messages « Attention » vous aident à identifier un danger, éviter ce danger et en discerner les conséquences.

Les étiquettes **Danger d'électrocution** placées sur l'équipement ou à l'intérieur (un variateur ou un moteur, par ex.), signalent la présence éventuelle de tensions électriques dangereuses.

Les étiquettes **Risque de brûlure** placées sur l'équipement ou à l'intérieur (un variateur ou un moteur, par ex.) indiquent au personnel que certaines surfaces peuvent atteindre des températures particulièrement élevées.

PowerFlex, DriveExplorer, DriveExecutive, DPI et SCANport sont des marques commerciales ou des marques déposées de Rockwell Automation, Inc.

Le tableau ci-dessous résume les modifications apportées aux manuel utilisateur des variateurs c.a. PowerFlex Série 750, publication 750-UM001, depuis sa version précédente.

Modifications du manuel

Modification	Page(s)
Mise à jour de la description de la référence produit	P-6
Ajout des instructions pour le levage des armoires de tailles 6 et 7 IP54, NEMA/UL Type 12	1-2, 1-4
Ajout des températures de l'air ambiant acceptables pour les variateurs autonomes/ montage mural de tailles 6 et 7 IP54, NEMA/UL Type 12	1-7
Ajout de la section sur le câblage d'alimentation du bus commun	1-18…1-20
Ajout des caractéristiques du bornier d'E/S du PowerFlex 753	1-28
Ajout des informations détaillées sur le module de commande PowerFlex 753	1-31, 1-32, 1-34, 1-35
Ajout d'exemples de câblage des E/S de la carte de contrôle principale du PowerFlex 753	1-38
Ajout des informations sur l'installation de l'alimentation auxiliaire du PowerFlex 753	1-47
Mise à jour du tableau sur la conformité aux émissions de fréquences radio-électriques et sur les exigences d'installation	1-54
Ajout des schémas de principe de commande du PowerFlex 753	Annexe B

Modification	Page(s)
Ajout des paramètres suivants : 222 [MasqFiltreentrTOR] 223 [Filt entr TOR] 225 [État Sor TOR] 226 [Invers Sor TOR] 227 [Consigne Sor TOR] 230 [Sélect SR0] 231 [Règl Val SR0] 232 [Val SR0] 233 [Statut SR0] 234 [Tps SR0 ON] 235 [Tps SR0 OFF] 240 [Sélect ST0] 241 [Règl Val ST0] 242 [Val ST0] 243 [Statut ST0] 244 [Tps ST0 ON] 245 [Tps ST0 OFF] 250 [Config CTP] 251 [État CTP] 255 [Type En Analog] 256 [Rac² En Analog] 257 [Pertes En Analog] 260 [Val En Analog0] 261 [En Anlg0Ht] 262 [En Anlg0Bs] 263 [Perte En Analog0] 264 [ValBrut EnAnlg0] 265 [FiltrGn En Anlg0] 266 [FiltrBP En Anlg0] 270 [Type Sor Analog] 271 [Sor Analog Abs] 275 [Sélect Sor Anlg0] 276 [Cons Sor Anlg0] 277 [Dnée Sor Anlg0] 278 [LimHt Sor Anlg0] 279 [LimBs Sor Anlg0] 280 [Sor Anlg0 Ht] 281 [Sor Anlg0 Bs] 282 [Val Sor Anlg0] 285 [PredMaint Status SR] 286 [Type Chge SR0] 287 [Crt Chge SR0] 288 [DuréeVie SR0] 289 [Vie SR0 écoulée] 290 [Vie SR0 Rest] 291 [NivAlertVie SR0] 292 [NivIntervVie SR0] 883 [Rslt Réf DPI] 884 [Rslt Rmpe DPI] 1120 [Commande Textile] 1121 [Etat Fibre] 1122 [Temps Sync] 1123 [Augment Ampl] 1124 [Dimin Ampl] 1125 [Ampl Max] 1126 [Saut P] 1129 [ActSync Fibre ED] 1130 [DésAmp Fibre ED] 1131 [Config Tens Rgl] 1133 [Sél Tens Régl] 1134 [Réf Ht Tens Régl] 1135 [Réf Bs Tens Régl] 1136 [SélSeuilTensRgl] 1137 [Seuil Ht Tens Régl] 1138 [Seuil Bs Tens Régl] 1139 [Cmde Tens Régl] 1140 [TpsAccélTensRégl] 1141 [TpsDéc TensRégl] 1142 [Prédéf TensRégl1] 1143 [Prédéf TensRégl2] 1144 [Prédéf TensRégl3] 1145 [Prédéf TensRégl4] 1146 [Prédéf TensRégl5] 1147 [Prédéf TensRégl6] 1148 [Prédéf TensRégl7] 1149 [MultRéfTensRégl] 1150 [CourbS TensRégl] 1151 [PctSeuilTensRégl] 1152 [Tens Régl Min] 1165 [Vites Tige] 1166 [Couple Tige] 1167 [Cmde Vites Tige] 1168 [Act Alarm Cple] 1169 [Cfg Alarm Cple] 1170 [Pause Alarm Cple] 1171 [Niv Alarm Cple] 1172 [Dépas Alarm Cple] 1173 [ActDép AlarmCple] 1174 [Ratio Palier Tot] 1175 [Vites Tige Max] 1176 [Cple Tige Max] 1177 [Vites Tge Min] 1178 [Réa Moteur] 1179 [Cfg PompPuitPét] 1180 [RéaPompeCavProgr] 1181 [Limit BoîteVites] 1182 [ValNomBoîteVites] 1183 [Ratio BoîteVites] 1184 [Réa BoîteVites] 1187 [Cfg Arr Pompe] 1188 [Régl Arr Pompe] 1189 [Action Arr Pompe] 1190 [Cmde Arr Pompe] 1191 [Etat Arr Pompe] 1192 [Stock Cycle Pomp] 1193 [Règl Ht Course] 1194 [PtConsig Couple] 1195 [Niveau Arr Pompe] 1196 [Vites Arr Pompe] 1197 [Tps Arr Pompe] 1198 [Pct Cycle Couple] 1199 [Pct Couple Lev] 1200 [Pct Couple Chut] 1201 [Nbre Pos Course] 1202 [Course Par Min] 1203 [Nbre Arr Pompe] 1204 [NbrReposArrPompe] 1205 [Nbre Course Jour] 1206 [EDArrPomp Désact] 1207 [NivRepArrPomp]	3-35…3-119
Ajout des dimensions de l'armoire de taille 6 IP54, NEMA/UL Type 12	A-29
Ajout des dimensions de l'armoire de taille 7 IP54, NEMA/UL Type 12	A-33

Préface **Présentation**

A qui s'adresse ce manuel ? . . . P-1
Ce que vous ne trouverez pas dans ce manuel . . . P-1
Documentation recommandée . . . P-1
Obtenir des manuels . . . P-2
Assistance technique variateurs Allen-Bradley . . . P-2
Certification des produits . . . P-2
Conventions utilisées dans ce manuel . . . P-3
Tailles des variateurs . . . P-3
Précautions générales . . . P-4
Description des références . . . P-6

Chapitre 1 **Installation/câblage**

Objet du chapitre . . . 1-1
Levage du variateur . . . 1-2
Ouverture du capot . . . 1-5
Considérations de montage . . . 1-7
Considérations sur la source d'alimentation c.a. . . . 1-8
Critères de mise à la terre . . . 1-9
Fusibles et disjoncteurs . . . 1-11
Câblage d'alimentation . . . 1-11
Câblage d'alimentation du bus commun . . . 1-18
Installations IP65, NEMA Type 12 . . . 1-21
Utilisation des contacteurs d'entrée/de sortie . . . 1-22
Utilisation des variateurs PowerFlex Série 750 avec unités d'alimentation régénératrices . . . 1-23
Configuration du cavalier d'alimentation du variateur . . . 1-23
Câblage des E/S . . . 1-28
Installation du module d'option . . . 1-36
Accès aux paramètres du module d'option . . . 1-36
Module d'E/S Série 750 . . . 1-37
Exemples de câblage des E/S . . . 1-38
Exemples de câbles de relais . . . 1-44
Module d'arrêt sécurisé du couple en option . . . 1-45
Module codeur de retour universel en option . . . 1-45
Modules codeur incrémental en option . . . 1-45
Module de surveillance de la vitesse de sécurité en option . . . 1-46
Module d'alimentation auxiliaire en option . . . 1-47
Module DeviceNet en option . . . 1-48
Module ControlNet en option . . . 1-49
Support 20-COMM . . . 1-50
Conformité CE . . . 1-51

Chapitre 2 **Mise en service**

Liste de contrôle pour la mise en service . . . 2-1
Menu de démarrage . . . 2-3
Voyants d'état du variateur . . . 2-4
Etablir une connexion avec EtherNet/IP . . . 2-5

Chapitre 3 Programmation et paramètres

A propos des paramètres 3-1
Organisation des paramètres du variateur 3-3
Organisation des paramètres du module d'option 3-15
Fichier Surveillance variateur 3-19
Fichier Commande moteur du variateur 3-20
Fichier Retour et E/S variateur. 3-28
Fichier Configuration du variateur. 3-42
Fichier Protection du variateur. 3-54
Fichier Commande de vitesse du variateur 3-62
Fichier Commande de couple du variateur 3-78
Fichier Commande de position du variateur 3-83
Fichier Communication variateur 3-95
Fichier Diagnostics variateur 3-100
Fichier Applications variateur 3-109
Références croisées des paramètres variateur – Liste alphabétique 3-131
Paramètres du module d'E/S 3-137
Paramètres du module de surveillance de la vitesse de sécurité 3-148
Paramètres du module codeur incrémental simple 3-159
Paramètres du module codeur incrémental double 3-161
Paramètres du module de retour universel. 3-166
Paramètres EtherNet/IP intégrés 3-178

Chapitre 4 Dépannage

Défauts, alarmes et conditions configurables 4-1
Voyants d'état du variateur. 4-2
Indications de l'IHM 4-3
Effacement manuel des défauts 4-3
Affichage des codes de défaut et d'alarme 4-4
Descriptions des défauts et des alarmes du variateur. 4-4
Défauts et alarmes des E/S. 4-13
Défaut de l'arrêt sécurisé du couple. 4-13
Défauts et alarmes du codeur incrémental simple 4-13
Défauts et alarmes du codeur incrémental double 4-14
Défauts et alarmes du retour universel. 4-16
Symptômes communs et actions correctives 4-23
Options d'assistance technique 4-25

Annexe A Informations complémentaires sur les variateurs

Spécifications. A-1
Ports et dispositifs A-5
Configurations de la communication. A-9
Dispositifs de sorties A-12
Valeurs nominales des variateurs, des fusibles et des disjoncteurs A-12
Dimensions A-15

Annexe B Schémas de principe de commande

Liste des schémas de principe de commande du PowerFlex 753 . . . . . B-1
Conventions et définitions des schémas. B-1
Liste des schémas de principe de commande du PowerFlex 755 . . . . . B-27
Conventions et définitions des schémas. B-27

Annexe C **Profil d'application**
Tolérances de tension C-1
Résistance de freinage externe C-2
Levage/Mesure de couple C-3

Annexe D **Présentation du module d'interface opérateur (IHM)**
Eléments d'affichage LCD D-1
Barre d'état D-1
Touches programmables D-2
Touches de navigation et numériques D-2
Touches mono-fonction D-3
Naviguer jusqu'au menu de mise en service à l'aide de l'IHM D-4
Sélection d'un dispositif D-5
Restauration des réglages par défaut D-6

Annexe E **Module codeur de retour universel en option**
Caractéristiques E-1
Description du bornier E-3
Exemples de câblage E-4

Annexe F **Modules codeur incrémental en option**
Caractéristiques F-1
Exemples de câblage F-3

Annexe G **Utilisation de DeviceLogix**
Introduction G-1
Paramètres G-3
Eléments de bloc fonctionnel G-5
Points de bit et d'E/S analogiques G-5
Conseils G-7
Exemples de programme G-9

Annexe H **Moteurs à aimant permanent**
Servomoteurs Allen-Bradley compatibles H-1

Index

Présentation

L'objet de ce manuel est de vous présenter les informations de base nécessaires à l'installation, la mise en service et le dépannage du variateur c.a. PowerFlex® Série 750.

Pour des informations sur…	Voir page…
A qui s'adresse ce manuel ?	P-1
Ce que vous ne trouverez pas dans ce manuel	P-1
Documentation recommandée	P-1
Conventions utilisées dans ce manuel	P-3
Tailles des variateurs	P-3
Précautions générales	P-4
Description des références	P-6

A qui s'adresse ce manuel ?

Ce manuel s'adresse à un personnel qualifié. Vous devez être capable de programmer et d'utiliser des variateurs de fréquence c.a. De plus, vous devez comprendre les fonctions et le réglage des paramètres.

Ce que vous ne trouverez pas dans ce manuel

Le manuel utilisateur du PowerFlex Série 750 est destiné à fournir uniquement des informations de base pour la mise en service.

Documentation recommandée

Toute la documentation recommandée indiquée dans cette section est disponible à l'adresse **www.rockwellautomation.com/literature**.

Les publications suivantes fournissent des informations générales sur les variateurs.

Titre	Publication
Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI)	DRIVES-IN001
Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid State Control	SGI-1.1
A Global Reference Guide for Reading Schematic Diagrams	100-2.10
Guarding Against Electrostatic Damage	8000-4.5.2

Les publications suivantes fournissent des informations spécifiques sur les fonctionnalités des variateurs PowerFlex Série 750.

Titre	Publication
Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual	20HIM-UM001
PowerFlex 750-Series Safe Torque Off User Manual	750-UM002
Safe Speed Monitor Option Module for PowerFlex 750-Series AC Drives Reference Manual	750-RM001
PowerFlex 7-Class Network Communication Adapter User Manual	750COM-UM
Dynamic Braking Resistor Calculator	PFLEX-AT001
DeviceLogix User Manual	RA-UM003

Les publications suivantes fournissent les informations nécessaires pour l'utilisation de l'automate DriveLogix.

Titre	Publication
DriveLogix5730 Controller User Manual	20D-UM003
PowerFlex 755 Drive & DriveLogix Controller	20D-RN007
Logix5000 Controllers Common Procedures	1756-PM001
Automates Logix5000 – Jeu d'instructions	1756-RM003
Automates Logix5000 – Instructions de contrôle de procédé et de variation de vitesse	1756-RM006
RSLogix 5000 Getting Results	9399-RLD300GR

Les publications suivantes fournissent des informations utiles pour la planification et l'installation des réseaux de communication.

Titre	Publication
Instructions d'installation d'une dérivation coaxiale ControlNet	1786-5.7
ControlNet Cable System Planning and Installation Manual	1786-6.2.1
ContolNet Fiber Media Planning and Installation Guide	CNET-IN001

Obtenir des manuels

Pour commander des copies imprimées de la documentation technique, contactez votre revendeur ou représentant commercial Rockwell Automation local.

Pour trouver votre revendeur Rockwell Automation local, consultez la page **www.rockwellautomation.com/locations**

Assistance technique variateurs Allen-Bradley

En ligne sur…	Par courriel à…	Par téléphone au…
www.ab.com/support/abdrives	support@drives.ra.rockwell.com	+1 262-512-8176

Pour l'assistance technique sur les automatismes et la commande :

Titre	En ligne sur…
Rockwell Automation Technical Support	http://support.rockwellautomation.com/knowledgebase

Certification des produits

Les certifications des produits et les déclarations de conformité sont disponibles sur Internet à l'adresse :
www.rockwellautomation.com/products/certification

Conventions utilisées dans ce manuel

- Dans ce manuel, les variateurs c.a. PowerFlex Série 750 sont appelés : variateur, PowerFlex 750, variateur PowerFlex 750 ou variateur c.a. PowerFlex 750.
- Des variateurs spécifiques de la gamme PowerFlex Série 750 peuvent être appelés :
  - PowerFlex 753, variateur PowerFlex 753 ou variateur c.a. PowerFlex 753.
  - PowerFlex 755, variateur PowerFlex 755 ou variateur c.a. PowerFlex 755.
- Pour différencier les noms de paramètres et le texte des écrans LCD du reste du texte, les conventions suivantes sont utilisées :
  - Les noms de paramètres apparaissent entre [crochets] après le numéro du paramètre.
    Par exemple : paramètre 308 [Mode Sens Rot].
  - Le texte d'affichage apparaît entre « guillemets ». Par exemple : « Activé ».
- Les mots suivants sont utilisés pour décrire une action :

Mot	Signification
Capable	Possibilité de faire une action
Incapable	Impossibilité de faire une action
Pouvoir	Permis, autorisé
Devoir	Inévitable, action qui doit être faite
Obligatoire	Requis et nécessaire
Devrait	Recommandé
Ne devrait pas	Non recommandé

Tailles des variateurs

Les variateurs PowerFlex 750 de tailles similaires sont regroupés pour simplifier les commandes de pièces de rechange, le dimensionnement, etc. Un tableau des références de variateurs avec leurs tailles respectives est fourni dans l'Annexe A.

Précautions générales

Personnel qualifié

ATTENTION : seul un personnel qualifié, familiarisé avec les variateurs de vitesse c.a. et les équipements associés, doit concevoir ou procéder à l'installation, la mise en service et la maintenance du système. L'inobservation de ces règles peut entraîner des blessures et/ou des dégâts matériels.

Sécurité des personnes

ATTENTION : pour éviter les risques d'électrocution, vérifiez que la tension sur les condensateurs du bus est complètement déchargée avant toute intervention Vérifier la tension du bus c.c. sur le bornier de puissance en effectuant une mesure entre les bornes +c.c. et –c.c. (voir Chapitre 1 pour les localiser), entre la borne +c.c. et le châssis et entre la borne –c.c. et le châssis. La tension doit être nulle pour les trois mesures.

ATTENTION : un risque de blessures ou de dommages matériels existe lorsque l'on utilise des sources de tension bipolaires. Des parasites ou une dérive des circuits d'entrée sensibles peuvent provoquer des changements imprévisibles de vitesse et de sens de rotation du moteur. Utiliser les paramètres de commande de vitesse pour réduire la sensibilité de la source d'entrée.

ATTENTION : un risque de blessure ou de dégât au matériel existe. Les produits hôtes DPI ou SCANport ne doivent pas être raccordés directement ensemble par des câbles 1202. Un risque de comportement imprévisible existe si plusieurs dispositifs sont reliés de cette manière.

ATTENTION : les circuits de commande marche/arrêt/ validation du variateur contiennent des composants à semi-conducteurs. Si des risques de contact accidentel avec un mécanisme en mouvement ou un écoulement inopiné de liquide, de gaz ou de solides existent, un circuit d'arrêt câblé supplémentaire peut être nécessaire pour déconnecter l'alimentation c.a. du variateur. Une méthode de freinage auxiliaire peut être nécessaire.

ATTENTION : un risque de blessures ou de dommages matériels dus à un mouvement inattendu des machines existe si le variateur est configuré pour initier automatiquement une commande de démarrage ou d'exécution. Ne pas utiliser ces fonctions sans prendre en considération au préalable les codes, les normes, les règlements ou les consignes industrielles en vigueur aux niveaux local, national et international.

Sécurité des produits

ATTENTION : un variateur incorrectement utilisé ou installé risque de détériorer les composants ou de réduire la durée de vie du produit. Des erreurs de câblage ou d'application, telles qu'un moteur sous-dimensionné, une alimentation c.a. incorrecte ou inadaptée ou des températures ambiantes excessives peuvent provoquer un dysfonctionnement du système.

ATTENTION : ce variateur contient des composants et des sous-ensembles sensibles aux décharges électrostatiques (ESD). Des précautions de contrôle de l'électricité statique sont requises lors de l'installation, du test, de la maintenance ou de la réparation de cet appareil. Les composants risquent d'être détériorés si les procédures de contrôle des décharges électrostatiques ne sont pas respectées. Si vous n'êtes pas familiarisé avec ces procédures, reportez-vous à la publication 8000-4.5.2, « Guarding Against Electrostatic Damage », ou tout autre manuel traitant de la protection contre les décharges électrostatiques.

ATTENTION : le fait de configurer une entrée analogique pour un fonctionnement en 0–20 mA et de la piloter à partir d'une source de tension peut endommager les composants. Vérifier que la configuration est correcte avant d'appliquer des signaux d'entrée.

ATTENTION : un contacteur ou tout autre dispositif qui déconnecterait et connecterait régulièrement l'alimentation c.a. au variateur pour démarrer et arrêter le moteur peut endommager le variateur. Le variateur est conçu pour utiliser des signaux d'entrée de commande qui démarreront et arrêteront le moteur. Si un dispositif d'entrée est utilisé, il ne doit pas fonctionner plus d'une fois par minute, sinon le variateur sera endommagé.

Produit à DEL de Classe 1

ATTENTION : un risque de blessure oculaire permanente existe lorsque l'on utilise des équipements à transmission optique. Ce produit émet une lumière intense et des rayonnements invisibles. Ne pas regarder dans les ports du module ou dans les connecteurs pour câble à fibre optique.

Description des références

Position	1…3	4	5	6	7	8…10	11	12	13	14	15	16	17	18
	20F	1	1	N	D	248	A	A	0	N	N	N	N	N
	a	b	c	d	e	f	g	h						

a

Variateur

Code	Type
20F	PowerFlex 753
20G	PowerFlex 755

b

Utilisation future

c

Type d'entrée ✶

Code	Description	Tailles
1	6 impulsions, avec bornes c.c.	2 à 7
4	Bus commun c.c. avec précharge	5 à 7
A	6 impulsions sans bornes c.c.	6, 7

✶ Pour les tailles 2 à 4, le code 1 fournit également les fonctions du bus commun c.c. avec précharge. Pour les tailles 5 et supérieures, le code 4 est nécessaire pour le bus commun c.c. avec précharge.

d

Armoire

Code	Description
F	Bride (NEMA/UL Type 4X arrière) § ‡
G	IP54, NEMA/UL Type 12 §
N	IP20/IP00, NEMA/UL Type ouvert ❄

‡ Pour les tailles 6 et 7, un kit de bride à installer par l'utilisateur est disponible pour convertir un variateur code N qui fournit un arrière NEMA/UL Type 4X.

§ Tailles 2 à 5 uniquement.

❄ Les tailles 2 à 5 sont IP20, les tailles 6 et 7 sont IP00.

e

Tension nominale

Code	Tension
C	400 V c.a.
D	480 V c.a.

f1

Caractéristiques nominales R.N.

Entrée 400 V, 50 Hz

Code	A	kW	Taille – Code armoire N	Taille – Code armoire F	Taille – Code armoire G
2P1	2,1	0,75	2	2	2
3P5	3,5	1,5			
5P0	5,0	2,2			
8P7	8,7	4			
011	11,5	5,5			
015	15,4	7,5			
022	22	11			
030	30	15	3	3	3
037	37	18,5			
043	43	22			
060	60	30	4	4	4
072	72	37			5
085	85	45	5	5	
104	104	55			6
140	140	75	6	‡	
170	170	90			
205	205	110			
260	260	132			7
302	302	160	7		
367	367	200			
456	456	250			

‡ Pour les tailles 6 et 7, un kit de bride à installer par l'utilisateur est disponible pour convertir un variateur code N qui fournit un arrière NEMA/UL Type 4X.

f2

Caractéristiques nominales R.N.

Entrée 480 V, 60 Hz

Code	A	CV	Taille – Code armoire N	Taille – Code armoire F	Taille – Code armoire G
2P1	2,1	1	2	2	2
3P4	3,4	2			
5P0	5,0	3			
8P0	8,0	5			
011	11	7,5			
014	14	10			
022	22	15			
027	27	20	3	3	3
034	34	25			
040	40	30			
052	52	40	4	4	4
065	65	50			5
077	77	60	5	5	
096	96	75			6
125	125	100	6	‡	
156	156	125			
186	186	150			
248	248	200			7
302	302	250	7		
361	361	300			
415	415	350			

‡ Pour les tailles 6 et 7, un kit de bride à installer par l'utilisateur est disponible pour convertir un variateur code N qui fournit un arrière NEMA/UL Type 4X.

g

Filtrage et configuration du capuchon CM

Code	Filtrage	Connexion de capuchon CM par défaut
A ➢	Oui	Cavalier retiré
J ➢	Oui	Cavalier retiré

➢ Dans tous les cas, les cavaliers sont inclus pour la reconfiguration éventuelle sur site.

h

Freinage dynamique

Code	Résistance interne ⌘	Transistor interne ✦
A	Non	Oui
B	Oui	Oui
N	Non	Non

⌘ Taille 2 uniquement.

✦ Standard pour les tailles 2 à 5, en option sur les tailles 6 et 7.

Installation/câblage

Objet du chapitre

Ce chapitre fournit les informations nécessaires pour monter et raccorder les variateurs c.a. PowerFlex® Série 750, tailles 2 à 7.

Pour des informations sur…	Voir page…
Levage du variateur	1-2
Ouverture du capot	1-5
Considérations de montage	1-7
Considérations sur la source d'alimentation c.a.	1-8
Critères de mise à la terre	1-9
Fusibles et disjoncteurs	1-11
Câblage d'alimentation	1-11
Câblage d'alimentation du bus commun	1-18
Installations IP65, NEMA Type 12	1-21
Utilisation des contacteurs d'entrée/de sortie	1-22
Utilisation des variateurs PowerFlex Série 750 avec unités d'alimentation régénératrices	1-23
Configuration du cavalier d'alimentation du variateur	1-23
Câblage des E/S	1-28
Installation du module d'option	1-36
Accès aux paramètres du module d'option	1-36
Module d'E/S Série 750	1-37
Exemples de câblage des E/S	1-38
Exemples de câbles de relais	1-44
Module d'arrêt sécurisé du couple en option	1-45
Module de surveillance de la vitesse de sécurité en option	1-46
Module d'alimentation auxiliaire en option	1-47
Module DeviceNet en option	1-48
Support 20-COMM	1-50
Conformité CE	1-51

La plupart des difficultés de mise en service proviennent d'un câblage incorrect. Toutes les précautions doivent être prises pour s'assurer que le câblage est effectué selon les recommandations. Tous les documents doivent être lus et compris avant l'installation proprement dite.

ATTENTION : les informations suivantes ne constituent qu'un guide pour une installation correcte. La société Rockwell Automation, Inc. ne saurait en aucun cas être tenue pour responsable de la conformité ou non conformité à toute norme, nationale, locale ou autre, pour l'installation correcte de ce variateur ou des équipements associés. Un risque de blessures et/ou de dommages matériels existe si ces normes sont ignorées pendant l'installation.

Levage du variateur

Les dimensions et poids indiqués doivent être pris en considération pour le montage du variateur. Tous les équipements et composants servant pour le levage (crochets, boulons, frondes, chaînes, etc.) doivent avoir la taille et la capacité suffisantes pour soulever et maintenir en l'air le variateur en toute sécurité pendant les opérations de montage.

ATTENTION : pour éviter les blessures et/ou les dégâts matériels…

- inspectez tout le matériel de levage pour vérifier qu'il est correctement fixé avant de lever le variateur ;
- évitez qu'une partie du variateur ou du mécanisme de levage soit en contact avec des conducteurs ou des composants sous tension ;
- ne soumettez pas le variateur à des accélérations ou à des décélérations trop brutales lors de son transport vers le lieu où il doit être monté ou lors des opérations de levage ;
- prenez garde à ce qu'aucune personne (ni même une partie du corps d'une personne) ne se trouve directement sous le variateur lors des opérations de levage et de montage.

Figure 1.1 Taille 6 type ouvert et montage à bride : Poids : 38,6 kg (85 lb)

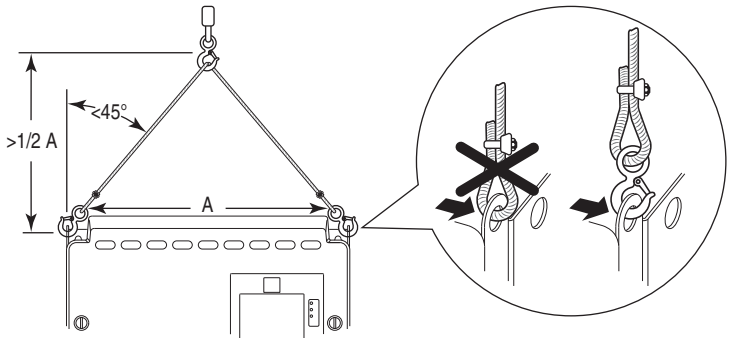
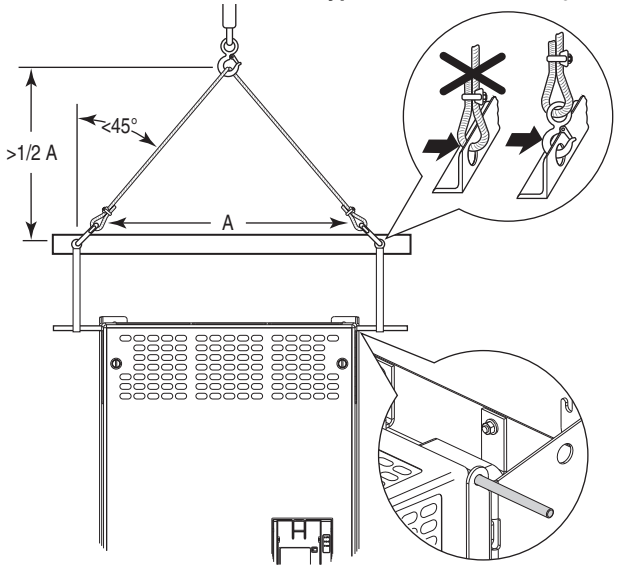
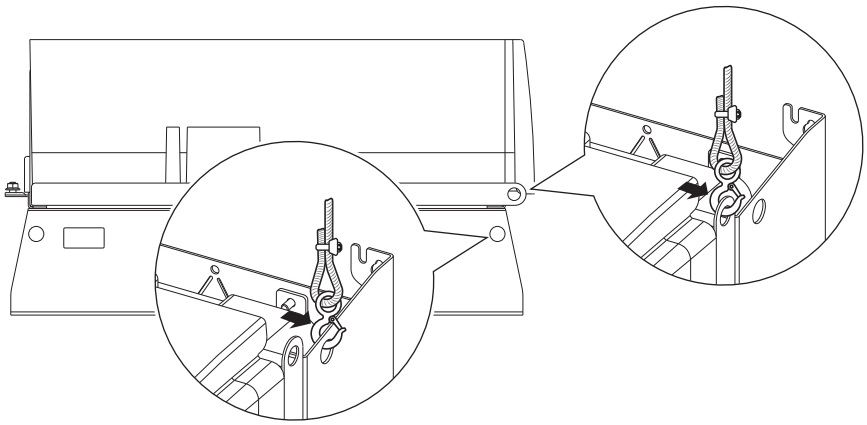


Figure 1.2 Taille 7 type ouvert et montage à bride : Poids : 72,6…108,9 kg (160…240 lb)
Taille 6 NEMA/UL Type 4X/12 : Poids : 90,7 kg (200 lb)
Taille 7 NEMA/UL Type 4X/12 : Poids : 171 kg (377 lb)

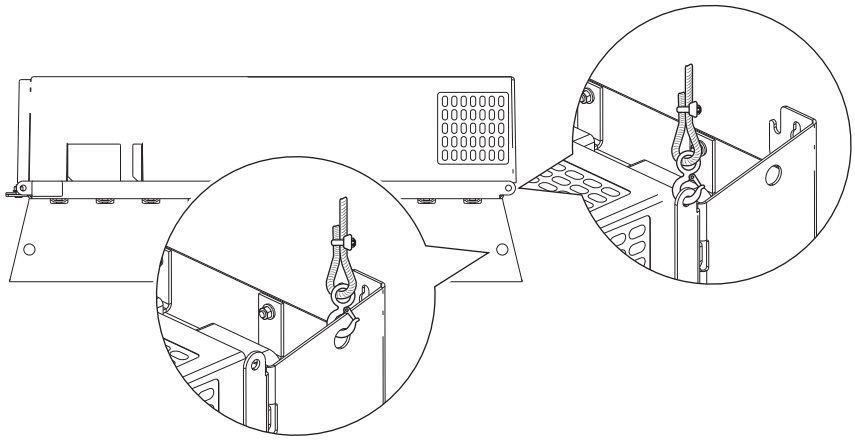


IP00, NEMA/UL type ouvert

Points de levage pour la taille 6 – 6 emplacements

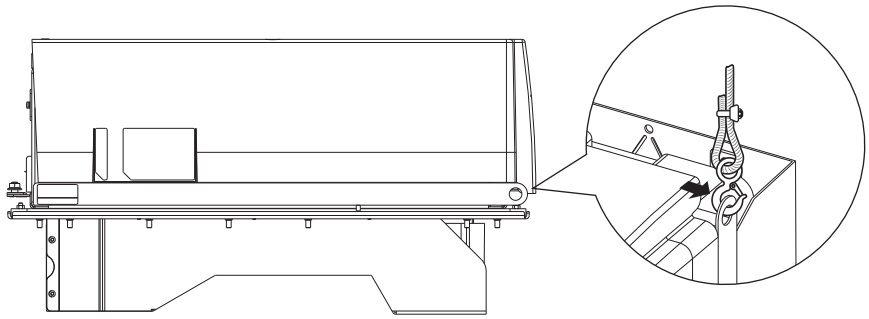


Points de levage pour la taille 7 – 8 emplacements

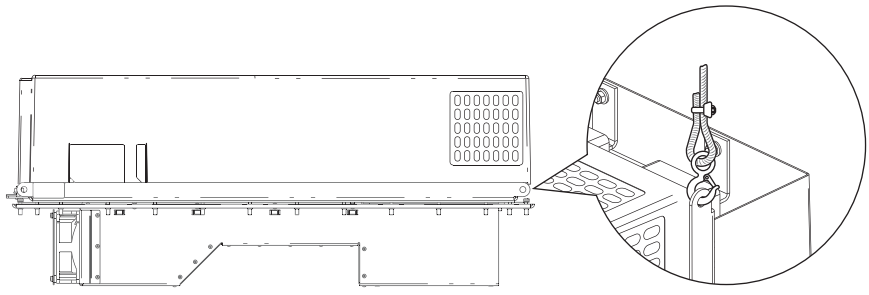


Montage à bride (arrière/dissipateur thermique : IP66, NEMA/UL Type 4X/12)

Points de levage pour la taille 6 – 2 emplacements

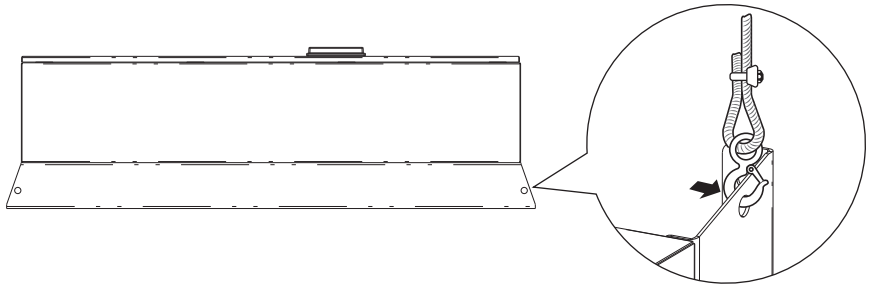


Points de levage pour la taille 7 – 4 emplacements



IP54, NEMA/UL Type 12

Points de levage pour les tailles 6 et 7 – 4 emplacements



Ouverture du capot

Figure 1.3 IP20, NEMA/UL type ouvert, tailles 2 à 5

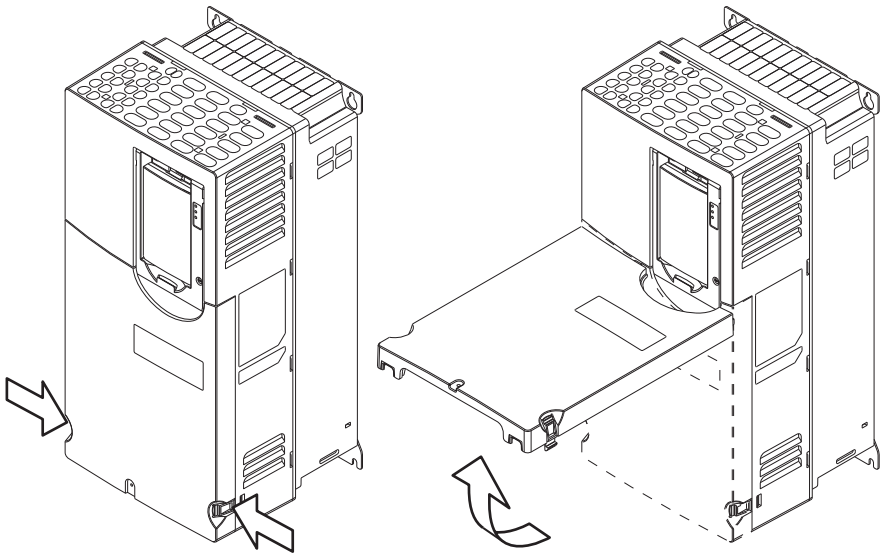
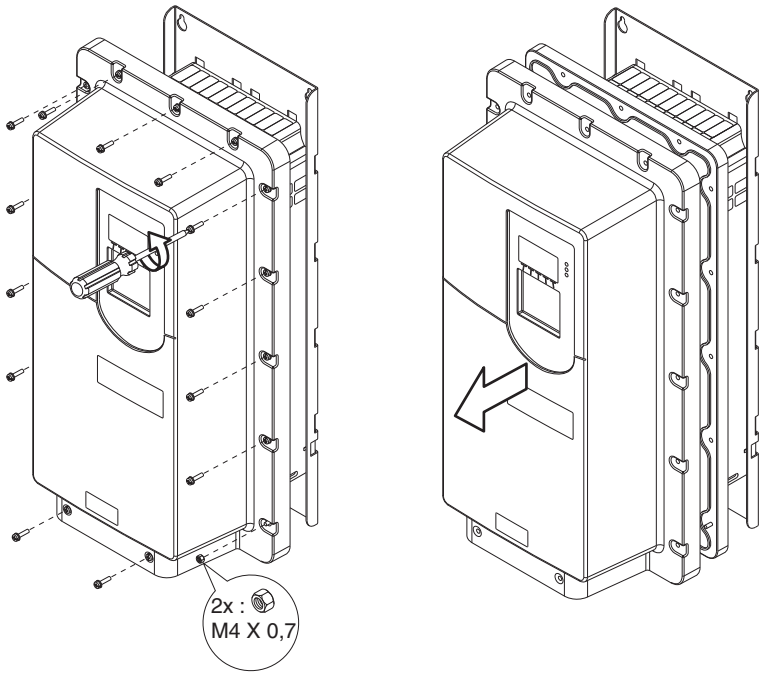


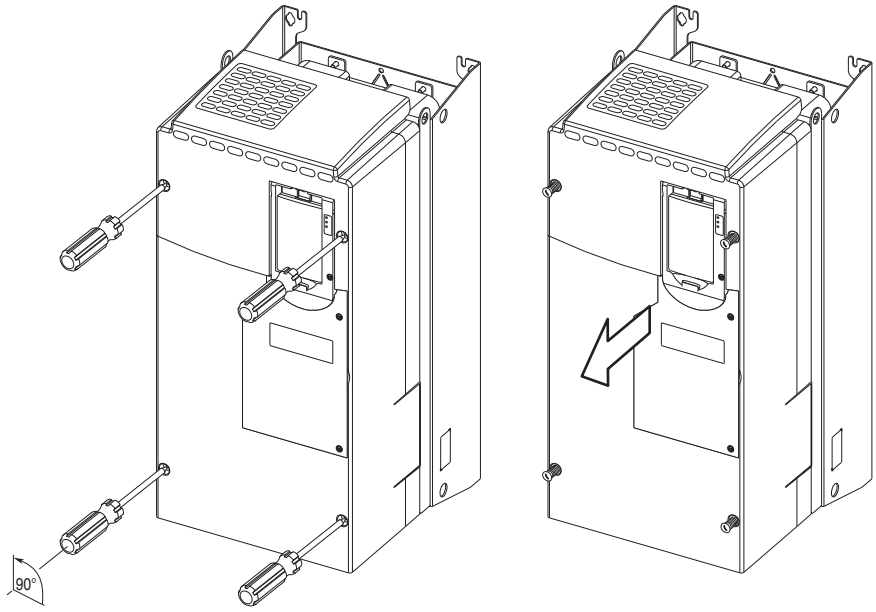
Figure 1.4 IP54, NEMA/UL Type 12, tailles 2 à 5



Lorsque le capot est repositionné :

- couple de serrage recommandé (vis et écrous) = 0,68 Nm (6 lb•in) ;
- tournevis plat de 6,4 mm (0,25 in.) recommandé ou Torx T20 ;
- douille hexagonale recommandée : 7 mm.

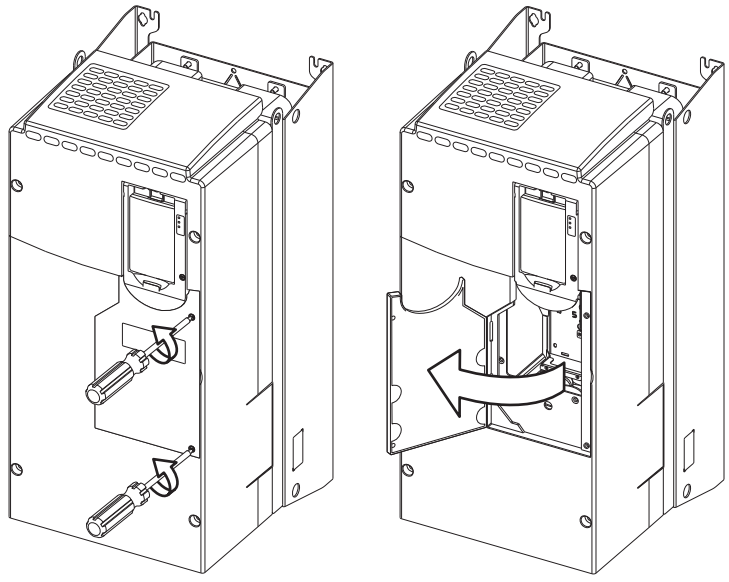
Figure 1.5 IP00, NEMA/UL type ouvert, tailles 6 et 7



Lorsque le capot est repositionné :

- tournevis recommandé : 6,4 mm (0,25 in.) plat.

Figure 1.6 IP00, NEMA/UL type ouvert, tailles 6 et 7 avec trappe d'accès



Lorsque la trappe est repositionnée :

- tournevis plat de 6,4 mm (0,25 in.) recommandé ou Torx T20.

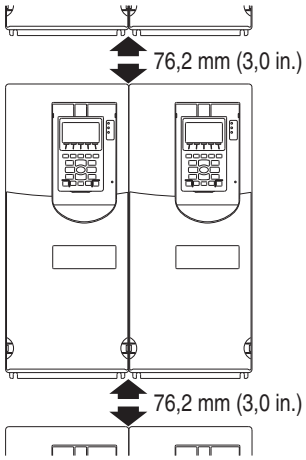
Considérations de montage

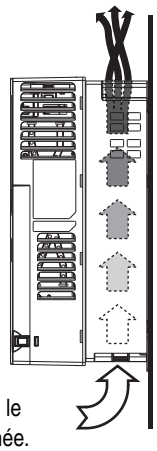
Conditions et températures de fonctionnement

Les variateurs PowerFlex Série 750 sont prévus pour fonctionner aux températures d'air ambiant suivantes, sans déclassement.

Tableau 1.A Température de l'air ambiant acceptable

Classification de l'armoire	Plage de température	Variateur
IP20, NEMA/UL type ouvert	0 à 50 °C (32 à 122 °F)	Tailles 2 à 5, toutes puissances
IP00, NEMA/UL type ouvert	0 à 50 °C (32 à 122 °F)	Tailles 6 et 7, toutes puissances
IP20, NEMA/UL Type 1 (avec couvercle anti-débris)	0 à 40 °C (32 à 104 °F)	Tailles 2 à 5, toutes puissances
IP20, NEMA/UL Type 1 (avec étiquette anti-débris)	0 à 40 °C (32 à 104 °F)	Tailles 6 et 7, toutes puissances
Montage par bride –		
Avant :		
IP20, NEMA/UL type ouvert	0 à 50 °C (32 à 122 °F)	Tailles 2 à 5, toutes puissances
IP00, NEMA/UL type ouvert	0 à 50 °C (32 à 122 °F)	Tailles 6 et 7, toutes puissances
Arrière/Dissipateur thermique :		
IP66, NEMA/UL Type 4X	0 à 40 °C (32 à 104 °F)	Toutes tailles, toutes puissances
Autonome/Montage mural –		
IP54, NEMA/UL Type 12	0 à 40 °C (32 à 104 °F)	Toutes tailles, toutes puissances





La circulation d'air dans le variateur ne doit pas gênée.

Distances minimales de dégagement

Les distances minimales de dégagement verticales concernent l'espacement entre variateurs. D'autres objets peuvent occuper cet espace. Toutefois, une circulation d'air réduite peut entraîner la mise en défaut du variateur par les circuits de protection. Le variateur doit être monté verticalement, comme illustré. En outre, la température de l'air entrant ne doit pas dépasser les caractéristiques du produit.

Considérations sur la source d'alimentation c.a.

Les variateurs PowerFlex Série 750 peuvent être utilisés sur un circuit capable de fournir un maximum de 200 000 ampères efficaces symétriques, sous 480 volts avec les fusibles/disjoncteurs recommandés.

ATTENTION : pour éviter les blessures et/ou les dégâts matériels provoqués par un mauvais choix de fusible ou de disjoncteur, utiliser uniquement les fusibles/disjoncteurs de ligne recommandés dans l'Annexe A.

Si un interrupteur différentiel est utilisé pour la surveillance des défauts de terre du système, seuls les dispositifs de type B (réglables) doivent être utilisés pour éviter des déclenchements intempestifs.

Systèmes de distribution déséquilibré, sans mise à la terre, à neutre impédant ou phase mise à la terre

Si la tension entre phase et terre doit dépasser 125 % de la tension normale entre phases ou si l'alimentation n'est pas mise à la terre, consulter la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) ».

ATTENTION : les variateurs PowerFlex Série 750 contiennent des varistances à oxyde métallique de protection et des condensateurs en mode commun qui sont référencés à la terre. Pour éviter d'endommager le variateur, ces dispositifs doivent être configurés selon les recommandations données dans le Tableau 1.J, page 1-24. Voir les pages 1-25 et 1-26 pour localiser les cavaliers.

Conditionnement de l'entrée d'alimentation

Certaines perturbations sur le réseau d'alimentation d'un variateur peuvent endommager les composants ou réduire leur durée de vie. Ces conditions sont divisées en 2 catégories de base :

1. **Tous les variateurs**
   - Le réseau de distribution possède des condensateurs de correction du facteur de puissance qui sont branchés et débranchés du réseau par l'utilisateur ou par la compagnie d'électricité.
   - La source d'alimentation présente des pointes de tension intermittentes dépassant 6 000 volts. Ces pointes pourraient être provoquées par d'autres équipements sur le réseau ou par des événements tels que la foudre.
   - La source d'alimentation est souvent interrompue.
2. **Variateurs jusqu'à 5 CV (en plus du « 1 » ci-dessus)**
   - Le transformateur d'alimentation a une puissance supérieure à 100 kVA ou le courant de court-circuit (défaut) est supérieur à 100 000 A.
   - L'impédance du côté de l'entrée du variateur est inférieure à 0,5 %.

Si l'une de ces conditions est présente, une impédance source supplémentaire est nécessaire. L'impédance d'entrée totale est fonction de tous les transformateurs, câbles et selfs (le cas échéant) qui fournissent une alimentation au variateur. L'impédance peut être calculée à l'aide des informations fournies dans la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) ».

Critères de mise à la terre

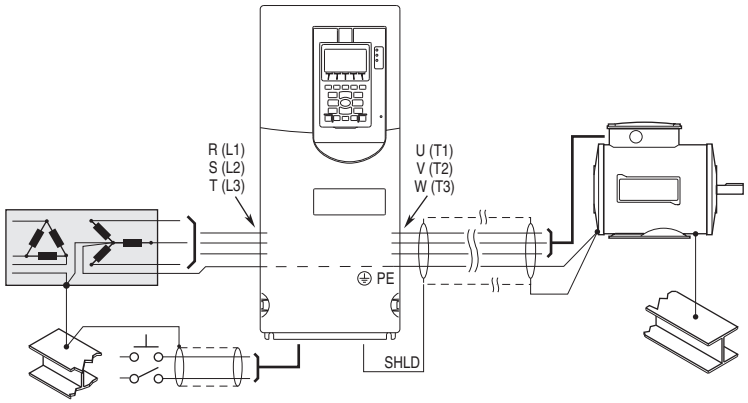
La terre de sécurité (PE – Protection Earth) doit être connectée à la prise de terre du système. L'impédance de la mise à la terre doit être conforme aux impératifs des règlements nationaux et locaux sur la sécurité industrielle et/ou aux codes électriques. L'intégrité de toutes les connexions de mise à la terre doit être vérifiée périodiquement.

Schéma de mise à la terre recommandé

Un schéma de mise à la terre en un seul point (terre de sécurité PE uniquement) devrait être utilisé. Certaines applications peuvent nécessiter des schémas de mise à la terre alternatifs ; reportez-vous à la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) », pour plus d'informations. Ces applications incluent des installations avec de longues distances entre les variateurs ou les alignements de variateurs, ce qui peut entraîner d'importantes différences de potentiel entre les mises à la terre du variateur ou des alignements.

Pour les installations dans des armoires, un seul point de mise à la terre de sécurité ou bus de mise à la terre raccordé directement à la structure d'acier du bâtiment doit être utilisé. Tous les circuits, notamment le fil de masse de l'alimentation c.a. doivent être mis à la terre indépendamment et directement sur ce point ou ce bus.

Figure 1.7 Mise à la terre typique



Raccordement du blindage – SHLD

La borne du blindage (voir page 1-15) fournit un point de mise à la terre pour le blindage du câble moteur. Elle doit être raccordée à une mise à la terre par un fil continu séparé. Le blindage du **câble moteur** doit être relié à cette borne sur le variateur (côté variateur) et au bâti moteur (côté moteur).

Utilisez une bride de terminaison pour blindage ou EMI pour raccorder le blindage à la borne.

Mise à la terre du filtre RFI

L'utilisation d'un filtre RFI en option peut entraîner des courants de fuite à la terre relativement importants. Par conséquent, le **filtre doit être utilisé uniquement dans des installations ayant des systèmes d'alimentation c.a. dont le neutre est mis à la terre, installé de façon permanente et solidement relié à la terre** (raccordé) du système de distribution d'alimentation du bâtiment. Vérifiez que le neutre de l'arrivée d'alimentation est solidement relié (raccordé) à la même terre du système de distribution électrique du bâtiment. La mise à la terre ne doit pas se faire par l'intermédiaire de câbles souples, ni inclure de fiches ou de prises qui permettraient un débranchement involontaire. Certains codes locaux peuvent imposer des connexions de mise à la terre redondantes. L'intégrité de toutes les connexions doit être vérifiée périodiquement. Consultez les instructions fournies avec le filtre.

Fusibles et disjoncteurs

Les variateurs PowerFlex Série 750 peuvent être installés avec des fusibles d'entrée ou avec un disjoncteur d'entrée. Les normes de sécurité industrielles nationales et locales et/ou les réglementations électriques peuvent imposer des exigences supplémentaires pour ces installations. Voir l'Annexe A pour connaître les fusibles/disjoncteurs recommandés.

ATTENTION : les variateurs PowerFlex Série 750 ne protègent pas l'alimentation contre les courts-circuits. Les caractéristiques des fusibles ou disjoncteurs recommandés pour la protection de l'alimentation contre les courts-circuits sont fournies dans l'Annexe A.

Câblage d'alimentation

La plupart des difficultés de mise en service proviennent d'un câblage incorrect. Toutes les précautions doivent être prises pour s'assurer que le câblage est effectué selon les recommandations. Tous les documents doivent être lus et compris avant l'installation proprement dite.

ATTENTION : les informations suivantes ne constituent qu'un guide pour une installation correcte. La société Rockwell Automation, Inc. ne saurait en aucun cas être tenue pour responsable de la conformité ou non conformité à toute norme, nationale, locale ou autre, pour l'installation correcte de ce variateur ou des équipements associés. Un risque de blessures et/ou de dommages matériels existe si ces normes sont ignorées pendant l'installation.

Types de câbles moteur acceptables pour les installations de 200…600 volts

ATTENTION : les normes et codes nationaux (NEC, BSI, etc.) et les codes locaux donnent des indications pour installer en toute sécurité un équipement électrique. L'installation doit respecter les spécifications concernant les types de câbles, les sections des conducteurs, la protection des circuits de dérivation et les dispositifs sectionneurs. L'inobservation de ces règles peut entraîner des blessures et/ou des dégâts matériels.

De nombreux types de câble sont acceptables pour l'installation des variateurs. Pour de nombreuses installations, du câble non blindé convient, à condition qu'il puisse être éloigné des circuits sensibles. En règle générale, prévoir approximativement 0,3 mètre (1 pied) d'éloignement pour chaque longueur de 10 mètres (32,8 pieds). Dans tous les cas, on évitera les longs cheminements parallèles. Ne pas utiliser de câble ayant une épaisseur d'isolant inférieure ou égale à 15 mils (0,4 mm/0,015 pouce). N'utilisez que des fils de cuivre. Les spécifications et les recommandations sur la section des fils sont basées sur une température de 75 °C. Ne réduisez pas la section des câbles lorsque vous utilisez des températures plus élevées.

Tableau 1.B Câbles recommandés

Classification/Type	Description
600 V 75 °C (167 °F)	• Quatre conducteurs en cuivre étamé avec isolation XLPE. • Blindage combiné tresse plate en cuivre/feuille d'aluminium et fil de blindage en cuivre étamé. • Gaine en PVC.

Non blindé

Des conducteurs THHN, THWN ou similaires sont acceptables pour l'installation du variateur dans des environnements secs, sous réserve de prévoir un espace libre adéquat et/ou de respecter les limites de taux de remplissage des conduits. **Ne pas utiliser de câbles THHN ou similaires dans des zones humides**. Tout type de conducteur choisi doit avoir une épaisseur minimum d'isolant de 15 mils et ne doit pas avoir de grandes variations de la concentricité de l'isolant.

Câble blindé/armé

Le câble blindé présente tous les avantages d'un câble à plusieurs conducteurs avec en plus l'avantage d'un blindage tressé en cuivre pouvant protéger contre la plupart des parasites générés par un variateur c.a. typique. Les câbles blindés représentent une option intéressante pour les installations avec des équipements sensibles, comme les balances de pesée, les détecteurs de proximité capacitifs et autres dispositifs pouvant être affectés par les parasites électriques dans le système de distribution. Les applications contenant un grand nombre de variateurs dans des endroits similaires, devant respecter la réglementation CEM ou ayant un niveau élevé de communications/mise en réseau sont également de bonnes candidates pour les câbles blindés.

Le câble blindé peut également aider à réduire la tension dans l'arbre et les intensités de palier induites pour certaines applications. De plus, l'impédance accrue du câble blindé peut permettre d'allonger la distance entre le moteur et le variateur sans devoir ajouter de dispositifs de protection moteur, comme des résistances de terminaison de réseau. Consulter la publication DRIVES-IN001 « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) ».

Toutes les caractéristiques dictées par l'environnement d'installation doivent être prises en considération, notamment la température, l'adaptabilité, les caractéristiques d'humidité et la résistance chimique. De plus, un blindage tressé doit être inclus et défini par le fabricant du câble comme ayant un recouvrement d'au moins 75 %. Un blindage en feuille métallique supplémentaire peut grandement améliorer le confinement des parasites.

Un exemple de câble recommandé est le Belden® 295xx (xx définit le calibre). Ce câble a 4 conducteurs isolés en XLPE avec un recouvrement de 100 % par feuille métallique et un recouvrement de 85 % par blindage tressé en cuivre (avec fil de décharge) entouré d'une gaine PVC.

D'autres types de câbles blindés sont disponibles, mais la sélection de ces câbles peut limiter la longueur autorisée. Plus particulièrement, certains

nouveaux câbles torsadent 4 conducteurs THHN et les entourent étroitement avec un blindage en feuille métallique. Cette construction peut fortement augmenter l'intensité de chargement nécessaire au câble et réduire les performances globales du variateur. A moins que ce ne soit spécifié dans les tableaux des distances individuelles testées pour le variateur, ces câbles ne sont pas recommandés et leur performance par rapport aux limites de longueur du câble fourni n'est pas connue.

Conformité CEM

Voir Conformité CE, page 1-51 pour plus de détails.

Chemins porte-câbles et conduits

Si des chemins porte-câbles ou de gros conduits doivent être utilisés, consultez les recommandations données dans la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) ».

ATTENTION : pour éviter un danger d'électrocution causé par des tension induites, les câbles non utilisés dans le conduit doivent être mis à la terre aux deux extrémités. Pour la même raison, si un variateur qui partage un conduit est en cours de maintenance ou d'installation, tous les variateurs qui utilisent le conduit doivent être désactivés. Ceci aidera à minimiser le risque d'électrocution par « couplage inductif » des fils du moteur.

Longueurs du câble moteur

Généralement, les longueurs de câble moteur inférieures à 30 mètres (100 pieds) sont autorisées. Cependant, si votre application nécessite des longueurs supérieures, consultez la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) ».

Considérations sur le moteur

En raison des caractéristiques de fonctionnement des variateurs de fréquence c.a., les moteurs avec système d'isolation de type onduleur conçus pour être conformes à la norme NEMA MG1 Partie 31.40.4.2 sur la résistance aux crêtes de 1 600 volts sont recommandés.

Les consignes doivent être respectées lors de l'utilisation de moteurs de type non onduleur afin d'éviter la défaillance prématurée des moteurs. Consulter la publication DRIVES-IN001 « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) » pour des recommandations.

Alimentation monophasée

Le variateur PowerFlex Série 750 est généralement utilisé avec une alimentation triphasée. Le fonctionnement du variateur en monophasé n'a actuellement pas de classement dans la certification UL508C. Rockwell Automation a testé et vérifié que le fonctionnement monophasé avec intensité de sortie réduite de 50 % par rapport aux caractéristiques nominales de l'alimentation triphasée identifiées page A-11 répond aux normes de sécurité.

Borniers d'alimentation

Tableau 1.C Tailles 2 à 5, borniers d'alimentation

Taille	Sections des conducteurs (1) (2)		Longueur dénudée	Couple de serrage recommandé	Outil(s) recommandé(s)
	Maximum	Minimum			
2	4,0 mm^2 (10 AWG)	0,2 mm^2 (24 AWG)	8,0 mm (0,31 in.)	0,5 Nm (4,4 lb•in)	Tournevis plat n° 1
3	16,0 mm^2 (6 AWG)	0,5 mm^2 (20 AWG)	10,0 mm (0,39 in.)	1,2 Nm (10,6 lb•in)	Tournevis plat n° 2
4	25,0 mm^2 (3 AWG)	2,5 mm^2 (14 AWG)	10,0 mm (0,39 in.)	2,7 Nm (24 lb•in)	Pozidrive® n° 2 492-C Phillips® Tournevis plat de 0,63 cm (0,25 in)
5	35,0 mm^2 (1 AWG)	10,0 mm^2 (8 AWG)	12,0 mm (0,5 in.)	4,0 Nm (35 lb•in)	Pozidrive® n° 2 492-C Phillips® Tournevis plat de 0,63 cm (0,25 in)

(1) Sections maximum/minimum tolérées par le bornier ; il ne s'agit pas de recommandations.
(2) Les borniers sont prévus pour accepter un seul fil.

Tableau 1.D Tailles 6 et 7, borniers d'alimentation

Taille	Largeur maximum de cosse	Couple de serrage recommandé	Taille du boulon de borne	Outil recommandé
6	34,6 mm (1,36 in.)	11,3 Nm (100 lb•in)	M8 x 1,25	Douille hexagonale de 13 mm
7	43.5 mm (1,71 in.)	11,3 Nm (100 lb•in)	M8 x 1,25	Douille hexagonale de 13 mm

Tableau 1.E Tailles 2 à 7, goujon de mise à la terre PE

Taille	Couple de serrage recommandé	Taille du boulon de borne	Outil recommandé
2	1,36 Nm (12 lb•in)	M4	Douille hexagonale profonde de 7 mm
3	3,4 Nm (30 lb•in)	M6	Douille hexagonale profonde de 10 mm
4	3,4 Nm (30 lb•in)	M6	Douille hexagonale profonde de 10 mm
5	3,4 Nm (30 lb•in)	M6	Douille hexagonale profonde de 10 mm
6	11,3 Nm (100 lb•in)	M8	Douille hexagonale de 13 mm
7	11,3 Nm (100 lb•in)	M8	Douille hexagonale de 13 mm

Figure 1.8 Emplacement typique du bornier et points de terminaison

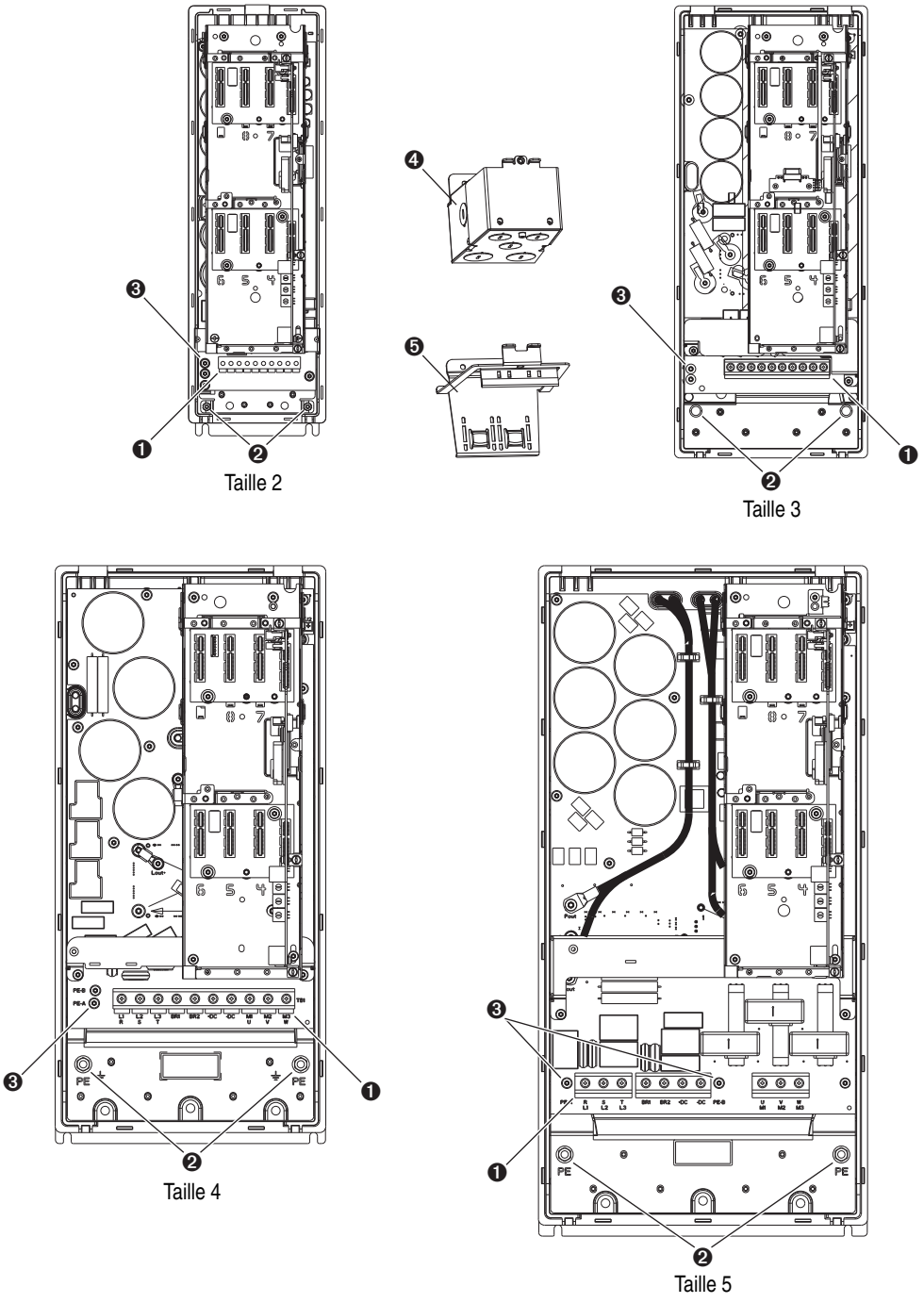
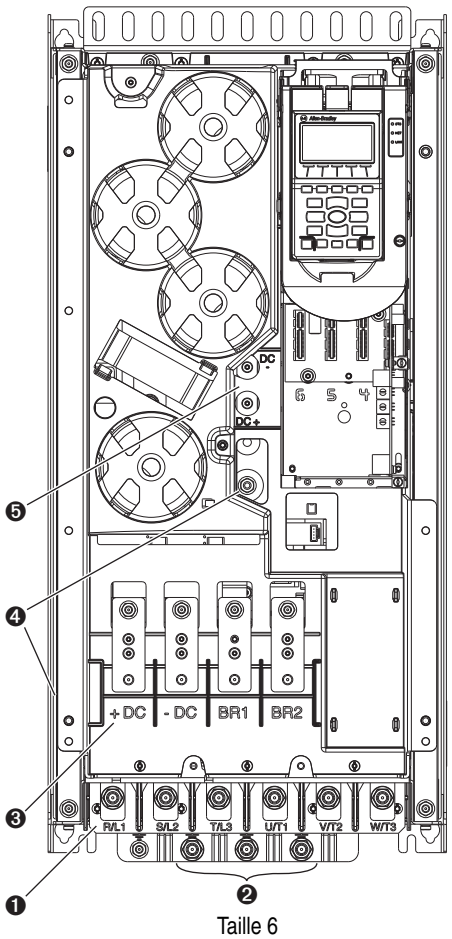


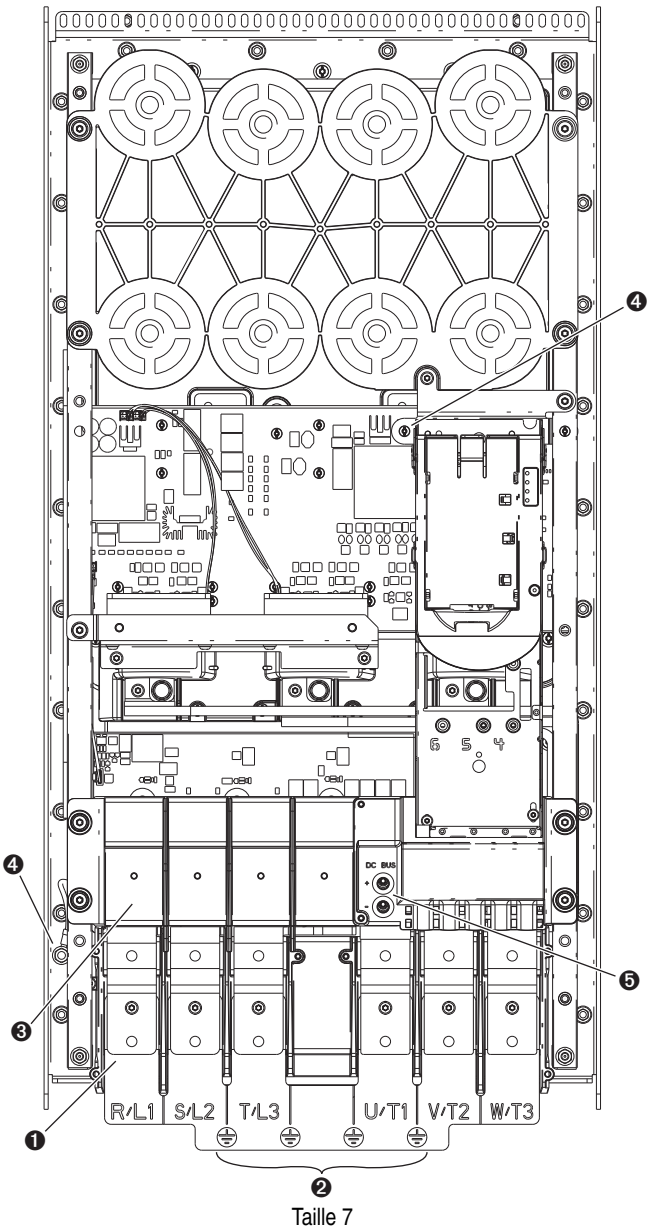
Tableau 1.F Tailles 2 à 5

N°	Nom	Description
❶	Bornier de puissance	R/L1, S/L2, T/L3, BR1, BR2, +c.c., –c.c., U/T1, V/T2, W/T3
❷	Goujons de mise à la terre PE	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a. et blindages moteur.
❸	PE-A et PE-B	Vis des cavaliers MOV et CMC
❹	Boîte de dérivation NEMA/UL Type 1 en option	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a., blindages moteur et blindages du fil de commande.
❺	Plaque CEM en option	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a., blindages moteur et blindages du fil de commande.

Figure 1.9 Emplacement typique du bornier et points de terminaison (suite)



Taille 6

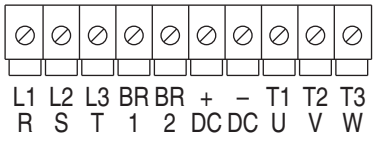
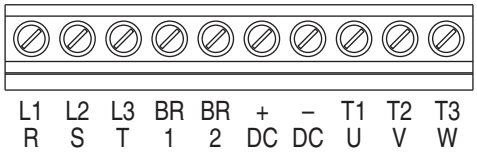
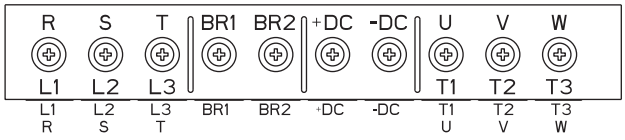
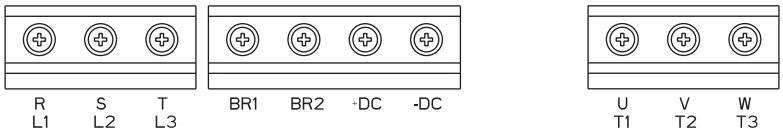
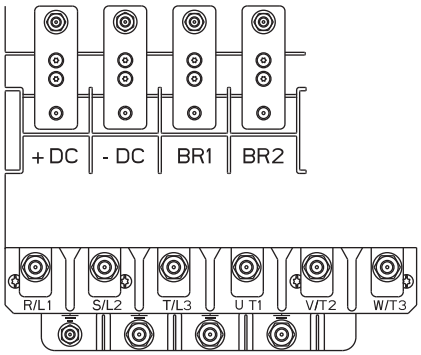
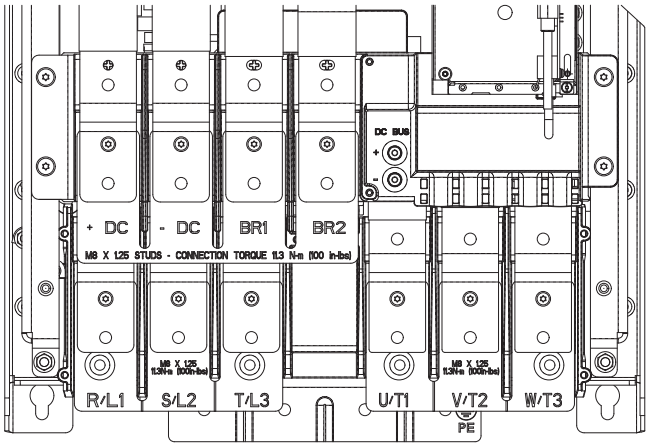


Taille 7

Tableau 1.G Tailles 6 et 7

N°	Nom	Description
❶	Bornes d'alimentation	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3
❷	Goujons de mise à la terre PE	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a. et blindage moteur.
❸	Bornes du bus c.c. et du frein	+c.c., –c.c., BR1, BR2
❹	PE-A et PE-B	Vis des cavaliers MOV et CMC
❺	c.c+ et c.a.–	Points test de la tension du bus

Borniers d'alimentation

Taille	Borniers d'alimentation
2	
3	
4	
5	
6 (1)	
7 (1)	

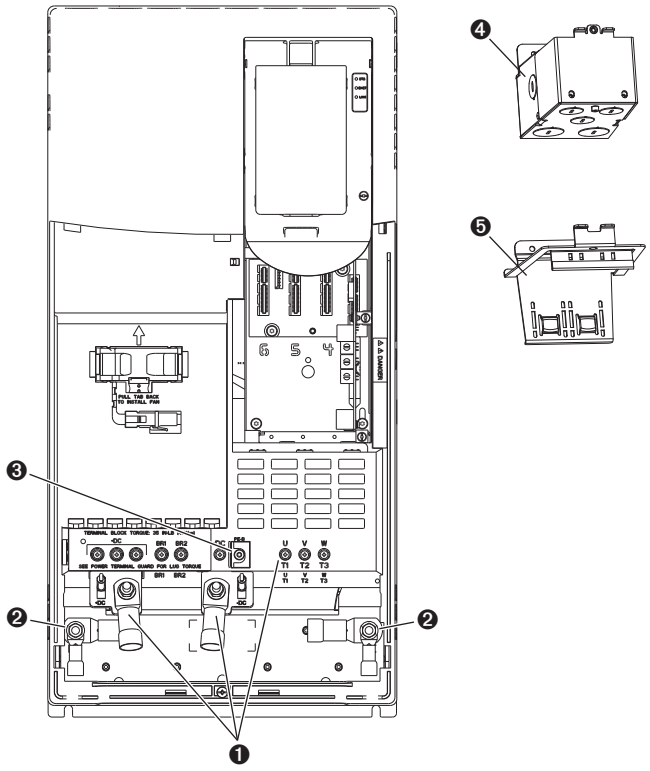
(1) Les bornes du bus c.c. sont facultatives sur les variateurs de tailles 6 et 7 : position 5 dans la référence produit. Les bornes de résistance de frein dynamique sont facultatives sur les variateurs de tailles 6 et 7 : position 12 dans la référence produit. Voir l'explication des références page P-6.

Borne	Description	Remarques
+c.c.	Bus c.c. (+)	Alimentation c.c. ou relais hacheur de frein dynamique
–c.c.	Bus c.c. (–)	Alimentation c.c. ou relais hacheur de frein dynamique
BR1	Frein c.c. (+)	Connexion pour résistance de frein dynamique (+)
BR2	Frein c.c. (–)	Connexion pour résistance de frein dynamique (–)
U	U (T1)	Connexions moteur (1)
V	V (T2)	
W	W (T3)	
R	R (L1)	Alimentation c.a.
S	S (L2)	
T	T (L3)	
PE / ⏚	Terre PE	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a. et blindage moteur.

(1) **Important :** les moteurs avec systèmes d'isolation de type onduleur NEMA MG1 Partie 31.40.4.2 sont recommandés. Si vous voulez connecter un moteur qui n'est pas de type onduleur, consultez la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) » pour des recommandations.

Câblage d'alimentation du bus commun

Figure 1.10 Emplacement du bornier et points de raccordement du bus commun

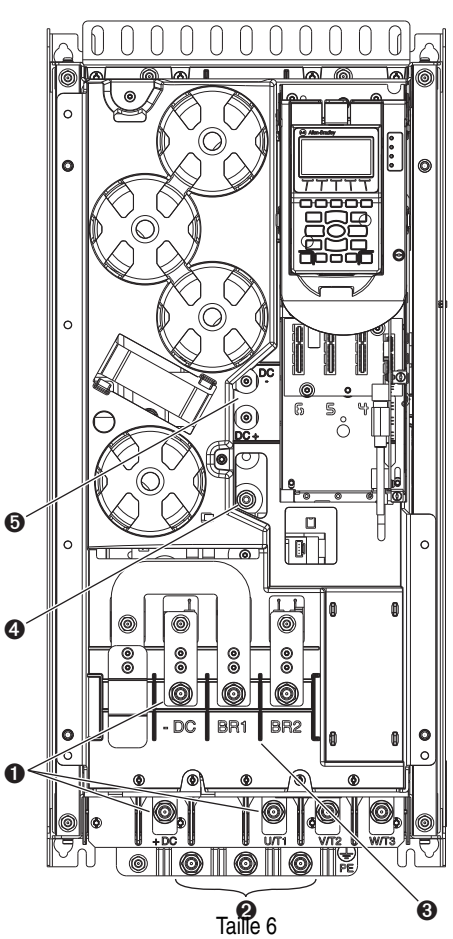


Taille 5

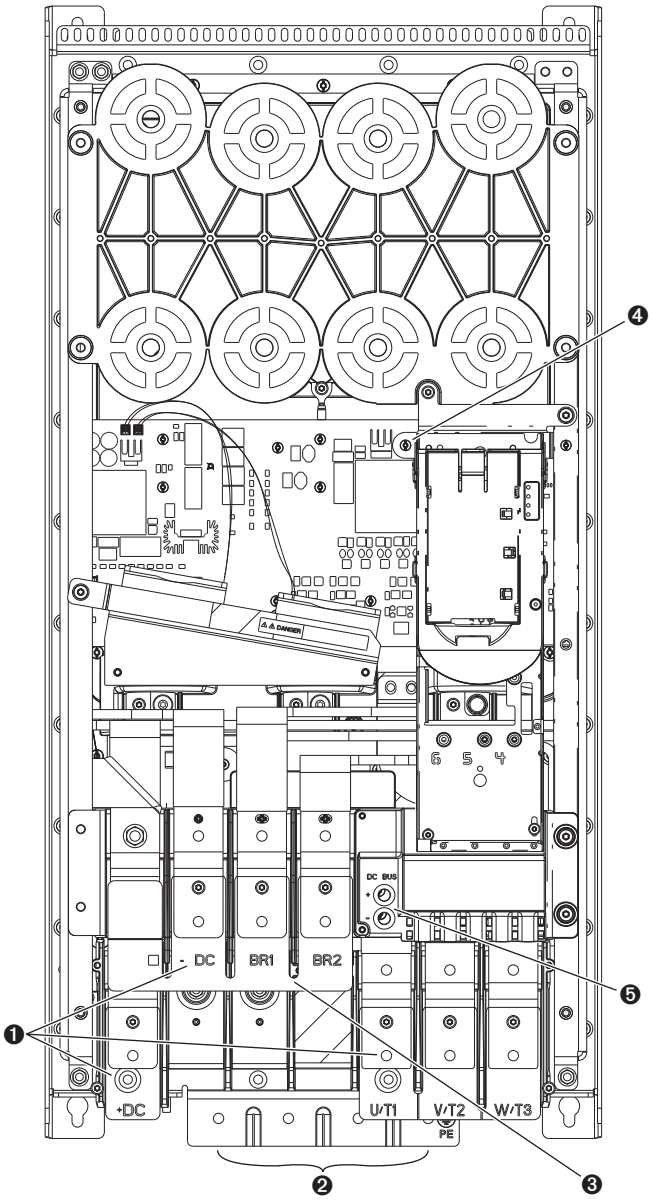
Tableau 1.H Bus commun de la taille 5

N°	Nom	Description
❶	Raccordement de l'alimentation	+c.c., –c.c., U/T1, V/T2, W/T3
❷	Goujons de mise à la terre PE	Point de raccordement vers la terre du châssis pour l'alimentation c.c. et blindages moteur.
❸	PE-B	Vis du cavalier CMC
❹	Boîte de dérivation NEMA/UL Type 1 en option	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a., blindages moteur et blindages du fil de commande.
❺	Plaque CEM en option	Point de terminaison vers la terre du châssis pour l'alimentation c.a., blindages moteur et blindages du fil de commande.

Figure 1.11 Emplacement du bornier et points de raccordement du bus commun (suite)



Taille 6

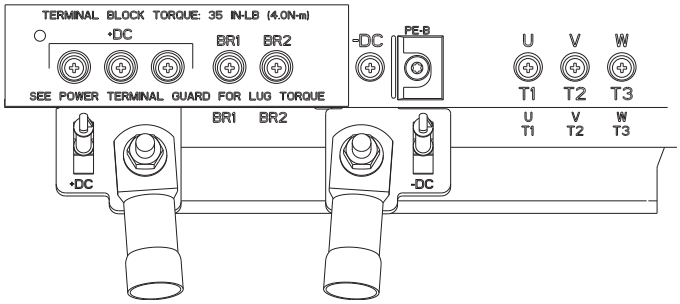
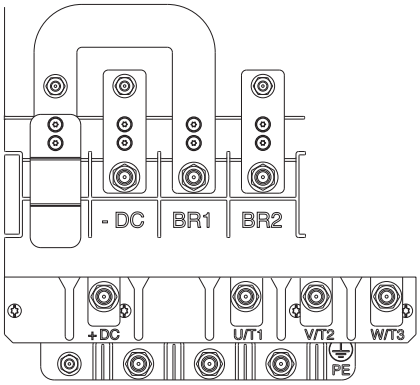
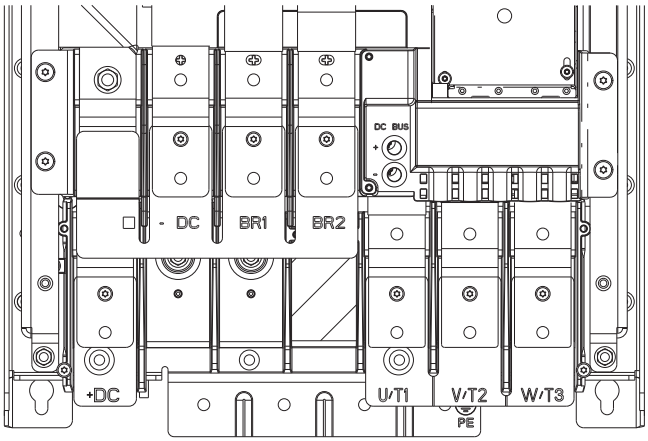


Taille 7

Tableau 1.I Bus commun des tailles 6 et 7

N°	Nom	Description
❶	Bornes d'alimentation	+c.c., –c.c., U/T1, V/T2, W/T3
❷	Goujons de mise à la terre PE	Point de raccordement vers la terre du châssis pour l'alimentation c.c. et le blindage moteur.
❸	Bornes du bus c.c. et du frein	+c.c., –c.c., BR1, BR2
❹	PE-B	Fil du cavalier CMC
❺	c.c.+ et c.c.–	Points test de la tension du bus

Bornes d'alimentation du bus commun

Taille	Borniers d'alimentation
5	
6 (1)	
7 (1)	

(1) Les bornes de la résistance de frein dynamique sont facultatives sur les variateurs de tailles 6 et 7 : position 12 dans la référence produit. Voir l'explication des références page P-6.

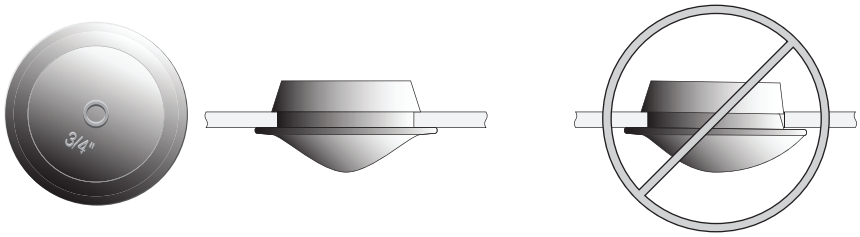
Borne	Description	Remarques
+c.c.	Bus c.c. (+)	Alimentation d'entrée c.c.
–c.c.	Bus c.c. (–)	Alimentation d'entrée c.c.
BR1	Frein c.c. (+)	Connexion pour résistance de frein dynamique (+)
BR2	Frein c.c. (–)	Connexion pour résistance de frein dynamique (–)
U	U (T1)	Connexions moteur (1)
V	V (T2)	
W	W (T3)	
PE / ⏚	Terre PE	Point de raccordement vers la terre du châssis pour l'alimentation c.c. et le blindage moteur.

(1) **Important :** les moteurs avec systèmes d'isolation de type onduleur NEMA MG1 Partie 31.40.4.2 sont recommandés. Si vous voulez connecter un moteur qui n'est pas de type onduleur, consultez la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) » pour des recommandations.

Installations IP65, NEMA Type 12

Utilisez les bouchons fournis avec les variateurs IP65 (NEMA Type 12) pour sceller les trous non utilisés dans la plaque d'entrée de conduit.

Important : pour obtenir une fermeture hermétique, positionnez correctement le bord intérieur du bouchon.



Utilisation des contacteurs d'entrée/de sortie

Précautions pour les contacteurs d'entrée

ATTENTION : un contacteur ou tout autre dispositif qui déconnecterait et connecterait régulièrement l'alimentation c.a. au variateur pour démarrer et arrêter le moteur peut endommager le variateur. Le variateur est conçu pour utiliser des signaux d'entrée de commande qui démarreront et arrêteront le moteur. Si un dispositif d'entrée est utilisé, il ne doit pas fonctionner plus d'une fois par minute, sinon le variateur sera endommagé.

ATTENTION : les circuits de commande marche/arrêt/validation du variateur contiennent des composants à semi-conducteurs. Si des risques de contact accidentel avec un mécanisme en mouvement ou un écoulement inopiné de liquide, de gaz ou de solides existent, un circuit d'arrêt câblé supplémentaire peut être nécessaire pour déconnecter l'alimentation du variateur. Une méthode de freinage auxiliaire peut être nécessaire.

Précautions pour les contacteurs de sortie

ATTENTION : pour éviter d'endommager le variateur lors de l'utilisation de contacteurs de sortie, les informations suivantes doivent être lues et comprises. Un ou plusieurs contacteurs de sortie peuvent être installés entre le variateur et le ou les moteurs dans le but de déconnecter ou isoler certains moteurs/charges. Si un contacteur est ouvert pendant que le variateur fonctionne, l'alimentation est coupée pour le moteur correspondant, mais le variateur continue de produire une tension au niveau des bornes de sorties. De plus, reconnecter un moteur à un variateur actif (en fermant le contacteur) peut produire une intensité excessive qui peut entraîner un défaut sur le variateur. Si l'une de ces conditions est considérée comme indésirable ou non sécurisée, un contact auxiliaire sur le contacteur de sortie doit être raccordé à une entrée TOR du variateur programmée en « Validation ». Ceci provoque un arrêt progressif du variateur (interruption de sortie) lorsqu'un contacteur de sortie est ouvert.

Considérations sur la résistance de freinage dynamique

ATTENTION : le variateur n'offre pas de protection pour les résistances de freinage montées en externe. Il existe un risque d'incendie si les résistances de freinage externes ne sont pas protégées. Les résistances externes doivent être auto-protégées contre les surchauffes, ou un circuit équivalent à la Figure C.1, page C-2 doit être fourni.

Utilisation des variateurs PowerFlex Série 750 avec unités d'alimentation régénératrices

Si une unité régénératrice (par ex. 1336 REGEN) est utilisée comme alimentation de bus ou de frein, les condensateurs en mode commun doivent être déconnectés (voir Configuration du cavalier d'alimentation du variateur).

Connexions entre unité régénératrice et variateur

Mode de frein régénératif

	Bornes	
Taille(s)	1336 Regen	Variateur PowerFlex Série 750
2 à 7	c.c.+ et c.c.–	+c.c. et –c.c.

Mode d'alimentation de bus régénératrice

	Bornes	
Taille(s)	1336 Regen	Variateur PowerFlex Série 750
2 à 7	c.c.+ et c.c.–	+c.c. et –c.c.

Voir la publication 1336-REGEN-5.0, « 1336 REGEN Line Regeneration Package User Manual », pour plus d'informations.

Configuration du cavalier d'alimentation du variateur

Les variateurs PowerFlex Série 750 contiennent des varistances à oxyde métallique de protection et des condensateurs en mode commun qui sont référencés à la terre. Pour protéger le variateur des dégâts et/ou des problèmes de fonctionnement, ces dispositifs doivent être configurés conformément au Tableau 1.J.

Circuits de varistance à oxyde métallique, de condensateur EMI c.a. et de condensateur en mode commun

Figure 1.12 Mise à la terre des varistances à oxyde métallique et des condensateurs EMI c.a. de phase

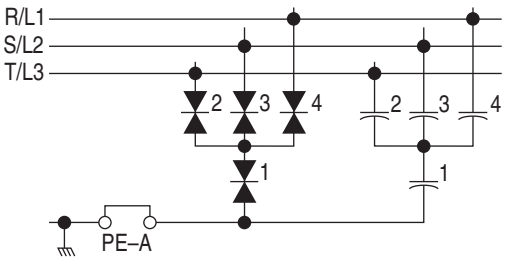
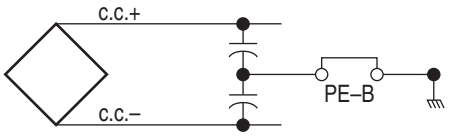


Figure 1.13 Mise à la terre des condensateurs en mode commun



ATTENTION : les cavaliers PE-A et PE-B doivent être configurés selon les recommandations du Tableau 1.J.

ATTENTION : pour éviter les risques d'électrocution, vérifiez que la tension sur les condensateurs du bus est totalement déchargée avant de retirer/installer les cavaliers. Vérifier la tension du bus c.c. sur le bornier d'alimentation en effectuant une mesure entre les bornes +c.c. et –c.c. (voir Figure 1.8 et Figure 1.9 pour les localiser), entre la borne +c.c. et le châssis et entre la borne –c.c. et le châssis. La tension doit être nulle pour les trois mesures.

Tableau 1.J Configurations recommandées pour le cavalier d'alimentation

Type d'alimentation (1)	MOV/Capas de filtre d'entrée (PE-A) (2)	Capas de mode commun du bus c.c. (PE-B)	Configuration par défaut (position 11 dans la référence)	Avantages d'une configuration correcte selon le type d'alimentation
Inconnu	Connecté	Déconnecté	A	Voir ci-dessous.
• Source c.a. solidement mise à la terre • Source c.c. à partir de redresseur passif avec source c.a. solidement mise à la terre	Connecté	Connecté	J	Conformité UL, réduction des parasites électriques, fonctionnement le plus stable, conformité CEM, réduction des contraintes de tension sur les composants et les paliers du moteur.
• Source c.a. sans mise à la terre • Neutre impédant • Source c.c. à partir d'un convertisseur actif	Déconnecté	Déconnecté	–	Aide à éviter des dégâts importants lorsqu'un défaut de mise à la terre se produit

(1) Il est fortement recommandé de déterminer avec précision le type de source d'alimentation et de la configurer correctement.

(2) Lorsque les varistances à oxyde métallique sont déconnectées, le système d'alimentation doit avoir sa propre protection contre les transitoires pour assurer des tensions connues et contrôlées.

Pour connecter ou déconnecter ces dispositifs, voir les emplacements des cavaliers illustrés aux Figure 1.15, Figure 1.16 et Figure 1.17.

De plus, sur un réseau de distribution sans mise à la terre dans lequel les tensions entre ligne et terre sur n'importe quelle phase pourraient dépasser 125 % de la tension nominale entre phases, un transformateur d'isolement doit être installé. Voir la publication DRIVES-IN001, « Directives de câblage et de mise à la terre des variateurs c.a. à modulation en largeur d'impulsion (MLI) », à l'adresse www.rockwellautomation.com/literature pour plus d'informations sur les systèmes à neutre impédant et sans mise à la terre.

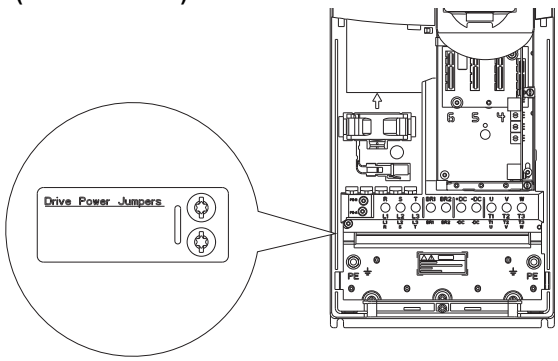
Retrait et stockage de la vis de cavalier de l'alimentation

Les coffrets de tailles 2 à 5 utilisent des vis de cavalier pour compléter une connexion électrique une fois installée. Installer ou retirer les vis de cavalier selon les recommandations du Tableau 1.J.

ATTENTION : un risque d'endommagement de l'équipement existe si les cavaliers ne sont pas correctement déconnectés. Pour les tailles 2 à 5, retirer complètement la vis de cavalier du circuit imprimé.

Lorsque les vis de cavalier de l'alimentation ne sont pas utilisées, elles sont stockées sur la paroi intérieure gauche du châssis comme illustré.

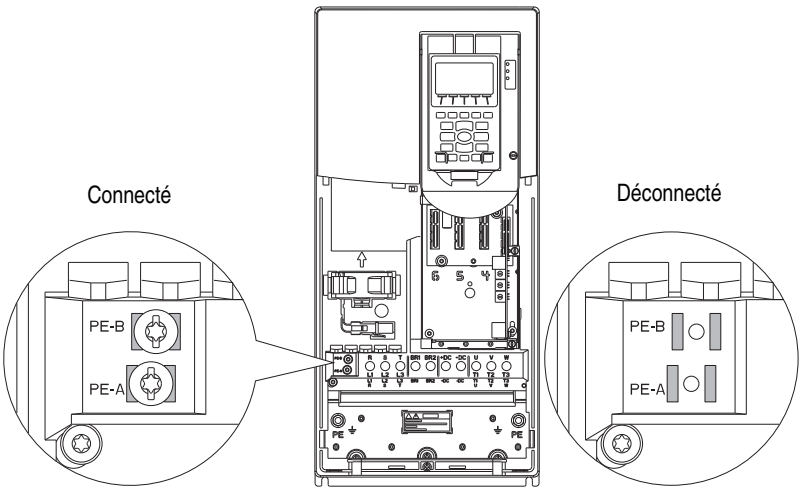
Figure 1.14 Emplacement de stockage typique de la vis de cavalier pour les tailles 2 à 5 (taille 4 illustrée)



Lorsque les vis sont installées :

- couple de serrage recommandé = 1,36 Nm (12,0 lb•in) +/– 0,14 Nm (1,2 lb•in) ;
- tournevis plat de 6,4 mm (0,25 in.) recommandé ou Torx T15.

Figure 1.15 Emplacement d'installation typique de la vis de cavalier pour les tailles 2 à 5 (taille 4 illustrée)

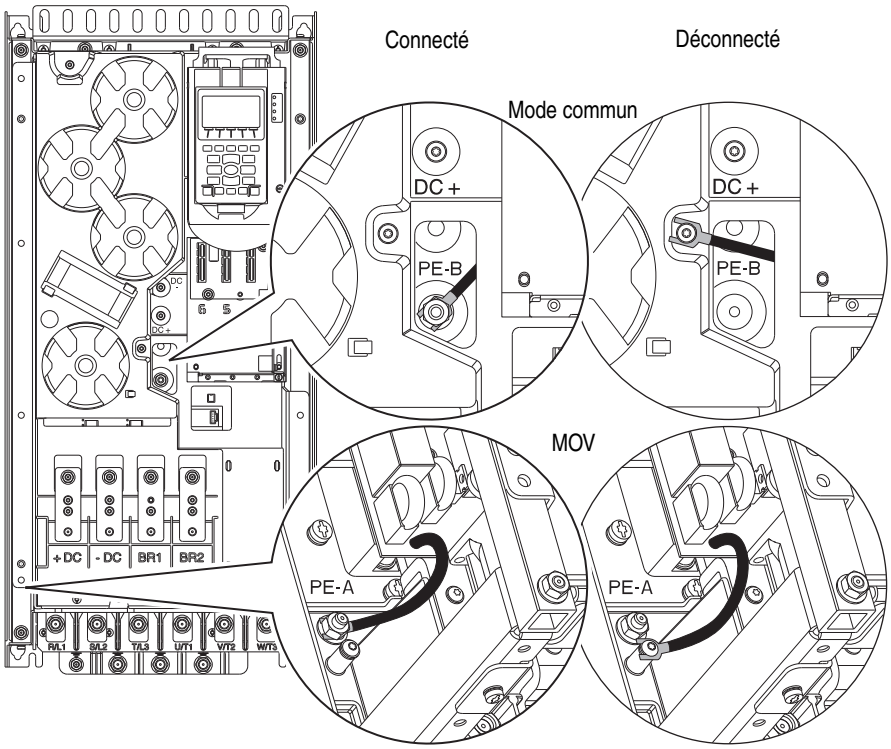


Retrait et stockage du fil de cavalier de l'alimentation

Les coffrets de tailles 6 et7 utilisent des fils de cavalier pour compléter une connexion électrique une fois installée. Installer ou retirer les fils de cavalier selon les recommandations du Tableau 1.J.

ATTENTION : un risque d'endommagement de l'équipement existe si les cavaliers ne sont pas correctement déconnectés. Pour les tailles 6 et 7, fixer le fil de cavalier déconnecté sur l'espaceur fourni.

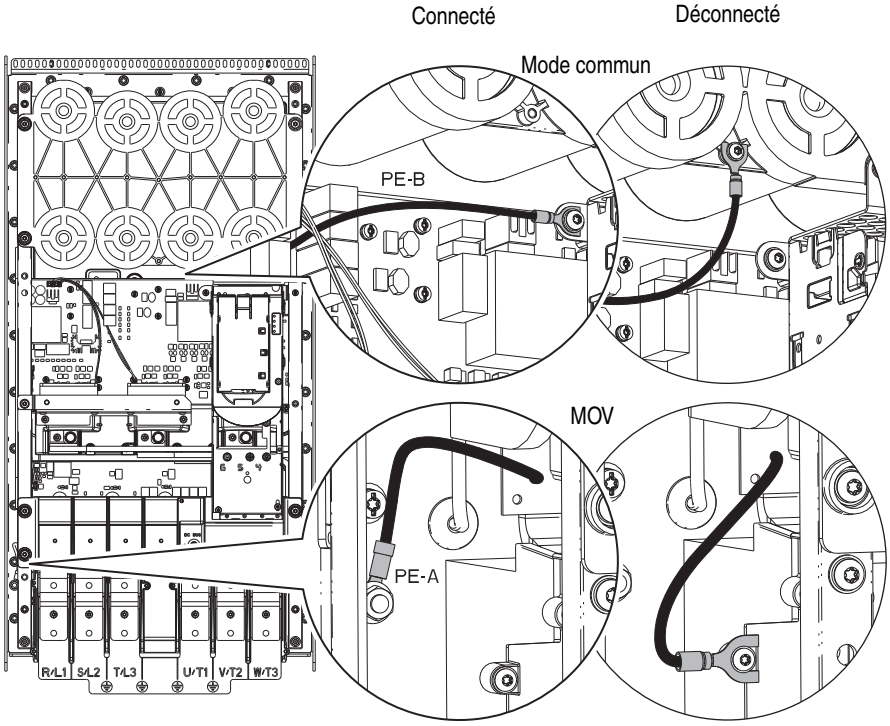
Figure 1.16 Emplacements du fil de cavalier pour la taille 6



Lorsque des fils de cavalier sont connectés :

- couple de serrage recommandé (vis et écrous) = 1,36 Nm (12,0 lb•in) ;
- douille hexagonale recommandée : 7 mm ;
- tournevis recommandé = Torx T20.

Figure 1.17 Emplacement du fil de cavalier pour la taille 7



Lorsque des fils de cavalier sont connectés :

- couple de serrage recommandé (vis et écrous) = 1,36 Nm (12,0 lb•in) ;
- douille hexagonale recommandée : 7 mm ;
- tournevis recommandé = Torx T20.

Câblage des E/S

Recommandations importantes concernant le câblages des E/S :

- utilisez toujours des conducteurs en cuivre ;
- un fil avec une isolation de 600 V ou supérieure est recommandé ;
- les fils de commande et de signal devront être séparés des câbles d'alimentation par au moins 0,3 mètre (1 pied) ;
- afin de maintenir la sécurité électrique pour tous les circuits basse tension auxquels a accès l'utilisateur (circuits ELV et PELV), les bornes d'E/S conçues pour une tension de 24 V ou inférieure ne doivent pas être connectées à un circuit ayant une tension supérieure ou à un circuit qui n'est pas isolé correctement des tensions dangereuses par une isolation double ou renforcée dans d'autres équipements ou câblages connectés ;
- afin de fournir une sécurité électrique pour les circuits d'E/S basse tension qui sont reliés à la terre (circuits PELV) auxquels a accès l'utilisateur, et qui peuvent être touchés simultanément, il faut prendre soin de fournir un lien commun à la terre pour tous les équipements connectés au variateur ;

Important : les bornes d'E/S repérées « (–) » ou « Common » ne sont pas reliées à la terre et sont conçues pour réduire notablement les interférences en mode commun. Mettre ces bornes à la terre peut provoquer des parasites sur le signal.

ATTENTION : un risque de blessures ou de dommages matériels existe lorsque l'on utilise des sources de tension bipolaires. Des parasites ou une dérive des circuits d'entrée sensibles peuvent provoquer des changements imprévisibles de vitesse et de sens de rotation du moteur. Utiliser les paramètres de commande de vitesse pour réduire la sensibilité de la source d'entrée.

Borniers d'E/S

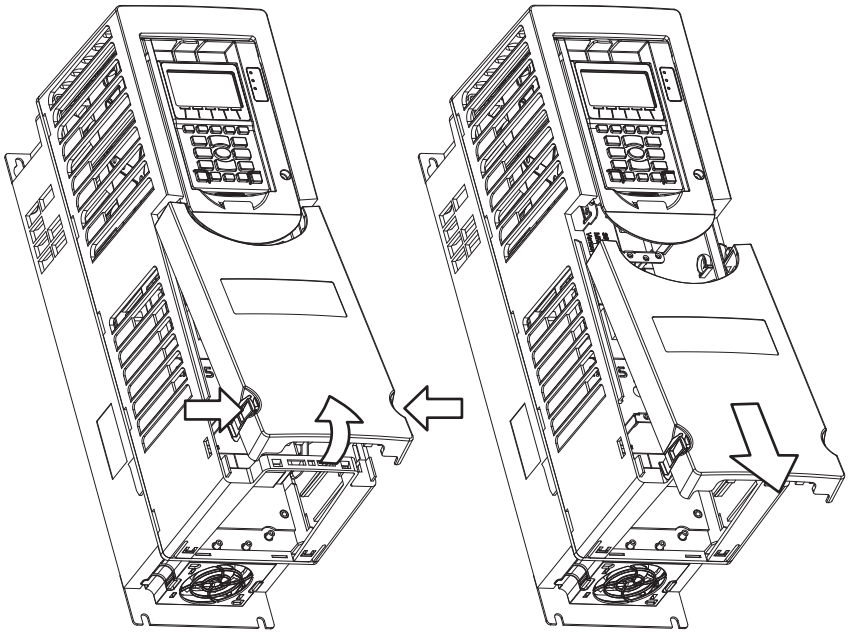
Tableau 1.K Caractéristiques du bornier d'E/S

Nom	Sections des conducteurs		Couple		Longueur dénudée
	Maximum	Minimum	Maximum	Recommandé	
Bornier TB2 du module de commande 753	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,3 mm^2 (AWG 28)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)
Borniers TB1 et TB3 du module de commande 753	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,3 mm^2 (AWG 28)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)
Bornier TB1 du module de commande 755	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,3 mm^2 (AWG 28)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)
Bornier TB1 du module d'E/S 755	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,3 mm^2 (AWG 28)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)
Bornier TB2 du module d'E/S 755	4,0 mm^2 (AWG 12)	0,25 mm^2 (AWG 24)	0,5 Nm (4,4 lb•in)	0,4 Nm (3,5 lb•in)	7 mm (0,28 in.)
Arrêt sécurisé du couple	0,8 mm^2 (AWG 18)	0,3 mm^2 (AWG 28)	–		10 mm (0,39 in.)
Codeur incrémental unique	0,8 mm^2 (AWG 18)	0,3 mm^2 (AWG 28)	–		10 mm (0,39 in.)
Borniers TB1 et TB2 de la surveillance de vitesse de sécurité	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,25 mm^2 (AWG 24)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)
Codeur incrémental double	0,8 mm^2 (AWG 18)	0,3 mm^2 (AWG 28)	–		10 mm (0,39 in.)
Module de retour universel	0,8 mm^2 (AWG 18)	0,3 mm^2 (AWG 28)	–		10 mm (0,39 in.)
Bornier TB1 de l'alimentation auxiliaire	2,5 mm^2 (AWG 14)	0,3 mm^2 (AWG 28)	0,25 Nm (2,2 lb•in)	0,2 Nm (1,8 lb•in)	6 mm (0,24 in.)

Accès à l'interface opérateur du variateur

1. Retirez le capot du variateur.

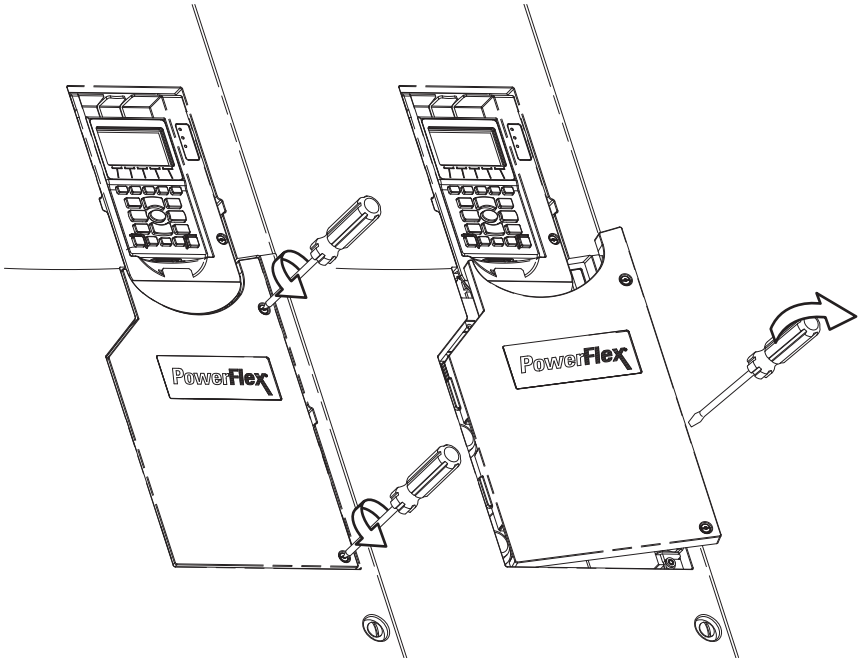
Tailles 2 à 5



– Enfoncez les pattes de verrouillage et dégagez le bas du capot.

– Tirez le capot vers le bas pour le retirer du châssis.

Tailles 6 et 7

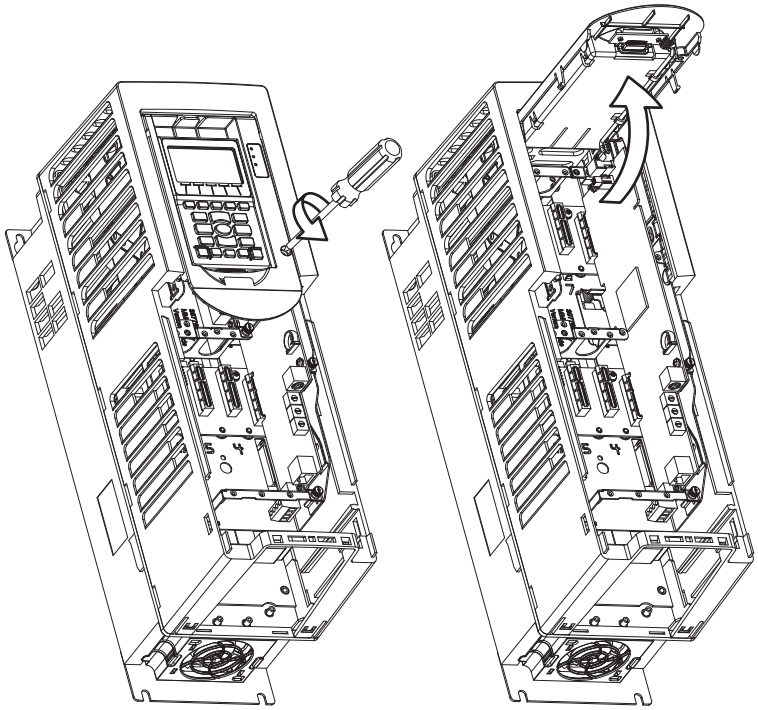


– Dévissez les vis de la porte.

– Soulevez doucement la porte pour la retirer.

2. Soulevez le berceau du module d'interface opérateur (IHM).

Tous coffrets



– Dévissez la vis qui maintient le berceau.

– Soulevez le berceau jusqu'à ce que le loquet soit engagé.

Carte de commande principale du PowerFlex 753

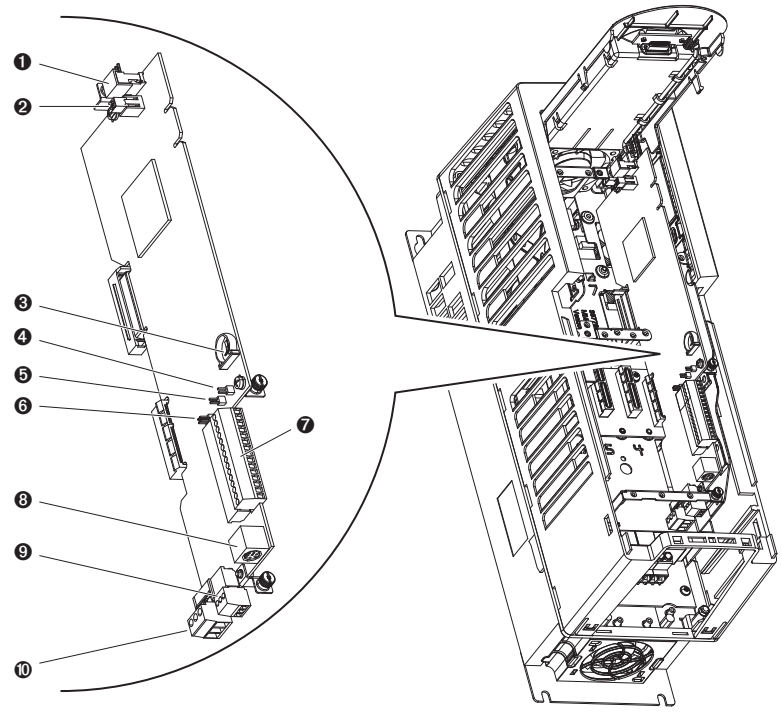


Tableau 1.L Description de la carte de commande principale du 753

N°	Nom	Description
❶	Connecteur de l'IHM	Connexion du port DPI 1 (berceau de l'IHM).
❷	Connecteur du ventilateur	Alimentation pour le ventilateur interne (tailles 2 & 3).
❸	Logement de la pile	La pile bouton CR1220 au lithium fournie par l'utilisateur alimente l'horloge temps réel (facultative, non fournie).
❹	Cavalier J1 VALIDATION	Cavalier de validation câblée. Retiré lorsqu'une configuration de validation câblée est utilisée.
❺	Cavalier J2 SECURITE	Cavalier de validation de la sécurité. Retiré lorsque l'option de sécurité est installée.
❻	Cavalier J4 Mode d'entrée	Cavalier de mode d'entrée. Sélection du mode tension ou du mode intensité.
❼	Bornier TB1	Bornier d'E/S.
❽	Port DPI 2	Connexion du câble pour l'IHM portative et distante en option.
❾	Bornier TB3	Bornier d'alimentation d'entrée TOR.
❿	Bornier TB2	Bornier de relais.

Tableau 1.M Cavalier J4 du mode d'entrée

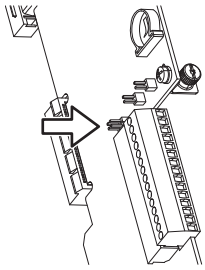
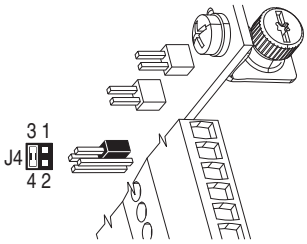
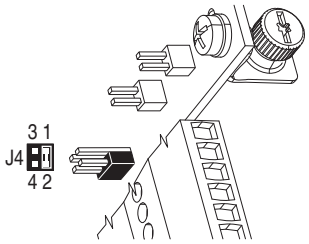
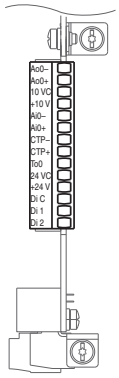
Position du cavalier	Mode tension	Mode courant
		

Tableau 1.N Description du bornier TB1



Borne	Nom	Description	Paramètre associé
Ao0–	Sortie ana. 0 (–)	Bipolaire, ±10 V, 11 bits plus signe, charge minimum de 2 kohms. 4–20 mA, 11 bits plus signe, charge maximum de 400 ohms.	
Ao0+	Sortie ana. 0 (+)		
10 VC	Commun 10 volts	Pour références (+) 10 volts. 2 kohms minimum.	
+10 V	Référence +10 volts		
Ai0–	Entrée ana. 0 (–)	(1) Isolée, bipolaire, différentielle, ±10 V, 11 bits plus signe, impédance d'entrée 88 kohms.	
Ai0+	Entrée ana. 0 (+)		
CTP–	CTP (–) du moteur	Dispositif de protection moteur (Coefficient de température positif).	
CTP+	CTP (+) du moteur		
T0	Sortie à transistor 0	Sortie de décharge ouverte, charge maximum 48 V c.c., 250 mA.	
24 VC	Commun 24 volts	Alimentation d'entrée logique fournie par le variateur. 150 mA maximum.	
+24 V	+24 V c.c.		
Di C	Commun de l'entrée TOR	24 V c.c. – isolation opto-électrique. Etat bas : inférieur à 5 V c.c. Etat haut : supérieur à 20 V c.c.	
Di 1	Entrée TOR 1		
Di 2	Entrée TOR 2		

(1) Isolation différentielle – La source externe doit être maintenue à un niveau inférieur à 160 V par rapport à la terre PE. L'entrée fournit une immunité élevée en mode commun.

Remarque : les exemples de câblage du bornier d'E/S TB1 de la carte contrôle principale 753 commencent page 1-38.

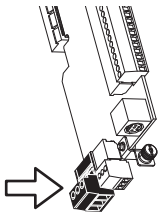
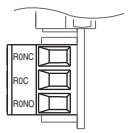


Tableau 1.O Description du bornier TB2

E/S version bloc	Borne	Nom	Description
	R0NC	Relais 0 N.F.	Contact normalement fermé pour le relais de sortie 0.
	R0C	Relais 0 commun	Commun du relais de sortie 0
	R0NO	Relais 0 N.O.	Contact normalement ouvert pour le relais de sortie 0.

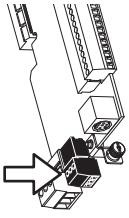
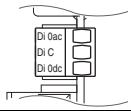


Tableau 1.P Description du bornier TB3

Bornier d'alimentation	Borne	Nom	Description
	Di 0dc	Entrée TOR 120 V c.a.	Connexions pour l'alimentation c.c.
	Di C	Commun de l'entrée TOR	Commun de l'entrée TOR
	Di 0ac	Entrée TOR 24 V c.c.	Connexions pour l'alimentation c.a.

Important : le raccordement aux connecteurs enfichables du bornier doit être renforcé par des attaches de câble ou par d'autres moyens afin d'éviter toute déconnexion involontaire.

Carte de commande principale du PowerFlex 755

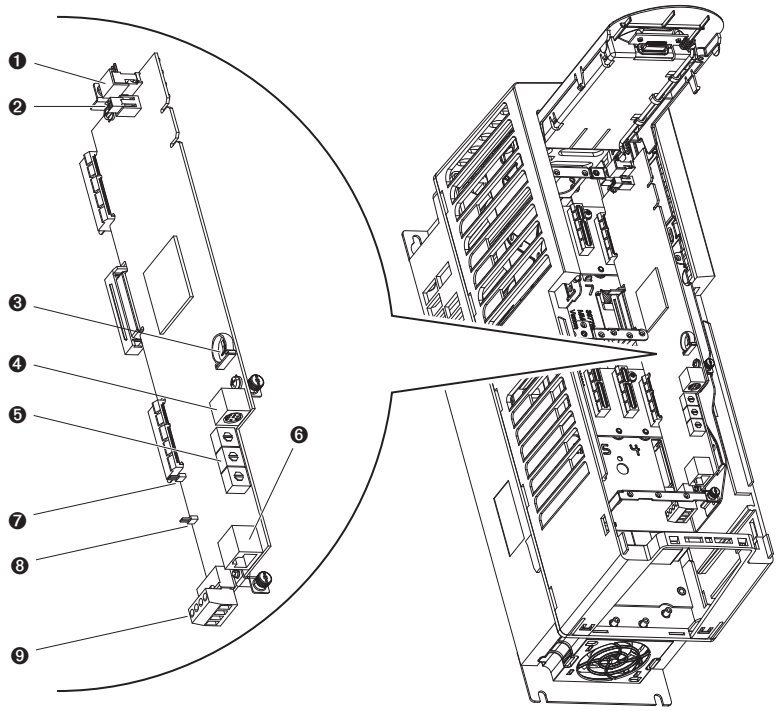


Tableau 1.Q Description de la carte de commande principale du 755

N°	Nom	Description
❶	Connecteur de l'IHM	Connexion du port DPI 1 (berceau de l'IHM).
❷	Connecteur du ventilateur	Alimentation pour le ventilateur interne (tailles 2 & 3).
❸	Logement de la pile	La pile bouton CR1220 au lithium fournie par l'utilisateur alimente l'horloge temps réel (facultative, non fournie).
❹	Port DPI 2	Connexion du câble pour l'IHM portative et distante en option.
❺	Sélecteur d'adresse EtherNet/IP (1) intégré	Sélecteur rotatif pour le réglage de l'octet de poids faible de l'adresse EtherNet (force l'adresse 192.168.1.xxx). Voir page 2-5 pour les instructions de réglage de l'adresse IP.
❻	Connecteur EtherNet/IP (1) intégré	Connexion du câble réseau.
❼	Cavalier J2 SECURITE	Cavalier de validation de la sécurité. Retiré lorsque l'option de sécurité est installée.
❽	Cavalier J1 VALIDATION	Cavalier de validation câblée. Retiré lorsqu'une configuration de validation câblée est utilisée.
❾	Bornier TB1	Bornier d'E/S.

(1) Voir la publication 750COM-UM001, « PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter User Manual ».

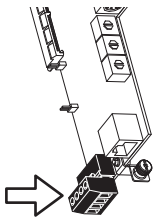
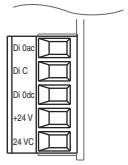


Tableau 1.R Description du bornier d'E/S TB1

E/S version bloc	Borne	Nom	Description
	Di 0ac	Entrée TOR 120 V c.a.	Connexions pour l'alimentation c.a.
	Di C	Commun de l'entrée TOR	Commun de l'entrée TOR
	Di 0dc	Entrée TOR 24 V c.c.	Connexions pour l'alimentation c.c.
	+24 V	Alimentation +24 volts	Connexions pour l'alimentation 24 V fournie par le variateur.
	24 VC	Commun 24 volts	

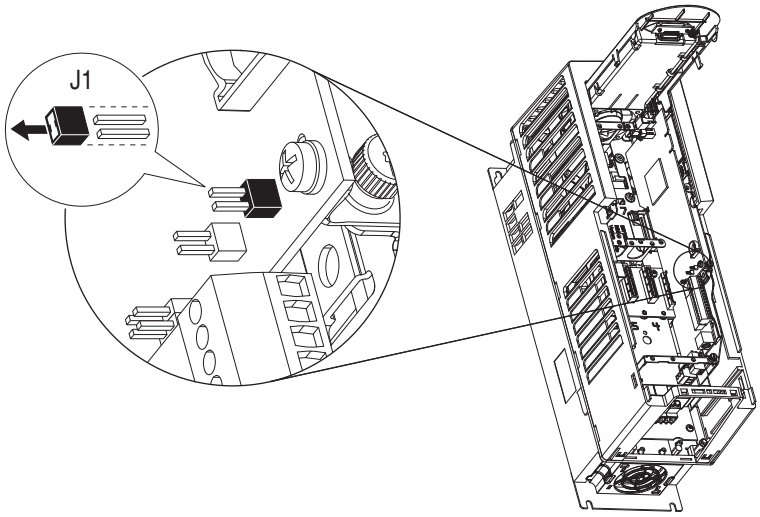
Important : le raccordement aux connecteurs enfichables du bornier doit être renforcé par des attaches de câble ou par d'autres moyens afin d'éviter toute déconnexion involontaire.

Circuit de validation câblée

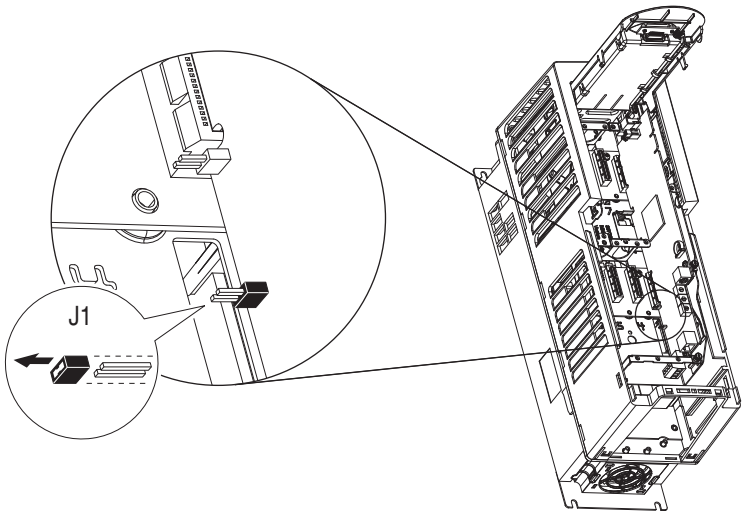
La carte de commande principale possède une entrée TOR pouvant être utilisée comme entrée programmable à usage général ou, en retirant un cavalier, configurée comme validation câblée dédiée, qui n'est pas affectée par les réglages des paramètres. Pour configurer l'entrée comme validation câblée dédiée, effectuez les étapes suivantes.

1. Accédez à l'interface opérateur comme décrit à partir de la page 1-29.
2. Localisez et retirez le cavalier J1 de validation sur la carte de commande principale (voir le schéma).

PowerFlex 753 – Localisation du cavalier J1



PowerFlex 755 – Localisation du cavalier J1

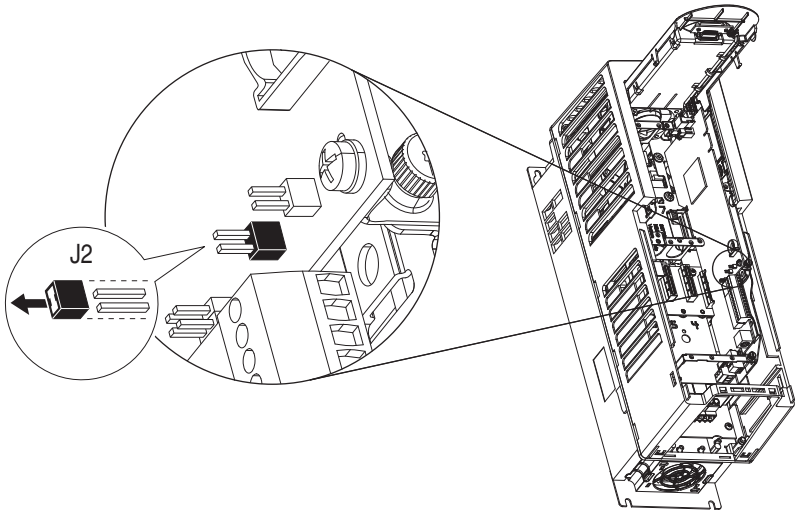


Circuit de validation de la sécurité

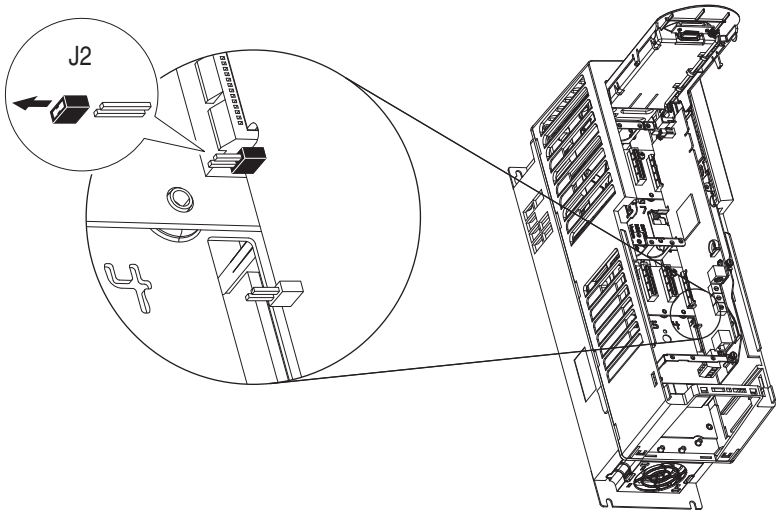
Le variateur est livré avec le cavalier de validation de la sécurité (J2 SAFETY) installé. Ce cavalier doit être retiré lorsque les options d'arrêt sécurisé du couple ou de surveillance de la vitesse sécurisée sont utilisées.

Important : si ce cavalier n'est pas retiré, un défaut se produit lorsque le variateur reçoit une commande de démarrage.

PowerFlex 753 – Localisation du cavalier J2

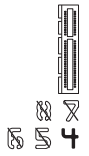


PowerFlex 755 – Localisation du cavalier J2



Installation du module d'option

Les emplacements de ports compatibles peuvent être restreints pour chaque module. Une icône avec le ou les numéro(s) de position est fournie pour indiquer quels ports pour module d'option sont compatibles. Par exemple, l'icône à droite indique que le module d'option n'est compatible qu'avec le port 4.

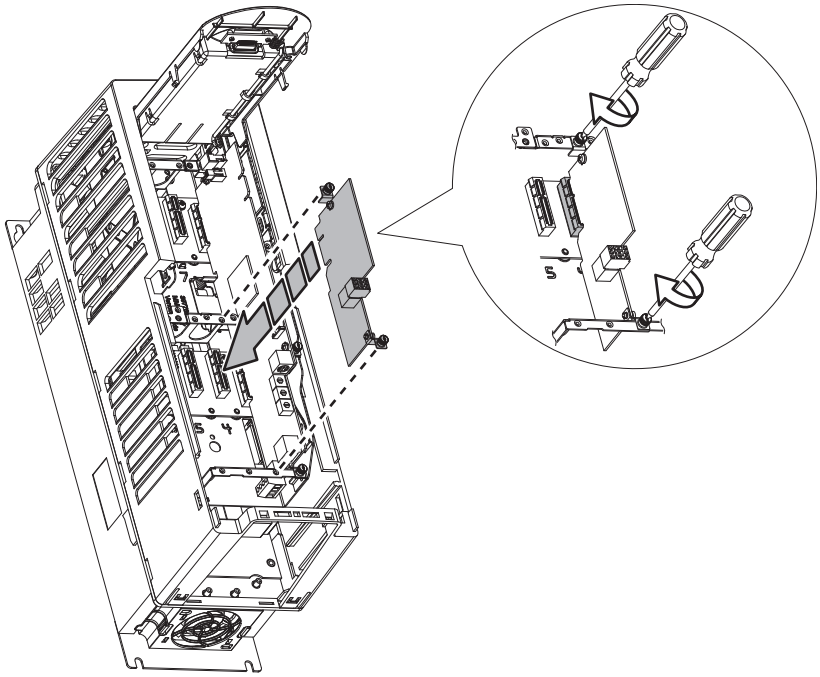


ATTENTION : un risque d'endommagement de l'équipement existe si un module d'option est installé ou retiré lorsque le variateur est sous tension. Pour éviter de l'endommager, vérifiez que la tension sur les condensateurs du bus est totalement déchargée et que toute alimentation de commande est coupée avant d'effectuer un travail sur le variateur. Vérifier la tension du bus c.c. sur le bornier de puissance en effectuant une mesure entre les bornes +c.c. et –c.c. (voir page 1-17 pour les localiser), entre la borne +c.c. et le châssis et entre la borne –c.c. et le châssis. La tension doit être nulle pour les trois mesures.

Pour installer un module d'option :

1. Enfoncez fermement le connecteur encartable du module dans le port désiré.
2. Serrez les vis de fixation située en haut et en bas.
   – Le couple de serrage recommandé est de 0,45 Nm (4,0 lb•in).
   – Tournevis recommandé : Torx T15.

   Important : ne serrez pas trop les vis de fixation.



Accès aux paramètres du module d'option

Voir Sélection d'un dispositif, page D-5 pour les consignes d'accès aux paramètres d'un module d'option.

Module d'E/S Série 750

20-750-2262C-2R
20-750-2262D-2R
20-750-2263C-1R2T

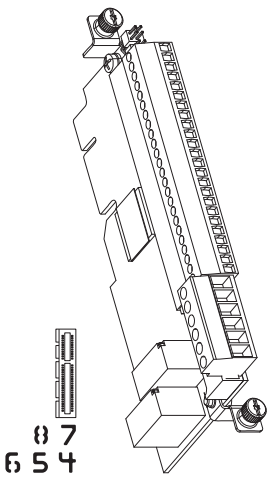


Tableau 1.S Cavaliers de mode d'entrée

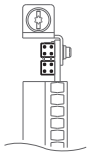
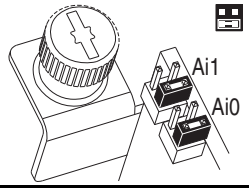
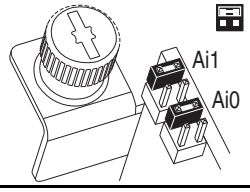
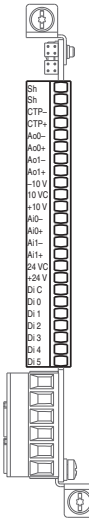
Position du cavalier	Mode tension	Mode courant
		

Tableau 1.T Description du bornier TB1



Borne	Nom	Description	Paramètre associé
Sh	Blindage	Point de raccordement pour les blindages de câble lorsqu'une plaque CEM ou une boîte de dérivation n'est pas installée.	
Sh			
CTP–	CTP (–) du moteur	Dispositif de protection moteur (coefficient de température positive).	40
CTP+	CTP (+) du moteur		
Ao0–	Sortie ana. 0 (–)	Bipolaire, ±10 V, 11 bits plus signe, charge minimum de 2 kohms. 4–20 mA, 11 bits plus signe, charge maximum de 400 ohms.	75
Ao0+	Sortie ana. 0 (+)		
Ao1–	Sortie ana. 1 (–)		85
Ao1+	Sortie ana. 1 (+)		
–10 V	Référence –10 volts	2 kohms minimum.	
10 VC	Commun 10 volts	Pour des références (–) et (+) 10 V.	
+10 V	Référence +10 volts	2 kohms minimum.	
Ai0–	Entrée ana. 0 (–)	(2)Isolée, bipolaire, différentielle, ±10 V, 11 bits plus signe, impédance d'entrée 88 kohms.	50, 70
Ai0+	Entrée ana. 0 (+)		
Ai1–	Entrée ana. 1 (–)		60, 70
Ai1+	Entrée ana. 1 (+)		
24 VC	Commun 24 volts	Alimentation d'entrée logique fournie par le variateur. 200 mA max.	
+24 V	+24 V c.c.		
Di C	Commun de l'entrée TOR	Commun pour les entrées TOR 0…5	
Di 0	Entrée TOR 0 (1)	24 V c.c. – isolation opto-électrique Etat bas : inférieur à 5 V c.c. Etat haut : supérieur à 20 V c.c. 11,2 mA c.c. 115 V c.a./c.c., 50/60 Hz – Isolation optoélectrique Etat bas : inférieur à 30 V c.a. Etat haut : supérieur à 100 V c.a.	1
Di 1	Entrée TOR 1 (1)		
Di 2	Entrée TOR 2 (1)		
Di 3	Entrée TOR 3 (1)		
Di 4	Entrée TOR 4 (1)		
Di 5	Entrée TOR 5 (1)		

(1) Les entrées TOR sont soit 24 V c.c. (2262C), soit 115 V c.a. (2262D) selon la référence du module. Vérifiez que la tension appliquée est correcte pour le module d'E/S.
(2) Isolation différentielle – La source externe doit être maintenue à un niveau inférieur à 160 V par rapport à la terre PE. L'entrée fournit une immunité élevée en mode commun.

Remarque : les exemples de câblage du bornier TB1 du module d'E/S Série 750 commencent page 1-41.

Tableau 1.U Description du bornier TB2 (2 sorties à relais : 2R)

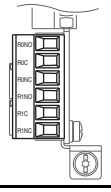
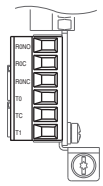
Sortie à relais	Borne	Nom	Description	Paramètre associé
	R0NO	Relais 0 N.O.	Sortie contact à relais Capacité nominale : 240 V c.a. ou 24 V c.c. = 2 A max. Inductive/Résistive	10
	R0C	Relais 0 commun		
	R0NC	Relais 0 N.F.		
	R1NO	Relais 1 N.O.		20
	R1C	Relais 1 commun		
	R1NC	Relais 1 N.F.		

Tableau 1.V Description du bornier TB2 (1 sortie à relais et 2 sorties à transistor : IR2T)

Sortie à relais	Borne	Nom	Description	Paramètre associé
	R0NO	Relais 0 N.O.	Sortie contact à relais Capacité nominale : 240 V c.a. ou 24 V c.c. = 2 A max. Inductive/Résistive	10
	R0C	Relais 0 commun		
	R0NC	Relais 0 N.F.		
	T0	Sortie à transistor 0	Sortie à transistor Capacité nominale : 24 V c.c. = 1 A max. Résistive	20
	TC	Commun de sortie à transistor		
	T1	Sortie à transistor 1		30

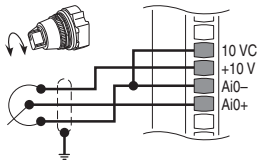
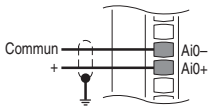
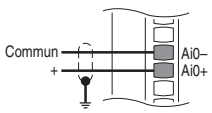
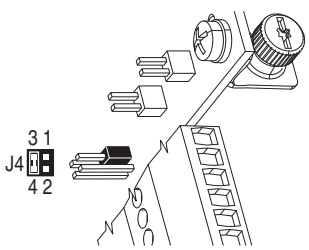
Descriptions des paramètres

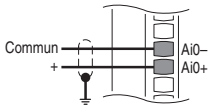
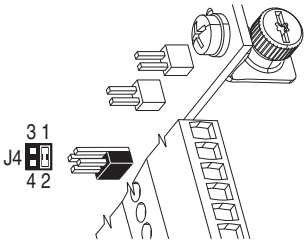
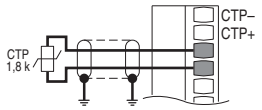
Les descriptions des paramètres du module d'E/S en option commencent page 3-137.

Exemples de câblage des E/S

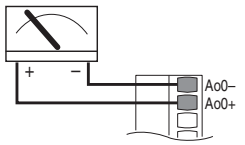
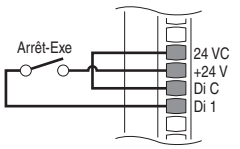
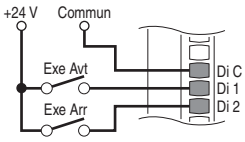
Important : le raccordement aux connecteurs enfichables du bornier doit être renforcé par des attaches de câble ou par d'autres moyens afin d'éviter toute déconnexion involontaire.

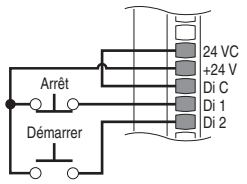
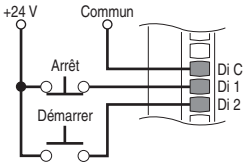
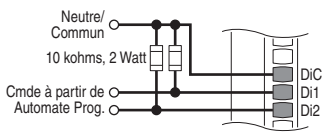
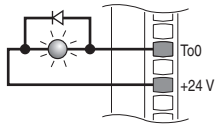
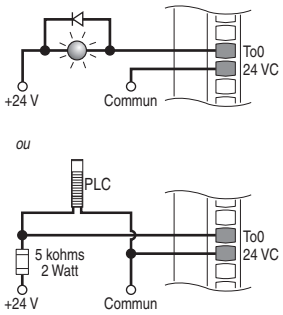
Exemples de câblage du bornier TB1 de la carte de commande principale 753

Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Potentiomètre de référence de vitesse unipolaire Pot. 10 kohms recommandé (2 kohms minimum)		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port 0 : P260 [Val En Analog0] • Régler la mise à l'échelle : Port 0 : P261 [En Anlg0Ht] = 10 volts Port 0 : P262 [En Anlg0Bs] = 0 volt Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port 0 : P260 [Val En Analog0] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée analogique de référence de vitesse bipolaire Entrée ±10 V		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 1, « Bipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port 0 : P260 [Val En Analog0] • Régler la mise à l'échelle : Port 0 : P261 [En Anlg0Ht] = +10 volts Port 0 : P262 [En Anlg0Bs] = –10 volt Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = +60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = –60 Hz • Voir les résultats : Port 0 : P260 [Val En Analog0] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée tension analogique de référence de vitesse unipolaire Entrée 0 à +10 V	 	• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port 0 : P260 [Val En Analog0] • Régler la mise à l'échelle : Port 0 : P261 [En Anlg0Ht] = 10 volts Port 0 : P262 [En Anlg0Bs] = 0 volt Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port 0 : P260 [Val En Analog0] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]

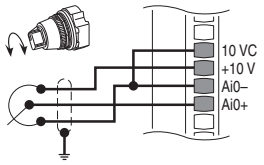
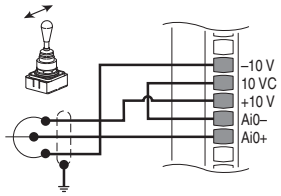
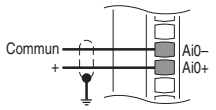
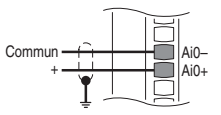
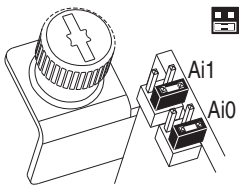
Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Entrée courant analogique de référence de vitesse unipolaire Entrée 0–20 mA	 	• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port 0 : P260 [Val En Analog0] • Régler la mise à l'échelle : Port 0 : P261 [En Anlg0Ht] = 20 mA Port 0 : P262 [En Anlg0Bs] = 0 mA Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port 0 : P260 [Val En Analog0] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée sonde CTP CTP nominal = 1,8 kohms Déclenchement CTP = 3,1 kohms Réinitialisation CTP = 2,2 kohms		• Configuration Port 0 : P250 [Config CTP] = 0 « Ignore », 1 « Alarm », 2 « Err min. », 3 « Err Arr RLib », 4 « Err Arr Prog » ou 5 « Err ArrLC » • Voir les résultats : Port 0 : P251 [Etat CTP]

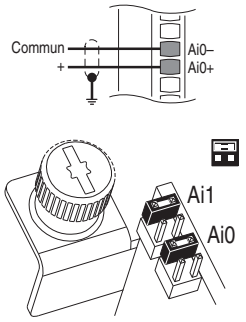
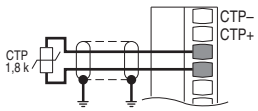
ATTENTION : pour éviter tout danger d'électrocution, le raccordement de la sonde de température du moteur nécessite une isolation double ou renforcée entre les parties sous tension du moteur et la sonde CTP.

Sortie tension analogique ±10 V, 0…20 mA bipolaire +10 V unipolaire		• Configuration Port 0 : P270 [Type Sor Analog], bit 0 = 0 • Sélection : Port 0 : P275 [Sélect Sor Anlg0] = Port 0 : P3 [Retr Vit Mot] • Régler la mise à l'échelle : Port 0 : P278 [LimHt Sor Anlg0] = 60 Hz Port 0 : P279 [LimBs Sor Anlg0] = 0 Hz Port 0 : P280 [Sor Anlg0 Ht]= 10 V/20 mA Port 0 : P281 [Sor Anlg0 Bs]= 0 V/0 mA • Voir les résultats : Port 0 : P277 [Dnée Sor Anlg0] Port 0 : P282 [Val Sor Anlg0]
Commande 2 fils sans inversion de sens Alimentation 24 V c.c. interne		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 2, « Désact MArr » • Configuration Port 0 : P150 [Config En Digit] = 1, « RUNNiveau » • Sélection : Port 0 : P163 [RUN ED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 1 = En TOR 1 • Voir les résultats : Port 0 : P220 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Commande 2 fils avec inversion Alimentation externe		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Configuration Port 0 : P150 [Config En Digit] = 1, « RUNNiveau » • Sélection : Port 0 : P164 [MarcheAv EnDig] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 1 = En TOR 1 Port 0 : P165 [MarcheAr EnDig] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 2 = En TOR 2 • Voir les résultats : Port 0 : P220 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]

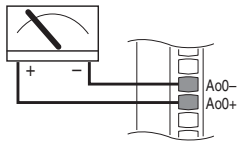
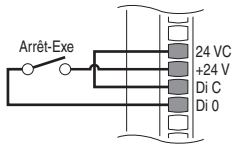
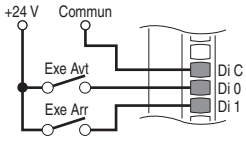
Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Commande 3 fils Alimentation interne		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 1 = En TOR 1 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 2 = En TOR 2 • Voir les résultats : Port 0 : P220 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Commande 3 fils Alimentation externe		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 1 = En TOR 1 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 2 = En TOR 2 • Voir les résultats : Port 0 : P220 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Entrée TOR Module de sortie PLC		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 1 = En TOR 1 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port 0 : P220 [État En TOR], bit 2 = En TOR 2 • Voir les résultats : Port 0 : P220 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Sortie TOR Alimentation interne		• Sélection : Port 0 : P240 [Sélect ST0] = Port 0 : P935 [Etat Variat 1], bit 7 = Erreur • Voir les résultats : Port 0 : P225 [État Sor TOR]
Sortie TOR Alimentation externe		

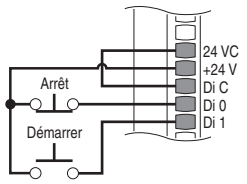
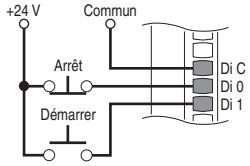
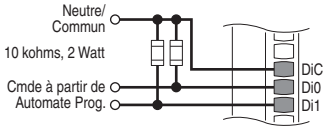
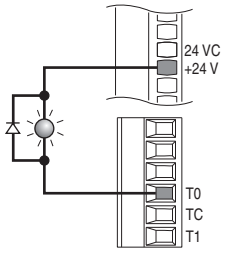
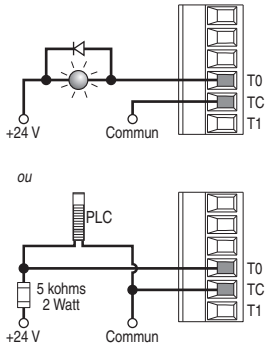
Exemples de câble du bornier TB1 du module d'E/S Série 750

Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Potentiomètre de référence de vitesse unipolaire Pot. 10 kohms recommandé (2 kohms minimum)		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P61 [En Anlg1Ht] = 10 volts Port X (module d'E/S) : P62 [En Anlg1Bs] = 0 volt Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Manipulateur de référence de vitesse bipolaire Entrée ±10 V		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 1, « Bipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P61 [En Anlg1Ht] = +10 volts Port X (module d'E/S) : P62 [En Anlg1Bs] = –10 volts Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = +60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = –60 Hz • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée analogique de référence de vitesse bipolaire Entrée ±10 V		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 1, « Bipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P61 [En Anlg1Ht] = +10 volts Port X (module d'E/S) : P62 [En Anlg1Bs] = –10 volts Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = +60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = –60 Hz • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée tension analogique de référence de vitesse unipolaire Entrée 0 à +10 V	 	• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P61 [En Anlg1Ht] = 10 volts Port X (module d'E/S) : P62 [En Anlg1Bs] = 0 volt Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]

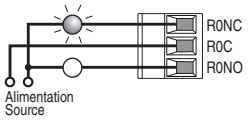
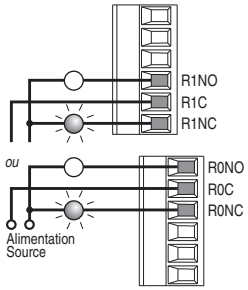
Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Entrée courant analogique de référence de vitesse unipolaire Entrée 0–20 mA		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Sélection : Port 0 : P545 [Sél Réf Vites A] = Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P61 [En Anlg1Ht] = 20 mA Port X (module d'E/S) : P62 [En Anlg1Bs] = 0 mA Port 0 : P547 [RefVitA AnlgHaut] = 60 Hz Port 0 : P548 [RefVitA AnlgBas] = 0 Hz • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P60 [Val En Analog1] Port 0 : P592 [RéfVit sélctnée]
Entrée sonde CTP CTP nominal = 1,8 kohms Déclenchement CTP = 3,1 kohms Réinitialisation CTP = 2,2 kohms		• Configuration Port X (module d'E/S) : P40 [Config CTP] = 0 « Ignore », 1 « Alarm », 2 « Err min. », 3 « Err Arr RLib », 4 « Err Arr Prog » ou 5 « Err ArrLC » • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P41 [État CTP] Port X (module d'E/S) : P42 [Val Brute CTP]

ATTENTION : pour éviter tout danger d'électrocution, le raccordement de la sonde de température du moteur nécessite une isolation double ou renforcée entre les parties sous tension du moteur et la sonde CTP.

Sortie tension analogique ±10 V, 0…20 mA bipolaire +10 V unipolaire		• Configuration Port X (module d'E/S) : P70 [Type Sor Analog], bit 0 = 0 • Sélection : Port X (module d'E/S) : P75 [Sélect Sor Anlg0] = Port 0 : P3 [Retr Vit Mot] • Régler la mise à l'échelle : Port X (module d'E/S) : P78 [LimHt Sor Anlg0] = 60 Hz Port X (module d'E/S) : P79 [LimBs Sor Anlg0] = 0 Hz Port X (module d'E/S) : P80 [Sor Anlg0 Ht] = 10 V/20 mA Port X (module d'E/S) : P81 [Sor Anlg0 Bs] = 0 V/0 mA • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P77 [Dnée Sor Anlg0] Port X (module d'E/S) : P82 [Val Sor Anlg0]
Commande 2 fils sans inversion de sens Alimentation 24 V c.c. interne		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 2, « Désact MArr » • Configuration Port 0 : P150 [Config En Digit] = 1, « RUNNiveau » • Sélection : Port 0 : P163 [RUN ED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 0 = Entrée 0 • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Commande 2 fils avec inversion Alimentation externe		• Définir le mode du sens de rotation : Port 0 : P308 [Mode Sens Rot] = 0, « Unipolar » • Configuration Port 0 : P150 [Config En Digit] = 1, « RUNNiveau » • Sélection : Port 0 : P164 [MarcheAv EnDig] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 0 = Entrée 0 Port 0 : P165 [MarcheAr EnDig] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 1 = Entrée 1 • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]

Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Commande 3 fils Alimentation interne		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 0 = Entrée 0 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 1 = Entrée 1 • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Commande 3 fils Alimentation externe		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 0 = Entrée 0 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 1 = Entrée 1 • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Entrée TOR Module de sortie PLC		• Sélection : Port 0 : P158 [ArrêtED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 0 = Entrée 0 Port 0 : P161 [Démar ED] = Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR], bit 1 = Entrée 1 • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P1 [État En TOR] Port 0 : P935 [Etat Variat 1]
Sortie TOR Alimentation interne		• Sélection : Port X (module d'E/S) : P20 [Sélect ST0] = Port 0 : P935 [Etat Variat 1], bit 7 = Erreur • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P5 [État Sor TOR]
Sortie TOR Alimentation externe		

Exemples de câbles de relais

Entrée/Sortie	Exemple de connexion	Modifications de paramètre requises
Sortie à relais Alimentation externe	Carte contrôle principale du 753 	• Sélection : Port 0 : P230 [Sélect RS0] = Port 0 : P935 [Etat Variat 1], bit 7 = Erreur • Voir les résultats : Port 0 : P225 [État Sor TOR]
	Module d'E/S Série 750 	• Sélection : Port X (module d'E/S) : P10 [Sélect RS0] = Port 0 : P935 [Etat Variat 1], bit 7 = Erreur • Voir les résultats : Port X (module d'E/S) : P5 [État Sor TOR]

Module d'arrêt sécurisé du couple en option

L'option d'arrêt sécurisé du couple n'est qu'un composant dans un système de commande de sécurité. Tous les composants du système doivent être choisis et utilisés correctement pour atteindre le niveau de sécurité opérationnelle désiré. Pour des informations détaillées sur la façon d'utiliser cette option, voir la publication 750-UM002, « PowerFlex 750-Series Safe Torque Off User Manual ».

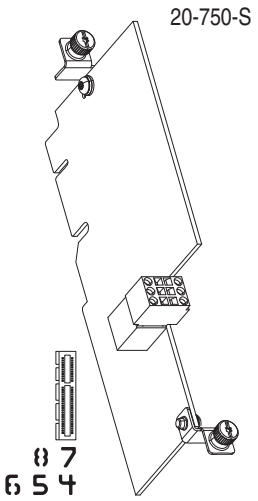
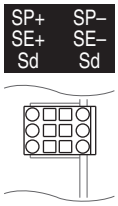
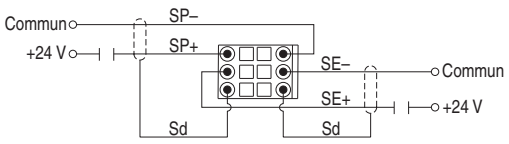


Tableau 1.W Description du bornier TB2



Borne	Nom	Description
SP+	Alimentation de sécurité +24 V	Alimentation 24 volts fournie par l'utilisateur. Généralement 45 mA.
SP–	Commun de l'alimentation de sécurité	
SE+	Alimentation de validation +24 V	Alimentation 24 volts fournie par l'utilisateur. Généralement 25 mA.
SE–	Commun de validation de sécurité	
Sd	Blindage	Point de raccordement pour les blindages de câble lorsqu'une plaque CEM ou une boîte de dérivation n'est pas installée.
Sd	Blindage	

Entrée de sécurité	Exemple de connexion
Alimentation	

Remarques pour l'installation

1. Vérifiez que le cavalier de validation de la sécurité (J2 SECURITE) est retiré.
2. Vérifiez que le cavalier de validation câblée (J1 VALIDATION) est installé. Dans le cas contraire, le variateur se met en défaut lorsqu'une commande de démarrage est générée.

Module codeur de retour universel en option

Voir le Annexe E.

Modules codeur incrémental en option

Voir le Annexe F.

Module de surveillance de la vitesse de sécurité en option

L'option de surveillance de la vitesse de sécurité n'est qu'un composant dans un système de commande de sécurité. Tous les composants du système doivent être choisis et utilisés correctement pour atteindre le niveau de sécurité opérationnelle désiré. Pour des informations détaillées sur l'utilisation de cette option, voir la publication 750-RM001, « Safe Speed Monitor Option Module for PowerFlex 750-Series AC Drives Safety Reference Manual ».

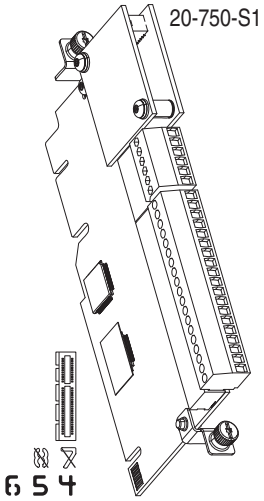
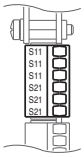
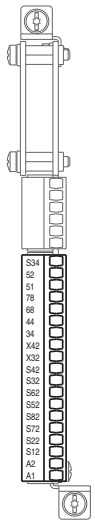


Tableau 1.X Description du bornier TB1

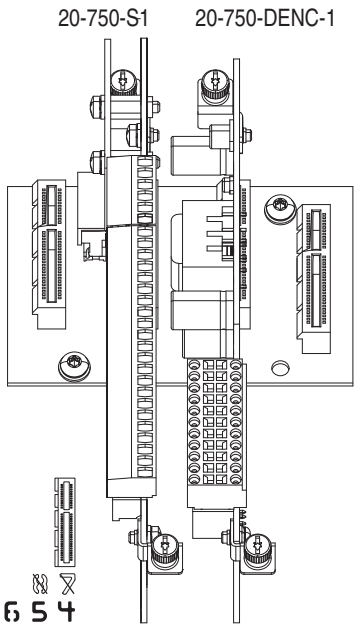


Borne	Nom	Nom du signal	Description
S11	Pto0	TEST_OUT_0	Source du test par impulsion pour les entrées de sécurité.
S11			
S11			
S21	Pto1	TEST_OUT_1	Source du test par impulsion pour les entrées de sécurité.
S21			
S21			

Tableau 1.Y Description du bornier TB2



Borne	Nom	Description	Paramètre associé
S34	Res0	Réinitialisation.	
52	Dco1	Sortie de commande de porte. Active le test par impulsion.	74
51	Dco0		
78	Slo1	Sortie de vitesse de sécurité limitée. Active le test par impulsion.	73
68	Slo0		
44	Sso1	Sortie d'arrêt sécurisé. Active le test par impulsion.	72
34	Sso0		
X42	Lmi1	Entrée de surveillance du verrouillage.	60
X32	Lmi0		
S42	Dmi1	Entrée de surveillance de la porte.	58
S32	Dmi0		
S62	Sli1	Entrée de vitesse de sécurité limitée.	52
S52	Sli0		
S82	Esm1	Activation d'entrée de surveillance de commutateur.	54
S72	Esm0		
S22	Ssi1	Entrée d'arrêt sécurisé.	44
S12	Ssi0		
A2	24 VC	24 V c.c. fourni par l'utilisateur. Le module ne fonctionne pas sans ces connexions.	
A1	+24 V		



Remarques pour l'installation

1. Vérifiez que le cavalier de validation de la sécurité (J2 SECURITE) est retiré.
2. Vérifiez que le cavalier de validation câblée (J1 VALIDATION) est installé. Dans le cas contraire, le variateur se met en défaut lorsqu'une commande de démarrage est générée.

Important : lorsque l'option de surveillance de la vitesse de sécurité est utilisée avec l'option de codeur incrémental double, (Annexe F), les deux modules doivent être installés sur le même bus intermodules (ports 6, 5, 4).

Descriptions des paramètres

Les descriptions des paramètres du module de surveillance de la vitesse de sécurité en option commencent page 3-148.

Module d'alimentation auxiliaire en option

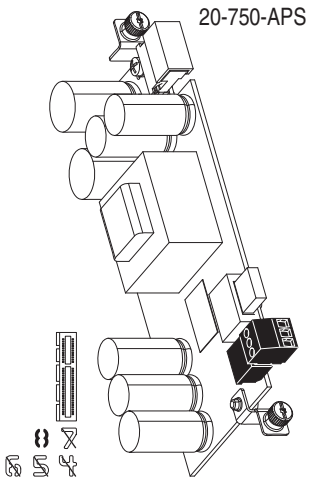
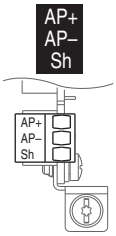


Tableau 1.Z Description du bornier TB1

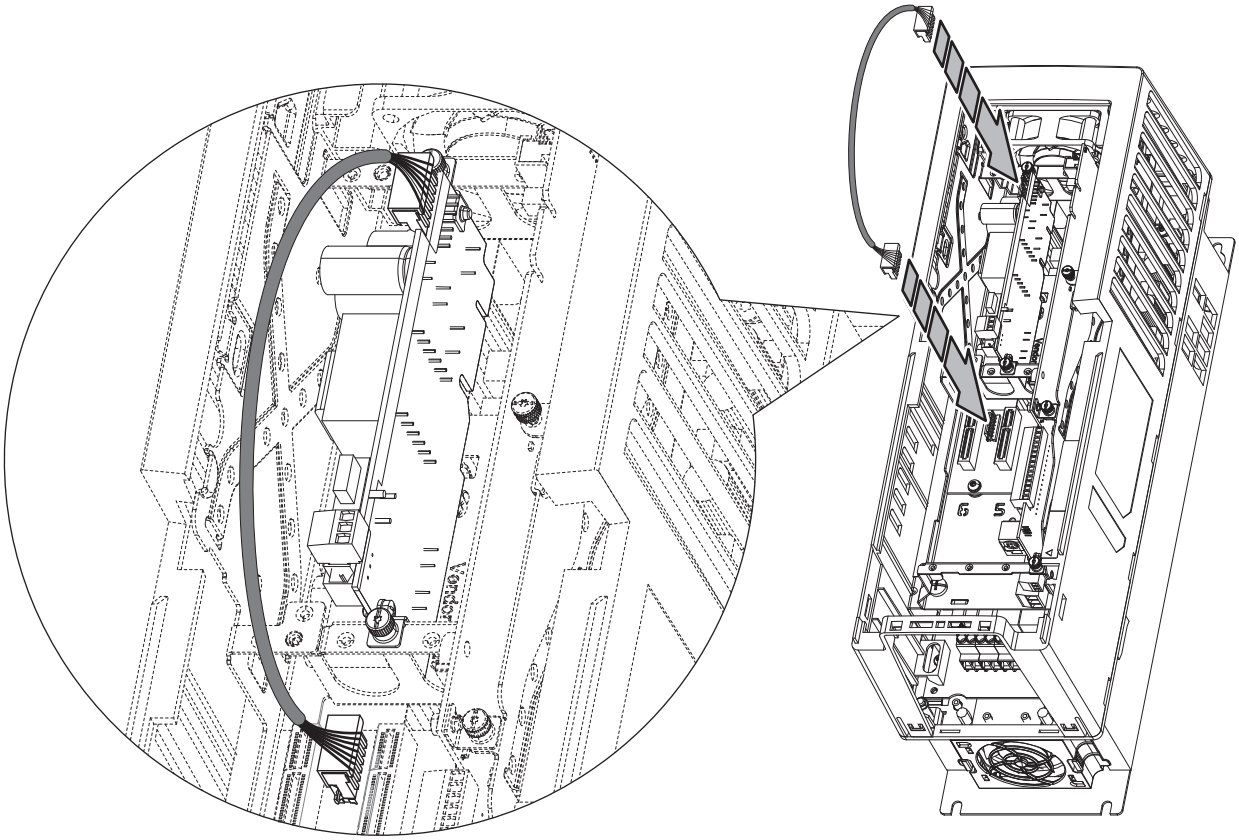


Borne	Nom	Description
AP+	Alimentation auxiliaire +24 V	Connexions pour alimentation 24 V/3 A fournie par l'utilisateur.
AP–	Commun d'alimentation auxiliaire	
Sh	Blindage	Point de raccordement pour les blindages de câble lorsqu'une plaque CEM ou une boîte de dérivation n'est pas installée.

Important : le module d'alimentation auxiliaire en option peut être installé dans n'importe quel port pour option. En raison de sa taille, le module dépasse et bloque le port adjacent. Il est donc recommandé de l'installer dans le port 8.

Un câble de raccordement est fourni avec les modules d'alimentation auxiliaire en option pour leur utilisation avec les variateurs PowerFlex 753. Le câble est utilisé pour raccorder un module au bus intermodules lorsqu'il est installé sur les supports supérieurs de l'interface opérateur. Le câble de raccordement n'est pas utilisé avec les variateurs PowerFlex 755.

Figure 1.18 Installation de l'alimentation auxiliaire dans les variateurs 753



Module DeviceNet en option

Pour des informations complètes sur le module DeviceNet, voir la publication 750COM-UM002, « PowerFlex 750-Series Drive DeviceNet Option Module User Manual ».

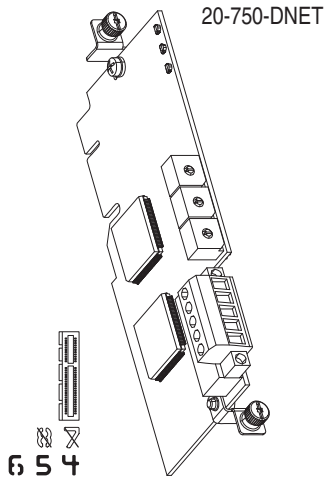
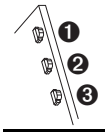
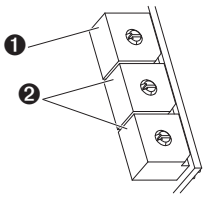


Tableau 1.AA Indication des voyants du module DeviceNet



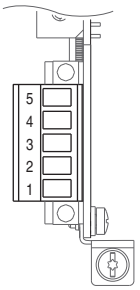
Voyant	Nom	Description
❶	Port	Etat de la connexion DPI
❷	MOD	Etat du module en option
❸	NET A	Etat DeviceNet

Tableau 1.AB Sélecteurs rotatifs du module DeviceNet



Sélecteur	Nom	Description
❶	Sélecteur de vitesse de transmission	Règle la vitesse de transmission DeviceNet à laquelle le module communique.
❷	Sélecteurs d'adresse de station	Règle l'adresse de station du module.

Tableau 1.AC Description du bornier TB1



Borne	Couleur	Signal	Fonction
5	Rouge	V+	Alimentation
4	Blanc	CAN_H	Signal haut
3	Dénudé	Blindage	Blindage
2	Bleu	CAN_L	Signal bas
1	Noir	V–	Commun

Module ControlNet en option

Pour des informations complètes sur le module ControlNet, voir la publication 750COM-UM003, « PowerFlex 20-750-CNETC Coaxial ControlNet Option Module User Manual ».

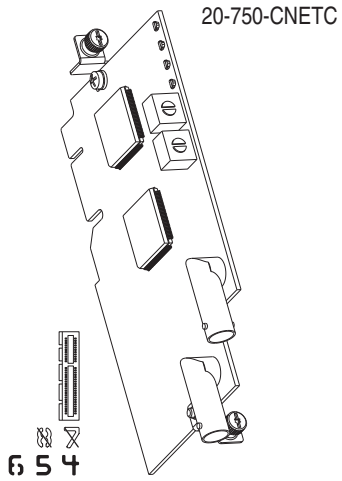
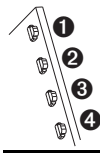
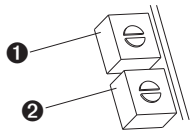


Tableau 1.AD Indication des voyants du module ControlNet



Voyant	Nom	Description
❶	Port	Etat de la connexion DPI
❷	MOD	Etat du module en option
❸	NET A	Etat de la voie A ControlNet
❹	NET B	Etat de la voie B ControlNet

Tableau 1.AE Sélecteurs rotatifs du module ControlNet

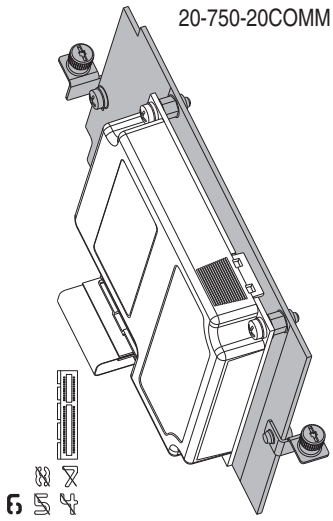


Sélecteur	Nom	Description
❶	Sélecteur des dizaines	Règle l'adresse de station du module.
❷	Sélecteur des unités	

Tableau 1.AF Fiches coaxiales

Fiche	Nom	Description
❶	Voie A	Connexion BNC de la voie A vers le réseau.
❷	Voie B	Connexion BNC de la voie B (redondante) vers le réseau.

Support 20-COMM



Permet d'utiliser certains adaptateurs 20-COMM avec les variateurs PowerFlex Série 750. Voir le Tableau 1.AG.

Reportez-vous à la publication 750COM-IN001 pour les consignes d'installation d'un adaptateur 20-COMM sur le support 20-COMM.

Tableau 1.AG Compatibilité de l'adaptateur réseau 20-COMM-* avec les variateurs Série 750

Type d'adaptateur	Accès aux ports 2, 3 et 6 pour les connexions d'E/S (messagerie implicite et explicite)	Accès aux dispositifs des ports 7 à 14	Accepte les profils complémentaires de variateur	Prend en charge les langues asiatiques (5)
20-COMM-B BACnet MS/TP	Non			
20-COMM-C ControlNet (Coax)	✓ (1)	✓ v3.001 (3)	✓ (4)	✓ v3.001 (3)
20-COMM-D DeviceNet		✓ v2.005 (3)	Non	
20-COMM-E EtherNet/IP		✓ v4.001 (3)	✓ (4)	✓ v4.001 (3)
20-COMM-H RS-485 HVAC	✓ (2)	Non		
20-COMM-I Interbus	✓ (1)			
20-COMM-K CANopen				
20-COMM-L LonWorks	Non			
20-COMM-M Modbus/TCP	✓ (1)	✓ v2.001 (3)	Non	✓ v2.001 (3)
20-COMM-P Profibus DP		Non		
20-COMM-Q ControlNet (Fibre)		✓ v3.001 (3)	✓ (4)	✓ v3.001 (3)
20-COMM-R E/S décentralisées		Non		
20-COMM-S RS-485 DF1				

(1) L'automate doit pouvoir lire/écrire des valeurs à virgule flottante de 32 bits (REAL).
(2) Ne fonctionne que dans le mode Modbus RTU.
(3) Requiert cette version de firmware pour l'adaptateur ou supérieure.
(4) Requiert la version de firmware v1.05 ou supérieure des profils complémentaires du variateur pour RSLogix 5000, v16 ou supérieure.
(5) Chinois, japonais et coréen pris en charge au moment de la publication.

Conformité CE

La conformité avec la directive Basse Tension et la directive CEM (compatibilité électromagnétique) a été prouvée à partir des normes européennes (EN) harmonisées, publiées au Journal Officiel de la Communauté Européenne. Les variateurs PowerFlex Série 750 sont conformes aux normes européennes ci-dessous lorsque leur installation est réalisée en respectant les consignes données dans la notice d'installation des variateurs c.a. PowerFlex Série 750 et dans le présent manuel.

Les formulaires de déclaration de conformité CE sont disponibles en ligne sur le site : **www.rockwellautomation.com/products/certification/**

Directive Basse Tension (2006/95/EC)

- EN 61800-5-1 Entraînements électriques de puissance à vitesse variable – Partie 5-1 : Exigences de sécurité – Electrique, thermique et énergétique.

Directive CEM (2004/108/EC)

- EN 61800-3 Entraînements électriques de puissance à vitesse variable – Partie 3 : Norme de produit relative à la CEM comprenant des méthodes d'essais spécifiques.

Remarques générales

- Pour être conformes à la norme CE, les variateurs doivent être installés en respectant les exigences des normes EN 61800-5-1 et EN 61800-3 indiquées dans ce document.
- Les variateurs c.a. PowerFlex Série 750 sont conformes à la norme CEM EN 61800-3 lorsqu'ils sont installés en respectant les bonnes pratiques de la CEM et selon les instructions fournies dans ce document. Cependant, de nombreux facteurs peuvent avoir une influence sur la conformité à la CEM d'une machine ou d'une installation, et la conformité du variateur n'assure pas la conformité de toutes les applications.
- Les variateurs PowerFlex Série 750 ne sont pas prévus pour être utilisés sur les réseaux basse tension publics qui alimentent les maisons individuelles. En l'absence de mesures d'atténuation, des perturbations dues aux fréquences radio-électriques sont à prévoir s'ils sont utilisés sur de tels réseaux. En plus des exigences d'installation décrites dans ce document, la personne chargée de l'installation doit prendre des mesures, telles que l'installation de filtres de ligne et d'armoires supplémentaires, afin de prévenir les perturbations.
- Les exigences relatives aux mesures d'atténuation complémentaires associées aux limites d'émission de fréquences élevées sont indiquées dans le Tableau 1.AH.

- Les variateurs PowerFlex Série 750 génèrent un courant harmonique dans le système d'alimentation c.a. Lors d'une utilisation sur un réseau basse tension public, la personne chargée de l'installation ou l'utilisateur doit s'assurer que les exigences imposées par l'exploitant du réseau de distribution sont respectées. Il peut être nécessaire de consulter l'exploitant du réseau et Rockwell Automation.

ATTENTION : les variateurs PowerFlex Série 750 produisent un courant c.c. dans le conducteur de mise à la terre qui peut réduire la capacité des interrupteurs différentiels ou des appareils de surveillance du courant différentiel de type A ou AC afin de fournir une protection pour les autres équipements de l'installation.

Exigences d'installation associées à la norme EN 61800-5-1 et à la Directive Basse Tension

- Les variateurs PowerFlex Série 750 de classe 600 V et 690 V sont prévus pour être conformes à la norme CE uniquement s'ils NE SONT PAS raccordés à des systèmes avec mise à la terre dite « corner-earthed » dans lesquels l'une des trois phases de l'alimentation a été mise à la terre.
- Les variateurs PowerFlex Série 750 jusqu'à 480 V sont conformes à la Directive basse tension européenne lorsqu'ils sont utilisés sur un système d'alimentation dit « corner-earthed » ainsi que sur tout autre système d'alimentation courant à une altitude ne dépassant pas 2 000 m (6 562 ft).
- Lorsqu'ils sont utilisés à une altitude comprise entre 2 000 m (6 562 ft) et 4 865 m (15 961 ft), les variateurs PowerFlex Série 750 jusqu'à 480 V ne peuvent pas être alimentés par une alimentation dite « corner-earthed » si l'on veut maintenir la conformité avec la Directive basse tension européenne.
- Les variateurs livrés en boîtier IP54, NEMA/UL Type 12 sont conformes à la Directive basse tension européenne lorsqu'ils sont installés dans des environnements avec une pollution de niveau 1 à 4. Tous les autres types de boîtiers doivent être installés dans des environnements avec une pollution de niveau 1 à 2 pour être conformes à la Directive basse tension européenne. Les caractéristiques de classement des différents niveaux de pollution sont indiquées page A-7.
- Les variateurs NEMA/UL de type ouvert et avec bride de montage doivent être installés dans un coffret auxiliaire ou équipés avec un « kit NEMA Type 1 » pour être conformes à la norme CE en ce qui concerne la protection contre les chocs électriques.
- Les variateurs PowerFlex Série 750 produisent un courant de fuite dans le conducteur de mise à la terre qui dépasse 3,5 mA c.a. et/ou 10 mA c.c. La section minimale utilisée pour le conducteur de mise à la terre doit être conforme aux règles de sécurité locales concernant cet équipement.

Exigences d'installation associées à la norme EN 61800-3 et à la Directive CEM

- Le variateur doit être mis à la terre comme décrit dans le manuel utilisateur du PowerFlex Série 750, publication 750-UM001.
- Le câblage de l'alimentation de sortie vers le moteur doit utiliser un câble avec un blindage tressé fournissant une couverture d'au moins 75 %, ou alors, les câbles doivent être dans des conduits métalliques, ou encore un blindage équivalent doit être fourni. Un blindage continu doit être fourni entre le boîtier du variateur et le boîtier du moteur. Les deux extrémités du blindage du câble moteur (ou du conduit) doivent se terminer par une connexion à la terre de faible impédance. Du côté variateur du câble moteur, soit :

  a) le blindage du câble doit être fixé par une bride à une « plaque CEM » correctement installée pour le variateur. Référence du kit :20-750-EMC1-F*x* ;

  ou

  b) le blindage ou le conduit du câble doit être terminé par un connecteur blindé utilisé conjointement avec une plaque de canalisation correctement installée ou une boîte de connexions fournie dans le « kit NEMA Type 1 » du variateur. Référence du kit : 20-750-NEMA1-F*x*.
- Du côté moteur, le blindage ou le conduit du câble moteur doit se terminer par un connecteur blindé qui doit être correctement installé dans un boîtier de raccordement pour moteur mis à la terre et fixé sur le moteur. Le couvercle du boîtier de raccordement pour moteur doit être installé et mis à la terre.
- Tout le câblage de commande (E/S) et de transmission du signal vers le variateur doit utiliser un câble avec un blindage tressé fournissant une couverture d'au moins 75 %, ou alors les câbles doivent être dans des conduits métalliques ou encore un blindage équivalent doit être fourni. Lorsqu'un câble blindé est utilisé, seul le côté variateur du blindage du câble doit être terminé avec une connexion à la terre de faible impédance. Le blindage du câble peut être terminé en utilisant un connecteur blindé conjointement avec une plaque de canalisation ou une boîte de connexions, ou alors le blindage peut être fixé par une bride à la plaque « CEM ».
- Lorsque c'est possible, le câblage du moteur doit être séparé du câblage de commande et de transmission du signal.
- La longueur maximale du câble moteur ne doit pas dépasser la longueur maximale indiquée dans le Tableau 1.AH pour être conforme aux limites d'émission de fréquences radio-électriques pour la norme spécifique et l'environnement d'installation.
- Les noyaux CEM doivent être appliqués au câblage d'alimentation et du moteur pour certains modèles de variateurs PowerFlex Série 750, comme indiqué dans le Tableau 1.AH.

- Le variateur doit être alimenté par un système de distribution avec mise à la terre, tel qu'un système TN ou TT et les cavaliers PE-A et PE-B du variateur doivent être installés (voir Configuration du cavalier d'alimentation du variateur, page 1-23).

Tableau 1.AH Conformité aux émissions de fréquences radio-électriques et exigences d'installation du PowerFlex Série 750

	Norme/Limites			
Référence de taille du variateur	**EN61800-3 Cat. C1 EN61000-6-3 CISPR11 Groupe 1 Classe B**	**EN61800-3 Cat. C2 EN61000-6-4 CISPR11 Groupe 1 Classe A (alimentation ≤20 kVA)**	**EN61800-3 Cat. C3 (I ≤100 A) CISPR11 Groupe 1 Classe A (alimentation >20 kVA)**	**EN61800-3 Cat. C3 I >100 A**
Taille 2 20F11xx2P1…20F11xx022 20G11xx2P1…20G11xx022	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m avec noyau d'entrée (1)	Câble moteur limité à 30 m avec noyau d'entrée (1)	–
Taille 3 20F11xx030…20F11xx043 20G11xx030…20G11xx043	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m avec noyau d'entrée (1)	Câble moteur limité à 30 m avec noyau d'entrée (1)	–
Taille 4 20F11xx060…20F11xx072 20G11xx060…20G11xx072	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m avec noyaux d'entrée et de sortie (1)	Câble moteur limité à 30 m avec noyaux d'entrée et de sortie (1)	–
Taille 5 20F11xx085…20F11xx104 20G11xx085…20G11xx104	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m avec noyaux d'entrée et de sortie (1)	Câble moteur limité à 30 m avec noyaux d'entrée et de sortie (1)	Câble moteur limité à 30 m avec noyaux d'entrée et de sortie (1)
Taille 6 20F11xx140…20F11xx260 20G11xx140…20G11xx260	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m	Câble moteur limité à 30 m
Taille 7 20F11xx302…20F11xx477 20G11xx302…20G11xx477	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Conformité possible avec atténuation supplémentaire (consultez l'usine)	Câble moteur limité à 30 m	Câble moteur limité à 30 m
	Limites plus strictes ⟷			Limites moins strictes

(1) Noyaux CEM d'une capacité nominale spécifique faisant partie des kits CEM 20-750-EMC1-xx et 20-750-EMC2-xx.

Remarques :

Mise en service

Ce chapitre présente les informations nécessaires pour mettre en service le variateur PowerFlex Série 750.

Pour des informations sur…	Voir page…
Etablir une connexion avec EtherNet/IP	2-5
Préparation de la mise en service initiale du variateur	2-1
Menu de démarrage	2-3
Voyants d'état du variateur	2-4

Liste de contrôle pour la mise en service

- Cette liste de contrôle prend en charge l'option de menu Mise en service.
- Une IHM est nécessaire pour exécuter la procédure de mise en service.

  Important : l'Annexe D fournit un aperçu des éléments d'affichage et des menus de navigation du module d'interface opérateur (IHM).

- La procédure de mise en service peut modifier les valeurs des paramètres des E/S analogiques et TOR.

ATTENTION : le variateur doit être mis sous tension pour effectuer la procédure de mise en service qui suit. Certaines des tensions présentes sont au potentiel de l'alimentation. Pour éviter tout risque d'électrocution ou de dégâts matériels, la procédure suivante doit être exécutée uniquement par un personnel qualifié. Vous devez lire attentivement et comprendre la procédure avant de commencer.

Préparation de la mise en service initiale du variateur

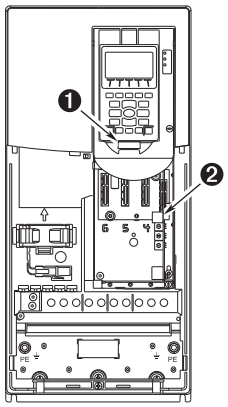
❑ **1.** Assurez-vous que toutes les entrées sont correctement et solidement connectées aux bornes correspondantes.

❑ **2.** Vérifiez sur le sectionneur que la tension d'alimentation c.a. se trouve dans les tolérances de la valeur nominale du variateur.

❑ **3.** Vérifiez que la tension de l'alimentation de commande est correcte.

❑ **4.** Le reste de cette procédure nécessite qu'un module d'interface opérateur (IHM) soit connecté au port DPI 1 ou 2.

Figure 2.1 Ports DPI Ports ❶ et ❷



❑ **5.** Appliquez l'alimentation c.a. et les tensions de commande au variateur.

Si des entrées TOR sont configurées pour les modes Arrêt – CF, Exécuter ou Activer, vérifiez que les signaux sont présents sinon le variateur ne démarrera pas. Reportez-vous à la section Chapitre 4 pour obtenir la liste des conflits potentiels sur les entrées TOR.

Si à ce moment, le voyant STS ne clignote pas en vert, reportez-vous à la section Voyants d'état du variateur, page 2-4.

❑ **6.** Lorsque vous y êtes invité, sélectionnez la langue de l'affichage. L'écran de démarrage est affiché automatiquement pour les variateurs qui n'étaient pas configurés auparavant.

Si l'écran de démarrage n'est pas affiché, appuyez sur la touche Entrée.

❑ **7.** Appuyez sur la touche Entrée pour afficher le menu de mise en service.

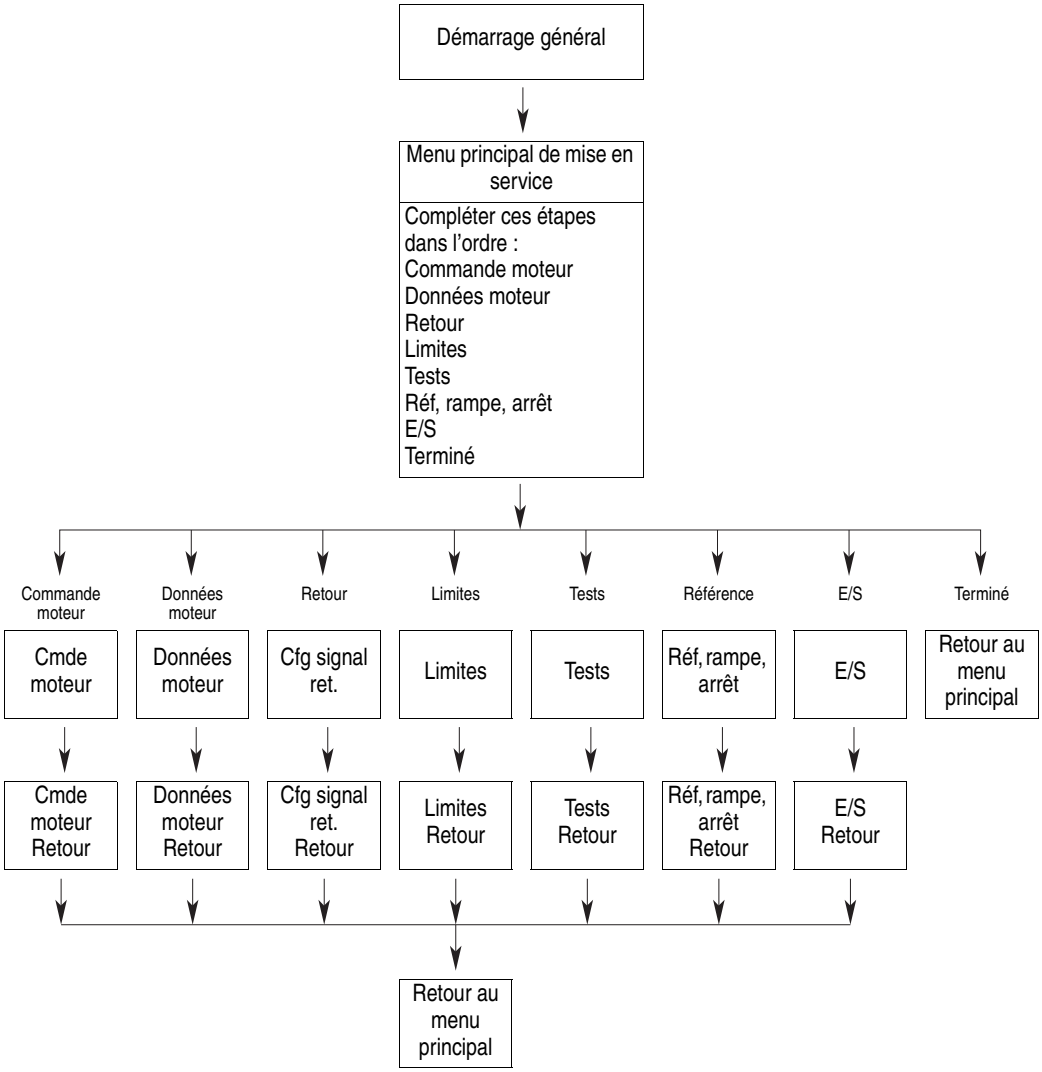
❑ **8.** Utilisez les touches fléchées pour mettre en surbrillance l'option « 2. Base ».

❑ **9.** Appuyez sur la touche Entrée. Suivez le menu en appuyant sur la touche Entrée, qui vous guide tout au long de la procédure de mise en service.

La procédure de mise en service vous pose des questions simples et vous invite à entrer les informations requises.

Menu de démarrage

Le module d'interface opérateur (IHM) affiche le menu de démarrage général (General Start-Up) par défaut lors de la première mise sous tension du variateur. Pour naviguer jusqu'au menu de démarrage après la première mise sous tension du variateur, suivez les étapes de la section Naviguer jusqu'au menu de mise en service à l'aide de l'IHM, page D-4.



Voyants d'état du variateur

Tableau 2.A Description du voyant d'état du PowerFlex 753

Nom	Couleur	Etat	Description
STS (Etat)	Vert	Clignotant	Le variateur est prêt, mais pas en marche et il n'y a pas de défauts actifs.
		Fixe	Variateur en fonctionnement, aucun défaut présent.
	Jaune	Clignotant	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 2 (non configurable) existe et le variateur ne peut pas démarrer.
		Fixe	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 1 (configurable par l'utilisateur) existe et le variateur continue de fonctionner.
	Rouge	Clignotant	Un défaut majeur s'est produit. Le variateur s'arrête. Le variateur ne peut pas être démarré tant que le défaut n'est pas effacé.
		Fixe	Un défaut non effaçable s'est produit.
	Rouge/ Jaune	Clignotant en alternance	Un défaut mineur s'est produit. Lorsqu'il est en marche, le variateur continue de fonctionner. Le système est arrêté par une commande du système. Le défaut doit être effacé pour continuer. Utilisez le paramètre 950 [Config Err Min] pour l'activer. S'il n'est pas activé, il agit comme un défaut majeur.
	Jaune/ Vert	Clignotant en alternance	Lorsque le variateur fonctionne, une alarme de type 1 existe.
	Vert/ Rouge	Clignotant en alternance	Le variateur effectue une mise à jour du firmware.

Tableau 2.B Description des voyants d'état du PowerFlex 755

Nom	Couleur	Etat	Description
STS (Etat)	Vert	Clignotant	Le variateur est prêt, mais pas en marche et il n'y a pas de défauts actifs.
		Fixe	Variateur en fonctionnement, aucun défaut présent.
	Jaune	Clignotant	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 2 (non configurable) existe et le variateur ne peut pas démarrer.
		Fixe	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 1 (configurable par l'utilisateur) existe et le variateur continue de fonctionner.
	Rouge	Clignotant	Un défaut majeur s'est produit. Le variateur s'arrête. Le variateur ne peut pas être démarré tant que le défaut n'est pas effacé.
		Fixe	Un défaut non effaçable s'est produit.
	Rouge/ Jaune	Clignotant en alternance	Un défaut mineur s'est produit. Lorsqu'il est en marche, le variateur continue de fonctionner. Le système est arrêté par une commande du système. Le défaut doit être effacé pour continuer. Utilisez le paramètre 950 [Config Err Min] pour l'activer. S'il n'est pas activé, il agit comme un défaut majeur.
	Jaune/ Vert	Clignotant en alternance	Lorsque le variateur fonctionne, une alarme de type 1 existe.
	Vert/ Rouge	Clignotant en alternance	Le variateur effectue une mise à jour du firmware.
ENET (Ethernet)	Eteint	Eteint	L'adaptateur et/ou le réseau n'est pas alimenté, l'adaptateur n'est pas correctement raccordé au réseau, ou l'adaptateur a besoin d'une adresse IP.
	Rouge	Clignotant	Une connexion EtherNet/IP a dépassé le délai (timeout).
		Fixe	L'adaptateur n'a pas réussi à dupliquer le test de détection de l'adresse IP.
	Rouge/ Vert	Clignotant en alternance	L'adaptateur effectue un auto-test.
	Vert	Clignotant	L'adaptateur est correctement raccordé mais ne communique avec aucun dispositif sur le réseau.
		Fixe	L'adaptateur est correctement raccordé et communique sur le réseau.
LINK (Liaison)	Eteint	Eteint	L'adaptateur n'est pas alimenté ou ne communique pas sur le réseau.
	Vert	Clignotant	L'adaptateur est correctement raccordé et transmet des données sur le réseau.
		Fixe	L'adaptateur est correctement raccordé mais ne communique pas sur le réseau.

Important : les voyants d'état sur le berceau de l'IHM n'indiquent pas l'état actuel de l'adaptateur de communication en option éventuellement installé. Si un adaptateur de communication facultatif est installé, voir le manuel utilisateur de l'option pour une description des voyants.

Etablir une connexion avec EtherNet/IP

Il existe trois méthodes pour configurer l'adresse IP de l'adaptateur EtherNet/IP intégré :

- **Sélecteurs rotatifs de l'adaptateur –** Utilisez les sélecteurs lorsque vous travaillez sur un réseau simple et isolé (par exemple, 192.168.1.xxx) qui a d'autres dispositifs avec des sélecteurs pour régler leurs adresses IP, qui n'a pas besoin de communiquer en dehors du réseau et si vous préférez une méthode simplifiée pour l'adressage de stations. Les trois sélecteurs de l'adaptateur sont lus lorsque le variateur est mis sous tension. Ces sélecteurs représentent trois chiffres décimaux de haut en bas (voir Figure 2.2). S'il est réglé sur une adresse valable (001-254), l'adaptateur utilise cette valeur comme octet inférieur de son adresse IP (192.168.1.xxx, où xxx = réglage des sélecteurs rotatifs), avec un masque de sous-réseau de 255.255.255.0. Aucune passerelle ne sera configurée. Par ailleurs, le réglage de l'adaptateur P36 [BOOTP] est automatiquement ignoré.

  Voir Figure 2.2 et son tableau pour tous les réglages possibles des sélecteurs et leurs descriptions.

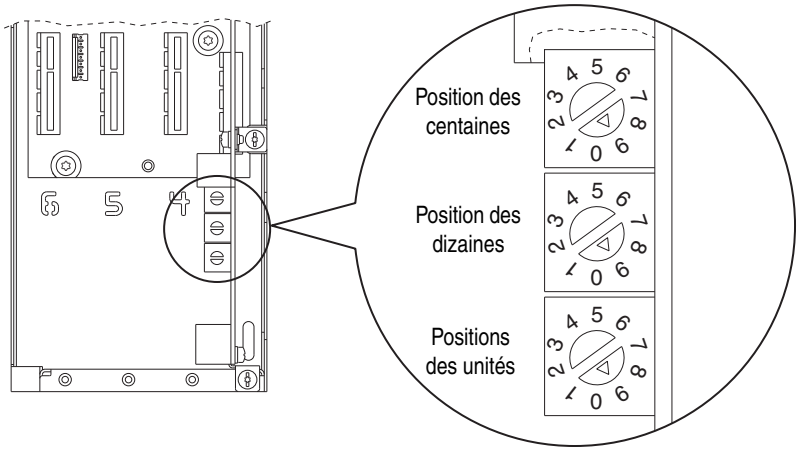
  Important : lorsque vous utilisez les sélecteurs rotatifs de l'adaptateur, réglez l'adresse IP avant de brancher l'alimentation parce que l'adaptateur utilise l'adresse IP qu'il détecte lorsqu'il reçoit une alimentation.

- **Serveur BOOTP –** Utilisez BOOTP si vous préférez attribuer les adresses IP des dispositifs à l'aide d'un serveur. L'adresse IP, l'adresse du masque de sous-réseau et l'adresse de passerelle seront fournies par le serveur BOOTP.

- **Paramètres de l'adaptateur –** Utilisez les paramètres de l'adaptateur lorsque vous voulez plus de souplesse pour régler l'adresse IP, ou lorsque vous devez communiquer en dehors du réseau de commande à l'aide d'une passerelle. Les adresses IP, du masque de sous-réseau et de la passerelle viennent alors des paramètres de l'adaptateur que vous réglez.

Important : quelle que soit la méthode utilisée pour régler l'adresse IP de l'adaptateur, chaque station sur le réseau EtherNet/IP doit avoir une adresse IP unique. Pour modifier une adresse IP, vous devez régler la nouvelle valeur, puis débrancher et rebrancher l'alimentation de l'adaptateur (ou le réinitialiser).

Figure 2.2 Réglage des sélecteurs d'adresse IP



Réglages possibles	Description
000	Pour l'adresse IP, l'adaptateur utilise, selon le réglage de P36 [BOOTP], le réglage BOOTP ou les réglages de paramètre de l'adaptateur.
001 à 254	L'adaptateur utilise les réglages du sélecteur rotatif pour l'adresse IP (192.168.1.xxx, où xxx = réglages du sélecteur rotatif).
255 à 887	Pour l'adresse IP, l'adaptateur utilise, selon le réglage de P6 [BOOTP], le réglage BOOTP ou les réglages de paramètre de l'adaptateur.
888	Réinitialise la fonction d'adresse IP de l'adaptateur à sa valeur par défaut. Ensuite, le variateur doit être mise hors tension, les sélecteurs doivent être réglés sur un autre réglage que 888, puis le variateur doit être remis sous tension pour accepter la nouvelle adresse.
889 à 998	Pour l'adresse IP, l'adaptateur utilise, selon le réglage de P36 [BOOTP], le réglage BOOTP ou les réglages de paramètre de l'adaptateur.
999 (réglage par défaut)	Désactive les sélecteurs rotatifs. Pour l'adresse IP, l'adaptateur utilise, selon le réglage de P36 [BOOTP], le réglage BOOTP ou les réglages de paramètre de l'adaptateur.

Programmation et paramètres

Ce chapitre fournit une liste complète avec les descriptions des paramètres du variateur PowerFlex Série 750. Les paramètres peuvent être programmés (visualisés/modifiés) avec un module d'interface opérateur (IHM). Voir l'Annexe B pour plus d'informations sur l'utilisation de l'IHM pour visualiser et modifier les paramètres. Alternativement, la programmation peut également se faire avec le logiciel DriveTools™ et un ordinateur personnel.

Pour des informations sur...	Voir page...
A propos des paramètres	3-1
Organisation des paramètres du variateur	3-3
Organisation des paramètres du module d'option	3-15
Fichier Surveillance variateur	3-19
Fichier Commande moteur du variateur	3-20
Fichier Retour et E/S variateur	3-28
Fichier Configuration du variateur	3-42
Fichier Protection du variateur	3-54
Fichier Commande de vitesse du variateur	3-62
Fichier Commande de couple du variateur	3-78
Fichier Commande de position du variateur	3-83
Fichier Communication variateur	3-95
Fichier Diagnostics variateur	3-100
Fichier Applications variateur	3-109
Références croisées des paramètres variateur – Liste alphabétique	3-131
Paramètres du module d'E/S	3-137
Paramètres du module codeur incrémental simple	3-159
Paramètres du module de surveillance de la vitesse de sécurité	3-148
Paramètres du module codeur incrémental double	3-161
Paramètres du module de retour universel	3-166
Paramètres EtherNet/IP intégrés	3-178

A propos des paramètres

Pour configurer un variateur afin qu'il fonctionne d'une façon particulière, certains paramètres du variateur devront peut-être être configurés convenablement. Il existe trois types de paramètres :

- **Paramètres ENUM**
  Ces paramètres permettent une sélection parmi 2 ou plusieurs éléments. L'écran LCD de l'IHM affiche un message textuel pour chaque élément.
- **Paramètres sur bit**
  Ces paramètres ont des bits individuels associés à des fonctions ou à des conditions. Si le bit est à 0, la fonction est désactivée ou la condition est fausse. Si le bit est à 1, la fonction est activée ou la condition est vraie.
- **Paramètres numériques**
  Ces paramètres ont une valeur numérique unique (p. ex., 0,1 volts).

Le tableau suivant montre comment chaque type de paramètre est présenté dans ce manuel.

Tableau 3.A Explication du tableau

❶			❷	❸			
		N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	DonnéesMot	28	**VitNomMoteur** Tours par minute de la plaque signalétique du moteur Valeur nominale en tr/min indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 1750,0 1.0/40000.0	LE	Real
	Régulat Vecteur	107	**Activ AdaptCple** Activer l'adaptation de couple Active ou désactive le calcul de couple adaptatif. Cette sélection n'est active qu'en mode commande vectorielle de flux des moteurs à induction (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
RETOUR ET E/S	Fonctions EnDig	158	**ArrêtED** Entrée TOR d'arrêt Entrée TOR utilisée pour initier une commande d'arrêt.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
	E/S Carte Cmde	220	**État En TOR** Etat d'entrée TOR Etat des entrées TOR résidant sur la carte contrôle principale (Port 0).				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	En TOR 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

N°	Nom Description			Lecture-Ecriture	Type de données
❶	Organisation des fichiers et des groupes				
	N° – Numéro du paramètre				
	La valeur du paramètre peut être modifiée uniquement lorsque le variateur est arrêté.				
❷	**Nom** – Nom du paramètre comme il apparaît dans le logiciel DriveExecutive.				
	Description – Brève description de la fonction du paramètre. La première ligne contient le nom complet du paramètre.				
	753 = Paramètre spécifique aux variateurs PowerFlex 753 uniquement. 755 = Paramètre spécifique aux variateurs PowerFlex 755 uniquement.				
❸	**Valeurs** – Définit les caractéristiques de fonctionnement du paramètre. *Il y a 3 types de valeurs.*				
	ENUM	Valeur/Défaut :	Indique la valeur attribuée en usine.	LE LS	
		Options :	Affiche les choix disponibles.		
	Bit	Valeur/Défaut :	Indique la valeur attribuée en usine.		
		Options :	Affiche les choix disponibles.		
	Numérique	Par défaut :	Indique la valeur attribuée en usine.		
		Min./Max. :	Affiche le réglage le plus bas possible/Affiche le réglage le plus haut possible.		
	Indique si le paramètre est en lecture-écriture ou en lecture seule. **LE** = Lecture-Ecriture **LS** = Lecture Seule				Nombre entier 32 bits
	Indique le type de données du paramètre (c.-à-d., nombre entier, virgule flottante, booléen).				

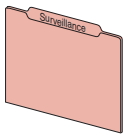
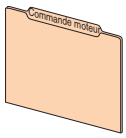
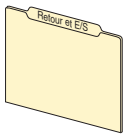
Organisation des paramètres du variateur

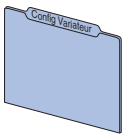
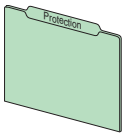
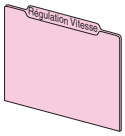
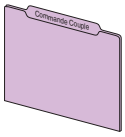
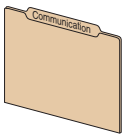
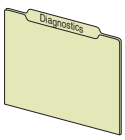
Le logiciel de programmation DriveExecutive affiche les paramètres dans une liste linéaire ou par fichier de groupes de paramètres. L'affichage des paramètres par fichiers de groupes simplifie la programmation puisqu'il regroupe les paramètres utilisés pour des fonctions similaires. Il existe onze fichiers. Chaque fichier est divisé en plusieurs groupes de paramètres.

Les descriptions des paramètres commence page 3-19.

Affichage des paramètres de base

Paramètre 301 [Niveau Accès] réglé sur 0 « Base ».

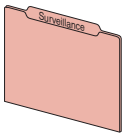
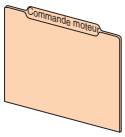
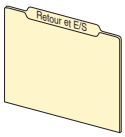
Fichier	Groupe	Paramètres							
Surveillance 	Mesure	Fréquence Sortie Réf Vit Asservie Retr Vit Mot Couple Asservi	1 2 3 4	Retr Crt Couple Retr Crt Flux Courant Sortie Tension Sortie	5 6 7 8	Puiss Sortie Tens Bus CC	9 11		
	DnésVariat	Tens nom.	20	Crt nomin	21	kW nomin	22		
Commande moteur 	DonnéesMot	TensNom Moteur IntNom Moteur	25 26	FréqNom Moteur VitNomMoteur	27 28	Unités Puiss Mot PuissNom Moteur	29 30	Pôles Motr	31
	Options Cmde Mot	ModeCmde Moteur	35	Tension Max Fréq Max	36 37	Fréquence PWM	38		
	Volts par Hertz	CourbV/Hz	65						
	RéglAuto	RéglAuto	70	RéglAuto Couple	71				
Retour et E/S 	Fonctions EnDig	Config En Digit ActvEnDig EffacErr EnDig ErrAux EnDig ArrêtED ArrêtLim Crt ED Arrêt RLib ED Démar ED Inv Av/Arr ED RUN ED MarcheAv EnDig MarcheAr EnDig	150 155 156 157 158 159 160 161 162 163 164 165	JOG ED 1 JOGAvant EnDigi1 JOGArr EnDigi1 JOG ED 2 JOGAvant EnDigi2 JOGArr EnDigi2 Cmde Manuel ED Sél Vites ED 0 Sél Vites ED 1 Sél Vites ED 2	166 167 168 169 170 171 172 173 174 175	Accél ED 2 Décél ED 2	179 180		
	Entrées TOR	État En TOR	220	MasqFiltrEntrTOR [753]	222	MasqFiltrEntrTOR [753]	223		
	Sorties TOR [753]	État Sor TOR Invers Sor TOR Consigne Sor TOR	225 226 227	Sélect RS0 Règl Val SR0 Val SR0 Statut SR0 Tps SR0 ON Tps SR0 OFF	230 231 232 233 234 235	Sélect ST0 Règl Val ST0 Val ST0 Statut ST0 Tps ST0 ON Tps ST0 OFF	240 241 242 243 244 245		
	CTP moteur [753]	Config CTP	250	Etat CTP	251				
	Entrées Analog [753]	Type En Analog Rac² En Analog Pertes En Analog	255 256 257	Val En Analog0 En Anlg0Ht En Anlg0Bs	260 261 262	Perte En Analog0 ValBrut EnAnlg0	263 264	FiltrGn En Anlg0 FiltrBP En Anlg0	265 266
	Sorties Analog [753]	Type Sor Analog Sor Analog Abs	270 271	Sélect Sor Anlg0 Cons Sor Anlg0	275 276	Dnée Sor Anlg0 LimHt Sor Anlg0 LimBs Sor Anlg0	277 278 279	Sor Anlg0 Ht Sor Anlg0 Bs Val Sor Anlg0	280 281 282

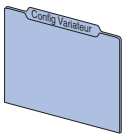
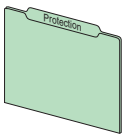
Fichier	Groupe	Paramètres							
Config variateur 	Préférences	UnitésVites	300						
		Niveau Accès	301						
		Langage	302						
	Config Cmande	Classe Tens	305	Mode PsnCplVit A	309				
		Class Serv	306						
		Mode Sens Rot	308						
	Cmde Auto/Manuel	Masq Logic	324	Sél Réf Man Alt	328	PréChrg Manuel	331		
		Masq Auto	325	RéfManAlt AnaHte	329				
		Masq Cmd Manuel	326	RéfManAlt AnaBas	330				
		Masq Réf Manuel	327						
	FonctionsFreinge	ModeArrêt A	370	Type Résist FD	382	Actn Inhibit Déc	409		
		ModeArrêt B	371	Ohms Ext FD	383				
		Mode Rég Bus A	372	Watts Ext FD	384				
		Mode Rég Bus B	373	WattsImp Ext FD	385				
Protection 	Surcharge Moteur	Actn SurC Mot	410	Fact SC Mot	413	Niv RAZ SC Mot	415		
		SC Mot à MsTens	411	Hertz SC Mot	414	Temps RAZ SC Mot	416		
		Niv Alarm SC Mot	412						
	LimitesChrg	Sél Lmt Courant	421			Cnfg ProtctSurCh	434		
		Limit Courant 1	422			Actn PrtctSurCh1	435		
						Niv PrtctSurCh 1	436		
						Tps PrtctSurCh 1	437		
	Perte Alim	Act Pert Alim	449	Mde PertAlim A	450				
Régulation vitesse 	Lmites Vites	Vites Avt Max	520	Vites Avt Min	522				
		Vites Arr Max	521	Vites Arr Min	523				
	Tx Rampe Vitesse	Tps Accél 1	535	Tps Décél 1	537	Dur JOG Acc-Décé	539		
		Tps Accél 2	536	Tps Décél 2	538				
	Référence Vites	Sél Réf Vites A	545	JOG Vites 1	556	VitesPrédéf 1	571		
		Cnsg Réf Vit A	546	JOG Vites 2	557	VitesPrédéf 2	572		
		RefVitA AnlgHaut	547			VitesPrédéf 3	573		
		RefVitA AnlgBas	548			VitesPrédéf 4	574		
		Sél Réf Vites B	550			VitesPrédéf 5	575		
		Cnsg Réf Vit B	551			VitesPrédéf 6	576		
		RefVitB AnlgHaut	552			VitesPrédéf 7	577		
		RefVitB AnlgBas	553						
Commande couple 	Référence Couple	Sél Réf Couple A	675	Sél Réf Cple B	680	RéfCple sélctnée	685		
		Cnsg Réf Cple A	676	Cnsg Réf Cple B	681				
		RefACpleAnlgHaut	677	RefBCpleAnlgHaut	682				
		RefACpleAnlgBas	678	RefBCpleAnlgBas	683				
		Mult Réf Cple A	679	Mult Réf Cple B	684				
Communication 	Control Comm.	Référence Port 1 (1)	871						
	LiaisDnés DPI	En DonnéA1	895	En DonnéC1	899	So DonnéA1	905	So DonnéC1	909
		En DonnéA2	896	En DonnéC2	900	So DonnéA2	906	So DonnéC2	910
		En DonnéB1	897	En DonnéD1	901	So DonnéB1	907	So DonnéD1	911
		En DonnéB2	898	En DonnéD2	902	So DonnéB2	908	So DonnéD2	912
Diagnostics 	Etat	Source réf Vites	930	État Variat 1	935				
		Dern SourceDémar	931	État Variat 2	936				
		Dern SourceArrêt	932	Éta Condition 1	937				
		Empêchmt Démar	933						
		Dern EmpêchDémar	934						
	Info Err/Alarme	Config Err Min	950						
		Code Dern Err	951						
		État Erreur A	952						
		État Erreur B	953						

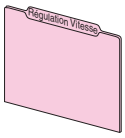
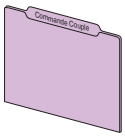
(1) Affichage de base du 755 uniquement

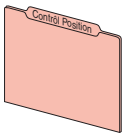
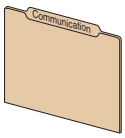
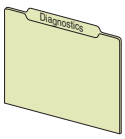
Affichage des paramètres avancés

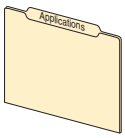
Paramètre 301 [Niveau Accès] réglé sur 1 « Avancé ».

Fichier	Groupe	Paramètres							
Surveillance 	Mesure	Fréquence Sortie	1	Retr Crt Couple	5	Puiss Sortie	9	MWh consommé	13
		Réf Vit Asservie	2	Retr Crt Flux	6	FactPuiss Sortie	10	kWh consommé	14
		Retr Vit Mot	3	Courant Sortie	7	Tens Bus CC	11	Tps March Écoulé	15
		Couple Asservi	4	Tension Sortie	8	Mém. Bus CC	12		
	DnésVariat	Tens nom.	20	Crt nomin	21	kW nomin	22		
Commande moteur 	DonnéesMot	TensNom Moteur	25	FréqNom Moteur	27	Unités Puiss Mot	29	Pôles Motr	31
		IntNom Moteur	26	VitNomMoteur	28	PuissNom Moteur	30		
	Options Cmde Mot	ModeCmde Moteur	35	Activ Flux +	43				
		Tension Max	36	Durée Flux +	44				
		Fréq Max	37						
		Fréquence PWM	38						
		Cnfg Options Mot	40						
	Volts par Hertz	Boost Acc/Démar	60	Tens Coupure	62	CourbV/Hz	65		
		Boost RUN	61	Freqce Coupure	63				
	RéglAuto	RéglAuto	70	Inertie Totale	76				
		RéglAuto Couple	71	Lmt Test Inertie	77				
		Chut Tension RI	73						
		Chut Tension Ixo	74						
		Réf Courant Flux	75						
Retour et E/S 	Fonctions EnDig	Config En Digit	150	JOG ED 1	166	Accél ED 2	179	RAZ PID ED	193
		ActvEnDig	155	JOGAvant EnDigi1	167	Décél ED 2	180	Invers PID ED	194
		EffacErr EnDig	156	JOGArr EnDigi1	168	Sél PsCpVi ED 0	181	Cnsg Couple EDA	195
		ErrAux EnDig	157	JOG ED 2	169	Sél PsCpVi ED 1	182	Limit Fin MAv ED	196
		ArrêtED	158	JOGAvant EnDigi2	170	Arrêt ED ModeB	185	Limit Déc MAv ED	197
		ArrêtLim Crt ED	159	JOGArr EnDigi2	171	RégBus ED Mode B	186	Limit Fin MAr ED	198
		Arrêt RLib ED	160	Cmde Manuel ED	172	PertAlimED ModB	187	Limit Déc MAr ED	199
		Démar ED	161	Sél Vites ED 0	173	PertAlimED	188	DepCrse Mat + ED	200
		Inv Av/Arr ED	162	Sél Vites ED 1	174	Précharge ED	189	DepCrse Mat – ED	201
		RUN ED	163	Sél Vites ED 2	175	Fix Prchrg ED	190		
		MarcheAv EnDig	164	Inc MOP ED	177	Activ. PID ED	191		
		MarcheAr EnDig	165	Déc MOP ED	178	Mnt PID ED	192		
	Entrées TOR	État En TOR	220	MasqFiltrEntrTOR [753]	222	MasqFiltrEntrTOR [753]	223		
	Sorties TOR [753]	État Sor TOR	225	Sélect RS0	230	Sélect ST0	240		
		Invers Sor TOR	226	Règl Val SR0	231	Règl Val ST0	241		
		Consigne Sor TOR	227	Val SR0	232	Val ST0	242		
				Statut SR0	233	Statut ST0	243		
				Tps SR0 ON	234	Tps ST0 ON	244		
				Tps SR0 OFF	235	Tps ST0 OFF	245		
	CTP moteur [753]	Config CTP	250	Etat CTP	251				
	Entrées Analog [753]	Type En Analog	255	Val En Analog0	260	Perte En Analog0	263	FiltrGn En Anlg0	265
		Rac² En Analog	256	En Anlg0Ht	261	ValBrut EnAnlg0	264	FiltrBP En Anlg0	266
		Pertes En Analog	257	En Anlg0Bs	262				
	Sorties Analog [753]	Type Sor Analog	270	Sélect Sor Anlg0	275	Dnée Sor Anlg0	277	Sor Anlg0 Ht	280
		Sor Analog Abs	271	Cons Sor Anlg0	276	LimHt Sor Anlg0	278	Sor Anlg0 Bs	281
						LimBs Sor Anlg0	279	Val Sor Anlg0	282
	Maint Prédict R0 [753]	PredMaint Status RO	285	Crt Chge SR0	287	Vie SR0 écoulée	289	NivAlertVie SR0	291
		Type Chge SR0	286	DuréeVie SR0	288	Vie SR0 Rest	290	NivIntervVie SR0	292

Fichier	Groupe	Paramètres							
Config variateur 	Préférences	UnitésVites	300						
		Niveau Accès	301						
		Langage	302						
	Config Cmande	Classe Tens	305	Mode PsnCplVit A	309	Mode PsnCpVi Act	313	Cmde PréChrge	321
		Class Serv	306	Mode PsnCplVit B	310	Cnsg Err CVLA	314	Tempo PréChrg	322
		Mode Sens Rot	308	Mode PsnCplVit C	311	Tps Pause CVLA	315	Cnfg Err PréChrg	323
				Mode PsnCplVit D	312				
	Cmde Auto/Manuel	Masq Logic	324	Sél Réf Man Alt	328	PréChrg Manuel	331		
		Masq Auto	325	RéfManAlt AnaHte	329				
		Masq Cmd Manuel	326	RéfManAlt AnaBas	330				
		Masq Réf Manuel	327						
	MémVariateur	RAZ Comptrs	336						
	FonctionsDémar	Démarr à MssTens	345	Mde ReposRéveil	350	Mode DémarrLancé	356		
		Tempo MssTen	346	SélRéf RepRéveil	351				
		Err EssRedémAuto	347	Niv Repos	352				
		Nbre Redém Auto	348	TmpsRepos	353				
		Tempo Redém Auto	349	Niv Réveil	354				
				TpsRéveil	355				
	FonctionsFreinge	ModeArrêt A	370	Type Résist FD	382	Sél Niv Frein CC	393	Rég Frein Off 1	402
		ModeArrêt B	371	Ohms Ext FD	383	Niv Frein CC	394	Rég Frein Off 2	403
		Mode Rég Bus A	372	Watts Ext FD	384	Tps Frein CC	395	Actn Inhibit Déc	409
		Mode Rég Bus B	373	WattsImp Ext FD	385				
		Cnfg Niv Rég Bus	374	Activ FluxFrein	388				
		Niv Rég Bus	375	Lmt FluxFreinage	389				
Protection 	Surcharge Moteur	Actn SurC Mot	410	Fact SC Mot	413	Niv RAZ SC Mot	415	Compt SC Mot	418
		SC Mot à MsTens	411	Hertz SC Mot	414	Temps RAZ SC Mot	416	Tps Décl SC Mtr	419
		Niv Alarm SC Mot	412						
	LimitesChrg	Mde SC Variat	420	Limit Puiss Mot	427	Cnfg ProtctSurCh	434	Action Pert Chrg	441
		Sél Lmt Courant	421			Actn PrtctSurCh1	435	Niv Pert Chrg	442
		Limit Courant 1	422			Niv PrtctSurCh 1	436	Tps Pert Chrg	443
		Limit Courant 2	423			Tps PrtctSurCh 1	437	ActnPertPhaseSor	444
		Limit Crt Actif	424			Actn PrtctSurCh2	438	NivPertPhase Sor	445
		Limit RégCourant	425			Niv PrtctSurCh 2	439		
		Lmt Puiss Réact	426			Tps PrtctSurCh 2	440		
	Perte Alim	Act Pert Alim	449	Mde PertAlim A	450	Mde PertAlim B	453	Action SousTens	460
				Niv PerteAlim A	451	Niv PerteAlim B	454	Niv SousTens	461
				Tps PertAlim A	452	Tps PertAlim B	455	Action PertPhase	462
								Niveau PertPhase	463
								RAZ Mem Bus CC	464
	Défaut Terre	ActnAlarmDftTer	466						
		NivAlarmDéftTer	467						
	Predictive Main	PredMaint Status	469	DéclasVentDT	488	DurVie PalierMot	502	DurViePalierMach	511
		TempAmbPredMaint	470	DuréeVie VentDT	489	Vie Ecoul PalMot	503	VieEcoul PalMach	512
		Act RAZPredMaint	471	VieEcoul VentDT	490	Vie Reste PalMot	504	VieRest PalMach	513
		RAZ Pred Maint	472	VieRestte VentDT	491	NivÉvén PalMot	505	NivÉvén PalMach	514
				NivÉvénmt VentDT	492	ActnÉvén PalMtr	506	ActnÉvén PalMach	515
				ActnÉven VentDT	493	Jrnal RAZ PalMot	507	JrnalRAZPalMach	516
				JrnalRAZVentDT	494	NbH Serv LubMot	508	NbHServ LubMach	517
				DéclasVentIn	495	NivÉvénLubMot	509	NivÉvén LubMach	518
				DuréeVie VentIn	496	ActnÉvenLubMot	510	ActnÉvén LubMach	519
				VieEcoul VentIn	497				
				VieRestte VentIn	498				
				NivÉvénmt VentIn	499				
				ActnÉven VentIn	500				
				JrnalRAZVentIn	501				

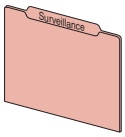
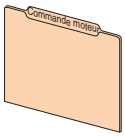
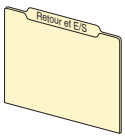
Fichier	Groupe	Paramètres							
Régulation vitesse 	Lmites Vites	Vites Avt Max	520	Vites Avt Min	522	Limite SurVites	524	Saut Vites 1	526
		Vites Arr Max	521	Vites Arr Min	523	Limit VitesNulle	525	Saut Vites 2	527
								Saut Vites 3	528
								Saut Plge Vites	529
	Tx Rampe Vitesse	Tps Accél 1	535	Tps Décél 1	537	Dur JOG Acc-Décé	539	Courbe S Accé	540
		Tps Accél 2	536	Tps Décél 2	538			Courbe S Décé	541
	Référence Vites	Sél Réf Vites A	545	Éch Réf Vitesse	555	VitesPrédéf 1	571		
		Cnsg Réf Vit A	546	JOG Vites 1	556	VitesPrédéf 2	572		
		RefVitA AnlgHaut	547	JOG Vites 2	557	VitesPrédéf 3	573		
		RefVitA AnlgBas	548	Référence MOP	558	VitesPrédéf 4	574		
		Mult Réf Vites A	549	Enrg Réf MOP	559	VitesPrédéf 5	575		
		Sél Réf Vites B	550	Plage MOP	560	VitesPrédéf 6	576		
		Cnsg Réf Vit B	551	Limite Hte MOP	561	VitesPrédéf 7	577		
		RefVitB AnlgHaut	552	Limite Bs MOP	562				
		RefVitB AnlgBas	553	Sél Réf Man ED	563				
		Mult Réf Vites B	554	ManRefTORAngHaut	564				
				ManRefTORAngHaut	565				
	Seuil Vit	Sél Seuil Réf A	600	Sél Csgn Réf B	604	Sél %SeuilRéf A	608	Sél %SeuilRéf B	612
		Val Seuil Réf A	601	Val Csgn Réf B	605	Val %SeuilRéf A	609	Val %SeuilRéf B	613
		RefATrimAnlgHaut	602	RefBTrimAnlgHaut	606	RefAPctTrmAnHaut	610	RefBPctTrmAnHaut	614
		RefATrim AnlgBas	603	RefBTrimAnlgBas	607	RefAPctTrmAnBas	611	RefBPctTrmAnBas	615
	Comp Glis/Chut	ChuteVitess@ICM	620						
		LissVitess@ICM	621						
		BP Comp Glis	622						
	Régulateur Vit	Options Cmde Vit	635	Kp Rég Vites	645	Amortis Bcle Vit	653	Kp RégVitVSC VHz	663
		BP Rég Vites	636	Kp Max Rég Vit	646	Int Sor Rég Vit	654	Ki RégVitVSC VHz	664
		RtrVites Filtrée	640	Ki Rég Vites	647	Limit + Rég Vit	655		
		ErreurVites	641			Limit – Rég Vit	656		
						Sor Rég Vit	660		
	Comp Vites	Sél Comp Vites	665						
		Gain Comp Vites	666						
		Sor Comp Vites	667						
Commande couple 	Limites Cple	Limit Couple Pos	670						
		Limit Couple Nég	671						
	Référence Couple	Sél Réf Couple A	675	Sél Réf Cple B	680	RéfCple sélctnée	685	Pas Couple	686
		Cnsg Réf Cple A	676	Cnsg Réf Cple B	681			RéfCple Filtré	689
		RefACpleAnlgHaut	677	RefBCpleAnlgHaut	682			Réf Cple Limite	690
		RefACpleAnlgBas	678	RefBCpleAnlgBas	683				
		Mult Réf Cple A	679	Mult Réf Cple B	684				
	Comp Inertie [755]	Mode CompInertie	695	Gain Acc Inertie	696	BPFPB Comp Inert	698	Ref Rampe Ext	700
				Gain Déc Inertie	697	Sor Comp Inertie	699		
	Comp Friction [755]	ModObsAdaptInChg	704	Estimat Chrge	707	TempObsAdaptIC	709	BP Observ Charge	711
		BP Adapt Inertie	705	Adpt CpleInertie	708	BPFltrAdptInert	710		
		GainAdaptInertie	706						

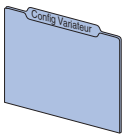
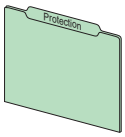
Fichier	Groupe	Paramètres							
Contrôle Position 	Config État Psn	État RéfPosn PàP	720	Sélect Réf Posn	722	État Rég Posit	724	BP en Posit +	726
		Contrôl Position	721	Cmde Positn	723	Position Zéro	725	Pause enPositPos	727
	Position Repos	État Au Repos	730	ED RetrRepos	732	Vites RetrRepos	735	Pos ReposActuel	737
		Cmde Au Repos	731	ED Redéf Posn	733	Ramp RetrRepos	736	Pos ReposUtil	738
				ED LimitRepos BO	734				
	Surveillance Position [755]	Sélec CtrlPosn 1	745	Sélec CtrlPosn 2	748				
		EnDtct CtrlPsn 1	746	EnDtct CtrlPsn 2	749				
		Cnsg CtrlPsn 1	747	Cnsg CtrlPsn 2	750				
	Direct	Sélect RéfPsn	765	Cnsg Sens Psnmt	766				
				Réf Sens Psnmt	767				
	Pas à Pas	Cmde PàP	770	Sél Réf PàP	775	Consigne PàP	780	Lim Vit Avt PàP	785
		Mode PàP	771	Référence PàP	776	Tps Accél PàP	781	Lim Vit Arr PàP	786
		ED Indexat	772	Retour PàP	777	Tps Décél PàP	782	Courbe S PàP	787
		ED Index inv	773	Echel Réf PàP	778	Vit McheAr PàP	783	Dépass Vit PàP	788
		ED StIndice PréD	774	Index PàP PréD	779	Cmande PàP	784	Rred Mul PaP	789
								Red div	790
	Boucle Verr Phase [755]	Cmde PLL	795	Sél Réf Psn PLL	799	Entrée PPT PLL	804	Sor Cod PLL	809
		Sél Vit Ext PLL	796	Cnsg Psn PLL	800	Entr NbTrs PLL	805	Sor CodAvcéePLL	810
		Cnsg Vit Ext PLL	797	BP PLL	801	Fltr Sor Psn PLL	806	Sortie PPT PLL	811
		ÉchelVit Ext PLL	798	FiltrPBs BP PLL	802	Sor Vites PLL	807	Sor NbTours PLL	812
				TR/MN CodVirtPLL	803	Sor VitAvcée PLL	808		
	Rédctr Électron	Sor RéfPsn RBVE	815	MultPsn RBVE	816				
				DivPsn RBVE	817				
	Offset Position	Sél Offset Psn 1	820	Sél Offset Psn 2	822	Vit Offset Psn	824		
		Offset Psn 1	821	Offset Psn 2	823				
	ÉchelRtr PsnChrg [755]	Mult Rtr PsnChg	825	Div Rtr PsnChg	826				
	Rég Position			Erreur Psition	835	Limit+ I RégPsn	840	Lim Vit Pos RégP	844
				Position effect	836	Limit– I RégPsn	841	Lim Vit Nég RégP	845
				Chge Psn effect [755]	837	Sortie I RégPsn	842	Décrch RégPsn	846
				Ki Rég Psn	838	Sor Vit RégPsn	843	Rtr Position	847
				Kp Rég Psn	839				
Communication 	Control Comm.	Référence Port 1	871	Référence Port 4	874	Référence Port13 [755]	877	RésultLog Variat	879
		Référence Port 2	872	Référence Port 5	875	Référence Port14	878	Réslt RefDPI	880
		Référence Port 3	873	Référence Port 6	876			Réslt RampDPI	881
								Réslt LogiqDPI	882
								Rslt Réf Variat [753]	883
								Rslt Ramp Variat [753]	884
	Sécurité	Act Masq Port	885	Act Masq Écrit	887				
		Act Masq Logic	886	Cfg Masq Écrit	888				
	LiaisDnés DPI	En DonnéA1	895	En DonnéC1	899	So DonnéA1	905	So DonnéC1	909
		En DonnéA2	896	En DonnéC2	900	So DonnéA2	906	So DonnéC2	910
		En DonnéB1	897	En DonnéD1	901	So DonnéB1	907	So DonnéD1	911
		En DonnéB2	898	En DonnéD2	902	So DonnéB2	908	So DonnéD2	912
	Propriétaires	ArrêtUtil	919	JOG Util	921	EffacErr Utilis	923	Sélect Réf Util	925
		DémarUtilis	920	Sens Util	922	Manuel Util	924		
Diagnostics 	Etat	Source réf Vites	930	État Variat 1	935	Temp IGBT %	941	État en limite	945
		Dern SourceDémar	931	État Variat 2	936	Temp IGBT °C	942	État Port Sécu	946
		Dern SourceArrêt	932	Éta Condition 1	937	Temp Variat %	943		
		Empêchmt Démar	933	ComptSC Variat	940	Temp Var °C	944		
		Dern EmpêchDémar	934						
	Info Err/Alarme	Config Err Min	950	État1 sur Erreur	954	Etat Alarme A	959	Alarm sur Err A	962
		Code Dern Err	951	État2 sur Erreur	955	Etat Alarme B	960	Alarm sur Err B	963
		État Erreur A	952	Fréqce Erreur	956	Alarmes Type2	961		
		État Erreur B	953	Err Intens	957				
				Err Tension Bus	958				
	Détection Pic [755]	Cnsg DtctPicRéel	1035	SélDtctPicPrédé1	1038	Sor DétectPic 1	1041	Config Pic 2	1044
		IntDCnsg DtctPic	1036	Config Pic 1	1039	Sél EnDtctPic2	1042	Changmt Pic 2	1045
		SélEn DtctPic1	1037	Changmt Pic 1	1040	SélDtctPicPrédé2	1043	Sor DétectPic 2	1046

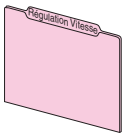
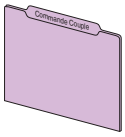
Fichier	Groupe	Paramètres							
Applications 	Process PID	Config PID	1065	Sél Retour PID	1072	Sél Sortie PID	1079	Gain Prop PID	1086
		Régulat PID	1066	FdbkPIDAnlgHaut	1073	Mult Sortie PID	1080	Tps IntégPID	1087
		Sél Réf PID	1067	FdbkPIDAnlgBas	1074	Limit Sup PID	1081	Tps Dériv PID	1088
		RefPIDAnlgHaut	1068	Sél PertVtRtrPID	1075	Limit Inf PID	1082	État PID	1089
		RefPIDAnlgBas	1069	Sél PertCpRtrPID	1076	ZoneMorte PID	1083	Cmpt Réf PID	1090
		Consigne PID	1070	Retour PID	1077	BP Filtre PB PID	1084	Cmpt Rtr PID	1091
		Mult Réf PID	1071	Mult Rtr PID	1078	Préchrg PID	1085	Cmpt Err PID	1092
								Cmpt Sortie PID	1093
	Torque Prove [755]	Cnfg MesCple	1100	FréqBal LmtCple	1104	Tps Déclen Frein	1107	Tolérance Flot	1111
		Setup MesCple	1101	PlageDév Vites	1105	Tps Rég Frein	1108	%Échel MicroPosn	1112
		ED PsnMicroFlott	1102	PlageVit Entier	1106	Crse AlarmFrein	1109	Tps Flot VitZéro	1113
		État MesCple	1103			Cmpt Glis Frein	1110		
	Fonction Textiles [753]	Ctrl Fibre	1120	Augment Ampl	1123	Saut P	1126	ActSync Fibre DI	1129
		Etat Fibre	1121	Dimin Ampl	1124			DésacAmp Fibre DI	1130
		Temps Sync	1122	Ampl Max	1125				
	Tens Réglable [753]	Cfg Tens Régl	1131	SélSeuilTensRgl	1136	Prédéf TensRégl1	1142	MultRéfTensRégl	1149
		Sél Tens Régl	1133	SeuilHtTensRégl	1137	Prédéf TensRégl2	1143	CourbSTensRégl	1150
		Réf Ht Tens Régl	1134	SeuilBsTensRégl	1138	Prédéf TensRégl3	1144	PctSeuilTensRégl	1151
		Réf Bs Tens Régl	1135	Cmde Tens Régl	1139	Prédéf TensRégl4	1145	Tens Régl Min	1152
				TpsAccélTensRégl	1140	Prédéf TensRégl5	1146		
				TpsDéc TensRégl	1141	Prédéf TensRégl6	1147		
						Prédéf TensRégl7	1148		
	Chevalet Pompage [753]	Vites Tige	1165	Act Alarm Cple	1168	Ratio Palier Tot	1174	Limit BoîteVites	1181
		Couple Tige	1166	Cfg Alarm Cple	1169	Vites Tige Max	1175	ValNomBoîteVites	1182
		Cmd Vites Tige	1167	Pause Alarm Cple	1170	Cple Tige Max	1176	Ratio BoîteVites	1183
				Niv Alarm Cple	1171	Vites Tge Min	1177	Réa BoîteVites	1184
				Dépas Alarm Cple	1172	Réa Moteur	1178		
				ActDép AlarmCple	1173	Cfg PompPuitPét	1179		
						RéaPompeCavProgr	1180		
	Arrêt Pompe [753]	Cfg Arr Pompe	1187	Stock Cycle Pomp	1192	Pct Cycle Couple	1198	Nbre Arr Pompe	1203
		Régl Arr Pompe	1188	Régl Ht Course	1193	Pct Couple Lev	1199	NbrReposArrPompe	1204
		Action Arr Pompe	1189	PtConsig Couple	1194	Pct Couple Chut	1200	Nbre Course Jour	1205
		Cmde Arr Pompe	1190	Niveau Arr Pompe	1195	Nbre Pos Course	1201	EDArrPomp Désact	1206
		Etat Arr Pompe	1191	Vites Arr Pompe	1196	Course Par Min	1202	NivRepArrPomp	1207
				Tps Arr Pompe	1197				
	Profil [755]	État Profil	1210	ED DépassVites	1221	Pas 1 à 16 Type		1230, 1240, 1250…1380	
		Unités Cvrtes	1212	Sél PasDémar ED0	1222	Pas 1 à 16 Vitesse		1231, 1241, 1251…1381	
		Cmde Profil	1213	Sél PasDémar ED1	1223	Pas 1 à 16 Accél		1232, 1242, 1252…1382	
		Mes par Unité	1215	Sél PasDémar ED2	1224	Pas 1 à 16 Décél		1233, 1243, 1253…1383	
		Dépass ProfilVit	1216	Sél PasDémar ED3	1225	Pas 1 à 16 Valeur		1234, 1244, 1254…1384	
		Invers ED Prof	1217	Sél PasDémar ED4	1226	Pas 1 à 16 Pause		1235, 1245, 1255…1385	
		ED Maint Pas	1218			Pas 1 à 16 Batch		1236, 1246, 1256…1386	
		ED AbandonPas	1219			Pas 1 à 16 Suiv		1237, 1247, 1257…1387	
		ED AbandonProfil	1220			Pas 1 à 16 Action		1238, 1248, 1258…1388	
						Pas 1 à 16 En TOR		1239, 1249, 1259…1389	
	Fonct Cames [755]	Cmde PosCam	1390	PrtéXPosCam	1396	PtX 0 à 15 PosCam Ppal		1407, 1409, 1411…1437	
		ModPosCam	1391	Ech X PosCam	1397	PtY 0 à 15 PosCam Ppal		1408, 1410, 1412…1438	
		SelecPos PosCam	1392	PrtéYPosCam	1398	PtExt PosCamAux		1439	
		CnfgPosPosCam	1393	SélÉchelXPosCam	1399	TypesPosCamAux		1440	
		OffsetPosPosCam	1394	CsgnÉchelXPosCam	1400	PtX 1 à 15 PosCam Aux		1441, 1443, 1445…1469	
		EpsOfsPosPosCam	1395	SélÉchlVitPosCam	1401	PtY 1 à 15 PosCam Aux		1442, 1444, 1446…1470	
				PCÉchlVitPosCam	1402	Etat PosCam		1471	
				DébutPentePosCam	1403	SorVitPosCam		1472	
				FinPentePosCam	1404	SorPosPosCam		1473	
				PtExt PosCamPpal	1405	Ent PCAM Dem		1474	
				TypesPosCamPpal	1406				

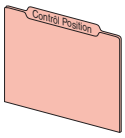
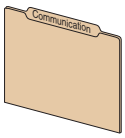
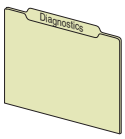
Affichage des paramètres experts

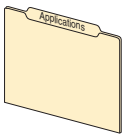
Paramètre 301 [Niveau Accès] réglé sur 2 « Expert ».

Fichier	Groupe	Paramètres							
Surveillance 	Mesure	Fréquence Sortie	1	Retr Crt Couple	5	Puiss Sortie	9	MWh consommé	13
		Réf Vit Asservie	2	Retr Crt Flux	6	FactPuiss Sortie	10	kWh consommé	14
		Retr Vit Mot	3	Courant Sortie	7	Tens Bus CC	11	Tps March Écoulé	15
		Couple Asservi	4	Tension Sortie	8	Mém. Bus CC	12		
	DnésVariat	Tens nom.	20	Crt nomin	21	kW nomin	22		
Commande moteur 	DonnéesMot	TensNom Moteur	25	FréqNom Moteur	27	Unités Puiss Mot	29	Pôles Motr	31
		IntNom Moteur	26	VitNomMoteur	28	PuissNom Moteur	30		
	Options Cmde Mot	ModeCmde Moteur	35	Utilisation Bus	42	Éco à Ki Réf	47	Gain Tens Stab	51
		Tension Max	36	Activ Flux +	43	ÉcoAcc/Déc Ki	48	Gain Angle Stab	52
		Fréq Max	37	Durée Flux +	44	ÉcoAcc/Déc Kp	49		
		Fréquence PWM	38	Ki Flux –	45	Filtre Stabilis	50		
		Cnfg Options Mot	40	Kp Flux –	46				
	Volts par Hertz	Boost Acc/Démar	60	Tens Coupure	62	Filtre BoostCVSC	64		
		Boost RUN	61	Freqce Coupure	63	CourbV/Hz	65		
	RéglAuto	RéglAuto	70	Inertie Totale	76	Offset CodPri AP [755]	81	Tens Régln AP [755]	87
		RéglAuto Couple	71	Lmt Test Inertie	77	Offset CodAlt AP [755]	82	Tension IXq AP [755]	88
		Chut Tension RI	73	CompAng ssCodeur	78	CrtTest OfstAP [755]	83	Tension IXq AP [755]	89
		Chut Tension Ixo	74	CompTen ssCodeur	79	RampC TstOfstAP [755]	84	Kp Rég AxQ AP [755]	91
		Réf Courant Flux	75	Cfg AP [755]	80	RampF TstOfstAP [755]	85	Ki Rég AxQ AP [755]	92
						Tens FCEM AP [755]	86	Crt Test Sens AP [755]	93
	Régulat Vecteur	BP Rég Crt BCV	95	Ki Rég Glis	101	Activ AdaptCple	107	LmtBal AdaptGF	113
		Kp Rég Crt BCV	96	Kp Rég Glis	102	Comp RetardPhase	108	TauxBal AdaptGF	114
		Ki Rég Crt BCV	97	Activ Régl Flux	103	Mode Comp Couple	109	NivCnvrg AdaptGF	115
		Kp RégF V ssCod	98	Ki Rég Flux	104	Ctrl Comp Cple	110	LmtCnvrg AdaptGF	116
		Ki RégF V ssCod	99	Kp Rég Flux	105	Régén Comp Cple	111		
		Activ Régl Glis	100	Vites Adapt Cple	106	Iqs Adapt Glis	112		
Retour et E/S 	Retour	Sél Retr Vit Pri	125	Retour Vit Alt	130	Sél Retr Pos Mot	135	Réf Vit Différé [755]	139
		FltrRetr Vit Pri	126	Retr Vit Actif	131	SélRetr Pos Chrg [755]	136	Tempo CodVirtuel [755]	140
		Retour Vit Pri	127	Sél Retr Vit Aux	132	Retr Bcle Ouv	137	PPT Cod Virtuel [755]	141
		Sél Retr Vit Alt	128	FltrRetr Vit Aux	133	Retr Simulatr	138	Pos Cod Virtuel [755]	142
		FltrRetr Vit Alt	129	Retour Vit Aux	134				
	Fonctions EnDig	Config En Digit	150	JOG ED 1	166	Accél ED 2	179	RAZ PID ED	193
		ActvEnDig	155	JOGAvant EnDigi1	167	Décél ED 2	180	Invers PID ED	194
		EffacErr EnDig	156	JOGArr EnDigi1	168	Sél PsCpVi ED 0	181	Cnsg Couple EDA	195
		ErrAux EnDig	157	JOG ED 2	169	Sél PsCpVi ED 1	182	Limit Fin MAv ED	196
		ArrêtED	158	JOGAvant EnDigi2	170	Arrêt ED ModeB	185	Limit Déc MAv ED	197
		ArrêtLim Crt ED	159	JOGArr EnDigi2	171	RégBus ED Mode B	186	Limit Fin MAr ED	198
		Arrêt RLib ED	160	Cmde Manuel ED	172	PertAlimED ModB	187	Limit Déc MAr ED	199
		Démar ED	161	Sél Vites ED 0	173	PertAlimED	188	DepCrse Mat + ED	200
		Inv Av/Arr ED	162	Sél Vites ED 1	174	Précharge ED	189	DepCrse Mat – ED	201
		RUN ED	163	Sél Vites ED 2	175	Fix Prchrg ED	190		
		MarcheAv EnDig	164	Inc MOP ED	177	Activ. PID ED	191		
		MarcheAr EnDig	165	Déc MOP ED	178	Mnt PID ED	192		
	Entrées TOR	État En TOR	220	MasqFiltrentrTOR [753]	222	MasqFiltrentrTOR [753]	223		
	Sorties TOR [753]	État Sor TOR	225	Sélect RS0	230	Sélect ST0	240		
		Invers Sor TOR	226	Règl Val SR0	231	Règl Val ST0	241		
		Consigne Sor TOR	227	Val SR0	232	Val ST0	242		
				Statut SR0	233	vStatut ST0	243		
				Tps SR0 ON	234	Tps ST0 ON	244		
				Tps SR0 OFF	235	Tps ST0 OFF	245		
	CTP moteur [753]	Config CTP	250	Etat CTP	251				
	Entrées Analog [753]	Type En Analog	255	Val En Analog0	260	Perte En Analog0	263	FiltrGn En Anlg0	265
		Rac² En Analog	256	En Anlg0Ht	261	ValBrut EnAnlg0	264	FiltrBP En Anlg0	266
		Pertes En Analog	257	En Anlg0Bs	262				
	Sorties Analog [753]	Type Sor Analog	270	Sélect Sor Anlg0	275	Dnée Sor Anlg0	277	Sor Anlg0 Ht	280
		Sor Analog Abs	271	Cons Sor Anlg0	276	LimHt Sor Anlg0	278	Sor Anlg0 Bs	281
						LimBs Sor Anlg0	279	Val Sor Anlg0	282
	Maint Prédict R0 [753]	PredMaint Status RO	285	Crt Chge SR0	287	Vie SR0 écoulée	289	NivAlertVie SR0	291
		Type Chge SR0	286	DuréeVie SR0	288	Vie SR0 Rest	290	NivIntervVie SR0	292

Fichier	Groupe	Paramètres							
Config variateur 	Préférences	UnitésVites	300						
		Niveau Accès	301						
		Langage	302						
	Config Cmande	Classe Tens	305	Mode PsnCplVit A	309	Mode PsnCpVi Act	313	Cmde PréChrge	321
		Class Serv	306	Mode PsnCplVit B	310	Cnsg Err CVLA	314	Tempo PréChrg	322
		Mode Sens Rot	308	Mode PsnCplVit C	311	Tps Pause CVLA	315	Cnfg Err PréChrg	323
				Mode PsnCplVit D	312				
	Cmde Auto/Manuel	Masq Logic	324	Sél Réf Man Alt	328	PréChrg Manuel	331		
		Masq Auto	325	RéfManAlt AnaHte	329				
		Masq Cmd Manuel	326	RéfManAlt AnaBas	330				
		Masq Réf Manuel	327						
	MémVariateur	RAZ Comptrs	336						
	FonctionsDémar	Démarr à MssTens	345	Mde ReposRéveil	350	Mode DémarrLancé	356	Ki Excitation DL	361
		Tempo MssTen	346	SélRéf RepRéveil	351	Gain DL	357	Kp Excitation DL	362
		Err EssRedémAuto	347	Niv Repos	352	Ki DL	358	Tps Recnction DL	363
		Nbre Redém Auto	348	TmpsRepos	353	Ki Rég Vites DL	359	NivAct Mesure DL	364
		Tempo Redém Auto	349	Niv Réveil	354	Kp Rég Vites DL	360		
				TpsRéveil	355				
	FonctionsFreinge	ModeArrêt A	370	Ki Rég Bus	380	Ki FluxFreinage	390	FltrVq FreinCC	398
		ModeArrêt B	371	Kp Rég Bus	381	Kp FluxFreinage	391	FltrVd FreinCC	399
		Mode Rég Bus A	372	Type Résist FD	382	Sél Niv Frein CC	393	Ki Frein Rapide [755]	400
		Mode Rég Bus B	373	Ohms Ext FD	383	Niv Frein CC	394	Kp Frein Rapide	401
		Cnfg Niv Rég Bus	374	Watts Ext FD	384	Tps Frein CC	395	Rég Frein Off 1	402
		Niv Rég Bus	375	WattsImp Ext FD	385	Ki Frein CC	396	Rég Frein Off 2	403
		Kp Limit Bus	376	Activ FluxFrein	388	Kp Frein CC	397	Actn Inhibit Déc	409
		Kd Limit Bus	377	Lmt FluxFreinage	389				
		Ki RCA Limit Bus	378						
		Kp RCA Limit Bus	379						
Protection 	Surcharge Moteur	Actn SurC Mot	410	Fact SC Mot	413	Niv RAZ SC Mot	415	Compt SC Mot	418
		SC Mot à MsTens	411	Hertz SC Mot	414	Temps RAZ SC Mot	416	Tps Décl SC Mtr	419
		Niv Alarm SC Mot	412						
	LimitesChrg	Mde SC Variat	420	Limit Puiss Mot	427	Cnfg ProtctSurCh	434	Action Pert Chrg	441
		Sél Lmt Courant	421	Kd Limit Courant	428	Actn PrtctSurCh1	435	Niv Pert Chrg	442
		Limit Courant 1	422	Ki Limit Courant	429	Niv PrtctSurCh 1	436	Tps Pert Chrg	443
		Limit Courant 2	423	Kp Limit Courant	430	Tps PrtctSurCh 1	437	ActnPertPhaseSor	444
		Limit Crt Actif	424	Kp Crt BsFréq Id	431	Actn PrtctSurCh2	438	NivPertPhase Sor	445
		Limit RégCourant	425	Kp Crt BsFréq Iq	432	Niv PrtctSurCh 2	439		
		Lmt Puiss Réact	426	Gain VarAcc	433	Tps PrtctSurCh 2	440		
	Perte Alim	Act Pert Alim	449	Mde PertAlim B	453	KpBusRTPertAlim	456	Action SousTens	460
		Mde PertAlim A	450	Niv PerteAlim B	454	KdBusRTPertAlim	457	Niv SousTens	461
		Niv PerteAlim A	451	Tps PertAlim B	455	KpRCARTPertAlim	458	Action PertPhase	462
		Tps PertAlim A	452			KiRCARTPertAlim	459	Niveau PertPhase	463
								RAZ Mem Bus CC	464
	Défaut Terre	ActnAlarmDftTer	466						
		NivAlarmDéftTer	467						
	Predictive Main	PredMaint Status	469	DéclasVentDT	488	DurVie PalierMot	502	DurViePalierMach	511
		TempAmbPredMaint	470	DuréeVie VentDT	489	Vie Ecoul PalMot	503	VieEcoul PalMach	512
		Act RAZPredMaint	471	VieEcoul VentDT	490	Vie Reste PalMot	504	VieRest PalMach	513
		RAZ Pred Maint	472	VieRestte VentDT	491	NivÉvén PalMot	505	NivÉvén PalMach	514
				NivÉvénmt VentDT	492	ActnÉvén PalMtr	506	ActnÉvén PalMach	515
				ActnÉven VentDT	493	Jrnal RAZ PalMot	507	JrnalRAZPalMach	516
				JrnalRAZVentDT	494	NbH Serv LubMot	508	NbHServ LubMach	517
				DéclasVentIn	495	NivÉvénLubMot	509	NivÉvén LubMach	518
				DuréeVie VentIn	496	ActnÉvenLubMot	510	ActnÉvén LubMach	519
				VieEcoul VentIn	497				
				VieRestte VentIn	498				
				NivÉvénmt VentIn	499				
				ActnÉven VentIn	500				
				JrnalRAZVentIn	501				

Fichier	Groupe	Paramètres							
Régulation vitesse 	Lmites Vites	Vites Avt Max	520	Vites Avt Min	522	Limite SurVites	524	Saut Vites 1	526
		Vites Arr Max	521	Vites Arr Min	523	Limit VitesNulle	525	Saut Vites 2	527
								Saut Vites 3	528
								Saut Plge Vites	529
	Tx Rampe Vitesse	Tps Accél 1	535	Tps Décél 1	537	Dur JOG Acc-Décé	539	Courbe S Accé	540
		Tps Accél 2	536	Tps Décél 2	538			Courbe S Décé	541
	Référence Vites	Sél Réf Vites A	545	Éch Réf Vitesse	555	VitesPrédéf 1	571	RéfVit sélctnée	592
		Cnsg Réf Vit A	546	JOG Vites 1	556	VitesPrédéf 2	572	Réf Vit Limitée	593
		RefVitA AnlgHaut	547	JOG Vites 2	557	VitesPrédéf 3	573	RéfVit en Rmpe	594
		RefVitA AnlgBas	548	Référence MOP	558	VitesPrédéf 4	574	RéfVit Filtrée	595
		Mult Réf Vites A	549	Enrg Réf MOP	559	VitesPrédéf 5	575	Réf Ra Vitesse	596
		Sél Réf Vites B	550	Plage MOP	560	VitesPrédéf 6	576	Réf Vites Final	597
		Cnsg Réf Vit B	551	Limite Hte MOP	561	VitesPrédéf 7	577		
		RefVitB AnlgHaut	552	Limite Bs MOP	562	Filtre RéfVit	588		
		RefVitB AnlgBas	553	Sél Réf Man ED	563	BP Fltr Réf Vit	589		
		Mult Réf Vites B	554	ManRefTORAngHaut	564	GainFltr Réf Vit	590		
				ManRefTORAngHaut	565	Éta Sél Réf Vit	591		
	Seuil Vit	Sél Seuil Réf A	600	Sél Csgn Réf B	604	Sél %SeuilRéf A	608	Sél %SeuilRéf B	612
		Val Seuil Réf A	601	Val Csgn Réf B	605	Val %SeuilRéf A	609	Val %SeuilRéf B	613
		RefATrimAnlgHaut	602	RefBTrimAnlgHaut	606	RefAPctTrmAnHaut	610	RefBPctTrmAnHaut	614
		RefATrim AnlgBas	603	RefBTrimAnlgBas	607	RefAPctTrmAnBas	611	RefBPctTrmAnBas	615
								Srce %SeuilRéf	616
								Source Seuil Vit	617
	Comp Glis/Chut	ChuteVitess@ICM	620						
		LissVitess@ICM	621						
		BP Comp Glis	622						
		RVSCSeuilVitVHz	623						
	Régulateur Vit	Options Cmde Vit	635	Kp Rég Vites	645	Présél Cple RégV	652	Kp RégVitVSC VHz	663
		BP Rég Vites	636	Kp Max Rég Vit	646	Amortis Bcle Vit	653	Ki RégVitVSC VHz	664
		Sél FltrRtr RégV	637	Ki Rég Vites	647	Int Sor Rég Vit	654		
		GainFltrRtr RégV	638	BP Rég Vites Alt	648	Limit + Rég Vit	655		
		BP FltrRtr RégV	639	Kp Rég Vites Alt	649	Limit – Rég Vit	656		
		RtrVites Filtrée	640	Ki Rég Vites Alt	650	SélFltr Sor RégV	657		
		ErreurVites	641	BPFltr ErrVitAlt	651	GainFltrSor RégV	658		
		Gain Verr Servo [755]	642			BPFltr Sor RégV	659		
		AntiInversRégVit	643			Sor Rég Vit	660		
		BP Fltr Err Vit	644						
	Comp Vites	Sél Comp Vites	665						
		Gain Comp Vites	666						
		Sor Comp Vites	667						
Commande couple 	Limites Cple	Limit Couple Pos	670						
		Limit Couple Nég	671						
	Référence Couple	Sél Réf Couple A	675	Sél Réf Cple B	680	RéfCple sélctnée	685	Pas Couple	686
		Cnsg Réf Cple A	676	Cnsg Réf Cple B	681			Fréq FltrReject	687
		RefACpleAnlgHaut	677	RefBCpleAnlgHaut	682			Attén FltrReject	688
		RefACpleAnlgBas	678	RefBCpleAnlgBas	683			RéfCple Filtré	689
		Mult Réf Cple A	679	Mult Réf Cple B	684			Réf Cple Limite	690
	Comp Inertie [755]	Mode CompInertie	695	Gain Acc Inertie	696	BPFPB Comp Inert	698	Ref Rampe Ext	700
				Gain Déc Inertie	697	Sor Comp Inertie	699		
	Comp Friction [755]	ModObsAdaptInChg	704	Estimat Chrge	707	TempObsAdaptIC	709	BP Observ Charge	711
		BP Adapt Inertie	705	Adpt CpleInertie	708	BPFltrAdptInert	710		
		GainAdaptInertie	706						

Fichier	Groupe	Paramètres							
Contrôle Position 	Config État Psn	État RéfPosn PàP	720	Sélect Réf Posn	722	État Rég Posit	724	BP en Posit +	726
		Contrôl Position	721	Cmde Positn	723	Position Zéro	725	Pause enPositPos	727
	Position Repos	État Au Repos	730	ED RetrRepos	732	Vites RetrRepos	735	Pos ReposActuel	737
		Cmde Au Repos	731	ED Redéf Posn	733	Ramp RetrRepos	736	Pos ReposUtil	738
				ED LimitRepos BO	734				
	Surveillance Position [755]	Sélec CtrlPosn 1	745	Sélec CtrlPosn 2	748				
		EnDtct CtrlPsn 1	746	EnDtct CtrlPsn 2	749				
		Cnsg CtrlPsn 1	747	Cnsg CtrlPsn 2	750				
	Direct	Sélect RéfPsn	765	Cnsg Sens Psnmt	766				
				Réf Sens Psnmt	767				
	Pas à Pas	Cmde PàP	770	Sél Réf PàP	775	Consigne PàP	780	Lim Vit Avt PàP	785
		Mode PàP	771	Référence PàP	776	Tps Accél PàP	781	Lim Vit Arr PàP	786
		ED Indexat	772	Retour PàP	777	Tps Décél PàP	782	Courbe S PàP	787
		ED Index inv	773	Echel Réf PàP	778	Vit McheAr PàP	783	Dépass Vit PàP	788
		ED StIndice PréD	774	Index PàP PréD	779	Cmande PàP	784	Rred Mul PaP	789
								Red div	790
	Boucle Verr Phase [755]	Cmde PLL	795	Sél Réf Psn PLL	799	Entrée PPT PLL	804	Sor Cod PLL	809
		Sél Vit Ext PLL	796	Cnsg Psn PLL	800	Entr NbTrs PLL	805	Sor CodAvcéePLL	810
		Cnsg Vit Ext PLL	797	BP PLL	801	Fltr Sor Psn PLL	806	Sortie PPT PLL	811
		ÉchelVit Ext PLL	798	FiltrPBs BP PLL	802	Sor Vites PLL	807	Sor NbTours PLL	812
				TR/MN CodVirtPLL	803	Sor VitAvcée PLL	808		
	Rédctr Électron	Sor RéfPsn RBVE	815	MultPsn RBVE	816				
				DivPsn RBVE	817				
	Offset Position	Sél Offset Psn 1	820	Sél Offset Psn 2	822	Vit Offset Psn	824		
		Offset Psn 1	821	Offset Psn 2	823				
	ÉchelRtr PsnChrg [755]	Mult Rtr PsnChg	825	Div Rtr PsnChg	826				
	Rég Position	F FltrRejectPsn	830	Erreur Psition	835	Limit + I RégPsn	840	Lim Vit Pos RégP	844
		Prof FltrRejPsn	831	Position effect	836	Limit – I RégPsn	841	Lim Vit Nég RégP	845
		Sél Fltr Sor Psn	832	Chge Psn effect [755]	837	Sortie I RégPsn	842	Décrch RégPsn	846
		GainFltr Sor Psn	833	Ki Rég Psn	838	Sor Vit RégPsn	843	Rtr Position	847
		BP Fltr Sor Psn	834	Kp Rég Psn	839				
Communication 	Control Comm.	Référence Port 1	871	Référence Port 4	874	Référence Port13 [755]	877	RésultLog Variat	879
		Référence Port 2	872	Référence Port 5	875	Référence Port14	878	Réslt RefDPI	880
		Référence Port 3	873	Référence Port 6	876			Réslt RampDPI	881
								Réslt LogiqDPI	882
								Rslt Réf Variat [753]	883
								Rslt Ramp Variat [753]	884
	Sécurité	Act Masq Port	885	Act Masq Écrit	887				
		Act Masq Logic	886	Cfg Masq Écrit	888				
	LiaisDnés DPI	En DonnéA1	895	En DonnéC1	899	So DonnéA1	905	So DonnéC1	909
		En DonnéA2	896	En DonnéC2	900	So DonnéA2	906	So DonnéC2	910
		En DonnéB1	897	En DonnéD1	901	So DonnéB1	907	So DonnéD1	911
		En DonnéB2	898	En DonnéD2	902	So DonnéB2	908	So DonnéD2	912
	Propriétaires	ArrêtUtil	919	JOG Util	921	EffacErr Utilis	923	Sélect Réf Util	925
		DémarUtilis	920	Sens Util	922	Manuel Util	924		
Diagnostics 	Etat	Source réf Vites	930	État Variat 1	935	Temp IGBT %	941	État en limite	945
		Dern SourceDémar	931	État Variat 2	936	Temp IGBT °C	942	État Port Sécu	946
		Dern SourceArrêt	932	Éta Condition 1	937	Temp Variat %	943		
		Empêchmt Démar	933	ComptSC Variat	940	Temp Var °C	944		
		Dern EmpêchDémar	934						
	Info Err/Alarme	Config Err Min	950	État1 sur Erreur	954	Etat Alarme A	959	Alarm sur Err A	962
		Code Dern Err	951	État2 sur Erreur	955	Etat Alarme B	960	Alarm sur Err B	963
		État Erreur A	952	Fréqce Erreur	956	Alarmes Type2	961		
		État Erreur B	953	Err Intens	957				
				Err Tension Bus	958				
	Points test	Sél PointTest 1	970	Sél PointTest 2	974	Sél PointTest 3	978	Sél PointTest 4	982
		ValF PointTest 1	971	ValF PointTest 2	975	ValF PointTest 3	979	ValF PointTest 4	983
		ValL PointTest 1	972	ValL PointTest 2	976	ValL PointTest 3	980	ValL PointTest 4	984
	Détection Pic [755]	Cnsg DtctPicRéel	1035	SélDtctPicPrédé1	1038	Sor DétectPic 1	1041	Config Pic 2	1044
		IntDCnsg DtctPic	1036	Config Pic 1	1039	Sél EnDtctPic2	1042	Changmt Pic 2	1045
		SélEn DtctPic1	1037	Changmt Pic 1	1040	SélDtctPicPrédé2	1043	Sor DétectPic 2	1046

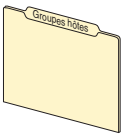
Fichier	Groupe	Paramètres							
Applications 	Process PID	Config PID	1065	Sél Retour PID	1072	Sél Sortie PID	1079	Gain Prop PID	1086
		Régulat PID	1066	FdbkPIDAnlgHaut	1073	Mult Sortie PID	1080	Tps IntégPID	1087
		Sél Réf PID	1067	FdbkPIDAnlgBas	1074	Limit Sup PID	1081	Tps Dériv PID	1088
		RefPIDAnlgHaut	1068	Sél PertVtRtrPID	1075	Limit Inf PID	1082	État PID	1089
		RefPIDAnlgBas	1069	Sél PertCpRtrPID	1076	ZoneMorte PID	1083	Cmpt Réf PID	1090
		Consigne PID	1070	Retour PID	1077	BP Filtre PB PID	1084	Cmpt Rtr PID	1091
		Mult Réf PID	1071	Mult Rtr PID	1078	Préchrg PID	1085	Cmpt Err PID	1092
								Cmpt Sortie PID	1093
	Torque Prove [755]	Cnfg MesCple	1100	FréqBal LmtCple	1104	Tps Déclen Frein	1107	Tolérance Flot	1111
		Setup MesCple	1101	PlageDév Vites	1105	Tps Rég Frein	1108	%Échel MicroPosn	1112
		ED PsnMicroFlott	1102	PlageVit Entier	1106	Crse AlarmFrein	1109	Tps Flot VitZéro	1113
		État MesCple	1103			Cmpt Glis Frein	1110		
	Fonction Textiles [753]	Ctrl Fibre	1120	Augment Ampl	1123	Saut P	1126	ActSync Fibre DI	1129
		Etat Fibre	1121	Dimin Ampl	1124			DésacAmp Fibre DI	1130
		Temps Sync	1122	Ampl Max	1125				
	Tens Réglable [753]	Cfg Tens Régl	1131	SélSeuilTensRgl	1136	Prédéf TensRégl1	1142	MultRéfTensRégl	1149
		Sél Tens Régl	1133	SeuilHtTensRégl	1137	Prédéf TensRégl2	1143	CourbSTensRégl	1150
		Réf Ht Tens Régl	1134	SeuilBsTensRégl	1138	Prédéf TensRégl3	1144	PctSeuilTensRégl	1151
		Réf Bs Tens Régl	1135	Cmde Tens Régl	1139	Prédéf TensRégl4	1145	Tens Régl Min	1152
				TpsAccélTensRégl	1140	Prédéf TensRégl5	1146		
				TpsDéc TensRégl	1141	Prédéf TensRégl6	1147		
						Prédéf TensRégl7	1148		
	Chevalet Pompage [753]	Vites Tige	1165	Act Alarm Cple	1168	Ratio Palier Tot	1174	Limit BoîteVites	1181
		Couple Tige	1166	Cfg Alarm Cple	1169	Vites Tige Max	1175	ValNomBoîteVites	1182
		Cmd Vites Tige	1167	Pause Alarm Cple	1170	Cple Tige Max	1176	Ratio BoîteVites	1183
				Niv Alarm Cple	1171	Vites Tge Min	1177	Réa BoîteVites	1184
				Dépas Alarm Cple	1172	Réa Moteur	1178		
				ActDép AlarmCple	1173	Cfg PompPuitPét	1179		
						RéaPompeCavProgr	1180		
	Arrêt Pompe [753]	Cfg Arr Pompe	1187	Stock Cycle Pomp	1192	Pct Cycle Couple	1198	Nbre Arr Pompe	1203
		Régl Arr Pompe	1188	Régl Ht Course	1193	Pct Couple Lev	1199	NbrReposArrPompe	1204
		Action Arr Pompe	1189	PtConsig Couple	1194	Pct Couple Chut	1200	Nbre Course Jour	1205
		Cmde Arr Pompe	1190	Niveau Arr Pompe	1195	Nbre Pos Course	1201	EDArrPomp Désact	1206
		Etat Arr Pompe	1191	Vites Arr Pompe	1196	Course Par Min	1202	NivRepArrPomp	1207
				Tps Arr Pompe	1197				
	Profil [755]	État Profil	1210	ED DépassVites	1221	Pas 1 à 16 Type		1230, 1240, 1250…1380	
		Unités Cvrtes	1212	Sél PasDémar ED0	1222	Pas 1 à 16 Vitesse		1231, 1241, 1251…1381	
		Cmde Profil	1213	Sél PasDémar ED1	1223	Pas 1 à 16 Accél		1232, 1242, 1252…1382	
		Mes par Unité	1215	Sél PasDémar ED2	1224	Pas 1 à 16 Décél		1233, 1243, 1253…1383	
		Dépass ProfilVit	1216	Sél PasDémar ED3	1225	Pas 1 à 16 Valeur		1234, 1244, 1254…1384	
		Invers ED Prof	1217	Sél PasDémar ED4	1226	Pas 1 à 16 Pause		1235, 1245, 1255…1385	
		ED Maint Pas	1218			Pas 1 à 16 Batch		1236, 1246, 1256…1386	
		ED AbandonPas	1219			Pas 1 à 16 Suiv		1237, 1247, 1257…1387	
		ED AbandonProfil	1220			Pas 1 à 16 Action		1238, 1248, 1258…1388	
						Pas 1 à 16 En TOR		1239, 1249, 1259…1389	
	Fonct Cames [755]	Cmde PosCam	1390	PrtéXPosCam	1396	PtX 0 à 15 PosCam Ppal		1407, 1409, 1411…1437	
		ModPosCam	1391	Ech X PosCam	1397	PtY 0 à 15 PosCam Ppal		1408, 1410, 1412…1438	
		SelecPos PosCam	1392	PrtéYPosCam	1398	PtExt PosCamAux		1439	
		CnfgPosPosCam	1393	SélÉchelXPosCam	1399	TypesPosCamAux		1440	
		OffsetPosPosCam	1394	CsgnÉchelXPosCam	1400	PtX 1 à 15 PosCam Aux		1441, 1443, 1445…1469	
		EpsOfsPosPosCam	1395	SélÉchlVitPosCam	1401	PtY 1 à 15 PosCam Aux		1442, 1444, 1446…1470	
				PCÉchlVitPosCam	1402	Etat PosCam		1471	
				DébutPentePosCam	1403	SorVitPosCam		1472	
				FinPentePosCam	1404	SorPosPosCam		1473	
				PtExt PosCamPpal	1405	Ent PCAM Dem		1474	
				TypesPosCamPpal	1406				

Organisation des paramètres du module d'option

Les paramètres du module d'option ne sont disponibles que lorsque cette option est installée dans un variateur hôte. Pour afficher et modifier les paramètres du module d'option, sélectionnez le numéro de port du dispositif auquel vous voulez accéder. Voir Sélection d'un dispositif, page D-5 pour les instructions.

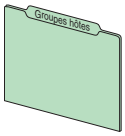
Modules d'E/S

Les descriptions des paramètres commence page 3-137.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	Entrées TOR	État En TOR	1	MasqFiltrentrTOR	2	Filt entr TOR	3		
	Sorties TOR	État Sor TOR	5	Sélect RS0	10	Sélect RS1	20	Sélect ST1	30
		Invers Sor TOR	6	Règl Val SR0	11	Sélect ST0	20	Règl Val ST1	31
		Consigne Sor TOR	7	Val SR0	12	Règl Val RS1	21	Val ST1	32
				Statut SR0	13	Val SR1	22	Statut ST1	33
				Tps SR0 ON	14	Statut SR1	23	Tps ST1 ON	34
				Tps SR0 OFF	15	Tps SR1 ON	24	Tps ST1 OFF	35
						Tps SR1 OFF	25		
	CTP moteur	Config CTP	40	État CTP	41	Val Brute CTP	42		
	Entrées Analog	Type En Analog	45	Val En Analog0	50	Val En Analog1	60		
		Rac² En Analog	46	En Anlg0Ht	51	En Anlg1Ht	61		
		Pertes En Analog	47	En Anlg0Bs	52	En Anlg1Bs	62		
				Perte En Analog0	53	Perte En Analog1	63		
				ValBrut EnAnlg0	54	ValBrut EnAnlg1	64		
				FiltrGn En Anlg0	55	FiltrGn En Anlg1	65		
				FiltrBP En Anlg0	56	FiltrBP En Anlg1	66		
	Sorties Analog	Type Sor Analog	70	Sélect Sor Anlg0	75	Sélect Sor Anlg1	85		
		Sor Analog Abs	71	Cons Sor Anlg0	76	Cons Sor Anlg1	86		
				Dnée Sor Anlg0	77	Dnée Sor Anlg1	87		
				LimHt Sor Anlg0	78	LimHt Sor Anlg1	88		
				LimBs Sor Anlg0	79	LimBs Sor Anlg1	89		
				Sor Anlg0 Ht	80	Sor Anlg1 Ht	90		
				Sor Anlg0 Bs	81	Sor Anlg1 Bs	91		
				Val Sor Anlg0	82	Val Sor Anlg1	92		
	Predictive Main	PredMaint Status	99	Type Chge SR0	100	Type Chge SR1	110		
				Crt Chge SR0	101	Crt Chge SR1	111		
				DuréeVie SR0	102	DuréeVie SR1	112		
				Vie SR0 écoulée	103	Vie SR1 écoulée	113		
				Vie SR0 Rest	104	Vie SR1 Rest	114		
				NivAlertVie SR0	105	NivAlertVie SR1	115		
				NivIntervVie SR0	106	NivIntervVie SR1	116		

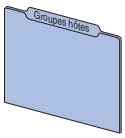
Module de surveillance de la vitesse de sécurité

Les descriptions des paramètres commence page 3-148.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	Sécurité	Mot de passe État Verrouillé Mode Fonctionmt	1 5 6	Param.par défaut ID Signature NouveauMotPasse	7 10 13	Cde MotDePasse Code de sécurité MotPassFabricant	17 18 19	CodeDéfautConfig	70
	Général	ConfigEnCascade Mde Sécrté	20 21	Type Réinitial. Réponse Survit	22 24	Mode Sor Arrêt Mod Sor VitLim	72 73		
	Retour	Mode Codeur	27	Type Codeur1 Unités Coderu1 PolaritéCodeur1 Résolut.Codeur1 SurvTensCodeur1 VitSort Codeur1	28 29 30 31 32 33	Unités Codeur2 PolaritésCodeur2 Résolut.Codeur2 SurTensCodeur2 VitSort Codeur2	34 35 36 37 38	RatioVitCodeur TolérVitesCodeur TolérPositCodeur SurveillanceSens Tolérance Sens	39 40 41 42 43
	Arrêt	EntrArrSécurité TypeArrSécurité	44 45	TempoSurvArrêt TempsArrêtMax	46 47	VitesseImmobilis PositionImmobil	48 49	VitesseRéfDécél TolérDécélArrêt	50 51
	Vitesse limitée	EntrVitLimitée TempSurvVitLim	52 53	EntrPoigHomMort	54	LimVitesSécurité	55	Hystérésis Vites	56
	Commande porte	TypeSortiePorte	57	EntréeSurvPorte	58	ActivSurvVerrou EntrSurvVerrou	59 60	Mod Sor Porte	74
	Vitesse max	ActivVitesseMax VitesMaxSécurité	61 62	TypArrVitesMax ActiveAccélMax	63 64	LimAccélSécurité TypArrAccélMax	65 66		
	Défauts	Etat Défaut	67	État Protection	68	État des E/S	69	CodeDéfautConfig	70

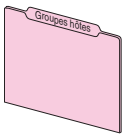
Module codeur incrémental simple

Les descriptions des paramètres commence page 3-159.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	–	Cnfg Codeur Codeur PPR	1 2	Cnfg Perte Rtr Retour Codeur	3 4	État Codeur État Erreur	5 6	Cmpt Perte Phase Cmpt Perte Quad	7 8

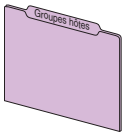
Module codeur incrémental double

Les descriptions des paramètres commence page 3-161.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	Codeur 0	Config Codeur0 Codeur PPR 0	1 2	CnfgPertRtr Cod0 Retour Codeur0	3 4	État Codeur 0 État Err Cod0	5 6	Cnt PertPh Cod0 Cnt PertQua Cod0	7 8
	Codeur 1	Config Codeur1 Codeur PPR 1	11 12	CnfgPertRtr Cod1 Retour Codeur1	13 14	État Codeur 1 État Err Cod1	15 16	Nb PertePh Cod1 Nb PerteQua Cod1	17 18
	Cfg Homing	Cfg Homing	20						
	Etat du Module	État Module	21						

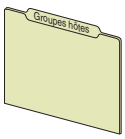
Module de retour universel

Les descriptions des paramètres commence page 3-166.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	Module	État Module	1						
		Réini Err Module	2						
	Retour 0	Position Rtr 0	5	Confg Rtr 0	8	Cfg Incrmt Rtr 0	16	Tours SSI Rtr 0	22
		Sél Source Rtr 0	6	Cnfg Perte Rtr0	9	État Incrmt Rtr0	17	CPR Lin Rtr 0	25
		Id.Feedback 0	7	État Rtr 0	10	Config SSI Rtr 0	20	TxMàJ Lin Rtr 0	26
				PPR Inc&SC Rtr 0	15	Résol SSI Rtr 0	21	État Stahl Rtr 0	27
	Retour 1	Position Rtr 1	35	Confg Rtr 1	38	Cfg Incrmt Rtr 1	46	Tours SSI Rtr 1	52
		Sél Source Rtr 1	36	Cnfg Perte Rtr1	39	État Incrmt Rtr1	47	CPR Lin Rtr 1	55
		Id.Feedback 1	37	État Rtr 1	40	Config SSI Rtr1	50	Tx MàJ Lin Rtr 1	56
				PPR Inc & SC Rt1	45	Résol SSI Rtr 1	51	État Stahl Rtr 1	57
	Sortie Codeur	Sélect SorCod	80	SorCod FD PPR	82	SorCod Offset Z	83		
		Mode SorCod	81			SorCod PPR Z	84		
	Enregistrmnt	Enregistrmt ARM	90	Enrg Cnfg Verr1	100	Enrg Posn Verr1	101	Enrg Temps Verr1	102
		Enrg Filtre En0	91	Enrg Cnfg Verr2	103	Enrg Posn Verr2	104	Enrg Temps Verr2	105
		Enrg Filtre En1	92	Enrg Cnfg Verr3	106	Enrg Posn Verr3	107	Enrg Temps Verr3	108
		Enrg FiltrEnHome	93	Enrg Cnfg Verr4	109	Enrg Posn Verr4	110	Enrg Temps Verr4	111
		État Enrgst	94	Enrg Cnfg Verr5	112	Enrg Posn Verr5	113	Enrg Temps Verr5	114
				Enrg Cnfg Verr6	115	Enrg Posn Verr6	116	Enrg Temps Verr6	117
				Enrg Cnfg Verr7	118	Enrg Posn Verr7	119	Enrg Temps Verr7	120
				Enrg Cnfg Verr8	121	Enrg Posn Verr8	122	Enrg Temps Verr8	123
				Enrg Cnfg Verr9	124	Enrg Posn Verr9	125	Enrg Temps Verr9	126
				Enrg Cnfg Verr10	127	Enrg Posn Verr10	128	Enrg Temps Verr10	129

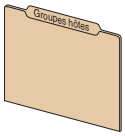
EtherNet/IP intégré

Les descriptions des paramètres commence page 3-178.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	–	DL < Rés #01	1	Numéro Port	33	Err Cfg DL 01	60	Cfg DLs < Pair	76
		DL < Rés #02	2	DL > Rés utilisé	34	Err Cfg DL 02	61	DLs < Pair réel	77
		DL < Rés #03	3	DL < Rés utili	35	Err Cfg DL 03	62	Src Cfg Logiq	78
		DL < Rés #04	4	BOOTP	36	Err Cfg DL 04	63	Src Cfg Réf	79
		DL < Rés #05	5	Src AdresRés	37	Err Cfg DL 05	64	Timeout Ent Pt	80
		DL < Rés #06	6	Cfg Adrs IP 1	38	Err Cfg DL 06	65	Adres Ent Pt 1	81
		DL < Rés #07	7	Cfg Adrs IP 2	39	Err Cfg DL 07	66	Adres Ent Pt 2	82
		DL < Rés #08	8	Cfg Adrs IP 3	40	Err Cfg DL 08	67	Adres Ent Pt 3	83
		DL < Rés #09	9	Cfg Adrs IP 4	41	Err Cfg DL 09	68	Adres Ent Pt 4	84
		DL < Rés #10	10	Cfg s-Rés 1	42	Err Cfg DL 10	69	Ent Pt Val	85
		DL < Rés #11	11	Cfg s-Rés 2	43	Err Cfg DL 11	70	Ent Pt Sts	86
		DL < Rés #12	12	Cfg s-Rés 3	44	Err Cfg DL 12	71	Cfg Pt > DLs	87
		DL < Rés #13	13	Cfg s-Rés 4	45	Err Cfg DL 13	72	DLs > Pt réel	88
		DL < Rés #14	14	Cfg Passrel 1	46	Err Cfg DL 14	73	Periode Pnt	89
		DL < Rés #15	15	Cfg Passrel 2	47	Err Cfg DL 15	74	Sort Pt saut	90
		DL < Rés #16	16	Cfg Passrel 3	48	Err Cfg DL 16	75	Ent Pt Val	91
		DL > Rés #01	17	Cfg Passrel 4	49				
		DL > Rés #02	18	Cfg DébitRés	50				
		DL > Rés #03	19	DébitRés Eff	51				
		DL > Rés #04	20	Activ Web	52				
		DL > Rés #05	21	Fnctions Web	53				
		DL > Rés #06	22	Action/Err Comm	54				
		DL > Rés #07	23	Actn/Err Inact	55				
		DL > Rés #08	24	Actn/Err Parité	56				
		DL > Rés #09	25	Action/Err Msg	57				
		DL > Rés #10	26	Err Cfg Logiq	58				
		DL > Rés #11	27	Err Cfg Réf	59				
		DL > Rés #12	28						
		DL > Rés #13	29						
		DL > Rés #14	30						
		DL > Rés #15	31						
		DL > Rés #16	32						

DeviceLogix intégré

Les descriptions des paramètres commence page G-3.

Fichier	Groupe	Paramètres							
Groupes hôtes 	Sorties Analog	Sor DLX 01	1	Sor DLX 05	5	Sor DLX 09	9	Sor DLX 13	13
		Sor DLX 02	2	Sor DLX 06	6	Sor DLX 10	10	Sor DLX 14	14
		Sor DLX 03	3	Sor DLX 07	7	Sor DLX 11	11	Sor DLX 15	15
		Sor DLX 04	4	Sor DLX 08	8	Sor DLX 12	12	Sor DLX 16	16
	Entrées Analog	En DLX 01	17	En DLX 05	21	En DLX 09	25	En DLX 13	29
		En DLX 02	18	En DLX 06	22	En DLX 10	26	En DLX 14	30
		En DLX 03	19	En DLX 07	23	En DLX 11	27	En DLX 15	31
		En DLX 04	20	En DLX 08	24	En DLX 12	28	En DLX 16	32
	Entrées TOR	DIP DLX 01	33	DIP DLX 05	37	DIP DLX 09	41	DIP DLX 13	45
		DIP DLX 02	34	DIP DLX 06	38	DIP DLX 10	42	DIP DLX 14	46
		DIP DLX 03	35	DIP DLX 07	39	DIP DLX 11	43	DIP DLX 15	47
		DIP DLX 04	36	DIP DLX 08	40	DIP DLX 12	44	DIP DLX 16	48
	Etat & Cntl	Éta EnDLX TOR	49	Éta SorDLX TOR	50	Cond Prog DLX	52	DLX Operation	53
				Éta2 SorDLX TOR	51				
	Régs interne	SP1 DLX Réel	54	SP1 DINT DLX	70	SP1En DLX Réel	82	SP1En DLX DINT	98
		SP2 DLX Réel	55	SP2 DLX DINT	71	SP2En DLX Réel	83	SP2En DLX DINT	99
		SP3 DLX Réel	56	SP3 DLX DINT	72	SP3En DLX Réel	84	SP3En DLX DINT	100
		SP4 DLX Réel	57	SP4 DLX DINT	73	SP4En DLX Réel	85	SP4En DLX DINT	101
		SP5 DLX Réel	58	SP5 DLX DINT	74	SP5En DLX Réel	86	SP1Sor DLX DINT	102
		SP6 DLX Réel	59	SP6 DLX DINT	75	SP6En DLX Réel	87	SP2Sor DLX DINT	103
		SP7 DLX Réel	60	SP7 DLX DINT	76	SP7En DLX Réel	88	SP3Sor DLX DINT	104
		SP8 DLX Réel	61	SP8 DLX DINT	77	SP8En DLX Réel	89	SP4Sor DLX DINT	105
		SP9 DLX Réel	62	SP1 DLX Bool	78	SP1Sor DLX Réel	90		
		SP10 DLX Réel	63	SP2 DLX Bool	79	SP2Sor DLX Réel	91		
		SP11 DLX Réel	64	SP3 DLX Bool	80	SP3Sor DLX Réel	92		
		SP12 DLX Réel	65	SP4 DLX Bool	81	SP4Sorn DLX Réel	93		
		SP13 DLX Réel	66			SP5Sor DLX Réel	94		
		SP14 DLX Réel	67			SP6Sor DLX Réel	95		
		SP15 DLX Réel	68			SP7Sor DLX Réel	96		
		SP16 DLX Réel	69			SP1Sor DLX Réel	97		

Fichier Surveillance variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
SURVEILLANCE	Mesure	1	**Fréquence Sortie** Fréquence Sortie Fréquence de sortie présente sur les bornes T1, T2 et T3 (U, V & W).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 –/+650.00	LS	Real
		2	**Réf Vit Asservie** Référence de vitesse asservie Valeur de la référence de vitesse/fréquence active. Affiché en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		3	**Retr Vit Mot** Réaction à la vitesse du moteur Vitesse estimée ou réelle du moteur, avec retour. Affiché en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		4	**Couple Asservi** Couple asservi Valeur de référence du couple final après application des limites et du filtrage. Pourcentage du couple nominal du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		5	**Retr Crt Couple** Retour du courant de couple Selon le moteur, quantité de courant en phase avec le composant de tension fondamental.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur –/+P21 [Crt nomin] x 2	LS	Real
		6	**Retr Crt Flux** Retour courant de magnétisation Quantité de courant hors phase avec le composant de tension fondamental.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur –/+P21 [Crt nomin] x 2	LS	Real
		7	**Courant Sortie** Courant Sortie Intensité de sortie totale présente sur les bornes T1, T2 et T3 (U, V & W).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur 0.00/P21 [Crt nomin] x 2	LS	Real
		8	**Tension Sortie** Tension Sortie Tension de sortie présente sur les bornes T1, T2 et T3 (U, V & W).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/P20 [Tens nom.] x 1.15	LS	Real
		9	**Puiss Sortie** Puiss Sortie Puissance de sortie présente sur les bornes T1, T2 et T3 (U, V & W).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	kW 0.00 0.00/100.00	LS	Real
		10	**FactPuiss Sortie** Facteur de puissance de sortie Facteur de puissance de sortie.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/1.00	LS	Real
		11	**Tens Bus CC** Tension du bus en courant continu Tension du bus c.c.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.c. Selon la puissance du variateur 0.00/P20 [Tens nom.] x 2	LS	Real
		12	**Mém. Bus CC** Mémoire du bus en courant continu Moyenne de six minutes de P11 [Tens Bus CC] utilisées pour estimer l'équivalent c.c. de la tension d'alimentation voltage. Initialisée automatiquement lors de la mise sous tension, mise à jour en permanence en fonctionnement normal et utilisée pour déclencher une condition de perte d'alimentation.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.c. Selon la puissance du variateur 0.00/P20 [Tens nom.] x 2	LS	Real
		13	**MWh consommé** Mégawatts-heure consommés Energie de sortie accumulée du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	MWh 0.000 0.000/4294967295.000	LS	Real
		14	**kWh consommé** Kilowattheure consommés Energie de sortie accumulée du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	kWh 0.000 0.000/4294967295.000	LS	Real
		15	**Tps March Écoulé** Temps Fonct Var. Cumul du temps pendant lequel le variateur fournit une puissance d'émission.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.000 0.000/220000000.000	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
SURVEILLANCE	DnésVariat	20	**Tens Nom.** Tension nominale Catégorie de tension d'alimentation (208. 240, 400 etc.) du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/690.00	LS	Real
		21	**Crt nomin** Intensité nominale Courant nominal permanent du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur 0.00/500.00	LS	Real
		22	**kW Nomin** Kilowatts nominaux Puissance nominale permanente du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	kW Selon la puissance du variateur 0.00/400.00	LS	Real

Fichier Commande moteur du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	DonnéesMot	25	**TensNom Moteur** Tension nominale du moteur Tension nominale indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P20 [Tens nom.] x 0.3913 0.10/P20 [Tens nom.] (P305 = 0) 0.10/1.5 x P20 [Tens nom.] (P305 = 1)	LE	Real
		26	**IntNom Moteur** Intensité nominale du moteur Intensité nominale moteur indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur 0.01/3200.00	LE	Real
		27	**FréqNom Moteur** Fréquence nominale du moteur en Hertz Fréquence nominale indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Selon la puissance du variateur 2.00/650.00	LE	Real
		28	**VitNomMoteur** Tours par minute de la plaque signalétique du moteur Valeur nominale en tr/min indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min Selon la puissance du variateur 1.0/40000.0	LE	Real
		29	**Unités Puiss Mot** Unités de puissance nominales du moteur Unités de puissance indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Valeur/Défaut : Options :	Selon la puissance du variateur 0 = « CV » 1 = « kW »	LE	Nombre entier 32 bits
		30	**PuissNom Moteur** Puissance nominale du moteur Puissance nominale indiquée sur la plaque signalétique du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	CV Selon la puissance du variateur 0.01/2000.00	LE	Real
		31	**Pôles Motr** Pôles Motr Nombre de pôles du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Pôle 4 2/100	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Options Cmde Mot	35	**ModeCmde Moteur** Mode de commande du moteur Type et mode de commande du moteur.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « VSC Induc » 0 = « V/Hz Induc » 1 = « VSC Induc » 2 = « Écon Induct » 3 = « FluxV Induct » 4 = « V/Hz AimPrm » 5 = « VSC AimPrm » 6 = « FluxV AP » 7 = « V/HzRelSync » 8 = « VSCRelSync » 9 = « Tens Réglable »	LE	Nombre entier 32 bits
		36	**Tension Max** Tension Max Tension la plus élevée délivrée par le variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur Selon la puissance du variateur	LE	Real
		37	**Fréq Max** Fréquence maximum Tension que le variateur délivre à P36 [Tension Max] lorsqu'un mode « VHz » est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz P27 [FréqNom Moteur] x 2 + 10 Hz P27 [FréqNom Moteur] + 10 Hz/420.00	LE	Real
		38	**Fréquence PWM** Fréquence de la modulation en largeur d'impulsion Fréquence de la modulation en largeur d'impulsion (fréquence de commutation du transistor de puissance). Un déclassement du variateur peut se produire avec des valeurs plus élevées.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	kHz Selon la puissance du variateur Selon la puissance du variateur	LE	Real
		40	**Cnfg Options Mot** Configuration des options du moteur Configuration des fonctions liées à la commande du moteur.				

Options	Sélect Àcp	Réservé	Réservé	DiagTransist	Stab Élect	Arrêt par FD	VerrFréq PWM	VerrPWMAsync	Sél Type PMW	Adapt RS	Onde Réfléc	InverFilsMot	MesCplSsCapt (1)	JOGModeCple	ArrêModeCple	ArrêCpleZéro
Par défaut	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

(1) Variateurs 755 uniquement.

Bit 0 « ArrêCpleZéro » – Configure la condition d'arrêt en mode couple. 0 = attendre la vitesse nulle avant d'arrêter la sortie du variateur, 1 = attendre le couple nul avant d'arrêter la sortie du variateur.

Bit 1 « ArrêModeCple » – Configure le comportement d'arrêt en mode couple. 0 = Rester en mode couple, 1 = Passer en mode vitesse.

Bit 2 « JOGModeCple » – Configure le comportement de la marche par à-coups en mode couple. 0 = Rester en mode couple, 1 = Passer en mode vitesse.

Bit 3 « MesCplSsCapt » – Active le mode sans codeur lors de l'utilisation de la fonction Torque Prove. 0 = Désactivé, 1 = Activé. Les bits 0 et 1 de P1100 [Cnfg MesCple] doivent également être réglés pour utiliser ce mode.

Bit 4 « InverFilsMot » – Inverse la phase de rotation de la tension appliquée, ce qui inverse les fils moteur. 0 = Pas inversée, 1 = Inversée.

Bit 5 « Onde Réfléc » – Active la protection de tension contre l'onde réfléchie pour les longs câbles moteur. 0 = Désactivé, 1 = Activé.

Bit 6 « Adapt RS » – S'adapte en fonction des modifications de la résistance du stator moteur due à la température du moteur. Actif uniquement en mode de commande moteur FV avec retour. 0 = Désactivé, 1 = Activé.

Bit 7 « Sél Type PMW » – Configure la commutation triphasé/biphasé des dispositifs d'alimentation. 0 = Modulation triphasée avec commutation automatique vers modulation biphasée. 1 = Modulation triphasées permanente (pas de commutation)

Bit 8 « VerrPWMAsync » – Configure la commutation synchrone/asynchrone des dispositifs d'alimentation. 0 = Commute automatiquement entre synchrone et asynchrone. 1 = Commutation synchrone uniquement.

Bit 9 « VerrFréq PWM » – Configure la fréquence de commutation des dispositifs d'alimentation en mode de commande moteur FV sans retour. 0 = La fréquence de commutation est automatiquement réduite à 2 kHz à faible vitesse (meilleure performance, 1 = La fréquence de commutation n'est pas réduite (réglage utilisé lorsque la réduction de la fréquence de commutation n'est pas désirée).

Bit 10 « Arrêt par FD » – Active le fonctionnement du transistor de frein dynamique pendant l'arrêt du variateur. 0 = Désactivé, 1 = Activé.

Bit 11 « Stab Élect » – Active la commande de stabilité pour les modes de commande moteur « Vectoriel sensorless » et V/Hz. 0 = Désactivé, 1 = Activé.

Bit 12 « DiagTransist » – Active le test de diagnostic du transistor d'alimentation à chaque commande de démarrage. 0 = Désactivé, 1 = Activé.

Bit 15 « Sélect Àcp » – Limite la variation de modification à la référence de vitesse pour une meilleure limitation de courant. Ce réglage ne concerne que les modes de commande moteur « Vectoriel sensorless » et V/Hz. 0 = Désactivé (temps d'accélération-décélération de 0 seconde possible), 1 = Activé (temps d'accélération-décélération de 0 seconde bloqué).

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Options Cmde Mot	42	**Utilisation Bus** Utilisation du bus Utilisation maximale autorisée de la tension du bus pour la commande de moteur. Ne pas modifier cette valeur sans consulter l'assistance technique. Des valeurs élevées peuvent entraîner une instabilité de la commande ou des défauts de surintensité.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 95.00 85.00/100.00	LE	Real
		43	**Activ Flux +** Validation de la montée du flux « Manuel » (0) – Le flux est établi pour P44 [Durée Flux +] avant l'accélération. « Automatique » (1) – Le flux est établi pour une durée calculée selon les données nominales du moteur avant l'accélération. P44 [Durée Flux +] n'est pas utilisé.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Automatique » 0 = « Manuel » 1 = « Automatique »	LE	Nombre entier 32 bits
		44	**Durée Flux +** Durée de la montée du flux Laps de temps nécessaire au variateur pour tenter d'atteindre le flux complet du stator moteur. Lorsqu'une commande de démarrage est reçue, le courant c.c. au niveau P26 [IntNom Moteur] est utilisé pour créer le flux du stator avant l'accélération.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0000 0.0000/5.0000	LE	Real
		45	**Ki Flux –** Ki du flux descendant Le terme d'intégrale utilisé dans le régulateur de tension qui commande le retrait du flux dans le moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.20 0.00/100.00	LE	Real
		46	**Kp Flux –** Kp du flux descendant Le terme proportionnel utilisé dans le régulateur de tension qui commande le retrait du flux dans le moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	150.0 0.0/10000.0	LE	Real
		47	**Éco à Ki Réf** Economiser le Ki de référence Gain intégral qui détermine la réponse de la tension de sortie lorsque l'option 2 « Écon Induct » de P35 [ModeCmde Moteur], est sélectionnée et que la fréquence de sortie est à sa valeur de référence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	305.0 0.0/100000.0	LE	Real
		48	**ÉcoAcc/Déc Ki** Economiser le Ki d'accélération/décélération Gain intégral qui détermine la réponse de la tension de sortie lorsque l'option 2 « Écon Induct » de P35 [ModeCmde Moteur], est sélectionnée et que la fréquence de sortie accélère ou décélère vers une référence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	200.0 0.0/100000.0	LE	Real
		49	**ÉcoAcc/Déc Kp** Economiser le Kp d'accélération/décélération Gain proportionnel qui détermine la réponse de la tension de sortie lorsque l'option 2 « Écon Induct » de P35 [ModeCmde Moteur], est sélectionnée et que la fréquence de sortie accélère ou décélère vers une référence.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V/A 100.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		50	**Filtre Stabilis** Filtre de stabilisation La constante temporelle du filtre pour la commande de stabilité de l'angle et de la tension.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 5162.22 0.00/1000000.00	LE	Real
		51	**Gain Tens Stab** Gain de tension de stabilisation Gain de la fonction de commande de la stabilisation de la tension. Pas actif lorsqu'un mode de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné avec le retour de vitesse.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	5322.22 0.00/10000000.00	LE	Real
		52	**Gain Angle Stab** Gain d'angle de stabilisation Gain de la fonction de commande de la stabilisation de l'angle électrique. Pas actif lorsqu'un mode de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné dans P35 [ModeCmde Moteur] avec le retour de vitesse.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	790.43 0.00/10000000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Volts par Hertz	60	**Boost Acc/Démar** Impulsion de démarrage/accélération Le niveau d'augmentation de la tension pour démarrer et accélérer lorsqu'un mode « Hz » est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/Selon la puissance du variateur	LE	Real
		61	**Boost RUN** Impulsion d'exécution Niveau d'augmentation de la tension pour le régime établi et la décélération lorsqu'un mode « Hz » est sélectionné selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/Selon la puissance du variateur	LE	Real
		62	**Tens Coupure** Tension de coupure Tension que le variateur délivre à P63 [Freqce Coupure] lorsqu'un mode « VHz x est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 1.5	LE	Real
		63	**Freqce Coupure** Fréquence de coupure Fréquence que le variateur délivre à P62 [Tens Coupure] lorsqu'un mode « VHz x est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz P27 [FréqNom Moteur] x 0.25 0.00/P27 [FréqNom Moteur]	LE	Real
		64	**Filtre BoostCVSC** Filtre Boost CVSC La constante de temps de filtrage du niveau d'augmentation de la tension lorsqu'un mode « SVC » est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.1000 0.0001/1000.0000	LE	Real
		65	**CourbV/Hz** Courbe V/Hz Sélectionne une courbe prédéfinie (p. ex., ventilateur/pompe), ou une courbe personnalisée lorsqu'un mode « VHz » est sélectionné, selon P35 [ModeCmde Moteur]. Voir le schéma de P524 [Limite SurVites].	Valeur/Défaut : Options :	0 = « V/Hz person » 0 = « V/Hz person » 1 = « Vent/Pmp »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	RéglAuto	70	**RéglAuto** Réglage automatique Fournit une méthode manuelle ou automatique pour régler P73 [Chut Tension RI], P74 [Chut Tension Ixo] et P75 [Réf Courant Flux]. Valable uniquement lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur 1 « VSC Induct », 2 « Écon Induct » ou 3 « Flux V Induct ». « Prêt » (0) – Le paramètre revient à ce réglage après un « Régl Statiq » ou « Régl Rotat », moment auquel une autre transition de démarrage est requise pour faire fonctionner le variateur en mode normal. Cela permet également de régler manuellement P73 [Chut Tension RI], P74 [Chut Tension Ixo] et P75 [Réf Courant Flux]. « Calculer » (1) – Utilise les valeurs nominales du moteur pour régler P73 [Chut Tension RI], P74 [Chut Tension Ixo], P75 [Réf Courant Flux] et P621 [TPMGliss @FLA]. « Régl Statiq » (2) – Commande temporaire qui initie un test de résistance du stator moteur hors rotation pour trouver le meilleur réglage de P73 [Chut Tension RI] pour tous les modes valables et un test d'inductance de fuite de moteur hors rotation pour trouver le meilleur réglage de P74 [Chut Tension Ixo] en mode « Contrôle vectoriel de flux ». Une commande de démarrage est nécessaire après l'initialisation de ce réglage. Utilisée lorsque le moteur ne peut pas tourner. « Régl Rotat » (3) – Commande temporaire qui initie un « Régl Statiq » suivi d'un test de rotation pour trouver le meilleur réglage automatique de P75 [Réf Courant Flux]. En mode « Contrôle vectoriel de flux », avec retour codeur, un test pour le meilleur réglage automatique possible de P621 [TPMGliss @FLA] est également réalisé. Une commande de démarrage est nécessaire après l'initialisation de ce réglage. **Important :** si vous utilisez le réglage de rotation pour le mode « Vectoriel sensorless », le moteur doit être découplé de la charge ou les résultats ne seront peut-être pas valables. En mode « Contrôle vectoriel de flux », une charge couplée ou non couplée produit des résultats valables. **ATTENTION :** une rotation du moteur dans un sens indésirable peut se produire lors de cette procédure. Pour limiter les risques de blessures et/ou les dégâts matériels, il est recommandé de déconnecter le moteur de la charge avant de poursuivre. « Régl Inertie » (4) – Commande temporaire qui initie un test d'inertie de la combinaison moteur/charge. Le moteur accélère et décélère graduellement, pendant que le variateur mesure l'inertie.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Calculer » 0 = « Prêt » 1 = « Calculer » 2 = « Régl Statiq » 3 = « Régl Rotat » 4 = « Régl Inertie »	LE	Nombre entier 32 bits
		71	**RéglAuto Couple** Réglage automatique du couple Couple moteur appliqué au moteur pendant les tests de courant de magnétisation et d'inertie.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 50.00 0.00/200.00	LE	Real
		73	**Chut Tension RI** Chute de tension RI Valeur de la chute de tension sur la résistance du stator moteur à l'intensité nominale du moteur. Utilisée uniquement lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur 1 « VSC Induct », 2 « Écon Induct » ou 3 « Flux V Induct ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/Selon la puissance du variateur	LE	Real
		74	**Chut Tension Ixo** Chute de tension Ixo Valeur de la chute de tension sur l'inductance de fuite du moteur à l'intensité nominale du moteur. Utilisée uniquement lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur 1 « VSC Induct », 2 « Écon Induct » ou 3 « Flux V Induct ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P25 [TensNom Moteur] x 0.25 0.00/P25 [TensNom Moteur]	LE	Real
		75	**Réf Courant Flux** Référence du courant de magnétisation Valeur d'ampérage pour le régime moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A P26 [IntNom Moteur] x 0.35 0.00/P26 [IntNom Moteur] x 0.995	LE	Real
		76	**Inertie Totale** Inertie Totale Temps en seconde nécessaire à un moteur couplé à une charge pour accélérer de zéro à la vitesse nominale avec le couple nominal du moteur. Calculé pendant le réglage automatique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 2.00 0.01/600.00	LE	Real
		77	**Lmt Test Inertie** Limite de test d'inertie Nombre maximum de rotations du moteur pendant le test de réglage automatique d'inertie. Lorsque la valeur est zéro, la limite n'est pas active.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Rotations 0.0 0.0/65535.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	RéglAuto	78	**CompAng ssCodeur** Compensation d'angle sans codeur Représente la compensation d'angle électrique selon le câble du moteur et la fréquence MLI. Défini pendant l'auto-réglage lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur l'un des modes de contrôle vectoriel de flux (FV) sans retour de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Rad 0.0000 –/+6.2831.0000	LE	Real
		79	**CompTen ssCodeur** Compensation de tension sans codeur Représente la compensation de tension selon le câble du moteur et la fréquence MLI. Défini pendant l'auto-réglage lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur l'un des modes de contrôle vectoriel de flux (FV) sans retour de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 0.25	LE	Real
		80	**755 Config AP** Configuration de moteur à aimant permanent Ce paramètre inclut deux options pour le mode FluxV AP sélectionné dans P35 [ModeCmde Moteur]. Lorsque le bit 0 = 1 – Le test de décalage AP est exécuté avant que le variateur n'exécute normalement uniquement après une remise sous tension ou une réinitialisation du variateur. Lorsque le bit 1 = 1 – Le régulateur Vqs est activé.				
		81	**755 Offset CodPri AP** Décalage du codeur principal de moteur à aimant permanent Décalage entre le point codeur de retour principal et la position centrale du rotor du moteur AP. Une valeur de 1024 est égale à 360° électriques. Ce paramètre est mis à jour pendant le test de décalage AP qui est exécuté lors du premier démarrage après une remise sous tension/une réinitialisation du système (P80 [Config AP] Bit 0 = 1) et pendant un réglage automatique en mode FluxV AP.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/1023	LE	Nombre entier 32 bits
		82	**755 Offset CodAlt AP** Décalage du codeur alternatif de moteur à aimant permanent Décalage entre le point codeur de retour alternatif et la position centrale du rotor du moteur AP. Une valeur de 1024 est égale à 360° électriques. Ce paramètre est mis à jour pendant le test de décalage AP qui est exécuté lors du premier démarrage après une remise sous tension/une réinitialisation du système (P80 [Config AP] Bit 0 = 1) et pendant un réglage automatique en mode FluxV AP. Actif uniquement lorsque le retour de vitesse alternatif est utilisé pendant la commutation auto de perte tachymètre (voir P635 [Options Cmde Vit]).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/1023	LE	Nombre entier 32 bits
		83	**755 CrtTest OfstAP** Courant de test du décalage de moteur à aimant permanent Amplitude de la commande de courant par unité d'intensité nominale du moteur pendant le test de décalage AP, qui est l'un des tests de réglage automatique en mode FluxV AP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 40.00 0.00/200.00	LE	Real
		84	**755 RampC TstOfst AP** Rampe de courant de test du décalage de moteur à aimant permanent Temps de rampe de la commande d'intensité pendant le test de décalage AP en mode FluxV AP, qui est défini comme le temps de rampe nécessaire pour atteindre l'amplitude de la commande d'intensité de P80 [Config AP].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 3.00 0.00/100.00	LE	Real
		85	**755 RampF TstOfst AP** Rampe de fréquence de test du décalage de moteur à aimant permanent Définit le temps de rampe de fréquence de la commande d'intensité pendant le test de décalage AP en mode FluxV AP, qui est défini comme le temps en secondes de 0 à 3 Hz.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 60.00 0.00/1000.00	LE	Real
		86	**755 Tens FCEM AP** Force électromotrice du compteur de moteur à aimant permanent Tension de la force électromotrice du compteur (FCEM) affichée sous forme de valeur efficace entre phases, normalisée par rapport à la vitesse de base du moteur. Mise à jour après la fin du réglage automatique en mode FluxV AP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P25 [TensNom Moteur] x 0.0675 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 1.5	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	ActivRég Vqs	TestOfstAuto
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	RéglAuto	87	755 **Tens RégIn AP** Chute de tension du stator de moteur à aimant permanent Tension sur la résistance du stator de moteur AP à l'intensité nominale du moteur affichée sous forme de valeur efficace entre phases. Mise à jour après la fin du réglage automatique en mode FluxV AP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. Selon la puissance du variateur 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 0.25	LE	Real
		88	755 **Tension IXq AP** Chute de tension d'inductance de stator axe-q du moteur à aimant permanent Tension sur l'inductance du stator axe-q du moteur AP pour l'intensité et la fréquence nominales du moteur affichées sous forme de valeur efficace entre phases. Ce paramètre est mis à jour après la fin du réglage automatique en mode FluxV AP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P25 [TensNom Moteur] x 0.0435 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 1.5	LE	Real
		89	755 **Tension IXd AP** Chute de tension d'inductance de stator axe-d du moteur à aimant permanent Tension sur l'inductance du stator axe-d du moteur AP pour l'intensité et la fréquence nominales du moteur affichées sous forme de valeur efficace entre phases. Mise à jour après la fin du réglage automatique en mode FluxV AP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P25 [TensNom Moteur] x 0.0435 0.00/P25 [TensNom Moteur] x 1.5	LE	Real
		91	755 **Kp Rég AxQ AP** Gain proportionnel de régulateur axe-q du moteur à aimant permanent Gain proportionnel du régulateur axe-q en mode FluxV AP. Lorsque P80 [Config AP] bit 1 = 1, le régulateur axe-q est actif lorsque la tension du moteur dépasse la tension limitée par la tension du bus c.c. ou lorsque la tension du moteur dépasse la valeur réglée dans P36 [Tension Max].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	2.50 0.00/1000.00	LE	Real
		92	755 **Ki Rég AxQ AP** Gain intégral de régulateur axe-q du moteur à aimant permanent Gain intégral du régulateur axe-q en mode FluxV AP.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.50 0.00/1000.00	LE	Real
		93	755 **Crt Test Sens AP** Courant de test du sens de rotation de moteur à aimant permanent Quantité de courant commandé pendant le test de sens de rotation lorsque l'option 6 « FluxV AP » de P35 [ModeCmde Moteur] est sélectionnée. Lorsque la fonction de démarrage est utilisée, cette valeur est automatiquement réglée sur 10 % de l'intensité nominale du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A P26 [IntNom Moteur]/10 0.00/P26 [IntNom Moteur]	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Régulat Vecteur	95	**BP Rég Crt BCV** Bande passante du régulateur de courant de boucle fermée vectorielle Définit la bande passante du régulateur de courant en réglant automatiquement les gains (P96 et P97) selon les résultats du réglage automatique du moteur. Lorsque la valeur de la bande passante est zéro (par défaut) les gains du régulateur de courant peuvent être réglés manuellement. Les valeurs par défaut pour P95, P96 et P97 fournissent généralement d'excellentes performances, et n'ont normalement pas besoin d'être ajustées.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 0.0 0.0/9999.0	LE	Real
		96	**Kp Rég Crt BCV** Gain proportionnel du régulateur de courant de boucle fermée vectorielle Gain proportionnel du régulateur de courant. Peut être ajusté lorsque P95 est réglé sur zéro. Les valeurs par défaut pour P95, P96 et P97 fournissent généralement d'excellentes performances, et n'ont normalement pas besoin d'être ajustées.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1250.0 0.0/10000.0	LE	Real
		97	**Ki Rég Crt BCV** Gain intégral du régulateur de courant de boucle fermée vectorielle Gain intégral du régulateur de courant. Peut être ajusté lorsque P95 est réglé sur zéro. Les valeurs par défaut pour P95, P96 et P97 fournissent généralement d'excellentes performances, et n'ont normalement pas besoin d'être ajustées.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	60.0 0.0/10000.0	LE	Real
		98	**Kp RégF V ssCod** Gain proportionnel du régulateur de fréquence vectorielle sans codeur Représente la compensation d'angle électrique selon le câble du moteur et la fréquence MLI. Défini pendant l'auto-réglage lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur l'un des modes de contrôle vectoriel de flux (FV) sans retour de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Régulat Vecteur	99	**Ki RégF V ssCod** Gain intégral du régulateur de fréquence vectorielle sans codeur Défini pendant l'auto-réglage lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur l'un des modes de contrôle vectoriel de flux (FV) sans retour de vitesse. Représente la compensation de tension selon le câble du moteur et la fréquence MLI.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 9080.0 0.0/100000.0	LE	Real
		100	**Activ Régl Glis** Activation du régulateur de glissement Active ou désactive le régulateur de fréquence de glissement. Cette sélection n'est active qu'en mode commande vectorielle de flux des moteurs à induction (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct ») et lorsque le retour codeur est utilisé.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		101	**Ki Rég Glis** Gain intégral du régulateur de glissement Gains intégral pour le régulateur de fréquence de glissement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	10.00 0.00/10000.00	LE	Real
		102	**Kp Rég Glis** Gain proportionnel du régulateur de glissement Gains proportionnel pour le régulateur de fréquence de glissement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.50 0.00/10000.00	LE	Real
		103	**Activ Régl Flux** Activation du régulateur de flux Active ou désactive le régulateur de flux. Cette sélection n'est active qu'en mode commande vectorielle de flux des moteurs à induction (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		104	**Ki Rég Flux** Gain intégral du régulateur de flux Gain intégral du régulateur de flux.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	30.00 0.00/10000.00	LE	Real
		105	**Kp Rég Flux** Gain proportionnel du régulateur de flux Gain proportionnel du régulateur de flux.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.00/10000.00	LE	Real
		106	**Vites Adapt Cple** Vitesse d'adaptation du couple Fréquence (vitesse) de fonctionnement à laquelle les régulateurs de commande de couple adaptatif sont activés comme un pourcentage de la fréquence nominale du moteur. Cette sélection n'est active qu'en mode commande vectorielle de flux des moteurs à induction (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 10.00 0.00/100.00	LE	Real
		107	**Activ AdaptCple** Activer l'adaptation de couple Active ou désactive la commande de couple adaptatif. Cette sélection n'est active qu'en mode commande vectorielle de flux des moteurs à induction (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		108	**Comp RetardPhase** Compensation du retard de phase Utilisée pour ajuster le gain de la compensation du retard d'échantillonnage pour le retour d'intensité. La compensation du gain est mise étalonnée sur le temps d'échantillonnage (p. ex., +1,0 est une compensation de temps d'échantillonnage 1 positif).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LE	Real
		109	**Mode Comp Couple** Mode de compensation de couple Automatique : met à jour les gains de compensation de couple (P110 [Ctrl Comp Cple] et P111 [Régén Comp Cple]) après le réglage automatique.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Auto» 0 = « Manuel » 1 = « Auto»	LE	Nombre entier 32 bits
		110	**Ctrl Comp Cple** Commande de compensation de couple Compensation du couple moteur appliquée à la commande de couple pour la puissance moteur. Ce paramètre peut être réglé manuellement ou déterminé automatiquement pendant le réglage automatique. (Voir P109 [Mode Comp Couple].) En mode manuel, une valeur de 5 % augmente le couple commandé de 5 % (gain de 1,05). Utilisé en mode de commande vectorielle de flux de moteur (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+50.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Commande moteur	Régulat Vecteur	111	**Régén Comp Cple** Régénération de la compensation du couple Compensation du couple moteur appliquée à la commande de couple pour le couple de régénération. Ce paramètre peut être réglé manuellement ou déterminé automatiquement pendant le réglage automatique. (Voir P109 [Mode Comp Couple].) En mode manuel, une valeur de –3 % diminue le couple commandé de 3 % (gain de 0,97). Ceci est utilisé pour les modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (P35 [ModeCmde Moteur]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+50.00	LE	Real
		112	**Iqs Adapt Glis** Iqs d'adaptation au glissement Niveau par unité Iqs auquel le régulateur de fréquence de glissement adaptatif devient actif. Actif uniquement en mode commande de moteurs à induction vectoriels (P35 [ModeCmde Moteur] = 3 « FluxV Induct »).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.05 0.00/1.00	LE	Real
		113	**LmtBal AdaptGF** Limite de balayage de l'adaptation de glissement et de flux Durée pendant laquelle les régulateurs de glissement, flux et couple peuvent converger avant que les régulateurs ne soient démarrés une fois que la vitesse du moteur atteint le niveau réglé dans P106 [Vites Adapt Cple].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/60.00	LE	Real
		114	**TauxBal AdaptGF** Fréquence de balayage de l'adaptation de glissement et de flux Fréquence à laquelle les régulateurs de glissement et de flux peuvent converger avant l'activation des régulateurs.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.005000 0.000010/1.000000	LE	Real
		115	**NivCnvrg AdaptGF** Niveau de convergence de l'adaptation du glissement et du flux Niveau d'erreur du régulateur de glissement et de flux qui indique la convergence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.010000 0.000010/1.000000	LE	Real
		116	**LmtCnvrg AdaptGF** Limite de convergence de l'adaptation de glissement et de flux Durée de la convergence avant que les régulateurs d'adaptation ne soient activés une fois que l'erreur est descendue en dessous du niveau réglé dans P115 [NivCnvrg AdaptGF].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.500 0.000/5.000	LE	Real

Fichier Retour et E/S variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Retour	125	**Sél Retr Vit Pri** Sélection du retour de vitesse principal Sélectionne la source de P3 [Retr Vit Mot] et P131 [Retr Vit Actif] qui est utilisée lorsque le variateur fonctionne sans commutation automatique sur perte de tachymètre. Les choix possibles incluent : Port 0 – Retr Bcle Ouv, Port 0 – Retr Simulatr, et tout port contenant un module de retour (p. ex., codeur). Les choix Désactivé et Retr Bcle Ouv ont la même fonction ; Boucle Ouverte étant le réglage par défaut. Le retour de vitesse en boucle ouverte est estimé à partir de P1 [Fréquence Sortie] et P5 [Retr Crt Couple] et affiné à l'aide de P621 [TPMGliss @FLA]. Retr Simulatr est disponible dans les choix de contrôle vectoriel de flux de P35 [ModeCmde Moteur]. Le retour de vitesse du simulateur est calculé selon P690 [Réf Cple Limite] et P76 [Inertie total]. Cette sélection est utile pour la vérification et les tests de fonctionnement du variateur lorsque les mouvements du moteur sont indésirables. En mode simulation, le déclenchement de la section onduleur de puissance du variateur est désactivé. La sélection d'un port de module d'option avec un codeur entraîne P3 [Retr Vit Mot] selon une valeur mesurée. Les données obtenues du module de retour sélectionné sont utilisées pour déterminer le retour de vitesse du moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	137 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Retour	126	**FltrRetr Vit Pri** Filtre du retour de vitesse principal Active un réglage de filtre appliqué à la source de retour de vitesse du moteur sélectionné par P125 [Sél Retr Vit Pri]. L'objectif de ce filtre est de réduire le niveau de parasites dans le signal de retour. Filtre de type moyenne mobile avec un réglage de temporisation N, où N est un nombre entier (0, 1, 2…). Un réglage de zéro ne fournit ni filtrage, ni temporisation. Des valeurs N supérieures entraînent un filtrage et une temporisation supérieurs. Le meilleur réglage pour ce filtre dépend du niveau de parasites dans le signal de retour et du réglage de la bande passante du régulateur de vitesse. Dans les choix du contrôle vectoriel de flux de P35 [ModeCmde Moteur], régler P636 [BP Rég Vites] sur une valeur autre que zéro met le variateur dans un mode de réglage automatique du gain/filtre. Lorsque le variateur est dans ce mode de réglage automatique, la valeur de P666 [Gain Comp Vites] et éventuellement de P644 [BP Fltr Err Vit] sont ajustées selon le réglage de P126 [FltrRetr Vit Pri]. Le réglage automatique de P644 [BP Fltr Err Vit] devient indépendant du réglage du filtre de retour lorsque P704 [ModObsAdaptInChg] est réglé sur 1 « AdaptInertie ».	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Bruit 50R/S » 0 = « Bruit 190R/S » 1 = « Bruit 160R/S » 2 = « Bruit 100R/S » 3 = « Bruit 50R/S » 4 = « Bruit 25R/S » 5 = « Bruit 12R/S » 6 = « Bruit 6R/S » 7 = « Bruit 3R/S »	LE	Nombre entier 32 bits
		127	**Retour Vit Pri** Retour de vitesse principal Sortie du filtre de temporisation de retour de vitesse principal, en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites]. Le filtre de temporisation est paramétré avec P126 [FltrRetr Vit Pri]. Le retour de vitesse principal est utilisé lorsque le variateur fonctionne sans commutation automatique sur perte de tachymètre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		128	**Sél Retr Vit Alt** Sélection du retour de vitesse alternatif Sélectionne la source de P3 [Retr Vit Mot] et P131 [Retr Vit Actif] qui est utilisée lorsque le variateur fonctionne avec commutation automatique sur perte de tachymètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	137 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		129	**FltrRetr Vit Alt** Filtre du retour de vitesse alternatif Active un réglage de filtre appliqué à la source de retour de vitesse du moteur sélectionné par P128 [Sél Retr Vit Alt]. L'objectif de ce filtre est de réduire le niveau de parasites dans le signal de retour. Le réglage et le fonctionnement du filtre sont similaires à P126 [FltrRetr Vit Pri].	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Bruit 50R/S » 0 = « Bruit 190R/S » 1 = « Bruit 160R/S » 2 = « Bruit 100R/S » 3 = « Bruit 50R/S » 4 = « Bruit 25R/S » 5 = « Bruit 12R/S » 6 = « Bruit 6R/S » 7 = « Bruit 3R/S »	LE	Nombre entier 32 bits
		130	**Retour Vit Alt** Retour de vitesse alternatif Sortie du filtre de temporisation de retour de vitesse alternatif, affiché en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites]. Le filtre de temporisation est paramétré avec P126 [FltrRetr Vit Pri]. Le retour de vitesse alternatif est utilisé lorsque le variateur fonctionne avec commutation automatique sur perte de tachymètre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		131	**Retr Vit Actif** Retour de vitesse actif Valeur du retour de vitesse moteur actif utilisée par le régulateur de vitesse du contrôle vectoriel de flux. Cette valeur est le résultat du choix de retour principal/alternatif. Lorsque le variateur fonctionne sans commutation automatique sur perte de tachymètre, P127 [Retour Vit Pri] est sélectionné. Lorsque le variateur fonctionne avec commutation automatique sur perte de tachymètre, P130 [Retour Vit Alt] est sélectionné. Le bit d'état 5 « ChgePerteRtr » est activé dans P936 [État Variat 2] lorsque la commutation automatique sur perte de tachymètre se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		132	**Sél Retr Vit Aux** Sélection du retour de vitesse auxiliaire Sélectionne la source du paramètre P134 [Retour Vit Aux] du variateur. Les choix possibles sont identiques à ceux de P125 [Sél Retr Vit Pri].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	137 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Retour	133	**FltrRetr Vit Aux** Filtre du retour de vitesse auxiliaire Active un réglage de filtre appliqué à P134 [Retour Vit Aux] et sélectionné dans P132 [Sél Retr Vit Aux]. L'objectif de ce filtre est de réduire le niveau de perturbations dans le signal de retour. Le réglage et le fonctionnement du filtre sont similaires à P126 [FltrRetr Vit Pri].	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Bruit 50R/S » 0 = « Bruit 190R/S » 1 = « Bruit 160R/S » 2 = « Bruit 100R/S » 3 = « Bruit 50R/S » 4 = « Bruit 25R/S » 5 = « Bruit 12R/S » 6 = « Bruit 6R/S » 7 = « Bruit 3R/S »	LE	Nombre entier 32 bits
		134	**Retour Vit Aux** Retour de vitesse auxiliaire Sortie du filtre de temporisation de retour de vitesse auxiliaire, en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites]. Le filtre de temporisation est paramétré avec P126 [FltrRetr Vit Pri]. Généralement utilisé comme source de référence pour la vitesse. Cette sélection est disponible dans P545 [Sél Réf Vites A] et P550 [Sél Réf Vites B].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		135	**Sél Retr Pos Mot** Sélection du retour de position du moteur Sélectionne la source de P847 [Rtr Position]. Les choix possibles incluent : Port 0 – Retr Simulatr, et tout port avec un module de retour (p. ex., codeur). Le retour de boucle ouverte n'est pas disponible en tant que source de retour de position. Le réglage par défaut est P138 [Retr Simulatr]. Il s'agit d'un mode test dans lequel le retour de position est calculé selon P690 [Réf Cple Limite] et P76 [Inertie total]. Lorsque la commande de position est utilisée, une source de retour de position valable doit être sélectionnée.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	138 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		136	755 **SélRetr Pos Chrg** Sélection du retour de position de charge Sélectionne une source de retour de position de charge pour la commande de position. Le retour de position de charge P847 [Rtr Position] indique la valeur de retour de position sélectionnée. La valeur représente le retour principal de la voie d'intégration du régulateur de position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	137 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		137	**Retr Bcle Ouv** Retour de boucle ouverte Source de retour moteur estimée disponible pour n'importe lequel des paramètres de sélection de retour de vitesse – P125 [Sél Retr Vit Pri], P128 [Sél Retr Vit Alt] et P132 [Sél Retr Vit Aux]. Le retour de boucle ouverte n'est pas disponible en tant que source de retour de position. La valeur du paramètre de retour de boucle ouverte possède des unités de point codeur comme établi par P141 [PPT Cod Virtuel]. Le retour en boucle ouverte est estimé à partir de P1 [Fréquence Sortie] et P5 [Retr Crt Couple] et affiné à l'aide de P621 [TPMGliss @FLA].	Valeur/Défaut : Options :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		138	**Retr Simulatr** Retour simulateur Le retour simulateur est une source de retour moteur calculée. Il peut être utilisé lors du fonctionnement dans n'importe quel mode de contrôle vectoriel de flux sélectionné dans P35 [ModeCmde Moteur]. Le retour simulateur est disponible pour tous les paramètres de sélection du retour de vitesse : P125 [Sél Retr Vit Pri], P128 [Sél Retr Vit Alt], and P132 [Sél Retr Vit Aux]. Le retour simulateur est également disponible en tant que source de retour de position comme sélectionnée dans P135 [Sél Retr Pos Mot]. La valeur du paramètre de retour simulateur possède des unités de point codeur comme établi par P141 [PPT Cod Virtuel]. Le retour de vitesse du simulateur est calculé selon P690 [Réf Cple Limite] et P76 [Inertie total]. Cette sélection est utile pour la vérification et les tests de fonctionnement du variateur lorsque les mouvements du moteur sont indésirables. En mode simulation, le déclenchement de la section inverseur de puissance du variateur est désactivé.	Valeur/Défaut : Options :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		139	755 **Réf Vit Différé** Référence de vitesse différée Sortie de P594 [RéfVit en Rmpe] différée d'une période d'échantillonnage. Utilisée dans certaines applications pour synchroniser la valeur de la référence de vitesse pour commander plusieurs variateurs. Dans ces applications, le variateur qui fournit la référence de vitesse maître utilise la valeur [Réf Vit Différé]. La mise à un (1) du bit 8 « Réf Retardé » de P635 [Options Cmde Vit] sélectionne la référence retardée dans le variateur maître. P594 [RéfVit en Rmpe] est alors transmis aux variateurs esclaves par une liaison de communication.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Retour	140	755 **Tempo CodVirtuel** Temporisation de codeur virtuel Sortie de P142 [Pos Cod Virtuel] différée d'une période d'échantillonnage. Utilisée dans certaines applications pour synchroniser la phase d'une référence de position par une liaison de communication du variateur. Le maître est différé d'une unité d'échantillonnage pendant que les variateurs en aval actualisent leurs références de position – puis tous les variateurs échantillonnent la position simultanément. Les variateurs en aval ne sélectionnent pas de délai. La sélection de la référence de position différée ou non différée se fait en choisissant le paramètre voulu dans P766 [Cnsg Sens Psnmt].	Valeur/Défaut : Options :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		141	755 **PPT Cod Virtuel** Front par tour du codeur virtuel Fronts par tour équivalent ou nombre de lignes d'un codeur virtuel. Un codeur virtuel est une référence de position dont l'entrée est dérivée de la référence de vitesse. Il cumule les impulsions à la même fréquence qu'un codeur réel avec un front par tour identique. Entrez le PPT équivalent. Par exemple, entrez 1024 PPT pour correspondre à un codeur avec 1024 Front par tour.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	4096 10/67108864	LE	Nombre entier 32 bits
		142	755 **Pos Cod Virtuel** Position de codeur virtuel Totalisateur d'impulsions 32 bits du codeur virtuel. Le nombre d'impulsions cumulées est équivalent au totalisateur matériel d'un codeur réel. Il additionne à une fréquence de 4x la valeur placée dans P141 [PPT Cod Virtuel]. Le totalisateur démarre à zéro lors de l'activation de la position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+32767	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Fonctions EnDig	150	**Config En Digit** Configuration d'entrée TOR Définit le fonctionnement des paramètres de type exécution d'entrée TOR. « RUNCrête » (0) – La fonction de commande requiert un front montant (transition d'ouvert à fermé) pour que le variateur fonctionne. « RUNNiveau » (1) – Tant qu'une commande d'arrêt séparée n'est pas initiée, seul le niveau (pas de front montant requis) détermine si le variateur fonctionnera ou non.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « RUNCrête » 0 = « RUNCrête » 1 = « RUNNiveau »	LE	Nombre entier 32 bits
			ATTENTION : des dégâts matériels et/ou des blessures peuvent survenir si ce paramètre est utilisé dans une application inappropriée. Lorsque vous utilisez cette fonction, prenez en considération les codes, les normes et les règlements locaux, nationaux et internationaux ou les recommandations pour l'industrie.				
		155	**ActvEnDig** Entrée TOR d'activation Entrée TOR utilisée pour activer le variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		156	**EffacErr EnDig** Entrée TOR d'effacement de défaut Entrée TOR utilisée pour effacer les défauts.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		157	**ErrAux EnDig** Entrée TOR de défaut auxiliaire Entrée TOR utilisée pour forcer un défaut auxiliaire externe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		158	**ArrêtED** Entrée TOR d'arrêt Entrée TOR utilisée pour initier une commande d'arrêt.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		159	**ArrêtLim Crt ED** Entrée TOR d'arrêt de la limite d'intensité Affecte une entrée TOR utilisée pour exécuter un arrêt en limitation d'intensité.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Fonctions EnDig	160	**Arrêt RLib ED** Entrée TOR d'arrêt en roue libre Affecte une entrée TOR utilisée pour exécuter un arrêt en roue libre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		161	**Démar ED** Entrée TOR de démarrage Affecte une entrée TOR utilisée pour démarrer le variateur (commande 3 fils).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		162	**Inv Av/Arr ED** Entrée TOR d'inversion de marche avant Affecte une entrée TOR utilisée pour commander l'inversion du sens de rotation.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		163	**RUN ED** Entrée TOR d'exécution Affecte une entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur (commande 2 fils).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		164	**MarcheAv EnDig** Entrée TOR d'exécution en marche avant Affecte une entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur (commande 2 fils) et commander la marche avant.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		165	**MarcheAr EnDig** Entrée TOR de marche arrière Affecte une entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur (commande 2 fils) et commander l'inversion du sens de rotation.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		166	**JOG ED 1** Entrée TOR de marche par à-coups 1 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur par à-coups à la vitesse de P556 [JOG Vites 1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		167	**JOGAvant EnDigi1** Entrée TOR d'avance par à-coups 1 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur en marche avant par à-coups à la vitesse de P556 [JOG Vites 1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		168	**JOGArr EnDigi1** Entrée TOR de marche arrière par à-coups 1 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur en marche arrière par à-coups à la vitesse de P556 [JOG Vites 1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		169	**JOG ED 2** Entrée TOR de marche par à-coups 2 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur par à-coups à la vitesse de P557 [JOG Vites 2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		170	**JOGAvant EnDigi2** Entrée TOR d'avance par à-coups 2 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur en marche avant par à-coups à la vitesse de P557 [JOG Vites 2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		171	**JOGArr EnDigi2** Entrée TOR de marche arrière par à-coups 2 Entrée TOR utilisée pour faire fonctionner le variateur en marche arrière par à-coups à la vitesse de P557 [JOG Vites 2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		172	**Cmde Manuel ED** Entrée TOR de commande manuel Entrée TOR utilisée pour commander le contrôle manuel.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

<table>
<tr><th>Fichier</th><th>Groupe</th><th>N°</th><th>Nom
Description</th><th>Valeurs</th><th></th><th>Lecture-Ecriture</th><th>Type de données</th></tr>
<tr><td rowspan="12">RETOUR ET E/S</td><td rowspan="12">Fonctions EnDig</td><td>173
174
175</td><td>Sél Vites ED 0
Sél Vites ED 1
Sél Vites ED 2
Entrées TOR de sélection de la vitesse 0, 1, 2
Entrées TOR utilisées pour sélectionner des vitesses de référence comme suit :
<table>
<tr><td colspan="3">Etat d'entrée (1 = Entrée activée)</td><td rowspan="2">Source de référence auto</td></tr>
<tr><td>Sél Vites ED 2</td><td>Sél Vites ED 1</td><td>Sél Vites ED 0</td></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Référence A</td></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>Référence A</td></tr>
<tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>Référence B</td></tr>
<tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>VitesPrédéf 3</td></tr>
<tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>VitesPrédéf 4</td></tr>
<tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>VitesPrédéf 5</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>VitesPrédéf 6</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>VitesPrédéf 7</td></tr>
</table></td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>177</td><td>Inc MOP ED
Entrée TOR d'incrémentation du potentiomètre manœuvré par le moteur
Entrée TOR utilisée pour incrémenter la référence de vitesse du potentiomètre manœuvré par le moteur.</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>178</td><td>Déc MOP ED
Entrée TOR de diminution du potentiomètre manœuvré par le moteur
Entrée TOR utilisée pour diminuer la référence de vitesse du potentiomètre manœuvré par le moteur.</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>179</td><td>Accél ED 2
Entrée TOR d'accélération 2
Entrée TOR utilisée pour activer P536 [Tps Accél 2].</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>180</td><td>Décél ED 2
Entrée TOR de décélération 2
Entrée TOR utilisée pour activer P538 [Tps Décél 2].</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>181
182</td><td>Sél PsCpVi ED 0
Sél PsCpVi ED 1
Entrées TOR de sélection de la position, du couple et de la vitesse 0, 1,
Entrées TOR utilisées pour sélectionner les modes vitesse, couple et position.</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>185</td><td>Arrêt ED ModeB
Entrée TOR de mode d'arrêt B
Entrée TOR utilisée pour activer P371 [ModeArr B].</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>186</td><td>RégBus ED Mode B
Entrée TOR de mode de régulation du bus B
Entrée TOR utilisée pour activer P373 [Mode Rég Bus B].</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>187</td><td>PertAlimED ModB
Entrée TOR de mode de perte d'alimentation B
Entrée TOR utilisée pour activer P453 [Mde PertAlim B].</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>188</td><td>PertAlimED
Entrée TOR de perte d'alimentation
Entrée TOR utilisée pour forcer une condition de perte d'alimentation.</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>189</td><td>Précharge ED
Entrée TOR de précharge
Entrée TOR utilisée pour forcer le variateur à se mettre en précharge (normalement utilisée uniquement dans les applications à bus commun).</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
<tr><td>190</td><td>Fix Prchrg ED
Entrée TOR de fermeture de précharge
Entrée TOR utilisée pour forcer un défaut unique lorsqu'un circuit de précharge externe est ouvert.</td><td>Valeur/Défaut :
Min./Max. :</td><td>0
0/159999.15</td><td>LE</td><td>Nombre entier 32 bits</td></tr>
</table>

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Fonctions EnDig	191	**Activ. PID ED** Entrée TOR d'activation du contrôle proportionnel, intégral et dérivé Entrée TOR utilisée pour activer le processus de contrôle PID.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		192	**Mnt PID ED** Entrée TOR de maintien du contrôle proportionnel, intégral et dérivé Entrée TOR utilisée pour maintenir le circuit intégrateur de contrôle PID.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		193	**RAZ PID ED** Entrée TOR de réinitialisation du contrôle proportionnel, intégral et dérivé Entrée TOR utilisée pour réinitialiser le circuit intégrateur de contrôle PID.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		194	**Invers PID ED** Entrée TOR d'inversion du contrôle proportionnel, intégral et dérivé Entrée TOR utilisée pour inverser la sortie du processus de contrôle PID.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		195	**Cnsg Couple EDA** Entrée TOR de consigne du couple A Entrée TOR utilisée pour forcer P676 [Cnsg Réf Cple A] comme source pour la référence de couple A, quel que soit le réglage de P675 [Sél Réf Couple A]. Utilisée lorsque le variateur est dans un mode de commande du couple (voir P309 à P312).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		196	**Limit Fin MAv ED** Entrée TOR de limite de fin de marche avant Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Fin de Course Avant. L'action qui s'en suit est l'exécution d'une commande « ArrêtRapd ». Après l'arrêt du variateur dans ce cas, il ne redémarre que dans le sens inverse. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position près du point où le variateur doit s'arrêter.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		197	**Limit Déc MAv ED** Entrée TOR de limite de décélération en marche avant Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Limite Décél Avant. L'action qui s'en suit consiste à contourner la référence de vitesse et à décélérer jusqu'à la vitesse Prédéfinie 1. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position et initie le processus de ralentissement avant de rencontrer la Limite de Fin.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		198	**Limit Fin MAr ED** Entrée TOR de limite de fin de marche arrière Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Fin de Course Arrière. L'action qui s'en suit est l'exécution d'une commande « ArrêtRapd ». Après l'arrêt du variateur dans ce cas, il ne redémarre que dans le sens inverse. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position près du point où le variateur doit s'arrêter.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		199	**Limit Déc MAr ED** Entrée TOR de limite de décélération en marche arrière Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Limite Décél Arrière. L'action qui s'en suit consiste à contourner la référence de vitesse et à décélérer jusqu'à la vitesse Prédéfinie 1. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position et initie le processus de ralentissement avant de rencontrer la Limite de Fin.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		200	**DepCrse Mat + ED** Entrée TOR de surcourse matérielle positive Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Surcourse Matérielle Positive. L'action qui s'en suit est une mise en défaut immédiate et la production d'un couple nul. Une fois le variateur arrêté dans ce cas, le défaut doit être réinitialisé et le variateur ne redémarre que dans le sens opposé. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position dans une position au-delà de la « Limite Fin » ; ceci comme limite de sécurité supplémentaire afin d'empêcher le couple d'endommager la machine en cas de surcourse.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		201	**DepCrse Mat – ED** Entrée TOR de surcourse matérielle négative Attribue une entrée TOR utilisée pour déclencher une Surcourse Matérielle Négative. L'action qui s'en suit est une mise en défaut immédiate et la production d'un couple nul. Une fois le variateur arrêté dans ce cas, le défaut doit être réinitialisé et le variateur ne redémarre que dans le sens opposé. Cette fonction est généralement utilisée avec un détecteur de position dans une position au-delà de la « Limite Fin » ; ceci comme limite de sécurité supplémentaire afin d'empêcher le couple d'endommager la machine en cas de surcourse.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Entrées TOR	220	**État En TOR** Etat d'entrée TOR Etat des entrées TOR résidant sur la carte contrôle principale (Port 0).			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	En TOR 2 (1)	En TOR 1 (1)	En TOR 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

(1) Variateurs 755 uniquement.

RETOUR ET E/S	Entrées TOR	222	753 **MasqFiltreentrTOR** Masque du filtre d'entrée TOR Filtre l'entrée TOR sélectionnée. **Important :** utilisé uniquement par la carte de commande principale du PowerFlex 753.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Entrée2	Entrée1	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

RETOUR ET E/S	Entrées TOR	223	753 **Filt entr TOR** Filtre d'entrée TOR Définit le filtrage des entrées TOR. **Important :** utilisé uniquement par la carte de commande principale du PowerFlex 753.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	ms 4 2/10	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Sorties TOR	225	753 **État Sor TOR** Etat de sortie TOR Etat des sorties TOR.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Trans 0	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

RETOUR ET E/S	Sorties TOR	226	753 **Invers Sor TOR** Inversion de sortie TOR Inverse la sortie TOR sélectionnée.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Trans 0	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Sorties TOR	227	753 **Consigne Sor TOR** Point de consigne de sortie TOR Relais de commande ou sorties à transistor lorsque choisi comme source. Peut être utilisé pour commande les sorties à partir d'un dispositif de communication utilisant DataLink. Options : Réservé (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2) ; Sor Trans 0 (Bit 1) ; Sor Relais0 (Bit 0) Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie				
		230	753 **Sélect SR0** Sélection de sortie à relais 0 Sélectionne la source qui alimente la sortie à relais. N'importe quel bit d'état de paramètre peut être utilisé comme source de sortie. Par exemple P935 [Etat Variat 1], bit 7 « Erreur ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		231	753 **Règl Val SR0** Sélection du niveau de sortie à relais 0 Sélectionne la source du niveau qui est comparé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		232	753 **Val SR0** Niveau de sortie à relais 0 Définit la valeur de comparaison de niveau.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real
		233	753 **Statut SR0** Etat de comparaison du niveau de sortie à relais 0 Etat de la comparaison de niveau, et source possible pour une sortie à relais ou à transistor. Sélection de sortie à relais X ou Sélection de sortie à transistor X doit avoir ce paramètre sélectionné pour alimenter la sortie. Peut être utilisé sans une sortie physique en tant qu'information d'état uniquement. Options : Réservé (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2) ; Sup. ou égal (Bit 1) ; Inf. à (Bit 0) Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie				
		234	753 **Tps SR0 ON** Temps d'activation de sortie à relais 0 Définit le « délais d'activation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre l'apparition d'une condition et l'activation du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/600.00	LE	Real
		235	753 **Tps SR0 OFF** Temps de désactivation de sortie à relais 0 Définit le « délais de désactivation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre la disparition d'une condition et la désactivation du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/600.00	LE	Real
		240	753 **Sélect ST0** Sélection de sortie à transistor 0 Sélectionne la source qui alimente la sortie à relais ou à transistor. N'importe quel bit d'état de paramètre peut être utilisé comme source de sortie. Par exemple P935 [Etat Variat 1], bit 7 « Erreur ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		241	753 **Règl Val ST0** Sélection du niveau de sortie à transistor 0 Sélectionne la source du niveau qui est comparé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		242	753 **Val ST0** Niveau de sortie à transistor 0 Définit la valeur de comparaison de niveau.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Sorties TOR	243	753 **Statut ST0** Etat de comparaison du niveau de sortie à transistor 0 Etat de la comparaison de niveau, et source possible pour la sortie à transistor. Sélection de sortie à transistor 0 doit avoir ce paramètre sélectionné pour alimenter la sortie. Peut être utilisé sans une sortie physique en tant qu'information d'état uniquement.				
		244	753 **Tps ST0 ON** Temps d'activation de sortie à transistor 0 Définit le « délais d'activation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre l'apparition d'une condition et l'activation du relais ou du transistor.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		245	753 **Tps ST0 OFF** Temps de désactivation de sortie à transistor 0 Définit le « délais de désactivation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre la disparition d'une condition et la désactivation du relais ou du transistor.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sup. ou égal	Inf. à
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	CTP moteur	250	753 **Config CTP** Configuration du coefficient de température positive Définit l'action qui est exécutée lorsque le CTP n'est pas correct. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut d'arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		251	753 **État CTP** Etat du coefficient de température positive Etat du coefficient de température positive. Bit 0 « CTP Ok » – Le CTP est correct. Bit 1 « CTP CrtCi » – Le CTP est en court-circuit. Bit 2 « Sur-Temp » – Le CTP indique une surchauffe.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sur-Temp	Réservé	CTP Ok
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Entrées Analog	255	**753 Type En Analog** Type d'entrée analogique Etat du mode d'entrée analogique réglé par le cavalier J4 sur la carte contrôle principale.				
		256	**753 Rac² En Analog** Racine carrée d'entrée analogique Active/désactive la fonction de racine carrée pour chaque entrée.				
		257	**753 Pertes En Analog** Etat de perte d'entrée analogique Etat de la perte d'entrée analogique.				
		260	**753 Val En Analog0** Valeur d'entrée analogique 0 Valeur de l'entrée analogique après les actions de filtrage, de racine carrée et de perte.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		261	**753 En AnIg0Ht** Entrée analogique 0 haut Définit la valeur d'entrée la plus élevée du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		262	**753 En AnIg0Bs** Entrée analogique 0 bas Définit la valeur d'entrée la plus basse du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real

255 — Options

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Analog 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

256 — Options

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Analog 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

257 — Options

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pert 0	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Entrées Analog	263	753 **Perte En Analog0** Action sur perte d'entrée analogique 0 Sélectionne l'action effectuée par le variateur lorsqu'une perte du signal analogique est détectée. La perte du signal est définie comme un signal analogique inférieur à 1 V ou 2 mA. L'événement de perte du signal se termine et le fonctionnement normal reprend lorsque le niveau du signal d'entrée est supérieur ou égal à 1,5 V ou 3 mA. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut d'arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un arrêt en limite d'intensité se produit. « Verr Entr » (6) – Maintien la dernière entrée à sa dernière valeur. « Règl Entr Bs » (7) – Définit l'entrée selon P262 [En Anlg0Bs] « Règl Entr Ht » (8) – Définit l'entrée selon P261 [En Anlg0Ht]	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC » 6 = « Verr Entr » 7 = « Règl Entr Bs » 8 = « Règl Entr Ht »	LE	Nombre entier 32 bits
		264	753 **ValBrut EnAnlg0** Valeur brute d'entrée analogique 0 Valeur brute d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		265	753 **FiltrGn En Anlg0** Gain du filtre d'entrée analogique 0 Définit le gain du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+5.00	LE	Real
		266	753 **FiltrBP En Anlg0** Bande passante du filtre d'entrée analogique 0 Définit la bande passante du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 0.0/500.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Sorties Analog	270	753 **Type Sor Analog** Type de sortie analogique Sélectionne le mode de sortie analogique pour chaque sortie analogique.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Analog 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Mode tension
1 = Mode intensité

		271	753 **Sor Analog Abs** Sortie analogique absolue Sélectionne si la valeur avec signe ou la valeur absolue d'un paramètre est utilisée avant d'être mise à l'échelle pour commander la sortie analogique.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Analog 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Mode tension
1 = Mode intensité

		275	753 **Sélect Sor Anlg0** Sélection de sortie analogique 0 Sélectionne la source pour la sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Sorties Analog	276	753 **Cons Sor Anlg0** Consigne de sortie analogique 0 Source possible pour une sortie analogique. Peut être utilisé pour commander une sortie analogique à partir d'un dispositif de communication utilisant DataLink. Pas affecté par la mise à l'échelle de sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0 –10/20	LE	Real
		277	753 **Dnée Sor Anlg0** Données de sortie analogique 0 Affiche la valeur de la source sélectionnée par P275 [Sélect Sor Anlg0].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+100000	LS	Real
		278	753 **LimHt Sor Anlg0** Limite haute de sortie analogique 0 Définit la valeur supérieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		279	753 **LimBs Sor Anlg0** Limite basse de sortie analogique 0 Définit la valeur inférieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		280	753 **Sor Anlg0 Ht** Sortie analogique 0 haut Définit la valeur supérieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		281	753 **Sor Anlg0 Bs** Sortie analogique 0 bas Définit la valeur inférieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son minimum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		282	753 **Val Sor Anlg0** Valeur de sortie analogique 0 Affiche la valeur de la sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Maint Prédict R0	285	753 **PredMaint Status SR** Etat de maintenance prédictive de la sortie à relais Etat de la maintenance prédictive du relais 0.				
		286	753 **Type Chge SR0** Type de charge de sortie à relais 0 Définit le type de charge qui est appliquée au relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir la durée de vie du relais.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « CC Inductif » 0 = « CC Résistif » 1 = « CC Inductif » 2 = « CA Résistif » 3 = « CA Inductif »	LE	Nombre entier 32 bits
		287	753 **Crt Chge SR0** Courant de charge de sortie à relais 0 Courant de charge qui est appliquée aux contacts du relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir approximativement la durée de vie du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A 2.000 0.000/2.000	LE	Real
		288	753 **DuréeVie SR0** Durée de vie totale de la sortie à relais 0 Total des cycles de fonctionnement du relais selon le type de charge et l'ampérage programmés.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Options

	Maître	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
RETOUR ET E/S	Maint Prédict R0	289	753 **Vie SR0 écoulée** Durée de vie écoulée de la sortie à relais 0 Total non réinitialisable des cycles accumulés pour le relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		290	753 **Vie SR0 Rest** Durée de vie restante de la sortie à relais 0 Différence entre la durée de vie totale et la durée de vie écoulée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 –/+2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		291	753 **NivAlertVie SR0** Niveau d'événement de vie de sortie à relais 0 Définit le pourcentage de cycle de fonctionnement du relais avant qu'une action ne soit exécutée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real
		292	753 **NivIntervVie SR0** Action sur événement de vie de sortie à relais 0 Définit l'action qui est exécutée lorsque le pourcentage de cycles de fonctionnement du relais a été atteint. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut d'arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Alarm » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier Configuration du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Préférences	300	**Unités Vites** Unités Vites Sélectionne les unités à utiliser pour tous les paramètres liés à la vitesse. Les options 0 et 1 ne convertissent pas des autres valeurs de paramètre (p. ex., la référence de 60 Hz devient 60 tr/min). Les options 2 et 3 convertissent automatiquement les autres valeurs de paramètre (p. ex., une référence de 60 Hz devient 1800 tr/min, selon les réglages nominaux du moteur). Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	Sélection actuelle 0 = « Hz » 1 = « TPM »	LE	Nombre entier 32 bits
		301	**Niveau Accès** Niveau Accès Définit les niveaux d'accès pour les paramètres et les choix d'options. « Base » (0) – Fournit l'affichage le plus petit, le plus simple et le plus intuitif. « Avancé » (1) – Peut être nécessaire pour utiliser des fonctions évoluées. « Expert » (2) – Généralement pas recommandé (la liste devient très longue) et affiche des paramètres supplémentaires qui sont rarement nécessaires. Lorsque le niveau d'accès est modifié, les outils pour PC (p. ex., Drive Tools et Drive Explorer) doivent être reconnectés. Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	Sélection actuelle 0 = « Base » 1 = « Avancé » 2 = « Expert »	LE	Nombre entier 32 bits
		302	**Langage** Langue Sélectionne la langue d'affichage. Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	0 = « NonUtlsé » 0 = « NonUtlsé » 1 = « Anglais » 2 = « Français » 3 = « Espagnol » 4 = « Italien » 5 = « Allemand » 6 = « Japonais » 7 = « Portugais » 8 = « Chinois » 9 = « Réservé » 10 = « Réservé » 10 = « Coréen »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Config Cmande	305	**Classe Tens** Classe de tension Sélectionne la catégorie de tension de fonctionnement du variateur (p. ex., pour les variateurs 400/480 V, « Basse tension » = 400 V, « Haute tension » = 480 V). Ce réglage affecte la façon dont le variateur apparaît en tant que station sur un système (p. ex., 400 V ou 480 V) et il affecte également l'intensité nominale du variateur. Ce paramètre est réinitialisé (à ses réglages par défaut) uniquement lorsque Réglage Valeurs par défaut « Tous » est exécuté (non recommandé).	Valeur/Défaut : Options :	0 = Selon les réglages par défaut 0 = « Basse Tens » 1 = « Haute Tens »	LE	Nombre entier 32 bits
		306	**Class Serv** Classe de service Sélectionne la capacité permanente et de surcharge du variateur. « Normal » fournit la puissance nominale continue la plus élevée, mais des caractéristiques nominales de surcharge plus petites (110 % pendant 60 s, 150 % pendant 3 s). « Intensif » fournit une puissance nominale continue plus petite, mais des caractéristiques nominales de surcharge plus élevées (150 % pendant 60 s, 180 % pendant 3 s). Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Normal » 0 = « Normal » 1 = « Intensif »	LE	Nombre entier 32 bits
		308	**Mode Sens Rot** Mode sens de rotation Sélectionne la méthode pour modifier le sens de rotation. Mode / Changement de sens Unipolaire / Programme variateur Bipolaire / Signe de référence Invers désactivé / Pas modifiable	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Unipolr » 0 = « Unipolr » 1 = « Bipolr » 2 = « Désactivation de marche arrière »	LE	Nombre entier 32 bits

ATTENTION : l'activation du mode de sens de rotation bipolaire peut entraîner des changements de direction imprévisibles. Des dégâts matériels et/ou des blessures peuvent survenir si ce paramètre est utilisé dans une application inappropriée. Lorsque vous utilisez cette fonction, prenez en considération les codes, les normes et les règlements locaux, nationaux et internationaux ou les recommandations pour l'industrie.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Config Cmande	309 310 311 312	**Mode PsnCplVit A** **Mode PsnCplVit B** **Mode PsnCplVit C** **Mode PsnCplVit D** Mode de position du couple de vitesse A Ne s'applique qu'aux modes de contrôle vectoriel de flux dans P35 [ModeCmde Moteur]. Il sélectionne entre la régulation de la vitesse, la régulation du couple ou la régulation de la position pour le fonctionnement du variateur. La source de P685 [RéfCple sélctnée] est déterminée par la sélection dans ce paramètre lorsque P181 [Sél PsCpVi ED 0] et P182 [Sél PsCpVi ED 1] ont sélectionné « Désactvé » ou ont sélectionné des bits à l'état logique bas. Dans P935 [État Variat 1] trois bits sont fournis pour indiquer le mode de régulation du variateur lorsqu'il fonctionne. Le bit 21 « Mode Vites » est activé lorsque le variateur fonctionne avec le régulateur de vitesse activé. Par ailleurs, les bits 22 « ModePosition » et 23 « Mode Couple » indiquent lorsque leurs modes de régulation respectifs sont activés. Dans certains conditions, le mode de couple actif peut être forcé en mode de vitesse quel que soit le réglage de Vitesse/Couple/Position. Cela est indiqué par le paramètre P313 [Mode PsnCpVi Act], qui reflète également le mode de sélection utilisé. Les options possibles pour Vitesse/Couple/Position sont : « Couple Zéro » (0) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de couple avec P685 [RéfCple sélctnée] forcé à une valeur constante de couple zéro. « Rég Vites » (1) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de vitesse. P685 [RéfCple sélctnée] vient de P660 [Sor Rég Vit] plus P699 [Sor Comp Inertie]. « Rég Cple » (2) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de couple. P685 [RéfCple sélctnée] vient de P4 [Couple Asservi]. Dans certaines conditions, comme en fonctionnement par à-coups ou lors d'un arrêt progressif, le variateur ignore automatiquement cette sélection et bascule temporairement en mode de régulation de la vitesse. « CRLV Min » (3) – Le variateur fonctionne en mode « Couple réglable à vitesse limitée – Sélection minimum ». Ceci est un mode de fonctionnement spécial, utilisé principalement dans les applications à enrouleur. Le variateur fonctionne généralement comme un régulateur de couple, à condition que la valeur de P4 [Couple Asservi] soit une valeur algébrique inférieure à la sortie du régulateur de vitesse. Le variateur peut se mettre automatiquement en mode de régulation de la vitesse, selon les conditions dans le régulateur de vitesse et l'ampleur de la sortie du régulateur de vitesse par rapport à la référence du couple. « CRLV Max » (4) – Le variateur fonctionne en mode « Couple réglable à vitesse limitée – Sélection maximum ». Ceci est un mode de fonctionnement spécial, utilisé principalement dans les applications à enrouleur. Le variateur fonctionne généralement comme un régulateur de couple, à condition que la valeur de P4 [Couple Asservi] soit une valeur algébrique supérieure à la sortie du régulateur de vitesse. Le variateur peut se mettre automatiquement en mode de régulation de la vitesse, selon les conditions dans le régulateur de vitesse et l'ampleur de la sortie du régulateur de vitesse par rapport à la référence du couple. « Tot » (5) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de vitesse. P685 [RéfCple sélctnée] vient de P660 [Sor Rég Vit] plus suppléments de couple additionnés avec P4 [Couple Asservi]. « EnrProfil » (6) – Le variateur utilise la fonction Profil de vitesse/Index de position. Le variateur fonctionne comme régulateur de vitesse ou de position. Le mode de fonctionnement dépend de la configuration des types d'échelons dans le tableau Profil/Index. « Psn PàP » (7) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de position. P685 [RéfCple sélctnée] a la même source que dans le mode Tot. Le contrôle de position est actif en mode Point à point et utilise sa référence de position point à point. « Pos à Cames » (8) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de position. P685 [RéfCple sélctnée] a la même source que dans le mode Tot. Le contrôle de position est actif en mode Position à cames et utilise sa position de générateur de position à cames et sa référence de vitesse. « Pos BVP » (9) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de position. P685 [RéfCple sélctnée] a la même source que dans le mode Tot. Le contrôle de position est actif en mode Position de boucle à verrouillage de phase et utilise sa position de générateur BVP et sa référence de vitesse. « Pos Direct » (10) – Le variateur fonctionne comme un régulateur de position. P685 [RéfCple sélctnée] a la même source que dans le mode Tot. Le contrôle de position est actif en mode Direct et utilise sa référence de position directe.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Rég Vites » 0 = « Couple Zéro » 1 = « Rég Vites » 2 = « Rég Cple » 3 = « CRLV Min » 4 = « CRLV Max » 5 = « Tot » 6 = « EnrProfil » 755 7 = « Pos PàP » 8 = « Pos à Cames » 755 9 = « Pos BVP » 755 10 = « Pos Direct »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Config Cmande	313	**Mode PsnCpVi Act** Mode Position, Couple, Vitesse actif Affiche le mode Vitesse, Couple, Position actif, en fonction de la sélection dynamique des modes A, B, C et D, selon P309…P312, et les conditions d'entrée TOR programmées via P181 et P182. Dans certains cas, comme le fonctionnement en modes CRLV min/max, le mode de régulation final peut être forcé en Réglage Vitesse. Voir les bits du mode Vitesse, Couple et Position dans P935 [État Variat 1] qui indique le mode de régulation final du variateur lorsqu'il fonctionne.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Rég Vites » 0 = « Couple Zéro » 1 = « Rég Vites » 2 = « Rég Cple » 3 = « CRLV Min » 4 = « CRLV Max » 5 = « Tot » 6 = « EnrProfil » 755 7 = « Pos PàP » 8 = « Pos à Cames » 755 9 = « Pos BVP » 755 10 = « Pos Direct »	LS	Nombre entier 32 bits
		314	**Cnsg Err CVLA** Couple réglable à vitesse limitée, consigne de l'erreur Définit l'ampleur de P641 [ErreurVites] à laquelle la fonction SLAT déclenche son signal de mode de vitesse forcée. Cette condition doit exister pendant la durée spécifiée dans P315 [Tps Pause CVLA]. Une fois déclenché, le variateur fonctionne comme un régulateur de couple, en fonction des niveaux relatifs de P660 [Sor Rég Vit] et P4 [Couple Asservi]. Ce paramètre est entré en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 0.00/P27 [FréqNom Moteur] 0.00/P28 [VitNomMoteur]	LE	Real
		315	**Tps Pause CVLA** Couple réglable à vitesse limitée, temps de pause Règle la durée pendant laquelle P641 [ErreurVites] doit dépasser l'amplitude de P314 [Cnsg Err CVLA] pour revenir au mode de couple min/max.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/2.00	LE	Real
		321	**Cmde PréChrge** Commande de précharge Lorsqu'il est désactivé, le variateur reste en mode de précharge et ne peut pas fonctionner. Lorsqu'il est activé, l'opération de précharge normale est exécutée. Ce paramètre permet la commande programmable de la fin de la fonction de précharge et peut être utilisée pour coordonner la précharge d'un système de variateurs ou pour réinitialiser P12 [Mém. Bus CC] dans le variateur.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		322	**Tempo PréChrg** Temporisation de précharge Temporisation réglable entre le moment où toutes les conditions de précharge ont été remplies et le moment où le variateur quitte l'état de précharge. Ceci peut être utilisé pour commander les séquences de fin de précharge dans un variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.50 0.10/30.00	LE	Real
		323	**Cnfg Err PréChrg** Configuration d'erreur de précharge Sélectionne les mesures à prendre lorsque P190 [Fix Prchrg ED] est utilisé pour indiquer qu'un circuit de précharge externe s'est ouvert.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Cmde Auto/Manuel	324	**Masq Logic** Masque logique Active/désactive les ports pour contrôler la commande logique (comme démarrage et sens).			

Options

	Réservé	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	Cmde Auto/Manuel	325	**Masq Auto** Masque automatique Active/désactive les ports pour contrôler la commande logique (comme démarrage et sens) en mode Automatique.			
		326	**Masq Cmd Manuel** Masque de commande manuelle Active/désactive les ports pour contrôler la commande logique (comme démarrage et sens) en mode Manuel.			
		327	**Masq Réf Manuel** Masque de référence manuelle Active/désactive les ports pour commander la référence de vitesse en mode Manuel. Lorsqu'un port commande le mode Manuel, la référence est forcée sur le port de commande (ou une source alternative sélectionnée par P328 [Sél Réf Man Alt]), si le bit correspondant dans ce paramètre est activé.			
		328	**Sél Réf Man Alt** Sélection de référence manuelle alternative Permet de sélectionner une source de référence de vitesse en mode Manuel, différent du port qui actionne la requête manuelle. Définit le port à utiliser pour la référence. Avec le réglage par défaut (0), c'est le port actionneur qui est utilisé pour la référence manuelle.	Valeur/Défaut : Min./Max. : 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		329	**RéfManAlt AnaHte** Référence manuelle alternative analogique haute Echelle haute pour la référence de vitesse manuelle alternative lorsque P328 est connecté à une entrée analogique.	Unités : Hz, Tr/min Valeur/Défaut : P520 Min./Max. : P521/P520	LE	Real
		330	**RéfManAlt AnaBas** Référence manuelle alternative analogique basse Echelle basse pour la référence de vitesse manuelle alternative lorsque P328 est connecté à une entrée analogique.	Unités : Hz, Tr/min Valeur/Défaut : 0 Min./Max. : P521/P520	LE	Real
		331	**PréChrg Manuel** PréChrg Manuel Active/désactive le préchargement automatique de la référence de vitesse « Auto » dans une IHM lorsque l'IHM peut utiliser la commande manuelle.			

Options pour 325 et 326 :

Options	Réservé	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Options pour 327 :

Options	Réservé	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Options pour 331 :

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 3	Port 2	Port 1	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	MémVariateur	336	**RAZ Comptrs** Remise à zéro des compteurs Remet à zéro les compteurs sélectionnés. La valeur revient automatiquement à 0.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Prêt » 0 = « Prêt » 1 = « MWh et kWh » 2 = « Tps Écoulé »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsDémar	345	**Démarr à MssTens** Démarrage à la mise sous tension Active/désactive une fonction qui délivre une commande Démarrage ou Exécution et relance automatiquement la marche du variateur à la vitesse commandée après la restauration de l'alimentation du variateur. Requiert une entrée TOR configurée pour Exécution ou Démarrage et un contact de démarrage valable.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits

ATTENTION : des dégâts matériels et/ou des blessures peuvent survenir si ce paramètre est utilisé dans une application inappropriée. Lorsque vous utilisez cette fonction, prenez en considération les codes, les normes et les règlements locaux, nationaux et internationaux ou les recommandations pour l'industrie.

		346	**Tempo MssTen** Temporisation de mise sous tension Définit le délai programmé, en secondes, avant qu'une commande de démarrage ne soit acceptée après la mise sous tension.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/10800.00	LE	Real
		347	**Err EssRedémAuto** Défaut de tentatives de redémarrage automatique Active l'action sur défaut Tentatives dépassées.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Fin Tentativ
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

		348	**Nbre Redém Auto** Nombre de tentatives de redémarrage automatique Définit le nombre maximum de tentatives de réinitialisation d'un défaut et de redémarrage par le variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/9	LE	Nombre entier 32 bits

ATTENTION : des dégâts matériels et/ou des blessures peuvent survenir si ce paramètre est utilisé dans une application inappropriée. Lorsque vous utilisez cette fonction, prenez en considération les codes, les normes et les règlements locaux, nationaux et internationaux ou les recommandations pour l'industrie.

		349	**Tempo Redém Auto** Temporisation de redémarrage automatique Définit le délai entre les tentatives de redémarrage lorsque 348 [Nbre Redém Auto] est réglé à une valeur différente de zéro.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 1.00 0.50/30.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsDémar	350	**Mde ReposRéveil** Mode Repos/Réveil Active/désactive la fonction Repos/Réveil. **Important :** lorsqu'il est activé, les conditions suivantes doivent être remplies. • Une valeur correcte doit être programmée pour 352 [Niv Repos] et pour 354 [Niv Réveil]. • Une référence de repos/réveil doit être sélectionnée dans 351 [SélRéf RepRéveil]. • Au moins l'une des valeurs suivantes doit être programmée (et l'entrée fermée) dans P155 [ActvEnDig], P158 [ArrêtED], P163 [RUN ED], P164 [MarcheAv EnDig], or P165 [MarcheAr EnDig].	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Direct » (activé) 2 = « Invers » (activé) (7)	LE	Nombre entier 32 bits

ATTENTION : l'activation de la fonction Repos/Réveil peut entraîner un fonctionnement imprévisible des machines en mode Réveil. Des dégâts matériels et/ou des blessures peuvent survenir si ce paramètre est utilisé dans une application inappropriée. Pour utiliser cette fonction, prenez en considération les informations ci-dessous. De plus, les codes, les normes et les règlements locaux, nationaux et internationaux ou les recommandations pour l'industrie doivent être pris en considération.

Entrée	Après mise sous tension	Après un défaut variateur		Après une commande d'arrêt
		Réinitialisée par Arrêt-, IHM ou TB	*Réinitialisée par Effacer défauts (TB)*	*IHM ou TB*
Arrêt	Arrêt fermé Signal de réveil Nouvelle commande de démarrage ou d'arrêt (4)	Arrêt fermé Signal de réveil Nouveau démarrage ou cmde d'exécution. (4)	Arrêt fermé Signal de réveil	Arrêt fermé Mode Direct Sig. analog. > Niveau de repos (6) Mode Inversion Sig. analog. < Niveau de repos (6) Nouveau démarrage ou cmde d'exécution. (4)
Activer	Activer fermé Signal de réveil (4)	Activer fermé Signal de réveil Nouveau démarrage ou cmde d'exécution. (4)	Activer fermé Signal de réveil	Activer fermé Mode Direct Sig. analog. > Niveau de repos (6) Mode Inversion Sig. analog. < Niveau de repos (6) Nouveau démarrage ou cmde d'exécution. (4)
Exécution Exéc. avant Exéc. arrière	Exécution fermée Signal de réveil	Nouvelle cmde d'exécution (5) Signal de réveil	Exécution fermée Signal de réveil	Nouvelle cmde d'exécution (5) Signal de réveil

(1) Lorsque l'alimentation est coupée et rétablie, si toutes les conditions ci-dessus sont présentes après la restauration de l'alimentation, un redémarrage se produit.
(2) Si toutes les conditions ci-dessus sont présentes lorsque [Mode Repos-Réveil] est « activé », le variateur démarre.
(3) La référence de vitesse active. La fonction Repos/Réveil et la référence de vitesse sont peut-être affectées à la même entrée.
(4) La commande doit venir de l'IHM, du TB ou du réseau.
(5) La commande d'exécution doit être désactivée puis réactivée.
(6) Le signal n'a pas besoin d'être supérieur au niveau de réveil.
(7) Pour la fonction Inversion, voir P53/63 [Perte En AnalogX] sur le module d'E/S.

351	**SélRéf RepRéveil** Sélection de la référence repos/réveil Sélectionne la source d'entrée qui commande la fonction Repos/Réveil.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
352	**Niv Repos** Niveau repos Définit le niveau d'entrée analogique qui arrête le variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a., P351 = 0 (désactivé) V c.a. ou mA, P351 = non 0 (réglage cavalier du dispositif sur port X) 5.00 V c.a. (P351 = 0) 5.00 V c.a./0.00 mA (réglage cavalier du dispositif sur port X) 0.00/10.00 V c.a. 0.00/20.00 mA	LE	Real
353	**TmpsRepos** Temps de repos Définit le laps de temps au niveau ou en dessous de 352 [Niv Repos] avant qu'un arrêt ne soit initié.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/1000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsDémar	354	**Niv Réveil** Niveau de réveil Définit le niveau d'entrée analogique qui démarre le variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a., P351 = 0 (désactivé) V c.a. ou mA, P351 = non 0 (réglage cavalier du dispositif sur port X) 6.00 V c.a. (P351 = 0) 6.00 V c.a./12.00 mA (réglage cavalier du dispositif sur port X) 0.00/10.00 V c.a. 0.00/20.00 mA	LE	Real
		355	**TpsRéveil** Temps de réveil Définit le laps de temps au niveau ou au dessus de 354 [Niv Réveil] avant qu'un démarrage ne soit initié.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/1000.0	LE	Real
		356	**Mode DémarrLancé** Mode de démarrage à la volée Active/désactive la fonction qui permet de se reconnecter à un moteur en rotation à la vitesse en tr/min réelle lorsqu'une commande de démarrage est initiée.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Évolué » 2 = « Balayage »	LE	Nombre entier 32 bits
		357	**Gain DL** Gain de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme proportionnel utilisé dans le régulateur de courant qui commande la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : temps nécessaire pour que le signal de détection de la vitesse reste au niveau programmé (P360). Unités en 50 µs.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1200.0 0.0/10000.0	LE	Real
		358	**Ki DL** Gain intégral de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme intégral utilisé dans le régulateur de courant qui commande la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : nombre entier utilisé dans la récupération de la tension au niveau V/Hz normal.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	60.0 0.0/1000.0	LE	Real
		359	**Ki Rég Vites DL** Gain intégral du régulateur de vitesse de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme intégral utilisé dans le régulateur de vitesse qui commande la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : temps de balayage de la fréquence dans une direction. Unités en 10 µs.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	100.0 0.0/10000.0	LE	Real
		360	**Kp Rég Vites DL** Gain proportionnel du régulateur de vitesse de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme proportionnel utilisé dans le régulateur de vitesse qui commande la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : niveau programmé pour le signal de détection de la vitesse. Le signal surveillé doit descendre en dessous de ce niveau pour indiquer la vitesse du moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	75.0 0.0/100000.0	LE	Real
		361	**Ki Excitation DL** Gain intégral d'excitation de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme intégral dans le régulateur de courant qui commande la fonction d'excitation lorsque son utilité est déterminée par la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : nombre entier utilisé pour commander la tension de sortie initiale.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	60.0 0.0/32767.0	LE	Real
		362	**Kp Excitation DL** Gain proportionnel d'excitation de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : terme proportionnel dans le régulateur de courant qui commande la fonction d'excitation lorsque son utilité est déterminée par la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : terme proportionnel utilisé pour commander la tension de sortie initiale.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1200.00 0.0/32767.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsDémar	363	**Tps Recnction DL** Délai de reconnexion de démarrage à la volée Temporisation utilisée entre la commande de démarrage initiée et le démarrage de la fonction de reconnexion.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 50.00 0.10/10000.00	LE	Real
		364	**NivAct Mesure DL** Niveau de courant de mesure de démarrage à la volée P356 [Mode DémarrLancé] = 1 « Évolué » : niveau du courant utilisé pendant l'étape de mesure de la fonction de reconnexion. P356 [Mode DémarrLancé] = 2 « Balayage » : réglage pour le point de fin V/Hz. Utilisé pour modifier la pente de la courbe V/Hz pendant le balayage de la fréquence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	44.97 0.00/4096.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsFreinge	370 371	**ModeArrêt A** **ModeArrêt B** Mode Arrêt A, B Méthode pour arrêter le variateur lorsqu'une commande d'arrêt est initiée. Commande d'arrêt normale et le passage de l'entrée d'exécution de vraie à fausse commande un arrêt normal. « RoueL » (0) – Alimentation du moteur coupée, le moteur s'arrête complètement en roue libre. « Prog » (1) – Décélération jusqu'à une vitesse nulle selon la vitesse de décélération. « RampeARetnir » (2) – Décélération jusqu'à une vitesse nulle selon la vitesse de décélération, suivie d'un freinage c.c. jusqu'à la séquence de démarrage suivante. « Frein CC » (3) – Le freinage c.c. est immédiatement appliqué (ne suit pas la décélération progressive programmée). « FrnCCAutoOFF » (4) – Applique un freinage c.c. jusqu'à atteindre une vitesse nulle ou jusqu'à ce que le temps de freinage c.c. soit atteint, selon la valeur la plus courte. « Lmt Courant » (5) – Couple/intensité max appliqué jusqu'à atteindre une vitesse nulle. « FreinRapid » (6) – Freinage à glissement élevé pour un freinage optimal au dessus de la vitesse nominale.	Par défaut Options :	1 = « Prog » 0 = « RoueL » 0 = « RoueL » 1 = « Prog » 2 = « RampeARetnir » 3 = « Frein CC » 4 = « FrnCCAutoOFF » 5 = « Lmt Courant » 6 = « FreinRapid »	LE	Nombre entier 32 bits
		372 373	**Mode Rég Bus A** **Mode Rég Bus B** Mode de régulation du bus A, B Méthode et séquence de la tension du régulateur de bus c.c. Les choix sont : frein dynamique, réglage de fréquence ou les deux. La séquence est déterminée par la programmation ou par les entrées TOR du bornier. Configuration du frein dynamique Si une résistance de frein dynamique est connectée au variateur, ces deux paramètres doivent être réglés sur l'option 2, 3 ou 4.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Régul Fréq » 4 = « Les deux-Fréq en 1er » 0 = « Désactvé » 1 = « Régul Fréq » 2 = « Frein Dyn » 3 = « Les deux-FD en 1er » 4 = « Les deux-Fréq en 1er »	LE	Nombre entier 32 bits
			ATTENTION : le variateur n'offre pas de protection pour les résistances de freinage montées en externe. Il existe un risque d'incendie si les résistances de freinage externes ne sont pas protégées. Les résistances externes doivent être auto-protégées contre la surchauffe ou alors le circuit de protection illustré Figure C.1, page C-2, ou un circuit équivalent, doit être fourni.				
		374	**Cnfg Niv Rég Bus** Configuration du niveau de régulation du bus Sélectionne la référence utilisée pour déterminer le niveau de régulation de la tension du bus pour le régulateur de tension du bus et la référence utilisée pour le frein dynamique. « Mém Bus » (0) – Les références sont déterminées selon un paramètre P12 [Mém. Bus CC]. « Niv Rég Bus » (1) – Les références sont déterminées selon la tension définie dans le paramètre du niveau de régulation du bus, P375 [Niv Rég Bus]. Si l'on veut un fonctionnement coordonné des freins dynamiques d'un système de bus commun, utilisez cette sélection et réglez P375 [Niv Rég Bus] pour coordonner le fonctionnement du freinage des variateurs sur le bus commun.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Mém Bus » 0 = « Mém Bus » 1 = « Niv Rég Bus »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsFreinge	375	**Niv Rég Bus** Niveau de régulation du bus Configure le niveau d'« activation » de la tension du bus pour le régulateur de tension du bus et le frein dynamique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.c. P20 < 252 V c.c. : 375 P20 = 252…503 V c.c. : 750 P20 = 504…629 V c.c. : 937 P20 < 629 V c.c. : 1076 P20 < 252 V c.c. : 375/389 P20 = 252…503 V c.c. : 750/779 P20 = 504…629 V c.c. : 937/974 P20 < 629 V c.c. : 1076/1118	LE	Real
		376	**Kp Limit Bus** Gain proportionnel de la limite du bus Non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A/V 1170.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		377	**Kd Limit Bus** Gain dérivé de la limite du bus Non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 152.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		378	**Ki RCA Limit Bus** Gain intégral du régulateur de courant actif de la limite du bus Non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	2045.0 0.0/50000.0	LE	Real
		379	**Kp RCA Limit Bus** Gain proportionnel du régulateur de courant actif de la limite du bus Non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	LE	Real
		380	**Ki Rég Bus** Gain intégral du régulateur de bus Gains intégral pour le régulateur de tension du bus. Définit la réactivité du régulateur de tension du bus.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	100.000 0.000/65535.000	LE	Real
		381	**Kp Rég Bus** Gain proportionnel du régulateur du bus Gains proportionnel pour le régulateur de tension du bus. Définit la réactivité du régulateur de tension du bus.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	10.000 0.000/65535.000	LE	Real
		382	**Type Résist FD** Type de résistance de frein dynamique Sélectionne si la protection de FD interne ou externe sera utilisée. **Important :** une seule résistance de frein dynamique peut être connectée aux variateurs de taille 2. Si un frein dynamique externe est utilisé avec un variateur de taille 2, la résistance de frein dynamique interne doit être déconnectée. La connexion de résistances interne et externe est susceptible d'endommager le variateur. Si une résistance de frein dynamique est connectée au variateur, P372 [Mode Rég Bus A] et P373 [Mode Rég Bus B] doivent être réglés sur l'option 2, 3 ou 4 ; autrement, le frein dynamique n'est pas activé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Interne » 0 = « Interne » 1 = « Externe »	LE	Nombre entier 32 bits
		383	**Ohms Ext FD** Ohms externes du frein dynamique Calcule le couple négatif maximum disponible à partir du frein dynamique et est utilisé pour la protection de la résistance externe du frein dynamique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Ohms Selon la puissance du variateur Interne/10000	LE	Real
		384	**Watts Ext FD** Watts externes du frein dynamique Définit la référence de puissance nominale permanente pour la résistance de frein dynamique externe. Valable uniquement lorsqu'une résistance de frein dynamique externe est sélectionnée (P382 [Type Résist FD] = 1 « Externe »). Les Watts permanents du FD sont utilisés dans l'algorithme de protection thermique du frein dynamique. **Important :** si une protection fournie par l'utilisateur est utilisée à la place de la protection thermique calculée pour la résistance du variateur, réglez [Watts Ext FD] à sa valeur maximale.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Watt 100.00 1.00/500000.00	LE	Real

ATTENTION : des dégâts matériels peuvent survenir si une résistance (interne) pour variateur est installée et que ce paramètre est réglé sur « Externe ». La protection thermique de la résistance interne est désactivée, ce qui peut provoquer des dégâts matériels.

ATTENTION : le variateur n'offre pas de protection pour les résistances de freinage montées en externe. Il existe un risque d'incendie si les résistances de freinage externes ne sont pas protégées. Les résistances externes doivent être auto-protégées contre la surchauffe ou alors le circuit de protection illustré Figure C.1, page C-2, ou un circuit équivalent, doit être fourni.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsFreinge	385	**WattsImp Ext FD** Watts d'impulsion externe du frein dynamique Définit la réponse de transitoire thermique de la résistance du frein dynamique externe définie par la puissance maximale autorisée pour la résistance de frein dynamique pendant 1 seconde sans dépasser la température du composant de la résistance. Ce paramètre n'est valable que lorsqu'une résistance de frein dynamique externe est sélectionnée (P382 [Type Résist FD] = 1 « Externe »). Si cette valeur n'est pas disponible auprès du fournisseur de la résistance, on peut en faire une approximation d'une des deux façons suivantes : 1. [WattsImp Ext FD] = 75 000 x poids (lbs), où poids est le poids du fil de la résistance en livres (pas le poids de toute la résistance). 2. [WattsImp Ext FD] = Constante de temps x Watts du frein, où la constante de temps est égale à la durée nécessaire pour atteindre 63 % de sa température nominale, avec la puissance maximale appliquée à la résistance et Watts du frein est la puissance nominale permanente maximale de la résistance. **Important :** si une protection fournie par l'utilisateur est utilisée à la place de la protection thermique calculée pour la résistance du variateur, réglez [WattsImp Ext FD] à sa valeur maximale.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Watt 2000.00 1.00/100000000.00	LE	Real
		388	**Activ FluxFrein** Activation du flux de freinage Affiche un 1 lorsque le flux de freinage est active et un 0 lorsque le flux de freinage n'est pas actif.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		389	**Lmt FluxFreinage** Limite de flux de freinage Définit la limite de tension du moteur pendant le freinage en tant que pourcentage de P25 [TensNom Moteur].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 125.00 100.00/250.00	LE	Real
		390	**Ki FluxFreinage** Gain intégral du flux de freinage Gain intégral de l'automate de flux de freinage.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	10000.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		391	**Kp FluxFreinage** Gain proportionnel du flux de freinage Gain proportionnel de l'automate de flux de freinage.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	100.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		393	**Sél Niv Frein CC** Sélection du niveau de freinage c.c. Active une liaison avec la source utilisée pour P394 [Niv Frein CC].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	394 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		394	**Niv Frein CC** Niveau de freinage c.c. Définit le niveau de courant du frein c.c. injecté dans le moteur lorsque [ModeArrêt X] = 3 « Frein CC ». Ceci définit également le niveau de courant de freinage lorsque 6 « ArrêtRapd » est sélectionné. La tension de freinage c.c. utilisée dans cette fonction est créée par un algorithme MLI et peut ne pas générer la force de maintien uniforme nécessaire à certaines applications.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A [Crt Nomin] P21 [Crt nomin] x 0.01/Selon la puissance nominale du variateur	LE	Real
			ATTENTION : si un risque de blessure existe en raison du mouvement de l'équipement, un dispositif de freinage mécanique auxiliaire doit être utilisé. **ATTENTION :** cette fonction ne doit pas être utilisée avec les moteurs synchrones ou à aimant permanent. Les moteurs peuvent se trouver démagnétisés pendant le freinage				
		395	**Tps Frein CC** Tps Frein CC Définit la durée pendant laquelle l'intensité de freinage c.c. est « injectée » dans le moteur. Lorsque le mode d'arrêt actif, P370/371 [ModeArrêt X] = 2 « RampeARetnir », ce paramètre est ignoré et le frein CC est appliqué en continu.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/90.00	LE	Real
		396	**Ki Frein CC** Gain intégral de freinage c.c. Définit le terme intégral utilisé dans le régulateur de courant qui commande la fonction de freinage c.c.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	10.0 0.0/1000.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONFIG VARIATEUR	FonctionsFreinge	397	**Kp Frein CC** Gain proportionnel de freinage c.c. Définit le terme proportionnel utilisé dans le régulateur de courant qui commande la fonction de freinage c.c.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1000.0 0.0/10000.0	LE	Real
		398	**FltrVq FreinCC** Filtre Vq de freinage c.c. Règle le niveau de filtrage utilisé sur le signal Vq lorsque le mode d'arrêt actif P370/371 [ModeArrêt X] = 4 « FrnCCAutoOFF ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	250.0 50.0/2000.0	LE	Real
		399	**FltrVd FreinCC** Filtre Vd de freinage c.c. Règle le niveau de filtrage utilisé sur le signal Vd lorsque le mode d'arrêt actif P370/371 [ModeArrêt X] = 4 « FrnCCAutoOFF ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	250.0 50.0/2000.0	LE	Real
		400	**Ki Frein Rapide** Gain intégral de freinage rapide Définit le terme intégral utilisé dans le régulateur de vitesse qui commande la fonction de freinage rapide.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.10 0.00/10.00	LE	Real
		401	**Kp Frein Rapide** Gain proportionnel de freinage rapide Définit le terme proportionnel utilisé dans le régulateur de vitesse qui commande la fonction de freinage rapide.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0015 0.0000/10.0000	LE	Real
		402	**Rég Frein Off 1** Réglage d'arrêt du freinage 1 Lorsque Freinage rapide est le mode d'arrêt sélectionné, ce paramètre définit la sensibilité de puissance pour passer de Freinage rapide à Freinage c.c. Lorsque Freinage c.c. avec arrêt automatique est sélectionné, ce paramètre définit le niveau de sensibilité pour l'arrêt.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/5.00	LE	Real
		403	**Rég Frein Off 2** Réglage d'arrêt du freinage 2 Lorsque Freinage rapide est le mode d'arrêt sélectionné, ce paramètre définit la sensibilité de fréquence pour passer de Freinage rapide à Freinage c.c. Lorsque Freinage c.c. avec arrêt automatique est sélectionné, ce paramètre définit la sensibilité de temps pour l'arrêt.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/5.00	LE	Real
		409	**Actn Inhibit Déc** Action de blocage de la décélération Configure la réponse à une condition de blocage de la décélération, qui se produit lorsque le variateur ne décélère pas en raison de la régulation de tension du bus.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier Protection du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Surcharge Mot	410	**Actn SurC Mot** Action sur surcharge moteur Configure la réponse à une condition de surcharge moteur.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		411	**SC Mot à MsTens** Surcharge moteur à la mise sous tension Sélectionne le mode à utiliser pour la valeur initiale du compteur de surcharge moteur, lors de la mise sous tension du variateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Réput Froid » 0 = « Réput Froid » 1 = « Util DernVal » 2 = « HorlTpsRéel »	LE	Nombre entier 32 bits
		412	**Niv Alarm SC Mot** Niveau d'alarme de surcharge moteur Définit le niveau de P418 [Compt SC Mot] pour lequel une alarme de surcharge moteur se produit. Utile pour fournir un avertissement avant que le variateur ne réagisse comme indiqué par l'option sélectionnée dans P410 [Actn SurC Mot]. Ce niveau d'alarme est différent et indépendant de l'action « Alarm » sélectionnée dans P410 [Actn SurC Mot].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.00/100.00	LE	Real
		413	**Fact SC Mot** Facteur de surcharge moteur Définit le niveau minimum de courant (en pourcentage de P26 [IntNom Moteur]) qui entraîne l'incrémentation du compteur de surcharge moteur. Les niveaux de courant inférieurs à cette valeur diminuent le compteur de surcharge. Par exemple, un facteur de service de 1,15 implique un fonctionnement continu jusqu'à 115 % de l'intensité nominale du moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.20/2.00	LE	Real
		414	**Hertz SC Mot** Fréquence (en Hertz) de surcharge moteur Sélectionne la fréquence de sortie sous laquelle le courant de fonctionnement du moteur est réduit (plus sensible) pour prendre en compte la capacité réduite d'auto-refroidissement des moteurs typiques, qui fonctionnent à des vitesses inférieures. Pour les moteurs avec une capacité de refroidissement à vitesse extra lente (p. ex., 10:1 ou refroidi par soufflerie), réduisez ce réglage pour profiter pleinement du moteur utilisé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 20.00 0.00/4096	LE	Real
		415	**Niv RAZ SC Mot** Niveau de remise à zéro de surcharge moteur Définit le niveau auquel une condition de surcharge moteur est réinitialisée, et permet de réinitialiser manuellement un défaut (si sélectionné comme action pour surcharge moteur).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.00/100.00	LE	Real
		416	**Temps RAZ SC Mot** Temps de remise à zéro de surcharge moteur Affiche le temps nécessaire pour réinitialiser le variateur après l'apparition d'un défaut de surcharge moteur et une fois que la valeur de P418 [Compt SC Mot] est inférieure à P415 [Niv RAZ SC Mot].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 –/+99999.00	LE	Real
		418	**Compt SC Mot** Compte des surcharges moteur Pourcentage cumulé de surcharges moteur. Faire fonctionner le moteur en permanence au dessus de 100 % du réglage de surcharge du moteur augmente cette valeur à 100 % et entraîne l'action sélectionnée dans P410 [Actn SurC Mot].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.0/100.00	LS	Real
		419	**Tps Décl SC Mtr** Temps de déclenchement sur surcharge moteur Affiche l'inverse du temps de surcharge moteur, égal au nombre de secondes avant que P418 [Compt SC Mot] n'atteigne 100 % et que l'action sur surcharge moteur ne soit déclenchée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 99999 0/99999	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	LimitesChrg	420	**Mde SC Variat** Mode de surcharge variateur Sélectionne l'action à mener lorsque le variateur détecte qu'il est en surcharge. La réduction de la limite d'intensité et/ou la fréquence MLI peuvent permettre au variateur de continuer à fonctionner sans se mettre en défaut. Lorsqu'un filtre de sortie à onde sinusoïdale est utilisé, réglez ce paramètre sur 1 « Réduir LmtC » ou sur 0 « Désactvé ».	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Les deux-MLI en 1er » 0 = « Désactvé » 1 = « Réduir LmtC » 2 = « Réduir PWM » 3 = « Les deux-MLI en 1er »	LE	Nombre entier 32 bits
		421	**Sél Lmt Courant** Sélection de la limite d'intensité Sélectionne la source de la valeur de limite d'intensité. Lorsque la charge est suffisamment importante pour provoquer une intensité égale ou supérieure à cette valeur, la fréquence de sortie est ajustée automatiquement (augmente ou diminue, selon le cas) pour tenter de limiter l'intensité de sortie à cette valeur.	Valeur/Défaut : Options :	422 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		422 423	**Limit Courant 1** **Limit Courant 2** Limite courant 1, 2 Valeurs constantes pouvant être utilisées comme sources de P421 [Sél Lmt Courant].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A Selon la puissance du variateur Selon la puissance du variateur	LE	Real
		424	**Limit Crt Actif** Limite d'intensité active Affiche le courant en cours d'utilisation, y compris l'effet de repli automatique de la fonction de surcharge variateur (voir P420 [Mde SC Variat]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A 0.00 –/+P26 [IntNom Moteur] x 8	LS	Real
		425	**Limit RégCourant** Limite de régulation du courant Définit la vitesse de variation autorisée maximale pour la référence d'intensité produisant le couple (Iq). Ce numéro est mis à l'échelle en pourcentage de l'intensité nominale du moteur à chaque 250 microsecondes.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 400.00 1.00/800.00	LE	Real
		426	**Lmt Puiss Réact** Limite de puissance régénératrice Définit la limite de flux de puissance du moteur vers le variateur (régénérative).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –50.00 –800.00/0.00	LE	Real
		427	**Limit Puiss Mot** Limite de puissance motrice Définit la limite de flux de puissance du variateur vers le moteur (motorisation).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 200.00 0.00/800.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	LimitesChrg	428	**Kd Limit Courant** Gain dérivé de la limite de courant Gain dérivé pour la fonction de limite de courant. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 760.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		429	**Ki Limit Courant** Gain intégral de la limite de courant Gain intégral pour la fonction de limite de courant. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	680.0 0.0/10000.0	LE	Real
		430	**Kp Limit Courant** Gain proportionnel de la limite de courant Gain proportionnel pour la fonction de limite de courant. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 290.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		431	**Kp Crt BsFréq Id** Gain proportionnel de fréquence de courant bas Id Gain proportionnel de limite d'intensité actif à fréquences de fonctionnement très basses. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V/A 50.0 0.0/100000.0	LE	Real
		432	**Kp Crt BsFréq Iq** Gain proportionnel de fréquence de courant bas Iq Gain proportionnel de limite d'intensité actif à fréquences de fonctionnement très basses. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V/A 50.0 0.0/100000.0	LE	Real
		433	**Gain VarAcc** Gain VarAcc Vous permet d'ajuster la quantité de courbe en S ou « Variation d'accélération » appliquée à la vitesse d'accélération/décélération.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	5200.0 0.0/1000000000.0	LE	Real
		434	**Cnfg ProtctSurCh** Configuration de la protection contre les surcharges Configure le fonctionnement de la fonction de protection contre les surcharges.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	CisaiSsAcc2	CisaiSsAcc1
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « CisaiSsAcc1 » – 0 = Actif pendant l'accélération, 1 = Ignorer pendant l'accélération
Bit 1 « CisaiSsAcc2 » – 0 = Actif pendant l'accélération, 1 = Ignorer pendant l'accélération

		435 438	**Actn PrtctSurCh1** **Actn PrtctSurCh2** Action de protection contre les surcharges 1 Action de protection contre les surcharges 2 Configure l'action à mener lorsque le courant de sortie est supérieur ou égal à [PrtctSurCX] pendant la durée paramétrée dans [Tps PrtctSurCh X]. Ces deux fonctions de protection contre les surcharges indépendantes peuvent être réglées pour obtenir l'équivalent des surcharges externes qui ont une indication « calage » et « blocage ».	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		436 439	**Niv PrtctSurCh 1** **Niv PrtctSurCh 2** Niveau de protection contre les surcharges 1 Niveau de protection contre les surcharges 2 Règle la valeur du courant qui active la fonction de protection contre les surcharges (voir [ActnPrtctSurChX]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A P21 [Crt nomin] 0.0/P21 [Crt nomin] x 1.5	LE	Real
		437 440	**Tps PrtctSurCh 1** **Tps PrtctSurCh 2** Temps de protection contre les surcharges 1 Temps de protection contre les surcharges 2 Règle le temps associé à l'activation de la fonction de protection contre les surcharges (voir [Actn PrtctSurChX]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/30.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	LimitesChrg	441	**Action Pert Chrg** Action sur perte de charge Configure l'action à mener lorsque la charge est inférieure ou égale à P442 [Niv Pert Chrg] pendant la durée paramétrée dans P443 [Tps Pert Chrg].	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		442	**Niv Pert Chrg** Niveau de perte de charge Définit le pourcentage du couple nominal du moteur (valeur absolue) associé avec l'activation de la fonction de perte de charge (voir P441 [Action Pert Chrg]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 200.00 0.00/800.00	LE	Real
		443	**Tps Pert Chrg** Temps de perte de charge Définit le temps associé à l'activation de la fonction de perte de charge (voir P441 [Action Pert Chrg]).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/300.00	LE	Real
		444	**ActnPertPhaseSor** Action sur perte de phase de sortie Sélectionne l'action à mener lorsqu'une perte de phase de sortie est détectée.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		445	**NivPertPhase Sor** Niveau sur perte de phase de sortie Définit le seuil utilisé pour déterminer une condition de perte de phase de sortie.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	200 0/1000	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Perte Alim	449	**Act Pert Alim** Action sur perte d'alimentation Configure la réponse du variateur à une condition de dépassement de temps sur perte d'alimentation.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Alarm » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Nombre entier 32 bits
		450 453	**Mde PertAlim A** **Mde PertAlim B** Mode de perte de charge A, B Configure la réponse du variateur à une perte d'alimentation détectée par une chute de la tension du bus. La chute de la tension du bus est définie dans [Niv PerteAlim X] et comparée à la mémoire de tension du bus P12 [Mém. Bus CC].	Valeur/Défaut : Options :	0 = « RoueL » 0 = « RoueL » 1 = « Décél » 2 = « Suite »	LE	Nombre entier 32 bits
		451 454	**Niv PerteAlim A** **Niv PerteAlim B** Niveau de perte de charge A, B Définit le niveau de tension du bus auquel les microcoupures commencent et la modulation se termine. Lorsque la tension du bus descend en dessous de ce niveau, le variateur se prépare pour un redémarre automatique. Entrez un pourcentage de la tension du bus dérivé du réglage de la tension élevée pour la catégorie de tension. Par exemple : sur un variateur 400/480 V, $0.221 \times 480\text{VAC} \times \sqrt{2} = 150\text{VDC}$	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.c. P20 [Tens nom.] x 0.3913 0.0/P20 [Tens nom.] x 1.41	LE	Real
		452 455	**Tps PertAlim A** **Tps PertAlim B** Temps de perte de charge A, B Définit le laps de temps pendant lequel le variateur reste en mode de perte d'alimentation avant qu'un défaut soit détecté.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 2.00 0.00/60.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Perte Alim	456	**KpBusRTPertAlim** Gain proportionnel du bus anti-panne pour perte d'alimentation Gain proportionnel qui ajuste la réponse du régulateur de bus lorsque le système anti-panne pour perte d'alimentation est activé et détecté. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A/V 585.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		457	**KdBusRTPertAlim** Gain dérivé du bus anti-panne pour perte d'alimentation Gain dérivé qui définit la réponse du régulateur de bus lorsque le système anti-panne pour perte d'alimentation est activé et détecté. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 50.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		458	**KpBusRTPertAlim** Gain proportionnel du régulateur d'intensité actif anti-panne pour perte d'alimentation Gain proportionnel qui définit la réponse de la régulation d'intensité active du régulateur de bus lorsque le système anti-panne pour perte d'alimentation est activé et détecté. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 524.0 0.0/1000000.0	LE	Real
		459	**KiRCARTPertAlim** Gain intégral du régulateur d'intensité actif anti-panne pour perte d'alimentation Gain intégral qui définit la réponse de la régulation d'intensité active du régulateur de bus lorsque le système anti-panne pour perte d'alimentation est activé et détecté. Ce paramètre est non fonctionnel lorsqu'un des modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux (FV) est sélectionné.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/A 2045.0 0.0/50000.0	LE	Real
		460	**Action SousTens** Action sur sous-tension Configure la réponse du variateur en cas de sous-tension.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		461	**Niv SousTens** Niveau de sous-tension Niveau de tension c.a. sous lequel un événement de sous-tension se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. P20 [Tens nom.] x 0.625 0.00/P20 [Tens nom.] x 1.41	LE	Real
		462	**Action PertPhase** Action sur perte de phase d'entrée Sélectionne l'action à mener lorsqu'une perte de phase d'entrée est détectée.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		463	**Niveau PertPhase** Niveau de perte de phase d'entrée Définit le seuil utilisé pour déterminer une condition de perte de phase d'entrée.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	325 10/32767	LE	Nombre entier 32 bits
		464	**RAZ Mem Bus CC** Réinitialisation de la mémoire du bus en courant continu Force une mise à jour manuelle de P12 [Mém. Bus CC], qui est initialisé automatiquement à la mise sous tension et mis à jour en permanence en fonctionnement normal. Une réinitialisation manuelle est rarement nécessaire, mais peut arriver lorsque la tension d'alimentation est anormalement élevée ou basse pendant un laps de temps prolongé, suivi d'un retour rapide à une valeur nominale. Une transition de 0 à 1 provoque une mise à jour uniquement si le variateur n'est pas en cours de régénération et ne déclenche pas le frein dynamique. La mise à jour est ignorée ou n'est pas terminée dans les 30 secondes de la commande.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Défaut Terre	466	**ActnAlarmDftTer** Action sur alarme de défaut de mise à la terre Sélectionne la configuration de l'événement de courant de mise à la terre.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		467	**NivAlarmDéftTer** Niveau d'alarme de défaut de mise à la terre Définit le niveau auquel l'alarme d'avertissement de mise à la terre se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A 3.0 1.0/5.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Predictive Main	469	**PredMaint Status** Etat de la maintenance prédictive Etat de la maintenance prédictive écoulée par rapport au niveau d'événement programmé. Une valeur de 1 = niveau d'événement dépassé. Le bit 15 est un bit maître qui est égale à 1 lorsque 1 ou plusieurs bits individuels = 1.				
		470	**TempAmbPredMaint** Température ambiante de maintenance prédictive Utilisé pour prévoir la durée de vie des ventilateurs et, si possible, la durée de vie d'autres composants sensibles à la température. Les modifications de ce paramètre affectent la durée de vie totale et la durée de vie restantes, ce qui signifie qu'une seule température peut être programmée pour la durée de vie totale du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Degrés C 50.00 0.00/50.00	LE	Real
		471	**Act RAZPredMaint** Activation de la réinitialisation de la maintenance prédictive Active [RAZ Pred Maint] pour exécuter une réinitialisation du paramètre de vie écoulée sélectionné. Toute réinitialisation individuelle dans [RAZ Pred Maint] force le paramètre à revenir à 0 (désactivé), ce qui fait qu'un seul paramètre de vie écoulée peut être réinitialisé à la fois. Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	Sélection actuelle 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		472	**RAZ Pred Maint** Réinitialisation de la maintenance prédictive Réinitialise les paramètres de vie écoulée de la maintenance prédictive, un à la fois. Activé par P471 [Act RAZPredMaint]. Ce paramètre n'est réinitialisé que lorsque la configuration des réglages par défaut est « Tous » (non recommandée).	Valeur/Défaut : Options :	Sélection actuelle 0 = « Prêt » 1 = « DVie VentDT » 2 = « DVie Vent Intern » 3 = « DVie PalMot » 4 = « NbH Lub Mot » 5 = « DVie PalMach » 6 = « NbH LubMach »	LE	Nombre entier 32 bits
		488	**DéclasVentDT** Déclassement du ventilateur du dissipateur thermique Le facteur de déclassement s'applique à P489 [DuréeVie VentDT]. Utilisé pour paramétrer la durée de vie totale du ventilateur en présence d'un air de mauvaise qualité ou de vibrations.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/1.00	LE	Real
		489	**DuréeVie VentDT** Durée de vie totale du ventilateur du dissipateur thermique Total des heures de fonctionnement estimé pendant la durée de vie des ventilateurs du dissipateur thermique. Calculé comme fonction des données de durée de vie du fabricant du ventilateur (à partir du tableau des valeurs nominales du coffret), de P470 [TempAmbPredMaint] et de P488 [DéclasVentDT].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LS	Nombre entier 32 bits

Options

	Maître	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Lub Mach	Roul Mach	Lub Mt	Roul Mt	Vent Interne	Vent Rad Ext
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

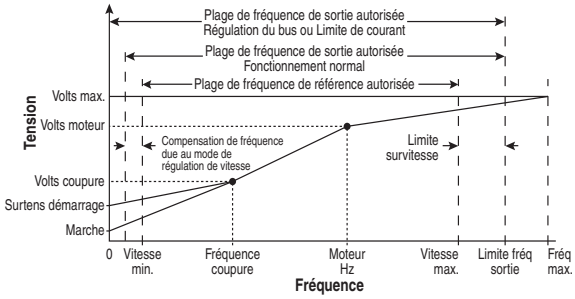
Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Predictive Main	490	**VieEcoul VentDT** Durée de vie écoulée du ventilateur du dissipateur thermique Cumul du nombre d'heures de fonctionnement du ventilateur du dissipateur thermique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LS	Nombre entier 32 bits
		491	**VieRestte VentDT** Durée de vie restante du ventilateur du dissipateur thermique Nombre d'heures restantes jusqu'à la fin de vie estimée des ventilateurs du dissipateur thermique. Différence entre P489 [DuréeVie VentDT] et P490 [VieEcoul VentDT]. Toutes les valeurs négatives de ce paramètre doivent être traitées comme un usage excessif (>100 %), et doivent déclencher l'action appropriée sélectionnée dans P493 [ActnÉven VentDT].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		492	**NivÉvénmt VentDT** Niveau d'événement pour ventilateur du dissipateur thermique Pourcentage de la durée de vie estimée totale du ventilateur du dissipateur thermique pour lequel une alarme d'avertissement précoce ou un défaut peut être programmé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real
		493	**ActnÉven VentDT** Action sur événement pour ventilateur du dissipateur thermique Configure la réponse à un événement de ventilateur du dissipateur thermique, qui se produit lorsque P492 [NivÉvénmt VentDT] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		494	**JrnalRAZVentDT** Journal de réinitialisation du ventilateur du dissipateur thermique Nombre total de réinitialisations effectuées sur la paramètre P490 [VieEcoul VentDT].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255 (8 bits non signés)	LS	Nombre entier 32 bits
		495	**DéclasVentIn** Déclassement de ventilateur interne Le facteur de déclassement s'applique à P496 [DuréeVie VentIn]. Utilisé pour paramétrer la durée de vie totale du ventilateur en présence d'un air de mauvaise qualité ou de vibrations.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/1.00	LE	Real
		496	**DuréeVie VentIn** Durée de vie totale du ventilateur interne Nombre total d'heures estimé sur la durée de vite du ou des ventilateurs internes. Calculé comme fonction des données de durée de vie du fabricant du ventilateur (à partir du tableau des valeurs nominales du coffret) et de P470 [TempAmbPredMaint].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LS	Nombre entier 32 bits
		497	**VieEcoul VentIn** Durée de vie écoulée du ventilateur interne Cumul des heures de fonctionnement du ventilateur interne. (A noter que les tailles 6 et 7 fonctionnent en permanence. Les tailles 2 à 5 sont commandées par le firmware).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LS	Nombre entier 32 bits
		498	**VieRestte VentIn** Durée de vie restante du ventilateur interne Nombre d'heures restantes jusqu'à la fin de vie estimée des ventilateurs internes. Différence entre P496 [DuréeVie VentIn] et P497 [VieEcoul VentIn]. Toutes les valeurs négatives de ce paramètre doivent être traitées comme un usage excessif (>100 %), et doivent déclencher l'action appropriée sélectionnée dans P500 [ActnÉven VentIn].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		499	**NivÉvénmt VentIn** Niveau d'événement pour ventilateur interne Pourcentage de la durée de vie estimée totale du ventilateur interne pour lequel une alarme d'avertissement précoce ou un défaut peut être programmé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real
		500	**ActnÉven VentIn** Action sur événement pour ventilateur interne Configure la réponse à un événement de ventilateur interne, qui se produit lorsque P499 [NivÉvénmt VentIn] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		501	**JrnalRAZVentIn** Journal de réinitialisation du ventilateur interne Nombre total de réinitialisations effectuées sur la paramètre P497 [VieEcoul VentIn].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255 (8 bits non signés)	LS	Nombre entier 32 bits
		502	**DurVie PalierMot** Durée de vie totale du palier moteur Total des heures de fonctionnement estimé pendant la durée de vie des paliers du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Predictive Main	503	**Vie Ecoul PalMot** Durée de vie écoulée du palier moteur Cumul du nombre d'heures de fonctionnement des paliers du moteur. Les heures s'accumulent dès que le variateur fonctionne à une vitesse supérieure à une vitesse nulle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bits)	LS	Nombre entier 32 bits
		504	**Vie Reste PalMot** Durée de vie restante du palier moteur Nombre d'heures restantes jusqu'à la fin de vie estimée des paliers du moteur. Différence entre P502 [DurVie PalierMot] et P503 [Vie Ecoul PalMot].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		505	**NivÉvén PalMot** Niveau d'événement pour palier moteur Pourcentage de la durée de vie estimée totale des paliers du moteur pour lequel une alarme d'avertissement précoce ou un défaut peut être programmé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0/100.000	LE	Real
		506	**ActnÉvén PalMtr** Action sur événement pour palier moteur Configure la réponse à un événement de paliers de moteur, qui se produit lorsque P505 [NivÉvén PalMot] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		507	**Jrnal RAZ PalMot** Journal de réinitialisation du palier moteur Nombre total de réinitialisations effectuées sur la paramètre P503 [Vie Ecoul PalMot].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255 (8 bits non signés)	LS	Nombre entier 32 bits
		508	**NbH Serv LubMot** Heures écoulées pour le lubrifiant moteur Cumul des heures depuis la lubrification la plus récente des paliers du moteur. Peut être réinitialisé sans restriction.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		509	**NivÉvénLubMot** Niveau d'événement de lubrification moteur Nombre d'heures entre les lubrifications planifiées des paliers du moteur. Utilisé pour fournir une alarme d'avertissement précoce ou un défaut en fonction de P510 [ActnÉvenLubMot]. L'événement est désactivé lorsqu'il est réglé sur 0.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.000 0.000/220000000.000	LE	Real
		510	**ActnÉvenLubMot** Action sur événement de lubrification moteur Configure la réponse à un événement de lubrification des paliers de moteur, qui se produit lorsque P509[NivÉvénLubMot] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		511	**DurViePalierMach** Durée de vie totale du palier machine Total des heures de fonctionnement estimé pendant la durée de vie des paliers de la machine.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures Valeur actuelle 0/21,474,836.47	LE	Nombre entier 32 bits
		512	**VieEcoul PalMach** Durée de vie écoulée du palier machine Cumul du nombre d'heures de fonctionnement des paliers de la machine.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		513	**VieRest PalMach** Durée de vie restante du palier machine Nombre d'heures restantes jusqu'à la fin de la durée de vie estimée pour les paliers de la machine. Différence entre la durée de vie totale des paliers de la machine et la durée de vie estimée des paliers de la machine.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	LS	Nombre entier 32 bits
		514	**NivÉvén PalMach** Niveau d'événement pour palier machine Pourcentage de la durée de vie estimée totale des paliers de la machine pour lequel une alarme d'avertissement précoce ou un défaut peut être programmé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real

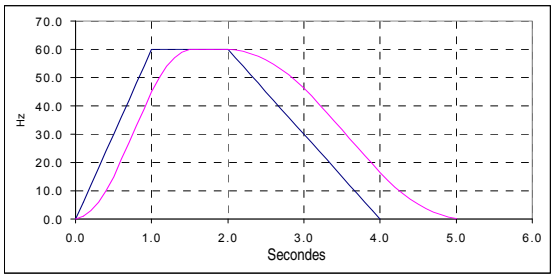
Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
PROTECTION	Predictive Main	515	**ActnÉvén PalMtr** Action sur événement pour palier machine Configure la réponse à un événement de paliers de la machine, qui se produit lorsque P518 [NivÉvén PalMach] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		516	**JrnalRAZPalMach** Journal de réinitialisation du palier machine Nombre total de réinitialisations effectuées sur la paramètre P512 [VieEcoul PalMach].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255	LS	Nombre entier 32 bits
		517	**NbHServ LubMach** Heures écoulées pour le lubrifiant machine Cumul des heures depuis la lubrification la plus récente des paliers de la machine. Peut être réinitialisé sans restriction.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.00 0.00/21,474,836.47.00	LS	Nombre entier 32 bits
		518	**NivÉvén LubMach** Niveau d'événement de lubrification machine Nombre d'heures entre les lubrifications planifiées des paliers de la machine. Utilisé pour fournir une alarme d'avertissement précoce ou un défaut en fonction de P519 [ActnÉvenLubMach]. L'événement est désactivé lorsqu'il est réglé sur 0.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Heures 0.000 0.000/220000000.000	LE	Real
		519	**ActnÉvén LubMach** Action sur événement de lubrification machine Configure la réponse à un événement de lubrification des paliers de la machine, qui se produit lorsque P518 [NivÉvén LubMach] est atteint ou dépassé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier Commande de vitesse du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Lmites Vites	520	**Vites Avt Max** Vitesse avant maximum Définit la limite supérieure de la vitesse en marche avant. Voir P524 [Limite SurVites]. Lorsqu'une entrée analogique est utilisée pour la référence de vitesse, ce paramètre est mis à l'échelle selon P51/61 [En AnlgXHt] dans le module d'E/S.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] P28 [VitNomMoteur] [FréqNom Moteur] x 0.05/ [FréqNom Moteur] x 16.00 [VitNomMoteur] x 0.05/ [VitNomMoteur] x 16.00	LE	Real
		521	**Vites Arr Max** Vitesse arrière maximum Définit la limite supérieure de la vitesse en marche arrière.Voir P524 [Limite SurVites]. Lorsqu'une entrée analogique est utilisée pour la référence de vitesse, ce paramètre est mis à l'échelle selon P51/61 [En AnlgXHt] dans le module d'E/S.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x –1.00 P28 [VitNomMoteur] x –1.00 [FréqNom Moteur] x –16.00/0.00 [VitNomMoteur] x –16.00/0.00	LE	Real
		522	**Vites Avt Min** Vitesse avant minimum Définit la limite inférieure pour la référence de vitesse après la mise à l'échelle. Voir P524 [Limite SurVites]. Lorsqu'une entrée analogique est utilisée pour la référence de vitesse, ce paramètre est mis à l'échelle selon P52/62 [En AnlgXBs] dans le module d'E/S.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 0.00/[FréqNom Moteur] x 16.00 0.00/[VitNomMoteur] x 16.00	LE	Real
		523	**Vites Arr Min** Vitesse arrière minimum Définit la limite inférieure pour la référence de vitesse après la mise à l'échelle. Voir P524 [Limite SurVites]. Lorsqu'une entrée analogique est utilisée pour la référence de vitesse, ce paramètre est mis à l'échelle selon P52/62 [En AnlgXBs] dans le module d'E/S.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 [FréqNom Moteur] x –16.00/0.00 [VitNomMoteur] x –16.00/0.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Lmites Vites	524	**Limite SurVites** Limite de survitesse Définit la quantité incrémentale de la fréquence de sortie (au-dessus de la vitesse maximum : P520 [Vites Avt Max] ou P521 [Vites Arr Max]) permise pour les fonctions comme la compensation de glissement. Vitesse maximum + P524 [Limite SurVites] doit être ≤ P37 [Fréq Max] 	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur]/6 P28 [VitNomMoteur]/6 0.00/(P27 [FréqNom Moteur]/3) 0.00/(P28 [VitNomMoteur]/6)	LE	Real
		525	**Limit VitesNulle** Limite de vitesse nulle Définit une zone autour de la vitesse zéro qui est utilisée pour déterminer quand le variateur considère que le moteur a une vitesse nulle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.001 P28 [VitNomMoteur] x 0.001 0.00/P27 [FréqNom Moteur] x 0.5 0.00/P28 [VitNomMoteur] x 0.5	LE	Real
		526 527 528	**Saut Vites 1** **Saut Vites 2** **Saut Vites 3** Saut de vitesse 1, 2, 3 Définit la fréquence à laquelle le variateur ne fonctionne pas. [Saut Vites X] et P529 [Saut Plge Vites] ne doivent pas être égaux à 0.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		529	**Saut Plge Vites** Plage du saut de vitesse Définit la bande passante autour d'un saut de vitesse. [Saut Plge Vites] est partagé par moitié de part et d'autre du saut de vitesse. La même bande passante est appliquée à toutes les vitesses de saut.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 0.00/P27 [FréqNom Moteur] x 0.5 0.00/P28 [VitNomMoteur] x 0.5	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Tx Rampe Vitesse	535 536	**Tps Accél 1** **Tps Accél 2** Temps d'accélération 1, 2 Définit la vitesse d'accélération pour toutes les modifications de vitesse. Défini comme le temps nécessaire pour accélérer de 0 à P27 [FréqNom Moteur] ou P28 [VitNomMoteur], selon le réglage de P300 [UnitésVites]. Le choix entre Temps d'accélération 1 et Temps d'accélération 2 est commandé par une fonction d'entrée TOR (voir Fonctions d'entrée TOR) ou par une commande logique (envoyée sur un réseau de communication).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real
		537 538	**Tps Décél 1** **Tps Décél 2** Temps de décélération 1, 2 Définit la vitesse de décélération pour toutes les modifications de vitesse. Défini comme le temps nécessaire pour décélérer de P27 [FréqNom Moteur] ou P28 [VitNomMoteur] à 0, selon le réglage de P300 [UnitésVites]. Le choix entre Temps de décélération 1 et Temps de décélération 2 est commandé par une fonction d'entrée TOR (voir Fonctions d'entrée TOR) ou par une commande logique (envoyée sur un réseau de communication). Certains modes d'arrêt (voir P370 et P371) font que le temps de décélération programmé est ignoré pendant une commande d'arrêt.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Tx Rampe Vitesse	539	**Dur JOG Acc-Décé** Temps d'accélération et de décélération en marche par à-coups Vitesses d'accélération et de décélération avec la commande par à-coups (utilise une référence de vitesse par à-coups).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real
		540	**Courbe S Accél** Accélération selon une courbe en S Définit le pourcentage de temps d'accélération appliqué à la rampe pour adoucir l'accélération (réduire la suraccélération). Le temps est additionné, 1/2 au début et 1/2 à la fin de la rampe. 	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.000 0.000/100.000	LE	Real
		541	**Courbe S Décél** Décélération selon une courbe en S Définit le pourcentage de temps de décélération appliqué à la rampe pour adoucir la décélération (réduire la surdécélération). Le temps est additionné, 1/2 au début et 1/2 à la fin de la rampe.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.000 0.000/100.000	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Référence Vites	545 550	**Sél Réf Vites A** **Sél Réf Vites B** Sélection de référence de vitesse A Sélection de référence de vitesse B Sélectionne la source des références de vitesse en mode « Auto » (typique). Lorsque le variateur est en mode « Manuel », il n'est pas tenu compte des sources (voir P327). [Sél Réf Vites A] est la référence de vitesse principale du variateur. [Sél Réf Vites B] est la référence de vitesse alternative. Le choix entre Référence A et Référence B est commandé par une fonction d'entrée TOR (voir Fonctions d'entrée TOR) ou par une commande logique (envoyée sur un réseau de communication).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	871 551 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		546 551	**Cnsg Réf Vit A** **Cnsg Réf Vit B** Consigne de référence de vitesse A Consigne de référence de vitesse B Valeur de vitesse constante (similaire à une vitesse prédéfinie) à utiliser comme source possible pour P545 et P550.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.0000 Hz –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P27 [VitNomMoteur] x 8	LE	Real
		547 552	**AnglHt Réf Vit A** **AnglHt Réf Vit B** Référence de vitesse A analogique haut Référence de vitesse B analogique haut Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme référence de vitesse selon P546 ou P551. Définit la vitesse qui correspond à [En AnlgXHt] sur un module d'E/S. Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz P520 [Vites Avt Max] P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		548 553	**AnglBs Réf Vit A** **AnglBs Réf Vit B** Référence de vitesse A analogique bas Référence de vitesse B analogique bas Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme référence de vitesse selon P546 ou P551. Définit la vitesse qui correspond à [En AnlgXBs] sur un module d'E/S. Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Référence Vites	549 554	**Mult Réf Vites A** **Mult Réf Vites B** Multiplicateur de référence de vitesse A Multiplicateur de référence de vitesse B Applique des multiplicateurs aux références de vitesse A et B respectivement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+22000.00	LE	Real
		555	**Éch Réf Vitesse** Mise à l'échelle de référence de vitesse Ne s'applique qu'aux modes de contrôle vectoriel de flux (FV) dans P35 [ModeCmde Moteur]. Applique un multiplicateur à P595 [RéfVit Filtrée] une fois qu'il a été décalé par la fonction PID (P1093 [Cmpt Sortie PID]). Le résultat mis à l'échelle, une fois limité, devient le composant principal de la valeur de P597 [Réf Vites Final].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.000 0.000/1000.000	LE	Real
		556 557	**JOG Vites 1** **JOG Vites 2** Vitesse de marche par à-coups 1, 2 Vitesse utilisée pour la marche par à-coups lorsque la fonction A-coups 1 ou A-coups 2 (respectivement) est activée par une fonction d'entrée TOR ou par une commande logique (envoyée sur un réseau de communication).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz P27 [FréqNom Moteur]/6 P27 [VitNomMoteur]/6 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P27 [VitNomMoteur] x 8	LE	Real
		558	**Référence MOP** Référence du potentiomètre motorisé Valeur de la référence MOP (potentiomètre motorisé) à utiliser comme source possible pour P545 et P550. La référence MOP est activée (augmentée ou diminuée) par les fonctions d'entrée TOR.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		559	**Enrg Réf MOP** Enregistrement de la référence du potentiomètre motorisé Active/désactive la fonction qui enregistre la valeur de référence MOP actuelle au moment de la mise hors tension ou de l'arrêt.				
		560	**Plage MOP** Taux de variation du potentiomètre motorisé Définit la vitesse de variation de la référence MOP lorsqu'un signal MOP en augmentation ou en diminution est présent.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	%/Seconde 1.0000 0.0100/100.0000	LE	Real
		561	**Limite Hte MOP** Limite haute du potentiomètre motorisé Définit la limite supérieure pour la référence MOP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.000 0.000/800.000	LE	Real
		562	**Limite Bs MOP** Limite basse du potentiomètre motorisé Définit la limite inférieure pour la référence MOP.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –100.000 –800.000/0.000	LE	Real
		563	**Sél Réf Man ED** Sélection de la référence manuelle par une entrée TOR Sélectionne une référence de vitesse à utiliser lorsqu'une entrée TOR active la commande manuelle, selon le fonctionnement décrit par P172 [Cmde Manuel ED].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	872 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		564	**AnglHt RéfMan ED** Référence manuelle analogique haute de l'entrée TOR Echelle haute de la référence de vitesse manuelle activée par une entrée TOR lorsque P563 est connecté à une entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P520 [Vites Avt Max] P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	À Arrêt	À MiseHTens
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Référence Vites	565	**AnglBs RéfMan ED** Référence manuelle analogique basse de l'entrée TOR Utilisée uniquement lorsque P563 a sélectionné une entrée analogique comme source de la référence de vitesse. Définit la valeur de la référence de vitesse qui sera associée au paramètre En Anlg Bs pour le module d'E/S. Exemple, P563 a sélectionné P50 [Val En Analog0] sur un module d'E/S. Le paramètre P51 [En Anlg0Ht] sur le module d'E/S est réglé sur –10 volts. P564 [ManRefTORAngHaut] définit la valeur de la référence de vitesse qui correspond au signal d'entrée analogique –10 volts.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.000 P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		571 572 573 574 575 576 577	**VitesPrédéf 1** **VitesPrédéf 2** **VitesPrédéf 3** **VitesPrédéf 4** **VitesPrédéf 5** **VitesPrédéf 6** **VitesPrédéf 7** Vitesse prédéfinie 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 Références de vitesse discrète qui sont activées par une fonction d'entrée TOR (voir Fonctions d'entrée TOR) ou par une commande logique (envoyée sur un réseau de communication).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 1/12 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 1) 1/6 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 2) 1/3 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 3) 1/2 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 4) 2/3 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 5) 5/6 x P27 ou P28 (VitesPrédéf 6) P27 ou P28 (VitesPrédéf 7) P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		588	**Filtre RéfVit** Filtre de référence de vitesse Sélectionne le niveau de filtrage appliqué à la référence de vitesse progressive (P594), et n'est actif que dans les modes de commande de moteurs à contrôle vectoriel de flux (FV) (P35). Lorsqu'il est réglé sur l'un des réglages personnalisés (3, 4 ou 5), le filtre est configuré avec les valeurs réglées dans P589 [BP Fltr Réf Vit] et dans P590 [GainFltr Réf Vit]. Les options 4 et 5 initialisent les valeurs pour léger et intensif, respectivement.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Smple » 2 = « Etndu » 3 = « Person » 4 = « SélPersSmple » 5 = « DélPersEtndu »	LE	Nombre entier 32 bits
		589	**BP Fltr Réf Vit** Bande passante du filtre de référence de vitesse Définit la bande passante du filtre de référence de vitesse lorsque P588 [Filtre RéfVit] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Une valeur de zéro désactive (ignore) le filtre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 0.00 0.00/500.00	LE	Real
		590	**GainFltr Réf Vit** Gain du filtre de référence de vitesse Définit le gain (kn) du filtre de référence de vitesse lorsque P588 [Filtre RéfVit] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Avec une valeur de gain de zéro, le filtre se comporte comme un filtre de premier ordre passe bas. Une valeur de gain entre 0 et 1 donne un filtre de type à retard. Une valeur de gain supérieure à 1 donne un filtre de type avance. Une valeur de gain de 1 désactive (ignore) le filtre. C'est le réglage par défaut. Ce paramètre n'a pas d'unités.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.000 –/+5.000	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Référence Vites	591	**Etat Sél Réf Vit** Etat de la sélection de référence de vitesse				
		592	**RéfVit sélctnée** Référence de vitesse sélectionnée Affiche la valeur de la référence de vitesse active.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LS	Real
		593	**Réf Vit Limitée** Référence de vitesse limitée Affiche la valeur de la référence de vitesse après l'application des limites suivantes. P520 [Vites Avt Max], P521 [Vites Arr Max], P522 [Vites Avt Min] et P523 [Vites Arr Min].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LS	Real

Options	SautPlage	SwFinLimit	SwLimitDécél	Réf Unipol	Invers désactivé	Réf Bipol	Sél Dépasmt	Manuel	PréRég Auto	SeuilRéf	% seuil Réf	MultPos U	Mult Réf B	Mult Réf A	Auto Ref B	Auto Ref A
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Affiche l'état de fonctionnement de la section de référence de vitesse du variateur. Des bits individuels sont fournis pour représenter les conditions suivantes :

Bit 0 « Auto Ref A » – Lorsqu'il est activé, le chemin de Référence A Auto est actif.

Le programme logique a sélectionné la source A de la référence de vitesse. L'origine exacte de la référence de vitesse est déterminée par le paramètre spécifié dans P545 [Sél Réf Vites A]. Ce paramètre doit également être signalé dans P930 [Source réf Vites].

Bit 1 « Auto Ref B » – Lorsqu'il est activé, le chemin de Référence B Auto est actif.

Le programme logique a sélectionné la source B de la référence de vitesse. L'origine exacte de cette référence de vitesse est déterminée par la valeur spécifiée dans P550 [Sél Réf Vites B]. Ce paramètre doit également être signalé dans P930 [Source réf Vites].

Bit 2 « Mult Réf A » – Lorsqu'il est activé, la référence de vitesse A est modifiée par P549 [Mult Réf Vites A]. Lorsqu'il est désactivé, le multiplicateur est 1 ou il n'affecte pas la référence de vitesse parce que le chemin de Référence A Auto est inactive.

Bit 3 « Mult Réf B » – Lorsqu'il est activé, la référence de vitesse B est modifiée par P554 [Mult Réf Vites B]. Lorsqu'il est désactivé, le multiplicateur est 1 ou il n'affecte pas la référence de vitesse parce que le chemin de Référence B Auto est inactive.

Bit 4 « MultPos U » – Lorsqu'il est activé, P592 [RéfVit sélctnée] est multiplié par P1112 [%Échel MicroPosn].

Bit 5 « % seuil Réf » – Lorsqu'il est activé, la référence de vitesse est multipliée par une ou plusieurs valeurs du paramètre indiquées dans P616 [Srce %SeuilRéf].

Bit 6 « Seuil Réf » – Lorsqu'il est activé, la référence de vitesse est décalée de la valeur du paramètre indiquée dans P617 [Source Seuil Vit].

Bit 7 « PréRég Auto » – Lorsqu'il est activé, le programme logique a sélectionné une référence de vitesse auto prédéfinie. Le paramètre P930 [Source réf Vites] indique la source de cette référence.

Bit 8 « Sél Dépasmt » – Le paramètre de référence de vitesse sélectionnée a été écrasé par une autre référence. Voir P930 [Source réf Vites] pour la cause de l'écrasement.

Bit 9 « Réf Bipol » – Lorsqu'il est activé, P308 [Mode Sens Rot] = 1 « Bipolr ». En mode bipolaire, le signe de la valeur de référence de vitesse détermine le sens de rotation du moteur.

Bit 10 « Désact MArr » – Lorsqu'il est activé, P308 [Mode Sens Rot] = 2 « Désact MArr ». En mode de désactivation de marche arrière, les valeurs de référence de vitesse négatives sont rejetées et une valeur de vitesse nulle est utilisée à la place.

Bit 11 « Réf Unipol » – Lorsqu'il est activé, P308 [Mode Sens Rot] = 0 « Unipolr ». En mode unipolaire, le signe de la valeur de référence de vitesse (et par conséquent le sens de rotation du moteur) est déterminée par les bits 4 « Avant » et 5 « Arrière » de P879 [RésultLog Variat].

Bit 12 « SwLimitDécél » – Lorsqu'il est activé le programme logique de la fonction de mesure de couple a détecté un détecteur de position de décélération actif et a sélectionné P571 [VitesPrédéf 1] pour la valeur de référence de vitesse.

Bit 13 « SwLimitFin » – Lorsqu'il est activé le programme logique de la fonction de mesure de couple a détecté un détecteur de fin de course actif et a sélectionné la vitesse nulle pour la valeur de référence de vitesse.

Bit 14 « SautPlage » – Lorsqu'il est activé, la fonction de saut de plage a modifié P2 [Réf Vit Asservie]. Lorsqu'il est désactivé, la fonction de saut de plage n'a pas modifié P2 [Réf Vit Asservie].

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Référence Vites	594	**RéfVit en Rmpe** Référence de vitesse de rampe Affiche la sortie des fonctions de rampe de référence de vitesse et de courbe en S, mais avant toute correction ajoutée par compensation de glissement, PI, etc.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LS	Real
		595	**RéfVit Filtrée** Référence de vitesse filtrée Affiche la sortie du filtre appliqué par P588.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LS	Real
		596	**Réf Ra Vitesse** Référence de fréquence de vitesse Ce paramètre est partagé par les fonctions de compensation d'inertie et de compensation de vitesse. Ces fonctions sont uniquement disponibles dans les choix de contrôle vectoriel de flux de P35 [ModeCmde Moteur]. Valeur partagée par les fonctions de compensation d'inertie et de compensation de vitesse (active uniquement dans les modes de commande de moteurs à contrôle vectoriel de flux), généralement fournie par un automate externe qui fournit également une référence de vitesse limitée. La référence de fréquence de vitesse correspond à la valeur dérivée en ce qui concerne le temps du signal de référence de vitesse. Les unités sont des secondes. Par exemple, si l'automate fournit une rampe de référence de 10 secondes, l'automate fournit également une valeur de référence de fréquence de vitesse de 1 pu/10 s = 0,1 s-1 pendant que la référence accélère. Lorsque la référence est constante, la référence de fréquence de vitesse doit être zéro.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LE	Real
		597	**Réf Vites Final** Référence de vitesse finale Affiche la valeur de référence de vitesse, après toutes les modifications de référence (notamment les rampes), utilisée comme référence finale par le régulateur de vitesse. En mode Sensorless vector de boucle ouverte, cette valeur représente la vitesse de fonctionnement du moteur attendue et peut différer légèrement de la valeur de la fréquence de sortie en raison de la compensation de glissement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Seuil Vit	600 604	**Sél SeuilRéf A** **Sél Csgn Réf B** Sélection de référence de seuil A Sélection de référence de seuil B Sélectionne une source de seuil (en Hz ou tr/min) pour la référence de vitesse A ou la référence de vitesse B, respectivement. Pour le seuil en % plutôt qu'en Hz ou tr/min, utilisez P608 et P612 (Sél% SeuilRéfX).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	P601 [Sél Seuil Réf A] P605 [Val Csgn Réf B] 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		601 605	**Val Seuil Réf A** **Val Csgn Réf B** Consigne de référence de seuil A Consigne de référence de seuil B Une valeur numérique à utiliser comme source possible de seuil pour P600 ou P604, respectivement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] –/+P28 [VitNomMoteur]	LE	Real
		602 606	**AnglHt SeuilRefA** **AnglHt SeuilRefB** Référence de seuil A analogique haut Référence de seuil B analogique haut Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme source de seuil selon P600 ou P604. Définit la quantité de compensation qui correspond à [En AnlgX Ht] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P520 [Vites Avt Max] P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Seuil Vit	603 607	**AnglBs SeuilRefA** **AnglBs SeuilRéfB** Référence de seuil A analogique bas Référence de seuil B analogique bas Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme source de seuil selon P600 ou P604. Définit la quantité de compensation qui correspond à [En AnlgX Bs] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 P521 [Vites Arr Max]/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		608 612	**Sél %SeuilRéf A** **Sél %SeuilRéf B** Sélection de référence en pourcentage du seuil A Sélection de référence en pourcentage du seuil A Sélectionne une source de seuil (en %) pour la référence de vitesse A ou la référence de vitesse B, respectivement. Pour le seuil en Hz ou en tr/min plutôt qu'en %, utilisez P600 et P604 (Sél SeuilRéfX).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	P609 [Val %SeuilRéf A] P613 [Val %SeuilRéf B] 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		609 613	**Val %SeuilRéf A** **Val %SeuilRéf B** Consigne de référence en pourcentage du seuil A Consigne de référence en pourcentage du seuil A Une valeur numérique à utiliser comme source possible de seuil pour P608 ou P612, respectivement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.000 –/+800.000	LE	Real
		610 614	**AnglHt%SeuilRéfA** **AnglHt%SeuilRéfA** Référence en pourcentage du seuil A analogique haut Référence en pourcentage du seuil B analogique haut Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme source en pourcentage du seuil selon P608 ou P612. Définit la quantité de compensation qui correspond à [En AnlgX Ht] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+800.00	LE	Real
		611 615	**AnglBs%SeuilRéfA** **AnglBs%SeuilRéfA** Référence en pourcentage du seuil A analogique bas Référence en pourcentage du seuil B analogique bas Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme source en pourcentage du seuil selon P608 ou P612. Définit la quantité de compensation qui correspond à [En AnlgX Bs] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LE	Real
		616	**Srce %SeuilRéf** Source de référence en pourcentage du seuil de vitesse Affiche la source en pourcentage du seuil de la référence de vitesse du moteur, au format SSPPPP, où SS indique le numéro du port source (si différent de zéro) et PPPP indique le numéro du paramètre source. Un zéro indique qu'aucune source n'a été affectée.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LS	Nombre entier 32 bits
		617	**Source Seuil Vit** Source de seuil de vitesse Affiche la source du seuil de la référence de vitesse du moteur, au format SSPPPP, où SS indique le numéro du port source (si différent de zéro) et PPPP indique le numéro du paramètre source. Un zéro indique qu'aucune source n'a été affectée.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Comp Glis/Chut	620	**ChuteVitess@ICM** Chute de vitesse par minute à l'intensité nominale moteur Sélectionne le niveau d'affaissement de la référence de vitesse pour le couple à pleine charge. Zéro désactive la fonction d'affaissement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 0.00 0.00/900.00	LE	Real
		621	**LissVitess@ICM** Glissement de vitesse par minute à l'intensité nominale moteur Pour les modes à boucle ouverte, ce paramètre définit la quantité de glissement (en tr/min) attendue pour le moteur en pleine charge. Un réglage de zéro désactive la compensation de glissement (pas utilisée en modes à boucle fermée avec retour codeur). Si la valeur de P70 [Autotune] est réglée sur « Calculer », cette valeur (en plus des autres) est automatiquement calculée et ne peut pas être ajustée manuellement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min (P27 [FréqNom Moteur] x 120)/(P31 [Pôles Motr] – P28 [VitNomMoteur]) 0.00/1200.00	LE	Real
		622	**BP Comp Glis** Bande passante de compensation de glissement Paramètre la bande passante du filtre passe bas utilisé pour la compensation de glissement. Le temps de réponse de la compensation de glissement varie en proportion inverse du réglage de ce filtre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 10.00 1.00/50.00	LE	Real
		623	**RVSCSeuilVitVHz** Régulateur de glissement de vitesse sensorless vector en Volts par Hertz Affiche la quantité de compensation que la fonction de compensation de glissement ajoute de façon dynamique (selon la charge) à la référence de vitesse finale pour la commande de vitesse de boucle ouverte.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	635	**Options Cmde Vit** Options de commande de vitesse			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réf Retardé	ArrTachyAuto	JOGNonEntier	Fltre ErrVit	MntRégVitInt	RésRégVitInt	Arr 0CrbSAcc	Désact Rampe	MaintRmpe
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Configure les options liées à la commande de vitesse comme indiqué ci-dessous :

Bit 0 « MaintRmpe » – La sortie de la rampe de référence de vitesse arrête de changer et maintient sa sortie constante tant que ce bit est activé. Lorsque ce bit est désactivé, la sortie de rampe peut être modifiée. Si ce bit est activé pendant que P594 [RéfVit en Rmpe] est dans la zone de la courbe en S, la courbe en S peut être terminée avant que la sortie ne soit maintenue.

Bit 1 « Désact Rampe » – Lorsqu'il est activé, la rampe de référence de vitesse est désactivée. P594 [RéfVit en Rmpe] fait un suivi de l'entrée de rampe.

Bit 2 « Arr 0CrbSAcc » – Il existe certaines conditions dans lesquelles le variateur peut continuer à accélérer brièvement à la suite d'une requête d'arrêt. Ceci se produit si le variateur était en train d'accélérer sur une courbe en S lorsque la requête d'arrêt se produit. Ce bit active une option pour interrompre l'accélération immédiatement lorsque la requête d'arrêt se produit. Le profil de courbe en S qui était en cours change alors en rampe de décélération linéaire.

Bit 3 « RésRégVitInt » – Lorsqu'il est activé, P654 [Int Sor Rég Vit] qui est la sortie du terme intégral du régulateur de vitesse en mode vectoriel est forcé à zéro. Le même résultat peut être obtenu en réglant le gain intégral du régulateur à zéro.

Bit 4 « MntRégVitInt » – Lorsqu'il est activé, P654 [Int Sor Rég Vit] qui est la sortie du terme intégral du régulateur de vitesse en mode vectoriel arrête de changer et est maintenu constant. D'autres conditions du variateur, comme une condition de limite dans P945 [État en limite], peuvent avoir le même résultat.

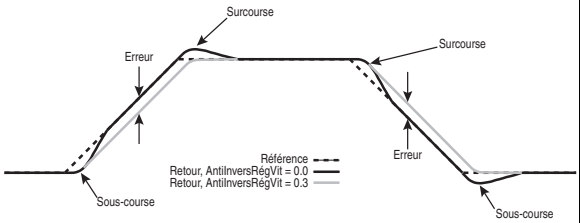
Bit 5 « Fltre ErrVit » – Lorsqu'il est activé, le filtre d'erreur de vitesse dans le régulateur de vitesse en mode vectoriel du variateur est configuré pour un filtre passe bas à étage unique. Lorsqu'il est désactivé, le filtre d'erreur est configuré pour un filtre passe bas à deux étages. La configuration à deux étages est le réglage normal ou par défaut pour le filtre d'erreur.

Bit 6 « JOGNonEntier » – Lorsqu'il est activé, P654 [Int Sor Rég Vit] qui est la sortie du terme intégral du régulateur de vitesse en mode vectoriel est forcé à zéro en marche par à-coups.

Bit 7 « ArrTachyAuto » – Ce bit est utilisé pour activer la fonction de commutation automatique de tachymètre. Cette fonction est utilisée pour basculer les sources de retour de vitesse du moteur de la source principale à la source alternative en cas de panne de la source principale. Cette commutation peut se produire pendant que le variateur fonctionne. Le bit 5 « ChgePerteRtr » de P936 [État Variat 2] indique désactivé lorsque la source principale est active et paramétrée lorsque la source alternative est active. Désactiver le bit (ArrTachyAuto) lorsque la source alternative est active redonne la commande à la source principale, si toutefois la source principale fonctionne. Si le bit (ArrTachyAuto) reste désactivé, alors la fonction de commutation automatique de tachymètre est désactivée.

Bit 8 « Réf Retardé » – Lorsque ce bit est activé, un délai de scrutation du processeur supplémentaire est inséré entre P594 [RéfVit en Rmpe] et l'entrée du filtre de référence de vitesse. Ce délai est prévu pour être utilisé dans les applications où plusieurs variateurs coordonnées sont utilisés. Un variateur qui fournit la référence de vitesse à utiliser par d'autres variateurs à suivre utilise généralement ce délai. Le délai permet à la référence de vitesse d'atteindre les autres unités avant qu'une action ne lui soit appliquée par l'unité source, ce qui synchronise la référence de vitesse entre toutes les unités. Lorsque ce bit est désactivé, aucun délai de référence de vitesse n'est inséré.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	636	**BP Rég Vites** Bande passante du régulateur de vitesse Définit la bande passante de la boucle de vitesse et détermine le comportement dynamique de la boucle de vitesse. Lorsque la bande passante augmente, la boucle de vitesse devient plus réactive et peut suivre une référence de vitesse dont le changement est plus rapide. Un changement de ce paramètre entraîne une mise à jour automatique de P645 [Kp Rég Vites], P647 [Ki Rég Vites] et P644 [BP Fltr Err Vit]. Les réglages de configuration pour l'adaptation d'inertie (dépendant du produit) est également sélectionnée automatiquement lorsque cette fonction est activée. Pour désactiver la mise à jour du gain et du filtre, réglez ce paramètre à zéro. La valeur maximale autorisée pour ce paramètre est limitée par le rapport entre P646 [Kp RégVit Max] et P76 [Inertie total], et le type de source de retour de vitesse utilisée (codeur contre boucle ouverte). Pour le fonctionnement à la suite d'une commutation automatique de tachymètre, la bande passante définie dans P648 [BP Rég Vites Alt] est utilisée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S Calculé 0.00/Calculé	LE	Real
		637	**Sél FltrRtr RégV** Sélection du filtre de retour du régulateur de vitesse Sélectionne le niveau de filtrage appliqué à la voie de retour du régulateur de vitesse, et n'est actif que dans les modes de commande de moteurs à contrôle vectoriel de flux (FV) (P35). Lorsqu'il est réglé sur l'un des réglages personnalisés (3, 4 ou 5), le filtre est configuré avec les valeurs réglées dans P638 [BP Fltr Réf Vit] et dans P639 [GainFltr Réf Vit]. Les options 4 et 5 initialisent les valeurs pour léger et intensif, respectivement.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Smple » 2 = « Etndu » 3 = « Person » 4 = « SélPersSmple » 5 = « DélPersEtndu »	LE	Nombre entier 32 bits
		638	**GainFltrRtr RégV** Gain du filtre de retour du régulateur de vitesse Définit le gain du filtre de retour du régulateur de vitesse lorsque P637 [Sél FltrRtr RégV] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Avec une valeur de gain de zéro, le filtre se comporte comme un filtre de premier ordre passe bas. Une valeur de gain entre 0 et 1 donne un filtre de type à retard. Une valeur de gain supérieure à 1 donne un filtre de type avance. Une valeur de gain de 1 désactive (ignore) le filtre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.700 –5.000/20.000	LE	Real
		639	**BP FltrRtr RégV** Bande passante du filtre de retour du régulateur de vitesse Définit la bande passante du filtre de retour du régulateur de vitesse lorsque P637 [Sél FltrRtr RégV] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Une valeur de zéro désactive (ignore) le filtre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 35.00 0.00/3760.00	LE	Real
		640	**RtrVites Filtrée** Retour de vitesse filtré Affiche la sortie du filtre appliqué par P637.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		641	**ErreurVites** Erreur de vitesse Affiche l'erreur (différence) entre P597 [Réf Vites Final] (+) et P640 [RtrVites Filtrée] (–). Ce signal d'erreur est l'entrée principale pour le régulateur de vitesse en mode de contrôle vectoriel.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	642	**755 Gain Verr Servo** Gain du verrouillage d'asservissement Définit le gain d'un circuit intégrateur supplémentaire dans le régulateur de vitesse en mode de contrôle vectoriel. L'effet du verrouillage asservi est d'augmenter la rigidité de la réponse de vitesse à une perturbation de charge. Il agit comme un régulateur de position avec anticipation de vitesse, mais sans la précision d'impulsion d'un vrai régulateur de position. Le gain doit normalement être réglé à une valeur inférieur à 1/3 de la bande passante du régulateur de vitesse, ou pour la réponse voulue. Une valeur de zéro désactive cette fonction.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	/Seconde 0.000 0.000/300.000	LE	Real
		643	**AntiInversRégVit** Anti-inversion du régulateur de vitesse Permet de commander la surcourse/sous-course dans la réponse dynamique du régulateur de vitesse en mode de contrôle vectoriel. La surcourse/sous-course peut être efficacement éliminée avec un réglage de 0,3, ce qui élimine l'inversion de l'arbre moteur lorsque la vitesse nulle est atteinte. Ce paramètre n'a pas d'effet sur la réponse du variateur aux changements de charge. Une valeur de zéro désactive cette fonction.  	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0000 0.0000/0.5000	LE	Real
		644	**BP Fltr Err Vit** Bande passante du filtre d'erreur de vitesse Définit la bande passante d'un filtre passe bas Butterworth de 2e ordre situé dans la partie du gain proportionnel du régulateur de vitesse (en modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux). Filtre un signal qui est dérivé de P641 [ErreurVites]. L'objectif de ce filtre est de réduire les distorsions de quantification. Lorsque P636 [BP Rég Vites] est réglé sur une valeur différente de zéro, ce filtre est activé automatiquement. Si P636 [BP Rég Vites] est réglé sur zéro, ce réglage de filtre doit être ajusté manuellement. Il est normalement réglé à au moins 3 à 5 fois la valeur de P636 [BP Rég Vites]. Une valeur de zéro désactive le filtre. Les règles utilisées pour paramétrer la bande passante du filtre d'erreur en mode automatique sont les suivantes : 1. Si le retour de vitesse moteur principal est Boucle ouverte, le filtre d'erreur est réglé à 5 fois P636 [BP Rég Vites]. 2. Si un dispositif de retour de vitesse moteur principal a été sélectionné et que P704 [ModObsAdaptInChg] = 1 « AdaptInertie », le filtre d'erreur est réglé sur 3 fois P636 [BP Rég Vites]. 3. Si un dispositif de retour de vitesse moteur principal a été sélectionné et que P704 [ModObsAdaptInChg] = 0 « Désactvé » ou 2 « Surv Charge », le filtre d'erreur utilise une valeur de tableau déterminée par le réglage de P126 [FltrRetr Vit Pri]. **Important :** lorsque la commutation automatique du tachymètre est activée par P635 [Options Cmde Vit], le réglage du filtre s'applique uniquement à la source de retour principale. Le réglage du filtre P651 [BPFltr ErrVitAlt] est utilisé pour la source de retour alternative.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 50.00 0.00/8000.00	LE	Real
		645	**Kp Rég Vites** Gain proportionnel du régulateur de vitesse Définit le gain proportionnel du régulateur de vitesse (en modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux). Cette valeur est calculée automatiquement selon le réglage de la bande passante dans P636 [BP Rég Vites] et P76 [Inertie total]. Le gain proportionnel peut être ajusté manuellement en réglant P636 [BP Rég Vites] à zéro. Le gain proportionnel a une mise à l'échelle effective de (couple unitaire)/(vitesse unitaire). La valeur maximale autorisée pour ce paramètre est limitée par P76 [Inertie total] et P646 [Kp RégVit Max].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	20.00 0.00/P646 [Kp RégVit Max]	LE	Real
		646	**Kp Max Rég Vit** Gain proportionnel maximum du régulateur de vitesse Limite la valeur maximale de P645 [Kp Rég Vites] et de P649 [Kp Rég Vites Alt]. Lorsque les gains sont calculés automatiquement, le paramètre est nécessaire pour limiter l'amplification des perturbations avec inertie accrue.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3000.00 0.00/3000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	647	**Ki Rég Vites** Gain intégral du régulateur de vitesse Définit le gain intégral du régulateur de vitesse (en modes de commande de moteur à contrôle vectoriel de flux). Cette valeur est calculée automatiquement selon le réglage de la bande passante dans P636 [BP Rég Vites], P645 [Kp Rég Vites] et P653 [Amortis Bcle Vit]. Le gain intégral peut être ajusté manuellement en réglant P636 [BP Rég Vites] à zéro. Le gain intégral a une mise à l'échelle effective de (couple unitaire/s)/(vitesse unitaire).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	/Seconde 50.00 0.00/100000.00	LE	Real
		648	**BP Rég Vites Alt** Bande passante alternative du régulateur de vitesse Fournit un réglage indépendant pour la même fonction que P636 [BP Rég Vites], mais n'est actif que lorsque la commutation sur perte de retour automatique se produit (indiqué par le bit 5 de P936 [État Variat 2]). Un changement de ce paramètre entraîne une mise à jour automatique de P649 [Kp Rég Vites Alt], P650 [Ki Rég Vites Alt] et P651 [BPFltr ErrVitAlt]. Voir P636 pour plus d'informations sur la bande passante du régulateur de vitesse. Voir également P635 [Options Cmde Vit] pour activer la fonction de commutation auto de tachymètre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 10.00 0.00/Calculé	LE	Real
		649	**Kp Rég Vites Alt** Gain proportionnel alternatif du régulateur de vitesse Fournit un réglage indépendant pour la même fonction que P645 [Kp Rég Vites], mais n'est actif que lorsque la commutation sur perte de retour automatique se produit (indiqué par le bit 5 de P936 [État Variat 2]). Cette valeur est calculée automatiquement selon le réglage de la bande passante dans P648 [BP Rég Vites Alt] et P76 [Inertie total]. Le gain proportionnel peut être ajusté manuellement en réglant P648 [BP Rég Vites Alt] à zéro.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	20.00 0.00/Calculé	LE	Real
		650	**Ki Rég Vites Alt** Gain intégral alternatif du régulateur de vitesse Fournit un réglage indépendant pour la même fonction que P647 [Ki Rég Vites], mais n'est actif que lorsque la commutation sur perte de retour automatique se produit (indiqué par le bit 5 de P936 [État Variat 2]). Cette valeur est calculée automatiquement selon le réglage de la bande passante dans P648 [BP Rég Vites Alt], P649 [Kp Rég Vites Alt] et P653 [Amortis Bcle Vit]. Le gain intégral peut être ajusté manuellement en réglant P648 [BP Rég Vites Alt] à zéro.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	50.00 0.00/100000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	651	**BPFltr ErrVitAlt** Bande passante du filtre d'erreur de vitesse alternative Fournit un réglage indépendant pour la même fonction que P644 [BP Fltr Err Vit], mais n'est actif que lorsque la commutation sur perte de retour automatique se produit (indiqué par le bit 5 de P936 [État Variat 2]). Lorsque P648 [BP Rég Vites Alt] est réglé sur une valeur différente de zéro, ce réglage de filtre est sélectionné automatiquement. Si P648 [BP Rég Vites Alt] est réglé sur zéro, ce réglage de filtre doit être ajusté manuellement. Une valeur d'erreur de filtre de 0 désactive le filtre. Ce filtre est normalement réglé à au moins 3 à 5 fois la valeur de P648 [BP Rég Vites Alt]. Les unités du filtre d'erreur sont radian/seconde (R/S). Les règles utilisées pour paramétrer la bande passante du filtre d'erreur en mode automatique sont les suivantes : 1. Si le retour de vitesse moteur alternatif est Boucle ouverte, le filtre d'erreur est réglé à 5 fois P648 [BP Rég Vites Alt]. 2. Si un dispositif de retour de vitesse moteur alternatif a été sélectionné et que P704 [ModObsAdaptInChg] = 1 « AdaptInertie », le filtre d'erreur est réglé sur 3 fois P648 [BP Rég Vites Alt]. 3. Si un dispositif de retour de vitesse moteur alternatif a été sélectionné et que P704 [ModObsAdaptInChg] = 0 « Désactvé » ou 2 « Surv Charge », le filtre d'erreur utilise une valeur de tableau déterminée par le réglage de P129 [FltrRetr Vit Alt].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 50.00 0.00/8000.00	LE	Real
		652	**Présél Cple RégV** Présélection du couple de régulateur de vitesse Règle la valeur initiale de P654 [Int Sor Rég Vit]. C'est la sortie de la voie intégral du régulateur de vitesse vectoriel, et elle est présente dans P654 [Int Sor Règ Vit] lorsque le régulateur est activé pour la première fois (par exemple, au début du démarrage ou de la marche par à-coups). Le réglage par défaut normal pour ce paramètre est zéro. Dans certaines applications, il peut être nécessaire de prédéfinir un réglage différent de zéro pour le circuit intégrateur du régulateur de vitesse. Ceci permet à la sortie du régulateur d'atteindre son régime permanent final plus tôt que si le circuit intégrateur démarrait à zéro.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LE	Real
		653	**Amortis Bcle Vit** Amortissement de boucle de vitesse Définit le facteur d'amortissement de l'équation caractéristique de la boucle de vitesse vectorielle. L'amortissement affecte le gain intégral lorsqu'une bande passante différente de zéro a été entrée. Un facteur d'amortissement de 1,0 est considéré comme un amortissement critique. La réduction de l'amortissement produit une élimination des perturbations de charge plus rapide, mais peut provoquer une réponse avec une oscillation plus importante. Lorsque la bande passante du régulateur de vitesse est zéro, les gains sont réglés manuellement et le facteur d'amortissement n'a pas d'effet.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.0000 0.5000/65.0000	LE	Real
		654	**Int Sor Rég Vit** Sortie du circuit intégrateur du régulateur de vitesse Affiche la valeur actuelle de la voie intégrale du régulateur de vitesse vectorielle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		655	**Limit + Rég Vit** Limite positive du régulateur de vitesse Règle la limite supérieure de la sortie du régulateur de vitesse vectorielle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 300.00 0.00/600.00	LE	Real
		656	**Limit – Rég Vit** Limite négative du régulateur de vitesse Règle la limite inférieure de la sortie du régulateur de vitesse vectorielle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –300.00 –600.00/0.00	LE	Real

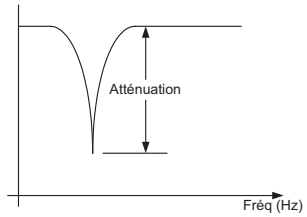
Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Régulateur Vit	657	**SélFltr Sor RégV** Sélection du filtre de sortie du régulateur de vitesse Sélectionner le niveau de filtrage à appliquer à la sortie du régulateur de vitesse vectorielle. Lorsqu'il est réglé sur l'un des réglages personnalisés (3, 4 ou 5), le filtre est configuré avec les valeurs réglées dans P658 [GainFltrSor RégV] et dans P659 [BPFltr Sor RégV]. Les options 4 et 5 initialisent les valeurs pour léger et intensif, respectivement.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Smple » 2 = « Etndu » 3 = « Person » 4 = « SélPersSmple » 5 = « DélPersEtndu »	LE	Nombre entier 32 bits
		658	**GainFltrSor RégV** Gain du filtre de sortie du régulateur de vitesse Définit le gain du filtre de sortie du régulateur de vitesse vectorielle lorsque P657 [SélFltr Sor RégV] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Avec une valeur de gain de zéro, le filtre se comporte comme un filtre de premier ordre passe bas. Une valeur de gain entre 0 et 1 donne un filtre de type à retard. Une valeur de gain supérieure à 1 donne un filtre de type avance. Une valeur de gain de 1 désactive (ignore) le filtre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.000 –/+5.000	LE	Real
		659	**BPFltr Sor RégV** Bande passante du filtre de sortie du régulateur de vitesse Définit la bande passante du filtre de sortie du régulateur de vitesse vectorielle lorsque P657 [SélFltr Sor RégV] est réglé sur l'une des options « Person » (3, 4 ou 5) Une valeur de zéro désactive (ignore) le filtre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 35.00 0.00/3760.00	LE	Real
		660	**Sor Rég Vit** Sortie du régulateur de vitesse Affiche la sortie du régulateur de vitesse vectoriel. Ce signal est acheminé vers P685 [RéfCple sélctnée] lorsque P313 [Mode PsnCpVi Act] a sélectionné la sortie du régulateur de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		663	**Kp RégVitVSC VHz** Gain proportionnel du régulateur de vitesse sensorless vector en Volts par Hertz Paramètre le gain proportionnel du régulateur de vitesse utilisé en modes non vectoriels selon P35 [ModeCmde Moteur]. La sortie de ce régulateur ajuste P623 [RVSCSeuilVitVHz] lorsque P131 [Retr Vit Actif] prend son origine dans un dispositif de retour.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	20.00 0.00/3000.00	LE	Real
		664	**Ki RégVitVSC VHz** Gain intégral du régulateur de vitesse sensorless vector en Volts par Hertz Paramètre le gain intégral du régulateur de vitesse utilisé en modes non vectoriels selon P35 [ModeCmde Moteur]. La sortie de ce régulateur ajuste P623 [RVSCSeuilVitVHz] lorsque P131 [Retr Vit Actif] prend son origine dans un dispositif de retour.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	/Seconde 50.00 0.00/100000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
REGULATION VITESSE	Comp Vites	665	**Sél Comp Vites** Sélection de compensation de vitesse Configure la fonction de compensation de vitesse, qui est utilisée dans les modes de contrôle vectoriel pour créer une anticipation de compensation ajoutée à la référence de vitesse. Ceci aide à compenser les erreurs de suivi de position pendant l'accélération. Ces erreurs de suivi sont provoquées par le processus et les retards d'échantillonnage et de maintien dont le filtre à réponse impulsionnelle finie de position vers vitesse est la cause. La compensation de vitesse aide à réduire les erreurs de positionnement dans les applications à suiveur de position. Les réglages disponibles pour ce paramètre sont : « Désactvé » (0) – La fonction est désactivée ; la compensation de vitesse n'affecte pas la référence de vitesse. « Réf pRampe» (1) – La fonction de compensation de la vitesse est activée et utilise un signal de référence de vitesse progressive interne. La vitesse de changement (dérivée) de la référence de vitesse devient l'entrées de la fonction de compensation de la vitesse. C'est le réglage le plus courant lorsque la compensation de la vitesse est utilisée. « Réf Taux » (2) – La fonction de compensation de la vitesse est activée et utilise un signal de fréquence de vitesse externe. La vitesse de modification ou la dérivée de la référence de vitesse est fournie par P596 [Réf Ra Vitesse]. Le signal est généralement fourni par un automate externe lorsque la rampe de référence de vitesse est générée à l'extérieur du variateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Réf pRampe » 2 = « Réf Taux »	LE	Nombre entier 32 bits
		666	**Gain Comp Vites** Gain de compensation de vitesse Le gain de compensation de vitese ajuste l'amplitude de P667 [Sor Comp Vites]. Ce gain peut être réglé manuellement ou défini automatiquement dans le cas du mode de gain automatique pour la commande de vitesse vectorielle. Le mode automatique peut être activé en sélectionnant un dispositif de retour de vitesse moteur dans P125 et en paramétrant une bande passante de régulateur de vitesse différente de zéro dans P636 [BP Rég Vites]. En mode automatique, le gain est calculé en interne à l'aide d'une recherche dans un tableau des temps et délais d'interruption du filtre à réponse impulsionnelle finie de retour de vitesse. Pour tout autre cas (contrôle non vectoriel, retour de vitesse de boucle ouverte ou bande passante à zéro), le gain de compensation de vitesse doit être réglé manuellement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	–2.50 –/+32767.00	LE	Real
		667	**Sor Comp Vites** Sortie de compensation de vitesse Affiche la sortie de la fonction de compensation de vitesse. Cette valeur est additionnée à la référence de vitesse, en fonction de l'application de P555 [Éch Réf Vitesse].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real

Fichier Commande de couple du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Limites Cple	670	**Limit Couple Pos** Limite de couple positive Définit la limite de couple pour la valeur de référence de couple positive. La référence ne peut pas dépasser cette valeur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 200.00 0.00/800.00	LE	Real
		671	**Limit Couple Nég** Limite de couple négative Définit la limite de couple pour la valeur de référence de couple négative. La référence ne peut pas dépasser cette valeur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –200.00 –800.00/0.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Référence Couple	675 680	**Sél Réf Cple A** **Sél Réf Cple B** Sélection de référence de couple A Sélection de référence de couple B Sélectionne la source pour une référence de couple, utilisé lorsque le variateur est configuré pour commander le couple selon P309-312 [Mode PsnCplVit X]. Les valeurs des sources de référence du couple sont additionnées pour fournir une seule référence de couple.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	676 681 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		676 681	**Cnsg Réf Cple A** **Cnsg Réf Cple B** Consigne de référence de couple A Consigne de référence de couple B Une valeur de couple numérique à utiliser comme source possible pour P675 et P680, respectivement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LE	Real
		677 682	**RefACpleAnlgHaut** **RefBCpleAnlgHaut** Référence de couple A analogique haut Référence de couple B analogique haut Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme référence de couple selon P676 ou P681. Définit la valeur du couple qui correspond à [En AnlgX Ht] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+800.00	LE	Real
		678 683	**RefACpleAnlgBas** **RefBCpleAnlgBas** Référence de couple A analogique bas Référence de couple B analogique bas Utilisée uniquement lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée comme référence de couple selon P676 ou P681. Définit la valeur du couple qui correspond à [En AnlgX Bs] sur un module d'E/S ou sur la commande principale (selon le produit). Ceci définit la mise à l'échelle sur toute la plage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LE	Real
		679 684	**Mult Réf Cple A** **Mult Réf Cple B** Multiplicateur de référence de couple A Multiplicateur de référence de couple B Multiplicateur appliqué aux valeurs référencées par P675 et P680, respectivement. Une valeur de 1 laisse la référence inchangée. Les valeurs négatives inversent la référence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.000 –/+1000.000	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Référence Couple	685	**RéfCple sélctnée** Référence de couple sélectionnée Affiche la valeur de couple de la référence de couple sélectionnée (sélection dynamique selon P313 [Mode PsnCpVi Act]). Cette valeur est additionnée avec P686 [Pas Couple]. Le résultat est ensuite appliqué à l'entrée du filtre réjecteur situé dans la section de référence du couple vectoriel.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		686	**Pas Couple** Pas Couple Définit la quantité de changement incrémental de la référence de couple pour simuler une perturbation de charge ; utilisé pour tester la réponse. Cette valeur est ajoutée à la référence de couple principale P685 [RéfCple sélectnée], puis appliquée à l'entrée du filtre réjecteur située dans la section de référence du couple à contrôle vectoriel.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LE	Real
		687	**Fréq FltrReject** Fréquence du filtre réjecteur Fréquence nominale du filtre réjecteur situé dans la section de référence du couple à contrôle vectoriel. Pour désactiver, réglez sur zéro (0).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 0.00/500.00	LE	Real
		688	**Attén FltrReject** Atténuation du filtre réjecteur Définit l'atténuation du filtre réjecteur situé dans la section de référence du couple à contrôle vectoriel. L'atténuation est le rapport entre le signal d'entrée du filtre réjecteur et sa sortie à P687 [Fréq FltrReject]. Une atténuation de 30 signifie que la sortie à réjection est 1/30e de l'entrée à la fréquence spécifiée.  	Valeur/Défaut : Min./Max. :	50.000 0.000/500.000	LE	Real
		689	**RéfCple Filtré** Référence du couple filtré Affiche la sortie du filtre réjecteur défini par P687 et P688. Si P704 [ModObsAdaptInChg] indique que les fonctions d'adaptation d'inertie ou d'estimation de charge sont actives ; dans ce cas, la référence du couple filtré est également modifiée par ces fonctions.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		690	**Réf Cple Limite** Référence de couple limité Affiche la valeur de la référence de couple après application du filtrage (P689), des limites de puissance, des limites de couple et des limites de courant. Les limites de puissance du moteur sont définies par P426 [Lmt Puiss Réact] et P427 [Limit Puiss Mot]. Les limites de couple du moteur sont définies par P670 [Limit Couple Pos] et P671 [Limit Couple Nég]. Les limites de courant du moteur sont définies par P422 [Limit Courant 1] ou P423 [Limit Courant 2].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Comp Inertie	695	755 **Mode CompInertie** Mode de compensation d'inertie La fonction de compensation d'inertie calcule un signal d'anticipation de couple P699 [Sor Comp Inertie]. La compensation d'inertie tente de prédire le couple moteur requis pour accélérer et décélérer une charge inertielle. Le signal P699 [Sor Comp Inertie] est ajouté à P660 [Sor Rég Vit] et devient une entrée disponible pour P313 [Mode PsnCpVi Act]. Les entrées de la fonction de compensation d'inertie sont la vitesse de variation de la référence de vitesse du moteur et P76 [Inertie total]. Ce paramètre active la fonction de compensation d'inertie et sélectionne les sources possibles de référence de vitesse moteur comme suit : « Désactvé » (0) – La fonction de compensation d'inertie est activée. P699 est zéro, la référence de couple moteur n'est donc pas affectée. « Réf Rmpe Int » (1) – La compensation d'inertie est activée. La fonction est configurée pour utiliser la vitesse de variation de P595 [RéfVit Filtrée]. C'est le réglage typique qui doit être utilisé pour la compensation d'inertie sur un variateur autonome. « Réf Rmpe Ext » (2) – La compensation d'inertie est activée. La fonction est configurée pour utiliser la vitesse de variation de P700 [Ref Rampe Ext]. Ce réglage est disponible pour les applications qui fournissent une référence de vitesse progressive externe au variateur. « Réf Vitesse » (3) – La compensation d'inertie est activée. La fonction est configurée pour utiliser P596 [Réf Ra Vitesse]. Ce paramètre doit contenir une valeur qui représente la vitesse de variation de la référence de vitesse du moteur. Ce réglage est disponible pour les applications qui fournissent une référence de vitesse progressive externe au variateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Réf Rmpe Int » 2 = « Réf Rmpe Ext » 3 = « Réf Vitesse »	LE	Nombre entier 32 bits
		696	755 **Gain Acc Inertie** Gain d'accélération d'inertie Définit le gain d'accélération pour la fonction de compensation d'inertie. Une valeur de 1 produit une compensation de 100 %.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.0000 0.0000/2.0000	LE	Real
		697	755 **Gain Déc Inertie** Gain de décélération d'inertie Définit le gain de décélération pour la fonction de compensation d'inertie. Une valeur de 1 produit une compensation de 100 %.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.0000 0.0000/2.0000	LE	Real
		698	755 **BPFPB Comp Inert** Bande passante du filtre passe bas de compensation d'inertie Définit la bande passante du filtre passe bas utilisé pour la fonction de compensation d'inertie. La sortie de ce filtre fournit P699 [Sor Comp Inertie].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 35.00 0.00/2000.00	LE	Real
		699	755 **Sor Comp Inertie** Sortie de compensation d'inertie Affiche la sortie de la fonction de compensation d'inertie. Le signal P699 [Sor Comp Inertie] est ajouté à P660 [Sor Rég Vit] et devient une entrée disponible pour P313 [Mode PsnCpVi Act]. La compensation d'inertie fournit un signal de couple de marche avant pendant les changements de la référence de vitesse du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		700	755 **Ref Rampe Ext** Référence de rampe externe Ce paramètre est destiné à un signal d'entrée de vitesse progressive de moteur externe. Ce signal est utilisé par la fonction de compensation d'inertie lorsque P695 [Mode CompInertie] = 2 « Réf Rmpe Ext ». Ce paramètre est entré en Hz ou tr/min, selon la valeur de P300 [UnitésVites].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Comp Friction	704	755 **ModObsAdaptInChg** Mode Observateur de charge d'adaptation d'inertie Utilisé pour activer l'opération d'Adaptation d'inertie ou de Surveillance de charge. Ces modes de contrôle système ne sont disponibles qu'en mode de contrôle vectoriel lors de l'utilisation d'un dispositif de retour de vitesse moteur. La valeur de P76 [Inertie total] doit être valable pour que ces fonctions fonctionnent correctement. L'option 4 « Régl Inertie » de P70 [RéglAuto] peut être utilisée pour mesurer l'inertie du système. Quel que soit le mode de contrôle système utilisé, le paramètre P707 [Estimat Chrge] est mis à jour pour des raisons de surveillance. Les réglages possibles pour la sélection du contrôle système sont : « Désactvé » (0) – Les deux fonctions Adaptation d'inertie et Observateur de charge sont désactivées. P708 [Adpt CpleInertie] est zéro, la référence de couple moteur n'est donc pas affectée. P707 [Estimat Chrge] est toujours valable, à condition que le variateur soit en mode vectoriel, qu'il utilise un dispositif de retour de vitesse moteur et qu'une valeur P76 [Inertie total] soit utilisée. « AdaptInertie » (1) – La fonction Adaptation d'inertie est activée. La fonction d'adaptation d'inertie permet une meilleure stabilité, des bandes passantes plus larges et une rigidité dynamique. L'adaptation d'inertie est particulièrement utile dans les systèmes avec une boîte de vitesses qui se trouve déconnectée de la charge. L'adaptation d'inertie peut également être utilisée pour les moteurs avec très peu d'inertie et qui autrement manqueraient de rigidité dynamique, même avec des bandes passantes larges. La sortie de la fonction Adaptation d'inertie P708 [Adpt CpleInertie], est soustraite de la référence du couple moteur. « Surv Charge » (2) – La fonction Observateur de charge est activée. La fonction Observateur de charge élimine ou réduit considérablement les effets des perturbations de charge et fournit une réponse plus rapide du système. La sortie de la fonction Observateur de charge est similaire à P707 [Estimat Chrge], mais possède un réglage de filtre déterminé par P711 [BP Observ Charge]. Le signal de sortie de la surveillance de charge s'ajoute à la référence de couple du moteur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « AdaptInertie » 2 = « Surv Charge »	LE	Nombre entier 32 bits
		705	755 **BP Adapt Inertie** Bande passante d'adaptation d'inertie Définit la bande passante d'un filtre passe bas situé dans la sortie de la fonction d'adaptation d'inertie. Ce paramètre doit normalement être réglé pour correspondre à la bande passante du régulateur de vitesse du variateur. Ce réglage concordant est automatiquement réalisé lorsque la fonction d'adaptation d'inertie est active et que la bande passante du régulateur de vitesse (P636 [BP Rég Vites]), est réglé sur une valeur différente de zéro. Si la bande passante du régulateur de vitesse est réglée sur zéro, ce réglage de filtre doit être ajusté manuellement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 10.00 1.00/1000.00	LE	Real
		706	755 **GainAdaptInertie** Gain d'adaptation d'inertie Définit un multiplicateur d'inertie système utilisé lorsque la fonction Adaptation d'inertie a sélectionné P704 [ModObsAdaptInChg] = 1 « AdaptInertie ». Ce gain n'a pas d'effet sur la paramètre P707 [Estimat Chrge]. Des valeurs de gain élevées peuvent provoquer des oscillations de fréquences élevées et des valeurs faibles peuvent provoquer une instabilité intrinsèque de la charge. Ce gain doit normalement être entre 0,3 et 1,0, avec 0,5 comme meilleure valeur nominale. Le réglage du gain à 0,5 est réalisé automatiquement lorsque la bande passante du régulateur de vitesse (P636 [BP Rég Vites]), est réglé à une valeur différente de zéro. Si la bande passante du régulateur de vitesse est réglée sur zéro, ce réglage de gain doit être ajusté manuellement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.500 0.300/1.000	LE	Real
		707	755 **Estimat Chrge** Estimation de la charge Affiche une estimation du couple de la charge pour le variateur. Cette valeur n'est disponible qu'en mode de contrôle vectoriel lors de l'utilisation d'un dispositif de retour de vitesse du moteur. L'estimation de la charge n'inclut aucun couple requis pour accélérer ou décélérer le moteur. Pour être précis, le paramètre P76 [Inertie total] doit contenir une valeur relativement précise.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real
		708	755 **Adpt CpleInertie** Adaptation du couple d'inertie Affiche la sortie de la fonction d'adaptation d'inertie. Cette valeur est soustraite de la référence de vitesse du moteur et le résultat est affiché comme P689 [RéfCple Filtré]. La fonction d'adaptation d'inertie est active lors du fonctionnement en mode de contrôle vectoriel avec un dispositif de retour de vitesse du moteur et P704 [ModObsAdaptInChg] = 1 « AdaptInertie ». Une valeur de 100 % représente le couple nominal du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMANDE COUPLE	Comp Friction	709	755 **TempObsAdaptIC** Délai de l'observateur de charge d'adaptation d'inertie Ajuste un réglage de filtre qui est appliqué à la source de retour de vitesse du moteur actif. L'objectif de ce filtre est de réduire le niveau de perturbations dans le signal de retour. Remarquez que ce filtre est du même type, mais séparé des filtres utilisés pour fournir P127 [Retour Vit Pri] et P130 [Retour Vit Alt]. La dérivée du signal de vitesse du moteur filtré du délai de contrôle système est un signal de retour d'accélération moteur. Le retour d'accélération moteur est appliqué aux fonctions Adaptation d'inertie et Observateur de charge/ Estimation de charge. Filtre de type moyenne mobile avec un réglage de temporisation N, où N est un nombre entier (0, 1, 2…). Un réglage de zéro ne fournit ni filtrage, ni temporisation. Des valeurs N supérieures entraînent un filtrage et une temporisation supérieurs. Le meilleur réglage pour ce filtre dépend du niveau de perturbations dans le signal de retour et du réglage de la bande passante du régulateur de vitesse.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Bruit 50R/S » 0 = « Bruit 190R/S » 1 = « Bruit 160R/S » 2 = « Bruit 100R/S » 3 = « Bruit 50R/S » 4 = « Bruit 25R/S » 5 = « Bruit 12R/S » 6 = « Bruit 6R/S » 7 = « Bruit 3R/S »	LE	Nombre entier 32 bits
		710	755 **BPFltrAdptInert** Bande passante du filtre d'adaptation d'inertie Définit la bande passante d'un filtre passe bas situé dans la sortie du régulateur de vitesse de contrôle vectoriel et est utilisée conjointement avec la fonction Adaptation d'inertie. La bande passante de ce filtre doit normalement être réglée à cinq fois la bande passante du régulateur de vitesse. Ce réglage est automatiquement réalisé lorsque la fonction d'adaptation d'inertie est active et que la bande passante du régulateur de vitesse (P636 [BP Rég Vites]), est réglé sur une valeur différente de zéro. Si la bande passante du régulateur de vitesse est réglée sur zéro, ce réglage de filtre doit être ajusté manuellement.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 50.00 0.00/1000.00	LE	Real
		711	755 **BP Observ Charge** Bande passante de l'observateur de charge Définit la bande passante d'un filtre passe bas situé dans la sortie de la fonction d'observateur de charge. Les réglages typiques du filtre vont de 10 radians/s à 150 radians/s. Les valeurs élevées sont plus réactives au perturbations, mais elles créent plus d'interférences système. Il n'existe pas de réglage nominale idéal, mais 40 rad/s est une suggestion de point de départ. Ce choix peut ne pas fonctionner correctement dans les systèmes mal synchronisés.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 40.00 1.00/1000.00	LE	Real

Fichier Commande de position du variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	ConfigÉtat Psn	720	**État RéfPosn PàP** Etat de référence de position point à point Affiche l'état du fonctionnement actuel du générateur de position point à point dans le référencement de position.			
		721	**Contrôl Position** Contrôl Position Définit les bits pour activer différentes fonctions de contrôle de position.			
		722	**Sélect Réf Posn** Sélection de référence de position Indique la sortie de la référence de position. Lorsque le mode Vites/Cple/Posn P313 [Mode PsnCpVi Act] est le mode de position directe (option 10), la valeur de la référence directe de position P767 [Réf Sens Psnmt] apparaît sur le paramètre. Lorsque le mode Vites/Cple/Posn P313 [Mode PsnCpVi Act] est le mode de position point à point (option 7) ou le mode du profil vitesse/position (option 6), la référence de position point à point P776 [Référence PàP] apparaît sur ce paramètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. : 0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	ActivRéVRtr	Maint PàPInt	Réf Terminée	RéfVit0enRtr
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « RéfVit0enRtr » – Indique que la référence d'anticipation de vitesse P783 [Vit McheAr PàP] est zéro.

Bit 1 « Réf Terminée » – Indique que le retour de position point à point P777 [Retour PàP] atteint la référence de position point à point P784 [Cmande PàP], et que la référence d'anticipation de vitesse P783 [Vit McheAr PàP] atteint zéro.

Bit 2 « Maint Int P2P » – Indique que l'intégrateur du générateur de position point à point est maintenu. Lecture du bit de maintien intégral point à point P770 [Cmde PàP], bit 4 « Main Intégr ».

Bit 3 « ActivRéVRtr » – Indique que la référence d'anticipation de vitesse P783 [Vit McheAr PàP] est active.

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Ajout RefVit	CtrlPos2 Dir (1)	CtrPos2Bras (1)	CtrlPos1 Dir (1)	CtrPos1Bras (1)	Main Intégr	Pos Zéro	VitOfstRéél	RéfOfstRéél	Intgrtr Actf	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 755 uniquement.

Bit 1 « Intgrtr Actf » – Active le fonctionnement de l'intégrateur. Sa remise à zéro réinitialise l'intégrateur.

Bit 2 « RéfOfstRéél » – Permet de changer la valeur des décalages de position sans changer la position réelle.

Bit 3 « VitOfstRéél» – Utilise la vitesse de décalage P824 [Vit Offset Psn] pour l'intégrateur de décalage de position. Définit le bit d'intégrateur de décalage, bit 0 « OffsetEntier » de P724 [État Rég Posit] lorsque ce bit est activé.

Bit 4 « Pos Zéro » – Met P836 [Position effect] en mode absolu avec décalage de position nul. P836 [Position effect] règle la valeur de P847 [Rtr Position] – la position P725 [Position Zéro].

Bit 5 « Main Intégr » – Maintient l'intégrateur de position dans l'état actuel.

Bit 6 « CtrPos1Bras » – Active le contrôle de position 1. La remise à zéro de ce bit efface la détection de contrôle de position 1 P724 [État Rég Posit], bit 9 « Détect Pos1 ».

Bit 7 « CtrlPos1 Dir » – Entraîne l'activation de la sortie de contrôle de position 1 lorsque P746 [EnDtct CtrlPosn 1] est supérieur à un point de consigne sélectionné par le contrôle de position 1 P745 [Sélec CtrlPosn 1]. La remise à zéro de ce bit entraîne l'activation de la sortie de contrôle de position 1 lorsque P746 [EnDtct CtrlPosn 1] est inférieur à un point de consigne sélectionné par le contrôle de position 1 P745.

Bit 8 « CtrlPos2Bras » – Active le contrôle de position 2. La remise à zéro de ce bit efface la détection de contrôle de position 2 P724 [État Rég Posit], bit 10 « Détect Pos2 ».

Bit 9 « CtrlPos2 Dir » – Entraîne l'activation de la sortie de contrôle de position 2 lorsque P749 [EnDtct CtrlPsn2] est supérieur à un point de consigne sélectionné par le contrôle de position 2 P748 [EnDtct CtrlPsn 2]. La remise à zéro de ce bit entraîne l'activation de la sortie de contrôle de position 2 lorsque P749 [EnDtct CtrlPsn2] est inférieur à un point de consigne sélectionné par le contrôle de position 2 P748 [EnDtct CtrlPsn 2].

Bit 10 « Ajout RefVit » – Ajoute la référence de vitesse à la sortie de contrôle de position, en mode de contrôle de position.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	ConfigÉtat Psn	723	**Cmde Positn** Commande de position Indique la commande cumulée finale du régulateur de position. Lorsque le régulateur de position n'est pas actif, le paramètre est initialisé à la valeur de P836 [Position effect].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		724	**État Rég Posit** Etat du régulateur de position Indique l'état du programme de contrôle de position.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	DétectEnPos	Détect Pos2 (1)	Détect Pos1 (1)	Main Intégr	Actv Rég Pos	LimtHteVit	LimtBasVit	LimHteIntegr	LimBasIntegr	Pos Entier	RéfOfstRéél	OffsetEntier
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 755 uniquement.

Bit 0 « OffsetEntier » – Indique que l'intégrateur de décalage de position est actif avec le bit d'intégrateur de décalage de position P721 [Contrôl Position], bit 3 « VitOfstRéél » activé.

Bit 1 « RéfOfstRéel » – Indique que le re-référencement de décalage de position est actif avec le bit de re-référencement de décalage de position P721 [Contrôl Position], bit 2 « RéfOfstRéel » activé.

Bit 2 « Pos Entier » – Indique que l'intégrateur de décalage de position est actif avec le bit d'intégrateur de décalage de position P721 [Contrôl Position], bit 1 « Intgrtr Actif » activé.

Bit 3 « LimBasIntegr » – Indique que l'intégrateur de position est à la limite basse.

Bit 4 « LimHteIntegr » – Indique que l'intégrateur de position est à la limite haute.

Bit 5 « LimtBasVit » – Indique que la sortie du régulateur de position (vitesse) est à la limite basse.

Bit 6 « LimtHteVit » – Indique que la sortie du régulateur de position (vitesse) est à la limite haute.

Bit 7 « Actv Rég Pos » – Indique que le régulateur de position est actif.

Bit 8 « Main Intégr » – Indique que l'intégrateur de position est maintenu dans son état actuel.

Bit 9 « Détect Pos1 » – Indique que le contrôle de position 1 a détecté une position de moteur égale à ce point de consigne, dans le sens de rotation correct.

Bit 10 « Détect Pos1 » – Indique que le contrôle de position 2 a détecté une position de moteur égale à ce point de consigne, dans le sens de rotation correct.

Bit 11 « DétectEnPos » – Indique que P835 [Erreur Psition] est dans la plage de positions spécifiée par la plage en-position P726 [BP en Posit +].

		725	**Position Zéro** Position Zéro Définit la position zéro utilisateur absolue. Lorsque le bit de position zéro P721 [Contrôl Position], bit 4 « Pos Zéro » est activé, P836 [Position effect] cumule la valeur de P847 [Rtr Position] – P725 [Position Zéro], et P836 [Position effect] devient zéro lorsque P847 [Rtr Position] est à la position zéro. La fonction de prise d'origine active également la valeur après le processus de prise d'origine terminé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		726	**BP en Posit +** Bande passante en position positive Définit la bande passante globale du détecteur de position. Le détecteur active le bit de détection en-position P724 [État Rég Posit], bit 11 « DétectEnPos » lorsque P835 [Erreur Psition] est dans cette plage de position pendant une durée suffisante, définie par le temps de pause en-position P727 [Pause enPositPos]. Un comptage d'hystérésie modeste est ajouté à la bande passante de position une fois que l'erreur de position est dans les limites définies.		0 0/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		727	**Pause enPositPos** Pause en position positive Définit le temps de pause pour le détecteur en-position. L'erreur de position doit être dans la valeur définie par la plage en-position P726 [BP en Posit +], pendant cette durée avant que le détecteur en-position active le bit de détection en-position P724 [État Rég Posit], bit 11 « DétectEnPos ». Une indication de hors-position temporaire réinitialise le compteur interne et efface le bit de détection en-position P724 [État Rég Posit], bit 11 « DétectEnPos ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0040 0.0001/10.0000	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Position Repos	730	**État Au Repos** État Au Repos Indique l'état du programme de contrôle de position.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	A l'origine	Homing	HOME Activé	Requête HOME
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « Requête HOME » – Indique que la fonction de prise d'origine est demandée. La fonction de prise d'origine est demandée par les bits de configuration de prise d'origine P731[Cmde Au Repos].
Bit 1 « HOME Activé » – Indique que la fonction de prise d'origine est activée. Ce bit est activé lorsque la fonction de prise d'origine est demandée et que le variateur démarre.
Bit 2 « Homing » – Indique que le variateur va à sa position d'origine.
Bit 3 « AuRepos » – Indique que le variateur est à sa position d'origine.

731 **Cmde Au Repos**
Cmde Au Repos
Active les bits de configuration de la fonction de prise d'origine.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Maint Repos	Inv ED HOME	Alarme HOME	Redéf Posit	Retour HOME	Marqr HOME	ED HOME	Trve HOME
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « Trve HOME » – Met le variateur en mode de prise d'origine. L'activation de ce bit lance une requête pour la fonction de prise d'origine et active le bit de requête de prise d'origine P730 [État Au Repos], bit 0 « Requête HOME ». Ce bit a besoin d'une commutation pour réinitialiser la fonction de prise d'origine.
Bit 1 « ED HOME » – Configure la fonction de prise d'origine pour utiliser une fin de course (entrée TOR). Lorsque ce bit est activé et que le bit 2 « Marqr HOME » est désactivé, la fonction de prise d'origine est configurée en mode prise d'origine sur fin de course. Lorsque ce bit est activé et que le bit 2 « Marqr HOME » est activé, la fonction de prise d'origine est configurée en mode prise d'origine sur fin de course et marqueur.
Bit 2 « Marqr HOME » – Configure la fonction de prise d'origine pour qu'elle utilise une entrée de marqueur. Lorsque ce bit est activé et que le bit 1 « ED HOME » est désactivé, la fonction de prise d'origine est configurée en mode prise d'origine sur marqueur. Lorsque ce bit est activé et que le bit 1 « ED HOME » est activé, la fonction de prise d'origine est configurée en mode prise d'origine sur fin de course et marqueur.
Bit 3 « Retour HOME » – Configure la fonction de prise d'origine en mode de retour à l'origine. Le variateur revient à la position d'origine réelle P737 [Pos ReposActuel].
Bit 4 « Redéf Posit » – Définit le retour de position P847 [Rtr Position] comme la position d'origine réelle P737 [Pos ReposActuel].
Bit 5 « Alarme HOME » – Active l'alarme de fonctionnement de prise d'origine lorsque la fonction de prise d'origine est active.
Bit 6 « Inv ED HOME » – Change la polarité de l'entrée de la fin de course (entrée TOR).
Bit 7 « Maint Repos » – Configure le variateur pour qu'il revienne à la position d'origine à la fin de la fonction de prise d'origine. Une commande de démarrage est nécessaire pour que le variateur soit à nouveau en marche.

		732	**ED RetrRepos** Entrée TOR de recherche de prise d'origine Définit un port d'entrée TOR pour la fonction « Trve HOME ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		733	**ED Redéf Posn** Entrée TOR de redéfinition de position Définit un port d'entrée TOR pour la fonction de redéfinition de position. L'entrée TOR affectée par le paramètre est équivalente à P731 [Cmde Au Repos], bit 4 « Redéf Posit ».	Unités : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		734	**ED LimitRepos BO** Entrée TOR de limite de prise d'origine de boucle ouverte Définit un port d'entrée TOR pour le détecteur de position de la fonction de prise d'origine de boucle ouverte. La polarité de l'entrée TOR (front montant ou descendant) est définie par P731 [Cmde Au Repos], bit 6 « Inv ED HOME ».	Unités : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		735	**Vites RetrRepos** Vitesse de recherche de prise d'origine Définit la vitesse et le sens de rotation actifs lorsque P731 [Cmde Au Repos], bit 0 « Trve HOME », est actif. Le signe de la valeur définit le sens de rotation (« + » = marche avant, « – » = marche arrière).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.1 P28 [VitNomMoteur] x 0.1 P27 [FréqNom Moteur] x 0.5 P28 [VitNomMoteur] x 0.5	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Position Repos	736	**Ramp RetrRepos** Rampe de recherche de prise d'origine Définit le taux d'accélération et de décélération des déplacements de recherche de prise d'origine.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.01/6554.00	LE	Real
		737	**Pos ReposActuel** Position d'origine réelle Indique la position d'origine réelle une fois la fonction de prise d'origine terminée. La valeur dans ce paramètre affiche les données brutes de retour de position dans la position d'origine.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		738	**Pos ReposUtil** Position d'origine utilisateur Définit la position d'origine définie par l'utilisateur. Une fois la fonction de prise d'origine terminée, les paramètres suivants sont mis à jour avec la valeur de ce paramètre ; P723 [Cmde Positn], P815 [Position effect], P836 [Position effect], P837 [Chge Psn effect].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Surveillance Position	745 748	755 755 **Sélec CtrlPosn 1** **Sélec CtrlPosn 2** Sélection de contrôle de position 1 Sélection de contrôle de position 2 Sélectionne une source de retour de position qui est comparée à l'entrée de détection de contrôle de position P746 [EnDtct CtrlPsn 1], P749 [EnDtct CtrlPsn 2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	847 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		746 749	755 755 **EnDtct CtrlPsn 1** **EnDtct CtrlPsn 2** Entrée de détection de contrôle de position 1 Entrée de détection de contrôle de position 2 Fournit une source de retour de position pour la fonction de contrôle de position. La fonction de contrôle de position est activée et configurée par la configuration du contrôle de position P721 [Contrôl Position]. La fonction de contrôle de position compare cette valeur au point de consigne du contrôle de position P747 [Cnsg CtrlPsn 1], P750 [Cnsg CtrlPsn 2], lorsque le paramètre P746, P749, est sélectionné par le paramètre de sélection de contrôle de position P745 [Sélec CtrlPosn 1], P748 [Sélec CtrlPosn 2]. Le bit de détection de position P724 [État Rég Posit], bit 9 « Détect Pos1 », bit 10 « Détect Pos2 », est activé lorsque la condition appropriée est remplie.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		747 750	755 755 **Cnsg CtrlPsn 1** **Cnsg CtrlPsn 2** Point de consigne de contrôle de position 1 Point de consigne de contrôle de position 2 Fournit un point de consigne pour la fonction de contrôle de position. La fonction de contrôle de position est activée et configurée par P721 [Contrôl Position]. La fonction de contrôle de position compare cette valeur à la source de retour de position sélectionnée par le paramètre de sélection de contrôle de position P745 [Sélec CtrlPosn 1], P748 [Sélec CtrlPosn 2]. Le bit de détection de position P724 [État Rég Posit], bit 9 « Détect Pos1 », bit 10 « Détect Pos2 », est activé lorsque la condition appropriée est remplie.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Direct	765	**Sélect RéfPsn** Sélection de référence de position Sélectionne une donnée source pour la référence de position directe.	Valeur/Défaut : Options :	759 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		766	**Cnsg Sens Psnmt** Point de consigne de la position directe Fournit un point de consigne pour la référence de position directe. Ce paramètre fournit une référence de position au régulateur de position lorsque le mode Vites/Cple/Posn, P313 [Mode PsnCpVi Act], est le mode de position directe (option 10) et que la sélection de référence de position, P765 [Sélect RéfPsn], est le point de consigne.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		767	**Réf Sens Psnmt** Référence directe de position Indique la référence de position directe sélectionnée par le paramètre de sélection de référence de position P765 [Sélect RéfPsn].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Pas à Pas	770	**Cmde PàP** Contrôle point à point Définit des bits pour configurer le contrôle de position point à point.				
		771	**Mode PàP** Mode point à point Sélectionne le mode de position point à point. Le contrôle de position point à point est configuré avec les choix suivants. « Absolu » (0) – Mode de position absolue. « Index » (1) – Mode de position d'index. « Immédiat » (2) – Mode de position immédiate absolue.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Absolu » 0 = « Absolu » 1 = « Index » 2 = « Immédiat »	LE	Nombre entier 32 bits
		772	**ED Indexat** Entrée TOR d'indexation Définit un port d'entrée TOR pour le déplacement de position d'index. L'entrée TOR définie par ce paramètre est équivalente au bit de déplacement point à point, P770 [Cmde PàP], bit 1 « Dépl », lorsque le mode point à point, P771 [Mode PàP], est sélectionné pour le mode de position d'index (option 1).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	SynRéf	Pause Réf	Main Intégr	Pos PréRég	Invers Dépl	Dépl	Dépassmt Vit
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Dépasmt Vit » – Applique la surcharge de vitesse P788 [Dépass Vit PàP] à la limite de vitesse en marche avant P785 [Lim Vit Avt PàP] et à la limite de vitesse en marche arrière P786 [Lim Vit Arr PàP] comme un gain. Lorsque la surcharge de vitesse P788 [Dépass Vit PàP] est 1,1 et que la limite de vitesse en marche avant P785 [Lim Vit Avt PàP] est 30 Hz, le bit règle la vitesse maximale en marche avant à 33 Hz.

Bit 1 « Dépl » – Définit la référence de position point à point mise à l'échelle selon la commande de position point à point P784 [Cmande PàP]. Lorsque la sélection du mode point à point P771 [Mode PàP] est le mode absolu (option 0), la position absolue est réglée sur la commande de position point à point P784 lorsque le bit passe à un (1). Lorsque la sélection du mode point à point P771 [Mode PàP] est le mode index (option 1), la position d'index est réglée sur la commande de position point à point P784 lorsque le bit augmente.

Bit 2 « Invers Dépl » – Change le sens de rotation de la position d'index lorsque la sélection du mode point à point P771 [Mode PàP] est le mode index (option 1).

Bit 3 « Pos PréRég » – Définit la présélection d'index P779 [Index PàP PréD] selon la commande de position point à point P784 [Cmande PàP] lorsque la sélection du mode point à point P771 [Mode PàP] est le mode index (option 1).

Bit 4 « Main Intégr » – Maintient l'intégrateur dans le contrôle de vitesse.

Bit 5 « Pause Réf » – Pause le fonctionnement du contrôle point à point. La référence de vitesse en marche avant point à point devient zéro, et la référence de position sélectionnée P722 garde la position actuelle.

Bit 6 « SynRéf » – Définit la valeur initiale du retour point à point P777 [Retour PàP].

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Pas à Pas	773	**ED Index inv** Entrée TOR d'inversion d'échelon d'index Définit un port d'entrée TOR pour le déplacement inversé de position d'index. L'entrée TOR définie par ce paramètre est équivalente au bit de déplacement inverse point à point, P770 [Cmde PàP], bit 2 « Invers Dépl », lorsque le mode point à point, P771 [Mode PàP], est sélectionné pour le mode de position d'index (option 1).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		774	**ED StIndice PréD** Entrée TOR de présélection d'échelon d'index Définit un port d'entrée TOR pour la position d'index présélectionnée. L'entrée TOR définie par ce paramètre est équivalente au bit de position point à point présélectionnée, P770 [Cmde PàP], bit 3 « Pos PréRég », lorsque le mode point à point, P771 [Mode PàP], est sélectionné pour le mode de position d'index (option 1).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		775	**Sél Réf PàP** Sélection de référence point à point Sélectionne une source de référence point à point qui s'applique au contrôle de position point à point.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	780 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		776	**Référence PàP** Référence point à point Indique la sortie du contrôle de position point à point comme référence du contrôle de position. Lorsque le mode Vitesse/Couple/Position P313 [Mode PsnCpVi Act] est sélectionné avec le mode point à point (option 7) ou le mode profil (option 6), la valeur du paramètre apparaît sur la référence sélectionnée pour la position P722 [Sélect Réf Posn].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		777	**Retour PàP** Retour point à point Indique le retour de position dans le contrôle de position point à point.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		778	**Echel Réf PàP** Echelle de référence point à point Fournit une valeur d'incrément par échelle pour la référence de position point à point. La valeur est un multiplicateur pour la source de référence point à point sélectionnée par le paramètre de sélection de la référence P775 [Sél Réf PàP].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+220000000.00	LE	Real
		779	**Index PàP PréD** Présélection d'index point à point Fournit une valeur d'index prédéfinie La valeur est définit selon la commande de position point à point P784 [Cmande PàP] lorsque le mode point à point est le mode d'index P771 [Mode PàP] et le bit de position prédéfini P770 [Cmde PàP], bit 3 « Pos PréRég » est activé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		780	**Consigne PàP** Consigne point à point Fournit un point de consigne pour le contrôle de position point à point. La valeur s'applique au contrôle point à point lorsque la sélection de référence point à point P775 est P780.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		781	**Tps Accél PàP** Temps d'accélération point à point Fournit le temps de rampe pour l'accélération (laps de temps pour aller de zéro à la limite de vitesse).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real
		782	**Tps Décél PàP** Temps de décélération point à point Fournit le temps de rampe pour la décélération (laps de temps pour aller de la limite de vitesse à zéro).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real
		783	**Vit McheAr PàP** Référence de vitesse de marche avant point à point Indique la sortie de référence de vitesse à partir du contrôle de position point à point. Généralement, ce paramètre est utilisé par la boucle de vitesse du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		784	**Cmande PàP** Commande point à point Indique la commande de position pour le contrôle de position point à point. La source de la commande de position est sélectionnée par le mode Vitesse/Couple/Position, P313 [Mode PsnCpVi Act].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Pas à Pas	785	**Lim Vit Avt PàP** Limite de vitesse de marche avant point à point Fournit la limite de référence pour la vitesse en marche avant maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.5 P28 [VitNomMoteur] x 0.5 0.00/P27 [FréqNom Moteur] 0.00/P28 [VitNomMoteur]	LE	Real
		786	**Lim Vit Arr PàP** Limite de vitesse de marche arrière point à point Fournit la limite de référence pour la vitesse en marche arrière maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.5 P28 [VitNomMoteur] x 0.5 0.00/P27 [FréqNom Moteur] 0.00/P28 [VitNomMoteur]	LE	Real
		787	**Courbe S PàP** Courbe en S point à point Fournit le laps de temps appliqué à la courbe en S.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.500 0.000/4.000	LE	Real
		788	**Dépass Vit PàP** Dépassement de vitesse point à point Fournit un multiplicateur aux limites de vitesse de marche avant, P785 [Lim Vit Avt PàP], et de marche arrière, P786 [Lim Vit Arr PàP]. Ce paramètre s'applique aux limites de vitesse lorsque le bit de dépassement, P770 [Cmde PàP], bit 0 « Dépasmt Vit », est activé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.20/1.50	LE	Real
		789	**Rred Mul PaP** Multiplication du rapport de réduction électronique point à point Multiplicateur de rapport de réduction électronique (numérateur) pour la sortie d'index de position. La sortie s'applique à la commande point à point P784 [Cmande PàP].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+2000000	LE	Nombre entier 32 bits
		790	**Red div** Division du rapport de réduction électronique point à point Diviseur de rapport de réduction électronique (dénominateur) pour la sortie d'index de position. La sortie s'applique à la commande point à point P784 [Cmande PàP].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/2000000	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	BoucleVerrPhase	795	755 **Cmde PLL** Contrôle de boucle à verrouillage de phase Définit des bits pour configurer le contrôle de boucle à verrouillage de phase.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	ActivProfil	Activ PàP	ActivPosCam	Comp Accél	RetVit Ext	Vit en Ret	Activ BVP
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Activ BVP » – Active le contrôle de boucle à verrouillage de phase.
Bit 1 « Vit en Ret » – Active le chemin de l'anticipation de vitesse.
Bit 2 « RetVit Ext » – Active l'anticipation de vitesse externe via la référence de vitesse externe BVP sélectionnée par le paramètre de sélection de la vitesse externe BVP P796 [Sél Vit Ext PLL].
Bit 3 « Comp Accél » – Permet de fournir un élément de compensation d'accélération vers la branche d'anticipation. Ceci n'est pas recommandé pour une utilisation avec des entrées externes en raison de perturbations plus importantes.
Bit 4 « ActivPosCam » – Active la fonction PosCam avec la fonction BVP.
Bit 5 « Activ PàP » – Active la fonction point à point avec la fonction BVP.
Bit 6 « ActivProfil » – Active la fonction profil avec la fonction BVP.
Seuls les bits 4, 5 et 6 permettent l'association avec la fonction BVP.

		796	755 **Sél Vit Ext PLL** Sélection de vitesse externe de boucle à verrouillage de phase Sélectionne une source de référence de vitesse externe.	Valeur/Défaut : Options :	797 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	BoucleVerrPhase	797	755 **Cnsg Vit Ext PLL** Consigne de vitesse externe de boucle à verrouillage de phase Fournit une référence de vitesse externe. Ce paramètre est une entrée d'anticipation de vitesse sélectionnée par le paramètre de sélection de vitesse externe P796 [Sél Vit Ext PLL].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LE	Real
		798	755 **ÉchelVit Ext PLL** Echelle de vitesse externe de boucle à verrouillage de phase Définit le facteur d'échelle selon la référence de vitesse externe sélectionnée par le paramètre de sélection de vitesse externe P796 [Sél Vit Ext PLL]. Ce paramètre est utilisé pour mettre correctement à l'échelle l'anticipation de vitesse. Ajustez pour une moyenne de zéro à la sortie de position filtrée P806 [Fltr Sor Psn PLL] en fonctionnant à une vitesse modérée.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+220000000.00	LE	Real
		799	755 **Sél Réf Psn PLL** Sélection de référence de position de boucle à verrouillage de phase Sélectionne une source de référence de position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	800 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		800	755 **Cnsg Psn PLL** Consigne de position de boucle à verrouillage de phase Fournit une référence de position lorsque le paramètre de sélection de référence de position P799 sélectionne ce paramètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		801	755 **BP PLL** Bande passante de boucle à verrouillage de phase Définit la bande passante interne de la réponse de fonction BVP. Le réglage pour les systèmes mécaniques très parasités peut aller de 1 à 10 (r/s), alors que les dispositifs d'entrée à haute résolution qui se comportent correctement peuvent aller au-delà de 100 (r/s). Des bandes passantes supérieures résolvent rapidement les erreurs de suivi, alors que les bandes passantes inférieures prennent plus de temps pour se stabiliser en régime établi. Des ajustements sont nécessaires pour établir le meilleur compromis entre les perturbations et la réponse de suivi.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 20.00 0.00/8000.00	LE	Real
		802	755 **FiltrPBs BP PLL** Bande passante du filtre passe bas de boucle à verrouillage de phase Définit la bande passante du filtre passe bas. Le filtre a deux fonctions : • Réduction de base des perturbations de la vitesse d'entrée. • Temporisation de l'entrée lorsque l'anticipation est fournie à une référence maître externe autre qu'un codeur d'entrée. La bande passante passe bas du filtre doit être activée pour un suivi optimal qui se produit lorsque la sortie du filtre coïncide avec la sortie du filtre de boucle de BVP. Généralement, cela signifie régler sa bande passante sur la bande passante du variateur de référence maître.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 50.00 0.00/8000.00	LE	Real
		803	755 **TR/MN CodVirtPLL** Tour/minute du codeur virtuel de la boucle à verrouillage de phase Définit la vitesse en tr/min du dispositif de sorties virtuel. La valeur détermine la vitesse 1 P.U. pour la sortie de vitesse, P807 [Sor Vites PLL], et n'affecte pas les performances.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 1750.00 1.00/40000.00	LE	Real
		804	755 **Entrée PPT PLL** Entrée de fronts/tour pour la boucle à verrouillage de phase Définit la résolution du dispositif d'entrée physique. Utiliser le dispositif ayant le nombre de lignes par tour le plus élevé possible garanti un fonctionnement stable de la boucle à verrouillage de phase.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1048576 1/67108864	LE	Nombre entier 32 bits
		805	755 **Entr NbTrs PLL** Entrée de rotation de boucle à verrouillage de phase Définit la rotation du codeur d'entrée. Ce paramètre doit être coordonné avec la rotation du codeur de sortie P812 pour résoudre le rapport de réduction entre les rotations d'entrée et les rotations de sortie (virtuelles). Le rapport entre rotations d'entrée et de sortie peut toujours être résolu en valeurs de nombres entiers et doit être réduit à leur plus faible facteur commun.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/1000000	LE	Nombre entier 32 bits
		806	755 **Fltr Sor Psn PLL** Filtre de sortie de position de boucle à verrouillage de phase Indique une sortie de filtre passe bas interne. Ce paramètre est normalement utilisé pour mettre à l'échelle correctement une référence de vitesse externe. Voir la description de l'échelle de vitesse externe, P798 [ÉchelVit Ext PLL].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	BoucleVerrPhase	807	755 **Sor Vites PLL** Sortie de vitesse de boucle à verrouillage de phase Indique la sortie de vitesse. Ce paramètre est utilisé comme anticipation de vitesse. Il est précisément en phase avec le dispositif d'entrées physique. La vitesse en tr/min du codeur virtuel, P803 [TR/MN CodVirtPLL], détermine cette vitesse à 1 P.U. de ce paramètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LS	Real
		808	755 **Sor VitAvcée PLL** Sortie de vitesse anticipée de la boucle à verrouillage de phase Indique la sortie de vitesse anticipée. Ce paramètre est en avance d'un échantillon de référence de vitesse par rapport à la sortie de vitesse P807 [Sor Vites PLL].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LS	Real
		809	755 **Sor Cod PLL** Sortie codeur de boucle à verrouillage de phase Indique la sortie de position. Ce paramètre est précisément en phase avec le dispositif d'entrée physique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		810	755 **Sor CodAvcéePLL** Sortie codeur anticipée de la boucle à verrouillage de phase Indique la sortie de position anticipée. Ce paramètre est en avance d'un échantillon de position par rapport à la sortie de position P809 [Sor Cod PLL].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		811	755 **Sortie PPT PLL** Fronts par tour en sortie de la boucle à verrouillage de phase Définit les fronts par tour du dispositif de sortie virtuel.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1048576 1/67108864	LE	Nombre entier 32 bits
		812	755 **Sor NbTours PLL** Sortie de tour de la boucle à verrouillage de phase Définit la résolution du codeur de sortie. Ce paramètre doit être coordonné avec la résolution du codeur d'entrée P805 [Entr NbTrs PLL] pour résoudre le rapport de réduction entre les rotations d'entrée et les rotations de sortie (virtuelles). Le rapport entre rotations d'entrée et de sortie peut toujours être résolu en valeurs de nombres entiers et doit être réduit à leur plus faible facteur commun.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/2000000	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Rédctr Électron	815	**Sor RéfPsn RBVE** Référence de position en sortie du réducteur électronique Indique la référence de position cumulée en sortie de la fonction de réducteur électronique. Lorsque le régulateur de position n'est pas actif, le paramètre est initialisé à la valeur de P836 [Position effect].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		816	**MultPsn RBVE** Multiplicateur du rapport de réducteur électronique de position Définit la valeur entière dans le numérateur de la fonction de rapport de réduction électronique multipliée avec précision par la référence de position. Une valeur négative provoque un changement de la polarité.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+2000000	LE	Nombre entier 32 bits
		817	**DivPsn RBVE** Diviseur du rapport de réduction électronique de position Définit la valeur entière du dénominateur de la fonction de rapport de réduction électronique et qui divise le produit du numérateur et de la référence de position. Les restes sont additionnés et ne sont pas perdus.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/2000000	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Offset Position	820	**Sél Offset Psn 1** Sélection de décalage de position 1 Sélectionne une source de décalage de position 1.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	821 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		821	**Offset Psn 1** Position de décalage 1 Fournit un décalage de référence de position, qui est additionné après le rapport de réduction électronique et utilisé pour corriger la phase de la référence de position. Un incrément dans la position de décalage est limité en interne et ajouté à la position de référence. La vitesse de correction est définie par la vitesse du décalage P824 [Vit Offset Psn]. La valeur initiale de ce paramètre est verrouillée à l'activation de la position sans entraîner de changement de référence. Les changements postérieurs de cette valeur sont relatifs à la valeur verrouillée. Voir le bit de re-référencement de décalage P721 [Contrôl Position], bit 2 « RéfOfstRéél ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		822	**Sél Offset Psn 2** Sélection de décalage de position 2 Sélectionne une source de décalage de position 2.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	823 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		823	**Offset Psn 2** Sélection de décalage de position 2 Fournit une autre décalage de référence de position, qui est additionné avec le décalage de position 1, P821 [Offset Psn 1] et utilisé pour corriger la phase de la référence de position. La vitesse de correction est définie par la vitesse du décalage P824 [Vit Offset Psn].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		824	**Vit Offset Psn** Vitesse de décalage de position Définit la vitesse du décalage de position. Une commande de décalage de position ne dépasse pas cette vitesse. La vitesse réelle du décalage est limitée à une valeur maximale de 1/(inertie * gain pos) pour ne pas provoquer une impulsion de couple supérieure à 1 par unité. La vitesse change de façon exponentielle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.005 P28 [VitNomMoteur] x 0.005 0.00/P27 [FréqNom Moteur] 0.00/P28 [VitNomMoteur]	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	ÉchelRtr PsnChrg	825	755 **Mult Rtr PsnChg** Multiplicateur du retour de position de la charge Définit le numérateur de la fonction de rapport de reduction électronique de la charge. Il est multiplié par le retour de position de la charge sélectionné par le paramètre de sélection de retour de charge P136 et divisé par le paramètre de division de retour de charge P826 [Div Rtr PsnChg] pour refléter le nombre d'impulsions de charge vers le moteur (ce qui élimine le ration de boîte de vitesse). Les valeurs de position cumulées P836 [Position effect] et de position réelle de la charge P837 [Chge Psn effect] sont égales si le rapport est réglé correctement. Il peut exister quelques différences en raison d'une perte de mouvement dans le train d'engrenage, mais il ne doit pas exister d'accumulation de différence. Il est souvent nécessaire de compter les dents de l'engrenage parce que les fabricants de réducteurs font souvent une approximation des rapports exacts avec des nombres décimaux. Entrez une valeur négative dans le numérateur pour prendre en compte la rotation inverse du moteur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+1000000	LE	Nombre entier 32 bits
		826	755 **Div Rtr PsnChg** Division du retour de position de la charge Définit le dénominateur de la fonction de rapport de réduction électronique de la charge.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/2000000	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Rég Position	830	**F FltrRejectPsn** Fréquence du filtre réjecteur de position Définit la fréquence centrale du filtre réjecteur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 0.00/500.00	LE	Real
		831	**Prof FltrRejPsn** Profondeur du filtre réjecteur de position Définit la profondeur du filtre réjecteur de position. L'atténuation est le rapport entre la sortie et l'entrée à la fréquence de réjection P830 [F FltrRejectPsn]. Une atténuation de 30 signifie que la sortie à réjection est 1/30e de l'entrée à la fréquence spécifiée. Calcul : Atténuation = Entrée/Sortie	Valeur/Défaut : Min./Max. :	50.00 0.00/500.00	LE	Real
		832	**Sél Fltr Sor Psn** Sélection du filtre de sortie de position Sélectionne un type de filtre avance-retard pour la sortie de vitesse du régulateur de position. Ce paramètre définit le gain du filtre P833 et la bande passante P834 [BP Fltr Sor Psn] selon le type sélectionné. « Off » (0) – P833 = 1.000, P834 = 0.00 « personnalisé » (1) – P833 = réglage utilisateur, P834 = réglage utilisateur	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Person »	LE	Nombre entier 32 bits
		833	**GainFltr Sor Psn** Gain du filtre de sortie de position Définit le gain du filtre avance-retard. Une valeur par défaut est définie lorsque la sélection du type de filtre, P832, n'est pas Personnalisé (option 1). Voir la sélection du type de filtre P832.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3.000 –/+5.000	LE	Real
		834	**BP Fltr Sor Psn** Bande passante du filtre de sortie de position Définit la bande passante avance-retard. Une valeur par défaut est définie lorsque la sélection du type de filtre, P832, n'est pas Personnalisé (option 1). Voir la sélection du type de filtre P832.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 50.00 0.00/500.00	LE	Real
		835	**Erreur Psition** Erreur de position Indique l'erreur de position réelle dans le compte d'impulsions du moteur sous forme de nombre entier de 32 bits. Lorsque le régulateur de position n'est pas activé, la valeur est remise à zéro. Lorsque le régulateur de position est activé, la valeur contient la valeur en cours de l'erreur de position entre la commande de position P723 [Cmde Positn] et P836 [Position effect].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		836	**Position effect** Position effective Indique la position cumulée du moteur sous forme de nombre entier de 32 bits. Il fait un suivi du retour de position P847 [Rtr Position]. Lorsque P721 [Contrôl Position], bit 4 « Pos Zéro », est activé, le paramètre cumule la valeur de P847 [Rtr Position] – P725 [Position Zéro]. Lorsque P721 [Contrôl Position], bit 4 « Pos Zéro », est désactivé, ce paramètre cumule la valeur de P847 [Rtr Position].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
CONTROL POSITION	Rég Position	837	755 **Chge Psn effect** Position effective de la charge Indique la sortie cumulée du rapport de réduction de la charge sous forme de nombre entier de 32 bits et forme le retour principal pour la voie intégrale du régulateur de position. Il est très important que le rapport de réduction de la charge soit réglé de façon précise de sorte que le delta de comptage des impulsions pour un tour moteur soit égal au delta de comptage d'impulsions de ce paramètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		838	**Ki Rég Psn** Gain intégral du régulateur de position Définit le gain intégral du régulateur de position tel que mesuré entre l'erreur de position et la référence de vitesse. La valeur a des unités de gain de (vitesse/s P.U.)/(position P.U.) et est compatible avec l'unité du gain proportionnel du régulateur de position P839 [Kp Rég Psn]. Un gain intégral de 25 signifie qu'une erreur de position par unité de 0,1 s donne un changement de vitesse par seconde de 2,5 P.U.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	4.00 0.00/1000.00	LE	Real
		839	**Kp Rég Psn** Gain proportionnel du régulateur de position Définit le gain du régulateur de position tel que mesuré entre l'erreur de position et la référence de vitesse. Le nombre du gain est identique à la bande passante du régulateur de position en rad/s. Par exemple : Un gain de 10 signifie qu'une erreur de position P.U. de 0,1 s donne un changement de vitesse de 1,0 P.U. (1 par unité d'erreur de position est la distance parcourue en 1 s à la vitesse de base du moteur). La valeur maximale de ce paramètre est typiquement 1/3 de la bande passante de vitesse (rad/s) mais peut être réglée beaucoup plus haut avec un réglage précis du filtre avance-retard de la sortie du régulateur de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 4.00 0.00/200.00	LE	Real
		840	**Limit+ I RégPsn** Limite positive intégrale du régulateur de position Définit une limite positive pour la sortie intégrale du régulateur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 0.00/800.00	LE	Real
		841	**Limit- I RégPsn** Limite négative intégrale du régulateur de position Définit une limite négative pour la sortie intégrale du régulateur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –100.00 –800.00/0.00	LE	Real
		842	**Sortie I RégPsn** Sortie intégrale du régulateur de position Indique la sortie de la voie intégrale du régulateur de position après la fonction de limite.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		843	**Sor Vit RégPsn** Sortie vitesse du régulateur de position Indique la sortie finale du régulateur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		844	**Lim Vit Pos RégP** Limite positive de vitesse du régulateur de position Définit une limite de vitesse positive pour la sortie totale du régulateur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 10.00 0.00/800.00	LE	Real
		845	**Lim Vit Nég RégP** Limite de vitesse négative du régulateur de position Définit une limite de vitesse négative pour la sortie totale du régulateur de position.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –10.00 –800.00/0.00	LE	Real
		846	**Décrch RégPsn** Réduction du régulateur de position Définit la réduction de position qui limite le gain de fréquence basse de la voie intégrale des régulateurs de position à une valeur de (1/réduction). Ce paramètre permet de régler avec précision la stabilité pour les dispositifs de retour montés sur la charge où un jeu mécanique peut créer un problème. Généralement, la réduction de position a une valeur inférieure à (1/gain de position), peut-être même zéro pour les charges étroitement couplées. La réduction de position a une valeur de gain de (position P.U.)/(vitesse P.U.). Remarque : 1 position P.U. est la distance parcourue en 1 s à la vitesse de base du moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/25.00	LE	Real
		847	**Rtr Position** Retour de position Indique le compte d'impulsions cumulé du retour de position sélectionné par le paramètre de sélection du retour de position [P135].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier Communication variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMUNICATION	Control Comm.	871 872 873 874 875 876 877 878	**Référence Port 1** **Référence Port 2** **Référence Port 3** **Référence Port 4** **Référence Port 5** **Référence Port 6** 755 **Référence Port 13** **Reference Port 14** Référence de port 1, 2, 3, 4, 5, 6, 13, 14 Valeur de référence des dispositifs de port.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real

879 **RésultLog Variat**

Résultat de la logique variateur

Sortie logique de l'analyseur logique qui combine les sorties des ports DPI et de l'automate DriveLogix pour déterminer la commande variateur sur la base des masques et des propriétaires. Utilisé pour la communication d'égal à égal avec les modules de communication PowerFlex Série 750.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	JOG 2	Marche	ArrêtLmtCrt	ArrêtRoueL	Réservé	Sél RéfVit 2	Sél RéfVit 1	Sél RéfVit 0	Tps Décél 2	Tps Décél 1	Tps Accél 2	Tps Accél 1	Réservé	Manuel	Inversion	Avant	Effac Err	JOG 1	Démarrer	Arrêt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux 1 = Vrai

		880	**RésIt RefDPI** Résultat de référence DPI Référence de fréquence actuelle mise à l'échelle comme référence DPI pour les communications d'égal à égal. La valeur indiquée est la valeur avant la rampe d'accél/décél et les corrections fournies par la comp. de glissement, PI, etc. Utilisé pour la communication d'égal à égal avec les modules de communication 20-COMM.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/tr/min 0.000 –2147483648.000/2147483624.000	LS	Nombre entier 32 bits
		881	**RésIt RampDPI** Résultat de rampe DPI Affiche la valeur de référence de vitesse, après la fonction de limite. C'est l'entrée du calculateur d'erreur et du régulateur de vitesse. Utilisé pour la communication d'égal à égal avec les modules de communication 20-COMM.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/tr/min 0.000 –2147483648.000/2147483624.000	LS	Nombre entier 32 bits

882 **RésultLog DPI**

Résultat de logique DPI

Version de P879 utilisée pour le contrôle d'égal à égal avec un module de communication 20-COMM. (pas pour une utilisation avec un module de communication 20-750).

Options	Réservé	Sél RéfVit 2	Sél RéfVit 1	Sél RéfVit 0	Tps Décél 2	Tps Décél 1	Tps Accél 2	Tps Accél 1	Réservé	Manuel	Inversion	Avant	Effac Err	JOG 1	Démarrer	Arrêt	Réservé	Sél RéfVit 2	Sél RéfVit 1	Sél RéfVit 0	Tps Décél 2	Tps Décél 1	Tps Accél 2	Tps Accél 1	Réservé	Manuel	Inversion	Avant	Effac Err	JOG 1	Démarrer	Arrêt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux, 1 = Vrai

		883	753 **RsIt Réf DPI** Résultat de la référence du variateur Référence de fréquence actuelle mise à l'échelle comme référence DPI pour les communications d'égal à égal. La valeur indiquée est la valeur avant la rampe d'accél/décél et les corrections fournies par la comp. de glissement, PI, etc. Utilisé pour la communication d'égal à égal avec les modules de communication 20-COMM.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/tr/min 0.000 –2147483648.000/2147483624.000	LS	Nombre entier 32 bits
		884	753 **RsIt Rmpe DPI** Résultat de la rampe du variateur Affiche la valeur de référence de vitesse, après la fonction de limite. C'est l'entrée du calculateur d'erreur et du régulateur de vitesse. Ce nombre est mis à l'échelle de sorte que la vitesse nominale du moteur indique 32768. Utilisé pour la communication d'égal à égal avec les modules de communication 20-COMM.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz/tr/min 0.000 –2147483648.000/2147483624.000	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
COMMUNICATION	Sécurité	885	**Act Masq Port** Masque de port actif Etat actif de la communication du port.			

Options	Sécurité	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

		886	**Act Masq Logic** Masque logique actif Etat actif du masque logique des ports. Le bit 15 « Sécurité » détermine si la sécurité du réseau commande le masque logique plutôt que ce paramètre.			

Options	Sécurité	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

		887	**Act Masq Écrit** Masque d'écriture actif Etat actif de l'accès en écriture des ports. Le bit 15 « Sécurité » détermine si la sécurité du réseau commande le masque d'écriture plutôt que ce paramètre.			

Options	Sécurité	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

		888	**Cfg Masq Écrit** Configuration du masque d'écriture Active/désactive l'accès en écriture (paramètres, liaisons, etc.) pour les ports DPI. Les modifications de ce paramètre ne deviennent actives que lors de la remise sous tension, lorsque le variateur est réinitialisé ou que le bit 15 de P887 [Act Masq Écrit] passe de « 1 » à « 0 ».			

Options	Réservé	Port 14	Port 13	Réservé	Réservé	Réservé	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Réservé
Par défaut	0	1	1	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
COMMUNICATION	LiaisDnés DPI	895 896	**En DonnéeA1** **En DonnéeA2** Entrée de données A1, A2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (0 = « Désactvé ») 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		897 898	**En DonnéeB1** **En DonnéeB2** Entrée de données B1, B2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [En DonnéA1].			
		899 900	**En DonnéeC1** **En DonnéeC2** Entrée de données C1, C2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [En DonnéA1].			
		901 902	**En DonnéeD1** **En DonnéeD2** Entrée de données D1, D2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [En DonnéA1].			
		905 906	**So DonnéeA1** **So DonnéeA2** Sortie de données A1, A2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite vers une table de données de dispositif de communication.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (0 = « Désactvé ») 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		907 908	**So DonnéeB1** **So DonnéeB2** Sortie de données B1, B2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [So DonnéA1].			
		909 910	**So DonnéeC1** **So DonnéeC2** Sortie de données C1, C2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [So DonnéA1].			
		911 912	**So DonnéeD1** **So DonnéeD2** Sortie de données D1, D2 Numéro de paramètre dont la valeur est écrite à partir d'une table de données de dispositif de communication.	Voir [So DonnéA1].			

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
COMMUNICATION	Propriétaires	919	**ArrêtUtil** Propriètaire de l'arrêt Indique quel port initie actuellement une commande d'arrêt valable.			
		920	**DémarUtilis** Propriétaire du démarrage Indique quel port initie actuellement une commande de démarrage valable.			
		921	**JOG Util** Propriétaire de la marche par à-coups Indique quel port initie actuellement une commande de marche par à-coups valable.			
		922	**Sens Util** Propriétaire du sens de rotation Indique quel port commande actuellement de façon exclusive les changements de sens de rotation.			
		923	**EffacErr Utilis** Propriétaire de l'effacement de défaut Indique quel port efface actuellement un défaut.			

Options

	Réservé	Port 14	Port 13 (1)	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 755 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
COMMUNICATION	Propriétaires	924	**Manuel Util** Propriétaire du mode manuel Adaptateur qui a demandé une commande manuelle de toutes les fonctions logiques et/ou de référence du variateur. Si un adaptateur est en verrouillage manuel, toutes les autres fonctions (sauf arrêt) sur tous les autres adaptateurs sont verrouillés et non fonctionnels.			
		925	**Sélect Réf Util** Propriétaire de la sélection de référence Indique quel port initie une sélection de référence valable.			

Options

	Réservé	Port 14	Port 13 (1)	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Entrée TOR
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 755 uniquement.

Fichier Diagnostics variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Etat	**930**	**Source Réf Vites** Source de référence de vitesse Indique la source actuellement sélectionnée pour la valeur affichée dans P593 [Réf Vit Limitée]. La source de référence de vitesse affiche le numéro de paramètre qui fournit la référence de vitesse. Par exemple, si la source de référence de vitesse contient la valeur 546, alors P546 [Cnsg Réf Vit A] est la source de la référence de vitesse.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LS	Nombre entier 32 bits
		931	**Dern SourceDémar** Dernière source de démarrage Affiche la source qui a initié la séquence de démarrage la plus récente. Tous les bits de ce paramètre sont rafraîchis chaque fois qu'il reçoit une commande de démarrage.	Valeur/Défaut : Options :	0 = Lecteur seulement 0 = « AlimRetirée » 1-6 = « Port DPI 1-6 » 7 = « En TOR » 8 = « Repos » 9 = « JOG » 10 = « DéfProfil » 11 = « DémarAuto » 12 = « Démar/MsTens » 13 = « Err » 14 = « Activé » 15 = « RéglAuto » 16 = « Précharge » 17 = « Sûreté» 18 = « ArrêtRapd » 19 = « Port DPI 13 » 20 = « Port DPI 14 »	LS	Nombre entier 32 bits
		932	**Dern SourceArrêt** Dernière source d'arrêt Affiche la source qui a initié la séquence d'arrêt la plus récente. Tous les bits de ce paramètre sont rafraîchis chaque fois qu'il reçoit une commande d'arrêt.	Valeur/Défaut : Options :	0 = Lecteur seulement 0 = « AlimRetirée » 1-6 = « Port DPI 1-6 » 7 = « En TOR » 8 = « Repos » 9 = « JOG » 10 = « DéfProfil » 11 = « DémarAuto » 12 = « Démar/MsTens » 13 = « Err » 14 = « Activé » 15 = « RéglAuto » 16 = « Précharge » 17 = « Sûreté» 18 = « ArrêtRapd » 19 = « Port DPI 13 » 20 = « Port DPI 14 »	LS	Nombre entier 32 bits
		933	**Empêchmt Démar** Interdictions de démarrage Indique quelle condition empêche le variateur de démarrer ou de fonctionner.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	EnrProfil(1)	Repos	Sûreté	Réservé	Réservé	Arrêt	Précharge	Activer	Alarme	Erreur
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 755 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Etat	934	**Dern EmpêchDémar** Dernière interdiction de démarrage Affiche l'interdiction qui a empêché le dernier signal de démarrage de démarrer le variateur. Les bits sont effacés après la séquence de démarrage réussie suivante.			
		935	**Etat Variat 1** Etat Variat 1 Condition de fonctionnement actuelle du variateur.			
		936	**Etat Variat 2** Etat Variat 2 Condition de fonctionnement actuelle du variateur.			

934 — Dern EmpêchDémar

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	EnrProfil	Repos	Sûreté	Démar	Database	Arrêt	Précharge	Activer	Alarme	Erreur
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

935 — Etat Variat 1

Options	Régén	SC Mot	Activ ON	Rég FréqBus	Limite Crt	EnLimite	A l'origine	Vites À Zéro	Mode Couple	ModePosition	Mode Vites	FD Actif	FreinageCC	En Arrêt	En JOG	En Serv	Réservé	Bit RéfVit 4	Bit RéfVit 3	Bit RéfVit 2	Bit RéfVit 1	Bit RéfVit 0	Manuel	À Vites	Erreur	Alarme	Décélération	Accélération	Sens Effec	Cmde Sens	Actif	Prêt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Tableau 935A : Etat de référence

Bit	14	13	12	11	10	Source de la référence
	0	0	0	0	1	Auto Ref A
	0	0	0	1	0	Auto Ref B
	0	0	0	1	1	Présél 3 Auto
	0	0	1	0	0	Présél 4 Auto
	0	0	1	0	1	Présél 5 Auto
	0	0	1	1	0	Présél 6 Auto
	0	0	1	1	1	Présél 7 Auto
	1	0	0	0	0	MAN, Port 0, DIGIN SEL
	1	0	0	0	1	MAN, Port 1
	1	0	0	1	0	MAN, Port 2
	1	0	0	1	1	MAN, Port 3
	1	0	1	0	0	MAN, Port 4
	1	0	1	0	1	MAN, Port 5
	1	0	1	1	0	MAN, Port 6
	1	1	1	0	1	MAN, Port 13 INT. ENET
	1	1	1	1	0	MAN, Port 14 DRV LOGIX
	1	1	1	1	1	Sél Réf Man Alt

936 — Etat Variat 2

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Décélération (1)	Accélération (1)	PerteRtrPID	RéglgeAuto	PrchrgeFermé	ModeTens Régl (1)	Réservé	ChgePerteRtr	Flux Frein	Réservé	VentDT ON	RdmrDécpteAu	ActRdmarAuto
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

(1) Variateurs 753 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Etat	**937**	**Éta Condition 1** Etat de condition 1 Etat des conditions qui peuvent entraîner ou non une action du variateur (mise en défaut), selon la configuration des fonctions de protection.				
		940	**ComptSC Variat** Nombre de surcharges variateur Indique les surcharges (IT) du bloc de puissance en pourcentage. Lorsque la valeur atteint 100 %, le défaut de surcharge du bloc de puissance se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.00/200.00	LS	Real
		941	**Temp IGBT %** Pourcentage de température du transistor bipolaire à porte isolée Indique la température de jonction IGBT en pourcentage de la température de jonction maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+200.00	LS	Real
		942	**Temp IGBT °C** Température celsius du transistor bipolaire à porte isolée Indique la température de jonction IGBT en degrés centigrades.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	DegC 0.00 –/+200.00	LS	Real
		943	**Temp Variat %** Pourcentage de la température variateur Indique la température de fonctionnement de la section de puissance du variateur (dissipateur thermique) en pourcentage de la température maximum du dissipateur thermique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+200.00	LS	Real
		944	**Temp Var °C** Température celsius du variateur Température de fonctionnement actuelle de la section de puissance du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	DegC 0.00 –/+200.00	LS	Real

Options

	Timeout OW (1)	AlarmeTerre	ErrPréchgExt	PerteRtrPos	PerteRtrAux	PerteRtrAlt	PertRrtPrim	ProtctSurC2	ProtctSurC1	EmpêchDécél	SorPertPhase	EnPertPhase	Perte Charge	SC Mot	Sous-tension	Perte Alim
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

(1) Variateurs 753 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Etat	945	**État en limite** État en limite Etat des conditions dynamiques du variateur qui sont actives ou une limite est appliquée.			

Options	Limit CrtNom	LmitMesCple–	LmitMesCple+	FuiteTensMot	LmtTensFVBus	LmtRégenTher	LimitCrtFV	LmtPuisRégén	LmtPuissMot	Limit Cple–	Limit Cple+	LmitFluxCrt–	LmitFluxCrt+	LmitCrtCple–	LmitCrtCple+	VitHt RégPos	VitBs RégPos	LmtHt RégPos	LmtBs RégPos	Limit Rés FD	LmtFréq PMW	Économie	FluxFreinage	LmitFréqVit–	LmitFréqVit+	Lmt Bs Fréq	Lmt Ht Fréq	Lmt Rég Vit	Lmit SurVit	Lmt VitesMax	Lmt Tens Bus	Limite Crnt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Limite Crnt » – La limite d'intensité scalaire est en train d'ajuster le fréquence de sortie.
Bit 1 « Lmt Tens Bus » – La tension scalaire du bus est en train d'ajuster le fréquence de sortie.
Bit 2 « Lmt VitesMax » – La référence de vitesse moteur est limitée à la vitesse de marche avant maximale ou à la vitesse de marche arrière maximale.
Bit 3 « Lmit SurVit » – La compensation positive (+) de référence de vitesse moteur est à la limite de vitesse maximale plus ou moins (+/–) la limite de survitesse.
Bit 4 « Lmt Rég Vit » – La sortie du régulateur de vitesse du variateur a atteint la limite.
Bit 5 « Lmt Ht Fréq » – La limite haute de rampe interne de la commande scalaire est active.
Bit 6 « Lmt Bs Fréq » – La limite basse de rampe interne de la commande scalaire est active.
Bit 7 « LmitFréqVit+ » – La limite de survitesse positive (+) de rampe interne de la commande scalaire est active.
Bit 8 « LmitFréqVit– » – La limite de survitesse négative (–) de rampe interne de la commande scalaire est active.
Bit 9 « FluxFreinage » – Le flux de freinage est actif.
Bit 10 « Économie » – Economie est actif.
Bit 11 « LmtFréq PMW » – La fréquence PMW est réduite par le régulateur thermique.
Bit 12 « Limit Rés FD » – La protection thermique du frein dynamique est active.
Bit 13 « LmtBs RégPos » – La limite basse du circuit intégrateur de position est active.
Bit 14 « LmtHt RégPos » – La limite haute du circuit intégrateur de position est active.
Bit 15 « VitBs RégPos » – La sortie (vitesse) du régulateur de position est à la limite basse.
Bit 16 « VitHt RégPos » – La sortie (vitesse) du régulateur de position est à la limite haute.
Bit 17 « LmitCrtCple+ » – La limite positive de courant du couple est active.
Bit 18 « LmitCrtCple– » – La limite négative de courant du couple est active.
Bit 19 « LmitFluxCrt+ » – La limite positive de courant de flux est active.
Bit 20 « LmitFluxCrt– » – La limite négative de courant de flux est active.
Bit 21 « Limit Cple+ » – La limite de couple positive est active.
Bit 22 « Limit Cple– » – La limite de couple négative est active.
Bit 23 « LmitPuissMot » – La limite de puissance de motorisation est active.
Bit 24 « LmtPuisRégén » – La limite de puissance de régénération est active.
Bit 25 « LimitCrtFV » – Le paramètre de limite d'intensité ou la limite d'intensité d'entrée analogique est active.
Bit 26 « LmtRégenTher » – La limite de couple du régulateur thermique est active.
Bit 27 « LmtTensFVBus » – La limite de couple du régulateur de tension du bus est active.
Bit 28 « FuiteTensMot » – La limite de tension du moteur Vds est active.
Bit 29 « LmitMesCple+ » – La limite positive de mesure du couple est active.
Bit 30 « LmitMesCple– » – La limite négative de mesure du couple est active.
Bit 31 « Limit CrtNom » – La limite de fréquence Iqs est active.

		946	**État Port Sécu** Etat du port de sécurité Indique l'emplacement du port d'une option de retour valable à utiliser avec l'option d'appareil de surveillance de la vitesse.																														

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Info Err/Alarme	950	**Config Err Min** Configuration de défaut mineur Active/désactive la fonction « Défaut mineur », qui permet au variateur de continuer à fonctionner même en présence de certains types de défauts. En plus du réglage de ce paramètre, l'action « Err min. » doit être sélectionnée pour la condition qui doit produire un défaut mineur (voir P410 pour un exemple).			
		951	**Code Dern Err** Code Dern Err Code de défaut du défaut le plus récent. Ce paramètre existe pour la commodité. Un historique complet avec les informations de défaut est disponible par le biais de la liste des défauts (via les écrans IHM et/ou les outils logiciels comme Drive Explorer).	Valeur/Défaut : 0 Min./Max. : 0/424648720	LS	Nombre entier 32 bits
		952	**Etat Erreur A** Etat d'erreur A Indique l'occurrence des conditions qui ont été configurées comme défauts. Ces conditions viennent de 937 [Éta Condition 1].			
		953	**Etat Erreur B** Etat d'erreur B Indique l'occurrence des conditions qui ont été configurées comme défauts.			
		954	**État1 sur Erreur** Etat 1 sur erreur Capture et affiche la configuration de bit de P935 [État Variat 1] au moment du dernier défaut.			

950 Config Err Min

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Activer
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

952 Etat Erreur A

Options	Réservé	Réservé	ErrPréchgExt	PerteRtrPos	PerteRtrAux	PerteRtrAlt	PertRtrPrim	ProtctSurC2	ProtctSurC1	EmpêchDécél	SorPertPhase	EnPertPhase	Perte Charge	SC Mot	Sous-tension	Perte Alim
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

953 Etat Erreur B

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Surcourse (1)	TO Alarm OW (1)	Défaut Terre	CnfgIntégTP (2)	PlgVitiMesCpl (2)	SurInt Mat	SurIntLgcl	FinRedémAuto	PlageTensIXO	PlageFluxCrt	PlageTensRIn	ErrCarteSécu	Ouv Préchge	Lmit SurVit	Chrge Exces	SsChauffe DT	SurChfTrstor	STDissTherm	SCVariat	Surtension	ErrEntréeAux
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Variateurs 753 uniquement.
(2) Variateurs 755 uniquement.

0 = Faux
1 = Vrai

954 État1 sur Erreur

Options	Régén	SC Mot	Activ ON	Rég FréqBus	Limite Crt	EnLimite	A l'origine	Vites À Zéro	Mode Couple	ModePosition	Mode Vites	FD Actif	FreinageCC	En Arrêt	En JOG	En Serv	Réservé	Bit RéfVit 4	Bit RéfVit 3	Bit RéfVit 2	Bit RéfVit 1	Bit RéfVit 0	Manuel	À Vites	Erreur	Alarme	Décélération	Accélération	Sens Effec	Cmde Sens	Actif	Prêt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Info Err/Alarme	955	**État2 sur Erreur** Etat 2 sur erreur Capture et affiche la configuration de bit de P936 [État Variat 2] au moment du dernier défaut.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Décélération	Accélération	PerteRtrPID	RégJgeAuto	PrchrgeFermé	Réservé	Réservé	ChgePerteRtr	Flux Frein	Réservé	VentDT ON	RdmrDécpteAu	ActRdmarAuto
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

	956	**Fréqce Erreur** Défaut de fréquence Capture et affiche la vitesse de sortie du variateur au moment du dernier défaut.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –650.00/650.00	LS	Real
	957	**Err Intens** Défaut d'intensité Capture et affiche l'intensité du moteur au moment du dernier défaut.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/P21 [Crt nomin] x 2	LS	Real
	958	**Err Tension Bus** Défaut de tension du bus Capture et affiche la tension du bus c.c. du variateur au moment du dernier défaut.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/P20 [Tens nom.] x 2	LS	Real
	959	**Etat Alarme A** Etat d'alarme A Indique l'occurrence des conditions qui ont été configurées comme alarmes. Ces événements viennent de 937 [Éta Condition 1].				

Options	Réservé	AlarmeTerre	Réservé	PerteRtrPos	PerteRtrAux	PerteRtrAlt	PertRrtPrim	ProtctSurC2	ProtctSurC1	EmpêchDécél	SorPertPhase	EnPertPhase	Perte Charge	SC Mot	Sous-tension	Perte Alim
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

	960	**Etat Alarme B** Etat d'alarme B Indique l'occurrence des conditions qui ont été configurées comme alarmes.		

Options	Réservé	Réservé	Alrm ArrPomp (1)	TO Niv OW (1)	Niveau OW (1)	AlarmeTerre	HOME non Déf	HOMINGActif	Profil Actif (2)	Fréq PWM Réd	LmtCrtRéduit	SCVariat	Démar/MsTens	Etat de Veille	STDissTherm	ST IGBT
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 753 uniquement.
(2) Variateurs 755 uniquement.

	961	**Alarmes Type2** Alarmes de type 2 Indique l'occurrence des conditions qui ont été configurées comme alarmes.		

Options	Réservé	Cflit Bipolr (1)	PlageTensIXO	PlageFluxCrt	PlageTensRIn	Cnfg EnTOR C	Cnfg EnTOR B	BouclOuvAlt	BouclOuvPri	Incompat VHz	LmtBossVHz	PenteNégVHz	CflitFréq	CflitMesCple (2)	Gliss Frein (2)	ConfigVeille
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 753 uniquement.
(2) Variateurs 755 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Info Err/Alarme	962	**Alarm sur Err A** Alarme A sur erreur Capture et affiche P959 [Etat Alarme A] au moment du dernier défaut.			

Options	Réservé	Alarm Terre	Perte Charge	PerteRtrPos	PerteRtrAux	PerteRtrAlt	PertRrtPrim	ProtctSurC2	ProtctSurC1	EmpêchDécél	SorPertPhase	EnPertPhase	Perte Charge	SC Mot	Sous-tension	Perte Alim
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Info Err/Alarme	963	**Alarm sur Err B** Alarme B sur erreur Capture et affiche P960 [Etat Alarme B] au moment du dernier défaut.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	TO Niv OW (1)	Niveau OW (1)	AlarmeTerre	HOME non Déf	HOMINGActif	Profil Actif (2)	Fréq PWM Réd	LmtCrtRéduit	SCVariat	Démar/MsTens	Etat de Veille	STDissTherm	ST IGBT
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

(1) Variateurs 753 uniquement.
(2) Variateurs 755 uniquement.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Points test	970 974 978 982	**Sél PointTest 1** **Sél PointTest 2** **Sél PointTest 3** **Sél PointTest 4** Sélection de point test 1, 2, 3, 4 Sélectionne une source pour les valeurs de point test (« ValF » et « ValL »). Utilisé par l'usine, généralement pour les besoins de diagnostic.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		971 975 979 983	**ValF PointTest 1** **ValF PointTest 2** **ValF PointTest 3** **ValF PointTest 4** Valeur flottante de point test 1, 2, 3, 4 Affiche les données sélectionnées par Sél PointTest X, si le type de données est à virgule flottante.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.000000 –/+220000000.000000	LE	Real
		972 976 980 984	**ValL PointTest 1** **ValL PointTest 2** **ValL PointTest 3** **ValL PointTest 4** Valeur longue de point test 1, 2, 3, 4 Affiche les données sélectionnées par Sél PointTest X, si le type de données est nombre entier long.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Détection Pic	**1035**	755 **Cnsg DtctPicRéel** Consigne de détection de pic réel Valeur de point de consigne, au format de nombre réel. Prévu pour être utilisé comme source de données potentielle pour P1038 [SélDtctPicPrédé1] et P1043 [SélDtctPicPrédé2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.000000 –/+220000000.000000	LE	Real
		1036	755 **IntDCnsg DtctPic** Consigne de détection de pic D entier Valeur de point de consigne, au format de nombre entier. Prévu pour être utilisé comme source de données potentielle pour P1038 [SélDtctPicPrédé1] et P1043 [SélDtctPicPrédé2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1037	755 **SélEn DtctPic1** Sélection d'entrée de détection de pic 1 Sélectionne la source des données d'entrée pour les fonctions de détection de pic. La fonction peut être configurée pour échantillonner et maintenir la valeur la plus grande (maximum) ou la plus petite (minimum) du signal d'entrée sélectionné par ce paramètre. **Important :** les sources de données réelles ou en nombre entier peuvent être sélectionnées, mais les sources en nombre entier sont converties en interne en nombre réel et affichées dans la sortie de détection de pic sous forme de nombres réels.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1035 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1038	755 **SélDtctPicPrédé1** Sélection de présélection de détection de pic 1 Sélectionne la source des données présélectionnées pour les fonctions de détection de pic. La sortie de chaque fonction de détection de pic peut être forcée pour être égale à la valeur du signal d'entrée sélectionné par ce paramètre en utilisant le bit « Pic1 Règl » de P1039 [Config Pic 1]. La même conversion de nombre entier en nombre réel s'applique à l'entrée et au signal présélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1039	755 **Config Pic 1** Configuration du pic 1 Configure le fonctionnement de chaque détecteur de pic.				
		1040	755 **Changmt Pic 1** Changement de pic 1 Etat des détecteurs de pic.				
		1041	755 **Sor DétectPic 1** Sortie de détection de pic 1 Affiche la sortie du détecteur de pic, selon l'opération sélectionnée par les bits de configuration, et est toujours affiché comme nombre réel, quel que soit le type de signal sélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.000000 –/+21478000.000000	LS	Real

1039 Config Pic 1

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pic1 Règl	Pic1 Maint	Pic1 Pic
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 « Pic1 Pic » – 0 = Capture la valeur minimale du signal d'entrée. 1 = Capture la valeur maximal du signal d'entrée.

Bit 1 « Pic1 Maint » – 0 = Surveillance d'entrée. 1 = Ignore l'entrée et maintient la sortie à sa valeur actuelle. Ce bit est contourné par le bit 2.

Bit 2 « Pic1 Règl » – 0 = Reprend la capture normale de la valeur du signal d'entrée (en supposant que bit 1 est également = 0). Le signal présélectionné est utilisé comme valeur de départ à comparer avec les futurs changements du niveau du signal d'entrée. 1 = Force la sortie de la fonction de détection de pic à une valeur égale au signal sélectionné par [SélDtctPicPrédéX].

1040 Changmt Pic 1

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pic1 Modif
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = La valeur de sortie est maintenue ou activée.
1 = La valeur de sortie a changé.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
DIAGNOSTICS	Détection Pic	1042	755 **Sél EnDtctPic2** Sélection d'entrée de détection de pic 2 Sélectionne la source des données d'entrée pour les fonctions de détection de pic. La fonction peut être configurée pour échantillonner et maintenir la valeur la plus grande (maximum) ou la plus petite (minimum) du signal d'entrée sélectionné par ce paramètre. **Important :** les sources de données réelles ou en nombre entier peuvent être sélectionnées, mais les sources en nombre entier sont converties en interne en nombre réel et affichées dans la sortie de détection de pic sous forme de nombres réels.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1035 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1043	755 **SélDtctPicPrédé2** Sélection de présélection de détection de pic 2 Sélectionne la source des données présélectionnées pour les fonctions de détection de pic. La sortie de chaque fonction de détection de pic peut être forcée pour être égale à la valeur du signal d'entrée sélectionné par ce paramètre en utilisant le bit « Pic1 Règl » de P1039 [Config Pic 1]. La même conversion de nombre entier en nombre réel s'applique à l'entrée et au signal présélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1044	755 **Config Pic 2** Configuration du pic 2 Configure le fonctionnement de chaque détecteur de pic.				
		1045	755 **Changmt Pic 2** Changmt Pic 2 Etat des détecteurs de pic.				
		1046	755 **Sor DétectPic 2** Sortie de détection de pic 2 Affiche la sortie du détecteur de pic, selon l'opération sélectionnée par les bits de configuration, et est toujours affiché comme nombre réel, quel que soit le type de signal sélectionné.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.000000 –/+21478000.000000	LS	Real

1044 Config Pic 2

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pic1 Règl	Pic1 Maint	Pic1 Pic
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Pic1 Pic » – 0 = Capture la valeur minimale du signal d'entrée. 1 = Capture la valeur maximal du signal d'entrée.

Bit 1 « Pic1 Maint » – 0 = Surveillance d'entrée. 1 = Ignore l'entrée et maintient la sortie à sa valeur actuelle. Ce bit est contourné par le bit 2.

Bit 2 « Pic1 Règl » – 0 = Reprend la capture normale de la valeur du signal d'entrée (en supposant que bit 1 est également = 0). Le signal présélectionné est utilisé comme valeur de départ à comparer avec les futurs changements du niveau du signal d'entrée. 1 = Force la sortie de la fonction de détection de pic à une valeur égale au signal sélectionné par [SélDtctPicPrédéX].

1045 Changmt Pic 2

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pic1 Modif
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = La valeur de sortie est maintenue ou activée.
1 = La valeur de sortie a changé.

Fichier Applications variateur

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Process PID	1065	**Config PID** Configuration PID Configuration principale du régulateur PID de processus.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réf %	Anti Windup	Mode Arrêt	Rac² Rtr	Verr Zéro	Réf Rmpe	Int Préchge
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

	1066	**Régulat PID** Régulation PID Utilisé pour contrôler de façon dynamique le régulateur PID de processus.					

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Err Inv PID	RAZ PID	MaintPID	Activ PID
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

	1067	**Sél Réf PID** Sélection de référence PID Sélectionne la source pour la référence PID. Un zéro règle la référence sur une valeur fixe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1070 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
	1068	**AnglHt Réf PID** Référence PID analogique haut Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour la référence PID, ceci définit la valeur haute de la mise à l'échelle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+100.00	LE	Real
	1069	**AnglBs Réf PID** Référence PID analogique bas Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour la référence PID, ceci définit la valeur basse de la mise à l'échelle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+100.00	LE	Real
	1070	**Consigne PID** Consigne PID Fournit une valeur fixe interne pour la référence PID lorsque P1067 est réglé sur ce paramètre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LE	Real
	1071	**Mult Réf PID** Multiplicateur de référence PID Définit le facteur multiplicateur appliqué à la source de référence avant l'utilisation de la référence.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+100.00	LE	Real
	1072	**Sél Retour PID** Sélection du retour PID Sélectionne le retour pour la référence PID. Un zéro règle le retour sur une valeur fixe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1077 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
	1073	**AnglHt Rtr PID** Retour PID analogique haut Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour le retour PID, ceci définit la valeur haute de la mise à l'échelle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+100.00	LE	Real
	1074	**AnglBs Rtr PID** Retour PID analogique bas Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour le retour PID, ceci définit la valeur basse de la mise à l'échelle.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LE	Real
	1075	**Sél PertVtRtrPID** Sélection de la vitesse de perte du retour PID Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour le retour PID, P1079 est réglé sur Exclsf Vit/Seuil Vit et une perte du signal analogique est détectée ; règle la vitesse sur cette source.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	546 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Process PID	1076	**Sél PertCpRtrPID** Sélection du couple de perte du retour PID Lorsqu'une entrée analogique est sélectionnée pour le retour PID, P1079 [Sél Sortie PID] est réglé sur Exclsf Vit/Seuil Vit et une perte du signal analogique est détectée ; règle le couple sur cette source.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	676 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1077	**Retour PID** Retour PID Fournit une valeur fixe interne pour le retour PID lorsque [Sél Retour PID] est réglé sur ce paramètre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LE	Real
		1078	**Mult Ret PID** Multiplicateur de retour PID Définit le facteur multiplicateur appliqué à la source de retour avant l'utilisation du retour.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+100.00	LE	Real
		1079	**Sél Sortie PID** Sélection de sortie PID Sélectionne la cible pour la sortie PID.	Valeur/Défaut : Options :	2 = « Seuil Vit » 0 = « NonUtlsé » 1 = « Exclsf Vit » 2 = « Seuil Vit » 3 = « Exclsf Cple » 4 = « SeuilCouple » 5 = « ExclfTens » 6 = « SeuilTens »	LE	Nombre entier 32 bits
		1080	**Mult Sortie PID** Multiplicateur de sortie PID Définit le facteur multiplicateur appliqué à la sortie PID avant l'utilisation de la sortie PID.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00000 –/+100.00000	LE	Real
		1081	**Limit Sup PID** Limite supérieur PID Définit la limite supérieure de P1093 [Cmpt Sortie PID].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 –/+800.00	LE	Real
		1082	**Limit Inf PID** Limite inférieure PID Définit la limite inférieure de P1093 [Cmpt Sortie PID].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% –100.00 –/+800.00	LE	Real
		1083	**ZoneMorte PID** ZoneMorte PID Détermine l'erreur (+/–) qui sera ignorée. Toute erreur qui se trouve dans cette plage ne change pas la sortie PID.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.00/100.00	LE	Real
		1084	**BP Filtre PB PID** Bande passante du filtre passe bas PID Active le niveau de filtrage appliqué au signal d'erreur. Zéro désactive ce filtre.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	R/S 0.00 0.00/100.00	LE	Real
		1085	**Préchrg PID** Précharge PID Définit la valeur utilisée pour précharger l'intégrateur PID lorsque PID est activé s'il est configuré pour utiliser cette fonction.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LE	Real
		1086	**Gain Prop PID** Gain proportionnel PID Définit la valeur du composant PI proportionnel PI. Erreur PI x Gain proportionnel PI = Sortie PI.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.00/100.00	LE	Real
		1087	**Tps IntégPID** Temps d'intégrale PID Temps nécessaire pour que le terme intégral atteigne 100 % de P1092 [Compt Erreur PI]. Non utilisé lorsque le bit 1 « MaintPID » de P1066 [Régulat PID] = 1 (activé).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 1.00 0.00/100.00	LE	Real
		1088	**Tps Dériv PID** Temps de dérivé PID Voir la formule ci-dessous : $PI_{Sort} = KD\ (Seconde) \times \frac{d_{PI\ Erreur}\ (\%)}{d_t\ (Seconde)}$	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/100.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Process PID	1089	**Etat PID** Etat PID Etat du régulateur PI du process.				
		1090	**Cmpt Réf PID** Compteur de référence PID Valeur actuelle du signal de référence PI.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LS	Real
		1091	**Cmpt Rtr PID** Compteur de retour PID Valeur actuelle du signal de retour PI.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00	LS	Real
		1092	**Cmpt Err PID** Compteur d'erreur PID Valeur actuelle de l'erreur PI.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+200.00	LS	Real
		1093	**Cmpt Sortie PID** Compteur de sortie PID Valeur actuelle de sortie PI.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+800.00	LS	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Limit En PID	RAZ PID	MaintPID	PID Activé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Mesur Couple	1100	755 **Cnfg MesCple** Configuration de mesure de couple Active/désactive la fonction de mesure de couple/freinage. Lorsque « Activé », la commande de freinage vient d'un relais de sortie TOR réglé pour sélectionner le Port 0, P1103 [Etat MesurCple], bit 4 « Rég Frein ».			
		1101	755 **Setup MesCple** Réglage de mesure de couple Permet la commande de certaines fonctions de mesure du couple par le biais d'un dispositif de communication.			

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	GlisDémarFrn	GlisFrnSsCod	LmtChrge FW	Préchge	Micro Pos	Sans Codeur	ActMesCpl
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « ActMesCpl » – Active les fonctions TorqProve.

Bit 1 « Sans Codeur » – Active le fonctionnement sans codeur – Le bit 0 doit également être activé.

Bit 2 « Micro Pos » – Un « 1 » permet à l'entrée TOR de micro positionnement de modifier la commande de vitesse lorsque le variateur fonctionne.

Bit 3 « Préchge » – « 0 » utilise le dernier couple pour la précharge. « 1 » utilise « RéfCple A » si le sens de rotation commandé est la marche avant et« RéfCple B » pour la marche arrière.

Bit 4 « LmtChrge FW » – Permet au variateur d'effectuer des calculs de charge à la vitesse de base. Le variateur limite alors le fonctionnement au-dessus de la vitesse de base selon la charge.

Bit 5 « GlisFrnSsCod » – Un « 1 » désactive le sous-programme variateur de glissement partiel du frein lorsque l'option sans codeur est sélectionnée.

Bit 6 «GlisDémarFrn » – Démarre le variateur si un glissement de frein est détecté.

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	ButéeArrière	Décél Arr	Butée Avant	DécélAvnt	Micro Flott	ArrêtRapd
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Mesur Couple	1102	755 **ED PsnMicroFlott** Entrée TOR Maintien en position Microposionnement Sélectionne l'entrée TOR à utiliser pour les fonctions de maintien en position/micropositionnement.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		1103	755 **État MesCple** Etat de mesure du couple Affiche les bits d'état pour MesCple.				
		1104	755 **FréqBal LmtCple** Fréquence de balayage de la limite de couple Définit la vitesse à laquelle les limites de couple sont ramenées à zéro pendant le contrôle du frein.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.000 0.500/300.000	LE	Real
		1105	755 **PlageDév Vites** Plage de déviation de vitesse Définit la différence admissible entre la vitesse commandée et la vitesse réelle (à partir d'un dispositif de retour). Lorsque cette valeur est dépassée pendant le laps de temps indiquée dans P1106, un défaut se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.0334 P28 [VitNomMoteur] x 0.0334 P27 x 0.0016/P27 x 0.25 P28 x 0.0016/P28 x 0.25	LE	Real
		1106	755 **PlageVit Entier** Intégrateur de plage de vitesse Laps de temps pendant lequel la vitesse réelle est autorisée à dépasser P1105 [PlageDév Vites] avant qu'un défaut ne se produise.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.060 0.001/0.200	LE	Real
		1107	755 **Tps Déclen Frein** Temps de déclenchement du frein Définit le laps de temps entre la commande de relâchement du frein et le moment où le variateur commence à accélérer. En mode sans codeur, ce paramètre définit le temps nécessaire pour relâcher le frein après le démarrage du variateur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.100 0.000/10.000	LE	Real
		1108	755 **Tps Rég Frein** Temps de régulation du frein Définit le délai entre la commande d'activation du frein et le début du contrôle du frein.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.100 0.000/10.000	LE	Real
		1109	755 **Crse AlarmFrein** Course d'alarme du frein Définit le nombre de rotations de l'axe du moteur autorisé pendant le test de glissement du frein. Le couple du variateur est réduit pour vérifier le glissement du frein. Lorsqu'un glissement se produit, le variateur autorise ce nombre de rotations de l'axe du moteur avant de reprendre le contrôle. Non utilisé lorsque le bit 1 « Sans Codeur » de P1100 [Cnfg MesCple] = 1 (activé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.00/1000.00	LE	Real
		1110	755 **Cmpt Glis Frein** Compteur de glissement du frein Définit le nombre d'incréments codeur servant à définir une condition de glissement du frein. Non utilisé lorsque le bit 1 « Sans Codeur » de P1100 [Cnfg MesCple] = 1 (activé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	250.00 0.00/65535.00	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sans Codeur	ChrgRéfLimté	TestChrgActf	Rég Frein	AlrmGlisFrn1	Micro Pos	LmtDécélActv	LmtFdCActv
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Mesur Couple	1111	755 **Tolérance Flot** Tolérance de maintien en position Définit le niveau de fréquence où le temporisateur de maintien en position démarre. Règle également la fréquence à laquelle le frein est fermé lorsque le bit 1 « Sans Codeur » de P1100 [Cnfg MesCple] = 1 (activé).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min P27 [FréqNom Moteur] x 0.0334 P28 [VitNomMoteur] x 0.0334 P27 x 0.0016/P27 x 0.25 P28 x 0.0016/P28 x 0.25	LE	Real
		1112	755 **%Échel MicroPosn** Pourcentage d'échelle micro position Définit le pourcentage de la référence de vitesse à utiliser lorsque le micropositionnement a été sélectionné dans P1100 [Cnfg MesCple]. Le bit 2 de P1100 [Cnfg MesCple], détermine si le moteur doit s'arrêter avant que ce réglage ne prenne effet.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 10.000 0.100/100.000	LE	Real
		1113	755 **Tps Flot VitZéro** Temps de maintien à la vitesse zéro Définit le laps de temps pendant lequel le variateur est en dessous de P1111 [Tolérance Flot] avant que le frein ne soit activé. Non utilisé lorsque le bit 1 « Sans Codeur » de P1100 [Cnfg MesCple] = 1 (activé).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 5.000 0.100/500.000	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Fonctions Textile	1120	753 **Commande Textile** Commande d'application textile Commande les fonctions de synchronisation et d'amplitude des applications textile.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Activ Ampl	Activ Sync
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « Validation Sync » – Utilisé en combinaison avec une entrée TOR en option pour démarrer la modification de vitesse synchrone sur le front descendant de la validation.
Bit 1 « Valid Amplitude » – Utilisé en combinaison avec une entrée TOR en option pour activer/désactiver le sous-programme d'amplitude de vitesse.

		1121	753 **Etat Fibre** Etat de textile Etat des fonctions de synchronisation et d'amplitude.													

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Dimin Ampl	Ampl On	Ramp Sync	Maint Sync
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « Maintien Sync » – Activé lorsque la fonction de modification de la vitesse synchrone maintient une référence de vitesse constante. La vitesse commence une accélération progressive jusqu'au point de consigne sur le front descendant de la validation de synchronisation.
Bit 1 « Rampe Sync » – Activé lorsque la fonction de modification de la vitesse synchrone accélère progressivement jusqu'au point de consigne.
Bit 2 « Amplitude Act » – Activé lorsque la fonction de vitesse d'amplitude fait augmenter ou diminuer la vitesse.
Bit 3 « Dim Amplitude » – Activé lorsque la fonction de vitesse d'amplitude réduit la vitesse du moteur.

		1122	753 **Temps Sync** Temps de synchronisation Durée en secondes pour passer progressivement de la « référence de vitesse maintenue » à la référence de vitesse actuelle, après la désactivation de l'entrée de synchronisation.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/3600.0	LE	Real
		1123	753 **Augment Ampl** Augmentation d'amplitude Règle la durée en secondes de la vitesse pour la fonction d'amplitude de textile.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/30.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Fonctions Textile	1124	753 **Dimin Ampl** Diminution d'amplitude Règle la durée en secondes de diminution de la vitesse pour la fonction d'amplitude de textile.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/30.00	LE	Real
		1125	753 **Ampl Max** Amplitude maximum Règle l'amplitude de la modulation de vitesse en dent de scie pour la fonction d'amplitude de textile. La variation totale de la vitesse est deux fois cette valeur, de la référence de vitesse plus l'amplitude max à la référence de vitesse moins l'amplitude max.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 0.00/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		1126	753 **Saut P** Saut de position Règle l'amplitude de la modulation de vitesse en onde carrée pour la fonction d'amplitude de textile. Cette vitesse est ajoutée et soustraite en alternance de la référence de vitesse, avec la modulation de vitesse triangulaire [Ampl Max].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz 0.00 0.00/P520 [Vites Avt Max]	LE	Real
		1129	753 **ActSync Fibre ED** Activation de synchronisation fibre d'entrée TOR Sélectionne une source d'entrée TOR pour le sous-programme de modification de la vitesse synchrone de la fonction d'application textile. Utilisé en combinaison avec le bit de validation de synchronisation [Cmde Fibre].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		1130	753 **DésAmp Fibre ED** Entrée TOR de désactivation de l'amplitude de textile Sélectionne une source d'entrée TOR pour le sous-programme d'amplitude d'application textile. C'est une entrée inversée, le sous-programme d'amplitude est donc désactivé lorsque l'entrée est activée. Utilisé en combinaison avec le bit de validation d'amplitude [Cmde Fibre].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Tens Réglable	1131	753 **Config Tens Rgl** Configuration de la tension réglable Sélectionne le réglage de la phase de tension.				
		1133	753 **Sél Tens Régl** Sélection de la référence de tension réglable Sélectionne la source de la référence de tension pour le variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1134	753 **Réf Ht Tens Régl** Référence haute de la tension réglable Met à l'échelle la valeur supérieure de P1133 [Sél Tens Régl] lorsque la source est une entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real
		1135	753 **Réf Bs Tens Régl** Référence basse de la tension réglable Met à l'échelle la valeur inférieure de P1133 [Sél Tens Régl] lorsque la source est une entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real
		1136	753 **SélSeuilTensRgl** Sélection du seuil de tension réglable Sélectionne la source du seuil de tension qui est ajouté ou soustrait de la référence de tension.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1137	753 **Seuil Ht Tens Régl** Seuil haut de la tension réglable Met à l'échelle la valeur supérieure de P1136 [SélSeuil TensRégl] lorsque la source est une entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	RéglagePhase
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Fonctionnement triphasé
1 = Fonctionnement monophasé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Tens Réglable	1138	753 **Seuil Bs Tens Régl** Seuil bas de la tension réglable Met à l'échelle la valeur inférieure de P1136 [SélSeuil TensRégl] lorsque la source est une entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real
		1139	753 **Cmde Tens Régl** Commande de la tension réglable Affiche la valeur de tension de la référence définie dans P1133 [Sél Tens Régl].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0.0 0.0/Tension Nominal Variateur	LS	Real
		1140	753 **TpsAccélTensRégl** Temps d'accélération de la tension réglable Règle la vitesse d'augmentation de la tension. La valeur est le temps qu'i faut pour augmenter progressivement la tension de P1152 [Tens Régl Min] à P36 [Tension Max]. Une courbe en S peut être appliquée à la rampe à l'aide de P1150 [CourbS TensRégl].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/3600.0	LE	Real
		1141	753 **TpsDéc TensRégl** Temps de décélération de la tension réglable Règle la vitesse de diminution de la tension. La valeur est le temps qu'i faut pour diminuer progressivement la tension de P36 [Tension Max] à P1152 [Tens Régl Min]. Une courbe en S peut être appliquée à la rampe à l'aide de P1150 [CourbS TensRégl]. **Important :** cette rampe et P142/143 [Temps Décél X] doit atteindre zéro pour que le variateur s'arrête.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/3600.0	LE	Real
		1142 1143 1144 1145 1146 1147 1148	753 **Prédéf TensRégl1** 753 **Prédéf TensRégl2** 753 **Prédéf TensRégl3** 753 **Prédéf TensRégl4** 753 **Prédéf TensRégl5** 753 **Prédéf TensRégl6** 753 **Prédéf TensRégl7** Présélection de la tension réglable 1 à 7 Fournit une valeur de commande de tension fixe interne disponible sous la forme d'un choix dans P1133 [Sél Tens Régl].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0.0 0.0/Tension Nominal Variateur	LE	Real
		1149	753 **MultRéfTensRégl** Multiplicateur de référence de la tension réglable Met à l'échelle la valeur de référence de la tension à partir de la source de référence.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real
		1150	753 **CourbS TensRégl** Courbe en S de la tension réglable Règle le pourcentage du temps d'accélération ou de décélération à appliquer à la rampe de tension sous forme de courbe en S. Le temps est ajouté pour 1/2 au début et pour 1/2 à la fin.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.0 0.0/100.0	LE	Real
		1151	753 **PctSeuilTensRégl** Pourcentage du seuil de la tension réglable Met à l'échelle la valeur du seuil de tension totale à partir de toutes les sources. Les entrées analogiques 1 et 2 sont mises à l'échelle séparément avec P1137 [Seuil Ht Tens Régl] et P1138 [Seuil Bs Tens Régl] puis [PctSeuilTensRégl] règle la valeur de seuil. Le signe de cette valeur indique si le seuil est ajouté ou soustrait de la référence.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –/+100.00 de Tension Nominale Variateur	LE	Real
		1152	753 **Tens Régl Min** Tension réglable minimum Règle la limite basse de la référence de tension lorsque P35 [ModeCmde Moteur] est réglé sur 9 « Tension Régl ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0.0 0.0/Tension Nominal Variateur	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Chevalet Pompage	1165	753 **Vites Tige** Vitesse de la tige Affiche la vitesse en tr/min de la tige de pompage après le réducteur et les poulies.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 0.00 0.00/10000.00	LS	Real
		1166	753 **Couple Tige** Couple de la tige Affiche le couple de la charge. P1174 [Ratio Palier Tot] doit être supérieur à zéro pour activer cet affichage.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	FtLb 0.00 0.00/10000.00	LS	Real
		1167	753 **Cmde Vites Tige** Commande de vitesse de la tige Affiche la vitesse commandée en tr/min de la tige de pompage après le réducteur et les poulies.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 0.00 0.00/10000.00	LS	Real
		1168	753 **Act Alarm Cple** Action sur alarme de couple Règle l'action du variateur lorsque l'alarme du couple est dépassée. Remarque : actif uniquement avec les applications à pompe PC. Voir P1179 [Cfg PompPuitPét].	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Vites Prédéf 1 »"	LE	Nombre entier 32 bits
		1169	753 **Cfg Alarm Cple** Configuration d'alarme de couple Active la fonction d'alarme de couple.				
		1170	753 **Pause Alarm Cple** Pause d'alarme de couple Règle la durée pendant laquelle le couple doit dépasser P1171 [Niv Alarm Cple] avant que P1168 [Act Alarm Cple] se produise.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/60.0	LE	Real
		1171	753 **Niv Alarm Cple** Niveau d'alarme de couple Règle le niveau auquel l'alarme de couple devient active.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	FtLb 0.0 0.0/5000.0	LE	Real
		1172	753 **Dépas Alarm Cple** Dépassement d'alarme de couple Règle la durée pendant laquelle une alarme de couple peut être active avant que l'action sur dépassement ne commence.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		1173	753 **ActDép AlarmCple** Action sur dépassement d'alarme de couple Règle l'action du variateur lorsque P1172 [Dépas Alarm Cple] est dépassé. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut d'arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC » 6 = « Reprnd »	LE	Nombre entier 32 bits
		1174	753 **Ratio Palier Tot** Rapport de réduction total Affiche le rapport de réduction total calculé comme suit : (P1184 [Réa BoîteVites] x P1183 [Ratio BoîteVites])/P1178 [Réa Moteur]	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 0.0/32000.0	LS	Real
		1175	753 **Vites Tige Max** Vitesse de tige maximum Règle la vitesse maximale pour la tige polie dans une application de pompe à cavité progressive (PCP) pour puit pétrolier.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 300.0 200.0/600.0	LE	Real
		1176	753 **Cple Tige Max** Couple de tige maximum Règle le couple maximal voulu sur la tige polie dans une application de pompe PCP pour puit pétrolier.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	FtLb 500.0 0.0/3000.0	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Niveau de couple
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Chevalet Pompage	1177	753 **Vites Tge Min** Vitesse de tige minimum Règle la vitesse minimale pour la tige polie dans une application de pompe PCP pour puit pétrolier.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min 0.0 0.0/199.0	LE	Real
		1178	753 **Réa Moteur** Réa Moteur Définit le diamètre du réa sur le moteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Pouce 10,0 0.25/25.00	LE	Real
		1179	753 **Cfg PompPuitPét** Configuration de pompe de puits pétrolier Sélectionne le type d'application de puits de pétrole. « Désact » (0) – Désactive les paramètres de pompe pétrolière. « Chevalet Pompe » (1) – Etablit les paramètres pour une pompe à balancier. « PuitsPét CP » (2) – Etablit les paramètres pour des pompes à cavité progressive.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Chevalet Pompe » 2 = « Puits Pétrole CP »	LE	Nombre entier 32 bits
		1180	753 **RéaPompeCavProgr** Réa de pompe à cavité progressive Définit le diamètre du réa de la pompe.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Pouce 20.0 0.25/200.00	LE	Real
		1181	753 **Limit BoîteVites** Limit BoîteVites Règle la limite du couple du réducteur. Cette valeur est utilisée pour déterminer P670 [Limit Couple Pos] et P671 [Limit Couple Nég].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.0 0.0/200.0	LE	Real
		1182	753 **ValNomBoîteVites** Valeur nominale du réducteur Règle la valeur nominale du réducteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Kin# 640.0 16.0/2560.0	LE	Real
		1183	753 **Ratio BoîteVites** Rapport du réducteur Définit le rapport de réduction nominal.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.0 1.0/40.0	LE	Real
		1184	753 **Réa BoîteVites** Réa du réducteur Etablit le diamètre du réa sur le réducteur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Pouce 0.25 0.25/100.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Arrêt Pompe	1187	753 **Cfg Arr Pompe** Configuration de l'arrêt de pompe Sélectionne les données de couple qui seront utilisées pour la commande d'arrêt de pompe. « Auto » (0) – Sélection automatique. « Position » (1) – Couple course descendante. « Cycle » (2) – Couple pleine course.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Automatique » 0 = « Automatique » 1 = « Position » 2 = « Cycle »	LE	Nombre entier 32 bits
		1188	753 **Régl Arr Pompe** Réglage d'arrêt de pompe Sélectionne les options d'arrêt de pompe.				
		1189	753 **Action Arr Pompe** Action sur arrêt de pompe Sélectionne l'action à effectuer après la détection d'une condition d'arrêt de pompe.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Modif Vit » 0 = « Modif Vit » 1 = « Tjrs Arrêter » 2 = « Arrêter Après 1 » 3 = « Arrêter Après 2 »	LE	Nombre entier 32 bits

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pos Cycle AP	Cple Min Pos	Décalage Pos	Filtre Pos
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Arrêt Pompe	1190	753 **Cmde Arr Pompe** Commande d'arrêt de pompe Active/désactive la commande d'arrêt de pompe ou sélectionne la source pour le niveau de couple.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Act Base » 2 = « PointConsig Fixe »	LE	Nombre entier 32 bits
		1191	753 **Etat Arr Pompe** Etat d'arrêt de pompe Affiche l'état de la commande d'arrêt de pompe. Options : Réservé (15) Réservé (14) Réservé (13) Réservé (12) Réservé (11) Réservé (10) Réservé (9) Réservé (8) Réservé (7) Pompe Stable (6) AlrmArrPomp (5) HtCourse (4) Cycle Utilisé (3) Pompe Arrêtée (2) Pompe Ralentie (1) ArrPompe Act (0) Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit : 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Désactvé 1 = Activé			
		1192	753 **Stock Cycle Pomp** Stockage cycle de pompe Stocke le signal du couple. La valeur revient automatiquement à 0.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		1193	753 **Règl Ht Course** Règle le haut de la course Capture la position au sommet du cycle de la course de pompe. La valeur revient automatiquement à 0.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		1194	753 **PtConsig Couple** Point de consigne du couple Règle le niveau du couple pour l'arrêt de pompe lorsque P1190 [Cmde Arr Pompe] est réglé sur 2 « PointConsig Fixe ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 0.00/100.00	LE	Real
		1195	753 **Niveau Arr Pompe** Niveau d'arrêt pompe Règle le pourcentage de modification du couple à partir de la ligne de base ou du point de consigne qui indique que le puits est en condition d'arrêt de pompe.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 5.00 0.00/100.00	LE	Real
		1196	753 **Vites Arr Pompe** Vitesse d'arrêt de pompe Règle le niveau du couple pour l'arrêt de pompe lorsque P1190 [Cmde Arr Pompe] est réglé sur « PointConsig Fixe ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 20.00 0.00/100.00	LE	Real
		1197	753 **Tps Arr Pompe** Temps d'arrêt de pompe Règle la durée pendant laquelle le variateur fonctionne à la vitesse réduite de P1196 [Vites Arr Pompe] avant de revenir à la vitesse de consigne.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 600.00 120.00/60000.00	LE	Real
		1198	753 **Pct Cycle Couple** Pourcentage du cycle de couple Affiche le couple moyen pour un cycle de pompe complet.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –100.00/200.00	LS	Real
		1199	753 **Pct Couple Lev** Pourcentage du couple de levage Affiche le couple de levage de tige moyen.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –100.00/200.00	LS	Real
		1200	753 **Pct Couple Chut** Pourcentage du couple de chute Affiche le couple de chute de tige moyen.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0.00 –100.00/200.00	LS	Real
		1201	753 **Nbre Pos Course** Nombre de positions de la course Affiche la position du cycle de pompe. Le haut de la course doit être 0, puis revenir à 10 000.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/15000	LS	Real
		1202	753 **Course Par Min** Course par minute Affiche les courses par minute.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/50.00	LS	Real
		1203	753 **Nbre Arr Pompe** Nombre d'arrêts de pompe Affiche le nombre de fois qu'une condition d'arrêt de pompe s'est produit depuis que ce paramètre a été réinitialisé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/60000.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	Arrêt Pompe	**1204**	753 **NbrReposArrPompe** Nombre de repos d'arrêt de pompe Affiche le nombre de fois qu'une condition de repos s'est produit depuis que ce paramètre a été réinitialisé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/60000.00	LE	Real
		1205	753 **Nbre Course Jour** Nombre de courses par jour Affiche le nombre de courses pour les 24 heures précédentes. Il s'agit d'un compteur continu, avec passage par zéro, qui est mis à jour toutes les heures.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/65535.00	LS	Real
		1206	753 **EDArrPomp Désact** Entrée TOR d'arrêt de pompe désactivée Sélectionne la source d'entrée TOR pour la fonction de désactivation d'arrêt de pompe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		1207	753 **NivRepArrPomp** Niveau de repos d'arrêt de pompe Fournit une source pour P351 [SélRéf RepRéveil]. Ceci fournit la commande de démarrage/arrêt du variateur par la fonction d'arrêt de pompe.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 0.00/10.00	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	**1210**	755 **État Profil** État du profil Indique l'état du programme de commande de profil de vitesse/index de position.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Home non Déf	Dépassmt Vit	Redémarr Pas	Reprnd	Stopped	Terminé	En Position	Maint	Pause	ModePosition	En Serv	Activé	Réservé	Réservé	Réservé	Bit Pas 4	Bit Pas 3	Bit Pas 2	Bit Pas 1	Bit Pas 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Bit Pas 0 » – Les bits 0 à 4 indiquent le nombre d'étapes d'exécution dans la table de transfert au format binaire.

Bit 1 « Bit Pas 1 »

Bit 2 « Bit Pas 2 »

Bit 3 « Bit Pas 3 »

Bit 4 « Bit Pas 4 »

Bit 8 « Activé » – Indique que le programme de commande de profil est activé. Lorsque le variateur est démarré avec la sélection de profil (option 6) en mode vitesse/couple/position P313 [Mode PsnCpVi Act], ce bit est activé.

Bit 9 « En Serv » – Indique que le programme de commande de profil est en fonctionnement.

Bit 10 « ModePosition » – Indique que le programme de commande de profil utilise le programme de commande de position.

Bit 11 « Pause » – Indique que le programme de commande de profil est en pause.

Bit 12 « Maint » – Indique que le programme de commande de profil est en maintien.

Bit 13 « En Position » – Indique que la position cible a été atteinte à la fin d'un mouvement. La bande passante de la fonction en position, P726 [BP en Posit +], peut être réglée lorsque ce bit est réglé par rapport à la position cible. Ce bit est effacé lorsqu'un nouveau mouvement a démarré.

Bit 14 « Terminé » – Indique que toutes les étapes dans la table de transfert ont été exécutées et qu'une étape avec une action de fin a été atteinte. Le programme logique du profil est terminé. Ce bit est effacé lors de la première activation du profil.

Bit 15 « Arrêté » – Indique que le programme logique du profil arrête le variateur à la suite du bit 14 « Terminé » et après le temps de pause supplémentaire éventuellement spécifié pour l'étape de fin. Ce bit est effacé lorsqu'un nouveau profil a démarré.

Bit 16 « Reprnd » – Indique qu'une étape existante doit reprendre l'exécution lorsque le profil est activé. Une étape déjà en cours d'exécution est alors autorisée à terminer. Lorsque le bit est effacé, le profil démarre à son étape de démarrage.

Bit 17 « Redémarr Pas » – Suit l'état de l'étape du bit de l'étape de redémarrage dans P1213 [Cmde Profil] Bit 10 « Redémarr Pas ».

Bit 18 « Dépasmt Vit » – Suit l'état du bit de contournement de vitesse dans P1213 [Cmde Profil] Bit 9 « Dépasmt Vit ».

Bit 19 « HOME non Déf » – Indique que la position d'origine n'est pas définie et que la table de transfert contient un type de transfert absolu de position. Lorsque ce bit est activé, le profil ne peut pas être exécuté. Ce bit est effacé lorsqu'une fonction de prise d'origine ou une fonction de redéfinition de position est terminée.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	**1212**	**755 Unités Cvrtes** Unités parcourues Indique le nombre total d'unités parcourues. La relation entre le nombre de fronts de retour et les unités de position est déterminée par P1215 [Mes par Unité]. La position réelle du moteur est convertie à partir du nombre de fronts à cette valeur à l'aide de P1215 [Mes par Unité].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Incréments Lecture seulement –/+2200000000.0	LS	Real
		1213	**755 Cmde Profil** Commande de profil Définit des bits pour configurer le profil de vitesse/le programme logique d'indexation de position.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	AlrmExéProfil	Alrm HOME ND	Redémarr Pas	Dépassmt Vit	Maint Pas	Réservé	Réservé	Réservé	SélPasDémr4	SélPasDémr3	SélPasDémr2	SélPasDémr1	SélPasDémr0
Par défaut	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Bit 0 « SélPasDémr0 » – Les bits 0 à 4 définissent l'étape initiale ou de démarrage dans la table de transfert au format binaire. Une valeur d'étape de démarrage de zéro entraîne une absence de mouvement lorsque le variateur est activé.

Bit 1 « SélPasDémr1 »

Bit 2 « SélPasDémr2 »

Bit 3 « SélPasDémr3 »

Bit 4 « SélPasDémr4 »

Bit 8 « Maint Pas » – Lorsque le variateur est activé avec ce bit défini, le variateur démarre et exécute à une vitesse nulle. L'étape de démarrage n'est pas exécutée tant que le bit « Maint Pas » est supprimé.

Pour les mouvements non chaînés, le variateur maintient une vitesse nulle et/ou la position actuelle. Ceci n'arrête pas le variateur. Pour le chaînage de mouvements, le variateur continue son exécution à la vitesse de l'étape. Si le bit « Maint Pas » est supprimé, les conditions nécessaires pour terminer l'étape peuvent être évaluées.

Bit 9 « Dépasmt Vit » – Peut être utilisé pour ré-étalonner toutes les vitesse de transfert par rapport à la vitesse de contournement P1216 [Dépass ProfilVit]. Lorsque ce bit est désactivé, un facteur d'échelle de 1 est utilisé.

Bit 10 « Redémarr Pas » – Peut être utilisé pour désactiver un profil en cours d'exécution. Ce bit force l'étape actuelle à être réinitialisée à la valeur de l'étape de démarrage.

Bit 11 « Alrm HOME ND » – Définit la condition qui donne une alarme « position d'origine non définie ». Le type de position absolue ne fonctionne pas sans une position d'origine si le bit est désactivé. Activé par défaut.

Bit 12 « AlrmExéProfl » – Active la condition qui donne l'alarme d'exécution de profil pendant le fonctionnement du variateur. Activé par défaut.

		1215	**755 Mes par Unité** Mes par Unité Définit le nombre d'incréments de retour de position par unité de course machine (p. ex., 1024 fronts codeur par pouce). Ce paramètre est utilisé pour mettre à l'échelle les cibles de position de leurs valeurs d'unités saisie en unités internes de fronts codeur. Ce paramètre est également utilisé pour convertir la position réelle du moteur exprimée en fronts codeur en unités souhaitées pour l'affichage dans P1212 [Unités Cvrtes].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/2200000000	LE	Nombre entier 32 bits
		1216	**755 Dépass ProfilVit** Dépassement de profil de vitesse Définit un multiplicateur pour toutes les vitesse de transfert lorsque la fonction de dépassement de vitesse est sélectionnée P1213 [Cmde Profil], bit 9 « Dépasmt Vit ». Ce paramètre est généralement défini à une valeur inférieure à 1. Lorsque le bit de dépassement de vitesse P1213 [Cmde Profil], bit 9 « Dépasmt Vit », est désactivé, un facteur d'échelle de 1 est utilisé.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 100.00 10.00/150.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfiProfil	1217	755 **Invers ED Prof** Inversion d'entrée TOR de profil Définit la polarité des entrées TOR. Chaque bit est affecté à une étape de la table de transfert. Le front montant de l'entrée TOR est utilisé lorsque le bit est désactivé et le front descendant de l'entrée TOR est utilisé lorsque le bit est activé.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Etape 16	Etape 15	Etape 14	Etape 13	Etape 12	Etape 11	Etape 10	Etape 9	Etape 8	Etape 7	Etape 6	Etape 5	Etape 4	Etape 3	Etape 2	Etape 1	SélPasDémr4	SélPasDémr3	SélPasDémr2	SélPasDémr1	SélPasDémr0	Dépassmt Vit	Abdon Profil	Abadon Pas	Maint Pas
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Maint Pas » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de maintien, P1218 [ED Maint Pas].
Bit 1 « Abadon Pas » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape d'abandon, P1219 [ED AbandonPas].
Bit 2 « Abdon Profil » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour le profil d'abandon, P1220 [ED AbandonProfil].
Bit 3 « Dépasmt Vit » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour le dépassement de vitesse, P1221 [ED DépassVites].
Bit 4 « SélPasDémr0 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de démarrage 1, P1222 [Sél PasDémar ED0].
Bit 5 « SélPasDémr1 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de démarrage 2, P1223 [Sél PasDémar ED1].
Bit 6 « SélPasDémr2 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de démarrage 3, P1224 [Sél PasDémar ED2].
Bit 7 « SélPasDémr3 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de démarrage 4, P1225 [Sél PasDémar ED3].
Bit 8 « SélPasDémr4 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de démarrage 5, P1226 [Sél PasDémar ED4].
Bit 9 « Pas 1 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 1, P1230 [Pas1 Type].
Bit 10 « Pas 2 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 2, P1240 [Pas2 Type].
Bit 11 « Pas 3 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 3, P1250 [Pas3 Type].
Bit 12 « Pas 4 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 4, P1260 [Pas4 Type].
Bit 13 « Pas 5 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 5, P1270 [Pas5 Type].
Bit 14 « Pas 6 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 6, P1280 [Pas6 Type].
Bit 15 « Pas 7 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 7, P1290 [Pas7 Type].
Bit 16 « Pas 8 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 8, P1300 [Pas8 Type].
Bit 17 « Pas 9 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 9, P1310 [Pas9 Type].
Bit 18 « Pas 10 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 10, P1320 [Pas10 Type].
Bit 19 « Pas 11 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 11, P1330 [Pas11 Type].
Bit 20 « Pas 12 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 12, P1340 [Pas12 Type].
Bit 21 « Pas 13 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 13, P1350 [Pas13 Type].
Bit 22 « Pas 14 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 14, P1360 [Pas14 Type].
Bit 23 « Pas 15 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 15, P1370 [Pas15 Type].
Bit 24 « Pas 16 » – Définit la polarité de l'entrée TOR pour l'étape de mouvement 16, P1380 [Pas16 Type].

1218	755 **ED Maint Pas** Entrée TOR d'étape de maintien Définit le port d'entrée TOR pour l'étape de maintien dans le programme logique du profil/indexation. L'entrée TOR attribuée par ce paramètre est équivalente au bit 8 « Maint Pas » de P1213 [Cmde Profil]. La polarité de l'état actif est définie par le bit 0 « Maint Pas » de P1217 [Invers ED Prof].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
1219	755 **ED AbandonPas** Entrée TOR d'étape d'abandon Définit le port d'entrée TOR pour l'étape d'abandon dans le programme logique du profil/indexation. La polarité de l'état actif est définie par le bit 1 « Abadon Pas » de P1217 [Invers ED Prof].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
1220	755 **ED AbandonProfil** Entrée TOR de profil d'abandon Définit le port d'entrée TOR pour le profil d'abandon dans le programme logique du profil/indexation. La polarité de l'état actif est définie par le bit 2 « Abdon Profil » de P1217 [Invers ED Prof].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
1221	755 **ED DépassVites** Entrée TOR de profil de vitesse Définit le port d'entrée TOR pour le dépassement de vitesse dans le programme logique du profil/indexation. L'entrée TOR attribuée par ce paramètre est équivalente au bit 9 « Dépasmt Vit » de P1213 [Cmde Profil]. La polarité de l'état actif est définie par le bit 3 « Dépasmt Vit » de P1217 [Invers ED Prof].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	1222 1223 1224 1225 1226	755 **Sél PasDémar ED0** 755 **Sél PasDémar ED1** 755 **Sél PasDémar ED2** 755 **Sél PasDémar ED3** 755 **Sél PasDémar ED4** Sélection d'entrée TOR pour l'étape de démarrage 0, 1, 2, 3, 4 Définit les ports d'entrée TOR pour l'étape de démarrage dans le programme logique du profil/indexation. Les entrées TOR attribuées par ces paramètres sont équivalents au bit 4 « SélPasDémr4 » de P1213 [Cmde Profil]. Les polarités des états actifs sont définies par les bits 4 « SélPasDémr0 » à 8 « SélPasDémr4 »de P1217 [Invers ED Prof].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		1230 1240 1250 1260 1270 1280 1290 1300 1310 1320 1330 1340 1350 1360 1370 1380	755 **Pas1 Type** 755 **Pas2 Type** 755 **Pas3 Type** 755 **Pas4 Type** 755 **Pas5 Type** 755 **Pas6 Type** 755 **Pas7 Type** 755 **Pas8 Type** 755 **Pas9 Type** 755 **Pas10 Type** 755 **Pas11 Type** 755 **Pas12 Type** 755 **Pas13 Type** 755 **Pas14 Type** 755 **Pas15 Type** 755 **Pas16 Type** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 type Définit le type de transfert pour une étape particulière. Les types d'étape possibles sont : « Vites » (0) = Transferts de profil de vitesse en mode vitesse. « Position Abs » (1) = Transferts de position absolue en mode position absolue. « Posit Incrém » (2) = Transferts de position incrémentale en mode d'incrément de position. Le mode de rotation du variateur doit être activé en bipolaire pour que le régulateur de position fonctionne correctement. Les limites d'intensité, de couple et de régénération doivent être définies de façon à ne pas limiter le temps de décélération programmé. Si la limite se produit, le régulateur de position peut dépasser le point de consigne de la position.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Vites » 0 = « Vites » 1 = « Position Abs » 2 = « Posit Incrém »	LE	Nombre entier 32 bits
		1231 1241 1251 1261 1271 1281 1291 1301 1311 1321 1331 1341 1351 1361 1371 1381	755 **Pas1 Vitesse** 755 **Pas2 Vitesse** 755 **Pas3 Vitesse** 755 **Pas4 Vitesse** 755 **Pas5 Vitesse** 755 **Pas6 Vitesse** 755 **Pas7 Vitesse** 755 **Pas8 Vitesse** 755 **Pas9 Vitesse** 755 **Pas10 Vitesse** 755 **Pas11 Vitesse** 755 **Pas12 Vitesse** 755 **Pas13 Vitesse** 755 **Pas14 Vitesse** 755 **Pas15 Vitesse** 755 **Pas16 Vitesse** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 vitesse Définit la vitesse à laquelle un transfert est effectué. La vitesse d'étape s'applique aux trois types de transferts – position absolue, position incrémentale et profil de vitesse. Le moteur peut ne pas atteindre la vitesse de pas dans tous les cas. Des transferts sur de courtes distances peuvent commencer à décélérer avant que la vitesse de pas ne soit atteinte. Si le transfert est assez long, la vitesse du moteur est limitée à la vitesse de pas. Le signe sur la vitesse de pas est utilisée pour déterminer le sens de rotation du moteur. Ne peut pas être utilisé avec la plupart des chaînages de mouvements de type position absolue et position incrémentale.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 –/+P27 [FréqNom Moteur] x 8 –/+P28 [VitNomMoteur] x 8	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	1232 1242 1252 1262 1272 1282 1292 1302 1312 1322 1332 1342 1352 1362 1372 1382	755 **Pas1 Accél** 755 **Pas2 Accél** 755 **Pas3 Accél** 755 **Pas4 Accél** 755 **Pas5 Accél** 755 **Pas6 Accél** 755 **Pas7 Accél** 755 **Pas8 Accél** 755 **Pas9 Accél** 755 **Pas10 Accél** 755 **Pas11 Accél** 755 **Pas12 Accél** 755 **Pas13 Accél** 755 **Pas14 Accél** 755 **Pas15 Accél** 755 **Pas16 Accél** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 accélération Définit le temps d'accélération entre zéro et la vitesse nominale du moteur en secondes. Le moteur accélère vers la vitesse de pas à l'aide du paramètre de vitesse de pas. La vitesse d'accélération minimum est déterminée par l'inertie du système. Ne peut pas être utilisé avec la plupart des chaînages de mouvements de type position absolue et position incrémentale.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real
		1233 1243 1253 1263 1273 1283 1293 1303 1313 1323 1333 1343 1353 1363 1373 1383	755 **Pas1 Décél** 755 **Pas2 Décél** 755 **Pas3 Décél** 755 **Pas4 Décél** 755 **Pas5 Décél** 755 **Pas6 Décél** 755 **Pas7 Décél** 755 **Pas8 Décél** 755 **Pas9 Décél** 755 **Pas10 Décél** 755 **Pas11 Décél** 755 **Pas12 Décél** 755 **Pas13 Décél** 755 **Pas14 Décél** 755 **Pas15 Décél** 755 **Pas16 Décél** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 décélération Définit le temps de décélération entre la vitesse nominale du moteur et zéro en secondes. Le moteur décélère vers la vitesse nulle. La vitesse de décélération minimum est déterminée par l'inertie du système. Ne peut pas être utilisé avec la plupart des chaînages de mouvements de type position absolue et position incrémentale.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.00/3600.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	1234 1244 1254 1264 1274 1284 1294 1304 1314 1324 1334 1344 1354 1364 1374 1384	755 **Pas1 Valeur** 755 **Pas2 Valeur** 755 **Pas3 Valeur** 755 **Pas4 Valeur** 755 **Pas5 Valeur** 755 **Pas6 Valeur** 755 **Pas7 Valeur** 755 **Pas8 Valeur** 755 **Pas9 Valeur** 755 **Pas10 Valeur** 755 **Pas11 Valeur** 755 **Pas12 Valeur** 755 **Pas13 Valeur** 755 **Pas14 Valeur** 755 **Pas15 Valeur** 755 **Pas16 Valeur** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 valeur Ces paramètres peuvent avoir différentes significations selon le type de transfert et d'action. Les significations possibles pour ces paramètres sont indiquées ci-dessous. Toutes les autres combinaisons de type/action sont ignorées. [Type] = Position Absolue [Action] = Combin Posit, EntTOR Attent ou Pas Suivant [Valeur] est la position cible absolue [Type] = Position Incrémentale [Action] = Combin Posit, EntTOR Attent ou Pas Suivant [Valeur] est la position cible incrémentale [Type] = Profil Vitesse [Action] = Combin Posit [Valeur] est la position cible incrémentale [Type] = Profil Vitesse [Action] = Combin Temps, EntTOR Attent ou Pas Suivant [Valeur] est le Temps Total pour terminer le transfert. Le temps est défini en 1/100e de seconde (1000 = 10,00 s). Les valeurs négatives donnent un temps = 0 s (pas de mouvement) [Type] = Profil Vitesse [Action] = Combin Paramètre [Valeur] est le numéro de paramètre à comparer au point de consigne du paramètre spécifié dans le paramètre de pause. Les nombres positifs utilisent une vérification « supérieur à », et les nombres négatifs utilisent une vérification « inférieur à ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1235 1245 1255 1265 1275 1285 1295 1305 1315 1325 1335 1345 1355 1365 1375 1385	755 **Pas1 Pause** 755 **Pas2 Pause** 755 **Pas3 Pause** 755 **Pas4 Pause** 755 **Pas5 Pause** 755 **Pas6 Pause** 755 **Pas7 Pause** 755 **Pas8 Pause** 755 **Pas9 Pause** 755 **Pas10 Pause** 755 **Pas11 Pause** 755 **Pas12 Pause** 755 **Pas13 Pause** 755 **Pas14 Pause** 755 **Pas15 Pause** 755 **Pas16 Pause** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 pause Définit le laps de temps entre mouvements. Le bit 11 « Pause » de P1210 [État Profil] est activé pour indiquer que la période de pause d'étape est active et temporisée. Un zéro désactive la pause, une valeur négative attends de façon permanente. Toutes les étapes ne peuvent pas utiliser la pause (p. ex., la plupart des chaînages de mouvements ne peuvent utiliser la pause). Lorsque le type de vitesse avec le paramètre de transfert d'action combiné est utilisé, le paramètre de pause d'étape contient le numéro du paramètre de valeur de point de consigne à comparer avec le paramètre sélectionné dans le paramètre de valeur.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.00 –1.00/3600.00	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	1236 1246 1256 1266 1276 1286 1296 1306 1316 1326 1336 1346 1356 1366 1376 1386	755 **Pas1 Batch** 755 **Pas2 Batch** 755 **Pas3 Batch** 755 **Pas4 Batch** 755 **Pas5 Batch** 755 **Pas6 Batch** 755 **Pas7 Batch** 755 **Pas8 Batch** 755 **Pas9 Batch** 755 **Pas10 Batch** 755 **Pas11 Batch** 755 **Pas12 Batch** 755 **Pas13 Batch** 755 **Pas14 Batch** 755 **Pas15 Batch** 755 **Pas16 Batch** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 lot Définit le nombre de répétitions d'une étape. Par exemple, un nombre de répétitions de deux entraîne deux répétitions de l'étape avant de démarrer l'étape suivante. Ces paramètres ne peuvent être utilisés avec les transferts de position absolue, ceci parce que cela signifierait un déplacement vers la même position de façon répétée. Ces paramètres ne peuvent pas être utilisés avec la plupart des chaînages de mouvements (à l'exception de la combinaison d'entrées TOR), ceci parce que la plupart des chaînages de mouvements doit passer à l'étape suivante, plutôt que de se répéter. Les chaînages de mouvements d'entrées TOR utilisent ce paramètre pour spécifier le nombre de transitons d'entrées TOR nécessaires. Un réglage par lot d'étape zéro entraîne la répétition permanente de cette étape.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 0/65535	LE	Nombre entier 32 bits
		1237 1247 1257 1267 1277 1287 1297 1307 1317 1327 1337 1347 1357 1367 1377 1387	755 **Pas1 Suiv** 755 **Pas2 Suiv** 755 **Pas3 Suiv** 755 **Pas4 Suiv** 755 **Pas5 Suiv** 755 **Pas6 Suiv** 755 **Pas7 Suiv** 755 **Pas8 Suiv** 755 **Pas9 Suiv** 755 **Pas10 Suiv** 755 **Pas11 Suiv** 755 **Pas12 Suiv** 755 **Pas13 Suiv** 755 **Pas14 Suiv** 755 **Pas15 Suiv** 755 **Pas16 Suiv** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 suivant Définit le numéro de l'étape qui est exécutée une fois l'étape en cours terminée. L'étape actuelle est terminée une fois que tout cycle de répétition par lot est terminé. Généralement, les étapes sont exécutées en ordre croissant, bien que ce ne soit pas obligatoire. Ces paramètres ne s'appliquent pas à une étape avec une action de Fin étant donné que cette étape est utilisée normalement pour terminer une séquence de mouvements d'étape.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	2 1/16	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	DéfProfil	1238 1248 1258 1268 1278 1288 1298 1308 1318 1328 1338 1348 1358 1368 1378 1388	755 **Pas1 Action** 755 **Pas2 Action** 755 **Pas3 Action** 755 **Pas4 Action** 755 **Pas5 Action** 755 **Pas6 Action** 755 **Pas7 Action** 755 **Pas8 Action** 755 **Pas9 Action** 755 **Pas10 Action** 755 **Pas11 Action** 755 **Pas12 Action** 755 **Pas13 Action** 755 **Pas14 Action** 755 **Pas15 Action** 755 **Pas16 Action** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 action Définit ce qui doit être fait à la fin d'une étape une fois le mouvement terminé. Fin (0) = Fin arrête la séquence de mouvement. Pas Suivant (1) = Pas Suivant passe à l'étape suivante une fois l'accélération/décélération progressive est terminée dans le laps de temps total défini. Le temps de pause et le traitement par lots peuvent être appliqués. Mix Pos (2) = Combinaison Position exécute passe à l'étape suivante lorsque la position réelle devient supérieure à la position définie dans le paramètre de valeur. Mix Tps (3) = Combinaison Temps exécute passe à l'étape suivante lorsque le temps total d'exécution devient supérieur au temps défini dans le paramètre de valeur. Mix Param (4) = Combinaison Paramètre passe à l'étape suivante après une comparaison de deux paramètres réussie. Les paramètres à comparer sont définis dans le paramètre valeur et pause. Mix EnTOR (5) = Combinaison Entrée TOR passe à l'étape suivante une fois le nombre défini de fronts montants (ou descendants) d'entrée TOR appliqué. Le paramètre de traitement par lots définit le nombre de fronts d'entrée TOR. Atte EnTOR (6) = Attente Entrée TOR passe à l'étape suivante une fois les fronts montants (ou descendants) d'entrée TOR appliqués.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Pas Suivant » 0 = « Fin » 1 = « Pas Suivant » 2 = « Mix Pos » 3 = « Mix Tps » 4 = « Mix Param » 5 = « Mix EnTOR » 6 = « Atte EnTOR »	LE	Nombre entier 32 bits
		1239 1249 1259 1269 1279 1289 1299 1309 1319 1329 1339 1349 1359 1369 1379 1389	755 **Pas1 EnTOR** 755 **Pas2 EnTOR** 755 **Pas3 EnTOR** 755 **Pas4 EnTOR** 755 **Pas5 EnTOR** 755 **Pas6 EnTOR** 755 **Pas7 EnTOR** 755 **Pas8 EnTOR** 755 **Pas9 EnTOR** 755 **Pas10 EnTOR** 755 **Pas11 EnTOR** 755 **Pas12 EnTOR** 755 **Pas13 EnTOR** 755 **Pas14 EnTOR** 755 **Pas15 EnTOR** 755 **Pas16 EnTOR** Etape 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 entrée TOR Définit les sources d'entrée TOR. Toutes les étapes n'utilisent pas l'entrée TOR pour le mouvement d'étape. Les type et action de mouvement suivants utilisent les paramètres EnTOR pour définir les sources d'entrée TOR. La polarité (fronts montants ou descendants) de l'entrée TOR est réglée par P1217 [Invers ED Prof]. 1. [Type] Position Absolue [Action] Atte EnTOR 2. [Type] Position Incrémentale [Action] Atte EnTOR 3. [Type] Profil Vitesse [Action] Mix EnTOR 4. [Type] Profil Vitesse [Action] Atte EnTOR	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	A Cames	1390	755 **Cmde PosCam** Commande de came de position Définit des bits pour commander le programme logique de came de position. Options / Par défaut / Bit : Réservé (0, 15) · Réservé (0, 14) · Réservé (0, 13) · Réservé (0, 12) · Réservé (0, 11) · Réservé (0, 10) · Réservé (0, 9) · Maint Cond (0, 8) · Unidirection (0, 7) · En Reréf Pos (0, 6) · ValOffset (0, 5) · Pente Alt (0, 4) · ActCameAux (0, 3) · Sor InversX (0, 2) · En Invers X (0, 1) · Démarrer (0, 0) 0 = Désactvé 1 = Activé Bit 0 « Démar » – Démarre la came de position. Bit 1 « En Invers X » – Polarité inverse de l'entrée d'axe x (P1392). Bit 2 « Sor InversX » – Polarité inverse de la sortie d'axe y au début du cycle suivant (P1473). Bit 3 « ActCameAux » – Bascule vers le profil de came auxiliaire au début du cycle suivant. Bit 4 « Pente Alt » – Utilise un calcul de pente différent. Bit 5 « ValOffset » – Active la fonction de décalage d'entrée (P1394 [OffsetPosPosCam]). Bit 6 « En Reréf Pos » – Permet le re-référencement de l'entrée d'axe x (P1392). Bit 7 « Unidirection » – Utilise le fonctionnement unidirectionnel. Bit 8 « Maint Cond » – Gèle l'intégrateur du régulateur de vitesse si la référence de position change. Il est recommandé d'activer ce bit pour le mouvement point à point.				
		1391	755 **Mode PosCam** Mode came de position Le paramètre définit le type du mode de fonctionnement. « Off » (0) – Désactive la fonction de came de position. « Pas Unique » (1) – Sur le front montant du paramètre de démarrage (P1390 [Cmde PosCam]), le profil de came commence au point 0 et est exécuté jusqu'à ce que l'axe x atteigne le dernier point, défini par le point de fin (P1405 [PtExt PosCamPpal] et P1439 [PtExt PosCamAux]), il est alors terminé. Si l'axe x revient alors dans la plage de came, rien ne se produit ; le profil est déjà terminé et ne redémarre pas avant que le départ commandé (P1390 [Cmde PosCam]) ne soit à nouveau activé. « Continu » (2) – Sur le front montant du paramètre de démarrage (P1390 [Cmde PosCam]), le profil de came commence au point 0 et est exécuté jusqu'au point de fin (P1405 [PtExt PosCamPpal] et P1439 [PtExt PosCamAux]), puis répète en permanence ou jusqu'à ce que le bit de commande de démarrage (P1390 [Cmde PosCam]) soit effacé. « Permanent » (3) – Sur le front montant du paramètre de démarrage (P1390 [Cmde PosCam]), le profil de came commence au point 0 et est exécuté jusqu'au point de fin (P1405 [PtExt PosCamPpal] et P1439 [PtExt PosCamAux]), puis reste actif jusqu'à ce que le bit de commande de démarrage (P1390 [Cmde PosCam]) soit effacé.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Pas Unique » 2 = « Continu » 3 = « Permanent »	LE	Nombre entier 32 bits
		1392	755 **SelecPos PosCam** Sélection de la position de came de position Le paramètre sélectionne une source de référence de position source pour l'axe x.	Valeur/Défaut : Options :	1393 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1393	755 **CnfgPosPosCam** Consigne de la position de came de position Le paramètre fournit une référence de position pour l'axe x lorsque le paramètre de sélection de la référence de position (P1392) sélectionne ce paramètre.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1394	755 **OffsetPosPosCam** Décalage de la position de came de position Le paramètre fournit une valeur de décalage de position de l'axe x lorsque le bit de contrôle d'activation de décalage (P1390 [Cmde PosCam]) est activé. La valeur de décalage entraîne un glissement de phase ou un changement de position de l'axe x et un changement provisoire de la vitesse de came.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1395	755 **EpsOfsPosPosCam** Décalage de la position de came de position en fronts pas seconde Le paramètre fournit un compte de fronts par seconde pour la fonction codeur virtuel. Cette valeur établit une limite pour la modification de la position de l'axe x dans l'entrée de changement de décalage de position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	2000 0/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1396	755 **PrtéXPosCam** Portée X de came de position Le paramètre fournit le nombre entier d'incréments équivalent à la portée ou à la plage de l'axe x.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	8192 0/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	A Cames	**1397**	755 **Ech X PosCam** Echelle X de came de position Le paramètre multiplie la portée x (P1396 [PrtéXPosCam]) de sorte que la dimension de l'axe x s'élargit si ce paramètre est supérieur à 1.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/214748000.00	LE	Real
		1398	755 **PrtéYPosCam** Portée Y de came de position Le paramètre fournit le nombre de fronts équivalent à la portée de l'axe y. La valeur est le nombre entier d'incréments représentant l'extension verticale maximum du profil.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	8192 0/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		1399	755 **SélÉchelXPosCam** Sélection d'échelle Y de came de position Le paramètre sélectionne une source pour l'échelle y.	Valeur/Défaut : Options :	1400 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1400	755 **CsgnÉchelXPosCam** Consigne d'échelle Y de came de position Le paramètre fournit une échelle d'axe y lorsque le paramètre de sélection d'échelle y (P1399) sélectionne ce paramètre. L'échelle y multiplie la portée y de sorte que la dimension de l'axe y augmente si l'échelle y est supérieure à 1.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 0.01/214748000.00	LE	Real
		1401	755 **SélÉchlVitPosCam** Sélection d'échelle de vitesse de came de position Le paramètre sélectionne une source pour l'échelle de vitesse.	Valeur/Défaut : Options :	1402 1/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		1402	755 **PCÉchlVitPosCam** Consigne d'échelle de vitesse de came de position Le paramètre fournit une échelle de vitesse lorsque le paramètre de sélection d'échelle de vitesse (P1401) sélectionne ce paramètre. L'échelle de vitesse multiplie la sortie de vitesse (P1472) de sorte que la sortie de vitesse (P1472) diminue si l'échelle de vitesse est inférieure à 1.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	MPE 0.000100 0.000000/8.00000	LE	Real
		1403	755 **DébutPentePosCam** Début pente de came de position Le paramètre fournit la pente de début au point de came 0. Il est utilisé uniquement si le segment est une courbe de type cubique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –214748000.00/214748000.00	LE	Real
		1404	755 **FinPentePosCam** Fin pente de came de position Le paramètre fournit la pente de fin au point de came 0. Il est utilisé uniquement si le segment est une courbe de type cubique dans le profil de came principal et auxiliaire.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –214748000.00/214748000.00	LE	Real
		1405	755 **PtExt PosCamPpal** Point de fin de came de position principale Le paramètre fournit le numéro du dernier point de came utilisé dans le profil de came principal.	Valeur/Défaut : Options :	0 1/15	LE	Nombre entier 32 bits
		1406	755 **TypesPosCamPpal** Types de came de position principale Chaque bit définit un type de courbe pour chaque segment dans le profil de came principal. Si le bit est désactivé, la courbe est linéaire au point de segment dans le profil de came principal. Si le bit est activé, la courbe est cubique au point de segment dans le profil de came principal.				

Options	CrbeCubiq15	CrbeCubiq14	CrbeCubiq13	CrbeCubiq12	CrbeCubiq11	CrbeCubiq10	CrbeCubiq 9	CrbeCubiq 8	CrbeCubiq 7	CrbeCubiq 6	CrbeCubiq 5	CrbeCubiq 4	CrbeCubiq 3	CrbeCubiq 2	CrbeCubiq 1	CrbeCubiq 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	A Cames	1407 1409 1411 1413 1415 1417 1419 1421 1423 1425 1427 1429 1431 1433 1435 1437	755 **PtX0 PosCam Ppal** 755 **PtX1 PosCam Ppal** 755 **PtX2 PosCam Ppal** 755 **PtX3 PosCam Ppal** 755 **PtX4 PosCam Ppal** 755 **PtX5 PosCam Ppal** 755 **PtX6 PosCam Ppal** 755 **PtX7 PosCam Ppal** 755 **PtX8 PosCam Ppal** 755 **PtX9 PosCam Ppal** 755 **PtX10 PosCamPpal** 755 **PtX11 PosCamPpal** 755 **PtX12 PosCamPpal** 755 **PtX13 PosCamPpal** 755 **PtX14 PosCamPpal** 755 **PtX15 PosCamPpal** Point X de came de position principal 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Fournit une valeur de coordonnée x pour le point de came dans le profil de came principal.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LE	Real
		1408 1410 1412 1414 1416 1418 1420 1422 1424 1426 1428 1430 1432 1434 1436 1438	755 **PtY0 PosCam Ppal** 755 **PtY1 PosCam Ppal** 755 **PtY2 PosCam Ppal** 755 **PtY3 PosCam Ppal** 755 **PtY4 PosCam Ppal** 755 **PtY5 PosCam Ppal** 755 **PtY6 PosCam Ppal** 755 **PtY7 PosCam Ppal** 755 **PtY8 PosCam Ppal** 755 **PtY9 PosCam Ppal** 755 **PtY10 PosCamPpal** 755 **PtY11 PosCamPpal** 755 **PtY12 PosCamPpal** 755 **PtY13 PosCamPpal** 755 **PtY14 PosCamPpal** 755 **PtY15 PosCamPpal** Point Y de came de position principal 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Fournit une valeur de coordonnée y pour le point de came dans le profil de came principal.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LE	Real
		1439	755 **PtExt PosCamAux** Point de fin de came de position auxiliaire Fournit le numéro du dernier point de came utilisé dans le profil de came auxiliaire.	Valeur/Défaut : Options :	0 1/15	LE	Nombre entier 32 bits
		1440	755 **TypesPosCamAux** Types de came de position auxiliaire Chaque bit définit un type de courbe pour chaque segment dans le profil de came auxiliaire. Si le bit est désactivé, la courbe est linéaire au point de segment dans le profil de came auxiliaire. Si le bit est activé, la courbe est cubique au point de segment dans le profil de came auxiliaire.				
		1441 1443 1445 1447 1449 1451 1453 1455 1457 1459 1461 1463 1465 1467 1469	755 **PtX1 PosCam Aux** 755 **PtX2 PosCam Aux** 755 **PtX3 PosCam Aux** 755 **PtX4 PosCam Aux** 755 **PtX5 PosCam Aux** 755 **PtX6 PosCam Aux** 755 **PtX7 PosCam Aux** 755 **PtX8 PosCam Aux** 755 **PtX9 PosCam Aux** 755 **PtX10 PosCamAux** 755 **PtX11 PosCamAux** 755 **PtX12 PosCamAux** 755 **PtX13 PosCamAux** 755 **PtX14 PosCamAux** 755 **PtX15 PosCamAux** Point X de came de position auxiliaire 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Fournit une valeur de coordonnée x pour le point de came dans le profil de came auxiliaire.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LE	Real

Options	CrbeCubiq15	CrbeCubiq14	CrbeCubiq13	CrbeCubiq12	CrbeCubiq11	CrbeCubiq10	CrbeCubiq 9	CrbeCubiq 8	CrbeCubiq 7	CrbeCubiq 6	CrbeCubiq 5	CrbeCubiq 4	CrbeCubiq 3	CrbeCubiq 2	CrbeCubiq 1	Réservé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactvé
1 = Activé

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
APPLICATIONS	A Cames	1442 1444 1446 1448 1450 1452 1454 1456 1458 1460 1462 1464 1466 1468 1470	755 **PtY1 PosCam Aux** 755 **PtY2 PosCam Aux** 755 **PtY3 PosCam Aux** 755 **PtY4 PosCam Aux** 755 **PtY5 PosCam Aux** 755 **PtY6 PosCam Aux** 755 **PtY7 PosCam Aux** 755 **PtY8 PosCam Aux** 755 **PtY9 PosCam Aux** 755 **PtY10 PosCamAux** 755 **PtY11 PosCamAux** 755 **PtY12 PosCamAux** 755 **PtY13 PosCamAux** 755 **PtY14 PosCamAux** 755 **PtY15 PosCamAux** Point Y de came de position auxiliaire 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Fournit une valeur de coordonnée y pour le point de came dans le profil de came auxiliaire.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LE	Real
		1471	755 **Etat PosCam** Etat de came de position Indique l'état du programme de came de position. Options / Bit / Par défaut Réservé (15) Réservé (14) Réservé (13) Maint Cond (12) Unidirection (11) En Pos Reréf (10) ValOffset (9) Pente Alt (8) ActCameAux (7) Sor InversX (6) En Invers X (5) Démarrer (4) EnCame (3) Mde Prmanent (2) Mde Continu (1) Mode Unique (0) Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 = Désactvé 1 = Activé Bit 0 « Mode Unique » – La came de position est en mode de pas unique. Bit 1 « Mde Continu » – La came de position est en mode continu. Bit 2 « Mde Prmanent » – La came de position est en mode permanent. Bit 3 « EnCame » – L'axe X est dans la plage du profil défini. Bit 4 « Démar » – La came de position a démarré. Bit 5 « En Invers X » – L'entrée de l'axe X est inversée. Bit 6 « Sor InversX » – La sortie de l'axe Y est inversée. Bit 7 « ActCameAux » – Le profil de came auxiliaire est utilisé. Bit 8 « Pente Alt » – La pente alternée est utilisée. Bit 9 « ValOffset » – Le décalage de l'axe X est activé. Bit 10 « En Pos Reréf » – L'entrée de position X est en re-référencement. Bit 11 « Unidirection » – La came de position est en mode unidirectionnel. Bit 12 « Maint Cond » – Le maintien d'intégrateur conditionnel est utilisé.				
		1472	755 **SorVitPosCam** Sortie de vitesse de came de position Indique la vitesse de sortie par unité. La valeur est connectée au régulateur de vitesse.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Hz Tr/min 0.00 0.00/P27 [FréqNom Moteur] x 8 0.00/P28 [VitNomMoteur] x 8	LS	Real
		1473	755 **SorPosPosCam** Sortie de la position de came de position Indique la position de sortie. La valeur est connectée au régulateur de position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 –/+220000000.00	LS	Nombre entier 32 bits
		1474	755 **Ent PCAM Dem** Entrée TOR de démarrage de came de position Sélectionne l'entrée TOR utilisée pour démarrer la séquence de came de position.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits

Références croisées des paramètres variateur – Liste alphabétique

Nom du paramètre	N° du paramètre
%Échel MicroPosn [755]	1112
Accél ED 2	179
Act Alarm Cple [753]	1168
Act Masq Écrit	887
Act Masq Logic	886
Act Masq Port	885
Act Pert Alim	449
Act RAZPredMaint	471
ActDép AlarmCple [753]	1173
Action Arr Pompe [753]	1189
Action Pert Chrg	441
Action PertPhase	462
Action SousTens	460
Activ AdaptCple	107
Activ Flux +	43
Activ FluxFrein	388
Activ Régl Flux	103
Activ Régl Glis	100
Activ. PID ED	191
Actn Inhibit Déc	409
Actn PrtctSurCh1	435
Actn PrtctSurCh2	438
Actn SurC Mot	410
ActnAlarmDftTer	466
ActnÉvén LubMach	519
ActnÉvén PalMach	515
ActnÉvén PalMtr	506
ActnÉven VentDT	493
ActnÉven VentIn	500
ActnÉvenLubMot	510
ActnPertPhaseSor	444
ActSync Fibre DI [753]	1129
ActvEnDig	155
Adpt CpleInertie [755]	708
Alarm sur Err A	962
Alarm sur Err B	963
Alarmes de type 2	961
Amortis Bcle Vit	653
Ampl Max [753]	1125
AnglBs Réf PID	1069
AnglBs Réf Vit A	548
AnglBs Réf Vit B	553
AnglBs RéfMan ED	565
AnglBs Rtr PID	1074
AnglBs SeuilRefA	603
AnglBs SeuilRéfB	607
AnglBs%SeuilRéfA	611
AnglBs%SeuilRéfA	615
AnglHt Réf PID	1068
AnglHt Réf Vit A	547
AnglHt Réf Vit B	552
AnglHt RéfMan ED	564
AnglHt Rtr PID	1073
AnglHt SeuilRefA	602
AnglHt SeuilRefB	606
AnglHt%SeuilRéfA	610
AnglHt%SeuilRéfA	614
AntiInversRégVit	643
Arrêt ED ModeB	185
Arrêt RLib ED	160
ArrêtED	158
ArrêtLim Crt ED	159
ArrêtUtil	919
Attén FltrReject	688
Augment Ampl	1123
Boost Acc/Démar	60
Boost RUN	61
BP Adapt Inertie [755]	705
BP Comp Glis	622
BP en Posit +	726
BP Filtre PB PID	1084
BP Fltr Err Vit	644
BP Fltr Réf Vit	589
BP Fltr Sor Psn	834
BP FltrRtr RégV	639
BP Observ Charge [755]	711
BP PLL [755]	801
BP Rég Crt BCV	95
BP Rég Vites	636
BP Rég Vites Alt	648
BPFltr ErrVitAlt	651
BPFltr Sor RégV	659
BPFltrAdptInert [755]	710
BPFPB Comp Inert [755]	698
Cfg Alarm Cple [753]	1169
Cfg Arr Pompe [753]	1187
Cfg Masq Écrit	888
Cfg PompPuitPét [753]	1179
Cfg Tens Régl [753]	1131
Changmt Pic 1 [755]	1040
Changmt Pic 2 [755]	1045
Chge Psn effect [755]	837
Chut Tension Ixo	74
Chut Tension RI	73
ChuteVitess@ICM	620
Class Serv	306
Classe Tens	305
Cmande PàP	784
Cmd Vites Tige [753]	1167
Cmde Arr Pompe [753]	1190
Cmde Au Repos	731
Cmde Manuel ED	172
Cmde PàP	770
Cmde PLL [755]	795
Cmde PosCam [755]	1390
Cmde Positn	723
Cmde PréChrge	321
Cmde Profil [755]	1213
Cmde Tens Régl [753]	1139
Cmpt Err PID	1092
Cmpt Glis Frein [755]	1110
Cmpt Réf PID	1090
Cmpt Rtr PID	1091
Cmpt Sortie PID	1093
Cnfg Err PréChrg	323
Cnfg MesCple [755]	1100
Cnfg Niv Rég Bus	374
Cnfg Options Mot	40
Cnfg ProtctSurCh	434
CnfgPosPosCam [755]	1393
Cnsg Couple EDA	195
Cnsg CtrlPsn 1 [755]	747
Cnsg CtrlPsn 2 [755]	750
Cnsg DtctPicRéel [755]	1035
Cnsg Err CVLA	314
Cnsg Psn PLL [755]	800
Cnsg Réf Cple A	676
Cnsg Réf Cple B	681
Cnsg Réf Vit A	546
Cnsg Réf Vit B	551
Cnsg Sens Psnmt	766
Cnsg Vit Ext PLL [755]	797
Code Dern Err	951
Comp RetardPhase	108
CompAng ssCodeur	78
Compt SC Mot	418
CompTen ssCodeur	79
ComptSC Variat	940
Config AP [755]	80
Config CTP [753]	250
Config En Digit [753]	150
Config Err Min	950
Config Pic 1 [755]	1039
Config Pic 2 [755]	1044
Config PID	1065
Cons Sor Anlg0 [753]	276
Consigne PàP	780
Consigne PID	1070
Consigne Sor TOR [753]	227
Contrôl Position	721
Couple Asservi	4
Couple Tige [753]	1166
Courant Sortie	7
Courbe S Accél	540
Courbe S Décél	541
Courbe S PàP	787
CourbSTensRégl [753]	1150
CourbV/Hz	65
Course Par Min [753]	1202
Cple Tige Max [753]	1176

Nom du paramètre	N° du paramètre
Crse AlarmFrein [755]	1109
Crt Chge SR0 [753]	287
Crt Nomin	21
Crt Test Sens AP [755]	93
CrtTest OfstAP [755]	83
CsgnÉchelXPosCam [755]	1400
Ctrl Comp Cple	110
Ctrl Fibre [753]	1120
DébutPentePosCam [755]	1403
Déc MOP ED	178
Décél ED 2	180
DéclasVentDT	488
DéclasVentIn	495
Décrch RégPsn	846
Démar ED	161
Démarr à MssTens	345
DémarUtilis	920
Dépas Alarm Cple [753]	1172
Dépass ProfilVit [755]	1216
Dépass Vit PàP	788
DepCrse Mat – ED	201
DepCrse Mat + ED	200
Dern EmpêchDémar	934
Dern SourceArrêt	932
Dern SourceDémar	931
DésacAmp Fibre DI [753]	1130
Dimin Ampl	1124
Div Rtr PsnChg	826
DivPsn RBVE	817
Dnée Sor Anlg0 [753]	277
Dur JOG Acc-Décé	539
Durée Flux +	44
DuréeVie SR0 [753]	288
DuréeVie VentDT	489
DuréeVie VentIn	496
DurVie PalierMot	502
DurViePalierMach	511
Éch Réf Vitesse	555
Ech X PosCam [755]	1397
Echel Réf PàP	778
ÉchelVit Ext PLL [755]	798
Éco à Ki Réf	47
ÉcoAcc/Déc Ki	48
ÉcoAcc/Déc Kp	49
ED AbandonPas [755]	1219
ED AbandonProfil [755]	1220
ED DépassVites [755]	1221
ED Index inv	773
ED Indexat	772
ED LimitRepos BO	734
ED Maint Pas	1218
ED PsnMicroFlott [755]	1102
ED Redéf Posn	733
ED RetrRepos	732
ED StIndice PréD	774

Nom du paramètre	N° du paramètre
EDArrPomp Désact [753]	1206
EffacErr EnDig	156
EffacErr Utilis	923
Empêchmt Démar	933
En Anlg0Bs [753]	262
En Anlg0Ht [753]	261
En DonnéeA1	895
En DonnéeA2	896
En DonnéeB1	897
En DonnéeB2	898
En DonnéeC1	899
En DonnéeC2	900
En DonnéeD1	901
En DonnéeD2	902
EnDtct CtrlPsn 1 [755]	746
EnDtct CtrlPsn 2 [755]	749
Enrg Réf MOP	559
Ent PCAM Dem [755]	1474
Entr NbTrs PLL [755]	805
Entrée PPT PLL [755]	804
EpsOfsPosPosCam [755]	1395
Err EssRedémAuto	347
Err Intens	957
Err Tension Bus	958
ErrAux EnDig	157
Erreur Psition	835
ErreurVites	641
Estimat Chrge [755]	707
Éta Condition 1	937
Etat Arr Pompe [753]	1191
État Au Repos	730
Etat CTP [753]	251
Etat d'alarme A	959
Etat d'alarme B	960
État en limite	945
État En TOR [753]	220
Etat Erreur A	952
Etat Erreur B	953
Etat Fibre [753]	1121
État MesCple [755]	1103
Etat PID	1089
État Port Sécu	946
Etat PosCam [755]	1471
État Profil [755]	1210
État RéfPosn PàP	720
État Rég Posit	724
Etat Sél Réf Vit	591
État Sor TOR [753]	225
Etat Variat 1	935
Etat Variat 2	936
État1 sur Erreur	954
État2 sur Erreur	955
F FltrRejectPsn	830
Fact SC Mot	413
FactPuiss Sortie	10

Nom du paramètre	N° du paramètre
Filt entr TOR [753]	223
FiltrBP En Anlg0 [753]	266
Filtre BoostCVSC	64
Filtre RéfVit	588
Filtre Stabilis	50
FiltrGn En Anlg0 [753]	265
FiltrPBs BP PLL [755]	802
FinPentePosCam [755]	1404
Fix Prchrg ED	190
Fltr Sor Psn PLL [755]	806
FltrRetr Vit Alt	129
FltrRetr Vit Aux	133
FltrRetr Vit Pri	126
FltrVd FreinCC	399
FltrVq FreinCC	398
Fréq FltrReject	687
Fréq Max	37
FréqBal LmtCple [755]	1104
Freqce Coupure	63
Fréqce Erreur	956
FréqNom Moteur	27
Fréquence PWM	38
Fréquence Sortie	1
Gain Acc Inertie [755]	696
Gain Angle Stab	52
Gain Comp Vites	666
Gain Déc Inertie [755]	697
Gain DL	357
Gain Prop PID	1086
Gain Tens Stab	51
Gain VarAcc	433
Gain Verr Servo [755]	642
GainAdaptInertie [755]	706
GainFltr Réf Vit	590
GainFltr Sor Psn	833
GainFltrRtr RégV	638
GainFltrSor RégV	658
Hertz SC Mot	414
Inc MOP ED	177
Index PàP PréD	779
Inertie Totale	76
Int Sor Rég Vit	654
IntDCnsg DtctPic [755]	1036
IntNom Moteur	26
Inv Av/Arr ED	162
Invers ED Prof [755]	1217
Invers PID ED	194
Invers Sor TOR [753]	226
Iqs Adapt Glis	112
JOG ED 1	166
JOG ED 2	169
JOG Util	921
JOG Vites 1	556
JOG Vites 2	557
JOGArr EnDigi1	168

Nom du paramètre	N° du paramètre
JOGArr EnDigi2	171
JOGAvant EnDigi1	167
JOGAvant EnDigi2	170
Jrnal RAZ PalMot	507
JrnalRAZPalMach	516
JrnalRAZVentDT	494
JrnalRAZVentIn	501
Kd Limit Bus	377
Kd Limit Courant	428
KdBusRTPertAlim	457
Ki DL	358
Ki Excitation DL	361
Ki Flux -	45
Ki FluxFreinage	390
Ki Frein CC	396
Ki Frein Rapide	400
Ki Limit Courant	429
Ki RCA Limit Bus	378
Ki Rég AxQ AP [755]	92
Ki Rég Bus	380
Ki Rég Crt BCV	97
Ki Rég Flux	104
Ki Rég Glis	101
Ki Rég Psn	838
Ki Rég Vites	647
Ki Rég Vites Alt	650
Ki Rég Vites DL	359
Ki RégF V ssCod	99
Ki RégVitVSC VHz	664
KiRCARTPertAlim	459
Kp Crt BsFréq Id	431
Kp Crt BsFréq Iq	432
Kp Excitation DL	362
Kp Flux -	46
Kp FluxFreinage	391
Kp Frein CC	397
Kp Frein Rapide	401
Kp Limit Bus	376
Kp Limit Courant	430
Kp Max Rég Vit	646
Kp RCA Limit Bus	379
Kp Rég AxQ AP [755]	91
Kp Rég Bus	381
Kp Rég Crt BCV	96
Kp Rég Flux	105
Kp Rég Glis	102
Kp Rég Psn	839
Kp Rég Vites	645
Kp Rég Vites Alt	649
Kp Rég Vites DL	360
Kp RégF V ssCod	98
Kp RégVitVSC VHz	663
KpBusRTPertAlim	458
KpBusRTPertAlim	456
kW Nomin	22

Nom du paramètre	N° du paramètre
kWh consommé	14
Langue	302
Lim Vit Arr PàP	786
Lim Vit Avt PàP	785
Lim Vit Nég RégP	845
Lim Vit Pos RégP	844
LimBs Sor Anlg0 [753]	279
LimHt Sor Anlg0 [753]	278
Limit BoîteVites [753]	1181
Limit Couple Nég	671
Limit Couple Pos	670
Limit Courant 1	422
Limit Courant 2	423
Limit Crt Actif	424
Limit Déc MAr ED	199
Limit Déc MAv ED	197
Limit Fin MAr ED	198
Limit Fin MAv ED	196
Limit- I RégPsn	841
Limit Inf PID	1082
Limit Puiss Mot	427
Limit– Rég Vit	656
Limit RégCourant	425
Limit Sup PID	1081
Limit VitesNulle	525
Limit+ I RégPsn	840
Limit+ Rég Vit	655
Limite Bs MOP	562
Limite Hte MOP	561
Limite SurVites	524
LissVitess@ICM	621
Lmt FluxFreinage	389
Lmt Puiss Réact	426
Lmt Test Inertie	77
LmtBal AdaptGF	113
LmtCnvrg AdaptGF	116
Manuel Util	924
MarcheAr EnDig	165
MarcheAv EnDig	164
Masq Auto	325
Masq Cmd Manuel	326
Masq Logic	324
Masq Réf Manuel	327
MasqFiltrentrTOR [753]	222
Mde PertAlim A	450
Mde PertAlim B	453
Mde ReposRéveil	350
Mde SC Variat	420
Mém. Bus CC	12
Mes par Unité [755]	1215
Mnt PID ED	192
Mode Comp Couple	109
Mode CompInertie [755]	695
Mode DémarrLancé	356
Mode PàP	771

Nom du paramètre	N° du paramètre
Mode PsnCplVit A	309
Mode PsnCplVit B	310
Mode PsnCplVit C	311
Mode PsnCplVit D	312
Mode PsnCpVi Act	313
Mode Rég Bus A	372
Mode Rég Bus B	373
Mode Sens Rot	308
ModeArrêt A	370
ModeArrêt B	371
ModeCmde Moteur	35
ModObsAdaptInChg [755]	704
ModPosCam [755]	1391
Mult Réf Cple A	679
Mult Réf Cple B	684
Mult Réf PID	1071
Mult Réf Vites A	549
Mult Réf Vites B	554
Mult Ret PID	1078
Mult Rtr PsnChg	825
Mult Sortie PID	1080
MultPsn RBVE	816
MultRéfTensRégl [753]	1149
MWh consommé	13
NbH Serv LubMot	508
NbHServ LubMach	517
Nbre Arr Pompe [753]	1203
Nbre Course Jour [753]	1205
Nbre Pos Course [753]	1201
Nbre Redém Auto	348
NbrReposArrPompe [753]	1204
Niv Alarm Cple [753]	1171
Niv Alarm SC Mot	412
Niv Frein CC	394
Niv Pert Chrg	442
Niv PerteAlim A	451
Niv PerteAlim B	454
Niv PrtctSurCh 1	436
Niv PrtctSurCh 2	439
Niv RAZ SC Mot	415
Niv Rég Bus	375
Niv Repos	352
Niv Réveil	354
Niv SousTens	461
NivAct Mesure DL	364
NivAlarmDéftTer	467
NivAlertVie SR0 [753]	291
NivCnvrg AdaptGF	115
Niveau Accès	301
Niveau Arr Pompe [753]	1195
Niveau PertPhase	463
NivÉvén LubMach	518
NivÉvén PalMach	514
NivÉvén PalMot	505
NivÉvénLubMot	509

Nom du paramètre	N° du paramètre
NivÉvénmt VentDT	492
NivÉvénmt VentIn	499
NivIntervVie SR0 [753]	292
NivPertPhase Sor	445
NivRepArrPomp [753]	1207
Offset CodAlt AP [755]	82
Offset CodPri AP [755]	81
Offset Psn 1	821
Offset Psn 2	823
OffsetPosPosCam [755]	1394
Ohms Ext FD	383
Options Cmde Vit	635
Pas 1 à 16 Accél [755]	1232 à 1382
Pas 1 à 16 Action [755]	1238 à 1388
Pas 1 à 16 Batch [755]	1236 à 1386
Pas 1 à 16 Décél [755]	1233 à 1383
Pas 1 à 16 EnTOR [755]	1239 à 1389
Pas 1 à 16 Pause [755]	1235 à 1385
Pas 1 à 16 Suiv [755]	1237 à 1387
Pas 1 à 16 Type [755]	1230 à 1380
Pas 1 à 16 Valeur [755]	1234 à 1384
Pas 1 à 16 Vitesse [755]	1231 à 1381
Pas Couple	686
Pause Alarm Cple [753]	1170
Pause enPositPos	727
PCÉchlVitPosCam [755]	1402
Pct Couple Chut [753]	1200
Pct Couple Lev [753]	1199
Pct Cycle Couple [753]	1198
PctSeuilTensRégl [753]	1151
PertAlimED	188
PertAlimED ModB	187
Perte En Analog0 [753]	263
Pertes En Analog [753]	257
Plage MOP	560
PlageDév Vites [755]	1105
PlageVit Entier [755]	1106
Pôles Motr	31
Pos Cod Virtuel [755]	142
Pos ReposActuel	737
Pos ReposUtil	738
Position effect	836
Position Zéro	725
PPT Cod Virtuel [755]	141
Précharge ED	189
PréChrg Manuel	331
Préchrg PID	1085
Prédéf TensRégl1 [753]	1142
Prédéf TensRégl2 [753]	1143
Prédéf TensRégl3 [753]	1144
Prédéf TensRégl4 [753]	1145
Prédéf TensRégl5 [753]	1146
Prédéf TensRégl6 [753]	1147
Prédéf TensRégl7 [753]	1148
PredMaint Status	469
PredMaint Status RO [753]	285
Présél Cple RégV	652
Prof FltrRejPsn	831
PrtéXPosCam [755]	1396
PrtéYPosCam [755]	1398
PtConsig Couple [753]	1194
PtExt PosCamAux [755]	1439
PtExt PosCamPpal [755]	1405
PtX 0 à 15 PosCam Ppal [P755]	1407 à 1437
PtX 1 à 15 PosCam Aux [755]	1441 à 1469
PtY 0 à 15 PosCam Ppal [755]	1408 à 1438
PtY 1 à 15 PosCam Aux [755]	1442 à 1470
Puiss Sortie	9
PuissNom Moteur	30
Rac² En Analog [753]	256
Ramp RetrRepos	736
RampC TstOfst AP [755]	84
RampF TstOfst AP [755]	85
Ratio BoîteVites [753]	1183
Ratio Palier Tot [753]	1174
RAZ Comptrs	336
RAZ Mem Bus CC	464
RAZ PID ED	193
RAZ Pred Maint	472
Réa BoîteVites [753]	1184
Réa Moteur [753]	1178
RéaPompeCavProgr [753]	1180
Red div	790
Réf Bs Tens Régl [753]	1135
Réf Courant Flux	75
Réf Cple Limite	690
Réf Ht Tens Régl [753]	1134
Réf Ra Vitesse	596
Ref Rampe Ext [755]	700
Réf Sens Psnmt	767
Réf Vit Asservie	2
Réf Vit Différé [755]	139
Réf Vit Limitée	593
Réf Vites Final	597
RefACpleAnlgBas	678
RefACpleAnlgHaut	677
RefBCpleAnlgBas	683
RefBCpleAnlgHaut	682
RéfCple Filtré	689
RéfCple sélctnée	685
Référence MOP	558
Référence PàP	776
Référence Port 1	871
Référence Port 14	878
Référence Port 2	872
Référence Port 3	873
Référence Port 4	874
Référence Port 5	875
Référence Port 6	876
Référence Port13 [755]	877
RéfManAlt AnaBas	330
RéfManAlt AnaHte	329
RéfVit en Rmpe	594
RéfVit Filtrée	595
RéfVit sélctnée	592
Rég Frein Off 1	402
Rég Frein Off 2	403
RégBus ED Mode B	186
Régén Comp Cple	111
Régl Arr Pompe [753]	1188
Régl Ht Course [753]	1193
Règl Val SR0 [753]	231
Règl Val ST0 [753]	241
RéglAuto	70
RéglAuto Couple	71
Régulat PID	1066
Réslt RampDPI	881
Réslt RefDPI	880
RésultLog DPI	882
RésultLog Variat	879
Retour PàP	777
Retour PID	1077
Retour Vit Alt	130
Retour Vit Aux	134
Retour Vit Pri	127
Retr Bcle Ouv	137
Retr Crt Couple	5
Retr Crt Flux	6
Retr Simulatr	138
Retr Vit Actif	131
Retr Vit Mot	3
Rred Mul PaP	789
Rslt Réf Variat [753]	883
Rslt Rmpe Variat [753]	884
Rtr Position	847
RtrVites Filtrée	640
RUN ED	163
RVSCSeuilVitVHz	623
Saut P	1126
Saut Plge Vites	529
Saut Vites 1	526
Saut Vites 2	527
Saut Vites 3	528
SC Mot à MsTens	411
Sél %SeuilRéf A	608
Sél %SeuilRéf B	612
Sél Comp Vites	665
Sél Csgn Réf B	604
Sél EnDtctPic2 [755]	1042
Sél Fltr Sor Psn	832
Sél FltrRtr RégV	637
Sél Lmt Courant	421
Sél Niv Frein CC	393
Sél Offset Psn 1	820
Sél Offset Psn 2	822

Nom du paramètre	N° du paramètre
Sél PasDémar ED0 [755]	1222
Sél PasDémar ED1 [755]	1223
Sél PasDémar ED2 [755]	1224
Sél PasDémar ED3 [755]	1225
Sél PasDémar ED4 [755]	1226
Sél PertCpRtrPID	1076
Sél PertVtRtrPID	1075
Sél PointTest 1	970
Sél PointTest 2	974
Sél PointTest 3	978
Sél PointTest 4	982
Sél PsCpVi ED 0	181
Sél PsCpVi ED 1	182
Sél Réf Cple A	675
Sél Réf Cple B	680
Sél Réf Man Alt	328
Sél Réf Man ED	563
Sél Réf PàP	775
Sél Réf PID	1067
Sél Réf Psn PLL [755]	799
Sél Réf Vites A	545
Sél Réf Vites B	550
Sél Retour PID	1072
Sél Retr Pos Mot	135
Sél Retr Vit Alt	128
Sél Retr Vit Aux	132
Sél Retr Vit Pri	125
Sél Seuil Réf A	600
Sél Sortie PID	1079
Sél Tens Régl [753]	1133
Sél Vit Ext PLL [755]	796
Sél Vites ED 0	173
Sél Vites ED 1	174
Sél Vites ED 2	175
SélDtctPicPrédé1 [755]	1038
SélDtctPicPrédé2 [755]	1043
Sélec CtrlPosn 1 [755]	745
Sélec CtrlPosn 2 [755]	748
SélÉchelXPosCam [755]	1399
SélÉchlVitPosCam [755]	1401
SelecPos PosCam [755]	1392
Sélect Réf Posn	722
Sélect Réf Util	925
Sélect RéfPsn	765
Sélect RS0 [753]	230
Sélect Sor Anlg0 [753]	275
Sélect ST0 [753]	240
SélEn DtctPic1 [755]	1037
SélFltr Sor RégV	657
SélRéf RepRéveil	351
SélRetr Pos Chrg [755]	136
SélSeuilTensRgl [753]	1136
Sens Util	922
Setup MesCple [755]	1101
SeuilBsTensRégl [753]	1138
SeuilHtTensRégl [753]	1137
So DonnéeA1	905
So DonnéeA2	906
So DonnéeB1	907
So DonnéeB2	908
So DonnéeC1	909
So DonnéeC2	910
So DonnéeD1	911
So DonnéeD2	912
Sor Analog Abs [753]	271
Sor Anlg0 Bs [753]	281
Sor Anlg0 Ht [753]	280
Sor Cod PLL [755]	809
Sor CodAvcéePLL [755]	810
Sor Comp Inertie [755]	699
Sor Comp Vites	667
Sor DétectPic 1 [755]	1041
Sor DétectPic 2 [755]	1046
Sor NbTours PLL [755]	812
Sor RéfPsn RBVE	815
Sor Rég Vit	660
Sor Vit RégPsn	843
Sor VitAvcée PLL [755]	808
Sor Vites PLL [755]	807
SorPosPosCam [755]	1473
Sortie I RégPsn	842
Sortie PPT PLL [755]	811
SorVitPosCam [755]	1472
Source Réf Vites	930
Source Seuil Vit	617
Srce %SeuilRéf	616
Statut SR0 [753]	233
Statut ST0 [753]	243
Stock Cycle Pomp [753]	1192
TauxBal AdaptGF	114
Temp IGBT %	941
Temp IGBT °C	942
Temp Var °C	944
Temp Variat %	943
TempAmbPredMaint	470
Tempo CodVirtuel [755]	140
Tempo MssTen	346
Tempo PréChrg	322
Tempo Redém Auto	349
TempObsAdaptIC [755]	709
Temps RAZ SC Mot	416
Temps Sync [753]	1122
Tens Bus CC	11
Tens Coupure	62
Tens FCEM AP [755]	86
Tens Nom.	20
Tens RégIn AP [755]	87
Tens Régl Min [753]	1152
Tension IXd AP [755]	89
Tension IXq AP [755]	88
Tension Max	36
Tension Sortie	8
TensNom Moteur	25
TmpsRepos	353
Tolérance Flot [755]	1111
Tps Accél 1	535
Tps Accél 2	536
Tps Accél PàP	781
Tps Arr Pompe [753]	1197
Tps Décél 1	537
Tps Décél 2	538
Tps Décél PàP	782
Tps Décl SC Mtr	419
Tps Déclen Frein [755]	1107
Tps Dériv PID	1088
Tps Flot VitZéro [755]	1113
Tps Frein CC	395
Tps IntégPID	1087
Tps March Écoulé	15
Tps Pause CVLA	315
Tps Pert Chrg	443
Tps PertAlim A	452
Tps PertAlim B	455
Tps PrtctSurCh 1	437
Tps PrtctSurCh 2	440
Tps Recnction DL	363
Tps Rég Frein [755]	1108
Tps SR0 OFF [753]	235
Tps SR0 ON [753]	234
Tps ST0 OFF [753]	245
Tps ST0 ON [753]	244
TpsAccélTensRégl [753]	1140
TpsDéc TensRégl [753]	1141
TpsRéveil	355
TR/MN CodVirtPLL [755]	803
Type Chge SR0 [753]	286
Type En Analog [753]	255
Type Résist FD	382
Type Sor Analog [753]	270
TypesPosCamAux [755]	1440
TypesPosCamPpal [755]	1406
Unités Cvrtes [755]	1212
Unités Puiss Mot	29
Unités Vites	300
Utilisation Bus	42
Val %SeuilRéf A	609
Val %SeuilRéf B	613
Val Csgn Réf B	605
Val En Analog0 [753]	260
Val Seuil Réf A	601
Val Sor Anlg0 [753]	282
Val SR0 [753]	232
Val ST0 [753]	242
ValBrut EnAnlg0 [753]	264
ValF PointTest 1	971

Nom du paramètre	N° du paramètre
ValF PointTest 2	975
ValF PointTest 3	979
ValF PointTest 4	983
ValL PointTest 1	972
ValL PointTest 2	976
ValL PointTest 3	980
ValL PointTest 4	984
ValNomBoîteVites [753]	1182
Vie Ecoul PalMot	503
Vie Reste PalMot	504
Vie SR0 écoulée [753]	289
Vie SR0 Rest [753]	290
VieEcoul PalMach	512
VieEcoul VentDT	490
VieEcoul VentIn	497
VieRest PalMach	513
VieRestte VentDT	491
VieRestte VentIn	498
Vit McheAr PàP	783
Vit Offset Psn	824
Vites Adapt Cple	106
Vites Arr Max	521
Vites Arr Min	523
Vites Arr Pompe [753]	1196
Vites Avt Max	520
Vites Avt Min	522
Vites RetrRepos	735
Vites Tge Min [753]	1177
Vites Tige [753]	1165
Vites Tige Max [753]	1175
VitesPrédéf 1	571
VitesPrédéf 2	572
VitesPrédéf 3	573
VitesPrédéf 4	574
VitesPrédéf 5	575
VitesPrédéf 6	576
VitesPrédéf 7	577
VitNomMoteur	28
Watts Ext FD	384
WattsImp Ext FD	385
ZoneMorte PID	1083

Paramètres du module d'E/S

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Entrées TOR	1	**État En TOR** Etat d'entrée TOR Etat des entrées TOR.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Entrée5	Entrée4	Entrée3	Entrée2	Entrée1	Entrée0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrée non activée
1 = Entrée activée

GROUPES HOTES	Entrées TOR	2	**MasqFiltrentrTOR** Masque du filtre d'entrée TOR Filtre l'entrée TOR sélectionnée. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2263C-1R2T et 20-750-2262C-2R.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Entrée5	Entrée4	Entrée3	Entrée2	Entrée1	Entrée0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrée non filtrée
1 = Entrée filtrée

GROUPES HOTES	Entrées TOR	3	**Filt entr TOR** Filtre d'entrée TOR Définit le filtrage des entrées TOR. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2263C-1R2T et 20-750-2262C-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	mS 4 2/10	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties TOR	5	**État Sor TOR** Etat de sortie TOR Etat des sorties TOR.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Trans 1 (2)	Sor Trans 0 (1)	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sortie désactivée
1 = Sortie activée

(1) Bit 1 = « Sor Trans 0 » pour le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T
= « Sor Relais1 » pour les modules d'E/S 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 est utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T

		6	**Invers Sor TOR** Inversion de sortie TOR Inverse la sortie TOR sélectionnée.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Trans 1 (2)	Sor Trans 0 (1)	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sortie non inversée
1 = Sortie inversée

(1) Bit 1 = « Sor Trans 0 » pour le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T
= « Sor Relais1 » pour les modules d'E/S 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 est utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T

		7	**Consigne Sor TOR** Point de consigne de sortie TOR Relais de commande ou sorties à transistor lorsque choisi comme source. Peut être utilisé pour commande les sorties à partir d'un dispositif de communication utilisant DataLink.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Trans 1 (2)	Sor Trans 0 (1)	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sortie désactivée
1 = Sortie activée

(1) Bit 1 = « Sor Trans 0 » pour le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T
= « Sor Relais1 » pour les modules d'E/S 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 est utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T

		10	**Sélect SR0** Sélection de sortie à relais 0 Sélectionne la source qui alimente la sortie à relais. N'importe quel bit d'état de paramètre peut être utilisé comme source de sortie. Par exemple P935 [Etat Variat 1], bit 7 « Erreur ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 (Désactivé) 0.00/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		11	**Règl Val SR0** Sélection du niveau de sortie à relais 0 Sélectionne la source du niveau qui est comparé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		12	**Val SR0** Niveau de sortie à relais 0 Définit la valeur de comparaison de niveau.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties TOR	13	**Statut SR0** Etat de comparaison du niveau de sortie à relais 0 Etat de la comparaison de niveau, et source possible pour une sortie à relais ou à transistor. Sélection de sortie à relais X ou Sélection de sortie à transistor X doit avoir ce paramètre sélectionné pour alimenter la sortie. Peut être utilisé sans une sortie physique en tant qu'information d'état uniquement. Options: Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Sup. ou égal, Inf. à Par défaut: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie Bit 0 « Inf. à » – La source de niveau est inférieure à la valeur de niveau. Bit 1 « Sup. ou égal » – La source de niveau est supérieure à ou égale à la valeur de niveau.				
		14	**Tps SR0 ON** Temps d'activation de sortie à relais 0 Définit le « retard à l'activation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre l'apparition d'une condition et l'activation du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		15	**Tps SR0 OFF** Temps de désactivation de sortie à relais 0 Définit le « retard à la désactivation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre la disparition d'une condition et la désactivation du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		20	**Sélect RS1** Sélection de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Sélect ST0** Sélection de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Sélectionne la source qui alimente la sortie à relais ou à transistor. N'importe quel bit d'état de paramètre peut être utilisé comme source de sortie. Par exemple P935 [Etat Variat 1], bit 7 « Erreur ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/15999915	LE	Nombre entier 32 bits
		21	**Règl Val RS1** Sélection du niveau de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Règl Val ST0** Sélection du niveau de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Sélectionne la source du niveau qui est comparé.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		22	**Val RS1** Niveau de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Val ST0** Niveau de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Définit la valeur de comparaison de niveau.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real
		23	**Statut SR1** Etat de comparaison du niveau de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Statut ST0** Etat de comparaison du niveau de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Etat de la comparaison de niveau, et source possible pour une sortie à relais ou à transistor. Sélection de sortie à relais X ou Sélection de sortie à transistor X doit avoir ce paramètre sélectionné pour alimenter la sortie. Peut être utilisé sans une sortie physique en tant qu'information d'état uniquement. Options: Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Réservé, Sup. ou égal, Inf. à Par défaut: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie Bit 0 « Inf. à » – La source de niveau est inférieure à la valeur de niveau. Bit 1 « Sup. ou égal » – La source de niveau est supérieure à ou égale à la valeur de niveau.				

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties TOR	**24**	**Tps SR1 ON** Temps d'activation de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Tps ST0 ON** Temps d'activation de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Définit le « retard à l'activation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre l'apparition d'une condition et l'activation du relais ou du transistor.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		25	**Tps SR1 OFF** Temps de désactivation de sortie à relais 1 – Module d'E/S 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R installé. **Tps ST0 OFF** Temps de désactivation de sortie à transistor 0 – Module d'E/S 20-750-2263C-1R2T installé. Définit le « retard à la désactivation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre la disparition d'une condition et la désactivation du relais ou du transistor.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		30	**Sélect ST1** Sélection de sortie à transistor 1 Sélectionne la source qui alimente la sortie à transistor. N'importe quel bit d'état de paramètre peut être utilisé comme source de sortie. Par exemple P935 [Etat Variat 1], bit 7 « Erreur ». **Important :** utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		31	**Règl Val ST1** Sélection du niveau de sortie à transistor 1 Sélectionne la source du niveau qui est comparé. **Important :** utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 (désactivé) 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
		32	**Val ST1** Niveau de sortie à transistor 1 Définit la valeur de comparaison de niveau. **Important :** utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 –/+1000000.0	LE	Real
		33	**Statut ST1** Etat de comparaison du niveau de sortie à transistor 1 Etat de la comparaison de niveau, et source possible pour une sortie à transistor. Sélection de sortie à transistor X doit avoir ce paramètre sélectionné pour alimenter la sortie. Peut être utilisé sans une sortie physique en tant qu'information d'état uniquement.				
		34	**Tps ST1 ON** Temps d'activation de sortie à transistor 1 Définit le « retard à l'activation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre l'apparition d'une condition et l'activation du transistor. **Important :** utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real
		35	**Tps ST1 OFF** Temps de désactivation de sortie à transistor 1 Définit le « retard à la désactivation » pour les sorties TOR. Cela correspond au laps de temps entre la disparition d'une condition et la désactivation du transistor. **Important :** utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0.0 0.0/600.0	LE	Real

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sup. ou égal	Inf. à
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Inf. à » – La source de niveau est inférieure à la valeur de niveau.

Bit 1 « Sup. ou égal » – La source de niveau est supérieure à ou égale à la valeur de niveau.

Important : utilisé uniquement par le module d'E/S 20-750-2263C-1R2T.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	CTP moteur	40	**Config CTP** Configuration du coefficient de température positive Définit l'action qui est exécutée lorsque le CTP n'est pas correct. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un défaut Arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut Arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un défaut Arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits
		41	**État CTP** Etat du coefficient de température positive Etat du coefficient de température positive. Bit 0 « CTP Ok » – Le CTP est correct. Bit 1 « CTP CrtCi » – Le CTP est en court-circuit. Bit 2 « Sur-Temp » – Le CTP indique une surchauffe.				
		42	**Val Brute CTP** Valeur brute de coefficient de température positive Affiche la valeur du coefficient de température positive.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0 0/10	LS	Real

Options	Réservé 15	Réservé 14	Réservé 13	Réservé 12	Réservé 11	Réservé 10	Réservé 9	Réservé 8	Réservé 7	Réservé 6	Réservé 5	Réservé 4	Réservé 3	Sur-Temp 2	CTP CrtCi 1	CTP Ok 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Entrées Analog	45	**Type En Analog** Type d'entrée analogique Etat du mode d'entrée analogique défini par les cavaliers d'option.				
		46	**Rac² En Analog** Racine carrée d'entrée analogique Active/désactive la fonction de racine carrée pour chaque entrée.				

Options	Réservé 15	Réservé 14	Réservé 13	Réservé 12	Réservé 11	Réservé 10	Réservé 9	Réservé 8	Réservé 7	Réservé 6	Réservé 5	Réservé 4	Réservé 3	Réservé 2	Analog 1 1	Analog 0 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Mode tension
1 = Mode intensité

Options	Réservé 15	Réservé 14	Réservé 13	Réservé 12	Réservé 11	Réservé 10	Réservé 9	Réservé 8	Réservé 7	Réservé 6	Réservé 5	Réservé 4	Réservé 3	Réservé 2	Analog 1 1	Analog 0 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Racine carrée désactivée
1 = Racine carrée activée

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Entrées Analog	47	**Pertes En Analog** Etat de perte d'entrée analogique Etat de la perte d'entrée analogique. Bit 0 « Pert » – Indique la perte d'une ou des deux entrées.				
		50	**Val En Analog0** Valeur d'entrée analogique 0 Valeur de l'entrée analogique après les actions de filtrage, de racine carrée et de perte.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		51	**En Anlg0Ht** Entrée analogique 0 haut Définit la valeur d'entrée la plus élevée du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		52	**En Anlg0Bs** Entrée analogique 0 bas Définit la valeur d'entrée la plus basse du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		53	**Perte En Analog0** Action sur perte d'entrée analogique 0 Sélectionne l'action effectuée par le variateur lorsqu'une perte du signal analogique est détectée. La perte du signal est définie comme un signal analogique inférieur à 1 V ou 2 mA. L'événement de perte du signal se termine et le fonctionnement normal reprend lorsque le niveau du signal d'entrée est supérieur ou égal à 1,5 V ou 3 mA. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un défaut Arrêt libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut Arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un défaut Arrêt en limite d'intensité se produit. « Verr Entr » (6) – Maintien la dernière entrée à sa dernière valeur. « Règl Entr Bs » (7) – Définit l'entrée selon P52 [En Anlg0Bs] « Règl Entr Ht » (8) – Définit l'entrée selon P51 [En Anlg0Ht]	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC » 6 = « Verr Entr » 7 = « Règl Entr Bs » 8 = « Règl Entr Ht »	LE	Nombre entier 32 bits

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pert 1	Pert 0	Pert
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Perte non présente
1 = Perte présente

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Entrées Analog	54	**ValBrut EnAnlg0** Valeur brute d'entrée analogique 0 Valeur brute d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		55	**FiltrGn En Anlg0** Gain du filtre d'entrée analogique 0 Définit le gain du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+5.00	LE	Real
		56	**FiltrBP En Anlg0** Bande passante du filtre d'entrée analogique 0 Définit la bande passante du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 0.0/500.0	LE	Real
		60	**Val En Analog1** Valeur d'entrée analogique 1 Valeur de l'entrée analogique après les actions de filtrage, de racine carrée et de perte.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		61	**En Anlg1Ht** Entrée analogique 1 haut Définit la valeur d'entrée la plus élevée du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		62	**En Anlg1Bs** Entrée analogique 1 bas Définit la valeur d'entrée la plus basse du bloc de mise à l'échelle d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		63	**Perte En Analog1** Action sur perte d'entrée analogique 1 Sélectionne l'action effectuée par le variateur lorsqu'une perte du signal analogique est détectée. La perte du signal est définie comme un signal analogique inférieur à 1 V ou 2 mA. L'événement de perte du signal se termine et le fonctionnement normal reprend lorsque le niveau du signal d'entrée est supérieur ou égal à 1,5 V ou 3 mA. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un défaut Arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut Arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un défaut Arrêt en limite d'intensité se produit. « Verr Entr » (6) – Maintien la dernière entrée à sa dernière valeur. « Règl Entr Bs » (7) – Définit l'entrée selon P62 [En Anlg1Bs] « Règl Entr Ht » (8) – Définit l'entrée selon P61 [En Anlg1Ht]	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Ignore » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC » 6 = « Verr Entr » 7 = « Règl Entr Bs » 8 = « Règl Entr Ht »	LE	Nombre entier 32 bits
		64	**ValBrut EnAnlg1** Valeur brute d'entrée analogique 1 Valeur brute d'entrée analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real
		65	**FiltrGn En Anlg1** Gain du filtre d'entrée analogique 1 Définit le gain du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1.00 –/+5.00	LE	Real
		66	**FiltrBP En Anlg1** Bande passante du filtre d'entrée analogique 1 Définit la bande passante du filtre d'entrée analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0 0.0/500.0	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties Analog	70	**Type Sor Analog** Type de sortie analogique Sélectionne le mode de sortie analogique pour chaque sortie analogique. Options : Réservé (15 à 2), Analog 1, Analog 0 Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit : 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Mode tension 1 = Mode intensité				
		71	**Sor Analog Abs** Sortie analogique absolue Sélectionne si la valeur avec signe ou la valeur absolue d'un paramètre est utilisée avant d'être mise à l'échelle pour commander la sortie analogique. Options : Réservé (15 à 2), Analog 1, Analog 0 Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 Bit : 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie				
		75	**Sélect Sor Anlg0** Sélection de sortie analogique 0 Sélectionne la source pour la sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		76	**Cons Sor Anlg0** Consigne de sortie analogique 0 Source possible pour une sortie analogique. Peut être utilisé pour commander une sortie analogique à partir d'un dispositif de communication utilisant DataLink. Pas affecté par la mise à l'échelle de sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0 –10/20	LE	Real
		77	**Dnée Sor Anlg0** Données de sortie analogique 0 Affiche la valeur de la source sélectionnée par P75 [Sélect Sor Anlg0].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+100000	LS	Real
		78	**LimHt Sor Anlg0** Limite haute de sortie analogique 0 Définit la valeur supérieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		79	**LimBs Sor Anlg0** Limite basse de sortie analogique 0 Définit la valeur inférieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		80	**Sor Anlg0 Ht** Sortie analogique 0 haut Définit la valeur supérieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		81	**Sor Anlg0 Bs** Sortie analogique 0 bas Définit la valeur inférieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son minimum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		82	**Val Sor Anlg0** Valeur de sortie analogique 0 Affiche la valeur de la sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties Analog	85	**Sélect Sor Anlg1** Sélection de sortie analogique 1 Sélectionne la source pour la sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		86	**Cons Sor Anlg1** Consigne de sortie analogique 1 Source possible pour une sortie analogique. Peut être utilisé pour commander une sortie analogique à partir d'un dispositif de communication utilisant DataLink. Pas affecté par la mise à l'échelle de sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	V c.a. 0 –10/20	LE	Real
		87	**Dnée Sor Anlg1** Données de sortie analogique 1 Affiche la valeur de la source sélectionnée par P85 [Sélect Sor Anlg1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+100000	LS	Real
		88	**LimHt Sor Anlg1** Limite haute de sortie analogique 1 Définit la valeur supérieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		89	**LimBs Sor Anlg1** Limite basse de sortie analogique 1 Définit la valeur inférieure pour la plage de données de l'échelle de sortie analogique.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 –/+214748000	LE	Real
		90	**Sor Anlg1 Ht** Sortie analogique 1 haut Définit la valeur supérieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son maximum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		91	**Sor Anlg1 Bs** Sortie analogique 1 bas Définit la valeur inférieure pour la sortie analogique lorsque la valeur des données est à son minimum.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 0.000 Volts 0.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LE	Real
		92	**Val Sor Anlg1** Valeur de sortie analogique 1 Affiche la valeur de la sortie analogique.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Volts mA 10.000 Volts 20.000 mA –/+10.000 Volts 0.000/20.000 mA	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Predictive Main	99	**PredMaint Status** Etat de la maintenance prédictive Etat de la maintenance prédictive du relais.				

Options

	Maître	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sor Relais0 (1)	Sor Relais0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

(1) Bit 1 = « Sor Relais0 » pour les modules d'E/S 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R

	100	**Type Chge SR0** Type de charge de sortie à relais 0 Définit le type de charge qui est appliquée au relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir la durée de vie du relais.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « CC Inductif » 0 = « CC Résistif » 1 = « CC Inductif » 2 = « CA Résistif » 3 = « CA Inductif »	LE	Nombre entier 32 bits
	101	**Crt Chge SR0** Courant de charge de sortie à relais 0 Courant de charge qui est appliquée aux contacts du relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir approximativement la durée de vie du relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A 2.000 0.000/2.000	LE	Real
	102	**DuréeVie SR0** Durée de vie totale de la sortie à relais 0 Total des cycles de fonctionnement du relais selon le type de charge et l'ampérage programmés.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
	103	**Vie SR0 écoulée** Durée de vie écoulée de la sortie à relais 0 Total non réinitialisable des cycles accumulés pour le relais.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
	104	**Vie SR0 Rest** Durée de vie restante de la sortie à relais 0 Différence entre la durée de vie totale et la durée de vie écoulée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 –/+2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
	105	**NivAlertVie SR0** Niveau d'événement de vie de sortie à relais 0 Définit le pourcentage de cycle de fonctionnement du relais avant qu'une action ne soit exécutée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real
	106	**NivIntervVie SR0** Action sur événement de vie de sortie à relais 0 Définit l'action qui est exécutée lorsque le pourcentage de cycles de fonctionnement du relais a été atteint. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un défaut Arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut Arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un défaut Arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Alarm » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Predictive Main	110	**Type Chge SR1** Type de charge de sortie à relais 1 Définit le type de charge qui est appliquée au relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir la durée de vie du relais. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « CC Inductif » 0 = « CC Résistif » 1 = « CC Inductif » 2 = « CA Résistif » 3 = « CA Inductif »	LE	Nombre entier 32 bits
		111	**Crt Chge SR1** Courant de charge de sortie à relais 1 Courant de charge qui est appliquée aux contacts du relais. Doit être correctement défini pour que la fonction de maintenance prédictive puisse prévoir approximativement la durée de vie du relais. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	A 2.000 0.000/2.000	LE	Real
		112	**DuréeVie SR1** Durée de vie totale de la sortie à relais 1 Total des cycles de fonctionnement du relais selon le type de charge et l'ampérage programmés. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		113	**VieSR1 écoulée** Durée de vie écoulée de la sortie à relais 1 Total non réinitialisable des cycles accumulés pour le relais. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 0/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		114	**Vie SR1 Rest** Durée de vie restante de la sortie à relais 1 Différence entre la durée de vie totale et la durée de vie écoulée. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cycle 0 –/+2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		115	**NivAlertVie SR1** Niveau d'événement de vie de sortie à relais 1 Définit le pourcentage de cycle de fonctionnement du relais avant qu'une action ne soit exécutée. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 80.000 0.000/100.000	LE	Real
		116	**NivInterVVie SR1** Action sur événement de vie de sortie à relais 1 Définit l'action qui est exécutée lorsque le pourcentage de cycles de fonctionnement du relais a été atteint. **Important :** utilisé uniquement par les modules d'E/S versions 20-750-2262C-2R et 20-750-2262D-2R. « Ignorer » (0) – Aucune action exécutée. « Alarm » (1) – Une alarme se produit. « Err min. » (2) – Un défaut mineur se produit si activé, autrement un arrêt en roue libre se produit. « Err Arr RLib » (3) – Un défaut Arrêt en roue libre se produit. « Err Arr Prog » (4) – Un défaut Arrêt progressif se produit. « Err ArrêtLC » (5) – Un défaut Arrêt en limite d'intensité se produit.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Alarm » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib » 4 = « Err Arr Prog » 5 = « Err ArrêtLC »	LE	Nombre entier 32 bits

Paramètres du module de surveillance de la vitesse de sécurité

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sécurité	1	**Mot de passe** Mot de passe pour la fonction de verrouillage et de déverrouillage.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	– 0/4,294,967,295	LS	Real
		5	**État Verrouillé** Commande pour verrouiller et déverrouiller la configuration de l'option de sécurité.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Déverrouillé » 0 = « Déverrouillé » 1 = « Verrouillé »	LE	Real
		6	**Mode Fonctionmt** Commande pour mettre le système en mode Programmation ou Exécution.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Programme » 0 = « Programme » 1 = « Exécution » 2 = « Err Config »	LE	Real
		7	**Param. par défaut** Réinitialise l'option de sécurité aux valeurs par défaut.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Pas d'action » 0 = « Pas d'action » 1 = « ValParDéfaut » (réinitialisation aux valeurs par défaut)	LE	Real
		10	**ID Signature** Identifiant de la configuration de sécurité.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	– 0/4,294,967,295	LS	Real
		13	**NouveauMotPasse** Mot de passe de configuration à 32 bits.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	– 0/4,294,967,295	LE	Real
		17	**Cde MotDePasse** Sauvegarde de la commande du nouveau mot de passe.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Pas d'action » 0 = « Pas d'action » 1 = « ModifMotPas » (changement de mot de passe) 2 = « RéinitMotPas » (réinitialisation du mot de passe)	LE	Real
		18	**Code de sécurité** Utilisé pour la commande de réinitialisation du mot de passe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	– 0/65,535	LS	Real
		19	**MotPassFabricant** Mot de passe du fabricant pour la commande de réinitialisation du mot de passe.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	– 0/65,535	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Général	20	**ConfigEnCascade** Définit si l'option de sécurité pour la surveillance de la vitesse est une unité unique ou si elle occupe une première position, un positon médiane ou une dernière position dans un système en cascade à plusieurs axe. « Unique » (0) – Système à une unité unique. « 1er Multi » (1) – Première unité d'un système en cascade. « Milieu Multi » (2) – Unité médiane d'un système en cascade. « DernierMulti » (3) – Dernière unité d'un système en cascade.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Unique » 0 = « Unique » 1 = « 1er Multi » 2 = « Milieu Multi » 3 = « DernierMulti »	LE	Real
		21	**Mde Sécrté** Définit le mode de fonctionnement principal des fonctions de sécurité pour la surveillance de la vitesse. « ArrêtSécuris » (1) – Arrêt sécurisé maître. « ArSécSurvPte » (2) – Arrêt sécurisé maître avec surveillance de porte. « Vit Limitée » (3) – Vitesse limitée de sécurité maître. « VitLimCtlPte » (4) – Vitesse limitée de sécurité maître avec surveillance de porte. « VitLim PHM » (5) – Vitesse limitée de sécurité maître avec commande d'interrupteur de validation. « VitLimCP/PHM » (6) – Vitesse limitée de sécurité maître avec surveillance de porte et commande d'interrupteur de validation. « ÉtatVitLim » (7) – Etat de la vitesse limitée de sécurité maître. « ArrSécEsclav » (8) – Arrêt de sécurité esclave. « VitesLimEscl » (9) – Vitesse limitée de sécurité esclave. « ÉtatVitEscl » (10) – Etat de la vitesse limitée de sécurité esclave.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « ArrêtSécuris » 0 = « Désactvé » 1 = « ArrêtSécuris » 2 = « ArSécSurvPte » 3 = « Vit Limitée » 4 = « VitLimCtlPte » 5 = « VitLim PHM » 6 = « VitLimCP/PHM » 7 = « ÉtatVitLim » 8 = « ArrSécEsclav » 9 = « VitesLimEscl » 10 = « ÉtatVitEscl »	LE	Real
		22	**Type Réinitial.** Définit le type de réinitialisation utilisé par l'option de sécurité.	Valeur/Défaut : Options :	2 = « Surveillé » 0 = « Automatique » 1 = « Manuel » 2 = « Surveillé » (surveillance manuelle)	LE	Real
		24	**Réponse Survit** Configuration de la fréquence d'échantillonnage pour l'interface de retour.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « 42 ms » 0 = « 42 ms » 1 = « 48 ms » 2 = « 60 ms » 3 = « 84 ms » 4 = « 132 ms » 5 = « 228 ms » 6 = « 420 ms »	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour	27	**Mode Codeur** Sélectionne le nombre de dispositifs de retour et le type de vérification des divergences. « CodeurUnique » (0) – 1 codeur. « SurvV/P Dble » (1) – 2 codeurs avec vérification des divergences de vitesse et de position. « SurvVit Dble » (2) – 2 codeurs avec vérification des divergences de vitesse. « Surv PosDble » (3) – 2 codeurs avec vérification des divergences de position.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « CodeurUnique » 0 = « CodeurUnique » 1 = « SurvV/P Dble » 2 = « SurvV/P Dble » 3 = « Surv PosDble »	LE	Real
		28	**Type Codeur1** Sélectionne le type de retour pour l'option de sécurité 1.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « TTL » 0 = « Sinus/Cosinus » 1 = « TTL » (incrémental)	LE	Real
		29	**Unités Codeur1** Sélectionne le retour rotatif ou linéaire pour l'option de sécurité 1.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Tours » 0 = « Tours » (rotatif) 1 = « mm » (linéaire)	LE	Real
		30	**PolaritéCodeur1** Définit la polarité du sens de rotation pour le codeur 1.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Normale » 0 = « Normale » (identique au codeur) 1 = « Inverse »	LE	Real
		31	**Résolut.Codeur1** Comptage/tour. 1…65,535 impulsions/tour ou impulsions/mm selon la configuration rotative ou linéaire définie par P29 [Unités Codeur1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1024 1/65,535	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour	32	**SurvTensCodeur1** Tension du codeur 1 à surveiller.	Valeur/Défaut : Options :	0 = Tension non surveillée 0 = Tension non surveillée 5 = 5 V +/–5 % 9 = 7…12 V 12 = 12 V +/–5 % 24 = 24 V – 10 %…24 V +5 %	LE	Real
		33	**VitSort Codeur1** Affiche la vitesse de sortie du codeur 1. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Min./Max. :	tr/min mm/s –214,748,364.8/214,748,364.7 tr/min –214,748,364.8/214,748,364.7 mm/s	LS	Real
		34	**Unités Codeur2** Sélectionne le retour rotatif ou linéaire pour l'option de sécurité 2.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Tours » 0 = « Tours » (rotatif) 1 = « mm » (linéaire)	LE	Real
		35	**PolaritéCodeur2** Définit la polarité du sens de rotation pour le codeur 2.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Normale » 0 = « Normale » (identique au codeur) 1 = « Inverse »	LE	Real
		36	**Fbk 2 Resolution** Comptage/tour. 0…65,535 impulsions/tour ou impulsions/mm selon la configuration rotative ou linéaire définie par P34 [Unités Codeur2].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 1/65,535	LS	Real
		37	**SurvTensCodeur2** Tension du codeur 2 à surveiller.	Valeur/Défaut : Options :	0 = Tension non surveillée 0 = Tension non surveillée 5 = 5 V +/–5 % 9 = 7…12 V 12 = 12 V +/–5 % 24 = 24 V – 10 %…24 V +5 %	LE	Real
		38	**VitSort Codeur2** Affiche la vitesse de sortie du codeur 2. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P34 [Unités Codeur2].	Unités : Min./Max. :	tr/min mm/s –214,748,364.8/214,748,364.7 tr/min –214,748,364.8/214,748,364.7 mm/s	LS	Real
		39	**RatioVitCodeur** Définit le rapport entre la vitesse attendu du codeur 2 divisée par la vitesse attendu du codeur 1. Le rapport basé sur la configuration rotative ou linéaire est défini par P29 [Unités Codeur1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.0000 0.0001/10,000.0	LE	Real
		40	**TolérVitesCodeur** Différence de vitesse acceptable entre P33 [VitSort Codeur1] et P38 [VitSort Codeur2]. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Min./Max. :	tr/min mm/s 0/6553.5 tr/min 0/6553.5 mm/s	LE	Real
		41	**TolérPositCodeur** Différence acceptable entre le codeur 1 et le codeur 2. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Deg mm 0 0/65,535 deg 0/65,535 mm	LE	Real
		42	**SurveillanceSens** Définit le sens de rotation autorisé si la surveillance du sens de sécurité et activée. « Tjrs Positif » (1) – Toujours positif. « Tjrs Négatif » (2) – Toujours négatif. « Pos dans VLS » (3) – Positif pendant la surveillance de vitesse limitée de sécurité. « Nég dans VLS » (4) – Négatif pendant la surveillance de vitesse limitée de sécurité.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désactvé » 0 = « Désactvé » 1 = « Tjrs Positif » 2 = « Tjrs Négatif » 3 = « Pos dans VLS » 4 = « Nég dans VLS »	LE	Real
		43	**Tolérance Sens** Limite de position en unités codeur tolérée dans le mauvais sens lorsque la surveillance du sens de rotation de sécurité est active. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Deg mm 10 0/65,535 deg 0/65,535 mm	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Arrêt	44	**EntrArrSécurité** Configuration pour l'entrée d'arrêt de sécurité (Ent_AS). « 2 N.F. » (1) – Equivalent voie double. « 2 N.F. 3s » (2) – Equivalent voie double 3 s. « 1 NF + 1 NO » (3) – Complémentaire voie double. « 1 NF + 1 NO 3s » (4) – Complémentaire voie double 3 s. « 2 OSSD » (5) – Equivalent voie double AS. « 1 N.F. » (6) – Equivalent voie simple.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « 2 N.F. » 0 = « NonUtlsé » 1 = « 2 N.F. » 2 = « 2 N.F. 3s » 3 = « 1 NF + 1 NO » 4 = « 1NF + 1NO 3s » 5 = « 2 OSSD » 6 = « 1 N.F. »	LE	Real
		45	**TypeArrSécurité** Sélection du type d'arrêt de fonctionnement sécurisé. Définit le type d'arrêt de sécurité qui est exécuté si la fonction d'arrêt de sécurité est initiée par une condition de type arrêt. « Couple OFF » (0) – Arrêt du couple sécurisé avec vérification d'immobilisation. « CoCpleOffSsCtr » (3) – Arrêt du couple sécurisé sans vérification d'immobilisation.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Couple OFF » 0 = « Couple OFF » 1 = « Arrêt séc 1 » 2 = « Arrêt séc 2 » 3 = « CpleOffSsCtr »	LE	Real
		46	**TempoSurvArrêt** Définit le délai de surveillance entre la requête et le temps d'arrêt maximum lorsque la requête d'arrêt sécurisé 1 ou l'arrêt sécurisé 2 est initié par une transition M/A d'entrée Ent_AS. Si le type d'arrêt de sécurité est Arrêt sécurité du couple avec ou sans vérification de vitesse d'immobilisation, le délai de surveillance d'arrêt doit être 0 ou un défaut de configuration non valable se produit.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0 0/6553.5	LE	Real
		47	**TempsArrêtMax** Définit le délai d'arrêt maximum qui est utilisé lorsque la fonction d'arrêt de sécurité est initiée par une condition de type arrêt.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0 0/6553.5	LE	Real
		48	**VitesseImmobilis** Définit la limite de vitesse utilisée pour déclarer que le mouvement s'est arrêté. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min mm/s 0.001 0.001/ 65.535 tr/min 000/ 65.535 mm/s	LE	Real
		49	**PositionImmobil** Définit la plage des limites de position en degrés ou mm de codeur 1 qui seront tolérées après la détection d'une condition d'arrêt de sécurité. Degrés (360° = 1 tour) ou mm, selon la configuration rotative ou linéaire définie par P29 [Unités Coderu1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Deg mm 10 0/65,535 deg 0/65.535 mm	LE	Real
		50	**VitesseRéfDécél** Détermine la vitesse de décélération à surveiller pour l'arrêt de sécurité 1 ou l'arrêt de sécurité 2. Les unités sont basées sur la configuration rotative ou linéaire définie dans la configuration du retour codeur 1, P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min mm/s 0 0/65,535 tr/min 0/65,535 mm/s	LE	Real
		51	**TolérDécélArrêt** Tolérance acceptable de dépassement supérieur de la vitesse de décélération définie par le paramètre VitesseRéfDécél.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0 0/100	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Vitesse limitée	**52**	**EntrVitLimitée** Configuration pour l'entrée de vitesse limitée de sécurité (Ent_VLS). « 2 N.F. » (1) – Equivalent voie double. « 2 N.F. 3s » (2) – Equivalent voie double 3 s. « 1 NF + 1 NO » (3) – Complémentaire voie double. « 1 NF + 1 NO 3s » (4) – Complémentaire voie double 3 s. « 2 OSSD » (5) – Equivalent voie double AS. « 1 N.F. » (6) – Equivalent voie simple.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « NonUtlsé » 0 = « NonUtlsé » 1 = « 2 N.F. » 2 = « 2 N.F. 3s » 3 = « 1 NF + 1 NO » 4 = « 1NF + 1NO 3s » 5 = « 2 OSSD » 6 = « 1 N.F. »	LE	Real
		53	**TempSurvVitLim** Définit le délai de surveillance de la vitesse limitée de sécurité entre la transition M/A de l'entrée Ent_VLS et l'initiation de la vitesse limitée de sécurité (VLS) ou la surveillance de la vitesse maximum de sécurité (VMS).	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 0 0/6553.5	LE	Real
		54	**EntrPoigHomMort** Configuration de l'entrée de poignée homme mort (Ent_PHM). « 2 N.F. » (1) – Equivalent voie double. « 2 N.F. 3s » (2) – Equivalent voie double 3 s. « 1 NF + 1 NO » (3) – Complémentaire voie double. « 1 NF + 1 NO 3s » (4) – Complémentaire voie double 3 s. « 2 OSSD » (5) – Equivalent voie double AS. « 1 N.F. » (6) – Equivalent voie simple.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « NonUtlsé » 0 = « NonUtlsé » 1 = « 2 N.F. » 2 = « 2 N.F. 3s » 3 = « 1 NF + 1 NO » 4 = « 1NF + 1NO 3s » 5 = « 2 OSSD » 6 = « 1 N.F. »	LE	Real
		55	**LimVitesSécurité** Définit la limite de vitesse qui est surveillée en mode Vitesse limitée de sécurité (VLS). Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min mm/s 0 0/6553.5 tr/min 0/6553.5 mm/s	LE	Real
		56	**Hystérésis Vites** Fournit l'hystérésis pour la sortie Sort_VLS lorsque la surveillance de la vitesse limitée de sécurité est active.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	% 0 0/100	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Commande porte	57	**TypeSortiePorte** Définit l'état verrouillé et déverrouillé de la sortie de contrôle de la porte (Sort_CP). Lorsque le type de sortie de porte est égal au déverrouillage par mise sous tension, la sortie Sorti_CP est OFF en état verrouillé et ON en état déverrouillé. Lorsque le type de sortie de porte est égal au verrouillage par mise sous tension, la sortie Sort_CP est ON en état verrouillé et OFF en état déverrouillé. La première unité et l'unité du milieu d'un système à plusieurs axes doivent être configurées en cascade (2).	Valeur/Défaut : Options :	0 = « DéverMiseS/T » 0 = « DéverMiseS/T » 1 = « VerrMiseS/T » 2 = « 2 Voies PNP »	LE	Real
		58	**EntréeSurvPorte** Configuration de l'entrée de surveillance de porte (Ent_SP). « 2 N.F. » (1) – Equivalent voie double. « 2 N.F. 3s » (2) – Equivalent voie double 3 s. « 1 NF + 1 NO » (3) – Complémentaire voie double. « 1 NF + 1 NO 3s » (4) – Complémentaire voie double 3 s. « 2 OSSD » (5) – Equivalent voie double AS. « 1 N.F. » (6) – Equivalent voie simple.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « NonUtlsé » 0 = « NonUtlsé » 1 = « 2 N.F. » 2 = « 2 N.F. 3s » 3 = « 1 NF + 1 NO » 4 = « 1NF + 1NO 3s » 5 = « 2 OSSD » 6 = « 1 N.F. »	LE	Real
		59	**ActivSurvVerrou** La surveillance de verrouillage ne peut être activée que lorsque l'option de sécurité pour la surveillance de la vitesse est une unité simple ou la première unité d'un système à plusieurs axes (ConfigEnCascade est égal à 0 ou 3).	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Real
		60	**EntrSurvVerrou** Configuration de l'entrée de surveillance de verrouillage (Ent_SV). « 2 N.F. » (1) – Equivalent voie double. « 2 N.F. 3s » (2) – Equivalent voie double 3 s. « 1 NF + 1 NO » (3) – Complémentaire voie double. « 1 NF + 1 NO 3s » (4) – Complémentaire voie double 3 s. « 2 OSSD » (5) – Equivalent voie double AS. « 1 N.F. » (6) – Equivalent voie simple.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « NonUtlsé » 0 = « NonUtlsé » 1 = « 2 N.F. » 2 = « 2 N.F. 3s » 3 = « 1 NF + 1 NO » 4 = « 1NF + 1NO 3s » 5 = « 2 OSSD » 6 = « 1 N.F. »	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Vitesse max	61	**ActivVitesseMax** Active la surveillance de la vitesse maximale de sécurité.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Real
		62	**VitesMaxSécurité** Définit la limite de vitesse maximale qui est tolérée si la surveillance de la vitesse maximale de sécurité est activée.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	tr/min mm/s 0 0/65,535 tr/min 0/65,535 mm/s	LE	Real
		63	**TypArrVitesMax** Définit le type d'arrêt de sécurité qui est initié en cas de défaut de VMS. « Couple OFF » (0) – Arrêt du couple sécurisé avec vérification d'immobilisation. « TypArrêtSéc » (1) – Arrêt du couple sécurisé sans vérification d'immobilisation.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Couple OFF » 0 = « Couple OFF » 1 = « TypArrêtSéc »	LE	Real
		64	**ActivAccélMax** Active la surveillance de l'accélération maximale de sécurité.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Désact » 0 = « Désact » 1 = « Activé »	LE	Real
		65	**LimAccélSécurité** Définit la limite d'accélération maximale de sécurité, selon le codeur 1, pour laquelle le système est surveillé. Les unités basées sur la configuration rotative ou linéaire sont définies par P29 [Unités Codeur1].	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Tour/s^2 mm/s^2 0 0/65,535 tour/s^2 0/65,535 mm/s^2	LE	Real
		66	**TypArrAccélMax** Définit le type d'arrêt de sécurité qui est initié en cas de défaut d'accélération. « Couple OFF » (0) – Arrêt du couple sécurisé avec vérification d'immobilisation. « TypArrêtSéc » (1) – Arrêt du couple sécurisé sans vérification d'immobilisation.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Couple OFF » 0 = « Couple OFF » 1 = « TypArrêtSéc »	LE	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Défauts	67	**Etat Défaut** Etat de défaut Défauts codés sur bit.			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	DftTensCodr2	DftTensCodr1	DéftSurv PHM	Déft Ent PHM	DéftSurvVerr	DftEnSurvVer	DfSorCdePte	DéftSurvPrte	DfEntSurvPte	Défaut Sens	Défaut Accél	DéfVitMaxSéc	DéfVitLimSéc	DfSorVitLimS	DéfEnVitLimS	MvntAprèsArr	DfVitesArrêt	Défaut Décél	DéfSorArrSéc	DéfEntArrSéc	PosCodrDble	VitesCodDble	Déft Codeur2	Déft Codeur1	RéinitDémarr	DéftSortieMP	ConfigNonVal	Erreur Proc	Déft Combiné
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 « Déft Combiné » – Etat de défaut combiné.
Bit 1 « Erreur Proc » – Réservé pour erreur processeur.
Bit 2 « ConfigNonVal » – Défaut de configuration non valable.
Bit 3 « DéftSortieMP » – Défaut de sortie MP.
Bit 4 « RéinitDémarr » – Réinitialisation active sur défaut de M/T.
Bit 5 « Déft Codeur1 » – Défaut de codeur 1.
Bit 6 « Déft Codeur2 » – Défaut de codeur 2.
Bit 7 « VitesCodDble » – Défaut de vitesse de codeur double.
Bit 8 « PosCodrDble » – Défaut de position de codeur double.
Bit 9 « DéfEntArrSéc » – Défaut d'entrée d'arrêt de sécurité (Ent_AS).
Bit 10 « DéfSorArrSéc » – Défaut de sortie d'arrêt de sécurité (Sort_AS).
Bit 11 « Défaut Décél » – Défaut de décélération.
Bit 12 « DfVitesArrêt » – Défaut de vitesse d'arrêt.
Bit 13 « MvntAprèsArr » – Défaut d'arrêt après mouvement.
Bit 14 « DéfEnVitLimS » – Défaut Ent_VLS.
Bit 15 « DfSorVitLimS » – Défaut Sort_VLS.
Bit 16 « DéfVitLimSéc » – Défaut Vitesse_VLS.
Bit 17 « DéfVitMaxSéc » – Défaut Vitesse_VMS.
Bit 18 « Défaut Accél » – Défaut d'accélération.
Bit 19 « Défaut Sens » – Défaut de sens de rotation.
Bit 20 « DfEntSurvPte » – Défaut Ent_SP.
Bit 21 « DéftSurvPrte » – Défaut de surveillance de porte.
Bit 22 « DfSorCdePte » – Défaut Sort_CP.
Bit 23 « DftEnSurvVer » – Défaut Ent_SV.
Bit 24 « DéftSurvVerr » – Défaut de surveillance de verrouillage.
Bit 25 « Déft Ent PHM » – Défaut Ent_PHM.
Bit 26 « DéftSurv PHM » – Défaut de surveillance de poignée homme mort.
Bit 27 « DftTensCodr1 » – Défaut de tension du codeur 1.
Bit 28 « DftTensCodr2 » – Défaut de tension du codeur 2.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs	Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Défauts	68	**État Protection** Etat de la protection			

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Atte Supp AS	Atte Cyc AS	AttenteRéin	EntréeRéinit	PoigHomMort	Entrée PHM	EntrSurvVerr	Surv Porte	EntrSurvPte	SortCdePte	VerrCdePorte	SurvSensSéc	AccélMaxSéc	VitesMaxSéc	SorVitLimSéc	VitLimSéc	ReqVitLimséc	EntVitLimSéc	SortArrêtSéc	Arrêt ArrSéc	DécélArrSéc	Arrêt Séc	ReqArrêtSéc	EntrArrêtSéc	Sortie MP	VerrouConfig	État OK
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 « État OK » – 0 = Défaut ; 1 = OK.
Bit 1 « VerrouConfig » – Verrou_Configuration : 0 = Déverrouillé ; 1 = Verrouillé
Bit 2 « Sortie MP » – Valeur_Sortie_MP : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 3 « EntrArrêtSéc » – Valeur_Ent_AS : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 4 « ReqArrêtSéc » – Etat_Requête_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 5 « Arrêt Séc » – Exécution_Ent_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 6 « DécélArrSéc » – Etat_Décélération_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 7 « Arrêt ArrSéc » – Etat_Arrêt_Axe_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 8 « SortArrêtSéc » – Valeur_Sortie_AS : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 9 « EntVitLimSéc » – Valeur_Ent_VLS : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 10 « ReqVitLimséc » – Etat_Requête_VLS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 11 « VitLimSéc… » – Exécution_Ent_VLS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 12 « SorVitLimSéc » – Valeur_Sortie_VLS : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 13 « VitesMaxSéc » – Exécution_Ent_VMS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 14 « AccélMaxSéc » – Exécution_Ent_AMS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 15 « SurvSensSéc » – Exécution_Ent_SSS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 16 « VerrCdePorte » – Etat_Verrou_CP: 0 = Verrouillé ; 1 = Déverrouillé.
Bit 17 « SortCdePte » – Valeur_Sortie_CP : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 18 « EntrSurvPte » – Valeur_Ent_SP : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 19 « Surv Porte » – Exécution_Ent_SP : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 20 « EntrSurvVerr » – Valeur_Ent_SV : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 21 « Entrée PHM » – Valeur_Ent_PHM : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 22 « PoigHomMort » – Exécution_Ent_PHM : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 23 « EntréeRéinit » – Valeur_Ent_Réinitialisation : 0 = Off ; 1 = On.
Bit 24 « AttenteRéin » – Attente_Réinitialisation_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 25 « Atte Cyc AS » – Attente_Cycle_Ent_AS : 0 = Inactif ; 1 = Actif.
Bit 26 « Atte Supp AS » – Attente_Suppression_Requête_Arrêt : 0 = Inactif ; 1 = Actif.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs																												Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Défauts	69	**État des E/S** Indique l'état actuel des E/S utilisées pour les diagnostics. **Important :** lorsque l'option de sécurité n'est pas en mode Exécution, ce paramètre n'est pas mis à jour.																														

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	SortVoie1 MP	SortVoie0 MP	Cmde Arrêt	Commande VLS	Réservé	EntréeRéinit	EntrVoie1 CV	EntrVoie0 CV	SortVoie1 CP	SortVoie0 CP	EntVoie1 CP	EntVoie0 CP	EntVoie1 PHM	EntVoie0 PHM	SorVoie1 VLS	SorVoie0 VLS	EntVoie1 VLS	EntVoie0 VLS	SoVoie1ArSéc	SoVoie0ArSéc	EnVoie1ArSéc	EnVoie0ArSéc
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Ouvert
1 = Fermé

Bit 0 « EnVoie0ArSéc » – Etat AS_ent_voie_0.
Bit 1 « EnVoie1ArSéc » – Etat AS_ent_voie_1.
Bit 2 « SoVoie0ArSéc » – Etat AS_sort_voie_0.
Bit 3 « SoVoie1ArSéc » – Etat AS_sort_voie_1.
Bit 4 « EntVoie0 VLS » – Etat VLS_ent_voie_0.
Bit 5 « EntVoie1 VLS » – Etat VLS_ent_voie_1.
Bit 6 « SorVoie0 VLS » – Etat VLS_sort_voie_0.
Bit 7 « SorVoie1 VLS » – Etat VLS_sort_voie_1.
Bit 8 « EntVoie0 PHM » – Etat PHM_ent_voie_0.
Bit 9 « EntVoie1 PHM » – Etat PHM_ent_voie_1.
Bit 10 « EntVoie0 CP » – Etat CP_ent_voie_0.
Bit 11 « EntVoie1 CP » – Etat CP_ent_voie_1.
Bit 12 « SorVoie0 CP » – Etat CP_sort_voie_0.
Bit 13 « SorVoie1 CP » – Etat CP_sort_voie_1.
Bit 14 « EntVoie1 CV » – Etat CV_ent_voie_0.
Bit 15 « EntVoie1 CV » – Etat CV_ent_voie_1.
Bit 16 « EntréeRéinit » – Etat Ent_Réinitialisation.
Bit 17 « Réservé »
Bit 18 « Commande VLS – Etat Commande_VLS
Bit 19 « Cmde Arrêt » – Etat Commande_Arrêt.
Bit 20 « SortVoie0 MP » – Etat MP_sort_voie_0.
Bit 21 « SortVoie1 MP » – Etat MP_sort_voie_1.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Défauts	70	**CodeDéfautConfig** Code de défaut de configuration. 0 = Aucun défaut. 1 = Mot de passe requis (MotPasRequis) 2 = Valeur de P21 [Mde Sécrté] non autorisée en fonction de la valeur de P20 [ConfigEnCascade]. 3 = Valeur de P57 [TypeSortiePorte] non autorisée en fonction de la valeur de P20 [ConfigEnCascade]. 4 = Valeur de P46 [TempoSurvArrêt] non autorisée en fonction de la valeur de P45 [TypeArrSécurité]. 5 = Valeur de P50 [VitesseRéfDécél] non autorisée en fonction de la valeur de P31 [Résolut.Codeur1]. 6 = Valeur de P48 [VitesseImmobilis] non autorisée en fonction de la valeur de P20 [ConfigEnCascade]. 7 = Valeur de P53 [TempSurvVitLim] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 8 = Valeur de P55 [LimVitesSécurité] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté] et de P31 [Résolut.Codeur1]. 9 = Valeur de P56 [Hystérésis Vites] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 10 = Valeur de P62 [VitesMaxSécurité] non autorisée en fonction de la valeur de P31 [Résolut.Codeur1]. 11 = Valeur de P42 [SurveillanceSens] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 12 = Valeur de P59 [ActivSurvVerrou] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 13 = Valeur de P36 [Résolut.Codeur2] non autorisée en fonction de la valeur de P27 [Mode Codeur]. 14 = Valeur de P35 [PolaritéCodeur2] non autorisée en fonction de la valeur de P27 [Mode Codeur]. 15 = Valeur de P39 [RatioVitCodeur] non autorisée en fonction de la valeur de P27 [Mode Codeur]. 16 = Valeur de P41 [TolérVitesCodeur] non autorisée en fonction de la valeur de P27 [Mode Codeur]. 17 = Valeur de P40 [TolérVitesCodeur] non autorisée en fonction de la valeur de P27 [Mode Codeur]. 18 = Valeur de P44 [EntrArrSécurité] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 19 = Valeur de P52 [EntrVitLimitée] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 20 = Valeur de P58 [EntréeSurvPorte] non autorisée en fonction de la valeur de P20 [ConfigEnCascade] et P21 [Mde Sécrté]. 21 = Valeur de P54 [EntrPoigHomMort] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté]. 22 = Valeur de P60 [EntrSurvVerrou] non autorisée en fonction de la valeur de P21 [Mde Sécrté] et P59 [ActivSurvVerrou]. 23 = Valeur de P20 [ConfigEnCascade] non autorisée. 24 = Valeur de P22 [Type Réinitial.] non autorisée. 25 = Réservé 26 = Valeur de P45 [TypeArrSécurité] non autorisée. 27 = Valeur de P51 [TolérDécélArrêt] non autorisée. 28 = Valeur de P27 [Mode Codeur] non autorisée. 29 = Valeur de P28 [Type Codeur1] non autorisée. 30 = Valeur de P31 [Résolut.Coderu1] non autorisée. 31 = Valeur de P32 [SurvTensCodeur1] non autorisée. 32 = Valeur de P37 [SurvTensCodeur2] non autorisée. 33 = Valeur de P24 [Réponse Survit] non autorisée. 34 = Réservé 36 = Erreur inconnue (Err inconnue).	Valeur/Défaut : Options :		LE	Real
		72	**Mod Sor Arrêt** Définit si la sortie Sort_AS a passé le test par impulsion. Si le test par impulsion est désactivé pour n'importe quelle sortie, la catégorie SIL et la classification PL sont réduites pour tout le système de sécurité PowerFlex.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Test Impul » 0 = « Test Impul » 1 = « 0 Test Impul »	LE	Real
		73	**Mod Sor VitLim** Définit si la sortie Sort_VLS a passé le test par impulsion. Si le test par impulsion est désactivé pour n'importe quelle sortie, la catégorie SIL et la classification PL sont réduites pour tout le système de sécurité PowerFlex.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Test Impul » 0 = « Test Impul » 1 = « 0 Test Impul »	LE	Real
		74	**Mod Sor Porte** Définit si la sortie Sort_CP a passé le test par impulsion. Si le test par impulsion est désactivé pour n'importe quelle sortie, la catégorie SIL et la classification PL sont réduites pour tout le système de sécurité PowerFlex.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Test Impul » 0 = « Test Impul » 1 = « 0 Test Impul »	LE	Real

Paramètres du module codeur incrémental simple

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		1	**Cnfg Codeur** Configuration du codeur Configure le sens de rotation, la méthode de calcul de la vitesse, le type de signal et les voies active du codeur.				
		2	**Codeur PPR** Impulsions par tour du codeur Configure le module codeur pour les impulsions par tour (lignes codeur) du codeur A Quad B.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1024 2/20000	LE	Real
		3	**Cnfg Perte Rtr** Configuration de la perte de retour Configure la façon dont le variateur réagit à une condition d'état d'erreur pour le retour.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Real
		4	**Retour Codeur** Retour codeur Affiche la valeur du retour de position du codeur. Ceci doit être utilisé comme source pour la sélection de retour de la commande principale (port 0).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+2147483647	LS	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sens Rot.	Simple	Inv En Home	Mode EDGE	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Act Voie Z » – Configure la voie Z pour qu'elle soit utilisée et surveillée pour détecter la perte de phase. Une valeur de 0 = la voie Z est ignorée.

Bit 1 « CanalA seul » – Configure le module pour qu'il utilise uniquement la voie A et qu'il ignore la voie B. Dans ce mode, le sens de rotation ne peut pas être déterminé et le compteur de position additionne en permanence.

Bit 2 « Mode EDGE » – Configure le module pour qu'il utilise les données temporelles de front AB pour le calcul de la vitesse plutôt que la valeur cumulée de comptage.

Bit 3 « Inv En Home » – Configure l'entrée de prise d'origine à inverser. 1 = Inversée, 0 = Pas inversée.

Bit 4 « Simple » – Configuration pour un codeur A Quad B ayant des signaux en mode commun. Dans ce mode, la détection de perte de phase est désactivée. 0 = Différentiel, 1 = Mode commun.

Bit 5 « Sens Rot. » – Inverse le comptage croissant/décroissant de position associé à un sens de rotation en interne. 1 = Inversion, 0 = Pas d'inversion.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		5	**État Codeur** Etat du codeur Informations d'état pour le module Codeur incrémental.				

Options	Sens Rot.	Évén MrqHome	MrqHome Armé	Évén EnHome	EnHome Armée	EntréeHome	Inv En Home	Marq Événmt	Pas EntréeZ	EntréeZ	Pas EntréeB	EntréeB	Pas EntréeA	EntréeA	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Cfg Codeur].

Bit 1 « CanalA seul » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Cfg Codeur].

Bit 2 « EntréeA » – Etat du signal d'entrée A du codeur.

Bit 3 « Pas EntréeA » – Etat du signal d'entrée Non A du codeur.

Bit 4 « EntréeB » – Etat du signal d'entrée B du codeur.

Bit 5 « Pas EntréeB » – Etat du signal d'entrée Non B du codeur.

Bit 6 « EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Z du codeur.

Bit 7 « Pas EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Non Z du codeur.

Bit 8 « Marq Événmt » – Lorsque la voie Z (impulsion marqueur) est utilisée, indique qu'une impulsion de marqueur a été détectée. Effacé automatiquement dans le sous-programme de prise d'origine ou en raison de l'effacement des défauts du codeur.

Bit 9 « Inv En Home » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Cfg Codeur]. Lorsqu'il est activé, le signal d'entrée de prise d'origine est inversé.

Bit 10 « EntréeHome » – Etat actif du signal d'entrée de prise d'origine. Ce bit d'état est inversé si le bit « Inv En Home » est activé.

Bit 11 « EnHome Armée » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de la transition suivante de l'entrée de prise d'origine.

Bit 12 « Évén EnHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une transition de l'entrée de prise d'origine.

Bit 13 « MrqHome Armé » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de l'impulsion de marqueur (voie Z) suivante.

Bit 14 « Évén MrqHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une impulsion de marqueur (voie Z).

Bit 15 « Sens Rot. » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Cfg Codeur].

		6	**État Erreur** Etat d'erreur Informations d'état qui entraînent une condition de perte de retour.														

Options	PerteComm SI	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	PerteQuad	PertePhase	Fil Débr.
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Fil Débr. » – Indique qu'un signal d'entrée (A, B ou Z) est dans le même état que son complément (Non A, Non B, Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée. -- voir [Cfg Codeur].

Bit 1 « PertePhase » – Indique que plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) se sont produits sur une période de 8 ms. Les mêmes restrictions s'appliquent au bit 0 de [Cfg Codeur].

Bit 2 « PerteQuad » – Les événements de perte de quadrature se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les deux voies A et B du codeur. Indique que plus de 10 événements de perte de quadrature sont détectés sur une période de 10 ms. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas « CanalA seul » dans [Cfg Codeur]).

Bit 15 « PerteComm SI » – Indique une perte de communication entre la carte de contrôle principale et le module codeur via le bus intermodules de l'interface série.

		7	**Cmpt Perte Phase** Compteur de perte de phase Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de phase du module codeur. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de phase.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/127	LS	Real
		8	**Cmpt Perte Quad** Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de quadrature du module codeur. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de quadrature.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/15	LS	Real

Paramètres du module codeur incrémental double

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Codeur 0	1	**Config Codeur0** Configuration du codeur 0 Configure le sens de rotation, la méthode de calcul de la vitesse, le type de signal et les voies active du codeur 0 (codeur principal).				
		2	**Codeur PPR 0** Impulsions par tour du codeur 0 Configure l'entrée principale du module codeur (codeur 0) pour les impulsions par tour (lignes codeur) du codeur A Quad B.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1024 2/20000	LE	Real
		3	**CnfgPertRtr Cod0** Configuration de la perte de retour du codeur 0 Configure la façon dont le variateur réagit à une condition d'état d'erreur pour le codeur 0 (codeur principal).	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Real
		4	**Retour Codeur0** Retour du codeur 0 Affiche la valeur du retour de position du codeur 0 (codeur principal). Ceci doit être utilisé comme source pour la sélection de retour de la commande principale (port 0).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+2147483647	LS	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sens Rot.	Simple	Réservé	Mode EDGE	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Act Voie Z » – Configure la voie Z pour qu'elle soit utilisée et surveillée pour détecter la perte de phase. Une valeur de 0 = la voie Z est ignorée.

Bit 1 « CanalA seul » – Configure le module pour qu'il utilise uniquement la voie A et qu'il ignore la voie B. Dans ce mode, le sens de rotation ne peut pas être déterminé et le compteur de position additionne en permanence.

Bit 2 « Mode EDGE » – Configure le module pour qu'il utilise les données temporelles de front AB pour le calcul de la vitesse plutôt que la valeur cumulée de comptage.

Bit 4 « Simple » – Configuration pour un codeur A Quad B ayant des signaux en mode commun. Dans ce mode, la détection de perte de phase est désactivée. 0 = Différentiel, 1 = Mode commun.

Bit 5 « Sens Rot. » – Inverse le comptage croissant/décroissant de position associé à un sens de rotation en interne. 1 = Inversion, 0 = Pas d'inversion.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Codeur 0	5	**État Codeur 0** Etat du codeur 0 Informations sur l'état du codeur 0.				

Options	Sens Rot.	Évén MrqHome	MrqHome Armé	Évén EnHome	EnHome Armée	EntréeHome	Inv En Home	Marq Événmt	Pas EntréeZ	EntréeZ	Pas EntréeB	EntréeB	Pas EntréeA	EntréeA	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur0].

Bit 1 « CanalA seul » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur0].

Bit 2 « EntréeA » – Etat du signal d'entrée A du codeur.

Bit 3 « Pas EntréeA » – Etat du signal d'entrée Non A du codeur.

Bit 4 « EntréeB » – Etat du signal d'entrée B du codeur.

Bit 5 « Pas EntréeB » – Etat du signal d'entrée Non B du codeur.

Bit 6 « EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Z du codeur.

Bit 7 « Pas EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Non Z du codeur.

Bit 8 « Marq Événmt » – Lorsque la voie Z (impulsion marqueur) est utilisée, indique qu'une impulsion de marqueur a été détectée. Effacé automatiquement dans le sous-programme de prise d'origine ou en raison de l'effacement des défauts du codeur.

Bit 9 « Inv En Home » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur0]. Lorsqu'il est activé, le signal d'entrée de prise d'origine est inversé.

Bit 10 « EntréeHome » – Etat actif du signal d'entrée de prise d'origine. Ce bit d'état est inversé si le bit « Inv En Home » est activé.

Bit 11 « EnHome Armée » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de la transition suivante de l'entrée de prise d'origine.

Bit 12 « Évén EnHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une transition de l'entrée de prise d'origine.

Bit 13 « MrqHome Armé » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de l'impulsion de marqueur (voie Z) suivante.

Bit 14 « Évén MrqHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une impulsion de marqueur (voie Z).

Bit 15 « Sens Rot. » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur0].

		6	**État Err Cod0** Etat d'erreur du codeur 0 Informations d'état qui entraînent une condition de perte de retour pour le codeur 0.				

Options	PerteComm SI	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	PerteQuad	PertePhase	Fil Débr.
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Fil Débr. » – Indique qu'un signal d'entrée (A, B ou Z) est dans le même état que son complément (Non A, Non B, Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée.

Bit 1 « PertePhase » – Indique que plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) se sont produits sur une période de 8 ms. Les mêmes restrictions s'appliquent au bit 0 « Val Can Z » de [Config Codeur0].

Bit 2 « PerteQuad » – Les événements de perte de quadrature se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les deux voies A et B du codeur. Indique que plus de 10 événements de perte de quadrature sont détectées sur une période de 10 ms. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas « CanalA seul » dans [Config Codeur0]).

Bit 15 « PerteComm SI » – Indique une perte de communication entre la carte de contrôle principale et le module codeur via le bus intermodules de l'interface série.

		7	**Cnt PertPh Cod0** Compteur de perte de phase du codeur 0 Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de phase du codeur 0. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de phase.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/127	LS	Real
		8	**Cnt PertQua Cod0** Compteur de perte de quadrature du codeur 0 Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de quadrature du codeur 0. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de quadrature.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/15	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Codeur 1	11	**Config Codeur1** Configuration du codeur 1 Configure le sens de rotation, la méthode de calcul de la vitesse, le type de signal et les voies active du codeur 1 (codeur secondaire).				
		12	**Codeur PPR 1** Impulsions par tour du codeur 1 Configure l'entrée secondaire du module codeur (codeur 1) pour les impulsions par tour (lignes codeur) du codeur A Quad B.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1024 2/20000	LE	Real
		13	**CnfgPertRtr Cod1** Perte de retour du codeur 1 Configure la façon dont le variateur réagit à une condition d'état d'erreur pour le codeur 1 (codeur secondaire).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Real
		14	**Retour Codeur1** Retour codeur 1 Affiche la valeur du retour de position du codeur 1 (codeur secondaire). Ceci doit être utilisé comme source pour la sélection de retour de la commande principale (port 0).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+2147483647	LS	Real

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sens Rot.	Simple	Réservé	Mode EDGE	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Act Voie Z » – Configure la voie Z pour qu'elle soit utilisée et surveillée pour détecter la perte de phase. Une valeur de 0 = la voie Z est ignorée.

Bit 1 « CanalA seul » – Configure le module pour qu'il utilise uniquement la voie A et qu'il ignore la voie B. Dans ce mode, le sens de rotation ne peut pas être déterminé et le compteur de position additionne en permanence.

Bit 2 « Mode EDGE » – Configure le module pour qu'il utilise les données temporelles de front AB pour le calcul de la vitesse plutôt que la valeur cumulée de comptage.

Bit 4 « Simple » – Configuration pour un codeur A Quad B ayant des signaux en mode commun. Dans ce mode, la détection de perte de phase est désactivée. 0 = Différentiel, 1 = Mode commun.

Bit 5 « Sens Rot. » – Inverse le comptage croissant/décroissant de position associé à un sens de rotation en interne. 1 = Inversion, 0 = Pas d'inversion.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Codeur 1	15	**État Codeur 1** Etat Codeur 1 Informations sur l'état du codeur 1.				

Options	Sens Rot.	Évén MrqHome	MrqHome Armé	Évén EnHome	EnHome Armée	EntréeHome	Inv En Home	Marq Événmt	Pas EntréeZ	EntréeZ	Pas EntréeB	EntréeB	Pas EntréeA	EntréeA	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur1].
Bit 1 « CanalA seul » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur1].
Bit 2 « EntréeA » – Etat du signal d'entrée A du codeur.
Bit 3 « Pas EntréeA » – Etat du signal d'entrée Non A du codeur.
Bit 4 « EntréeB » – Etat du signal d'entrée B du codeur.
Bit 5 « Pas EntréeB » – Etat du signal d'entrée Non B du codeur.
Bit 6 « EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Z du codeur.
Bit 7 « Pas EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Non Z du codeur.
Bit 8 « Marq Événmt » – Lorsque la voie Z (impulsion marqueur) est utilisée, indique qu'une impulsion de marqueur a été détectée. Effacé automatiquement dans le sous-programme de prise d'origine ou en raison de l'effacement des défauts du codeur.
Bit 9 « Inv En Home » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur1]. Lorsqu'il est activé, le signal d'entrée de prise d'origine est inversé.
Bit 10 « EntréeHome » – Etat actif du signal d'entrée de prise d'origine. Ce bit d'état est inversé si le bit « Inv En Home » est activé.
Bit 11 « EnHome Armée » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de la transition suivante de l'entrée de prise d'origine.
Bit 12 « Évén EnHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une transition de l'entrée de prise d'origine.
Bit 13 « MrqHome Armé » – Indique que le programme de prise d'origine est configuré pour verrouiller la position du codeur lors de l'impulsion de marqueur (voie Z) suivante.
Bit 14 « Évén MrqHome » – Indique que le programme de prise d'origine a verrouillé la position du codeur en réponse à une impulsion de marqueur (voie Z).
Bit 15 « Sens Rot. » – Etat du bit correspondant dans le paramètre [Config Codeur1].

		16	**État Err Cod1** Etat d'erreur du codeur 1 Informations d'état qui entraînent une condition de perte de retour pour le codeur 1.														

Options	PerteComm SI	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	PerteQuad	PertePhase	Fil Débr.
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Fil Débr. » – Indique qu'un signal d'entrée (A, B ou Z) est dans le même état que son complément (Non A, Non B, Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée.
Bit 1 « PertePhase » – Indique que plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) se sont produits sur une période de 8 ms. Les mêmes restrictions s'appliquent au bit 0 de [Config Codeur1].
Bit 2 « PerteQuad » – Les événements de perte de quadrature se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les deux voies A et B du codeur. Indique que plus de 10 événements de perte de quadrature sont détectées sur une période de 10 ms. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas « CanalA seul » dans [Config Codeur1]).
Bit 15 « PerteComm SI » – Indique une perte de communication entre la carte de contrôle principale et le module codeur via le bus intermodules de l'interface série.

		17	**Nb PertePh Cod1** Compteur de perte de phase du codeur 1 Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de phase du codeur 1. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de phase.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/127	LS	Real
		18	**Nb PerteQua Cod1** Compteur de perte de quadrature du codeur 1 Affiche la valeur active du registre matériel du compteur de perte de quadrature du codeur 1. Les valeurs dans ce registre qui se sont accumulées pendant 8 ms sont utilisées pour détecter les erreurs de perte de quadrature.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/15	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Cfg Homing	20	**Cfg Homing** Configuration de prise d'origine Configure les options de la fonction de prise d'origine. Commun aux deux codeurs.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Inv En Home
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Non inversé
1 = Inversé

Bit 0 « Inv En Home » – Inverse le signal d'entrée de prise d'origine.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Statut Module	21	**État Module** Etat du Module Informations sur l'état du module codeur (communes aux deux codeurs).				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Sécu HteTens	Mde Sécrté
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Désactivé
1 = Activé

Bit 0 « Mde Sécrté » – Indique que le micro-interrupteur sur le module codeur double est configuré pour placer ses signaux de retour sur le bus intermodules SI pour qu'ils soient utilisés par le module de surveillance de la vitesse de sécurité. Si plusieurs modules codeurs doubles sont présents, un seul codeur double peut être configuré pour le mode Sécurité. 0 = Mode Sécurité désactivé. 1 = Mode Sécurité activé.

Bit 1 « Sécu HteTens » – Indique l'état (configuré par le cavalier sur le module) du mode de tension de retour de sécurité. 0 = mode de retour de sécurité 5 V, 1 = mode de retour de sécurité 12 V.

Paramètres du module de retour universel

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Module	1	**État Module** Etat du Module Affiche les informations sur les erreurs et les alarmes du module de l'option de retour.				

Options	MsgDPI Prêt	Sécur Secd	Sécur Prim	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Initialisat.	Cnflt Rt0Rt1	Réservé	Réservé	CflctSécur	CflctSorCod	Réservé	Réservé	ErrFirmware	Err Mater.	Réservé	Confg Alarme	Alarme Rtr1	Alarme Rtr0	Réservé	Err Système	Err Retour1	Err Retour0	Réservé	Alarme Type2	Alarme Type1	Err Module
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Faux
1 = Vrai

Bit 0 « Err Module » – Indique que le module de retour présente une erreur. Ce bit est activé si au moins l'un des bits « Err Retour0 », « Err Retour1 » ou « Err Système » est activé.

Bit 1 « Alarme Type1 » – Indique qu'une une alarme de type 1 est active sur le module de retour. Bits 8…10 indiquent quel type d'alarme est active.

Bit 2 « Alarme Type2 » – Indique qu'une une alarme de type 2 est active sur le module de retour. Bits 20 et 21 indiquent quel type d'alarme est active.

Bit 4 « Err Retour0 » – Indique que le module de retour 0 présente une erreur. Ce bit est activé si un bit d'erreur de Retour 0 dans P10 [État Rtr 0] est activé. Si ce bit est activé, le bit « Err Module » est également activé.

Bit 5 « Err Retour1 » – Indique que Retour 1 présente une erreur. Ce bit est activé si un bit d'erreur de Retour 1 dans P10 [État Rtr 1] est activé. Si ce bit est activé, le bit « Err Module » est également activé.

Bit 6 « Err Système » – Indique qu'il existe une erreur indépendante du retour sur le module de retour. Bits 12 et 13 indiquent le type de l'erreur système. Si ce bit est activé, le bit « Err Module » est également activé.

Bit 8 « Alarme Rtr0 » – Indique que le module de retour 0 présente une alarme. Ce bit est activé s'il existe une alarme dans le codeur de retour 0. Si ce bit est activé, le bit « Alarme Type1 » est également activé.

Bit 9 « Alarme Rtr1 » – Indique que le module de retour 1 présente une alarme. Ce bit est activé s'il existe une alarme dans le codeur de retour 1. Si ce bit est activé, le bit « Alarme Type1 » est également activé.

Bit 10 « Confg Alarme » – Indique qu'il existe une alarme indépendante du retour sur le module de retour. Bits 16 et 17 indiquent le type de configuration d'alarme. Si ce bit est activé, le bit 1 « Alarme Type1 » est également activé.

Bit 12 « Err Matériel » – Indique qu'il existe une erreur matérielle sur le module de retour. Si ce bit est activé, le bit 6 « Err Système » est également activé.

Bit 13 « Err Firmware » – Indique qu'il existe une erreur firmware sur le module de retour. Une erreur du firmware se produit si le matériel et le firmware chargé ne sont pas compatibles. Si ce bit est activé, le bit 6 « Err Système » est également activé.

Bit 16 « Cnflt SorCod » – S'il est activé, l'un des problèmes suivants est présent sur la sortie codeur

- La sélection dans le paramètre P80 [Sélect SorCod] n'est pas possible puisque les broches nécessaires sur le bornier sont déjà utilisées pour le module de retour 0 ou 1, selon P6 [Sél Source Rtr 0] et P36 [Sél Source Rtr 1].
- P80 est réglé sur « Sin Cos » et il n'y a pas de signal connecté aux broches 1-4 du bornier 1.
- P80 est réglé sur « Sin Cos », la valeur de [PPR Inc&SC Rtr X] n'est pas une puissance de deux, et le paramètre P84 n'est pas réglé sur 0 « 1 ImpulsionZ ». Ceci n'est pas autorisé.
- P80 est réglé sur « Canal X » ou « Canal Y » et il n'y a aucun codeur connecté sur cette voie.
- P80 est réglé sur « Canal X » ou « Canal Y » et il y a un codeur linéaire connecté sur cette voie. Si ce bit est activé, le bit 10 « Confg Alarme » est également activé.

Bit 17 « Cnflt Sécrté » – S'il est activé, les micro-interrupteurs de sécurité sont dans une position non valable. Si ce bit est activé, le bit 10 « Confg Alarme » est également activé.

Bit 20 « Cnflt Rt0Rt1 » – S'il est activé, la combinaison de la sélection de retour faite avec les paramètres P6 et P36 n'est pas valable, c.-à-d. que les deux modules de retour ont des signaux sinus-cosinus. (Il n'y a de la place que pour un jeu de signaux sinus-cosinus sur le bornier.) Si ce bit est activé, le bit 2 « Alarme Type2 » est également activé.

Bit 21 « Initialisat. » – Indique que le module de retour universel d'état de la machine est en mode d'initialisation. Cette alarme de type 2 permet de s'assurer que le moteur ne peut pas être démarré pendant l'initialisation. Si ce bit est activé, le bit « Alarme Type2 » est également activé.

Bit 29 « Sécur Prim » – Indique que le module de retour universel est utilisé comme module de sécurité principal.

Bit 30 « Sécur Secd » – Indique que le module de retour universel est utilisé comme module de sécurité secondaire.

Bit 31 « MsgDPI Prêt » – Ce bit indique à la carte de commande du module si le module de retour universel est prêt pour la communication DPI.

		2	**Réini Err Module** Réinitialisation d'erreur du module Sélectionne le type de réinitialisation du module.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Prêt » 0 = « Prêt » 1 = « Anl & IniRtr » 2 = « Annul Erreur » 3 = « Initlsr Rtr »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 0	5	**Position Rtr 0** Position de retour 0 Affiche la valeur de la position du dispositif de retour 0.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		6	**Sél Source Rtr 0** Sélection du dispositif de retour 0 Définit le type de codeur pour le dispositif de retour 0.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Aucn » 0 = « Aucn » 1 = « EnDat SC » 2 = « Hiperface SC » 3 = « BiSS SC » 4 = « SSI SC » 5 = « CaX EnDat FD » 6 = « CaY EnDat FD » 7 = « CaX BiSS FD » 8 = « CaY BiSS FD » 9 = « Réservé » 10 = « Réservé » 11 = « SinCos seul » 12 = « A B Z Incmtl » 13 = « SC Incmtl » 14 = « CaX LinTempo » 15 = « CaY LinTempo » 16 = « CaX LinStahl » 17 = « CaY LinStahl » 18 = « CanX LinSSI » 19 = « CanY LinSSI »	LE	Real
		7	**Id.Feedback 0** Identité du module de retour 0 Affiche le type de codeur utilisé pour le dispositif de retour 0, p. ex. MultiTours, codeur rotatif avec interface EnDat 2.1 incluant les signaux incrémentaux SIN/COS. Options : Réservé, Stahl, Temposonic, SSI, BiSS, Hiperface, EnDat2.2, EnDat2.1, Incrémental, Full Digital, Sin Cos, Résol +, MultiTours, Tour Simple, Lnéair, Rtatif Par défaut : 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit : 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Condition fausse 1 = Condition vraie Bit 0 « Rtatif » – Codeur rotatif. Bit 1 « Lnéair » – Codeur linéaire ; p. ex., Temposonic et Stahl. Bit 2 « Tour Simple » – Codeur absolu monotour. Bit 3 « MultiTours » – Codeur absolu multitours. Bit 4 « Résol + » – Codeur haute résolution. Ce bit est activé si la résolution est supérieure à 24 bits (codeurs entièrement numériques) ou si les impulsions par tour sont supérieures ou égales à 16384. Si ce bit est activé, le bit 1 « Résol 24bit » du paramètre [Confg Rtr 0] doit également être activé. Bit 5 « Sin Cos » – Codeur sinus-cosinus. Bit 6 « Full Digital » – Codeur entièrement numérique. Bit 7 « Incrémental » – Codeur A Quad B. Bit 8 « EnDat2.1 » – Commande Heidenhain EnDat 2.1 activée. Bit 9 « EnDat2.2 » – Commande Heidenhain EnDat 2.2 activée. Bit 10 « Hiperface » – Interface Hiperface. Bit 11 « BiSS » – Interface BiSS. Bit 12 « SSI » – Interface SSI. Bit 13 « Temposonic » – Codeur linéaire Temposonic. Bit 14 « Stahl » – Codeur linéaire Stahl.			

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 0	8	**Confg Rtr 0** Configuration du module de retour 0 Configure le sens de rotation, le format des données de position, ainsi que la vitesse de communication de l'interface de communication série pour le dispositif de retour 0.				
		9	**Cnfg Perte Rtr0** Configuration de la perte du module de retour 0 Configure la façon dont le variateur réagit à une condition d'état d'erreur sur le dispositif de retour 0.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Nombre entier 32 bits
		10	**État Rtr 0** Etat du module de retour 0 Indique les erreurs et les alarmes spécifiques de retour pour le dispositif de retour 0.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Quadrat SC	FD BasseVit	Résol 24bit	Sens Rot.
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Sens Rot. » – Inverse le sens de rotation en interne.

Bit 1 « Résol 24bit » – S'il est activé, le format des données de [Position Rtr 0] est réglé sur 8/24 (résolution de 8 bits, position de 24 bits sur un tour). Autrement, le format des données est réglé sur 12/20. Il n'est utile d'activer ce bit que si le bit « Résol + » du paramètre [Id.Feedback 0] est activé.

Bit 2 « FD BasseVit » – Réduit la vitesse de communication par rapport au réglage par défaut pour le codeur connecté avec une voie de communication série.

Bit 3 « Quadrat SC » – Réservé à une utilisation future.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Alarme Cod	Réservé	Enc N-Comp	PertePhase	PerteQuad	Fil Débr.	Ampliture SC	PlgeTensAlim	Diagnostic	Comm	Expiré	Cheksum/Msg	Err Codeur
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Err Codeur » – Lorsqu'il est actif, il existe une erreur codeur.

Bit 1 « Cheksum/Msg » – Lorsqu'il est actif, une erreur du total de contrôle s'est produite sur le module lors de la tentative de communication avec un codeur via la voie de communication série.

Bit 2 « Expiré » – Lorsqu'il est actif, un dépassement de temps s'est produit sur le module lors de la tentative de communication avec le codeur via la voie de communication série.

Bit 3 « Comm » – Lorsqu'il est activé, une erreur s'est produite (sauf Total de contrôle et Dépassement de temps) lors de la tentative de communication avec un codeur via la voie de communication série.

Bit 4 « Diagnostic » – Lorsqu'il est activé, une défaillance du test de diagnostic s'est produite sur le module lors de la mise sous tension.

Bit 5 « PlgeTensAlim » – Lorsqu'il est activé, la source de tension du codeur est hors limites.

Bit 6 « Ampliture SC » – Lorsqu'il est activé, le module a détecté que l'amplitude du signal du codeur est au-delà des tolérances.

Bit 7 « Fil Débr. » – Lorsqu'il est activé, le module a détecté un fil débranché.

Bit 8 « PerteQuad » – Indique qu'il existe une erreur de quadrature du signal.

Bit 9 « PertePhase » – Indique qu'un signal A ou B de codeur incrémental A Quad B est déconnecté.

Bit 10 « Enc N-Comp » – Indique que le codeur connecté n'est pas pris en charge.

Bit 12 « Alarme Cod » – Lorsqu'il est actif, il existe une alarme codeur.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 0	15	**PPR Inc&SC Rtr 0** Impulsions par tour du module de retour 0 incrémental et sinus-cosinus Indique le nombre d'impulsions par tour (lignes codeur) du codeur SinCos ou A Quad B pour le dispositif de retour 0. Pour les choix suivants, PPR est automatiquement lu à partir du codeur : • EnDat SC • BiSS SC (pas configuré manuellement) • Hiperface SC Pour les choix suivants, PPR doit être entré par l'utilisateur : • BiSS SC, configuré manuellement • Gen SinCos • A Quad B	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	PPR 1024 1/100000	LE	Nombre entier 32 bits

16 **Cfg Incrmt Rtr 0**

Configuration incrémentale du retour 0

Configure le retour incrémental pour le dispositif de retour 0.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Simple	Réservé	Mode EDGE	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Lorsqu'il est activé, la perte de phase est également surveillée sur la voie Z. Lorsqu'il est désactivé, la détection de perte de phase est ignorée sur la voie Z.

Uniquement utilisé si [Sél Source Rtr 0] = « A B Z Incmtl ».

Bit 1 « CanalA seul » – Lorsqu'il est activé, le programme surveille uniquement la voie A. Lorsqu'il est désactivé, le programme surveille les voies A et B.

Bit 2 « Mode EDGE » – Lorsqu'il est activé, le calcul de la vitesse utilise les données de front AB. Lorsqu'il est désactivé, le calcul de la vitesse n'utilise pas les données de front AB.

Bit 4 « Simple » – Ce bit doit être activé si le codeur A Quad B connecté possède des signaux en mode commun. Pour ces codeurs, la détection de perte de phase est désactivée.

17 **État Incrmt Rtr0**

Etat incrémental du module de retour 0

Affiche l'état du retour incrémental pour le dispositif de retour 0.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pas EntréeZ	EntréeZ	Pas EntréeB	EntréeB	Pas EntréeA	EntréeA	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Indique que la perte de phase est surveillée sur la voie Z. Uniquement utilisé si [Sél Source Rtr 0] = « A B Z Incmtl ».

Bit 1 « CanalA seul » – Indique que seule la voie A est surveillée, la voie B n'est pas utilisée.

Bit 2 « EntréeA » – Etat du signal d'entrée A du codeur.

Bit 3 « Pas EntréeA » – Etat du signal d'entrée Non A du codeur.

Bit 4 « EntréeB » – Etat du signal d'entrée B du codeur.

Bit 5 « Pas EntréeB » – Etat du signal d'entrée Non B du codeur.

Bit 6 « EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Z du codeur.

Bit 7 « Pas EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Non Z du codeur.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 0	20	**Config SSI Rtr 0** Configuration SSI du module de retour 0 Configure la communication avec un codeur SSI pour le dispositif de retour 0. Format de transmission : [Octet poids fort…Position…Octet poids faible], [Bit Erreur]*, [Bit Parité]*.				
		21	**Résol SSI Rtr 0** Résolution SSI du module de retour 0 Configure le nombre de bits pour la position en un tour (résolution) du codeur SSI pour le dispositif de retour 0.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Bits 13 8/32	LE	Nombre entier 32 bits
		22	**Tours SSI Rtr 0** Tours SSI du module de retour 0 Configure le nombre de bits pour les tours du codeur SSI pour le dispositif de retour 0.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Bits 12 0/16	LE	Nombre entier 32 bits
		25	**CPR Lin Rtr 0** Nombre points par tour pour le codeur linéaire du module de retour 0 Indique le nombre de points par tour moteur du codeur linéaire pour le dispositif de retour 0.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/4294967295	LE	Nombre entier 32 bits
		26	**TxMàJ Lin Rtr 0** Vitesse d'actualisation du module de retour linéaire Définit la fréquence d'échantillonnage de la voie linéaire pour le dispositif de retour 0.	Valeur/Défaut : Options :	2 = « 1.5 ms » 0 = « 0.5 ms » 1 = « 1.0 ms » 2 = « 1.5 ms » 3 = « 2.0 ms »	LE	Nombre entier 32 bits
		27	**Etat Stahl Rtr 0** Etat Stahl linéaire du module de retour 0 Affiche l'état d'erreur du codeur linéaire Stahl pour le dispositif de retour 0.				

Options pour N° 20 :

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	DdeDblemot	Activ BitErr	Code Gray	Réservé	Bit Parité
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Bit Parité » – S'il est activé, le codeur SSI doit prendre en charge un bit de parité (parité paire).

Bit 2 « Code Gray » – Active la conversion de gray à binaire pour la position.

Bit 3 « Activ BitErr » – S'il est activé, il existe un bit d'erreur transmis par le codeur.

Bit 4 « DdeDblemot » – S'il est activé, une demande de mot double est exécuté au démarrage, ce qui signifie que la même position est transmise deux fois par le codeur. Si les deux positions ne sont pas identiques, le bit d'erreur « Comm » de [État Rtr 0] est activé. Il est nécessaire de désactiver ce bit uniquement si le codeur ne prend pas en charge la demande de mot double et s'il n'envoie pas des zéros à la place de la deuxième position (ce qu'il devrait faire selon la spécification SSI).

Options pour N° 27 :

Options	Réservé	Pas de Posn	Réservé	Err ROM	Err EPROM	Err RAM	Tête Lect 2	Tête Lect 1	Réservé	Réservé	Réservé	ErrDépasPlge	Réservé	Réservé	Al DépasPlge	AlarmFibrOpt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « AlarmFibrOpt » – Affiche une alarme lorsque les fibres optiques doivent être nettoyées.

Bit 1 « Al DépasPlge » – Indique que le compteur du codeur est à sa valeur maximale (524,287).

Bit 4 « ErrDépasPlge » – Indique qu'il n'y a plus d'espace libre entre la tête de lecture et le rail.

Bit 8 « Tête Lect 1 » – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.

Bit 9 « Tête Lect 2 » – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.

Bit 10 « Err RAM » – Indique une erreur de la mémoire RAM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 11 « Err EPROM » – Indique une erreur EPROM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 12 « Err ROM » – Indique une erreur de la mémoire ROM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 14 « Pas de Posn » – Indique qu'aucune valeur de position n'était disponible. Ne se produit qu'après la mise sous tension ou la réinitialisation.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 1	35	**Position Rtr 1** Position de retour 1 Affiche la valeur de la position du dispositif de retour 1.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		36	**Sél Source Rtr 1** Sélection du dispositif de retour 1 Définit le type de codeur pour le dispositif de retour 1.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Aucn » 0 = « Aucn » 1 = « EnDat SC » 2 = « Hiperface SC » 3 = « BiSS SC » 4 = « SSI SC » 5 = « CaX EnDat FD » 6 = « CaY EnDat FD » 7 = « CaX BiSS FD » 8 = « CaY BiSS FD » 9 = « Réservé » 10 = « Réservé » 11 = « SinCos seul » 12 = « A B Z Incmtl » 13 = « SC Incmtl » 14 = « CaX LinTempo » 15 = « CaY LinTempo » 16 = « CaX LinStahl » 17 = « CaY LinStahl » 18 = « CanX LinSSI » 19 = « CanY LinSSI »	LE	Real
		37	**Id.Feedback 1** Identité du module de retour 1 Affiche le type de codeur utilisé pour le dispositif de retour 1, p. ex. MultiTours, codeur rotatif avec interface EnDat 2.1 incluant les signaux incrémentaux SIN/COS.				

Options	Réservé	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat2.2	EnDat2.1	Incrémental	Full Digital	Sin Cos	Résol +	MultiTours	Tour Simple	Lnéair	Rtatif
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Rtatif » – Codeur rotatif.

Bit 1 « Lnéair » – Codeur linéaire ; p. ex., Temposonic et Stahl.

Bit 2 « Tour Simple » – Codeur absolu monotour.

Bit 3 « MultiTours » – Codeur absolu multitours.

Bit 4 « Résol + » – Codeur haute résolution. Ce bit est activé si la résolution est supérieure à 24 bits (codeurs entièrement numériques) ou si les impulsions par tour sont supérieures ou égales à 16384. Si ce bit est activé, le bit 1 « Résol 24bit » du paramètre [Confg Rtr 1] doit également être activé.

Bit 5 « Sin Cos » – Codeur sinus-cosinus.

Bit 6 « Full Digital » – Codeur entièrement numérique.

Bit 7 « Incrémental » – Codeur A Quad B.

Bit 8 « EnDat2.1 » – Commande Heidenhain EnDat 2.1 activée.

Bit 9 « EnDat2.2 » – Commande Heidenhain EnDat 2.2 activée.

Bit 10 « Hiperface » – Interface Hiperface.

Bit 11 « BiSS » – Interface BiSS.

Bit 12 « SSI » – Interface SSI.

Bit 13 « Temposonic » – Codeur linéaire Temposonic.

Bit 14 « Stahl » – Codeur linéaire Stahl.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 1	38	**Confg Rtr 1** Configuration du module de retour 1 Configure le sens de rotation, le format des données de position, ainsi que la vitesse de communication de l'interface de communication série pour le dispositif de retour 1.				
		39	**Cnfg Perte Rtr1** Configuration de la perte du module de retour 1 Configure la façon dont le variateur réagit à une condition d'état d'erreur sur le dispositif de retour 1.	Valeur/Défaut : Options :	3 = « Err Arr RLib » 0 = « Ignore » 1 = « Alarm » 2 = « Err min. » 3 = « Err Arr RLib »	LE	Nombre entier 32 bits
		40	**État Rtr 1** Etat du module de retour 1 Indique les erreurs et les alarmes spécifiques de retour pour le dispositif de retour 1.				

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Quadrat SC	FD BasseVit	Résol 24bit	Sens Rot.
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Sens Rot. » – Inverse le sens de rotation en interne.

Bit 1 « Résol 24bit » – S'il est activé, le format du paramètre [Position Rtr 1] est réglé sur 8/24 (résolution de 8 bits, position de 24 bits sur un tour). Autrement, le format des données est réglé sur 12/20. Il n'est utile d'activer ce bit que si le bit « Résol + » du paramètre [Id.Feedback 1] est activé.

Bit 2 « FD BasseVit » – Réduit la vitesse de communication par rapport au réglage par défaut pour le codeur connecté avec une voie de communication série.

Bit 3 « Quadrat SC » – Réservé à une utilisation future.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Alarme Cod	Réservé	Enc N-Comp	PertePhase	PerteQuad	Fil Débr.	Ampliture SC	PlgeTensAlim	Diagnostic	Comm	Expiré	Cheksum/Msg	Err Codeur
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Err Codeur » – Lorsqu'il est actif, il existe une erreur codeur.

Bit 1 « Cheksum/Msg » – Lorsqu'il est actif, une erreur du total de contrôle s'est produite sur le module lors de la tentative de communication avec un codeur via la voie de communication série.

Bit 2 « Expiré » – Lorsqu'il est actif, un dépassement de temps s'est produit sur le module lors de la tentative de communication avec le codeur via la voie de communication série.

Bit 3 « Comm » – Lorsqu'il est activé, une erreur s'est produite (sauf Total de contrôle et Dépassement de temps) lors de la tentative de communication avec un codeur via la voie de communication série.

Bit 4 « Diagnostic » – Lorsqu'il est activé, une défaillance du test de diagnostic s'est produite sur le module lors de la mise sous tension.

Bit 5 « PlgeTensAlim » – Lorsqu'il est activé, la source de tension du codeur est hors limites.

Bit 6 « Ampliture SC » – Lorsqu'il est activé, le module a détecté que l'amplitude du signal du codeur est au-delà des tolérances.

Bit 7 « Fil Débr. » – Lorsqu'il est activé, le module a détecté un fil débranché.

Bit 8 « PerteQuad » – Indique qu'il existe une erreur de quadrature du signal.

Bit 9 « PertePhase » – Indique qu'un signal A ou B de codeur incrémental A Quad B est déconnecté.

Bit 10 « Enc N-Comp » – Indique que le codeur connecté n'est pas pris en charge.

Bit 12 « Alarme Cod » – Lorsqu'il est actif, il existe une alarme codeur.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 1	45	**PPR Inc&SC Rtr 1** Impulsions par tour du module de retour 1 incrémental et sinus-cosinus Indique le nombre d'impulsions par tour (lignes codeur) du codeur SinCos ou A Quad B pour le dispositif de retour 1. Pour les choix suivants, PPR est automatiquement lu à partir du codeur : • EnDat SC • BiSS SC (pas configuré manuellement) • Hiperface SC Pour les choix suivants, PPR doit être entré par l'utilisateur : • BiSS SC, configuré manuellement • Gen SinCos • A Quad B	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	PDR 1024 1/100000	LE	Nombre entier 32 bits

46 **Cfg Incrmt Rtr 1**

Configuration incrémentale du module de retour 1

Configure le retour incrémental pour le dispositif de retour 1.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Simple	Réservé	Mode EDGE	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Lorsqu'il est activé, la perte de phase est également surveillée sur la voie Z. Lorsqu'il est désactivé, la détection de perte de phase est ignorée sur la voie Z.

Uniquement utilisé si [Sél Source Rtr 1]= « A B Z Incmtl ».

Bit 1 « CanalA seul » – Lorsqu'il est activé, le programme surveille uniquement la voie A. Lorsqu'il est désactivé, le programme surveille les voies A et B.

Bit 2 « Mode EDGE » – Lorsqu'il est activé, le calcul de la vitesse utilise les données de front AB. Lorsqu'il est désactivé, le calcul de la vitesse n'utilise pas les données de front AB.

Bit 4 « Simple » – Ce bit doit être activé si le codeur A Quad B connecté possède des signaux en mode commun. Pour ces codeurs, la détection de perte de phase est désactivée.

47 **État Incrmt Rtr1**

Etat incrémental du module de retour 1

Affiche l'état du retour incrémental pour le dispositif de retour 1.

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Pas EntréeZ	EntréeZ	Pas EntréeB	EntréeB	Pas EntréeA	EntréeA	CanalA seul	Val Canal Z
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Val Canal Z » – Indique que la perte de phase est surveillée sur la voie Z. Uniquement utilisé si [Sél Source Rtr 1] = « A B Z Incmtl ».

Bit 1 « CanalA seul » – Indique que seule la voie A est surveillée, la voie B n'est pas utilisée.

Bit 2 « EntréeA » – Etat du signal d'entrée A du codeur.

Bit 3 « Pas EntréeA » – Etat du signal d'entrée Non A du codeur.

Bit 4 « EntréeB » – Etat du signal d'entrée B du codeur.

Bit 5 « Pas EntréeB » – Etat du signal d'entrée Non B du codeur.

Bit 6 « EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Z du codeur.

Bit 7 « Pas EntréeZ » – Etat du signal d'entrée Non Z du codeur.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Retour 1	50	**Config SSI Rtr1** Configuration SSI du module de retour 1 Configure la communication avec un codeur SSI pour le dispositif de retour 1. Format de transmission : [Octet poids fort…Position…Octet poids faible], [Bit Erreur]*, [Bit Parité]*.				
		51	**Résol SSI Rtr 1** Résolution SSI du module de retour 1 Configure le nombre de bits pour la position en un tour (résolution) du codeur SSI pour le dispositif de retour 1.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Bits 13 8/32	LE	Nombre entier 32 bits
		52	**Tours SSI Rtr 1** Tours SSI du module de retour 1 Configure le nombre de bits pour les tours du codeur SSI pour le dispositif de retour 1.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Bits 12 0/16	LE	Nombre entier 32 bits
		55	**CPR Lin Rtr 1** Nombre de points par tour pour le codeur linéaire du module de retour 1 Indique le nombre de points par tour moteur du codeur linéaire pour le dispositif de retour 1.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/4294967295	LE	Nombre entier 32 bits
		56	**Tx MàJ Lin Rtr 1** Vitesse d'actualisation linéaire du module de retour Définit la fréquence d'échantillonnage de la voie linéaire pour le dispositif de retour 1.	Valeur/Défaut : Options :	2 = « 1.5 ms » 0 = « 0.5 ms » 1 = « 1.0 ms » 2 = « 1.5 ms » 3 = « 2.0 ms »	LE	Nombre entier 32 bits
		57	**Etat Stahl Rtr 1** Etat Stahl linéaire du module de retour 1 Affiche l'état de l'erreur du codeur linéaire Stahl pour le dispositif de retour 1.				

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	DdeDblemot	Activ BitErr	Code Gray	Réservé	Bit Parité
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Bit Parité » – S'il est activé, le codeur SSI doit prendre en charge un bit de parité (parité paire).

Bit 2 « Code Gray » – Active la conversion de gray à binaire pour la position.

Bit 3 « Activ BitErr » – S'il est activé, il existe un bit d'erreur transmis par le codeur.

Bit 4 « DdeDblemot » – S'il est activé, une demande de mot double est exécuté au démarrage, ce qui signifie que la même position est transmise deux fois par le codeur. Si les deux positions ne sont pas identiques, le bit d'erreur « Comm » de [État Rtr 1] est activé. Il est nécessaire de désactiver ce bit uniquement si le codeur ne prend pas en charge la demande de mot double et s'il n'envoie pas des zéros à la place de la deuxième position (ce qu'il devrait faire selon la spécification SSI).

Options

	Réservé	Pas de Posn	Réservé	Err ROM	Err EPROM	Err RAM	Tête Lect 2	Tête Lect 1	Réservé	Réservé	Réservé	ErrDépasPlge	Réservé	Réservé	Al DépasPlge	AlarmFibrOpt
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « AlarmFibrOpt » – Affiche une alarme lorsque les fibres optiques doivent être nettoyées.

Bit 1 « Al DépasPlge » – Indique que le compteur du codeur est à sa valeur maximale (524,287).

Bit 4 « ErrDépasPlge » – Indique qu'il n'y a plus d'espace libre entre la tête de lecture et le rail.

Bit 8 « Tête Lect 1 » – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.

Bit 9 « Tête Lect 2 » – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.

Bit 10 « Err RAM » – Indique une erreur de la mémoire RAM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 11 « Err EPROM » – Indique une erreur EPROM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 12 « Err ROM » – Indique une erreur de la mémoire ROM. La tête de lecture doit être réparée.

Bit 14 « Pas de Posn » – Indique qu'aucune valeur de position n'était disponible. Ne se produit qu'après la mise sous tension ou la réinitialisation.

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sortie Codeur	80	**Sélect SorCod** Sélection de la sortie codeur Sélectionne la sortie du codeur. Si le dispositif de retour 0 ou 1 est configuré comme A Quad B Z ou détecteur Hall, ce paramètre doit être réglé sur Aucune. Autrement, une alarme de sortie codeur de produit (bit 16 de [État Module]).	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Aucn » 0 = « Aucn » 1 = « Réservé » 2 = « Sin Cos » 3 = « Canal X » 4 = « Canal Y »	LE	Nombre entier 32 bits
		81	**Mode SorCod** Mode de sortie codeur Configure le type de sortie du codeur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « A Quad B » 0 = « A Quad B » 1 = « Inv A Quad B »	LE	Nombre entier 32 bits
		82	**SorCod FD PPR** PPR de sortie codeur Définit les impulsions par tour de la sortie du codeur pour le mode codeur simulé (= « Maître Virtuel » ou « Canal X » ou « Canal Y »). En mode codeur émulé, le PPR des signaux SIN/COS définit la valeur PPR de la sortie codeur.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « 1024 PPR » 0 = « 512 PPR » 1 = « 1024 PPR » 2 = « 2048 PPR » 3 = « 4096 PPR »	LE	Nombre entier 32 bits
		83	**SorCod Offset Z** Décalage Z de sortie codeur Configure le décalage de l'impulsion Z pour la sortie du codeur émulé/simulé. Le décalage de marqueur est défini pour un tour.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	PPR 0 0/100000	LE	Nombre entier 32 bits
		84	**SorCod PPR Z** PPR Z de sortie codeur Configure le nombre d'impulsions Z par tour.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Impl-Z 1 » 0 = « Impl-Z 1 » 1 = « Imp-Z 2 » 2 = « Imp-Z 4 » 3 = « Imp-Z 8 » 4 = « Imp-Z 16 » 5 = « Imp-Z 32 »	LE	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Enregistrmnt	90	**Enregistrmt ARM** Armement de la registration Sélectionne les verrouillages de registration à utiliser.				
		91	**Enrg Filtre En0** Filtre d'entrée de registration 0 Configure un filtre numérique pour l'entrée de registration 0. Ce filtre peut être utilisé pour la réjection des parasites. Le filtre attend pendant un laps de temps programmé avant de décider si le signal est valable. Cette attente impose un délai obligatoire dans le signal de registration. Le délai du filtre est programmable par incréments de 100 nanosecondes, de 0 (ou pas de délai) jusqu'à 1 500 nanosecondes.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « 0 ns » 0 = « 0 ns » 1 = « 100 ns » 2 = « 200 ns » 3 = « 300 ns » 4 = « 400 ns » 5 = « 500 ns » 6 = « 600 ns » 7 = « 700 ns » 8 = « 800 ns » 9 = « 900 ns » 10 = « 1000 ns » 11 = « 1100 ns » 12 = « 1200 ns » 13 = « 1300 ns » 14 = « 1400 ns » 15 = « 1500 ns »	LE	Real

Options

	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Verr Arm 10	Verr Arm 9	Verr Arm 8	Verr Arm 7	Verr Arm 6	Verr Arm 5	Verr Arm 4	Verr Arm 3	Verr Arm 2	Verr Arm 1
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Enregistrmnt	92	**Enrg Filtre En1** Filtre d'entrée de registration 1 Configure un filtre numérique pour l'entrée de registration 1. Ce filtre peut être utilisé pour la réjection des parasites. Le filtre attend pendant un laps de temps programmé avant de décider si le signal est valable. Cette attente impose un délai obligatoire dans le signal de registration. Le délai du filtre est programmable par incréments de 100 nanosecondes, de 0 (ou pas de délai) jusqu'à 1 500 nanosecondes.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « 0 ns » 0 = « 0 ns » 1 = « 100 ns » 2 = « 200 ns » 3 = « 300 ns » 4 = « 400 ns » 5 = « 500 ns » 6 = « 600 ns » 7 = « 700 ns » 8 = « 800 ns » 9 = « 900 ns » 10 = « 1000 ns » 11 = « 1100 ns » 12 = « 1200 ns » 13 = « 1300 ns » 14 = « 1400 ns » 15 = « 1500 ns »	LE	Real
		93	**Enrg FiltrEnHome** Filtre de registration d'entrée de prise d'origine Configure un filtre numérique pour l'entrée de prise d'origine. Ce filtre peut être utilisé pour la réjection des parasites. Le filtre attend pendant un laps de temps programmé avant de décider si le signal est valable. Cette attente impose un délai obligatoire dans le signal de registration. Le délai du filtre est programmable par incréments de 100 nanosecondes, de 0 (ou pas de délai) jusqu'à 1 500 nanosecondes.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « 0 ns » 0 = « 0 ns » 1 = « 100 ns » 2 = « 200 ns » 3 = « 300 ns » 4 = « 400 ns » 5 = « 500 ns » 6 = « 600 ns » 7 = « 700 ns » 8 = « 800 ns » 9 = « 900 ns » 10 = « 1000 ns » 11 = « 1100 ns » 12 = « 1200 ns » 13 = « 1300 ns » 14 = « 1400 ns » 15 = « 1500 ns »	LE	Real
		94	**État Enrgst** Etat de registration Etat des événements de registration configurés.				

Options	EntréeHome	Enrg Entrée1	Enrg Entrée0	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Verr10Trouvé	Verr10 Armé	Verr9 Trouvé	Verr9 Armé	Verr8 Trouvé	Verr8 Armé	Verr7 Trouvé	Verr7 Armé	Verr6 Trouvé	Verr6 Armé	Verr5 Trouvé	Verr5 Armé	Verr4 Trouvé	Verr4 Armé	Verr3 Trouvé	Verr3 Armé	Verr2 Trouvé	Verr2 Armé	Verr1 Trouvé	Verr1 Armé
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		

0 = Faux
1 = Vrai

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Enregistrmnt	**100** **103** **106** **109** **112** **115** **118** **121** **124** **127**	**Enrg Cnfg Verr1** **Enrg Cnfg Verr2** **Enrg Cnfg Verr3** **Enrg Cnfg Verr4** **Enrg Cnfg Verr5** **Enrg Cnfg Verr6** **Enrg Cnfg Verr7** **Enrg Cnfg Verr8** **Enrg Cnfg Verr9** **Enrg Cnfg Verr10** Configuration de registration du verrouillage X Configure la registration du verrouillage 1				
		101 **104** **107** **110** **113** **116** **119** **122** **125** **128**	**Enrg Posn Verr1** **Enrg Posn Verr2** **Enrg Posn Verr3** **Enrg Posn Verr4** **Enrg Posn Verr5** **Enrg Posn Verr6** **Enrg Posn Verr7** **Enrg Posn Verr8** **Enrg Posn Verr9** **Enrg Posn Verr10** Position de registration du verrouillage X Position capturée pendant l'événement de registration pour le verrouillage X.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 2147483648/2147483647	LS	Nombre entier 32 bits
		102 **105** **108** **111** **114** **117** **120** **123** **126** **129**	**Enrg Temps Verr1** **Enrg Temps Verr2** **Enrg Temps Verr3** **Enrg Temps Verr4** **Enrg Temps Verr5** **Enrg Temps Verr6** **Enrg Temps Verr7** **Enrg Temps Verr8** **Enrg Temps Verr9** **Enrg Temps Verr10** Temps de registration du verrouillage X Temps capturé lors de l'événement de registration pour le verrouillage X.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Cnt 0 0/4294967295	LS	Nombre entier 32 bits

Options

	Réservé	FrntDescÉtg2	FrntMontÉtg2	Réservé	Étage2 En b1	Étage2 En b0	Sél Logiq b1	Sél Logiq b0	FrntDescÉtg1	FrntMontÉtg1	Réservé	Étage1 En b1	Étage1 En b0	Capture Arr	Capture Avn	Sél Canal
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Bit 0 « Sél Canal » – Sélection de la voie (Rtr0 ou Rtr1).
Bit 1 « Capture Avn » – Sélection du sens de rotation avant.
Bit 2 « Capture Arr » – Sélection du sens de rotation arrière.
Bit 3 « Étage1 En b0 » – Sélection d'entrée d'étage de verrouillage 1 b0.
Bit 4 « Étage1 En b1 » – Sélection d'entrée d'étage de verrouillage 1 b1.
Bit 6 « FrntMontÉtg1 » – Sélection de front/niveau d'étage de verrouillage 1 : front montant ou niveau haut.
Bit 7 « FrntDescÉtg1 » – Sélection de front/niveau d'étage de verrouillage 1 : front descendant ou niveau bas.
Bit 8 « Sél Logiq b0 » – Programme de combinaison d'étage de déclenchement.
Bit 9 « Sél Logiq b1 » – Programme de combinaison d'étage de déclenchement.
Bit 10 « Étage2 En b0 » – Sélection d'entrée d'étage de verrouillage 2 b0.
Bit 11 « Étage2 En b1 » – Sélection d'entrée d'étage de verrouillage 2 b1.
Bit 13 « FrntMontÉtg2 » – Sélection de front/niveau d'étage de verrouillage 2 : front montant ou niveau haut.
Bit 14 « FrntMontÉtg2 » – Sélection de front/niveau d'étage de verrouillage 2 : front descendant ou niveau bas.

Paramètres EtherNet/IP intégrés

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		1 à 16	755 **DL < Rés #01** 755 **DL < Rés #16** Datalinks à partir du réseau 01…16 Définit le numéro du port et le numéro du paramètre auxquels les Datalinks sélectionnés doivent être connectés. Chaque port/paramètre sélectionné reçoit l'écriture des données provenant du réseau. Ce sont des paramètres écrits par l'automate (sorties de l'automate). Si la valeur est définie manuellement, la valeur du paramètre = (10000 x numéro du port) + (numéro du paramètre de destination). Par exemple, supposons que vous voulez utiliser P1 [DL < Rés #01] pour écrire dans le paramètre 1 d'un module codeur en option raccordé au port 5 du variateur. La valeur de P1 [DL < Rés #01] est 50001 [(10000 x 5) + 1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		17 à 32	755 **DL > Rés #01** 755 **DL > Rés #16** Datalinks vers réseau 01…16 Définit le numéro du port et le numéro du paramètre auxquels les Datalinks sélectionnés doivent être connectés. Chaque port/paramètre sélectionné est lu et leurs valeurs sont transmises à l'automate par le réseau. Ce sont des paramètres lus par l'automate (entrées de l'automate). Si la valeur est définie manuellement, la valeur du paramètre = (10000 x numéro du port) + (numéro du paramètre d'origine). Par exemple, supposons que vous voulez utiliser P17 [DL > Rés #01] pour lire le paramètre 01 d'un module d'E/S en option raccordé au port 4 du variateur. La valeur de P17 [DL > Rés #01] est 40001 [(10000 x 4) + 1].	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
		33	755 **Numéro Port** Numéro du port Affiche le port du variateur auquel l'adaptateur EtherNet/IP intégré est dédié. C'est toujours le port 13.	Valeur/Défaut : Valeur :	13 13	LS	Real
		34	755 **DL > Rés utilisé** Datalinks à partir du réseau utilisés Affiche le nombre réel de Datalinks automate vers variateur utilisés par le variateur selon la connexion d'E/S ouverte par l'automate.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LS	Real
		35	755 **DL < Rés utili** Datalinks vers réseau utilisés Affiche le nombre réel de Datalinks variateur vers automate utilisés par l'automate selon la connexion d'E/S ouverte par l'automate.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LS	Real
		36	755 **BOOTP** BOOTP Configure l'adaptateur pour l'utilisation de BOOTP afin que vous puissiez régler son adresse IP, son masque de sous-réseau et son adresse de passerelle avec un serveur BOOTP. Lorsque ce paramètre est désactivé, vous devez utiliser les paramètres de l'adaptateur pour activer ces fonctions d'adressage.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Real
		37	755 **Src AdresRés** Source d'adresse réseau Affiche la source à partir de laquelle l'adresse de station de l'adaptateur est obtenue. Ce sont des interrupteurs, paramètres 40…43 [Cfg Adrs IP x], ou BOOTP. Déterminé par les réglages des interrupteurs d'octet sur l'adaptateur. Voir Etablir une connexion avec EtherNet/IP, page 2-5.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Switch » 0 = « Switch » 1 = « Paramètres » 2 = « BOOTP »	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		38 39 40 41	755 **Cfg Adrs IP 1** 755 **Cfg Adrs IP 2** 755 **Cfg Adrs IP 3** 755 **Cfg Adrs IP 4** Configuration d'adresse IP 1…4 Définit les octets dans l'adresse IP. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg Adrs IP 1] [Cfg Adrs IP 2] [Cfg Adrs IP 3] Réglé avec l'interrupteur d'octet sur la carte de contrôle principale du variateur **Important :** pour régler l'adresse IP à l'aide de ces paramètres, P36 [BOOTP] doit être réglé sur « 0 » (désactivé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255	LE	Nombre entier 32 bits
		42 43 44 45	755 **Cfg s-Rés 1** 755 **Cfg s-Rés 2** 755 **Cfg s-Rés 3** 755 **Cfg s-Rés 4** Configuration de sous-réseau 1…4 Définit les octets du masque de sous-réseau. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg s-Rés 1] [Cfg s-Rés 2] [Cfg s-Rés 3] [Cfg s-Rés 4] **Important :** pour régler le masque de sous-réseau à l'aide de ces paramètres, P36 [BOOTP] doit être réglé sur « 0 » (désactivé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255	LE	Nombre entier 32 bits
		46 47 48 49	755 **Cfg Passrel 1** 755 **Cfg Passrel 2** 755 **Cfg Passrel 3** 755 **Cfg Passrel 4** Configuration de passerelle 1…4 Définit les octets de l'adresse de passerelle. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg Passrel 1] [Cfg Passrel 2] [Cfg Passrel 3] [Cfg Passrel 4] **Important :** pour régler l'adresse de passerelle à l'aide de ces paramètres, P36 [BOOTP] doit être réglé sur « 0 » (désactivé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255	LE	Real
		50	755 **Cfg DébitRés** Configuration du débit réseau Définit la vitesse de transmission du réseau à laquelle l'adaptateur communique. (Met à jour P51 [DébitRés Eff] après une réinitialisation.)	Valeur/Défaut : Options :	0 = « DétectAuto » 0 = « DétectAuto » 1 = « 10Mo/s Full » 2 = « 10Mo/s Semi » 3 = « 100Mo/s Full » 4 = « 100Mo/s Semi »	LE	Nombre entier 32 bits
		51	755 **DébitRés Eff** Débit réseau réel Affiche la vitesse de transmission du réseau utilisée par l'adaptateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « 0 Lien » 0 = « 0 Lien » 1 = « 10Mo/s Full » 2 = « 10Mo/s Semi » 3 = « 100Mo/s Full » 4 = « 100Mo/s Semi » 5 = « Adrs IP Dup »	LS	Nombre entier 32 bits

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		52	755 **Activ Web** Activation Web Active/désactive la page web de l'adaptateur.	Valeur/Défaut : Options :	1 = « Activé » 0 = « Désactvé » 1 = « Activé »	LE	Nombre entier 32 bits
		53	755 **Fnctions Web** Fonctions Web Active/désactive la fonction de notification par courrier électronique configurable sur le Web.				
		54	755 **Action/Err Comm** Action sur défaut de communication Définit l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur si l'adaptateur détecte que la communication des E/S a été interrompue. Ce réglage est effectif uniquement si les E/S qui commandent le variateur sont transmises par le biais de l'adaptateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Err » 0 = « Err » 1 = « Stop » 2 = « Zéro Dnée » 3 = « Ret Dern » 4 = « Envoi ErrCfg »	LE	Nombre entier 32 bits
		55	755 **Actn/Err Inact** Action sur défaut d'inactivité Définit l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur si l'adaptateur détecte que l'automate est en mode programmation ou en défaut. Ce réglage est effectif uniquement si les E/S qui commandent le variateur sont transmises par le biais de l'adaptateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Err » 0 = « Err » 1 = « Stop » 2 = « Zéro Dnée » 3 = « Ret Dern » 4 = « Envoi ErrCfg »	LE	Nombre entier 32 bits
		56	755 **Actn/Err Parité** Action sur défaut de communication Définit l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur si l'adaptateur détecte que la communication des E/S associées été interrompue. Ce réglage est effectif uniquement si les E/S sont transmises par le biais de l'adaptateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Err » 0 = « Err » 1 = « Stop » 2 = « Zéro Dnée » 3 = « Ret Dern » 4 = « Envoi ErrCfg »	LE	Nombre entier 32 bits

Options pour N° 53 :

Options	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Réservé	Cfg E-mail
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

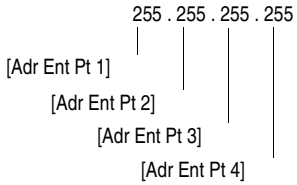
0 = Désactvé
1 = Activé

ATTENTION : un risque de blessure ou de dégât au matériel existe. P54 [Action/Err Comm] vous permet de définir l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur connecté si la communication d'E/S est interrompue. Par défaut, ce paramètre met le variateur en défaut. Vous pouvez régler ce paramètre pour que le variateur continue de fonctionner. Des précautions doivent être prises pour s'assurer que le réglage de ce paramètre ne crée pas de risque de blessure ou de dégâts matériels. Lors de la mise en service du variateur, vérifiez que votre système répond correctement aux diverses situations (par exemple, en cas de câble débranché).

ATTENTION : un risque de blessure ou de dégât au matériel existe. P55 [Actn/Err Inact] vous permet de définir l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur connecté lorsque l'automate est au repos. Par défaut, ce paramètre met le variateur en défaut. Vous pouvez régler ce paramètre pour que le variateur continue de fonctionner. Des précautions doivent être prises pour s'assurer que le réglage de ce paramètre ne crée pas de risque de blessure ou de dégâts matériels. Lors de la mise en service du variateur, vérifiez que votre système répond correctement aux diverses situations (par exemple, un automate au repos).

ATTENTION : un risque de blessure ou de dégât au matériel existe. P56 [Actn/Err Parité] vous permet de définir l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur connecté si le variateur ne peut pas communiquer avec l'égal défini. Par défaut, ce paramètre met le variateur en défaut. Vous pouvez régler ce paramètre pour que le variateur continue de fonctionner. Des précautions doivent être prises pour s'assurer que le réglage de ce paramètre ne crée pas de risque de blessure ou de dégâts matériels. Lors de la mise en service du variateur, vérifiez que votre système répond correctement aux diverses situations (par exemple, en cas de câble débranché).

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		57	755 **Action/Err Msg** Action sur défaut de message Définit l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur si l'adaptateur détecte que la messagerie explicite, uniquement lorsqu'elle est utilisée pour la commande du variateur via PCCC et l'objet Registre CIP, a été interrompue.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Err » 0 = « Err » 1 = « Stop » 2 = « Zéro Dnée » 3 = « Ret Dern » 4 = « Envoi ErrCfg »	LE	Nombre entier 32 bits
			ATTENTION : un risque de blessure ou de dégât au matériel existe. P57 [Action/Err Msg] vous permet de définir l'action exécutée par l'adaptateur et le variateur connecté si la messagerie explicite pour la commande du variateur est interrompue. Par défaut, ce paramètre met le variateur en défaut. Vous pouvez régler ce paramètre pour que le variateur continue de fonctionner. Des précautions doivent être prises pour s'assurer que le réglage de ce paramètre ne crée pas de risque de blessure ou de dégâts matériels. Lors de la mise en service du variateur, vérifiez que votre système répond correctement aux diverses situations (par exemple, en cas de câble débranché).				
		58	755 **Err Cfg Logiq** Défaut de configuration de programme Définit les données de la commande logique envoyées au variateur si une des conditions suivantes est vraie : • P54 [Action/Err Comm] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S est interrompue. • P55 [Actn/Err Inact] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et l'automate est au repos. • P56 [Actn/Err Parité] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S associées est interrompue. • P57 [Action/Err Msg] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la messagerie explicite pour la commande du variateur est interrompue. Les définitions de bit dans le mot de commande logique pour les variateurs PowerFlex Série 750 sont indiquées dans l'Annexe A.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111	LE	Real
		59	755 **Err Cfg Réf** Défaut de configuration de référence Définit les données de référence envoyées au variateur si une des conditions suivantes est vraie : • P54 [Action/Err Comm] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S est interrompue. • P55 [Actn/Err Inact] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et l'automate est au repos. • P56 [Actn/Err Parité] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S associées est interrompue. • P57 [Action/Err Msg] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la messagerie explicite pour la commande du variateur est interrompue.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+3.40282 x 10^{38}	LE	Real
		60 à 75	755 **Err Cfg DL 01** 755 **Err Cfg DL 16** Configuration de défaut DeviceLogix Définit les données envoyées à Datalink dans le variateur si une des conditions suivantes est vraie : • P54 [Action/Err Comm] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S est interrompue. • P55 [Actn/Err Inact] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et l'automate est au repos. • P56 [Actn/Err Parité] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la communication des E/S associées est interrompue. • P57 [Action/Err Msg] est réglé sur 4 « Envoi ErrCfg » et la messagerie explicite pour la commande du variateur est interrompue.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/4294967295	LE	Real
		76	755 **Cfg DLs < Pair** Configuration des Datalinks de liaison réseau-variateur Définit le nombre de Datalinks (paramètres) réseau vers variateur utilisés pour les E/S associées. Les Datalinks utilisées sont allouées à partir de la fin de la liste. Par exemple, si la valeur de ce paramètre est 3, Datalinks 14…16 sont alloués pour les trois Datalinks sélectionnés. Les Datalinks alloués pour les E/S associées ne peuvent pas se chevaucher avec d'autres Datalinks attribués à partir des paramètres réseau 01…16.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LE	Real
		77	755 **DLs < Pair réel** Action Datalinks de liaison réseau-variateur Affiche la valeur de P76 [Cfg DLs < Pair] au moment où le variateur a été réinitialisé. C'est le nombre réel de Datalinks de liaison réseau-variateur anticipé par le variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		78	755 **Src Cfg Logiq** Configuration de la source logique Contrôle quels sont les Datalinks de liaison réseau-variateur qui contiennent la commande logique du variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LE	Real
		79	755 **Src Cfg Réf** Configuration de la source de référence Contrôle quels sont les Datalinks de liaison réseau-variateur qui contiennent la référence du variateur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LE	Real
		80	755 **Timeout Ent Pt** Timeout de la liaison réseau-variateur Définit le dépassement de temps pour une connexion d'E/S associée. Si le délai s'écoule sans que l'adaptateur reçoive (consomme) un message, l'adaptateur répond avec l'action définie dans P56 [Actn/Err Parité]. Dans un adaptateur qui reçoit (consomme) des E/S associées, la valeur de ce paramètre doit être supérieure au produit de la valeur de P89 [Periode Pnt] dans l'adaptateur qui transmet (produit) les E/S associées multiplié par la valeur de P90 dans l'adaptateur qui transmet (produit) les E/S associées.	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.01/10.00	LE	Real
		81 82 83 84	755 **Adres Ent Pt 1** 755 **Adres Ent Pt 2** 755 **Adres Ent Pt 3** 755 **Adres Ent Pt 4** Adresse de parité 1…4 Définit les octets de l'adresse IP qui spécifient le dispositif à partir duquel l'adaptateur reçoit (consomme) les données d'E/S associées.  **Important :** l'adresse d'entrée réseau d'égal à égal doit être sur le même sous-réseau que l'adaptateur EtherNet/IP intégré. Les modifications de ces paramètres sont ignorées lorsque P85 [Ent Pt Val] est réglé sur « 1 » (activé).	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/255	LE	Real
		85	755 **Ent Pt Val** Activation de l'entrée réseau d'égal à égal Commande si l'entrée des E/S associées fonctionne. Une valeur de 0 « Désactivé » désactive l'entrée des E/S associées. Une valeur de 1 « Cmd/Réf » ignore les réglages des paramètres P76 [Cfg DLs < Pair], P78 [Src Cfg Logiq] et P79 [Src Cfg Réf] et utilise automatiquement la liaison Datalink 01 comme commande logique actuelle du variateur et la liaison Datalink 02 comme référence du variateur. Une valeur de 2 « Person » active l'entrée des E/S associées à l'aide du nombre de Datalinks et des réglages fournis par l'utilisateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Cmd/Réf » 2 = « Person »	LE	Nombre entier 32 bits
		86	755 **Ent Pt Sts** Etat de la liaison réseau-variateur Affiche l'état de la connexion d'entrée d'E/S consommée.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Attente » 2 = « En Serv » 3 = « Erreur »	LS	Nombre entier 32 bits
		87	755 **Cfg Pt > DLs** Configuration des Datalinks vers le réseau Définit le nombre de Datalinks (paramètres) variateur vers réseau utilisés pour les E/S associées. Les Datalinks utilisées sont allouées à partir de la fin de la liste. Par exemple, si la valeur de ce paramètre est 3, Datalinks 14…16 sont alloués pour les trois Datalinks sélectionnés. Les Datalinks alloués pour cela ne peuvent pas se chevaucher avec d'autres Datalinks attribués aux paramètres réseau 01…16.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LE	Real
		88	755 **DLs > Pt réel** Action Datalinks vers le réseau d'égal à égal Affiche la valeur de P87 [Cfg Pt > DLs] au moment où le variateur a été réinitialisé. C'est le nombre réel de Datalinks variateur vers réseau que le variateur attend.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/16	LS	Real

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES		89	755 **Période Pnt** Période vers le réseau d'égal à égal Définit la durée minimum d'attente de l'adaptateur lorsqu'il transmet des données à un égal. **Important :** les modifications de ce paramètre sont ignorées lorsque P91 [Ent Pt Val] est réglé sur 0 « Désactivé ».	Unités : Valeur/Défaut : Min./Max. :	Secondes 10.00 0.01/10.00	LE	Real
		90	755 **Sort Pt saut** Timeout adaptateur Définit la durée maximum d'attente de l'adaptateur lorsqu'il transmet des données à un égal. La valeur de P89 [Periode Pnt] est multipliée par la valeur de ce paramètre pour définir le temps. **Important :** les modifications de ce paramètre sont ignorées lorsque P91 [Ent Pt Val] est réglé sur 0 « Désactivé ».	Valeur/Défaut : Min./Max. :	1 1/16	LE	Real
		91	755 **Ent Pt Val** Activation de la sortie réseau d'égal à égal Contrôle si la sortie des E/S associées fonctionne. Une valeur 0 « Off » désactive la sortie des E/S associées. Une valeur de 1 « Cmd/Réf » ignore les réglages des paramètres P31 [DL > Rés #15], P32 [DL > Rés #16], P76 [Cfg DLs < Pair] et P77 [DLs < Pair réel], et envoie automatiquement la commande logique (comme Datalink 01) et la référence (comme Datalink 02) du variateur. Une valeur de 2 « Person » active la sortie des E/S associées à l'aide du nombre de Datalinks et des réglages fournis par l'utilisateur.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Off » 0 = « Off » 1 = « Cmd/Réf » 2 = « Person »	LE	Nombre entier 32 bits

Remarques :

Dépannage

Ce chapitre présente les informations de dépannage des défauts et des alarmes du PowerFlex Série 750.

Pour des informations sur…	Voir page…
Défauts, alarmes et conditions configurables	4-1
Voyants d'état du variateur	4-2
Effacement manuel des défauts	4-3
Descriptions des défauts et des alarmes du variateur	4-4
Symptômes communs et actions correctives	4-23

Défauts, alarmes et conditions configurables

Un défaut est une condition qui arrête le variateur. Il existe trois types de défauts.

Type	Description
RAZ-Auto/ Marche	Lorsque ce type de défaut se produit et que le paramétrer P348 [Nbre Redém Auto] est réglé sur une valeur supérieure à « 0 », un temporisateur configurable par l'utilisateur, P349 [Tempo Redém Auto], démarre. Lorsque le temporisateur atteint zéro, le variateur tente de réinitialiser automatiquement le défaut. Si la condition qui a provoqué le défaut n'est plus présente, le défaut est réinitialisé et le variateur redémarre. Les défauts de type « RAZ-Auto/Marche » sont identifiés par « Oui » dans la colonne « RAZ-Auto » du Tableau 4.C, page 4-4.
Réinitialisable	Ce type de défaut peut être effacé. Les défauts réinitialisables sont identifiés par « Défaut réinitialisable » dans la colonne « Type » du Tableau 4.C.
Non réinitialisable	Ce type de défaut requiert normalement une réparation du variateur ou du moteur. La cause du défaut doit être corrigée avant qu'il ne puisse être effacé. Le défaut est réinitialisé lors de la mise sous tension, après la réparation. Les défauts non réinitialisables sont identifiés par « Défaut non réinitialisable » dans la colonne « Type » du Tableau 4.C.

Une alarme est une condition qui, si elle n'est pas corrigée, peut arrêter le variateur ou l'empêcher de démarrer. Il existe deux types d'alarmes.

Type	Description
Alarme 1	Les alarmes de type 1 indiquent qu'une condition existe. Les alarmes de type 1 sont configurables par l'utilisateur.
Alarme 2	Les alarmes de type 2 indiquent qu'une erreur de configuration existe et que le variateur ne peut pas démarrer. Les alarmes de type 2 ne sont pas configurables.

Les conditions configurables par l'utilisateur peuvent être activées comme alarme ou défaut.

Type	Description
Configurable	L'action sur événement est activée/désactivée par le paramètre identifié dans la colonne « Paramètre de configuration » du Tableau 4.C. **Options** « Ignorer » (0) – Aucune action. « Alarme » (1) – Alarme de type 1 indiquée. « Défaut mineur » (2) – Défaut mineur indiqué. Lorsqu'il est en marche, le variateur continue de fonctionner. Activer avec P950 [Config Err Min]. S'il n'est pas activé, il agit comme un défaut majeur. « Err Arr RLib » (3) – Défaut majeur indiqué. Arrêt en roue libre. « Err Arr Prog » (4) – Défaut majeur indiqué. Arrêt progressif. « Err ArrêtLC » (5) – Défaut majeur indiqué. Arrêt limite d'intensité

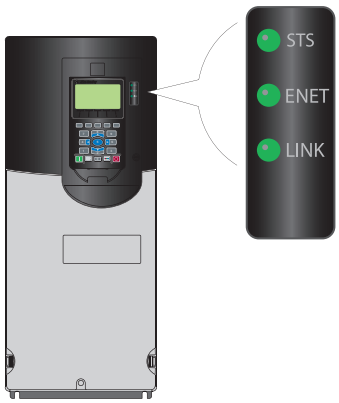
Voyants d'état du variateur

La condition ou l'état du variateur est surveillé en permanence et est indiqué par les voyants et/ou l'IHM (le cas échéant).

PowerFlex 753

Tableau 4.A Description du voyant d'état du PowerFlex 753

Nom	Couleur	Etat	Description
STS (Etat)	Vert	Clignotant	Le variateur est prêt, mais pas en marche et il n'y a pas de défauts actifs.
		Fixe	Variateur en fonctionnement, aucun défaut présent.
	Jaune	Clignotant	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 2 (non configurable) existe et le variateur ne peut pas démarrer.
		Fixe	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 1 existe. Le variateur peut être démarré.
	Rouge	Clignotant	Un défaut majeur s'est produit. Le variateur s'arrête. Le variateur ne peut pas être démarré tant que le défaut n'est pas effacé.
		Fixe	Un défaut non effaçable s'est produit.
	Rouge/ Jaune	Clignotant en alternance	Un défaut mineur s'est produit. Lorsqu'il est en marche, le variateur continue de fonctionner. Le système est arrêté par une commande du système. Le défaut doit être effacé pour continuer. Utilisez le paramètre 950 [Config Err Min] pour l'activer. S'il n'est pas activé, il agit comme un défaut majeur.
	Jaune/ Vert	Clignotant en alternance	Lorsque le variateur fonctionne, une alarme de type 1 existe.
	Vert/ Rouge	Clignotant en alternance	Le variateur effectue une mise à jour du firmware.



PowerFlex 755

Tableau 4.B Description des voyants d'état du PowerFlex 755

Nom	Couleur	Etat	Description
STS (Etat)	Vert	Clignotant	Le variateur est prêt, mais pas en marche et il n'y a pas de défauts actifs.
		Fixe	Variateur en fonctionnement, aucun défaut présent.
	Jaune	Clignotant	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 2 (non configurable) existe et le variateur ne peut pas démarrer.
		Fixe	Le variateur n'est pas en marche, une condition d'alarme de type 1 existe. Le variateur peut être démarré.
	Rouge	Clignotant	Un défaut majeur s'est produit. Le variateur s'arrête. Le variateur ne peut pas être démarré tant que le défaut n'est pas effacé.
		Fixe	Un défaut non effaçable s'est produit.
	Rouge/ Jaune	Clignotant en alternance	Un défaut mineur s'est produit. Lorsqu'il est en marche, le variateur continue de fonctionner. Le système est arrêté par une commande du système. Le défaut doit être effacé pour continuer. Utilisez le paramètre 950 [Config Err Min] pour l'activer. S'il n'est pas activé, il agit comme un défaut majeur.
	Jaune/ Vert	Clignotant en alternance	Lorsque le variateur fonctionne, une alarme de type 1 existe.
	Vert/ Rouge	Clignotant en alternance	Le variateur effectue une mise à jour du firmware.
ENET (Ethernet)	Eteint	Eteint	L'adaptateur et/ou le réseau n'est pas alimenté, l'adaptateur n'est pas correctement raccordé au réseau, ou l'adaptateur a besoin d'une adresse IP.
	Rouge	Clignotant	Une connexion EtherNet/IP a dépassé le délai (timeout).
		Fixe	L'adaptateur n'a pas réussi à dupliquer le test de détection de l'adresse IP.
	Rouge/ Vert	Clignotant en alternance	L'adaptateur effectue un auto-test.
	Vert	Clignotant	L'adaptateur est correctement raccordé mais ne communique avec aucun dispositif sur le réseau.
		Fixe	L'adaptateur est correctement raccordé et communique sur le réseau.
LINK (Liaison)	Eteint	Eteint	L'adaptateur n'est pas alimenté ou ne communique pas sur le réseau.
	Vert	Clignotant	L'adaptateur est correctement raccordé et transmet des données sur le réseau.
		Fixe	L'adaptateur est correctement raccordé mais ne communique pas sur le réseau.

Important : les voyants d'état sur le berceau de l'IHM n'indiquent pas l'état actuel de l'adaptateur de communication en option éventuellement installé. Si un adaptateur de communication facultatif est installé, voir le manuel utilisateur de l'option pour une description des voyants.

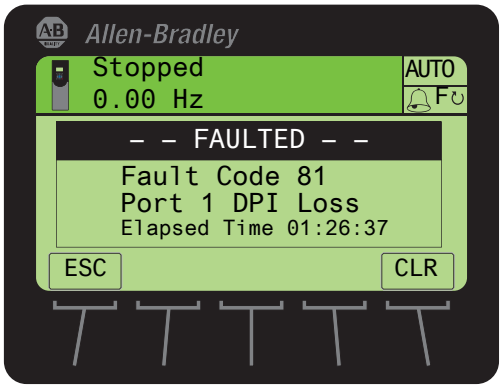
Indications de l'IHM

Ecran d'affichage des défauts

L'écran d'affichage des défauts apparaît automatiquement lorsqu'une condition de défaut est détectée sur le variateur hôte ou sur l'un des périphériques connectés. Cet écran clignote pour alerter sur la présence d'une condition de défaut. Il affiche les informations suivantes :

- numéro du code de défaut
  (voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4) ;
- description du défaut ;
- temps écoulé (au format hh:mm:ss) depuis la détection du défaut.

Figure 4.1 Ecran d'affichage de défaut clignotant



Fonctions des touches logicielles

Etiquette	Nom	Description
ESC	Escape	Revenir à l'écran précédent sans effacer le défaut.
CLR	Clear	Retire l'affichage des défauts de l'écran et efface le défaut.

Touche de fonction unique

Touche	Nom	Description
	Arrêt	Retire l'affichage des défauts de l'écran et efface le défaut.

Effacement manuel des défauts

Etape	Touche(s)
1. Appuyez sur la touche programmable « Clear » (effacer) pour acquitter le défaut. Les informations de défaut seront effacées pour que vous puissiez utiliser l'IHM. 2. Examinez la situation qui a provoqué le défaut. La cause doit être corrigée avant que le défaut puisse être effacé. 3. Après l'exécution de l'action corrective, effacez le défaut par l'une de ces méthodes : • appuyez sur Arrêt (si le variateur est en marche, il s'arrête) ; • coupez et rétablissez l'alimentation du variateur ; • sélectionnez la touche programmable « Clear » (effacer) dans le menu « Faults » (défauts) du dossier Diagnostic de l'IHM.	

Affichage des codes de défaut et d'alarme

Les numéros d'événement pour les défauts et alarmes du PowerFlex Série 750 sont affichés selon l'un des trois formats suivants.

- Le port 00 (variateur hôte) affiche uniquement le numéro de l'événement. Par exemple, le défaut 3 « Perte Alimentation » est affiché ainsi :
  Fault Code 3.
- Les ports 01 à 09 utilisent le format PEEE, ce qui indique le numéro du port (P) et le numéro de l'événement (EEE). Par exemple, le défaut 1 « Perte En Analog » sur un module d'E/S installé dans le port 4 est affiché ainsi :
  Fault Code 4001.
- Les ports 10 à 14 utilisent le format PPEEE, ce qui indique le numéro du port (PP) et le numéro de l'événement (EEE). Par exemple, le défaut 37 « E/S Rés arrêté » sur le port 14 est affiché ainsi :
  Fault Code 14037.

Descriptions des défauts et des alarmes du variateur

Le tableau ci-dessous contient une liste des défauts et des alarmes spécifiques au variateur, les types des défauts et des alarmes, les mesures prises lorsque le variateur se met en défaut, les paramètres utilisés pour configurer les défauts ou les alarmes (le cas échéant), une description et l'action corrective à prendre (le cas échéant).

Tableau 4.C Types de défaut et alarme variateur, descriptions et actions

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
0	Pas d'entrée					
2	Entr Auxiliaire	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un verrouillage d'entrée auxiliaire est ouvert.
3	Perte Alim	Configurable		P449 [Act Pert Alim]	Oui	La tension de bus c.c. est restée en dessous de la valeur nominale P451/P454 [Niv PerteAlim X] plus longtemps que la durée programmée dans P452/P455 [Tps PertAlim X].
4	Sous-tension	Configurable		P460 [Action SousTens]	Oui	Si la tension du bus, P11 [Tens Bus CC], descend en dessous de la valeur de P461 [Niv SousTens], une condition de sous-tension existe.
5	Surtension	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	La tension du bus c.c. dépasse la valeur maximale.
7	Surcharge Mot	Configurable		P410 [Actn SurC Mot]	Oui	Un déclenchement de surcharge électronique interne s'est produit.
8	Surchauf Radiat	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	La température du radiateur a dépassé 100 % de la température du variateur.
9	Surchauf Transis	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	Les transistors de sortie ont dépassé la température de fonctionnement maximum.
10	SurTemp FreinDyn	Alarme 1				La résistance de frein dynamique a dépassé sa température de fonctionnement maximale.
12	Surintens Matér.	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	Le courant de sortie du variateur a dépassé la limite de courant du matériel.
13	Défaut Terre	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	Une fuite de courant à la terre supérieure à 25 % de la valeur nominale du variateur s'est produite.
14	Alarme Déf Terre	Configurable				Le courant de terre a dépassé le niveau réglé dans P467 [NivAlarmDéftTer].
15	Perte Charge	Configurable		P441 [Acton Pert Chrg]		Le courant de couple en sortie est inférieur à la valeur programmée dans P442 [Niv Pert Chrg] pendant une durée supérieure au temps programmé dans P443 [Tps Pert Chrg].

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
17	Perte Phase Entr	Configurable		P462 [Action PertPhase]		L'ondulation du bus c.c. a dépassé un niveau prédéfini.
18	Décl CTP Mot	Configurable		P250 [Config CTP]		Surchauffe de la sonde thermique (CTP) du moteur.
20	Plage Vit Vérif Cple	Défaut réinitialisable	Roue libre			La différence entre P2 [Réf Vit Asservie] et P3 [Retr Vit Mot] a dépassé le niveau programmé dans P1105 [PlageDév Vites] pendant une durée supérieure à la durée programmée dans P1106 [PlageVit Entier].
21	Perte Phase Sort	Configurable		P444 [ActnPertPhaseSor]		Le courant d'une ou plusieurs phases a été perdu ou est inférieur à un niveau prédéfini.
24	Interdic. Décél	Configurable		P409 [Actn Inhibit Déc]		Le variateur ne suit pas la décélération commandée car il tente de limiter la tension du bus.
25	Limite SurVites	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	La vitesse de fonctionnement du moteur dépasse la limite maximale définie dans P524 [LimiteSurVites]. Pour la rotation en marche avant du moteur, cette limite est P520 [Vites Avt Max] + P524 [LimiteSurVites]. Pour la rotation en marche arrière du moteur, cette limite est P521 [Vites Arr Max] + P524 [LimiteSurVites]. Lorsque les modes de contrôle vectoriel de flux sont sélectionnés dans P35 [ModeCmde Moteur], la vitesse de fonctionnement du moteur est déterminée par P131 [Retr Vit Actif]. Pour tous les modes autres que le mode de contrôle vectoriel de flux, la vitesse de fonctionnement du moteur est déterminée par P1 [Fréquence Sortie].
26	Glissement Frein	Alarme 1				Le mouvement du codeur a dépassé le niveau de P1110 [Cmpt Glis Frein] après l'activation du frein et la manœuvre de glissement du frein commande le variateur. (Le variateur est actif.)
		Alarme 2				Le mouvement du codeur a dépassé le niveau de P1110 [Cmpt Glis Frein] après l'activation du frein et la manœuvre de glissement du frein est terminée. (Le variateur est arrêté.)
27	Cflct Torq Prove	Alarme 2				Lorsque P1100 [Cnfg MesCple] est activé, P35 [ModeCmde Moteur], P125 [Sél Retr Vit Pri] et P135 [Sél Retr Pos Mot] doivent être correctement réglés. Si ces paramètres renvoient vers un module de retour, les paramètres du module doivent également être réglés correctement.
28	CnfgMesCplessCod	Alarme 2				La mesure du couple sans codeur a été activée, mais l'utilisateur n'a pas lu ou n'a pas compris les considérations sur le fonctionnement sans codeur. Lisez l'encadré « Attention » de la page C-4 qui traite de l'utilisation de la mesure de couple sans codeur.
29	Pert En Analog	Configurable		263 [Perte En Analog0]		L'entrée analogique présente un signal perdu.
33	RedémAuto Epuisé	Défaut réinitialisable	Roue libre			Après un nombre programmé de tentatives, le variateur n'a pas réussi à réinitialiser un défaut et à reprendre le fonctionnement.
36	SurIntLogiciel	Défaut réinitialisable	Roue libre		Oui	Le courant de sortie du variateur a dépassé la valeur nominale d'intensité pendant 1 ms. Cette valeur nominale est supérieure à la valeur nominale d'intensité pendant 3 secondes et inférieure au niveau du défaut de surintensité matériel. En général elle vaut 200 à 250 % de la puissance nominale permanente du variateur.
38	Phase U à Terre	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un défaut de phase à la terre a été détecté entre le variateur et le moteur dans cette phase.
39	Phase V à Terre					
40	Phase W à Terre					
41	C-cuit Phases UV	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un courant excessif a été détecté entre ces deux bornes de sortie.
42	C-cuit Phases VW					
43	C-cuit Phases WU					
44	NégPhaseU àTerre	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un défaut de phase à la terre a été détecté entre le variateur et le moteur dans cette phase.
45	NégPhaseV àTerre					
46	NégPhaseW àTerre					

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
48	ValDéaut Params	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le variateur a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.
49	Mise S/T Variateur	–				Un marqueur de mise sous tension dans la file d'attente des défauts indique que l'alimentation du variateur a été coupée puis rétablie.
51	Efface Liste Err	–				Indication que la liste des défauts a été effacée.
55	Surchauffe Carte Ctrl	Défaut réinitialisable	Roue libre			La sonde de température de la carte de contrôle principale a détecté une chaleur excessive. Voir les caractéristiques de température du produit.
58	Val/Défaut Module	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le module a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.
59	Code Non Valable	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur interne.
61	ProtctSurC1	Configurable		P435 [Actn PrtctSurCh1]	Oui	La valeur programmée dans P436 [Niv PrtctSurCh 1] a été dépassée.
62	ProtctSurC2	Configurable		P438 [Actn PrtctSurCh2]	Oui	La valeur programmée dans P439 [Niv PrtctSurCh 2] a été dépassée.
64	Surcharge Var	Alarme 1			Oui	P940 [ComptSC Variat] a dépassé 50 %, mais est inférieur à 100 %.
		Défaut réinitialisable	Roue libre			P940 [ComptSC Variat] a dépassé 100 %. Réduire la charge mécanique du variateur.
67	Arrêt Pompe	Alarme 1				Condition d'arrêt de pompe détectée.
71	Adaptateur Port 1	Défaut réinitialisable	Roue libre			L'option de communication DPI a un défaut. Voir la file d'attente des événements du dispositif.
72	Adaptateur Port 2					
73	Adaptateur Port 3					
74	Adaptateur Port 4					
75	Adaptateur Port 5					
76	Adaptateur Port 6					
77	Plage Tension RI	Alarme 2				La valeur par défaut de P70 [RéglAuto] est 1 « Calculer » et la valeur calculée à partir des valeurs nominales du moteur a renvoyé une valeur pour P73 [Chut Tension RI] qui n'est pas dans la plage des valeurs autorisées.
		Défaut réinitialisable	Roue libre			P70 [RéglAuto] est réglé sur 2 « Régl Statiq » ou sur 3 « Régl Rotat » et la valeur mesurée par la procédure de réglage automatique pour P73 [Chut Tension RI] n'est pas dans la plage des valeurs autorisées.
78	Plage Réf I Flux	Alarme 2				La valeur par défaut de P70 [RéglAuto] est 1 « Calculer » et la valeur du courant de magnétisation déterminée par la procédure de réglage automatique dépasse la valeur programmée dans P26 [IntNom Moteur].
		Défaut réinitialisable	Roue libre			La valeur par défaut de P70 [RéglAuto] est réglée sur 2 « Régl Statiq » ou sur 3 « Régl Rotat » et la valeur du courant de magnétisation mesurée par la procédure de réglage automatique dépasse la valeur programmée dans P26 [IntNom Moteur].
79	Charge Excessive	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le moteur n'a pas atteint sa vitesse nominale dans le temps alloué pendant le réglage automatique.
80	Arrêt Régl Auto	Défaut réinitialisable	Roue libre			La fonction de réglage automatique a été annulée manuellement ou un défaut s'est produit.
81	Perte Port 1 DPI	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le port DPI a arrêté de communiquer. Vérifiez les connexions et la mise à la terre du variateur.
82	Perte Port 2 DPI					
83	Perte Port 3 DPI					
84	Perte Port 4 DPI					
85	Perte Port 5 DPI					
86	Perte Port 6 DPI					

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
87	Plage Tension IXo	Alarme 2				La valeur par défaut de P70 [RéglAuto] est 1 « Calculer » et la tension calculée pour l'impédance d'induction du moteur dépasse 25 % de la valeur de P25 [TensNom Moteur].
		Défaut réinitialisable	Roue libre			P70 [RéglAuto] est réglé sur 2 « Régl Statiq » ou sur 3 « Régl Rotat » et la tension mesurée pour l'impédance d'induction du moteur dépasse 25 % de la valeur de P25 [TensNom Moteur].
91	Pert RtrVit Prin	Configurable		Remarque : voir le module en option pour le numéro du paramètre de configuration.		Une perte du signal de retour a été détectée pour la source de P134 [Retour Vit Aux]. Ceci peut être dû à un problème détecté par le module de retour sélectionné par P125 [Sél Retr Vit Pri] ou à une perte de communication entre le module de retour et la carte commande principale. La source du retour de vitesse principal doit être configurée pour ne pas produire de défaut si la fonction de commutation sur perte du signal de retour est utilisée.
93	Valid Vérif Mat	Défaut réinitialisable	Roue libre			La validation matérielle est désactivée (cavalier installé), mais indique qu'elle n'est pas activée.
94	Perte RtrVit Alt	Configurable		Remarque : voir le module en option pour le numéro du paramètre de configuration.		Une perte du signal de retour a été détectée pour la source de P128 [Sél Retr Vit Alt]. Ceci peut être dû à un problème détecté par le module de retour sélectionné par P128 [Sél Retr Vit Alt] ou à une perte de communication entre le module de retour et la carte commande principale.
95	Perte RtrVit Aux	Configurable				Une perte du signal de retour a été détectée pour la source de P132 [Sél Retr Vit Aux]. Ceci peut être dû à un problème détecté par le module de retour sélectionné par P132 [Sél Retr Vit Aux] ou à une perte de communication entre le module de retour et la carte commande principale.
96	PerteRtrPosition	Configurable				Une perte du signal de retour a été détectée pour la source de P847 [Rtr Position]. Ceci peut être dû à un problème détecté par le module de retour sélectionné par P135 [Sél Retr Pos Mot] ou à une perte de communication entre le module de retour et la carte commande principale.
97	Auto Tach Switch	Défaut réinitialisable	Roue libre			Indication que l'une des deux conditions suivantes existe. • Une commutation tachymètre s'est produite et le dispositif de retour alternatif est défaillant. • Une commutation tachymètre ne s'est pas produite, l'option Switch Tach Auto est activée et les dispositifs principal et alternatif sont défaillants.
100	Chksum Paramètre	Défaut réinitialisable	Roue libre			La somme de contrôle lue dans la mémoire non volatile ne correspond pas à la somme de contrôle calculée. Données réglées sur la valeur par défaut.
104	ChcksumCarteAlim	Défaut non réinitialisable				La somme de contrôle lue dans la mémoire non volatile ne correspond pas à la somme de contrôle calculée. Données réglées sur la valeur par défaut.
106	CCP-CA Incompat	Défaut non réinitialisable	Roue libre			La carte de contrôle principale n'a pas reconnu la structure d'alimentation. Flashez avec une nouvelle version de l'application.
107	CCP-CA Remplacé	Défaut réinitialisable	Roue libre			La carte de contrôle principale a été déplacée dans une structure d'alimentation différente. Données réglées sur les valeurs par défaut.
108	SomCtrl Cal Anlg	Défaut non réinitialisable	Roue libre			La somme de contrôle lue dans les données de calibrage analogiques ne correspond pas à la somme de contrôle calculée.
111	IDCartAlimNonVal	Défaut non réinitialisable	Roue libre			L'identifiant de la structure d'alimentation n'est pas valable. Flashez avec une nouvelle version de l'application.
112	VersMinApp CAlim	Défaut réinitialisable	Roue libre			La structure d'alimentation a besoin d'une version d'application plus récente. Flashez avec une nouvelle version de l'application.
113	Rech Err Données	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur de donnée interne.
115	TbleMhTens Plein	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur de donnée interne.

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
116	EnMhTen TropGrde	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur de donnée interne.
117	ChksmDneés MhTens	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur de donnée interne.
118	Chks MhTen CAlim	Défaut réinitialisable	Roue libre			Erreur de donnée interne.
124	ID App modifiée	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le firmware de l'application a changé. Vérifiez la version de l'application.
125	Utilis Sauvg App	Défaut réinitialisable	Roue libre			L'application n'a pas été flashée correctement. Recommencez le flashage.
134	Démarr À MssTens	Alarme 1				Lorsque P345 [Démarr à MssTens] est activé, une alarme est activée pour la durée programmée dans P346 [Tempo MssTen].
137	Err Préchrg Ext	Configurable		P323 [Cnfg Err PréChrg]		Le contact de maintien sur le contacteur de préchargement externe s'est ouvert (comme le signale P190 [Fix Prchrg ED]) alors que le variateur fonctionnait (MLI était active).
138	Préchrge Ouverte	Défaut réinitialisable	Roue libre			La précharge interne a reçu la commande de s'ouvrir alors que le variateur fonctionnait (MLI était active). Le verrouillage de défaut interne est automatiquement effacé lorsque MLI est désactivée.
141	RéglAuto AnglCod	Défaut réinitialisable	Roue libre			P78 [CompAng ssCodeur] est hors limites.
142	VitRéglAutoRédte	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le réglage des limites de fréquence empêche le variateur d'atteindre une vitesse acceptable pendant un test de réglage d'inertie.
143	Rég Crt RégAuto	Défaut réinitialisable	Roue libre			Les valeurs calculées pour P96 [Kp Rég Crt BCV] et/ou P97 [Ki Rég Crt BCV] sont hors limites.
144	RéglAuto Inertie	Défaut réinitialisable	Roue libre			Les résultats du test de réglage d'inertie sont hors limites pour P76 [Inertie total].
145	RéglAuto Course	Défaut réinitialisable	Roue libre			Lorsque P77 [Lmt Test Inertie] est activé, le test de réglage d'inertie n'a pas pu atteindre une vitesse acceptable pour réaliser le test.
152	Pas Source Arr	Défaut réinitialisable	Roue libre			La dernière source d'arrêt a été éliminée.
155	ConflitBipolaire	Alarme 2				P308 [Mode Sens Rot] est réglé sur 1 « Bipolar » ou sur 2 « Désact MArr » et une ou plusieurs entrées TOR est ou sont activée(s) pour le contrôle du sens de rotation.
157	Cnfg EnTOR B	Alarme 2				Conflit d'entrée TOR. Corrigez la configuration d'entrée TOR.
158	Cnfg EnTOR C	Alarme 2				Conflit d'entrée TOR. Corrigez la configuration d'entrée TOR.
161	ConfigVeille	Alarme 2				Il y a une erreur de configuration d'Attente/Reprise. Avec le mode Attente Reprise = Direct, les causes possibles incluent : variateur arrêté et Seuil Reprise < Seuil Attente ; Arrêt-CF, Exécution, Marche avant ou Marche arrière n'est pas configuré dans les fonctions d'entrée TOR.
162	Etat de Veille	Alarme 2				Le temporisateur de reprise compte vers une valeur à laquelle le variateur démarrera.
168	SousTmpDissTherm	Défaut réinitialisable				La sonde de température du dissipateur thermique signale une valeur inférieure à –18,7 °C (–1,66 °F) ou le circuit de retour de la sonde est ouvert.
169	Fréq PMW Réduite	Alarme 1				La fréquence MLI a été réduite par rapport à la valeur réglée dans P38 [Fréquence PWM] en raison de températures de jonction IGBT excessives.
170	LimitCrt Réduite	Alarme 1				La limite d'intensité a été réduite par rapport à la valeur réglée dans P422/423 [Limit Courant X] en raison de températures de jonction IGBT excessives ou parce que P940 [ComptSC Variat] = 95 %.
171	Réf Tens Régl	Alarme 1				Conflit de sélection de référence de tension réglable non autorisée.
177	Déf Profil Actif	Alarme 1				Le profil/indexeur est actif.

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
178	Homing Actif	Alarme 1				La fonction de prise d'origine est active.
179	Home non Déf	Alarme 1				La position d'origine n'a pas été établie avant l'exécution du profil.
185	Conflit Fréqce	Alarme 2				Indique que les valeurs de P520 [Vites Avt Max] et P521 [Vites Arr Max] sont en conflit avec la valeur de P63 [Fréqce Coupure].
186	Pente Nég VHz	Alarme 2				Indique que le segment de la courbe V/Hz a donné une pente V/Hz négative.
187	Limite Ampli VHz	Alarme 2				Indication que l'une des deux conditions suivantes existe. • P60 [Boost Acc/Démar] et P61 [Boost RUN] sont supérieurs à P25 [TensNom Moteur] x 0,25 lorsque P65 [CourbV/Hz] = 0 « V/Hz person ». • P61 [Boost RUN] est supérieur à P25 [TensNom Moteur] x 0,25 lorsque P65 [CourbV/Hz] = 1 « Vent/Pmp ».
190	RtrAltr FV APerm	Alarme 2				Indique une erreur de mode de commande et de configuration de dispositif de retour principal. P35 [ModeCmde Moteur] est réglé pour le mode de commande vectoriel de flux (FV), P125 [Sél Retr Vit Pri] est réglé sur 137 (port 0, P137 [Retr Bcle Ouv]).
191	RtrAltr FV APerm	Alarme 2				Indique une erreur de mode de commande et de configuration de dispositif de retour alternatif. P35 [ModeCmde Moteur] est réglé pour le mode de commande vectoriel de flux (FV), P635 [Options Cmde Vit] est réglé sur le bit 7 « ArrTachyAuto », P125 [Sél Retr Vit Pri] est réglé sur 137 (port 0, P137 [Retr Bcle Ouv]).
192	Cnfg Lmt Vit Avt	Alarme 2				La référence de vitesse de marche avant est hors limites. Vérifiez les réglages de P38 [Fréquence PWM] et de P520 [Vites Avt Max]. Les fréquences porteuses plus basses réduisent la plage de fréquence de sortie. Vérifiez que P522 [Vites Avt Min] est inférieur à P520 [Vites Avt Max].
193	Cnfg Lmt Vit Arr	Alarme 2				La référence de vitesse de marche arrière est hors limites. Vérifiez les réglages de P38 [Fréquence PWM] et de P521 [Vites Arr Max]. Les fréquences porteuses plus basses réduisent la plage de fréquence de sortie. Vérifiez que P523 [Vites Arr Min] est inférieur à P521 [Vites Arr Max].
203	Adaptat Port 13	Défaut réinitialisable	Roue libre			L'adaptateur EtherNet/IP intégré est en défaut. Voir la file d'événements EtherNet.
204	Adaptat Port 14	Défaut réinitialisable	Roue libre			L'adaptateur DeviceLogix est en défaut.
205	Err Transprt DPI	Alarme 1				Une erreur de communication DPI s'est produite.
210	Cav ActivMat OUT	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un module de sécurité est présent et le cavalier J1 ACTIVE est retiré. Installez le cavalier.
211	Déft Carte Sécur	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un module de sécurité en option a indiqué un défaut. Vérifiez que le cavalier J1 ACTIVE est installé. Réinitialisez le variateur ou coupez et remettez le variateur sous tension.
212	Cav Sécurité OUT	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le cavalier J2 SECURITE n'est pas installé et aucun module de sécurité en option n'est présent. Installez le cavalier.
213	Cav Sécurité IN	Défaut réinitialisable	Roue libre			Un cavalier J2 SECURITE est installé et un module de sécurité en option est présent. Retirez le cavalier.
214	ConflitPortSécu	Alarme 2				Nombre autorisé d'options de sécurité dépassé.

N° évén.	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
224	PerteComm Port 4	Défaut réinitialisable	Roue libre			Le dispositif présent sur le port a arrêté de communiquer avec la carte de commande principale. Vérifiez que le dispositif est présent et fonctionne. Vérifiez les connexions réseau. Vérifiez les options installées dans les ports 4 à 8 sont bien insérées dans les ports et fixées par des vis.
225	PerteComm Port 5					
226	PerteComm Port 6					
227	PerteComm Port 7					
228	PerteComm Port 8					
229	PerteComm Port 9					
230	PerteComm Port10					
231	PerteComm Port11					
232	PerteComm Port12					
233	PerteComm Port13					
234	PerteComm Port14					
244	Config Port 4	Alarme 2				La carte de contrôle principale n'a pas l'option correcte dans le port. L'option n'est peut-être pas compatible avec le produit ou le firmware de la carte de contrôle doit être mis à jour pour la prendre en charge. Il se peut que l'option doive être déplacée ou retirée pour accepter le changement de configuration de l'option.
245	Config Port 5					
246	Config Port 6					
247	Config Port 7					
248	Config Port 8					
249	Config Port 9					
250	Config Port 10					
251	Config Port 11					
252	Config Port 12					
253	Config Port 13					
254	Config Port 14					
264	Checksum Port 4	Défaut réinitialisable	Roue libre			La somme de contrôle de la mémoire d'un module en option a échoué. Les données de l'option ont été réglées avec les valeurs par défaut.
265	Checksum Port 5					
266	Checksum Port 6					
267	Checksum Port 7					
268	Checksum Port 8					
269	Checksum Port 9					
270	Checksum Port10					
271	Checksum Port11					
272	Checksum Port12					
273	Checksum Port13					
274	Checksum Port14					
291	DVie Vent DisTh	Configurable		P493 [ActnÉven VentDT]		La fonction de maintenance prédictive a atteint le seuil de l'événement. Effectuez une maintenance.
292	DVie Vent Intern	Configurable		P500 [ActnÉven VentIn]		
293	DVie Palier Motr	Configurable		P506 [ActnÉvén PalMtr]		
294	Lubr PalMoteur	Configurable		P510 [ActnÉvenLubMot]		
295	DVie Palier Mach	Configurable		P515 [ActnÉvén PalMtr]		
296	Lubr Palier Mach	Configurable		P519 [ActnÉvén LubMach]		
307	Port7InvalidCard	Défaut non réinitialisable	Roue libre			Option non valable dans ce port. Retirez le module d'option.
308	Port8InvalidCard	Défaut non réinitialisable	Roue libre			
313	Checksum Enet	Défaut réinitialisable	Roue libre			La somme de contrôle de la mémoire Ethernet/IP a échoué. Données réglées sur les valeurs par défaut.
314	Checksum DLX	Défaut réinitialisable	Roue libre			La somme de contrôle de la mémoire DeviceLogix a échoué. Données réglées sur les valeurs par défaut.
14037	E/S Rés arrêté	Configurable		P52 [Cond Prog DLX]		DeviceLogix a été désactivé.

Important : les numéros de défaut et d'alarme compris entre 3000 et 13999 sont générés par un module installé dans un port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication. Pour une explication des numéros d'événement compris entre 13000 et 13999, voir la publication 750COM-UM001 « PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter User Manual ».

Tableau 4.D Référence croisée par ordre alphabétique des défauts et des alarmes du variateur

Texte défaut/alarme	Numéro
Adaptat Port 13	203
Adaptat Port 14	204
Adaptateur Port 1	71
Adaptateur Port 2	72
Adaptateur Port 3	73
Adaptateur Port 4	74
Adaptateur Port 5	75
Adaptateur Port 6	76
Alarme Déf Terre	14
Arrêt Régl Auto	80
Auto Tach Switch	97
Cav ActivMat OUT	210
Cav Sécurité IN	213
Cav Sécurité OUT	212
CCP-CA Incompat	106
CCP-CA Remplacé	107
C-cuit Phases UV	41
C-cuit Phases VW	42
C-cuit Phases WU	43
Cflct Torq Prove	27
Charge Excessive	79
ChcksumCarteAlim	104
Checksum DLX	314
Checksum Enet	313
Checksum Port 4	264
Checksum Port 5	265
Checksum Port 6	266
Checksum Port 7	267
Checksum Port 8	268
Checksum Port 9	269
Chks MhTen CAlim	118
ChksmDneés MhTens	117
Chksum Paramètre	100
Cnfg EnTOR B	157
Cnfg EnTOR C	158
Cnfg Lmt Vit Arr	193
Cnfg Lmt Vit Avt	192
Config Armoir TP	28
Config Port 4	244
Config Port 5	245
Config Port 6	246
Config Port 7	247
Config Port 8	248
Config Port 9	249
Config Repos	161
Conflit Fréq Max	185
ConflitBipolaire	155
ConflitPortSécu	214
Crbe VHz Incomp	188

Texte défaut/alarme	Numéro
LimitCrt Réduite	170
Limite Ampli VHz	187
Limite SurVites	25
ListDft Effacée	51
Lubr Palier Mach	296
Lubr PalMoteur	294
Mise S/T Variateur	49
NégPhaseU àTerre	44
NégPhaseV àTerre	45
NégPhaseW àTerre	46
NivCple OW	66
Pente Nég VHz	186
Pert RtrVit Prin	91
Perte Alim	3
Perte Charge	15
Perte Phase Entr	17
Perte Phase Sort	21
Perte Port 1 DPI	81
Perte Port 2 DPI	82
Perte Port 3 DPI	83
Perte Port 4 DPI	84
Perte Port 5 DPI	85
Perte Port 6 DPI	86
Perte RtrVit Alt	94
Perte RtrVit Aux	95
PerteComm Port 4	224
PerteComm Port 5	225
PerteComm Port 6	226
PerteComm Port 7	227
PerteComm Port 8	228
PerteComm Port 9	229
PerteRtrPosition	96
Phase U à Terre	38
Phase V à Terre	39
Phase W à Terre	40
Plage Réf I Flux	78
Plage Tension IXo	87
Plage Tension RI	77
Plage Vit Vérif Cple	20
Port7InvalidCard	307
Port8InvalidCard	308
Préchrge Ouverte	138
ProtctSurC1	61
ProtctSurC2	62
RAZ MaintPrévent	290
Rech Err Données	113
RedémAuto Epuisé	33
Rég Crt RégAuto	143
RéglAuto AnglCod	141

Texte défaut/alarme	Numéro
Déf Profil Actif	177
Défaut Terre	13
Déft Carte Sécur	211
Démarr À MssTens	134
DVie Palier Mach	295
DVie Palier Motr	293
DVie Vent DisTh	291
DVie Vent Intern	292
EnMhTen TropGrde	116
Entr Auxiliaire	2
Err Préchrg Ext	137
Err Sél Rtr Vit	189
Err Transprt DPI	205
Etat de Veille	162
Flux+ Incompatbl	184
Fréq PMW Réduite	169
Glissement Frein	26
Home non Déf	179
Homing Actif	178
ID App modifiée	124
IDCartAlimNonVal	111
Interdic. Décél	24

Texte défaut/alarme	Numéro
RéglAuto Course	145
RéglAuto Inertie	144
RtrAltr FV APerm	191
RtrAltr FV APerm	190
Sous-tension	4
SousTmpDissTherm	168
Surcharge Mot	7
Surcharge Var	64
Surchauf Radiat	8
Surchauf Transis	9
Surchauffe Carte Ctrl	55
Surintens Matér.	12
SurIntLogiciel	36
SurTemp FreinDyn	10
Surtension	5
TbleMhTens Plein	115
Timeout NivCple OW	65
Utilis Sauvg App	125
Val/Défaut Module	58
ValDéaut Params	48
Valid Vérif Mat	93
VersMinApp CAlim	112
VitRéglAutoRédte	142

Défauts et alarmes des E/S

Le tableau ci-dessous contient une liste des défauts et des alarmes spécifiques aux E/S, les types des défauts et des alarmes, les mesures prises lorsque le variateur se met en défaut, les paramètres utilisés pour configurer les défauts ou les alarmes (le cas échéant), une description et l'action corrective à prendre (le cas échéant).

Tableau 4.E Types de défaut et d'alarme des E/S, descriptions et actions

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
*xx*000	Pas d'entrée					
*xx*001	Pert En Analog	Configurable		P53/P63 [Perte En AnalogX]		L'entrée analogique présente un signal perdu.
*xx*002	Décl CTP Mot	Configurable		P40 [Config CTP]		Surchauffe de la sonde thermique (CTP) du moteur.
*xx*005	Vie Relais0	Configurable		P106 [NivIntervVie SR0]		Maintenance prédictive.
*xx*006	Vie Relais1	Configurable		P116 [NivIntervVie SR1]		Maintenance prédictive.
*xx*058	Val/Défaut Module	Défaut	Roue libre			Le module a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.

(1) *xx* indique le numéro du port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication.

Défaut de l'arrêt sécurisé du couple

Le tableau ci-dessous donne la liste des défauts spécifiques pour l'arrêt sécurisé du couple, l'action entreprise lorsque le variateur est en défaut et leurs descriptions.

Tableau 4.F Types de défaut et d'alarme de l'arrêt sécurisé du couple, descriptions et actions

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
*xx*000	Pas d'entrée					
*xx*058	Val/Défaut Module	Défaut	Roue libre			Le module a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.

(1) *xx* indique le numéro du port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication.

Défauts et alarmes du codeur incrémental simple

Le tableau ci-dessous contient une liste des défauts et des alarmes spécifiques au codeur, les types des défauts et des alarmes, les mesures prises lorsque le variateur se met en défaut, les paramètres utilisés pour configurer les défauts ou les alarmes (le cas échéant), une description et l'action corrective à prendre (le cas échéant).

Tableau 4.G Types de défaut et d'alarme du codeur incrémental simple, descriptions et actions

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
*xx*000	Fil Débr.	Configurable		P3 [Cnfg Perte Rtr]		Le module codeur a détecté un signal d'entrée (A, B ou Z) dans le même état que son complément (Non A, Non B ou Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée. Voir P1 [Cfg Codeur].
*xx*001	PertePhase	Configurable		P3 [Cnfg Perte Rtr]		Plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) se sont produits sur une durée de 8 millisecondes. Les mêmes restrictions que pour la détection de fil débranché s'appliquent.
*xx*002	PerteQuadrature	Configurable		P3 [Cnfg Perte Rtr]		Les événements de perte de quadrature se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les deux voies A et B du codeur. Ce défaut se produit lorsque plus de 10 événements de perte de quadrature sur une durée de 10 millisecondes sont détectés. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas bit 1 « CanalA seul ») dans P1 [Config Codeur].
*xx*058	Val/Défaut Module	Défaut	Roue libre			Le module a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.

(1) *xx* indique le numéro du port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication.

Défauts et alarmes du codeur incrémental double

Le tableau ci-dessous contient une liste des défauts et des alarmes spécifiques au codeur, les types des défauts et des alarmes, les mesures prises lorsque le variateur se met en défaut, les paramètres utilisés pour configurer les défauts ou les alarmes (le cas échéant), une description et l'action corrective à prendre (le cas échéant).

Tableau 4.H Types de défaut et d'alarme du codeur incrémental double, descriptions et actions

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
*xx*000	FilDébr Cod0	Configurable		P3 [CnfgPertRtr Cod0]		Le module codeur double a détecté un signal d'entrée codeur 0 (A, B ou Z) dans le même état que son complément (Non A, Non B ou Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée. Voir P1 [Config Codeur0].
*xx*001	PertePhase Cod0	Configurable		P3 [CnfgPertRtr Cod0]		Plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) du codeur 0 se sont produits sur une durée de 8 millisecondes. Les mêmes restrictions que pour la détection de fil débranché du codeur 0 s'appliquent.
*xx*002	PertePhase Cod0	Configurable		P3 [CnfgPertRtr Cod0]		Les événements de perte de quadrature du codeur 0 se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les voies A et B du codeur 0. Ce défaut se produit lorsque plus de 10 événements de perte de quadrature sont détectés sur une durée de 10 millisecondes. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas bit 1 « CanalA seul ») dans P1 [Config Codeur0].
*xx*030	Fil Débr. Cod1	Configurable		P13 [CnfgPertRtr Cod1]		Le module codeur double a détecté un signal d'entrée codeur 1 (A, B ou Z) dans le même état que son complément (Non A, Non B ou Non Z). Pour que la détection des fils débranchés fonctionne, les signaux du codeur doivent être différentiels (pas en mode commun). La voie Z est vérifiée uniquement lorsqu'elle est activée. Voir P11 [Config Codeur1].

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Paramètre de configuration	RAZ Auto	Description/Action(s)
*xx*031	PertePhase Cod1	Configurable		P13 [CnfgPertRtr Cod1]		Plus de 30 événements de perte de phase (fil débranché) du codeur 1 se sont produits sur une durée de 8 millisecondes. Les mêmes restrictions que pour la détection de fil débranché du codeur 1 s'appliquent.
*xx*032	PertePhase Cod1	Configurable		P13 [CnfgPertRtr Cod1]		Les événements de perte de quadrature du codeur 1 se produisent lorsque des transitions de front simultanées se produisent sur les voies A et B du codeur 1. Ce défaut se produit lorsque plus de 10 événements de perte de quadrature sont détectés sur une durée de 10 millisecondes. Valable uniquement lorsque les voies A et B sont utilisées (pas bit 1 « CanalA seul ») dans P11 [Config Codeur1].
*xx*058	Val/Défaut Module	Défaut	Roue libre			Le module a reçu la commande d'écrire les valeurs par défaut.

(1) *xx* indique le numéro du port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication.

Défauts et alarmes du retour universel

Le tableau ci-dessous contient une liste des défauts et des alarmes spécifiques au retour universel, les types des défauts et des alarmes, les mesures prises lorsque le variateur se met en défaut, les paramètres utilisés pour configurer les défauts ou les alarmes (le cas échéant), une description et l'action corrective à prendre (le cas échéant).

Tableau 4.I Types de défaut et d'alarme du retour universel, descriptions et actions

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*000	ErrSourceLum	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Défaillance de la source lumineuse.
*xx*001	Err AmpSigCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Erreur d'amplitude du signal.
*xx*002	Err ValPosCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Erreur de la valeur de position.
*xx*003	Err SurTens Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Erreur de surtension.
*xx*004	Err SousTnsCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Erreur de sous-tension.
*xx*005	Err SurCour Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Erreur de surintensité.
*xx*006	Err Batteri Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Pile déchargée.
*xx*009	Err SignAnaCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Signaux analogiques hors spécifications.
*xx*010	Err OfstIntCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Décalage d'angle interne défaillant.
*xx*011	Err TablDonnCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Table de partition de champ de données endommagé.
*xx*012	Err LimiAnaCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Valeurs de limite analogique non disponibles.
*xx*013	Err I2C IntCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Bus I2C interne non fonctionnel.
*xx*014	Err ChksmInt Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Erreur checksum interne.
*xx*015	ErrRéiniPrgm Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – La réinitialisation du codeur s'est produite à la suite de la surveillance du programme.
*xx*016	ErrDépassCpt Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Dépassement du compteur.
*xx*017	Err ParitéCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Erreur de parité.
*xx*018	Err ChksumCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Checksum des données transmises non correct.
*xx*019	Err CmdInvCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Code de commande inconnu.
*xx*020	Err TailEnv Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Nombre des données transmises non correct.
*xx*021	Err ArgumCmd Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Le paramètre de commande transmis n'est pas autorisé.
*xx*022	ErrAdrÉcrInv Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Le champ de données sélectionné ne peut pas recevoir d'écriture (adresse d'écriture non autorisée).
*xx*023	Err CodeAcc Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Code d'accès non correct.

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*024	ErrTailChamp Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – La taille du champ de données définie ne peut pas être modifiée.
*xx*025	Err AdresseCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – L'adresse du mot définie est en dehors du champ de données.
*xx*026	Err AccChamp Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Accès à un champ de données qui n'existe pas.
*xx*028	ErrPsnTrSimp Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Position monotour non fiable.
*xx*029	ErrPsnTrMult Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Position multi-tour non fiable.
*xx*036	Err ValAnalCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Erreur de valeur analogique (données de procédé).
*xx*037	Err EnvCrt Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Courant transmis critique (poussière, transmetteur endommagé).
*xx*038	Err TempEncCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Température du codeur critique.
*xx*039	Err VitesCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 0 avec interface Hiperface – Vitesse trop élevée, aucune formation de position possible.
*xx*040	Err GénéraleCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Un bit d'erreur des données mono-cycle BiSS est activé.
*xx*046	Err Crt LED Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Courant de voyant DEL hors des limites de commande.
*xx*047	Err TrMulExt Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Erreur multi-tour externe.
*xx*048	Err CodePosCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Erreur de code de position (erreur pas unique).
*xx*049	Err Config Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Echec de configuration de l'interface.
*xx*050	Err ValPosCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Données de position non valables.
*xx*051	ErrComSérie Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Défaillance de l'interface série.
*xx*052	Défaill ExtCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Défaillance externe sur NERR.
*xx*053	Err Exc Temp Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Température hors des limites définies.
*xx*058	Val/Défaut Module	Défaut	Roue libre			Les valeurs du paramètre pour ce codeur ont été réinitialisées avec leurs valeurs par défaut.
*xx*064	ErrDépasPlge Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Le rail n'est plus présent entre la tête de lecture.
*xx*068	Tête Lect 1 Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.
*xx*069	Tête Lect 2 Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.
*xx*070	Err RAM Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique une erreur de mémoire RAM. La tête de lecture doit être réparée.
*xx*071	Err EPROM Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique une erreur EPROM. La tête de lecture doit être réparée.

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*072	Err ROM Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique une erreur de la ROM. La tête de lecture doit être réparée.
*xx*074	Pas Positn Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique qu'aucune valeur de position n'était disponible ; possible uniquement après la mise sous tension ou la réinitialisation.
*xx*081	Checksum Msg Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de checksum de communication série lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 0.
*xx*082	Tps OUTCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de dépassement de temps de communication série lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 0.
*xx*083	CommCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de communication série (autre que checksum ou dépassement de temps) lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 0.
*xx*084	Diagnostic Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que la carte d'option a détecté une défaillance du test de diagnostic de mise sous tension pour la voie 0.
*xx*085	PlagTensAlim Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que la source de tension du codeur 0 est hors limites.
*xx*086	Amplitude SC Cn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que l'amplitude du signal du codeur 0 est hors des limites de tolérance.
*xx*087	FilouvertCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique qu'une condition de fil débranché a été détectée pour le codeur 0.
*xx*088	PerteQuadCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique qu'une erreur de quadrature du signal a été détectée pour le codeur 0
*xx*089	PertePhaseCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique qu'un signal A ou B de codeur incrémental A Quad B sur la voie 0 est déconnecté.
*xx*090	EncNonSuppCn0	Configurable		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Indique que le codeur connecté à la voie 0 n'est pas pris en charge.
*xx*100	AlrmDépFréqCn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Avertissement de dépassement de fréquence.
*xx*101	AlrmDépTempCn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Avertissement de dépassement de température.
*xx*102	AlrmLimLumCn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Limite de réserve de commande lumineuse atteinte.
*xx*103	AlrmBatteriCn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Avertissement de pile.
*xx*104	Alm PointRéf Cn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 0 avec interface EnDat – Point de référence non atteint.
*xx*108	Alarme GénéCn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur sur la voie 0 avec interface BiSS – Un bit d'avertissement des données mono-cycle BiSS est activé.
*xx*115	Alrm FibrOpt Cn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Affiche une alarme lorsque le système optique Stahl doit être nettoyé.
*xx*116	AlrmDpasPlge Cn0	Alarme 1		P9 [Cnfg Perte Rtr0]		Alarme signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 0 – Indique que le compteur du codeur lu est à la valeur maximale (524287).
*xx*200	Err SrceLum Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Défaillance de la source lumineuse.
*xx*201	ErrAmpSignCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Erreur d'amplitude du signal.
*xx*202	ErrValPosnCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Erreur de la valeur de position.
*xx*203	Err SurTens Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Erreur de surtension.

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*204	Err SousTnsCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Erreur de sous-tension.
*xx*205	Err SurInt Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Erreur de surintensité.
*xx*206	Err BatteriCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Pile déchargée.
*xx*209	Err SignAnaCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Signaux analogiques hors spécifications.
*xx*210	ErrOfstIntCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Décalage d'angle interne défaillant.
*xx*211	Err TablDonn Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Table de partition de champ de données endommagé.
*xx*212	Err LimtAnaCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Valeurs de limite analogique non disponibles.
*xx*213	Err I2C IntCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Bus I2C interne non fonctionnel.
*xx*214	Err ChksmIntCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Erreur checksum interne.
*xx*215	ErrRéiniPrgmCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – La réinitialisation du codeur s'est produite à la suite de la surveillance du programme.
*xx*216	ErrDépassCptCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Dépassement du compteur.
*xx*217	ErrParitéCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Erreur de parité.
*xx*218	Err Cheksum Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Checksum des données transmises non correct.
*xx*219	Err CmdeInv Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Code de commande inconnu.
*xx*220	Err TailEnv Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Nombre des données transmises non correct.
*xx*221	Err ArgumCmd Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Le paramètre de commande transmis n'est pas autorisé.
*xx*222	ErrAdrÉcrInv Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Le champ de données sélectionné ne peut pas recevoir d'écriture (adresse d'écriture non autorisée).
*xx*223	Err CodeAccCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Code d'accès non correct.
*xx*224	ErrTailChamp Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – La taille du champ de données définie ne peut pas être modifiée.
*xx*225	Err Adresse Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – L'adresse du mot définie est en dehors du champ de données.
*xx*226	Err AccChamp Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Accès à un champ de données qui n'existe pas.
*xx*228	ErrPsnTrSimp Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Position monotour non fiable.
*xx*229	ErrPsnTrMult Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Position multi-tour non fiable.
*xx*236	Err ValAnalCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Erreur de valeur analogique (données de procédé).

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*237	Err EnvoiCrt Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Courant transmis critique (poussière, transmetteur endommagé).
*xx*238	Err TempEncCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Température du codeur critique.
*xx*239	ErrVitessCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stegmann sur la voie 1 avec interface Hiperface – Vitesse trop élevée, aucune formation de position possible.
*xx*240	ErrGénéraleCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Un bit d'erreur des données mono-cycle BiSS est activé.
*xx*246	Err CrtLED Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Courant de voyant DEL hors des limites de commande.
*xx*247	Err TrMltExt Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Erreur multi-tour externe.
*xx*248	Err CodePosnCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Erreur de code de position (erreur pas unique).
*xx*249	Err Config Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Echec de configuration de l'interface.
*xx*250	ErrValPosnCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Données de position non valables.
*xx*251	ErrComSérie Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Défaillance de l'interface série.
*xx*252	Défaill ExtCn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Défaillance externe sur NERR.
*xx*253	Err ExcTemp Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Température hors des limites définies.
*xx*256	ErrDépasPlge Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Le rail n'est plus présent entre la tête de lecture.
*xx*260	TêteLectur1 Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.
*xx*261	TêteLectur2 Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique que la tête de lecture doit être nettoyée ou installée correctement.
*xx*262	ErrRAMCanal1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique une erreur de mémoire RAM. La tête de lecture doit être réparée.
*xx*263	ErrEPROM Canl1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique une erreur EPROM. La tête de lecture doit être réparée.
*xx*264	ErrROMCanal 1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique une erreur de la ROM. La tête de lecture doit être réparée.
*xx*266	Pas de Psn Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Erreur signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique qu'aucune valeur de position n'était disponible ; possible uniquement après la mise sous tension ou la réinitialisation.
*xx*281	Checksum Msg Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de checksum de communication série lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 1.
*xx*282	Tps Cn1 OUT	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de dépassement de temps de communication série lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 1.
*xx*283	Comm Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que la carte d'option a détecté une erreur de communication série (autre que checksum ou dépassement de temps) lors de la tentative de communication avec le codeur sur la voie 1.
*xx*284	Diagnostic Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que la carte d'option a détecté une défaillance du test de diagnostic de mise sous tension pour la voie 1.

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*285	PlagTensAlim Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que la source de tension du codeur 1 est hors limites.
*xx*286	Ampliture SC Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que l'amplitude du signal du codeur 1 est hors des limites de tolérance.
*xx*287	Fil ouv.Can1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'une condition de fil débranché a été détectée pour le codeur 1.
*xx*288	PertQuadCan1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'une erreur de quadrature du signal a été détectée pour le codeur 1
*xx*289	PertePhaseCan1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'un signal A ou B de codeur incrémental A Quad B sur la voie 1 est déconnecté.
*xx*290	Enc incmpt Cn1	Configurable		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que le codeur connecté à la voie 1 n'est pas pris en charge.
*xx*300	AlrmDépFréqCn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Avertissement de dépassement de fréquence.
*xx*301	AlrmDépTempCn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Avertissement de dépassement de température.
*xx*302	AlrmLimLum Cn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Limite de réserve de commande lumineuse atteinte.
*xx*303	ArlmBatteriCn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Avertissement de pile.
*xx*304	AlrmPointRéf Cn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Heidenhain sur la voie 1 avec interface EnDat – Point de référence non atteint.
*xx*308	AlrmGénéral Cn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur sur la voie 1 avec interface BiSS – Un bit d'avertissement des données mono-cycle BiSS est activé.
*xx*315	AlarmFibrOpt Cn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Affiche une alarme lorsque le système optique Stahl doit être nettoyé.
*xx*316	AlmDépasPlge Cn1	Alarme 1		P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Alarme signalée par le codeur Stahl linéaire sur la voie 1 – Indique que le compteur du codeur lu est à la valeur maximale (524287).
*xx*412	Err Mater.	Configurable		Soit P9 [Cnfg Perte Rtr0] ou P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'il existe une erreur matérielle sur le module de retour.
*xx*413	ErrFirmware	Configurable		Soit P9 [Cnfg Perte Rtr0] ou P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'il existe une erreur de firmware sur le module de retour. Une erreur du firmware se produit si le matériel et le firmware chargé ne sont pas compatibles.
*xx*416	CflctSorCod	Alarme 1		Soit P9 [Cnfg Perte Rtr0] ou P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique qu'il existe l'un des problèmes suivants sur la sortie codeur : • La sélection dans le paramètre P80 [Sélect SorCod] n'est pas possible puisque les broches nécessaires sur le bornier sont déjà utilisées pour le module de retour 0 ou 1, selon P6 [Sél Source Rtr 0] et P36 [Sél Source Rtr 1]. • P80 [Sélect SorCod] est réglé sur 2 « Sin Cos » et il n'y a pas de signal connecté aux broches 1 à 4 du bornier TB 1. • P80 [Sélect SorCod] est réglé sur 2 « Sin Cos », la valeur de P15/45 [PPR Inc&SC Rtr X] n'est pas à la puissance deux, et le paramètre P84 [SorCod PPR Z] n'est pas réglé sur 0 « 1 ImpulsionZ ». Ceci n'est pas autorisé. • P80 [Sélect SorCod] est réglé sur 3 « Canal X » ou 4 « Canal Y » et il n'y a aucun codeur connecté sur cette voie. • P80 [Sélect SorCod] est réglé sur 3 « Canal X » ou 4 « Canal Y » et il y a un codeur linéaire connecté sur cette voie.

N° évén. (1)	Texte défaut/alarme	Type	Action sur défaut	Param de configuration	RAZ Auto	Description
*xx*417	CflctSécur	Alarme 1		Soit P9 [Cnfg Perte Rtr0] ou P39 [Cnfg Perte Rtr1]		Indique que les micro-interrupteurs de sécurité sont dans une position non autorisée.
*xx*420	CnfIt Rt0Rt1	Alarme 2				Indique que la combinaison de la sélection de retour effectuée avec les paramètres P6 [Sél Source Rtr 0] et P36 [Sél Source Rtr 1] n'est pas valable, c.-à-d. que les deux modules de retour ont des signaux sinus-cosinus. (Il n'y a de la place que pour un jeu de signaux sinus-cosinus sur le bornier.) Le variateur ne peut pas démarrer tant que ce conflit de configuration n'est pas corrigé.
*xx*421	Initialisat.	Alarme 2				Indique que le module de retour universel d'état de la machine est en mode d'initialisation. Cette alarme de type 2 permet de s'assurer que le moteur ne peut pas être démarré pendant l'initialisation.

(1) *xx* indique le numéro du port. Voir Affichage des codes de défaut et d'alarme, page 4-4 pour une explication.

Symptômes communs et actions correctives

Le variateur ne démarre pas à partir des entrées Démarrage ou Marche câblées sur le bornier.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Variateur en défaut	Voyant d'état rouge clignotant	Effacer le défaut. • Appuyez sur Arrêt • Coupez et rétablissez l'alimentation • « RAZ Défauts » sur le menu Diagnostic de l'IHM.
Câblage d'entrée incorrect. Voir page 1-38 pour les exemples de câblage. • La commande 2 Fils nécessite une entrée Marche, Marche avant, Marche arrière ou Marche par A-Coups. • La commande 3 Fils nécessite les entrées Marche et Arrêt. • Vérifier que l'alimentation du commun 24 volts est connectée au commun d'entrée TOR.	Aucune	Raccordez les entrées correctement.
Programmation d'entrée TOR incorrecte. • Des choix mutuellement exclusifs ont été faits (par exemple, A-Coups et A-Coups Avant). • La programmation 2 Fils et 3 Fils est peut-être en conflit. • Démarrage configuré, mais pas d'arrêt configuré.	Aucune	Configurez la fonction d'entrée.
	Voyant d'état jaune clignotant et indication « Cnfg EnTOR B » ou « Cnfg EnTOR C » sur l'écran LCD de l'IHM. P936 [État Variat 2] indique une ou plusieurs alarmes de type 2.	Corrigez les conflits de la fonction d'entrée.
Le bornier n'a pas la commande.	Aucune	Vérifiez P324 [Masq Logic].

Le variateur de démarre pas à partir de l'IHM.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Le variateur est configuré pour la commande 2 fils.	Aucune	Modifiez P150 [Cnfg EnTOR] pour corriger la fonction de commande.
Un autre dispositif a la commande manuelle.	Aucune	
Le port n'a pas la commande.	Aucune	Modifiez P324 [Masq Logic] pour activer le port correct.

Le variateur ne répond pas à des modifications de la commande de vitesse.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Aucune valeur ne parvient de la source de la commande.	La ligne d'état de l'IHM LCD indique « Vit Atteinte » et la sortie est 0 Hz.	1. Si la source est une entrée analogique, vérifiez le câblage et utilisez un multimètre pour vérifier la présence d'un signal. 2. Vérifiez que la source est correcte dans P2 [Réf Vit Asservie]. (Voir page 3-19)
Une source de référence incorrecte a été programmée.	Aucune	3. Vérifiez la source de référence de la vitesse dans P545 [Sél Réf Vites A]. (Voir page 3-64) 4. Reprogrammez P545 [Sél Réf Vites A] avec la source correcte. (Voir page 3-64)
Le dispositif décentralisé ou les entrées TOR sélectionnent une source de référence incorrecte.	Aucune	5. Vérifiez que les bits 12 et 13 de P935 [Etat variat 1], page 3-101, n'indiquent pas des sélections de source inattendues. 6. Vérifiez P220 [État En TOR], page 3-35, pour voir si les entrées sélectionnent une source alternative. 7. Vérifiez la configuration des fonctions de P173–175 [Sél Vites ED X].

Le moteur et/ou le variateur n'accélère pas jusqu'à la vitesse commandée.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Le temps d'accélération est excessif.	Aucune	Reprogrammez P535/536 [Tps Accél X]. (Voir page 3-63)
Une charge excessive ou des temps d'accélération courts forcent le variateur en limitation de courant, ce qui ralentit ou arrête l'accélération.	Aucune	Vérifiez le bit 27 de P935 [Etat variat 1] pour voir si le variateur est en limitation de courant. (Voir page 3-101) Retirez l'excès de charge ou reprogrammez P535/536 [Tps Accél X]. (Voir page 3-63)
La source ou la valeur de la vitesse commandée n'est pas celle attendue.	Aucune	Vérifiez que la vitesse commandée est correcte en utilisant les étapes 1 à 7 ci-dessus.
La programmation empêche la sortie variateur de dépasser les valeurs de limitation.	Aucune	Vérifiez P520 [Vites Avt Max], P521 [Vites Arr Max] (Voir page 3-62) et P37 [Fréq Max] (Voir page 3-21) pour vérifier que la vitesse n'est pas limitée par la programmation.

Le fonctionnement du moteur est instable.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Les données moteur n'ont pas été entrées correctement ou le réglage automatique n'a pas été effectué.	Aucune	1. Entrez correctement les données de la plaque signalétique du moteur. 2. Exécutez la procédure de réglage automatique « Régl Statiq » ou « Régl Rotat ». Voir P70 [RéglAuto], page 3-24.

Le variateur n'inverse pas le sens de rotation du moteur.

Cause(s)	Indication	Action corrective
L'entrée TOR de commande d'inversion n'est pas choisie.	Aucune	Vérifiez que la fonction d'inversion par une entrée TOR est correctement configurée.
L'entrée TOR n'est pas correctement câblée.	Aucune	Vérifiez le câblage de l'entrée TOR.
Le paramètre du mode de sens n'est pas programmé correctement.	Aucune	Reprogrammez p308 [Mode Sens Rot], page 3-43, pour la commande analogique « Bipolaire » ou TOR « Unipolaire ».
Le câblage des phases du moteur est incorrect pour l'inversion.	Aucune	Permutez deux fils moteur.
L'entrée analogique bipolaire de commande est mal câblée ou le signal est absent.	Aucune	1. Utilisez un multimètre pour vérifier qu'une tension analogique d'entrée est présente. 2. Vérifiez le câblage du signal analogique bipolaire. Une tension positive commande le sens avant. Une tension négative commande le sens arrière.

L'arrêt du variateur provoque un défaut Interdic. Décél.

Cause(s)	Indication	Action corrective
Le dispositif de régulation du bus est validé et il arrête la décélération à cause d'une tension de bus excessive. Normalement, une tension de bus excessive est provoquée par une énergie régénératrice trop grande ou des tensions c.a. d'alimentation instables. Une temporisation interne a arrêté le fonctionnement du variateur.	Ecran du défaut Interdic. Décél. La ligne d'état de l'écran LCD indique « Défaut ».	1. Reprogrammez les paramètres 372/373 [Mode Rég Bus X] pour éliminer toute sélection « Régul Fréq ». 2. Désactivez la régulation de bus (paramètres 372/373 [Mode Rég Bus X]) et ajoutez un frein dynamique. 3. Corrigez l'instabilité de la ligne d'alimentation c.a. ou ajoutez un transformateur d'isolement. 4. Réinitialisez le variateur.

Options d'assistance technique

Informations à connaître avant de contacter l'assistance technique

Lorsque vous contactez l'assistance technique, soyez prêt à fournir les informations suivantes :

- numéro de commande ;
- référence du produit et série des variateurs (le cas échéant) ;
- numéro de série du produit ;
- version du firmware ;
- code de défaut indiqué dans P951 [Code Dern Err] ;
- options installées et ports attribués.

Soyez également prêt à communiquer :

- une description de votre application ;
- une description détaillée du problème ;
- un bref historique de l'installation du variateur ;
  - s'il s'agit d'une première installation et le produit n'a jamais fonctionné ;
  - s'il s'agit d'une installation existante et le produit a déjà fonctionné.

Les données contenues dans les paramètres suivants peuvent aider lors du dépannage d'un variateur en défaut. Vous pouvez utiliser le tableau ci-dessous pour enregistrer les données fournies dans chaque paramètre indiqué.

Paramètre(s)	Nom	Description	Données du paramètre
956	Fréqce Erreur	Capture et affiche la vitesse de sortie du variateur au moment du dernier défaut.	
957	Err Intens	Capture et affiche l'intensité du moteur au moment du dernier défaut.	
958	Err Tension Bus	Capture et affiche la tension du bus c.c. du variateur au moment du dernier défaut.	
954	État1 sur Erreur	Capture et affiche la configuration de bit de [État Variat 1] au moment du dernier défaut.	
955	État2 sur Erreur	Capture et affiche la configuration de bit de [État Variat 2] au moment du dernier défaut.	
962	Alarm sur Err A	Capture et affiche la configuration de bit de [Etat Alarme A] au moment du dernier défaut.	
963	Alarm sur Err B	Capture et affiche la configuration de bit de [Etat Alarme B] au moment du dernier défaut.	
951	Code Dern Err	Code qui représente le défaut qui a déclenché le variateur.	

Assistants de dépannage

Si vous êtes connecté à un variateur via DriveExplorer™ ou DriveExecutive™, vous pouvez exécuter un assistant de dépannage pour recueillir les informations qui aideront à diagnostiquer les problèmes présents sur votre variateur et/ou les dispositifs périphériques. Les informations collectées par l'assistant de dépannage sont sauvegardées dans un fichier texte et peuvent être envoyées au technicien d'assistance.

Pour exécuter un assistant de dépannage dans DriveExplorer, sélectionnez **Wizards** (assistants) dans le menu **Actions**. Dans DriveExecutive, sélectionnez **Wizards** (assistants) dans le menu **Tools** (outils). Ou cliquez sur le bouton . Suivez les messages pour compléter l'assistant.

Important : il n'est pas possible d'accéder à l'assistant de dépannage lorsque la barre de commande (Control Bar) est lancée.

Informations complémentaires sur les variateurs

Spécifications

Catégorie		PowerFlex 755
Certifications	c UL us	Listé UL508C et CAN/CSA-C22.2 N° 14-05.
	CE	Conforme aux directives européennes suivantes : Directive CEM (2004/108/EC) Directive Basse Tension (2006/95/EC) Normes applicables : EN 61800-3:2004 EN 61800-5-1:2007
	TÜV Rheinland Product Safety / EMC Production Inspected TÜV Rheinland of North America / EN 61800-5-1 TÜV Rheinland / Bauart geprüft FS Type approved	TÜV Rheinland Normes applicables : EN 61800-3:2004 EN 61800-5-1:2007 EN ISO 13849-1:2008 EN ISO 13849-2:2003 EN 61800-5-2:2007 EN 61508 PARTIES 1-7:2000 EN 62061:2005 EN 60204-1:2006
	N223	Australian Communications and Media Authority Conforme à : Radiocommunications Act : 1992 Radiocommunications Standard : 2008 Radiocommunications Labelling Notice : 2008 Normes applicables : EN 61800-3:2004
	EPRI PQ SEMI F47	Electric Power Research Institute Certifié conforme aux normes suivantes : SEMI F47 CEI 61000-4-34
	GOST-R	Certificat russe GOST-R n° POCC US.ME92.H00040
	RoHS	Conforme avec la directive européenne sur la réduction des sustances dangereuses (Restriction of Hazardous Substances)

Catégorie	Caractéristique					
Protection	**Variateur**	**380/400**	**480 V**	**500 V**	**600 V**	**690 V**
	Déclench. surtension c.a. :	576 V c.a.	576 V c.a.			
	Déclench. sous-tension c.a. :	250 V c.a.	300 V c.a.			
	Déclench. surtension de bus :	815 V c.c.	815 V c.c.			
	Arrêt sur sous-tension de bus :	200 V c.c.	200 V c.c.			
	Tension nominale du bus (pleine charge) :	540 V c.c.	648 V c.c.			
	Déclench. surintensité du variateur Déclench. surintensité logicielle : Déclench. surintensité matérielle : Limite d'intensité instantanée :	Valeur calculée, de 105 % de la valeur nominale du moteur à 200 % de la valeur nominale du variateur. 105 % de la valeur nominale à 3 s (158…210 %). 143 % de la valeur nominale à 3 s (215…287 %).				
	Transitoires réseau :	Pic de tension de 6000 volts selon IEEE C62.41-1991.				
	Immunité de la logique de commande aux parasites :	Grésillements d'arc jusqu'à 1500 V crête.				
	Tenue aux microcoupures d'alimentation :	15 millisecondes à pleine charge.				
	Tenue aux microcoupures de l'électronique de commande :	0,5 secondes minimum, 2 secondes typique.				
	Déclench. défaut de terre :	Phase-terre sur la sortie variateur.				
	Déclench. sur court-circuit :	Entre phases sur la sortie variateur.				

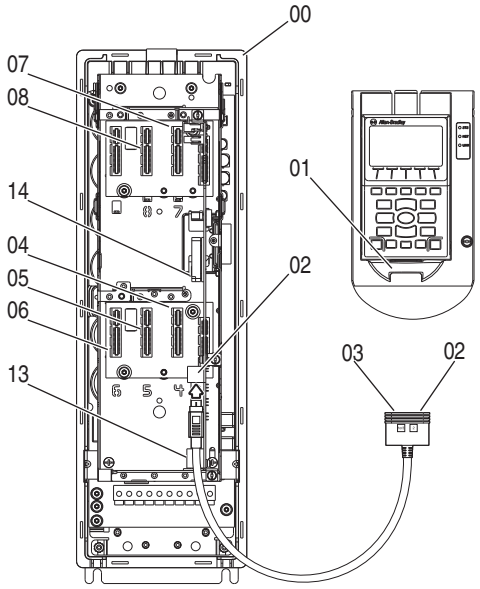
Catégorie	Caractéristique				
Environnement	Altitude :	1 000 m (3 300 ft) max., sans déclassement.			
	Température ambiante sans déclassement IP20, NEMA/UL type ouvert : IP00, NEMA/UL type ouvert : IP20, NEMA/UL Type 1 (avec couvercle anti-débris) : IP20, NEMA/UL Type 1 (avec étiquette anti-débris) : Montage par bride – Avant : IP20, NEMA/UL type ouvert : IP00, NEMA/UL type ouvert : Arrière/Dissipateur thermique : IP66, NEMA/UL Type 4X Autonome/Montage mural – IP54, NEMA/UL Type 12	 0 à 50 °C (32 à 122 °F) Tailles 2 à 5, toutes puissances 0 à 50 °C (32 à 122 °F) Tailles 6 et 7, toutes puissances 0 à 40 °C (32 à 104 °F) Tailles 2 à 5, toutes puissances 0 à 40 °C (32 à 104 °F) Tailles 6 et 7, toutes puissances 0 à 50 °C (32 à 122 °F) Tailles 2 à 5, toutes puissances 0 à 50 °C (32 à 122 °F) Tailles 6 et 7, toutes puissances 0 à 40 °C (32 à 104 °F) Toutes tailles, toutes puissances 0 à 40 °C (32 à 104 °F) Toutes tailles, toutes puissances			
	Température de stockage (toute const.) :	–40 à 70 °C (–40 à 158 °F)			
	Atmosphère :	**Important :** le variateur **ne** doit **pas** être installé dans un endroit où l'air ambiant contient des gaz, des vapeurs ou des poussières volatils ou corrosifs. Si le variateur n'ait pas installé pendant un laps de temps, il doit être stocké dans un endroit où il ne sera pas exposé à une atmosphère corrosive.			
	Humidité relative :	5 à 95 % sans condensation.			
	Tenue aux chocs – En fonctionnement Tenue aux chocs – Emballé pour expédition	Tailles 2 à 6 : 15 G crête pendant 11 ms (±1 ms) Taille 7 : 10 G crête pendant 11 ms (±1 ms) Taille 2 : chute d'une hauteur de 381 mm (15 in) Tailles 3 et 4 : chute d'une hauteur de 330 mm (13 in) Taille 5 : chute d'une hauteur de 305 mm (12 in) Tailles 6 et 7 : conforme à la procédure de test 2B de la International Safe Transit Association (ISTA)			
	Résistance aux vibrations – En fonctionnement Résistance aux vibrations – Emballé pour expédition Charge lâche sinusoïdale : Aléatoire stabilisé :	Taille 2 : amplitude 1,000 mm (0,040 in.), 2 G crête Tailles 3 à 5 : amplitude 1,000 mm (0,040 in.), 1,5 G crête Tailles 6 et 7 : amplitude 1,000 mm (0,040 in.), 1 G crête Tailles 2 à 5 : 20,0 mm (0,8 in.) crête à crête, 2 à 5,186 Hz ; 1,1 G crête de 5,186 à 20 Hz Tailles 6 et 7 : conforme aux normes ISTA 2B sur le conditionnement Tailles 2 à 5 : <u>Fréquence (Hz)</u> <u>PSD (G^2/Hz)</u> 1 0.00005 4 0.01 16 0.01 40 0.001 80 0.001 200 0.00001 Tailles 6 et 7 : conforme à la procédure de test 2B de la International Safe Transit Association (ISTA)			
	Niveau sonore :	Taille	Vitesse ventilateur	Niveau sonore	**Remarque :** le niveau sonore est mesuré à 2 mètres.
		2	50 pi³/min	63 dB	
		3	80 pi³/min	64 dB	
		4	160 pi³/min	72 dB	
		5	260 pi³/min	77 dB	
		6	252 pi³/min	73 dB	
		7	252 pi³/min	74 dB	
	Milieu ambiant Niveau de pollution Niveau de pollution 1 & 2 : Niveau de pollution 3 & 4 : (Voir page A-7 pour une description des niveaux de pollution.)	 Toutes les armoires sont acceptables. Armoires conformes IP54, NEMA/UL Type 12 requises.			

Catégorie	Caractéristique	
Electriques	Tolérance de tension d'entrée c.a. :	Voir page C-1 pour connaître les plages de tension et de fonctionnement.
	Tolérance de fréquence :	47–63 Hz.
	Phases d'alimentation :	L'alimentation triphasée fournit la puissance nominale pour tous les variateurs. Le fonctionnement monophasé fournit jusqu'à 50 % de l'intensité nominale.
	Tolérance de tension d'entrée c.c. :	–/+10 % de la tension nominale du bus (au-dessus).
	Facteur de puissance :	0,98 sur tout la plage de vitesse.
	Inductance de liaison c.c. :	≥5 %
	Rendement :	97,5 % à l'intensité nominale, tension nominale.
	Valeur nominale de court-circuit maximum :	200 000 A Eff. symétriques.
	Valeur nominale de court-circuit réelle :	Déterminée par la valeur nominale AIC du fusible/disjoncteur installé.
	Ratio de puissance variateur-moteur maximum :	Un rapport pas supérieur à 2:1 est préconisé.
Commande	Méthode :	MLI codé sinus avec fréquence de porteuse programmable. Les valeurs nominales s'appliquent à tous les variateurs. Le variateur peut être fourni en version 6 impulsions.
	Fréquence porteuse :	Réglages par défaut : Tailles variateur 2…4 : 4 kHz Tailles variateur 5…7 : 2 kHz Réglages : Tailles variateur 2…6 : 2, 4, 8, 12 kHz Taille variateur 7 : 2, 4, 8 kHz
	Plage de tension de sortie :	0 à la tension nominale du moteur.
	Plage de fréquence de sortie :	0…325 Hz pour porteuse à 2 kHz. 0…650 Hz pour porteuse à 4 kHz.
	Précision de la fréquence Entrée TOR : Entrée analogique :	 ±0,01 % de la fréquence de sortie réglée. ±0,4 % de la fréquence de sortie maximum.
	Commande de fréquence :	Régulation de vitesse – avec compensation de glissement 0,5 % de la vitesse de base sur une plage de vitesse de 40:1. Plage de fonctionnement 40:1.
	Commande de vitesse :	Régulation de vitesse – sans retour 0,1 % de la vitesse de base sur une plage de vitesse de 120:1. Plage de fonctionnement 120:1. Bande passante 50 rad/s.
		Régulation de vitesse – avec retour 0,001 % de la vitesse de base sur une plage de vitesse de 100:1. Plage de fonctionnement 1000:1. Bande passante 190 rad/s.
	Régulation de couple :	Régulation de couple – sans retour ±5 %, bande passante 600 rad/s.
		Régulation de couple – avec retour ±2 %, bande passante 2500 rad/s.
	Commande de moteur configurable :	V/Hz standard avec capacité de personnalisation complète. Contrôle vectoriel sans capteur avec réglage complet. Contrôle vectoriel de flux avec et sans dispositif de retour. Commande de moteur à induction et à aimant permanent.
	Modes d'arrêt :	Modes d'arrêt programmables multiples, notamment : progressif, roue libre, freinage c.c., progressif avec maintien, freinage rapide et arrêt en limitation d'intensité.
	Accél/Décél :	Deux temps d'accélération et de décélération programmables individuellement. Chaque temps peut être programmé de 0 à 3600 secondes, par incréments de 0,1 seconde.
	Temps de courbe en S :	Réglable de 0 à 100 % du temps de rampe (régime normal nominal).
	Surcharge intermittente :	Capacité de surcharge de 110 % pendant 1 minute. Capacité de surcharge de 150 % pendant 3 secondes.
	Capacité de limite d'intensité :	Limite d'intensité programmable de 20 à 160 % de l'intensité de sortie nominale. Gains proportionnel et intégral programmables indépendamment.
	Protection électronique contre les surcharges de moteur :	Protection de classe 10 avec réponse sensible à la vitesse. Conforme à N.E.C. Article 430. U.L. E59272, volume 12.

Ports et dispositifs

Les connecteurs, les dispositifs embarqués et les modules d'option installés, comme les modules d'E/S, les adaptateurs de communication et les modules DeviceLogix, reçoivent une affectation de numéro de port unique. Les connecteurs et les dispositifs embarqués ont des numéros de ports fixes qui ne peuvent pas être modifiés. Un numéro de port est attribué à chaque module d'option lors de son installation.

Figure A.1 Ports du variateur



Port	Dispositif	Description
00	Variateur hôte	Port fixe pour le variateur.
01	IHM	Port fixe sur le connecteur du berceau du module d'IHM. Un câble répartiteur fournit le Port 01 lorsque le connecteur du berceau du module d'IHM n'est pas utilisé.
02	Port DPI	Connexion d'IHM portative ou distante. Connexion du câble répartiteur.
03	Câble répartiteur	Se connecte au Port 02 DPI. Fournit les Port 02 et Port 03.
04 à 08	Modules d'option	Ports disponibles pour les modules d'option. Voir la section sur le câblage des E/S, à partir de la page 1-28, pour les recommandations sur chaque port d'option. (Ports 07 et 08, variateurs PowerFlex 755 uniquement)
09 à 12	Réservés pour une utilisation future.	
13	EtherNet/IP	Port fixe pour EtherNet/IP intégré (variateurs PowerFlex 755 uniquement).
14	DeviceLogix	Port fixe pour DeviceLogix intégré (variateurs PowerFlex 755 uniquement).

Perte en Watts

Tableau A.A Puissances nominales sous 400 volts – Perte en watts

Taille (1)	kW	Watts externes	Watts internes	Watts totaux
2	0,75	16	55	71
	1,5	26	57	83
	2,2	39	58	97
	4,0	75	64	139
	5,5	108	70	178
	7,5	161	80	241
	11	225	86	311
3	15	300	103	403
	18,5	362	115	477
	22	505	126	631
4	30	487	130	617
	37	615	147	762
5	45	705	162	867
	55	928	201	1129
6	75	1239	319	1558
	90	1381	300	1681
	110	1893	381	2274
	132	2449	502	2951
7	160	2566	461	3027
	200	3322	586	3908
	250	3922	743	4665

(1) Codes d'armoires F et N uniquement.

Tableau A.B Puissances nominales sous 480 volts – Perte en watts

Taille (1)	CV	Watts externes	Watts internes	Watts totaux
2	1,0	17	60	77
	2,0	27	61	88
	3,0	41	63	104
	5,0	71	68	139
	7,5	108	74	182
	10	149	81	230
	15	237	91	328
3	20	273	101	374
	25	368	115	483
	30	503	126	629
4	40	422	125	547
	50	559	144	703
5	60	646	158	804
	75	855	189	1044
6	100	1109	299	1408
	125	1299	294	1593
	150	1718	358	2076
	200	2384	492	2876
7	250	2704	491	3195
	300	3409	606	4015
	350	3604	683	4287

(1) Codes d'armoires F et N uniquement.

Résistance minimale de frein dynamique

Tableau A.C 400 Volts – Résistance minimale

Taille	kW R.N.	Résistance minimale	Courant FD maximum
2	0,75	31,6	25
	1,5	31,6	25
	2,2	31,6	25
	4,0	31,6	25
	5,5	31,6	25
	7,5	31,6	25
	11	22,6	34,9
3	15	31,6	25
	18,5	31,6	25
	22	16,6	47,6
4	30	15,8	50
	37	15,8	50
5	37 (IP54, NEMA/UL Type 12)	7,9	100
	45	7,9	100
	55	7,9	100
6	55 (IP54, NEMA/UL Type 12)	3,3	239,4
	75	3,3	239,4
	90	3,3	239,4
	110	3,3	239,4
	132	3,3	239,4
7	132 (IP54, NEMA/UL Type 12)	2,4	329
	160	2,4	329
	200	2,4	329
	250	1,65	478,8

Tableau A.D 480 Volts – Résistance minimale

Taille	CV R.N.	Résistance minimale	Courant FD maximum
2	1,0	31,6	25
	2,0	31,6	25
	3,0	31,6	25
	5,0	31,6	25
	7,5	31,6	25
	10	31,6	25
	15	22,6	34,9
3	20	31,6	25
	25	31,6	25
	30	16,6	47,6
4	40	15,8	50
	50	15,8	50
5	50 (IP54, NEMA/UL Type 12)	7,9	100
	60	7,9	100
	75	7,9	100
6	75 (IP54, NEMA/UL Type 12)	3,3	239,4
	100	3,3	239,4
	125	3,3	239,4
	150	3,3	239,4
	200	3,3	239,4
7	200 (IP54, NEMA/UL Type 12)	2,4	329
	250	2,4	329
	300	2,4	329
	350	1,65	478,8

Niveaux de pollution selon la norme EN 61800-5-1

Niveau de pollution	Description
1	Aucune pollution ou seule une pollution sèche et non conductrice est présente. La pollution n'a pas d'impact.
2	En conditions normales, seule une pollution non conductrice est présente. Cependant, une conductivité temporaire peut se produire occasionnellement en raison de la condensation, lorsque le variateur ne fonctionne pas.
3	Une pollution conductrice ou une pollution sèche non conductrice, qui devient conductrice en raison de la condensation, peut se produire.
4	La pollution génère une conductivité persistante due, par exemple, à de la poussière conductrice ou à de la pluie ou de la neige.

Caractéristiques du coffret du variateur

Tailles	Type d'armoire (position 6 dans la référence)	Kit d'accessoires installé	Classification de la face avant		Classification de l'arrière/dissipateur thermique	
			Type d'armoire	Niveau de pollution	Type d'armoire	Niveau de pollution
2, 3, 4, 5	N	Aucun	IP20 NEMA/UL type ouvert	1, 2	IP20 NEMA/UL type ouvert	1, 2
		NEMA Type 1	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2
		Bride	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2
	F	Aucun	IP20 NEMA/UL type ouvert	1, 2	IP66 NEMA/UL Type 4X	1, 2, 3, 4
	G	Aucun	IP54 NEMA/UL Type 12	1, 2, 3, 4	IP54 NEMA/UL Type 12	1, 2, 3, 4
6, 7	N	Aucun	IP00 NEMA/UL type ouvert	1, 2	IP00 NEMA/UL kit type ouvert	1, 2
		NEMA Type 1	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Type 1	1, 2
		Bride NEMA Type 4X	IP00 NEMA/UL type ouvert	1, 2	IP66 NEMA/UL Type 4X	1, 2, 3, 4
	G	Aucun	IP54 NEMA/UL Type 12	1, 2, 3, 4	IP54 NEMA/UL Type 12	1, 2, 3, 4

Configurations de la communication

20-COMM-* Compatibilité de l'adaptateur réseau

Certains adaptateurs 20-COMM peuvent être utilisés avec les variateurs PowerFlex Série 750. Voir page 1-50 pour plus d'informations.

Configurations d'un automate programmable typique

Important : si des transferts par blocs sont programmés pour écrire des informations en permanence sur le variateur, il faut prendre soin de formater correctement ces transferts par blocs. Si l'attribut 10 est sélectionné pour le transfert par blocs, des valeurs sont écrites uniquement dans la RAM et ne sont pas sauvegardées par le variateur. C'est l'attribut privilégié pour les transferts permanents. Si l'attribut 9 est sélectionné, chaque scrutation du programme exécutera une écriture dans la mémoire non volatile (EEprom) du variateur. Etant donné que l'EEprom possède un nombre fixe d'écritures autorisées, des transferts par blocs permanents endommagent rapidement l'EEprom. N'affectez pas l'attribut 9 aux transferts par blocs permanents. Voir le manuel utilisateur de l'adaptateur de communication concerné pour plus de détails.

Mots de commande logique/d'état

Tableau A.E Mot de commande logique

Bits logiques																													Commande	Description
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
																															x	Arrêt normal	0 = Pas d'arrêt normal 1 = Arrêt normal
																														x		Démarrage (1)	0 = Non démarrage 1 = Démarrage
																													x			JOG 1 (2)	0 = Non à-coups 1 (Par. 556) 1 = JOG 1
																												x				RAZ Défaut (3)	0 = Non RAZ défaut 1 = RAZ défaut
																										x	x					Sens de rotation unipolaire	00 = Pas de commande 01 = Commande marche avant 10 = Commande marche arrière 11 = Maintien contrôle sens de rotation
																									x							Manuel	0 = Non manuel 1 = Manuel
																								x								Réservé	
																						x	x									Temps accél.	00 = Pas de commande 01 = Utiliser Tps Accél 1 (Par. 535) 10 = Utiliser Tps Accél 2 (Par. 536) 11 = Utiliser temps actuel
																				x	x											Temps décél.	00 = Pas de commande 01 = Utiliser Tps Décél 1 (Par. 537) 10 = Utiliser Tps Décél 2 (Par. 538) 11 = Utiliser temps actuel
																			x													Sélection réf. 1	000 = Pas de commande 001 = Sél Réf A (Par. 545) 010 = Sél Réf B (Par. 550) 011 = Prédéf 3 (Par. 573) 100 = Prédéf 4 (Par. 574) 101 = Prédéf 5 (Par. 575) 110 = Prédéf 6 (Par. 576) 111 = Prédéf 7 (Par. 577)
																		x														Sélection réf. 2	
																	x															Sélection réf. 3	
																x																Réservé	
															x																	Arrêt roue libre	0 = Non arrêt roue libre 1 = Arrêt roue libre
														x																		Arrêt limite d'intensité	0 = Non arrêt limite d'intensité 1 = Arrêt limite d'intensité
													x																			Exécution (4)	0 = Non exécution 1 = Exécution
												x																				JOG 2 (2)	0 = Non à-coups 2 (Par. 557) 1 = JOG 2
											x																					Réservé	
										x																						Réservé	
									x																							Réservé	
								x																								Réservé	
							x																									Réservé	
						x																										Réservé	
					x																											Réservé	
				x																												Réservé	
			x																													Réservé	
		x																														Réservé	
	x																															Réservé	
x																																Réservé	

(1) Une condition de Non arrêt (bit logique 0 = 0) doit être présente avant que la condition 1 = Démarrage démarre le variateur.

(2) Une condition de Non arrêt (bit logique 0 = 0) doit être présente avant que la condition 1 = JOG1/JOG 2 mette le variateur en fonctionnement par à-coups. Une transition à « 0 » arrête le variateur.

(3) Pour exécuter cette commande, la valeur doit passer de « 0 » à « 1 ».

(4) Une condition de Non arrêt (bit logique 0 = 0) doit être présente avant que la condition 1 = Exécution mette le variateur en fonctionnement. Une transition à « 0 » arrête le variateur.

Tableau A.F Mot d'état logique

Bits logiques																																		
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Commande	Description
																															x	Prêt à fonctionner	0 = Pas prêt à fonctionner 1 = Prêt à fonctionner
																														x		Actif	0 = Inactif 1 = Actif
																													x			Commande de sens de rotation	0 = Arrière 1 = Avant
																												x				Sens de rotation réel	0 = Arrière 1 = Avant
																											x					Accélération	0 = Pas en accélération 1 = En accélération
																										x						Décélération	0 = Pas en décélération 1 = En décélération
																									x							Alarme	0 = Pas d'alarme (Par. 959 & 960) 1 = Alarme
																								x								Défaut	0 = Aucun défaut (Par. 952 & 953) 1 = Défaut
																							x									Vitesse de consigne atteinte	0 = Pas la à vitesse de consigne 1 = Vitesse de consigne atteinte
																						x										Manuel	0 = Mode manuel inactif 1 = Mode manuel actif
																					x											ID Réf Vites 0	00000 = Réservé 00001 = Réf Auto A (Par. 545) 00010 = Réf Auto B (Par. 550) 00011 =Vites Prédéf Auto 3 (Par. 573) 00100 =Vites Prédéf Auto 4 (Par. 574) 00101 =Vites Prédéf Auto 5 (Par. 575) 00110 =Vites Prédéf Auto 6 (Par. 576) 00111 =Vites Prédéf Auto 7 (Par. 577) 01000 = Réservé 01001 = Réservé 01010 = Réservé 01011 = Réservé 01100 = Réservé 01101 = Réservé 01110 = Réservé 01111 = Réservé 10000 = Port Man 0 10001 = Port Man 1 10010 = Port Man 2 10011 = Port Man 3 10100 = Port Man 4 10101 = Port Man 5 10110 = Port Man 6 10111 = Réservé 11000 = Réservé 11001 = Réservé 11010 = Réservé 11011 = Réservé 11100 = Réservé 11101 = Port Man 13 (ENET intégré) 11110 = Port Man 14 (Logix) 11111 = Sél Réf Man Alternative
																				x												ID Réf Vites 1	
																			x													ID Réf Vites 2	
																		x														ID Réf Vites 3	
																	x															ID Réf Vites 4	
																x																Réservé	
															x																	En fonctionnement	0 = Hors fonctionnement 1 = En fonctionnement
														x																		Marche par à-coups	0 = Pas en marche par à-coups (Par. 556 & 557) 1 = Marche par à-coups
													x																			En arrêt	0 = Pas en arrêt 1 = En arrêt
												x																				Freinage c.c.	0 = Pas en freinage c.c. 1 = Freinage c.c.
											x																					FD actif	0 = Frein dynamique inactif 1 = Frein dynamique actif
										x																						Mode vitesse	0 = Pas en mode vitesse (Par. 309) 1 = Mode vitesse
									x																							Mode position	0 = Pas en mode position (Par. 309) 1 = Mode position
								x																								Mode couple	0 = Pas en mode couple (Par. 309) 1 = Mode couple
							x																									Vitesse nulle	0 = Pas à vitesse nulle 1 = A vitesse nulle
						x																										A l'origine	0 = Pas à l'origine 1 = A l'origine
					x																											En limite	0 = Pas en limite 1 = En limite
				x																												Limite intensité	0 = Pas en limite d'intensité 1 = En limite d'intensité
			x																													Rég Fréq Bus	0 = Pas en réglage fréquence bus 1 = Réglage fréquence bus
		x																														Activer On	0 = Pas activer On 1 = Activer On
	x																															Surcharge moteur	0 = Pas de surcharge moteur 1 = Surcharge moteur
x																																Régénération	0 = Pas de régénération 1= Régénération

Dispositifs de sorties

Les tores de mode commun sont internes au variateur.

Valeurs nominales des variateurs, des fusibles et des disjoncteurs

Les Tableau A.H et Tableau A.I fournissent les caractéristiques des variateurs (notamment continu, 1 minute et 3 secondes) et les informations sur les fusibles et circuits d'entrée de ligne c.a. recommandés. Les puissances indiquées sont les puissances recommandées pour 40 °C par le N.E.C. aux Etats-Unis. D'autres pays et codes locaux peuvent exiger caractéristiques différentes.

Voir le Tableau A.G qui décrit les caractéristiques du dispositif d'entrée en fonction du choix de l'installation physique.

Tableau A.G Caractéristiques du dispositif d'entrée

Tailles	Référence de l'armoire	Type d'armoire	Type d'installation	Certification UL requise	Certification UL non requise
2, 3, 4, 5	N	IP20 NEMA/UL type ouvert	Installé dans une armoire non ventilée. Le dissipateur thermique est à l'intérieur ou à l'extérieur de l'armoire.	Tous les dispositifs du Tableau A.H sont acceptables.	Tous les dispositifs du Tableau A.H sont acceptables.
	F	Bride			
	N	IP20 NEMA/UL type ouvert	Installé à l'extérieur de l'armoire à l'aide du kit NEMA Type 1 ou dans une armoire ventilée.	Les dispositifs du Tableau A.H, à l'exception des fusibles temporisés et la valeur maximale pour les fusibles non temporisés.	
	F	Bride			
	G	IP54 NEMA/UL Type 12	Installé à l'intérieur ou à l'extérieur d'une armoire.	Tous les dispositifs du Tableau A.H sont acceptables.	
6, 7	N	IP00 NEMA/UL type ouvert	Installé dans une armoire. Le dissipateur thermique est à l'intérieur ou à l'extérieur de l'armoire.	Tous les dispositifs du Tableau A.H sont acceptables.	
			Installé à l'extérieur de l'armoire à l'aide du kit NEMA Type 1.		
	G	IP54 NEMA/UL Type 12	Installé à l'intérieur ou à l'extérieur d'une armoire.	Tous les dispositifs du Tableau A.H sont acceptables.	

Fusibles

Si les fusibles sont choisis comme méthode de protection, reportez-vous aux types recommandés indiqués ci-dessous. Si les capacités d'ampérage disponibles ne correspondent pas aux tableaux fournis, le fusible avec la puissance juste supérieure à la puissance nominale du variateur doit être choisi.

- CEI – BS88 (norme britannique) Parties 1 & 2 (1), EN60269-1, Parties 1 & 2, type gG ou équivalent doit être utilisé.
- UL – UL Classe T, J ou L doit être utilisé.

Disjoncteurs

Les éléments « sans fusible » des tableaux suivants incluent les deux types de disjoncteurs (retardé ou déclenchement instantané). **Si l'un de ces disjoncteurs est choisi comme méthode de protection**, les impératifs suivants s'appliquent.

- CEI et UL – Les deux types de dispositifs sont acceptables pour les installations CEI et UL.

(1) Les désignations typiques suivantes incluent, mais sans y être limité ; Parties 1 et 2 : AC, AD, BC, BD, CD, DD, ED, EFS, EF, FF, FG, GF, GG, GH.

Tableau A.H Dispositifs de protection d'alimentation c.a. 400 volts

Puissance appliquée (1)	Taille (2)	A de sortie permanente	Variateur dimensionné pour régime normal			Variateur dimensionné pour régime intensif			Puissances d'entrée		Dispositifs de protection d'alimentation c.a.								
			Référence	A de surcharge de sortie		Référence	A de surcharge de sortie		Entrée c.a. permanente		Fusible retardé à double élément		Fusible instantané		Puissance max. du disjoncteur (5)	Protecteur de circuit moteur (6)	Démarreur 140M avec plage de courant réglable (7) (8)		
			(x = F ou G)	60 s	3 s	(x = F ou G)	60 s	3 s	kVA	A	Min. (3)	Max. (4)	Min. (3)	Max. (4)					
Entrée 400 V c.a.																			
0,75 kW	2	2,1	20x…C2P1	3,1	3,7	20x…C2P1	3,1	3,7	1,2	1,7	3	6	3	8	15	3	M-C2E-B25	M-D8E-B25	
1,5 kW	2	3,5	20x…C3P5	5,2	6,3	20x…C3P5	5,2	6,3	1,9	2,8	6	7	6	12	15	7	M-C2E-B40	M-D8E-B40	
2,2 kW	2	5	20x…C5P0	7,5	9,0	20x…C5P0	7,5	9,0	3,1	4,5	6	10	6	20	20	7	M-C2E-B63	M-D8E-B63	
4,0 kW	2	8,7	20x…C8P7	13,0	15,6	20x…C8P7	13,0	15,6	5,4	7,8	10	17,5	10	30	30	15	M-C2E-C10	M-D8E-C10	M-F8E-C10
5,5 kW	2	11,5	20x…C011	17,2	20,7	20x…C011	17,2	20,7	7,4	10,7	15	25	15	45	45	15	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16
7,5 kW	2	15,4	20x…C015	16,9	23,1	20x…C022	24,2	33,0	10,1	14,6	20	30	20	60	60	20	M-C2E-C20	M-D8E-C20	M-F8E-C20
11 kW	2	22	20x…C022	24,2	33,0	20x…C030	33,0	45,0	14,6	21,1	30	45	30	80	80	30	M-C2E-C25	M-D8E-C25	M-F8E-C25
15 kW	3	30	20x…C030	33,0	45,0	20x…C037	45,0	55,5	19,9	28,7	40	60	40	120	100	50			M-F8E-C32
18,5 kW	3	37	20x…C037	40,7	55,5	20x…C043	55,5	66,6	24,5	35,4	45	80	45	125	110	50			M-F8E-C45
22 kW	3	43	20x…C043	47,3	64,5	20x…C060	66,0	90,0	28,5	41,2	55	90	55	150	120	60			
30 kW	4	60	20x…C060	66,0	90,0	20x…C072	90,0	108,0	39,8	57,4	75	125	75	225	180	100			
37 kW	4	72	20x…C072	79,2	108,0	20x…C085	108,0	129,6	48,9	70,5	90	150	90	275	200	100			
45 kW	5	85	20x…C085	93,5	127,5	20x…C104	127,5	156,0	57,7	83,3	110	175	110	325	250	150			
55 kW	5	104	20x…C104	114,4	156,0	20x…C140	156,0	210,0	71,3	102,9	130	225	130	400	300	150			
75 kW	6	140	20x…C140	154,0	210,0	20x…C170	210,0	255,0	95,0	137,2	175	300	175	550	400	250			
90 kW	6	170	20x…C170	187,0	255,0	20x…C205	255,0	307,5	115,4	166,5	225	375	225	600	500	250			
110 kW	6	205	20x…C205	225,5	307,5	20x…C260	307,5	390,0	139,1	200,8	275	450	275	600	600	400			
132 kW	6	260	20x…C260	286,0	390,0	20x…C302	390,0	468,0	176,5	254,7	325	575	325	750	700	400			
160 kW	7	302	20x…C302	332,2	453,0	20x…C367	453,0	550,5	205,0	295,9	400	675	400	900	900	600			
200 kW	7	367	20x…C367	403,7	550,5	20x…C456	550,5	684,0	249,1	359,5	475	800	475	1000	1100	600			
250 kW	7	456	20x…C456	501,6	684,0				309,5	446,7	600	1000	600	1800	1300	600			

Remarques :

(1) « Puissance appliquée » fait référence au moteur qui sera connecté au variateur. Par exemple, un « variateur C015 » peut être utilisé en mode Régime Normal sur un moteur de 7,5 kW moteur de 5,5 kW. Le variateur peut être programmé pour l'un ou l'autre des deux modes. Le câblage et les fusibles peuvent être dimensionnés selon le mode programmé. Quelle que Régime Normal fournit une intensité permanente supérieure mais un courant de surcharge plus faible par rapport au mode Régime Intensif. Voir le paramètre 306 [Class Serv].

(2) Codes d'armoires F et N uniquement. Voir le Tableau A.J pour les tailles d'autres types d'armoires.

(3) Le calibre minimum du dispositif de protection est le calibre nominal le plus faible assurant la protection maximum sans déclenchements intempestifs.

(4) Le calibre maximum du dispositif de protection est le calibre nominal le plus élevé qui assure la protection du variateur. Pour le code NEC des Etats-Unis, la taille minimale est 125 % d valeurs nominales indiquées sont maximales.

(5) Disjoncteur : disjoncteur à action retardée. Pour le code NEC des Etats-Unis, la taille minimale est 125 % de l'intensité nominale du moteur. Les valeurs nominales indiquées sont max

(6) Protecteur de circuit moteur recommandé – disjoncteur instantané. Le déclenchement doit être réglé pour l'intensité d'entrée du variateur et doit être dimensionné pour l'intensité perm

(7) Le seuil de déclenchement des disjoncteurs 140M avec plage de courant réglable doit être réglé sur la plage minimum ne provoquant pas le déclenchement.

(8) Démarreur combiné auto-protégé (Type E) manuel. Alimentation c.a. 480Y/277 V et 600Y/347 V.

Tableau A.I Dispositifs de protection d'alimentation c.a. 480 volts

Puissance appliquée (1)	Taille (2)	A de sortie permanente	Variateur dimensionné pour régime normal			Variateur dimensionné pour régime intensif			Puissances d'entrée		Dispositifs de protection d'alimentation c.a.								
			Référence	A de surcharge de sortie		Référence	A de surcharge de sortie		Entrée c.a. permanente		Fusible retardé à double élément		Fusible instantané		Puissance max. du disjoncteur (5)	Protecteur de circuit moteur (6)	Démarreur 140M avec plage de courant réglable (7) (8)		
			(x = F ou G)	60 s	3 s	(x = F ou G)	60 s	3 s	kVA	A	Min. (3)	Max. (4)	Min. (3)	Max. (4)					
Entrée 480 V c.a.																			
1,0 CV	2	2,1	20x…D2P1	3,1	3,7	20x…D2P1	3,1	3,7	1,3	1,6	2	6	2	8	15	3	M-C2E-B25	M-D8E-B25	
2,0 CV	2	3,4	20x…D3P4	5,1	6,1	20x…D3P4	5,1	6,1	2,2	2,6	4	7	4	12	15	7	M-C2E-B40	M-D8E-B40	
3,0 CV	2	5	20x…D5P0	7,5	9,0	20x…D5P0	7,5	9,0	3,2	3,9	6	10	6	20	20	7	M-C2E-B63	M-D8E-B63	
5,0 CV	2	8	20x…D8P0	12,0	14,4	20x…D8P0	12,0	14,4	5,7	6,9	10	17,5	10	30	30	15	M-C2E-C10	M-D8E-C10	M-F8E-C10	
7,5 CV	2	11	20x…D011	16,5	19,8	20x…D011	16,5	19,8	7,9	9,5	12	20	12	40	40	15	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16	CMN-250
10 CV	2	14	20x…D014	15,4	21,0	20x…D022	24,2	33,0	10,4	12,5	20	30	20	55	50	20	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16	CMN-400
15 CV	2	22	20x…D022	24,2	33,0	20x…D027	33,0	40,5	16,6	19,9	30	50	30	80	80	30	M-C2E-C25	M-D8E-C25	M-F8E-C25	CMN-400
20 CV	3	27	20x…D027	29,7	40,5	20x…D034	40,5	51,0	20,6	24,8	35	60	35	100	100	50			M-F8E-C32	CMN-400
25 CV	3	34	20x…D034	37,4	51,0	20x…D040	51,0	61,2	25,9	31,2	45	75	45	125	100	50			M-F8E-C45	CMN-630
30 CV	3	40	20x…D040	44,0	60,0	20x…D052	60,0	78,0	30,5	36,7	50	90	50	150	120	50			M-F8E-C45	CMN-900
40 CV	4	52	20x…D052	57,2	78,0	20x…D065	78,0	97,5	39,7	47,7	65	110	65	200	150	70				CMN-900
50 CV	4	65	20x…D065	71,5	97,5	20x…D077	97,5	117,0	49,6	59,6	90	125	90	250	175	100				CMN-900
60 CV	5	77	20x…D077	84,7	115,5	20x…D096	115,5	144,0	60,1	72,3	100	170	100	300	225	100				
75 CV	5	96	20x…D096	105,6	144,0	20x…D125	144,0	187,5	74,9	90,1	125	200	125	375	275	125				
100 CV	6	125	20x…D125	137,5	187,5	20x…D156	187,5	234,0	97,6	117,4	175	275	175	500	375	250				
125 CV	6	156	20x…D156	171,6	234,0	20x…D186	234,0	280,8	121,8	146,5	200	350	200	600	450	250				
150 CV	6	186	20x…D186	204,6	279,0	20x…D248	279,0	372,0	145,2	174,6	250	400	250	600	550	250				
200 CV	6	248	20x…D248	272,8	372,0	20x…D302	372,0	453,0	193,6	232,8	325	550	325	700	700	400				
250 CV	7	302	20x…D302	332,2	453,0	20x…D361	453,0	543,6	235,7	283,5	400	675	400	900	900	600				
300 CV	7	361	20x…D361	397,1	541,5	20x…D415	541,5	649,8	281,8	338,9	475	800	475	1000	1000	600				
350 CV	7	415	20x…D415	456,5	622,5				323,9	389,6	525	900	525	1200	1200	600				

Remarques :

(1) « Puissance appliquée » fait référence au moteur qui sera connecté au variateur. Par exemple, un « variateur D014 » peut être utilisé en mode Régime Normal sur un moteur de 10 CV moteur de 7,5 CV. Le variateur peut être programmé pour l'un ou l'autre des deux modes. Le câblage et les fusibles peuvent être dimensionnés selon le mode programmé. Quelle que Régime Normal fournit une intensité permanente supérieure mais un courant de surcharge plus faible par rapport au mode Régime Intensif. Voir le paramètre 306 [Class Serv].

(2) Codes d'armoires F et N uniquement. Voir le Tableau A.J pour les tailles d'autres types d'armoires.

(3) Le calibre minimum du dispositif de protection est le calibre nominal le plus faible assurant la protection maximum sans déclenchements intempestifs.

(4) Le calibre maximum du dispositif de protection est le calibre nominal le plus élevé qui assure la protection du variateur. Pour le code NEC des Etats-Unis, la taille minimale est 125 % de l'intensité nominale du moteur. Les valeurs nominales indiquées sont maximales.

(5) Disjoncteur : disjoncteur à action retardée. Pour le code NEC des Etats-Unis, la taille minimale est 125 % de l'intensité nominale du moteur. Les valeurs nominales indiquées sont maximales.

(6) Protecteur de circuit moteur recommandé – disjoncteur instantané. Le déclenchement doit être réglé pour l'intensité d'entrée du variateur et doit être dimensionné pour l'intensité permanente du système.

(7) Le seuil de déclenchement des disjoncteurs 140M avec plage de courant réglable doit être réglé sur la plage minimum ne provoquant pas le déclenchement.

(8) Démarreur combiné auto-protégé (Type E) manuel. Alimentation c.a. 480Y/277 V et 600Y/347 V.

Dimensions

Tableau A.J Référence croisée taille/puissance

Entrée 400 V c.a.			Entrée 480 V c.a.			Taille		
						Code armoire		
Référence	Régime normal Puissance kW	Régime intensif Puissance kW	Référence	Régime normal Puissance CV	Régime intensif Puissance CV	N	F	G
20x…C2P1	0,75	0,75	20x…D2P1	1	1	2	2	2
20x…C3P5	1,5	1,5	20x…D3P4	2	2			
20x…C5P0	2,2	2,2	20x…D5P0	3	3			
20x…C8P7	4	4	20x…D8P0	5	5			
20x…C011	5,5	5,5	20x…D011	7,5	7,5			
20x…C015	7,5	5,5	20x…D014	10	7,5			
20x…C022	11	7,5	20x…D022	15	10			
20x…C030	15	11	20x…D027	20	15	3	3	3
20x…C037	18,5	15	20x…D034	25	20			
20x…C043	22	18,5	20x…D040	30	25			
20x…C060	30	22	20x…D052	40	30	4	4	4
20x…C072	37	30	20x…D065	50	40			5
20x…C085	45	37	20x…D077	60	50	5	5	
20x…C104	55	45	20x…D096	75	60			6
20x…C140	75	55	20x…D125	100	75	6	–	
20x…C170	90	75	20x…D156	125	100			
20x…C205	110	90	20x…D186	150	125			
20x…C260	132	110	20x…D248	200	150			7
20x…C302	160	132	20x…D302	250	200	7		
20x…C367	200	160	20x…D361	300	250			
20x…C456	250	200	20x…D415	350	300			

Figure A.2 IP20, NEMA/UL type ouvert, taille 2

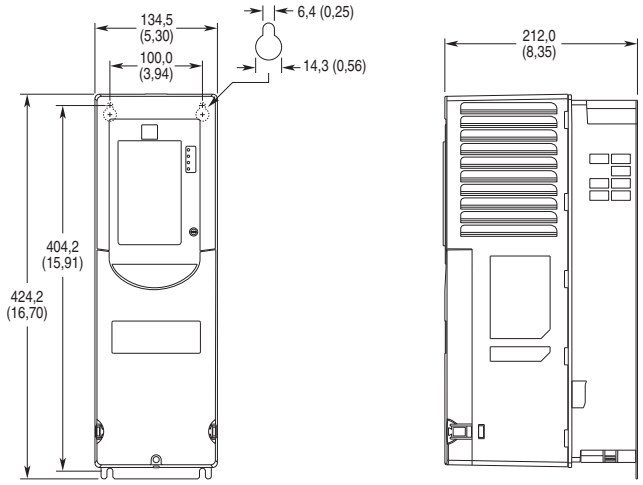
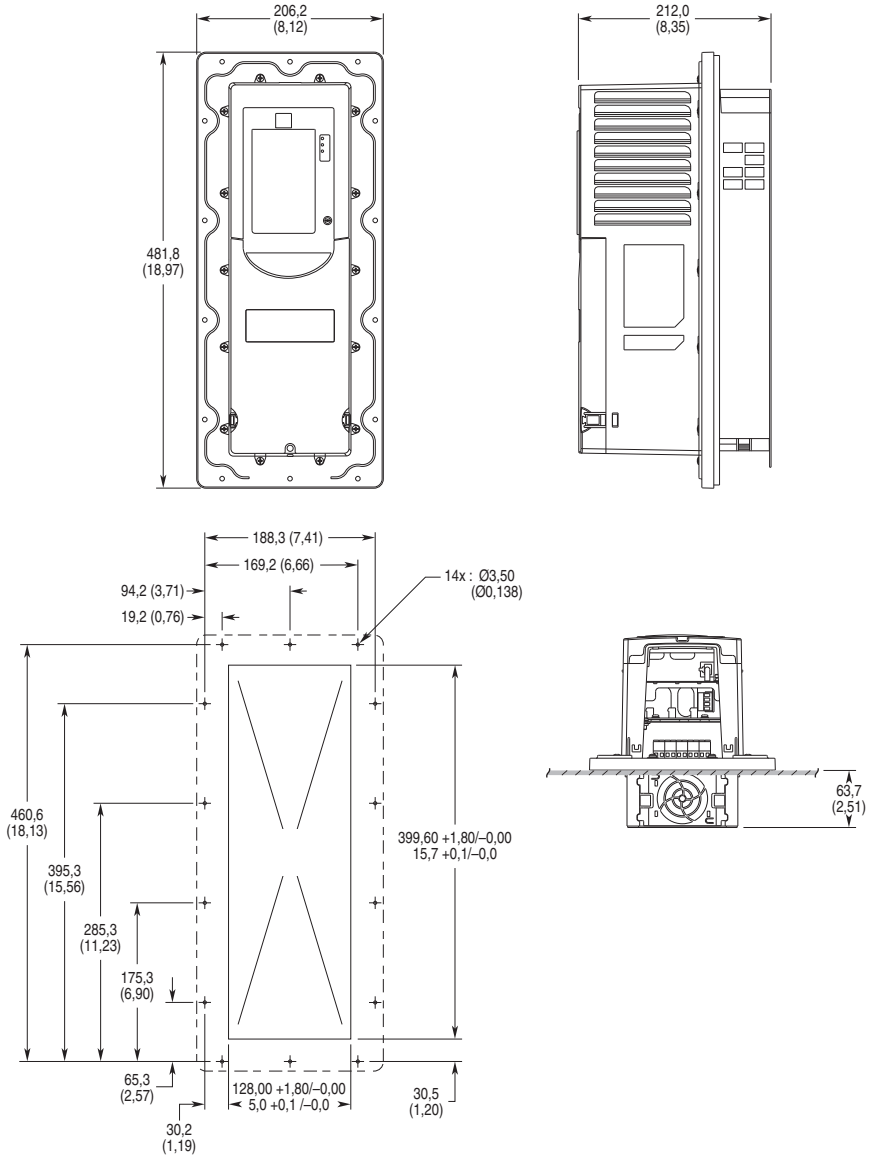


Figure A.3 Montage à bride, taille 2



Dimensions en millimètres et (pouces).

Important : il faut utiliser le matériel de montage fourni pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

Figure A.4 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 2

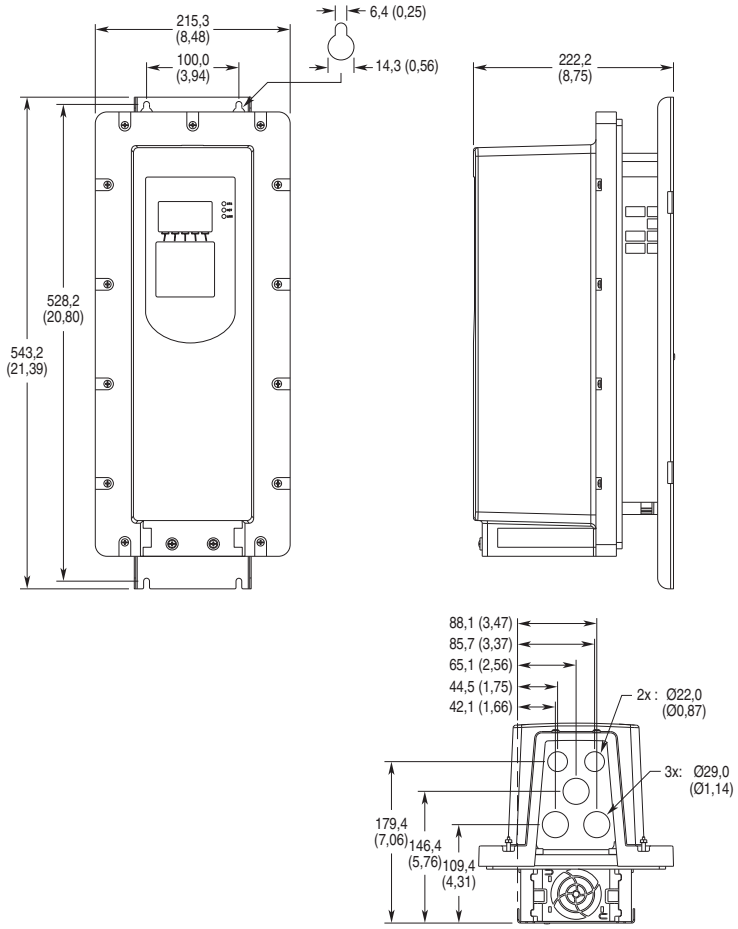
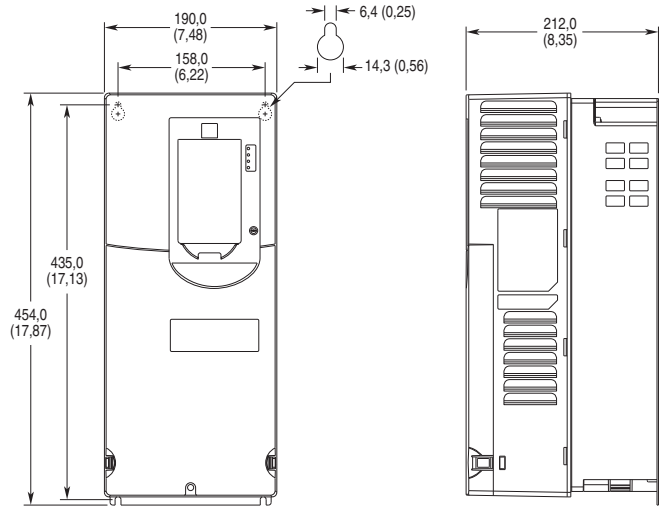
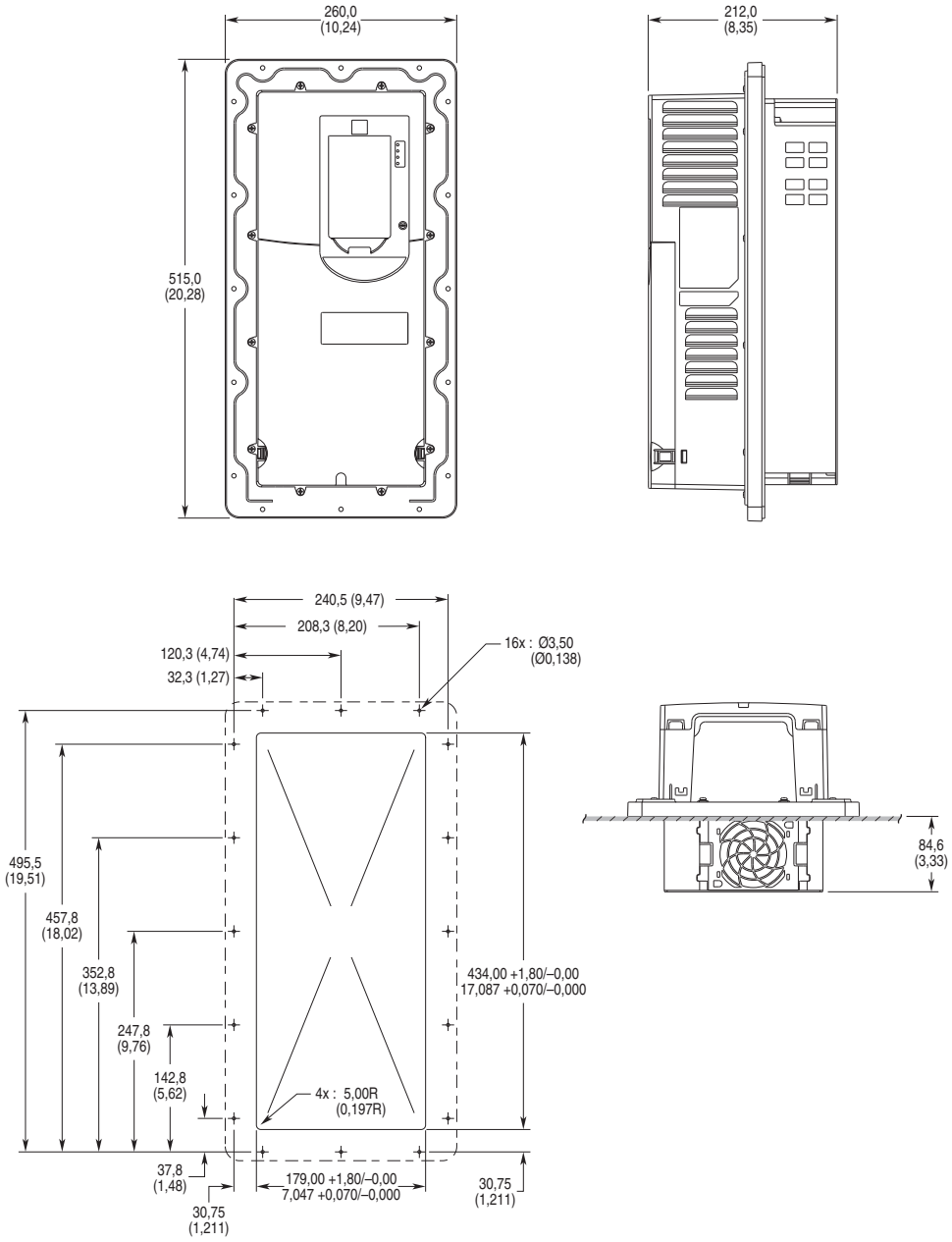


Figure A.5 IP20, NEMA/UL type ouvert, taille 3



Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.6 Montage à bride, taille 3



Dimensions en millimètres et (pouces).

Important : il faut utiliser le matériel de montage fourni pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

Figure A.7 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 3

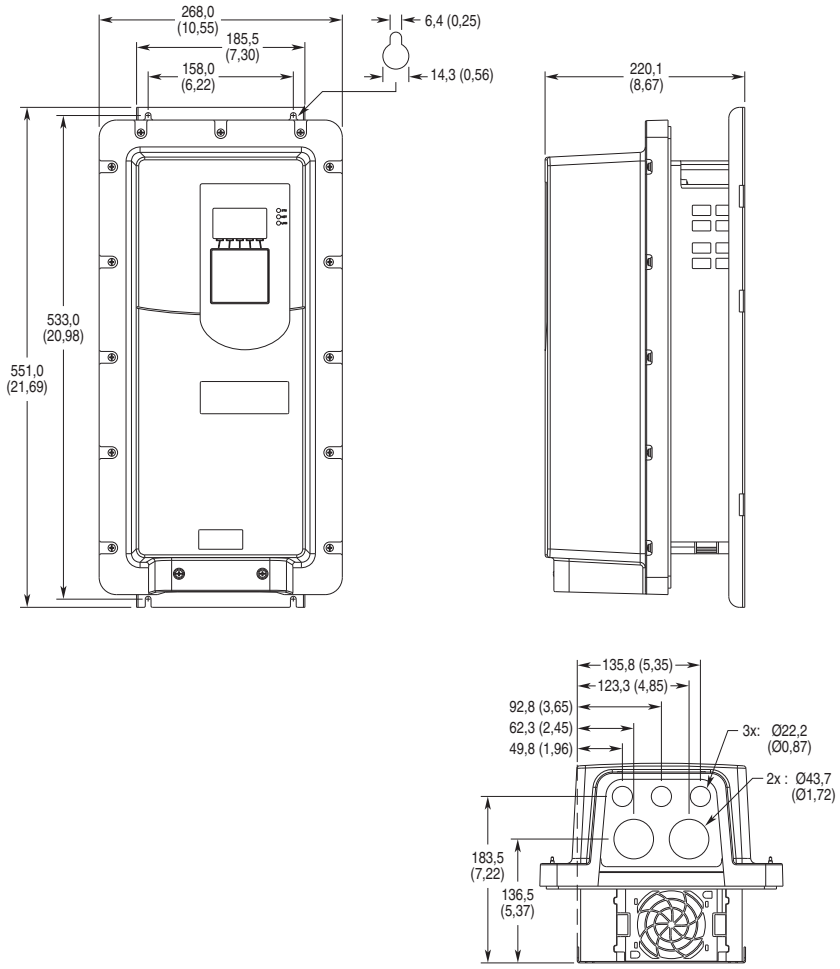
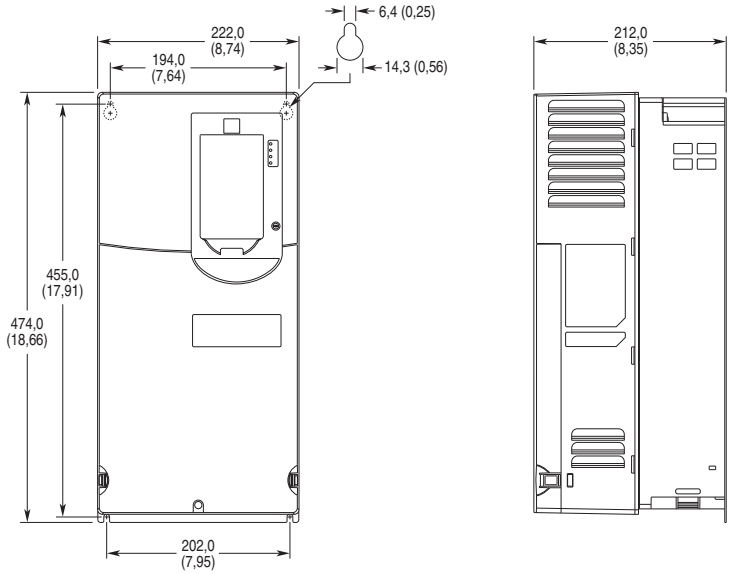
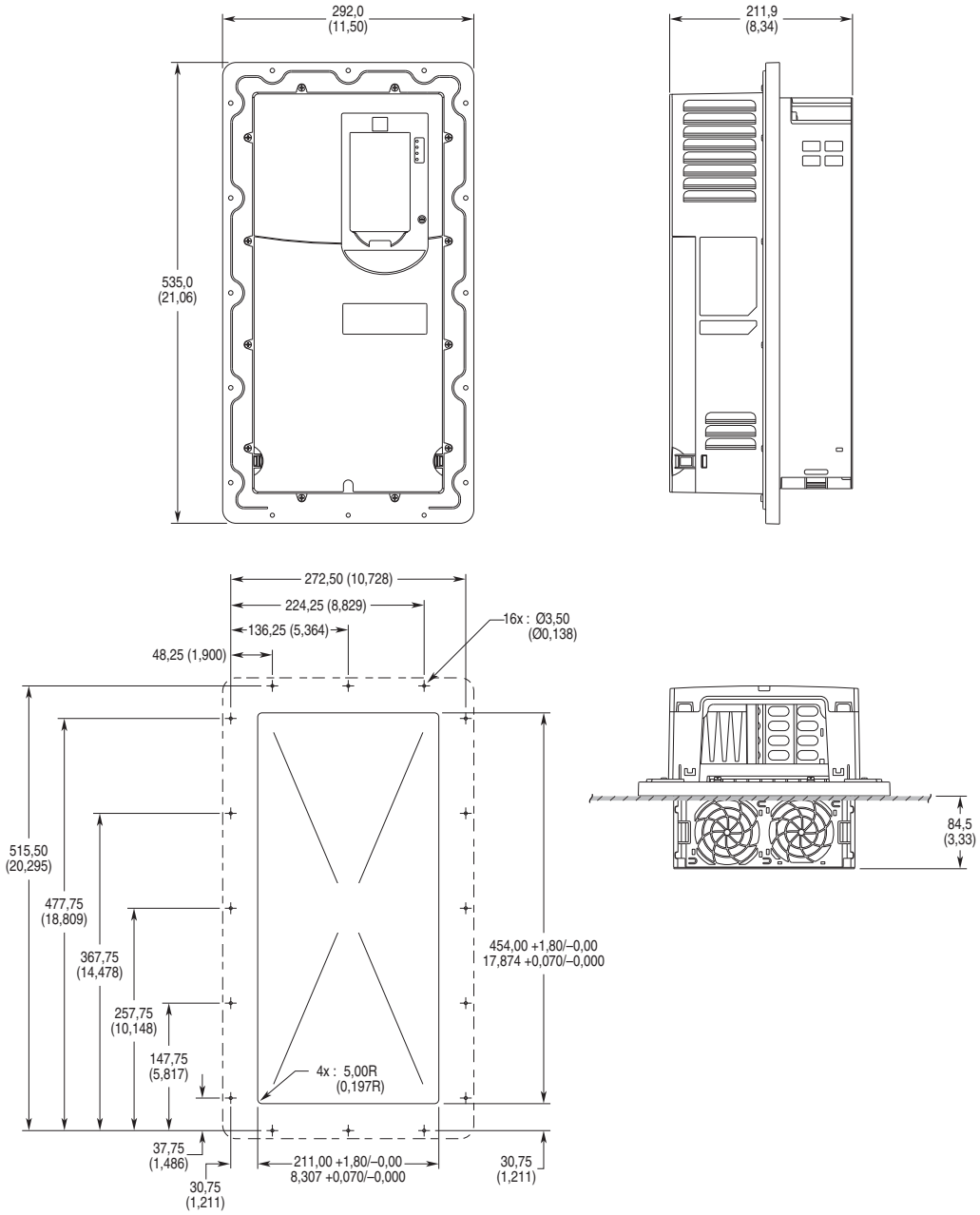


Figure A.8 IP20, NEMA/UL type ouvert, taille 4



Dimensions en millimètres et (pouces).

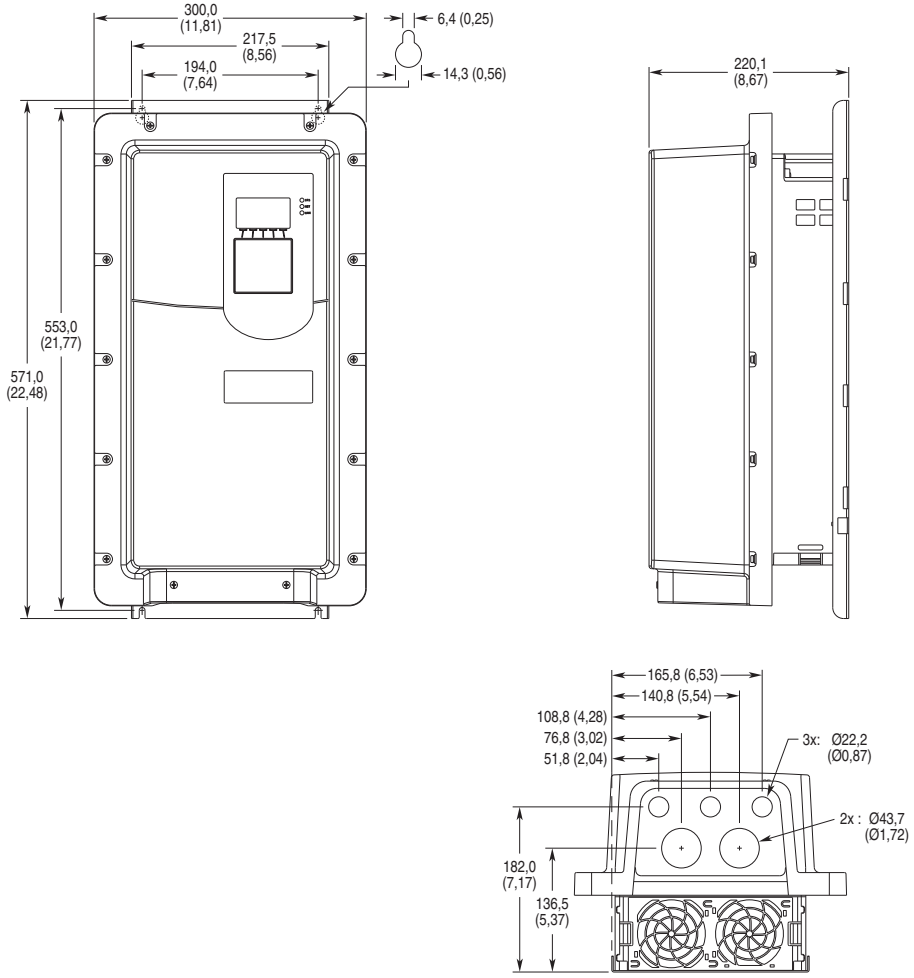
Figure A.9 Montage à bride, taille 4



Dimensions en millimètres et (pouces).

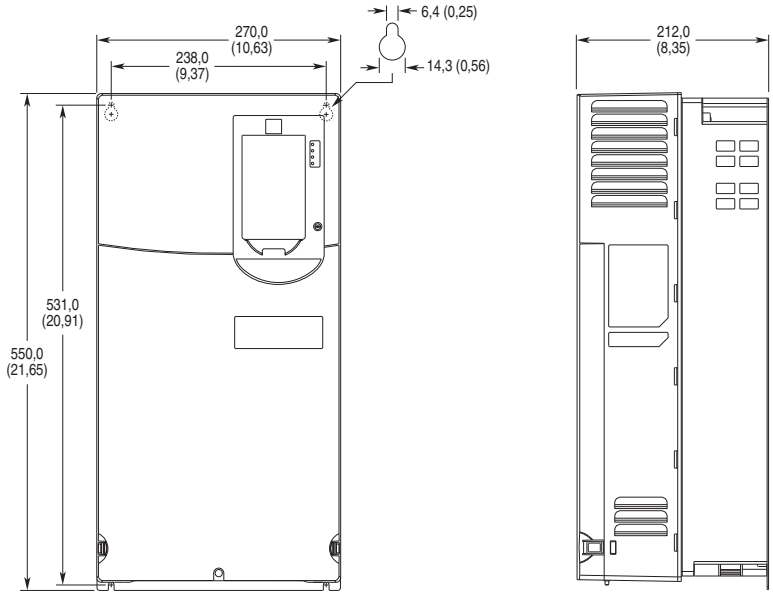
Important : il faut utiliser le matériel de montage fourni pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

Figure A.10 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 4



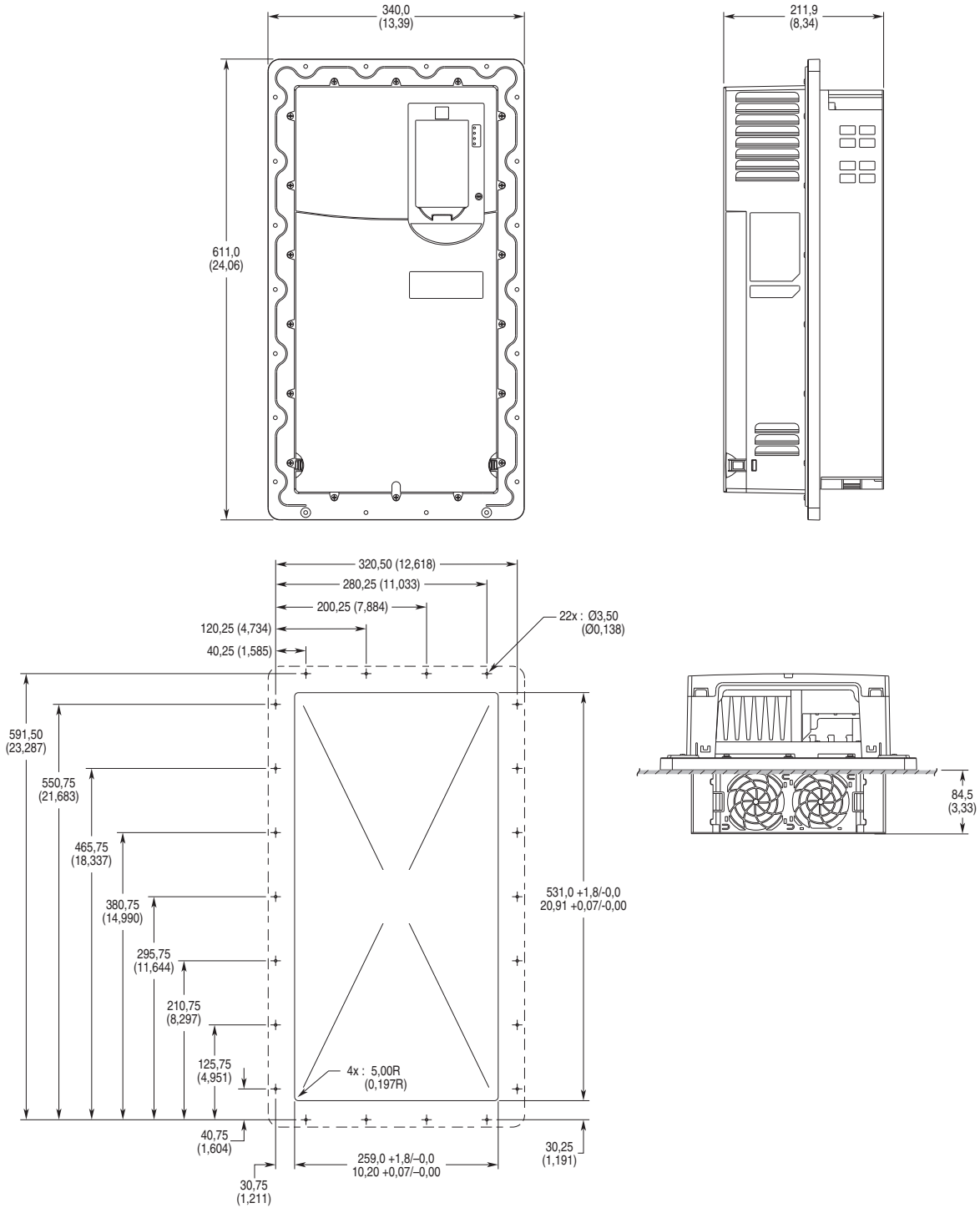
Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.11 IP20, NEMA/UL type ouvert, taille 5



Dimensions en millimètres et (pouces).

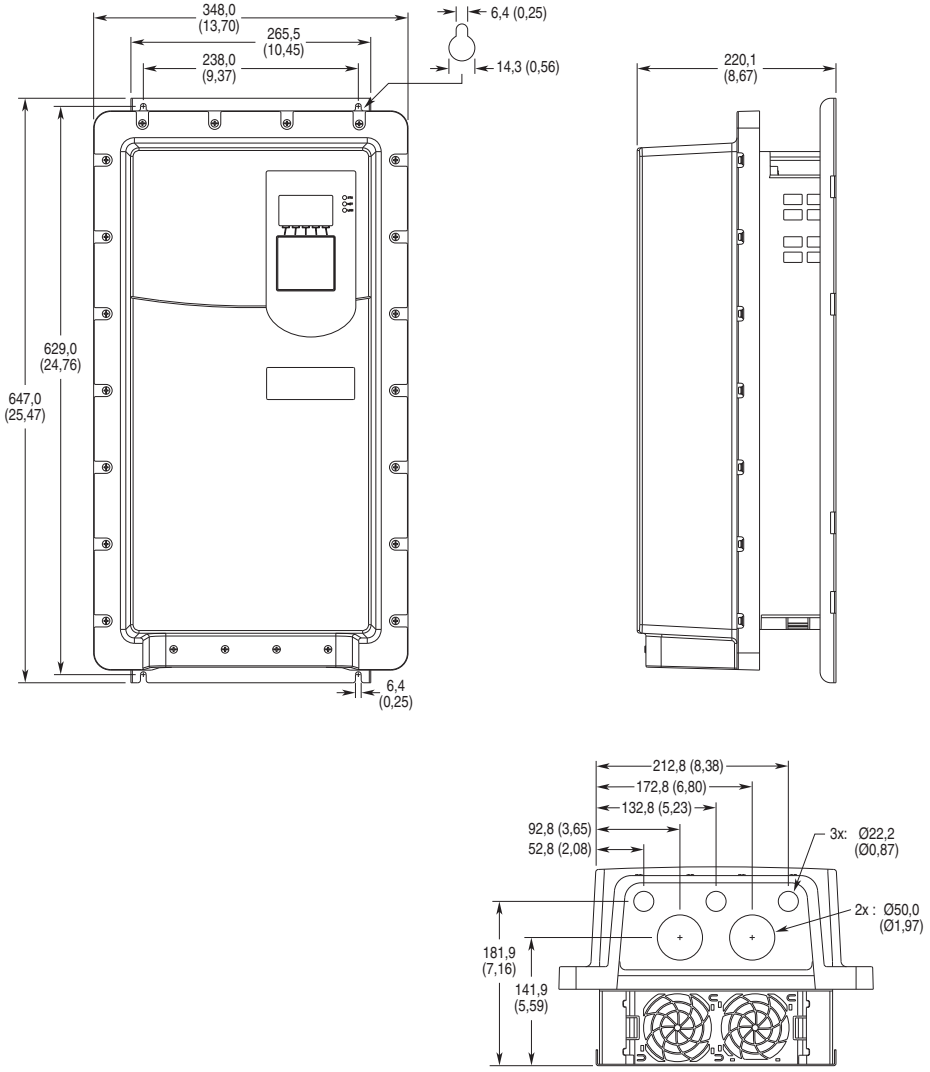
Figure A.12 Montage à bride, taille 5



Dimensions en millimètres et (pouces).

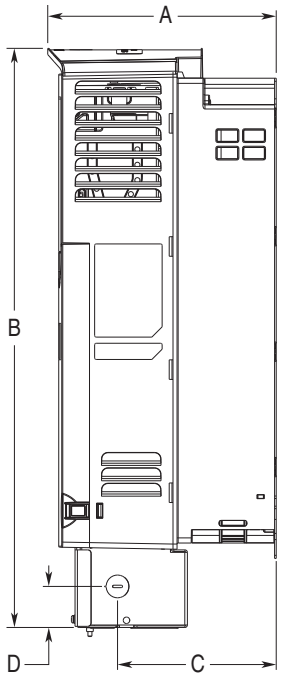
Important : il faut utiliser le matériel de montage fourni pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

Figure A.13 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 5



Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.14 Kit pour tailles 2 à 5 EMA/UL Type 1 *(taille 4 illustrée)*

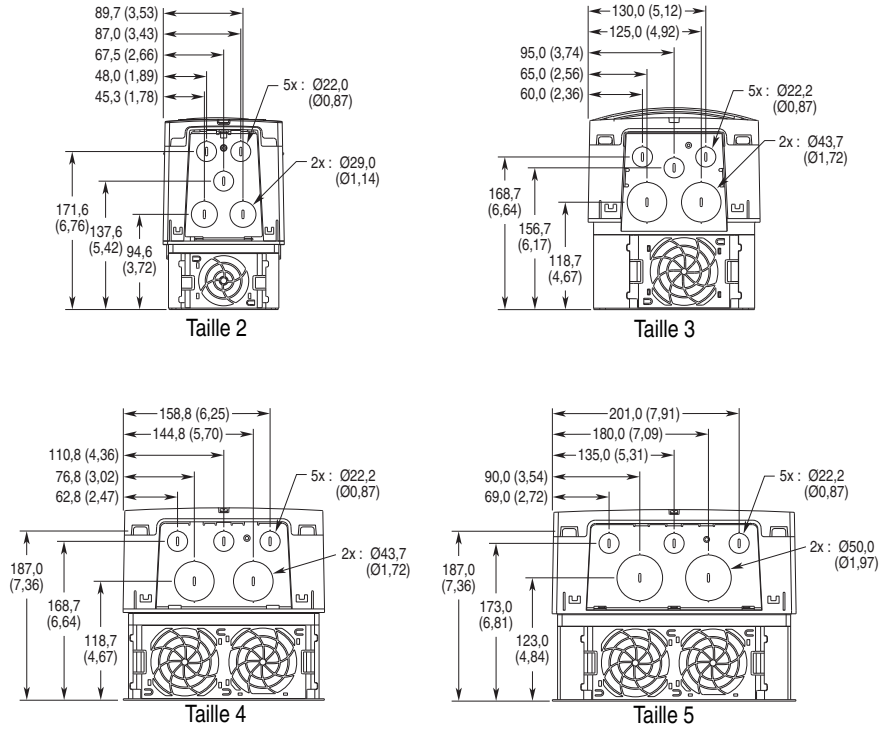


Dimensions en millimètres et (pouces).

Taille	A	B	C	D
2	222,2 (8,75)	497,1 (19,57)	117,7 (4,63)	38,0 (1,50)
3	223,1 (8,78)	530,1 (20,87)	154,7 (6,09)	38,0 (1,50)
4	222,7 (8,77)	564,4 (22,22)	154,7 (6,09)	40,0 (1,57)
5	222,7 (8,77)	665,4 (26,20)	155,0 (6,10)	55,0 (2,17)

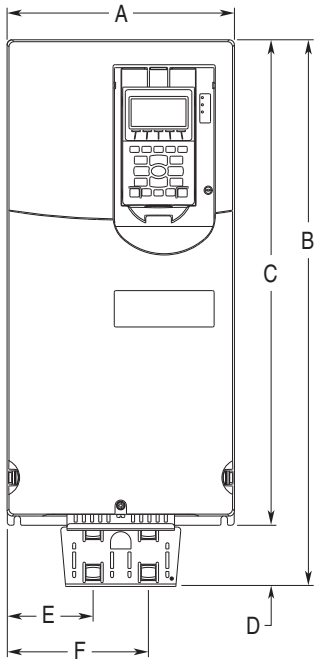
Important : les kits NEMA Type 1 (20-750-NEMA-F*x*) ne modifient pas les dimensions de montage.

Figure A.15 Dimensions vue de dessous pour les tailles 2 à 5 IP54, NEMA/UL Type 1



Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.16 Kit CEM pour tailles 2 à 5 *(taille 4 illustrée)*

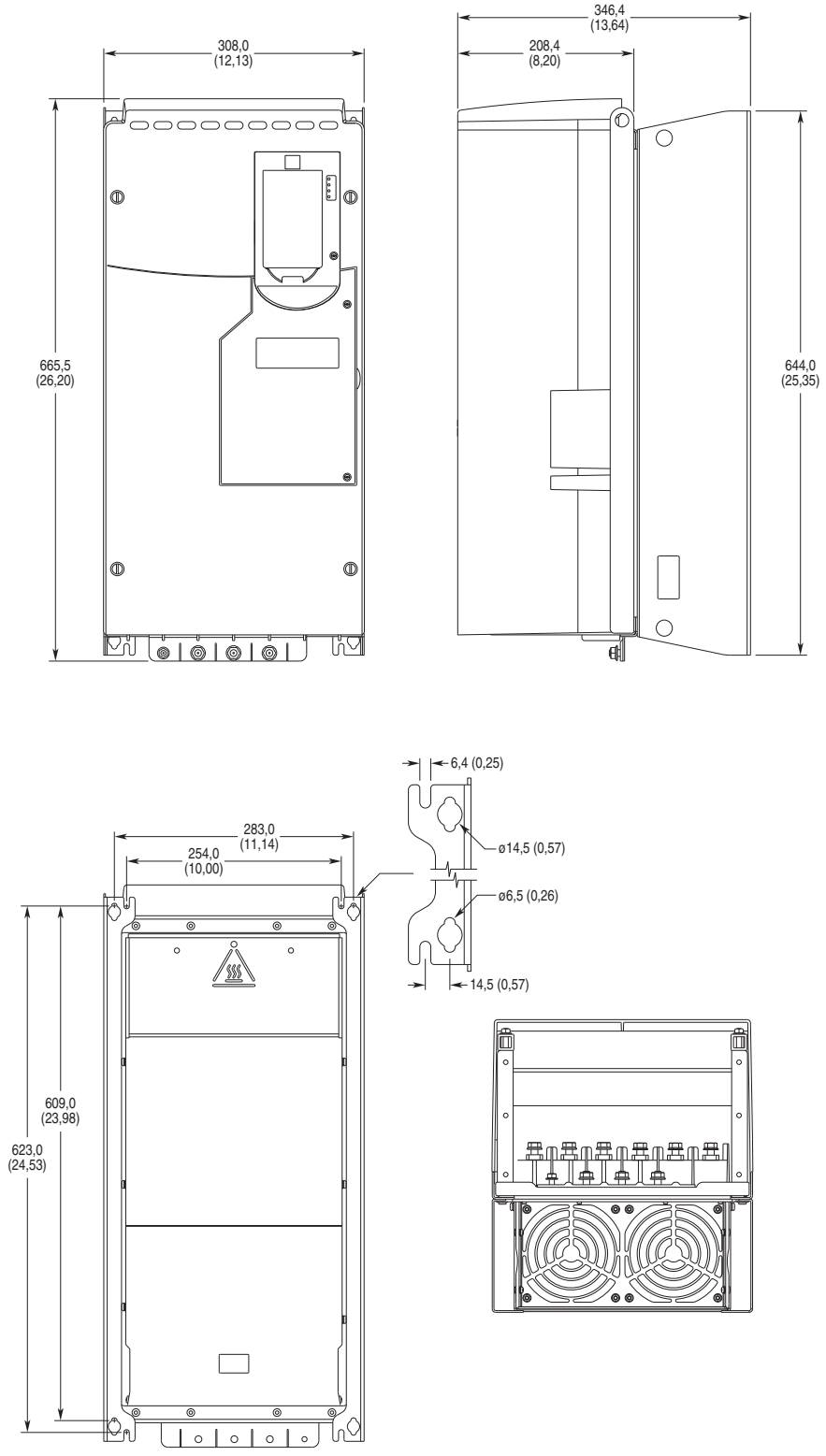


Dimensions en millimètres et (pouces).

Taille	A	B	C	D	E	F
2	134,5 (5,30)	485,9 (19,13)	424,2 (16,70)	61,7 (2,43)	43,5 (1,71)	79,5 (3,13)
3	190,0 (7,48)	514,0 (20,24)	454,0 (17,87)	60,0 (2,36)	74,0 (2,91)	116,0 (4,57)
4	222,0 (8,74)	533,7 (21,01)	474,0 (18,66)	59,7 (2,35)	84,0 (3,31)	138,0 (5,43)
5	270,0 (10,63)	609,7 (24,00)	550,0 (21,65)	59,7 (2,35)	77,8 (3,06)	191,8 (7,55)

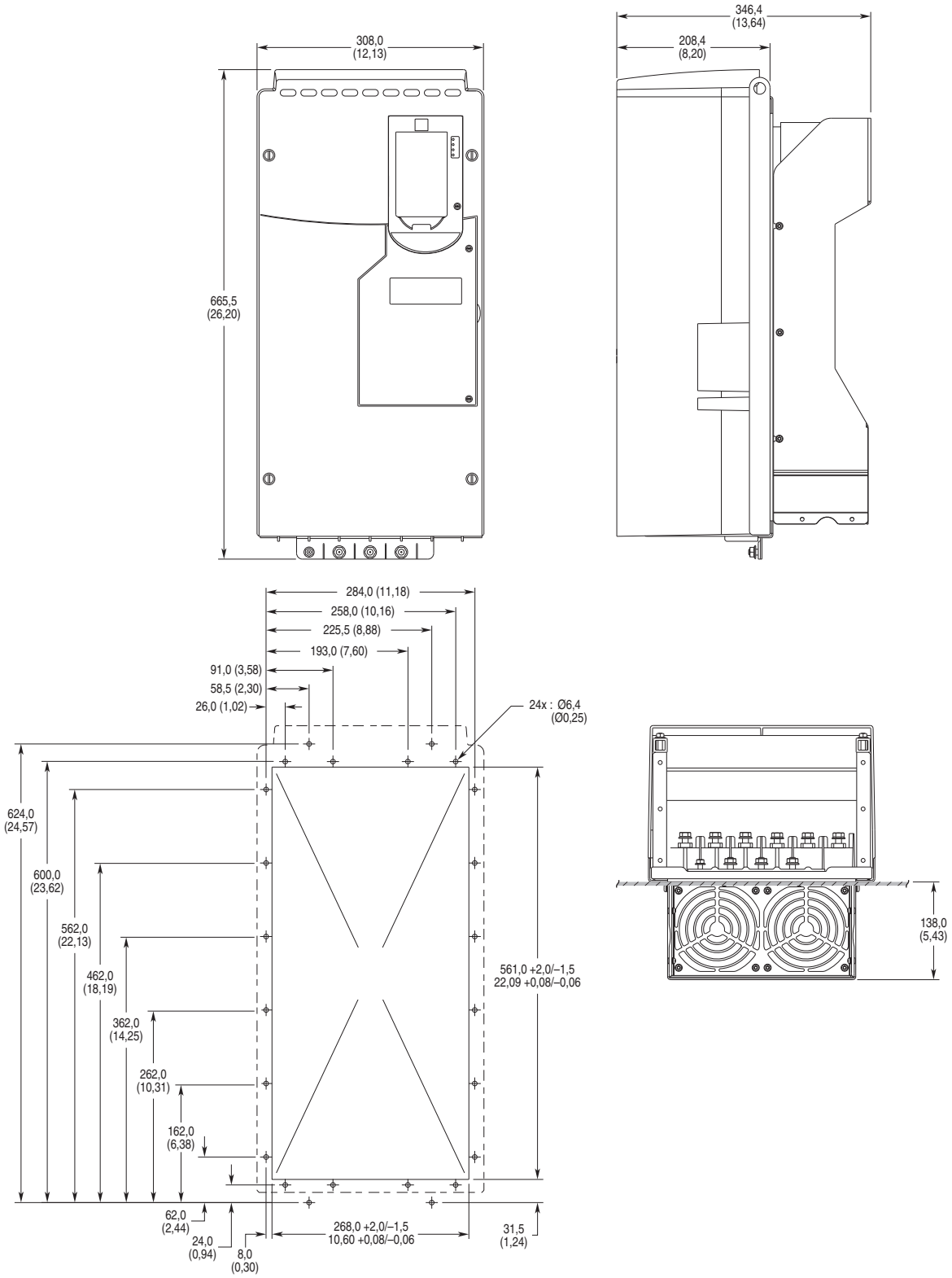
Important : les kits CEM (20-750-EMC-F*x*) ne modifient pas les dimensions de montage. Voir la publication 750-IN006, « PowerFlex 750-Series EMC Plate and Core(s) Installation Instructions », pour plus d'informations sur l'installation du kit.

Figure A.17 IP00, NEMA/UL type ouvert, taille 6



Dimensions en millimètres et (pouces).

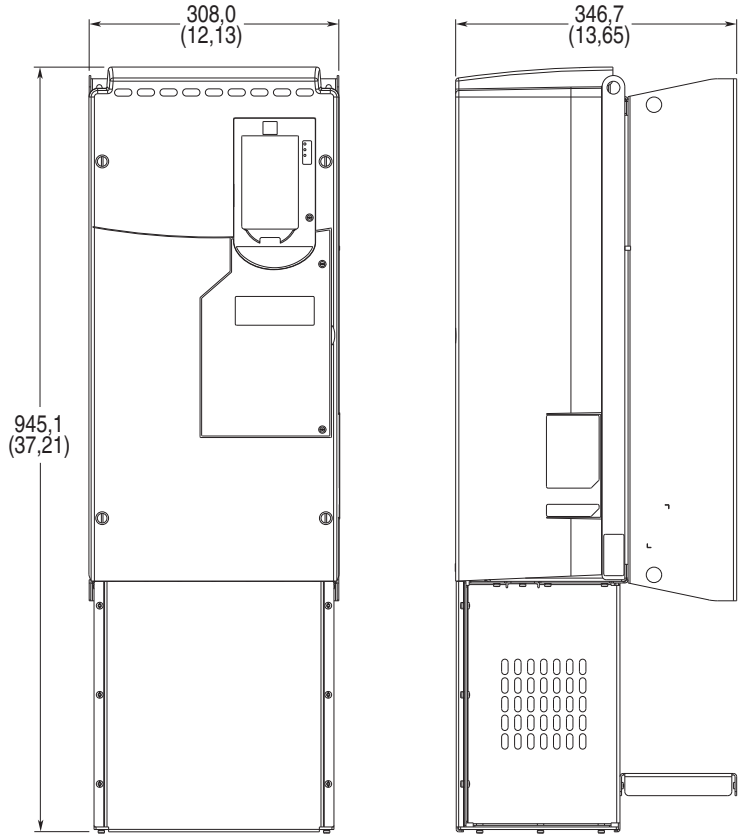
Figure A.18 Montage à bride, taille 6



Dimensions en millimètres et (pouces).

Important : il faut utilisé le kit adaptateur pour bride (20-750-FLNG4-F6) pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

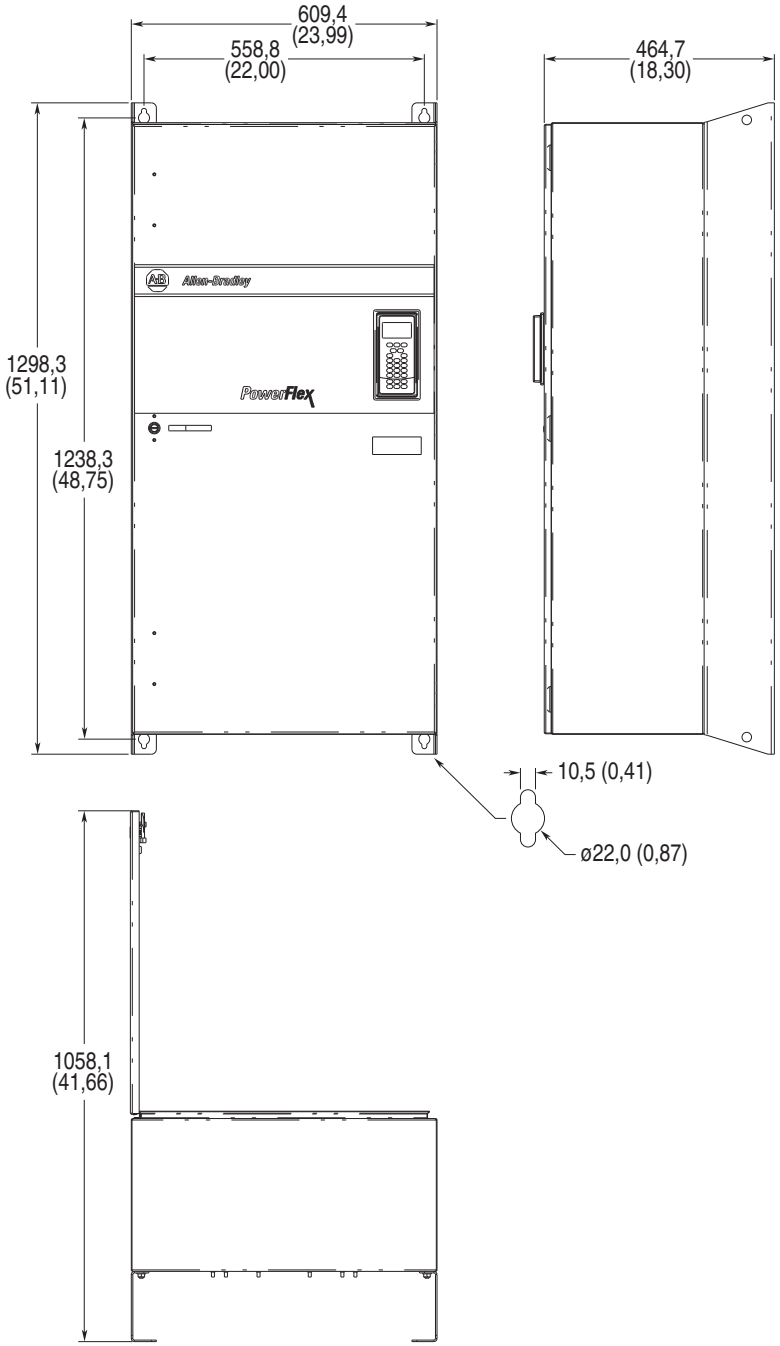
Figure A.19 Kit pour taille 6 NEMA/UL Type 1



Dimensions en millimètres et (pouces).

Important : le kit NEMA Type 1 (20-750-NEMA-F6) ne modifie pas les dimensions de montage.

Figure A.20 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 6



Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.21 IP00, NEMA/UL type ouvert, taille 7

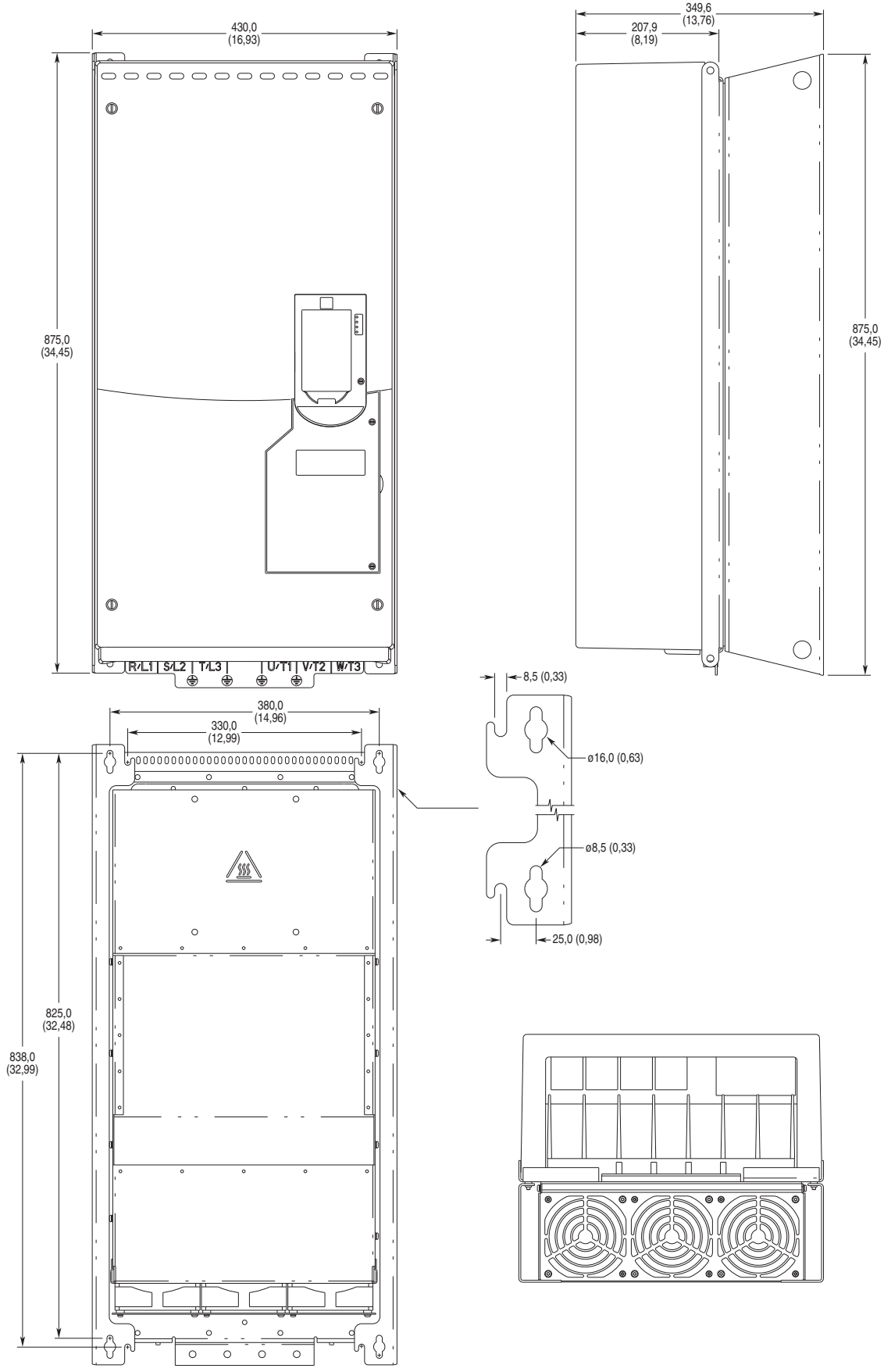
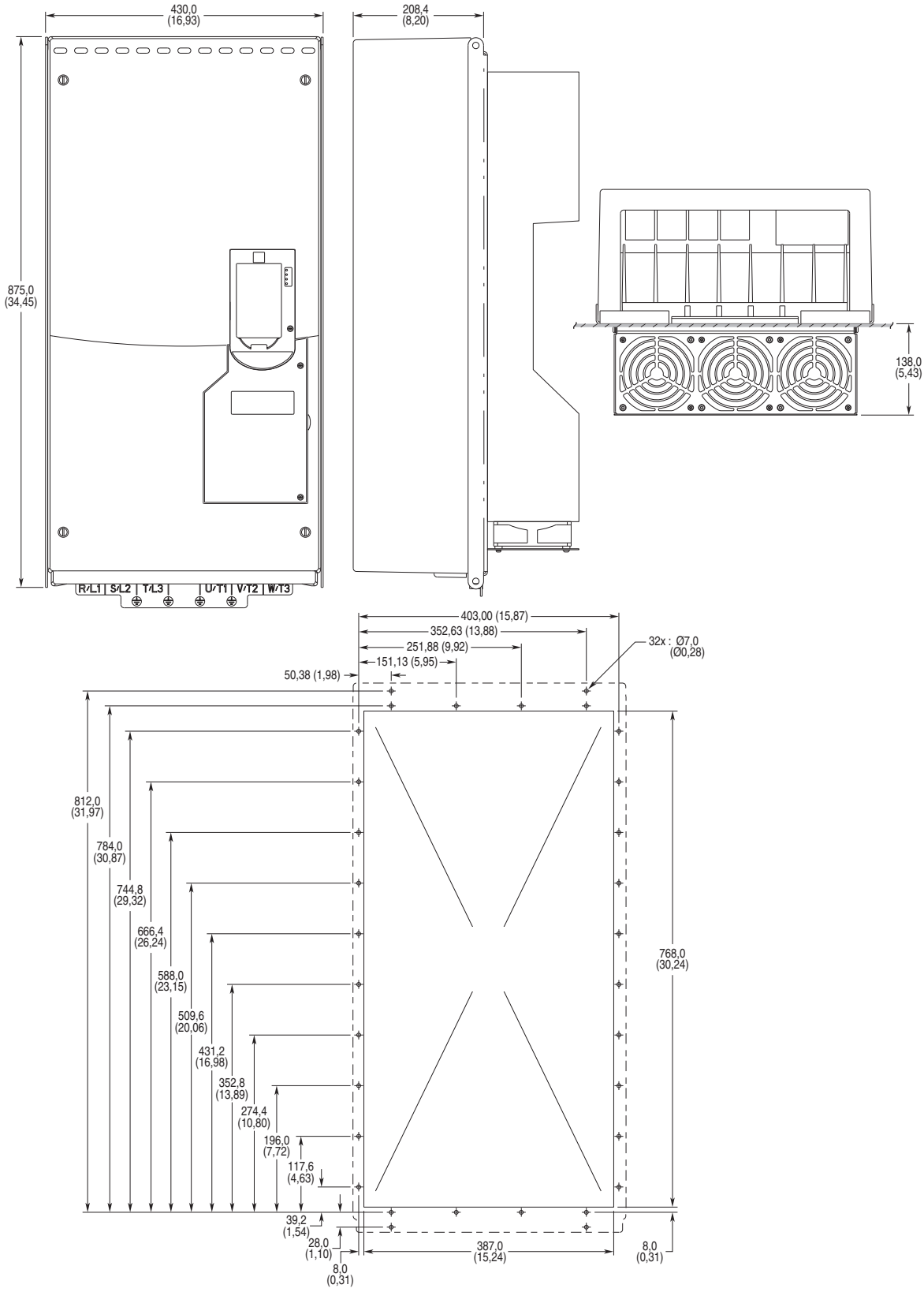


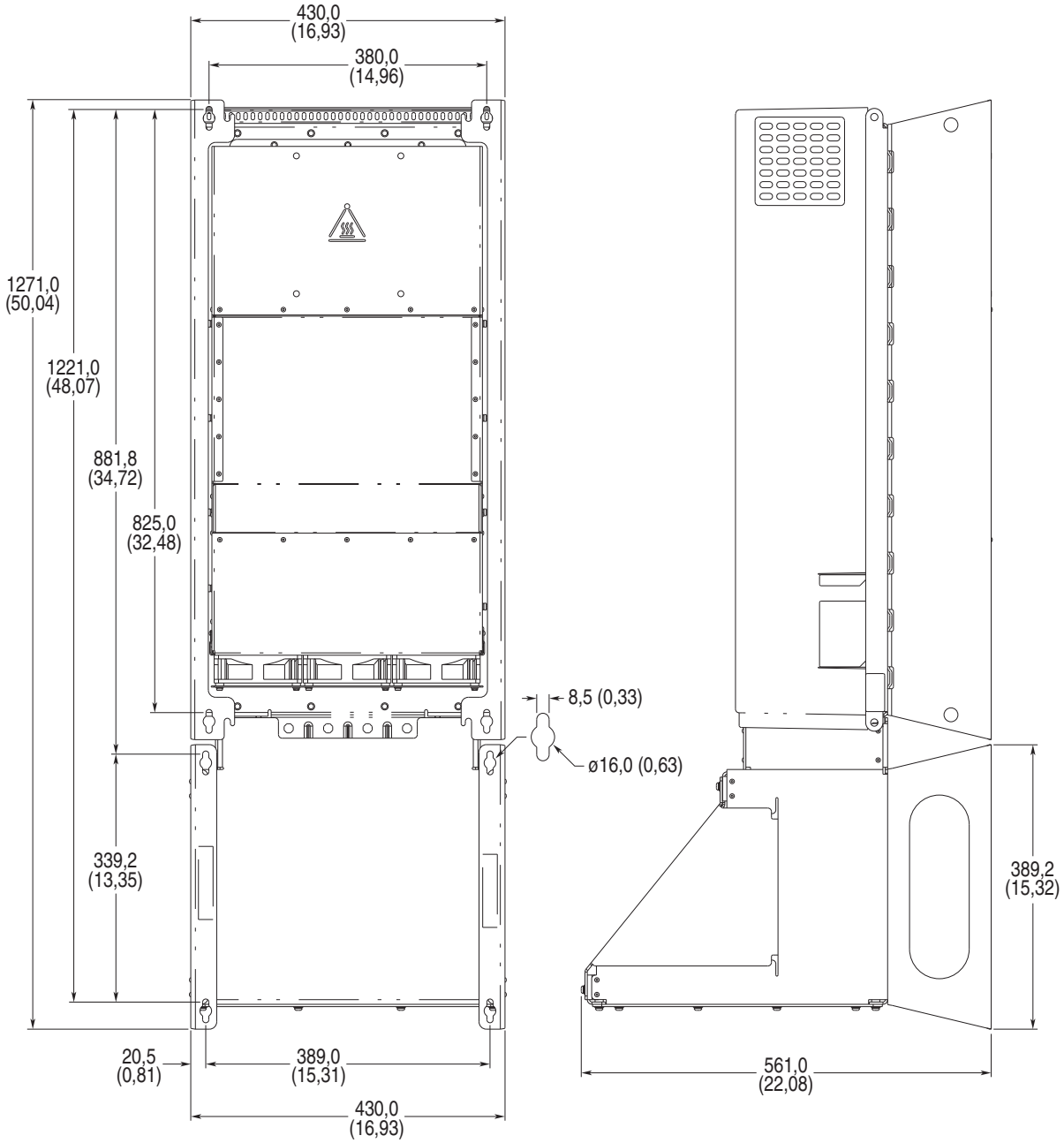
Figure A.22 Montage à bride, taille 7



Dimensions en millimètres et (pouces).

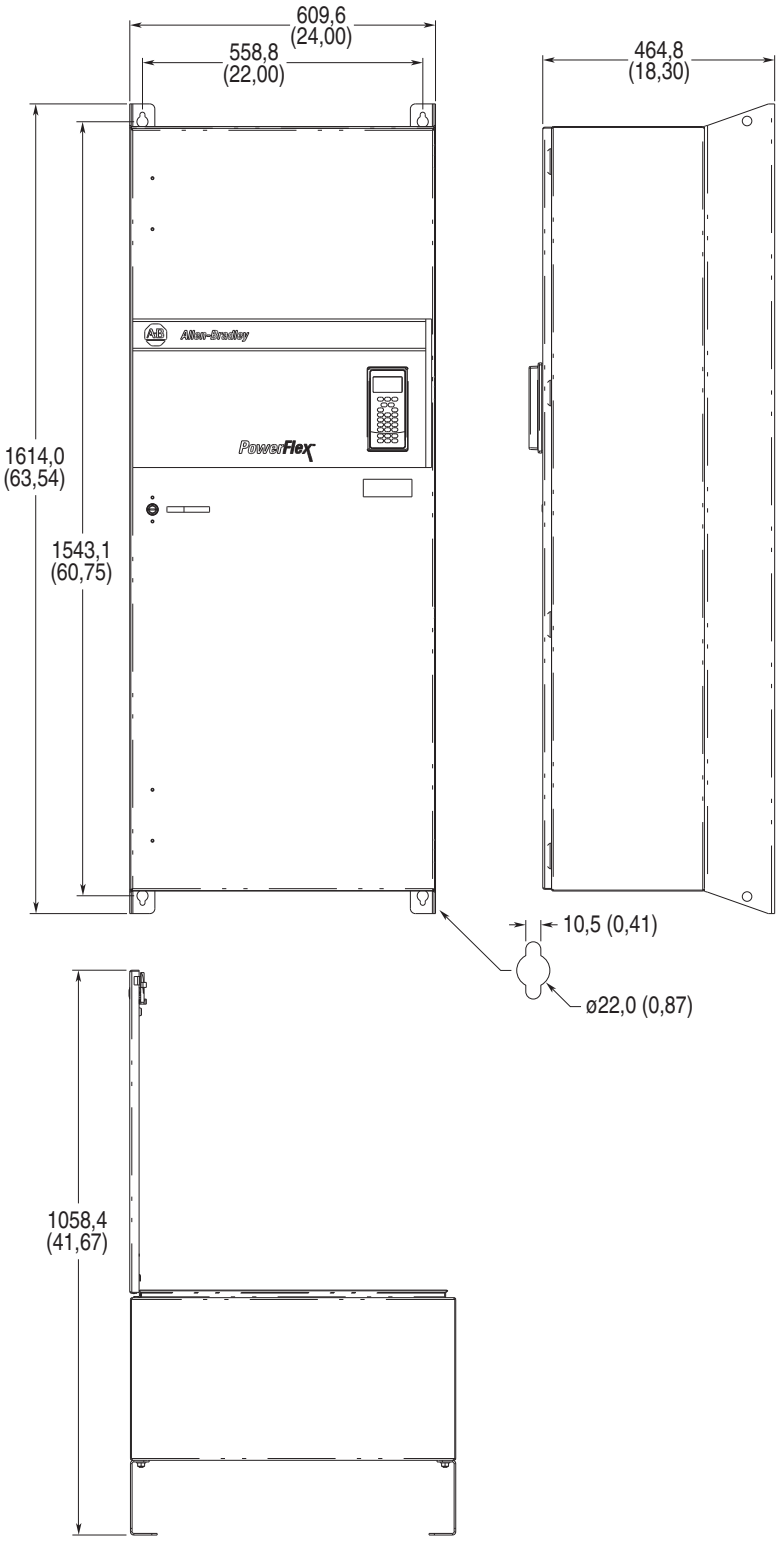
Important : il faut utilisé le kit adaptateur pour bride (20-750-FLNG4-F7) pour être conforme aux caractéristiques nominales de l'armoire.

Figure A.23 Kit pour taille 7 NEMA/UL Type 1



Dimensions en millimètres et (pouces).

Figure A.24 IP54, NEMA/UL Type 12, taille 7



Dimensions en millimètres et (pouces).

Schémas de principe de commande

Liste des schémas de principe de commande du PowerFlex 753

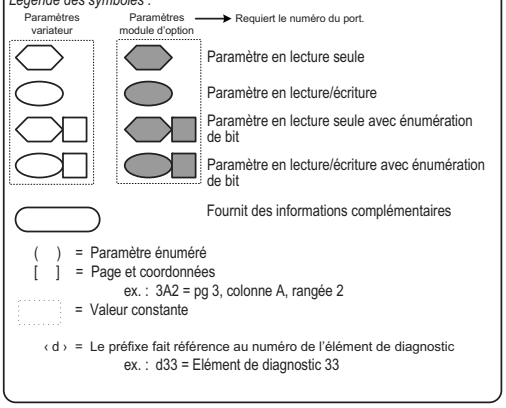
Les schémas fonctionnels des pages suivantes illustrent les algorithmes de commande des variateurs PowerFlex 753.

Pour des informations sur…	Voir page…
Présentation du contrôle vectoriel de flux	B-2
Présentation VF, SV	B-3
Retour de vitesse/position	B-4
Régulation de vitesse – Présentation de la référence	B-5
Régulation de vitesse – Référence (1)	B-6
Régulation de vitesse – Référence (2)	B-7
Régulation de vitesse – Référence (3)	B-8
Régulation de vitesse – Référence (4)	B-9
Régulation de vitesse – Référence (5)	B-10
Régulation de vitesse – Circuit de régulation (contrôle vectoriel de flux)	B-11
Commande de position – Référence	B-12
Commande de position – Circuit de régulation	B-13
Commande de position – Fonctions auxiliaires	B-14
Commande de position – Prise d'origine	B-15
Commande de couple – Présentation	B-16
Commande de couple – Echelle et compensation de la référence	B-17
Commande de couple – Couple	B-18
Commande de couple – Intensité	B-19
Commande de procédé (1)	B-20
Commande de procédé (2)	B-21
Commande du Pot Mot	B-22
Entrées et sorties – TOR	B-23
Entrées et sorties – Analogiques	B-24
Contrôle logique	B-25
Surcharge IT onduleur	B-26

Conventions et définitions des schémas

Définitions du système par unité :
Position 1.0 PU = Distance parcourue/1 seconde à vitesse de base
Vitesse 1.0 PU = Vitesse de base du moteur
Couple 1.0 PU = Couple de base du moteur

Légende des symboles :

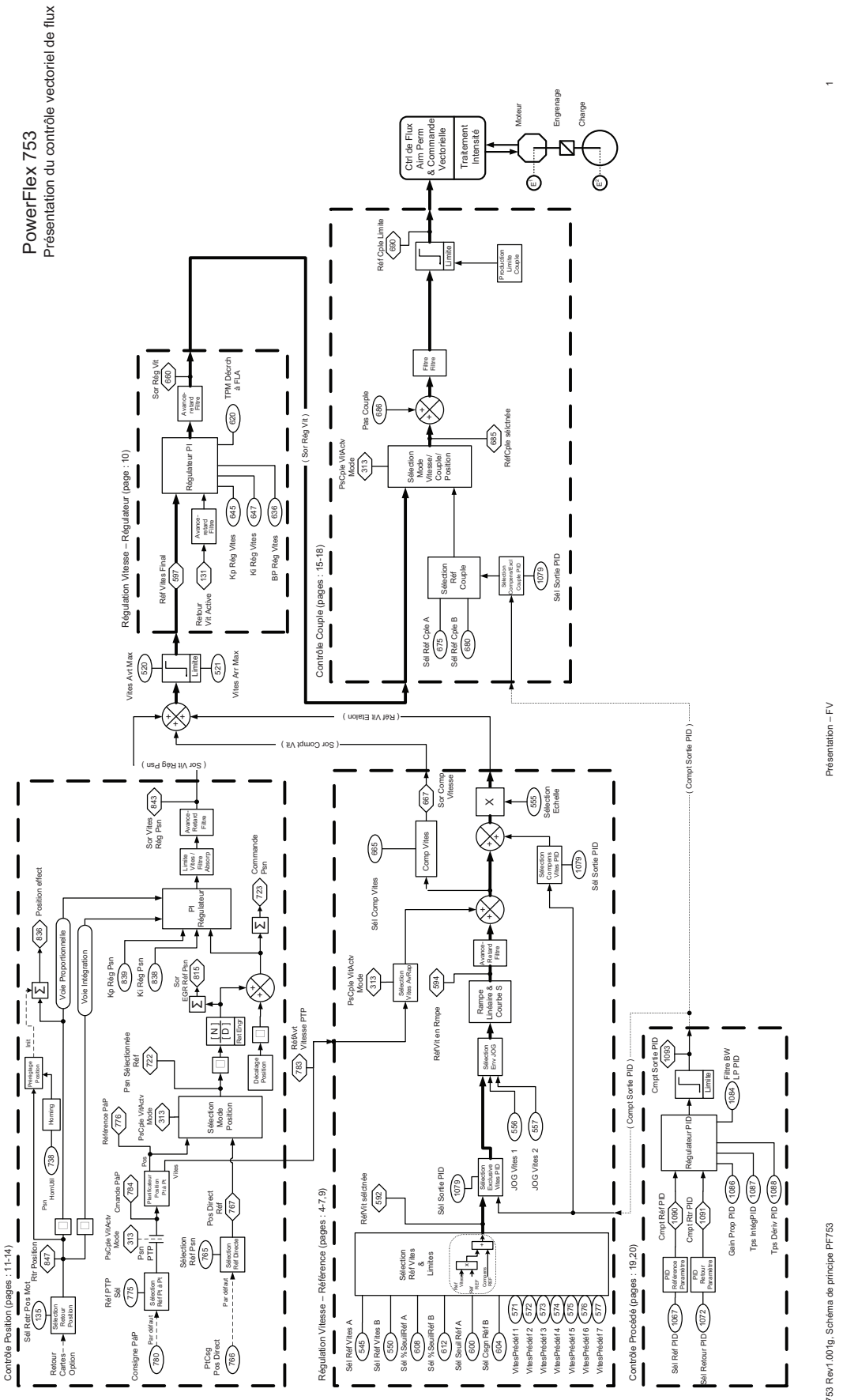


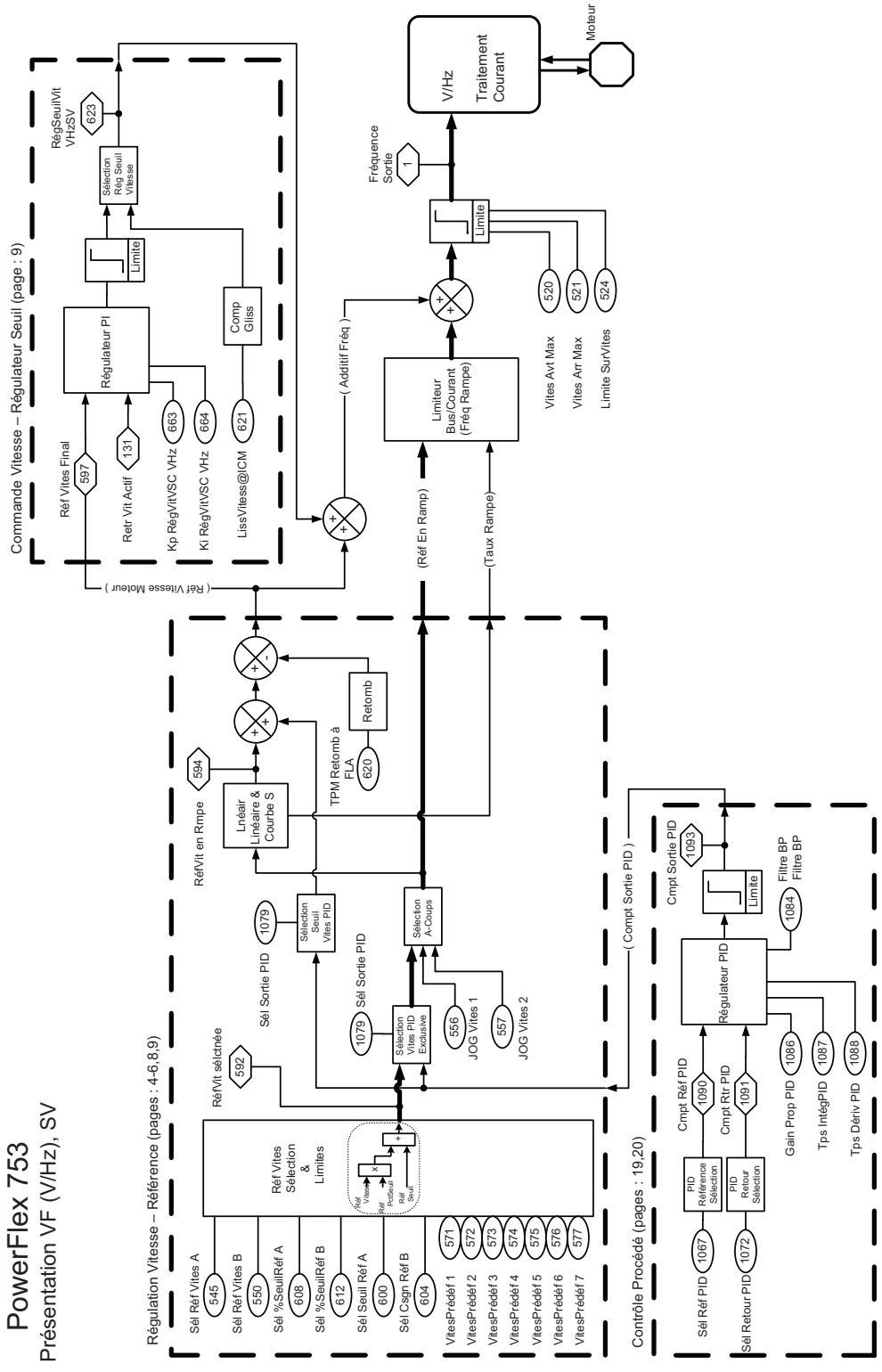
( ) = Paramètre énuméré
[ ] = Page et coordonnées
ex. : 3A2 = pg 3, colonne A, rangée 2
= Valeur constante

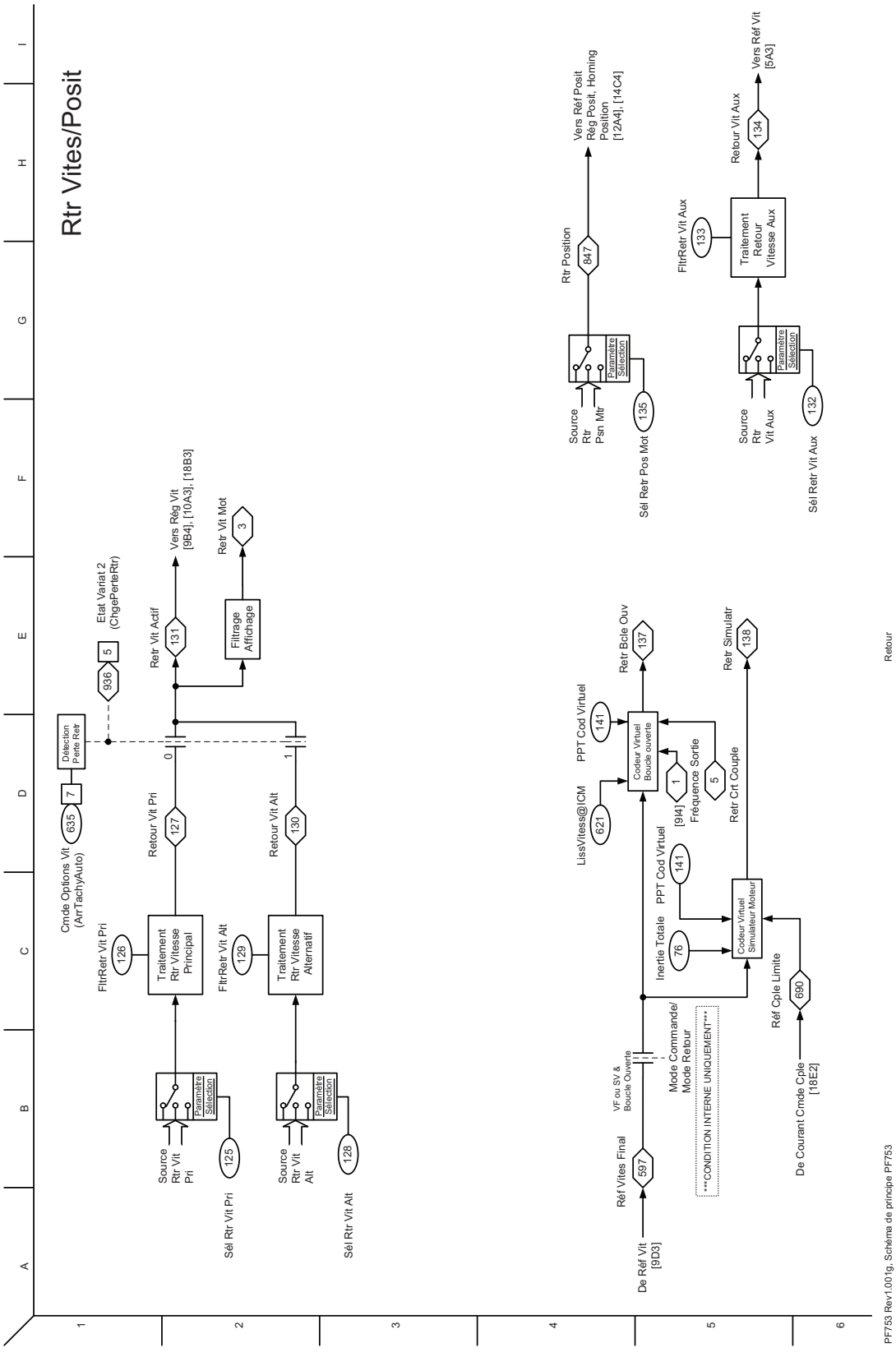
‹ d › = Le préfixe fait référence au numéro de l'élément de diagnostic
ex. : d33 = Elément de diagnostic 33

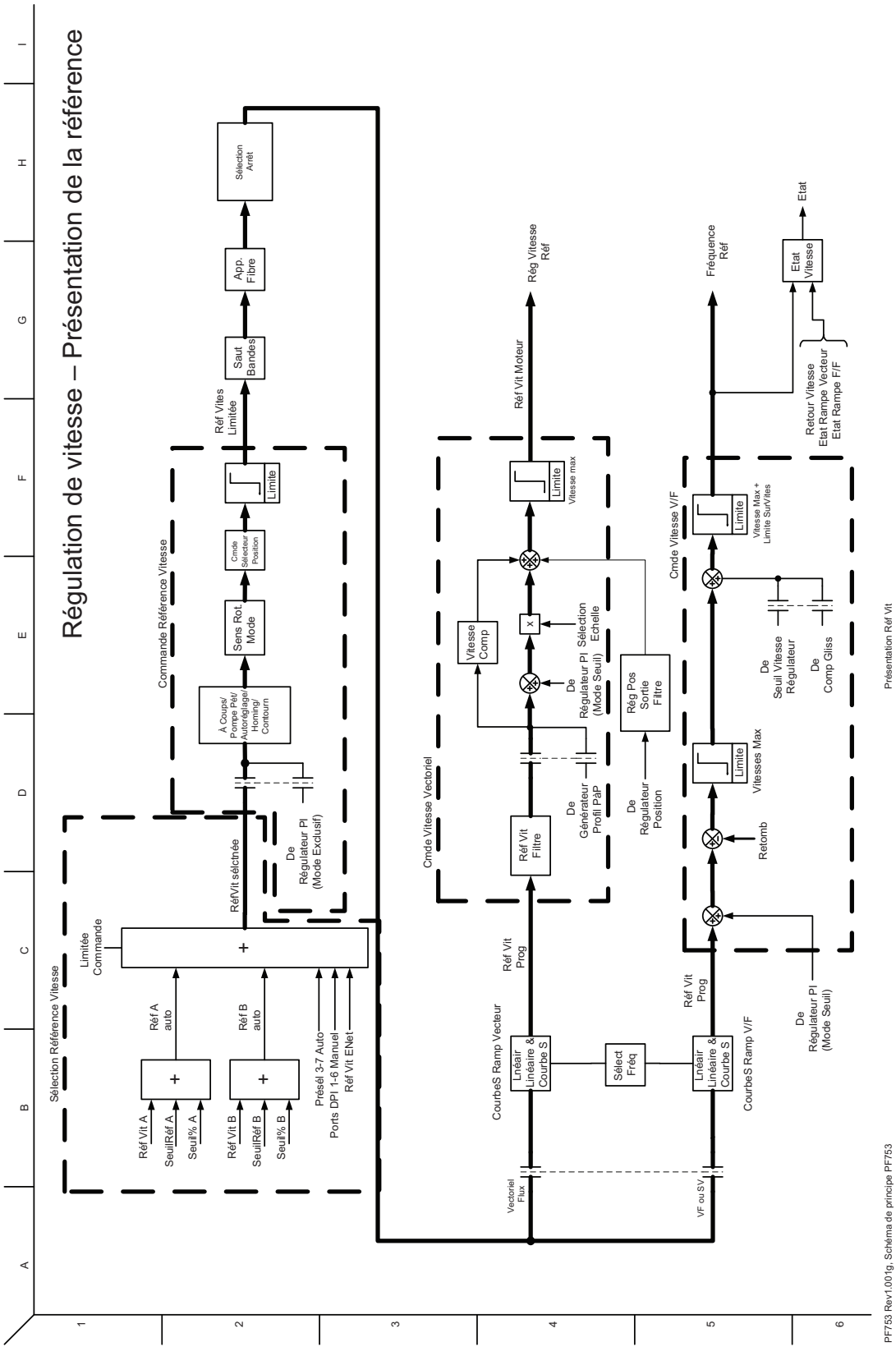
*** Remarque *importante***

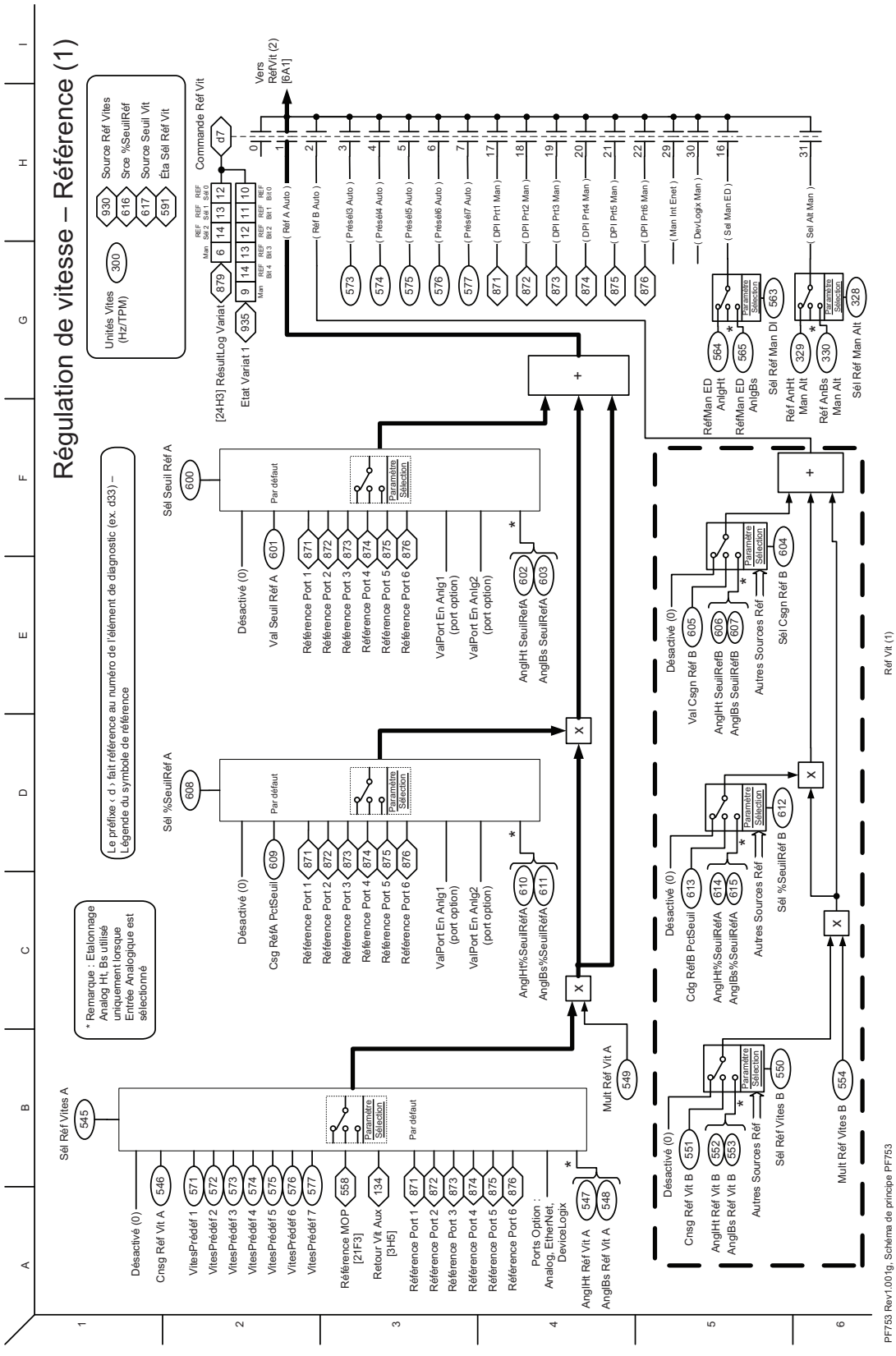
(1) Ces schémas ne sont donnés qu'à titre indicatif et ne reflètent pas exactement tous les signaux de commande logique ; les fonctions réelles sont extrapolées par les schémas approximatifs. L'exactitude de ces schémas n'est pas garantie.

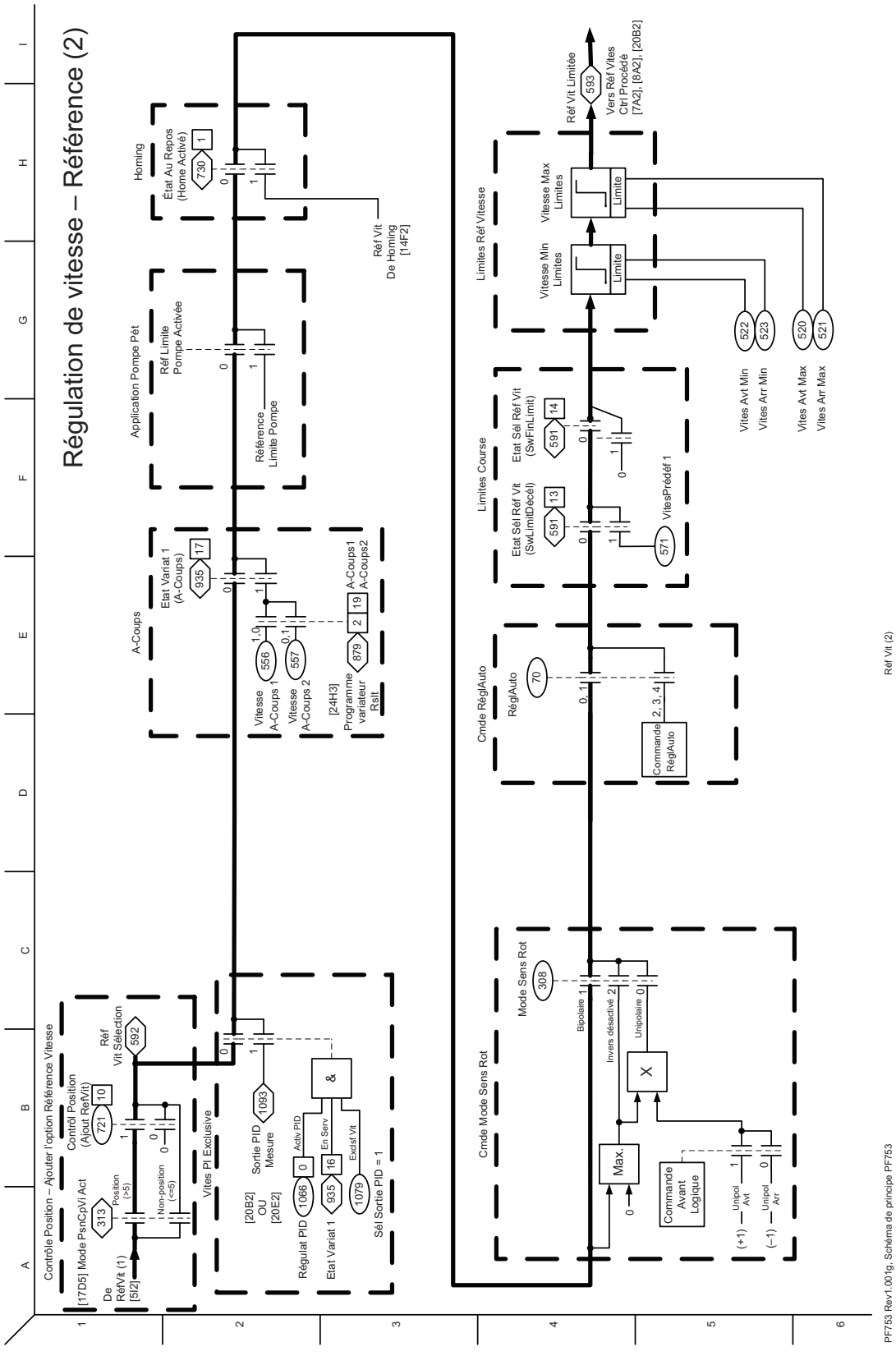

PowerFlex 753
Présentation du contrôle vectoriel de flux
Ctrl de Flux Aim Perm & Commande Vectorielle
Traitement Intensité
Moteur
Engrenage
Charge
Contrôle Couple (pages : 15-18)
Régulation Vitesse – Régulateur (page : 10)
Régulation Vitesse – Référence (pages : 4-7,9)
Contrôle Position (pages : 11-14)
Contrôle Procédé (pages : 19,20)
Réf Cple Limite
Limite
Production Limite Couple
Filtre
Pas Couple
RéfCple sélectnée
Sélection Mode Vitesse/ Couple/ Position
PsCple VitActv Mode
Sélection Réf Couple
Sél Réf Cple A
Sél Réf Cple B
Sélection Compensation Couple PID
Sél Sortie PID
Sor Rég Vit
Avance retard Filtre
TPM Décrch à FLA
Régulateur PI
Réf Vites Final
Retour Vit Active
Kp Rég Vites
Ki Rég Vites
BP Rég Vites
Vites Avt Max
Vites Arr Max
(Sor Rég Vit)
(Réf Vit Etalon)
(Sor Compt Vit)
(Sor Vit Rég Psn)
(Compt Sortie PID)
Sor Comp Vitesse
Sélection Echelle
Comp Vites
Séi Comp Vites
Sélection Compens Vites PID
Avance-Retard Filtre
Rampe Linéaire & Courbe S
Sélection Vites Active
Sélection Env JOG
JOG Vites 1
JOG Vites 2
Sélection Exclusive Vites PID
RéfVit sélectnée
Sélection Réf Vites & Limites
Vites Présélect 1
Vites Présélect 2
Vites Présélect 3
Vites Présélect 4
Vites Présélect 5
Vites Présélect 6
Vites Présélect 7
Sél Réf Vites A
Sél Réf Vites B
Sél %SeuilRéf A
Sél %SeuilRéf B
Sél Seuil Réf A
Sél Coeff Réf B
RéfVit en Rmpe
RéfVit Vitesse PTP
Sélection Mode Position
Référence PsP
PsCple VitActv Mode
Pan Sélectionnée Réf
Dépassg Position
Rattrapage Position
Init
Homing
Pan HomUtil
Pan PTP
Sélection Réf Pn à Pt
Réf PTP Sél
Consigne PsP
Par défaut
Sélection Réf Directe
Pos Direct Réf
Sélection Réf Pan
PtCsg Pos Direct
Sélection Retour Position
Sél Réf Pos Mot
Rtr Position
Retour Cartes – Option
Position effect
Voie Proportionnelle
Voie Intégration
PI Régulateur
Limite Vites / Rég Asservp
Sor Vites Rég Pan
Avance Retard Filtre
Commande Pan
Kp Rég Pan
Ki Rég Pan
Sor EGR Réf Pan
Rat Envp
Sélection Compens Couple PID
Sél Sortie PID
Régulateur PID
Cmpt Sortie PID
Limite
Filtre BW LP PID
Cmpt Réf PID
Cmpt Rtr PID
Gain Prop PID
Tps IntégPID
Tps Dériv PID
Sél Réf PID
Sél Retour PID
PID Référence Paramètre
PID Retour Paramètre
Présentation – FV
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

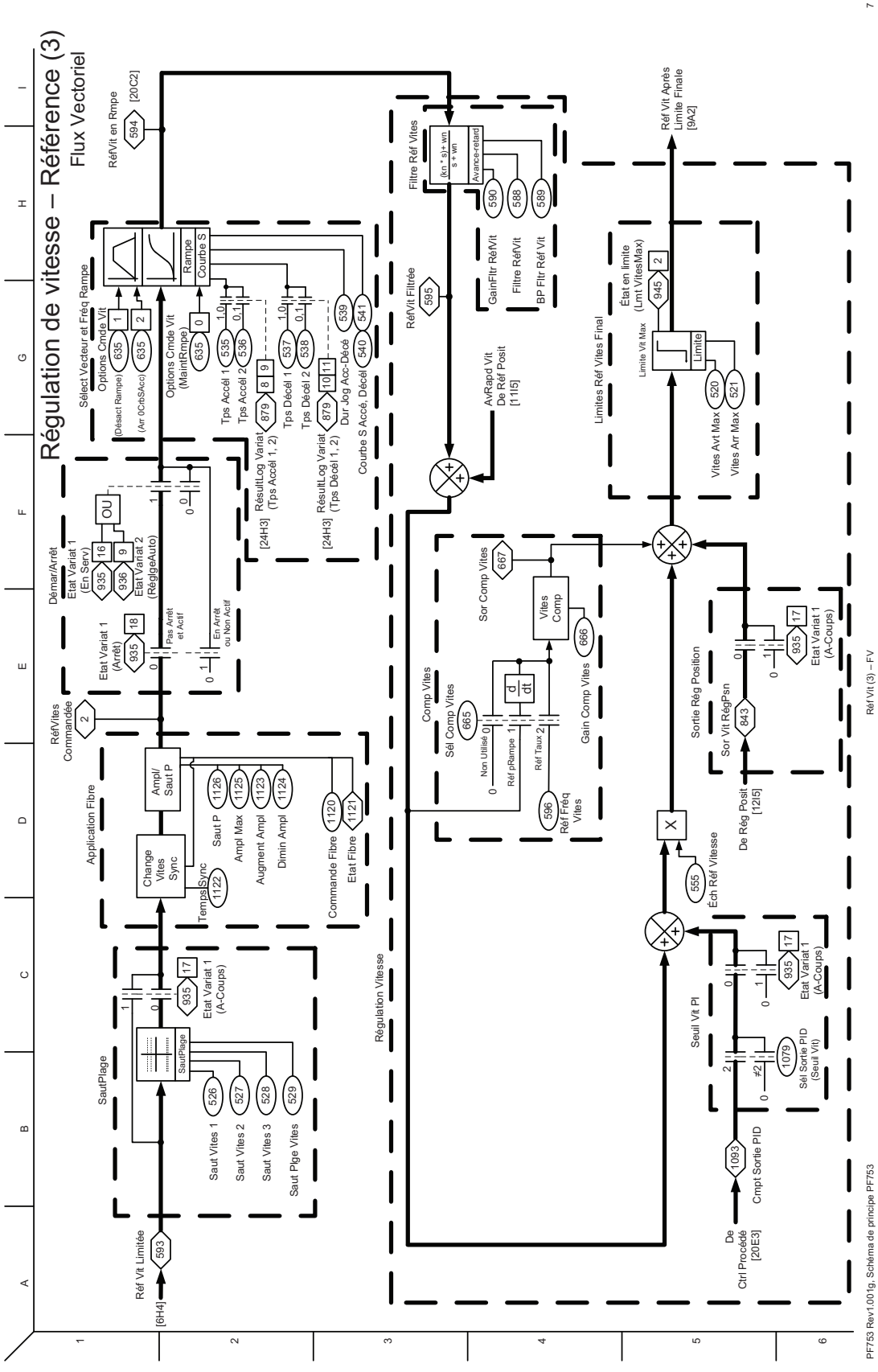

PowerFlex 753
Présentation VF (V/Hz), SV
Commande Vitesse – Régulateur Seuil (page : 9)
Régulation Vitesse – Référence (pages : 4-6,8,9)
Contrôle Procédé (pages : 19,20)
Réf Vites Final
Retr Vit Actif
Kp RégVitVSC VHz
Ki RégVitVSC VHz
LissVitess@ICM
RégSeuilVit VHzSV
Régulateur PI
Limite
Comp Gliss
Sélection Rég Seuil Vitesse
(Additif Fréq)
(Réf Vitesse Moteur)
(Réf En Ramp)
(Taux Rampe)
Limiteur Bus/Courant (Fréq Rampe)
Vites Avt Max
Vites Arr Max
Limite SurVites
Fréquence Sortie
V/Hz
Traitement Courant
Moteur
Sél Réf Vites A
Sél Réf Vites B
Sél %SeuilRéf A
Sél %SeuilRéf B
Sél Seuil Réf A
Sél Csgn Réf B
VitesPrédéf 1
VitesPrédéf 2
VitesPrédéf 3
VitesPrédéf 4
VitesPrédéf 5
VitesPrédéf 6
VitesPrédéf 7
Réf Vites Sélection & Limites
RéfVit sélectnée
Sél Sortie PID
Sélection Seuil Vites PID
Sélection Vites PID Exclusive
Sélection A-Coups
JOG Vites 1
JOG Vites 2
RéfVit en Rmpe
Linéair Linéaire & Courbe S
TPM Retomb à FLA
Retomb
(Compt Sortie PID)
Cmpt Sortie PID
Filtre BP
Régulateur PID
Cmpt Réf PID
Cmpt Rtr PID
PID Référence Sélection
PID Retour Sélection
Sél Réf PID
Sél Retour PID
Gain Prop PID
Tps IntégPID
Tps Dériv PID
Présentation – VF(V/Hz), SV
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

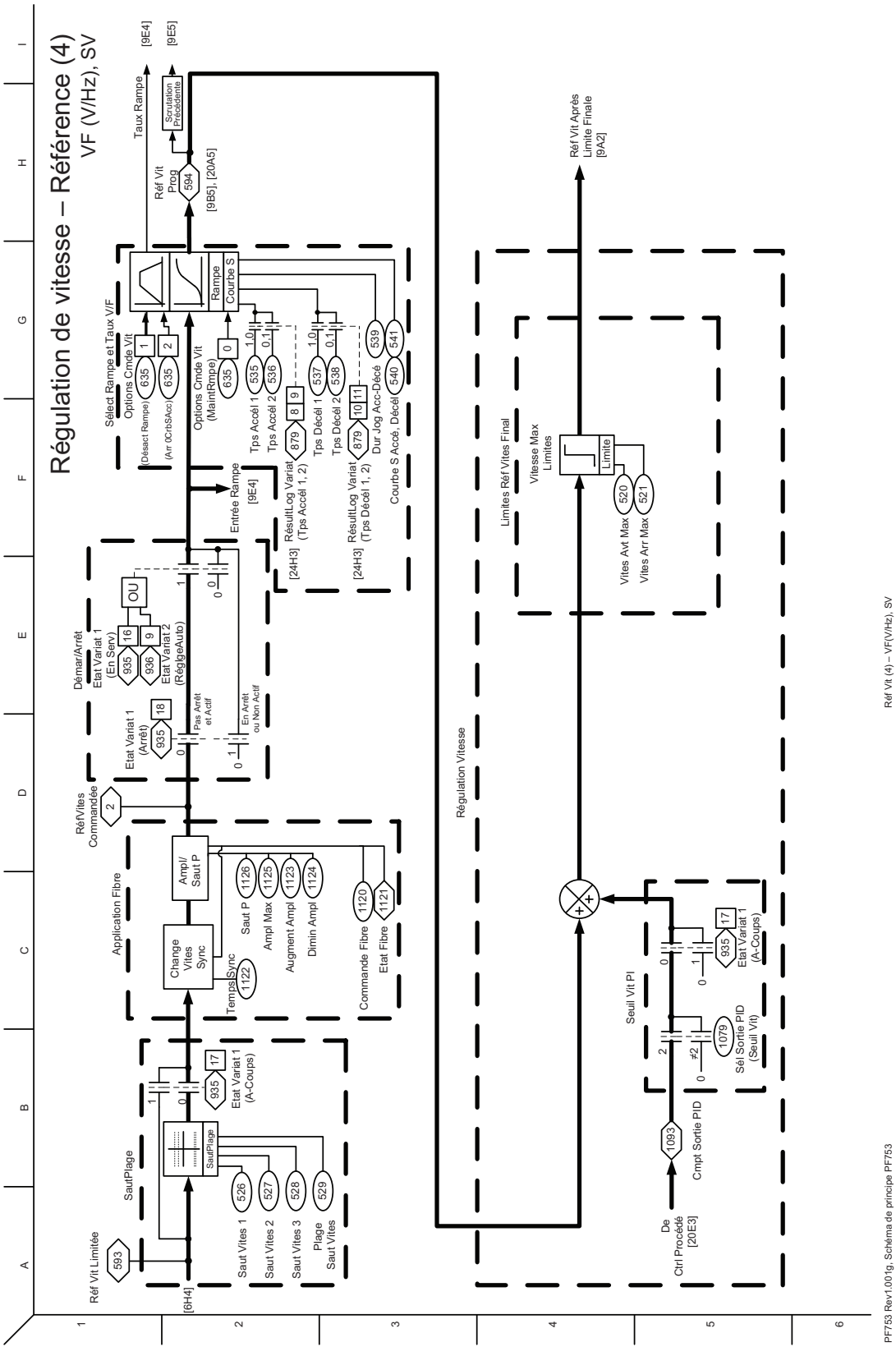

Rtr Vites/Posit
Cmde Options Vit (ArrTachyAuto)
635
7
Détection Perte Retr
Etat Variat 2 (ChgePerteRtr)
936
5
FltrRetr Vit Pri
126
Traitement Rtr Vitesse Principal
Retour Vit Pri
127
Retr Vit Actif
131
Vers Rég Vit [9B4], [10A3], [18B3]
Filtrage Affichage
Retr Vit Mot
3
Source Rtr Vit Pri
125
Sél Rtr Vit Pri
FltrRetr Vit Alt
129
Traitement Rtr Vitesse Alternatif
Retour Vit Alt
130
Source Rtr Vit Alt
128
Sél Rtr Vit Alt
Paramètre Sélection
0
1
Rtr Position
847
Vers Réf Posit Rég Posit, Homing Position [12A4], [14C4]
Source Rtr Psn Mtr
135
Sél Retr Pos Mot
FltrRetr Vit Aux
133
Traitement Retour Vitesse Aux
Retour Vit Aux
134
Vers Réf Vit [5A3]
Source Rtr Vit Aux
132
Sél Retr Vit Aux
LissVitess@ICM
621
PPT Cod Virtuel
141
Codeur Virtuel Boucle ouverte
Retr Bcle Ouv
137
[9I4]
1
Fréquence Sortie
5
Retr Crt Couple
Retr Simulatr
138
Inertie Totale
76
Codeur Virtuel Simulateur Moteur
Réf Vites Final
597
VF ou SV & Boucle Ouverte
Mode Commande/ Mode Retour
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Réf Cple Limite
690
De Réf Vit [9D3]
De Courant Cmde Cple [18E2]
Retour
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
3

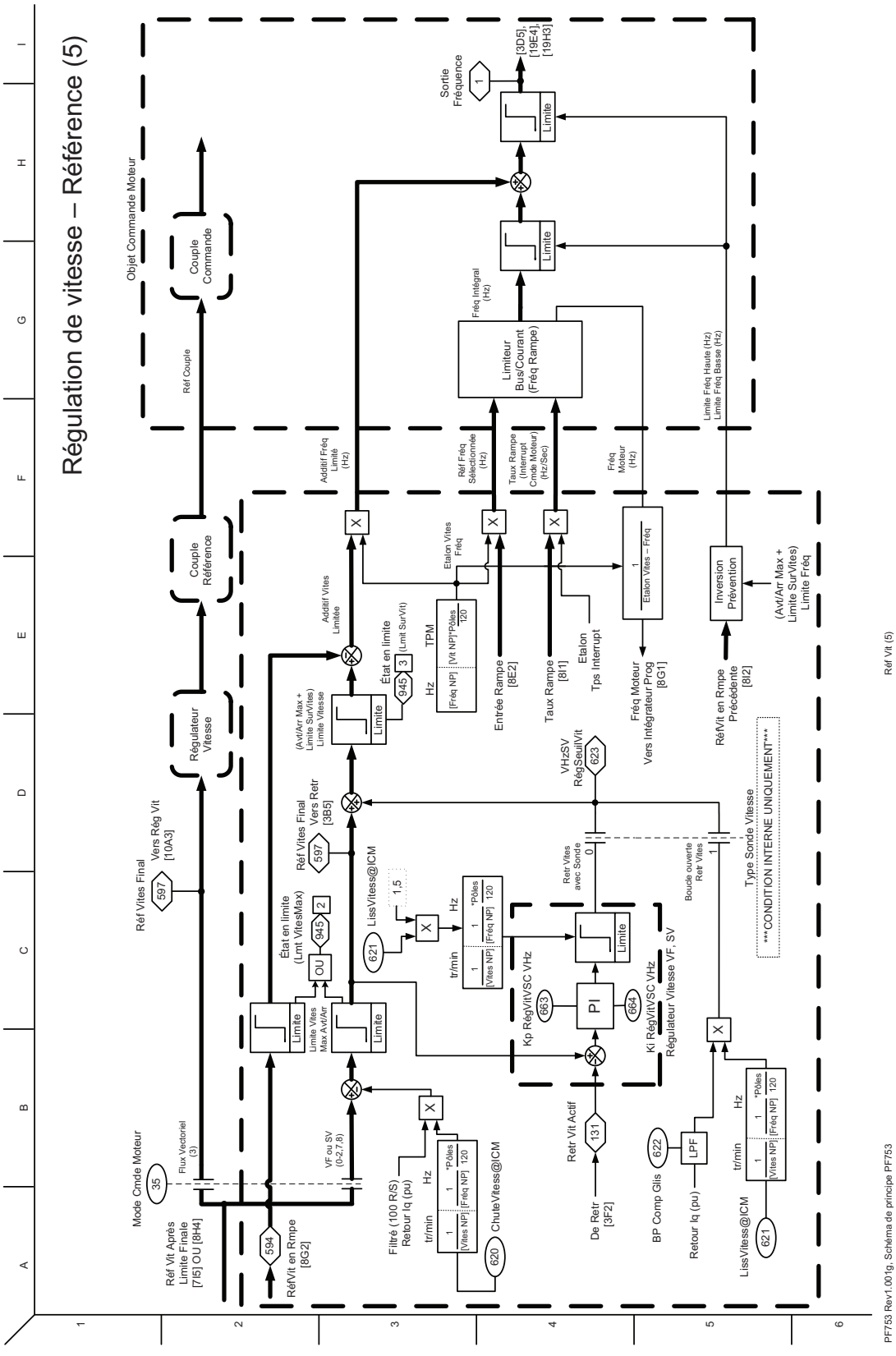

Régulation de vitesse – Présentation de la référence
Sélection Référence Vitesse
Limitée Commande
Réf A auto
Réf B auto
Réf Vit A
SeuilRéf A
Seul% A
Réf Vit B
SeuilRéf B
Seul% B
Présél 3-7 Auto
Ports DPI 1-6 Manuel
Réf Vit ENet
RéfVit sélctnée
De Régulateur PI (Mode Exclusif)
Commande Référence Vitesse
À Coups/ Pompe Pél/ Autoréglage/ Homing/ Contourn
Sens Rot. Mode
Cmde Sélecteur Position
Limite
Réf Vites Limitée
Saut Bandes
App. Fibre
Sélection Arrêt
Cmde Vitesse Vectoriel
Réf Vit Filtre
De Générateur Profil PàP
De Régulateur Position
Vitesse Comp
De Régulateur PI (Mode Seuil)
Sélection Echelle
Rég Pos Sortie Filtre
Réf Vit Moteur
Rég Vitesse Réf
Vitesse max
Réf Vit Prog
CourbeS Ramp Vecteur
Linéair Linéaire & Courbe S
Sélect Fréq
Vectoriel Flux
Cmde Vitesse V/F
Vitesses Max
Retomb
De Seuil Vitesse Régulateur
De Comp Gliss
Vitesse Max + Limite SurVites
Réf Vit Prog
CourbeS Ramp V/F
Linéair Linéaire & Courbe S
VF ou SV
De Régulateur PI (Mode Seuil)
Fréquence Réf
Etat
Etat Vitesse
Retour Vitesse
Etat Rampe Vecteur
Etat Rampe F/F
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Présentation Réf Vit
4

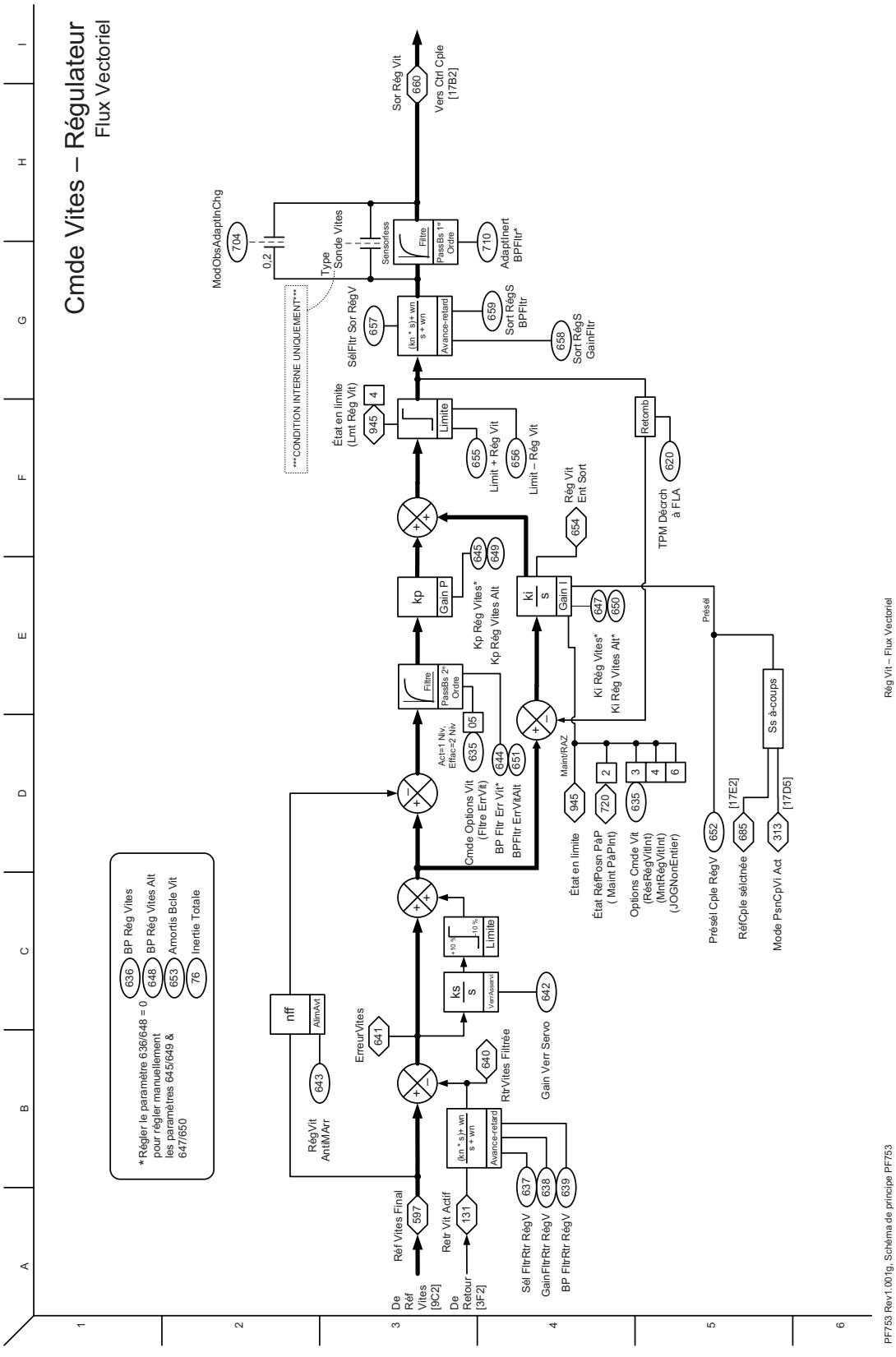

Régulation de vitesse – Réference (1)
Unités Vites (Hz/TPM) 300
930 Source Réf Vites
616 Srce %SeuilRéf
617 Source Seuil Vit
591 Éta Sél Réf Vit
Commande Réf Vit d7
Vers RéfVit (2) [6A1]
[24H3] RésultLog Variat 879
Etat Variat 1 935
Sél Réf Vites A 545
Sél Seuil Réf A 600
Sél %SeuilRéf A 608
Mult Réf Vit A 549
Mult Réf Vites B 554
Sél Réf Man DI 563
Sél Réf Man Alt 328
RéfMan ED AnlgHt 564
RéfMan ED AnlgBs 565
Réf AnHt Man Alt 329
Réf AnBs Man Alt 330
Désactivé (0)
Cnsg Réf Vit A 546
VitesPrédéf 1 571
VitesPrédéf 2 572
VitesPrédéf 3 573
VitesPrédéf 4 574
VitesPrédéf 5 575
VitesPrédéf 6 576
VitesPrédéf 7 577
Référence MOP [21F3] 558
Retour Vit Aux [3H5] 134
Référence Port 1 871
Référence Port 2 872
Référence Port 3 873
Référence Port 4 874
Référence Port 5 875
Référence Port 6 876
Ports Option : Analog, EtherNet, DeviceLogix
AnglHt Réf Vit A 547
AnglBs Réf Vit A 548
Par défaut
Paramètre Sélection
Csg RéfA PctSeuil 609
Val Seuil Réf A 601
ValPort En Anlg1 (port option)
ValPort En Anlg2 (port option)
AnglHt SeuilRefA 602
AnglBs SeuilRefA 603
AnglHt%SeuilRéfA 610
AnglBs%SeuilRéfA 611
Sél %SeuilRéf B 612
Cdg RéfB PctSeuil 613
AnglHt%SeuilRéfA 614
AnglBs%SeuilRéfA 615
Autres Sources Réf
Sél Csgn Réf B 604
Val Csgn Réf B 605
AnglHt SeuilRefB 606
AnglBs SeuilRéfB 607
Cnsg Réf Vit B 551
AnglHt Réf Vit B 552
AnglBs Réf Vit B 553
Sél Réf Vites B 550
(Réf A Auto)
(Réf B Auto)
(PrésétI3 Auto) 573
(PrésétI4 Auto) 574
(PrésétI5 Auto) 575
(PrésétI6 Auto) 576
(PrésétI7 Auto) 577
(DPI Prt1 Man) 871
(DPI Prt2 Man) 872
(DPI Prt3 Man) 873
(DPI Prt4 Man) 874
(DPI Prt5 Man) 875
(DPI Prt6 Man) 876
(Man Int Enet)
(DevLogix Man)
(Sel Man ED) 16
(Sel Alt Man) 31
Réf Vit (1)
* Remarque : Etalonnage Analog Ht, Bs utilisé uniquement lorsque Entrée Analogique est sélectionné
Le préfixe « d » fait référence au numéro de l'élément de diagnostic (ex. d33) – Légende du symbole de référence
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

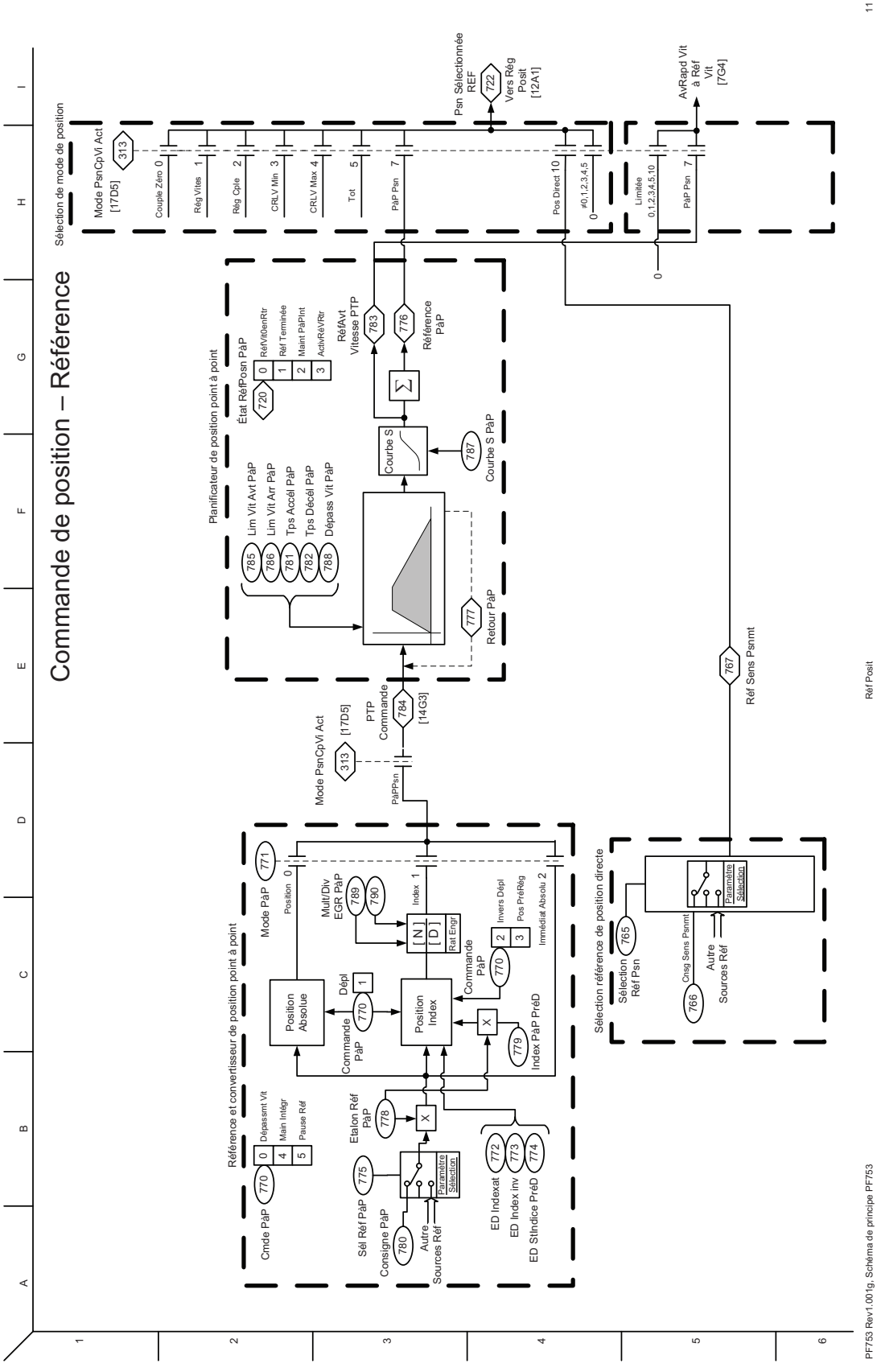

Régulation de vitesse – Référence (2)
Contrôle Position – Ajouter l'option Référence Vitesse
[17D5] Mode PsnCpVit Act
De RéfVit (1) [5I2]
Position (=5)
Non-position (<=5)
Contrôl Position (Ajout RefVit)
Réf Vit Sélection
Vites PI Exclusive
[20B2] OU [20E2]
Sortie PID Mesure
Régulat PID
Etat Variat 1
Sél Sortie PID = 1
Actv PID
En Serv
Exclaf Vit
Application Pompe Pét
Réf Limite Pompe Activée
Référence Limite Pompe
Homing
État Au Repos (Home Activé)
Réf Vit De Homing [14F2]
A-Coups
Etat Variat 1 (A-Coups)
Vitesse A-Coups 1
Vitesse A-Coups 2
[24H3] Programme variateur Rslt
A-Coups1 A-Coups2
Cmde Mode Sens Rot
Mode Sens Rot
Bipolaire
Invers désactivé
Unipolaire
Max.
Commande Avant Logique
Unipol Avt
Unipol Arr
Cmde RéglAuto
RéglAuto
Commande RéglAuto
Limites Course
Etat Sél Réf Vit (SwLimitDécél)
Etat Sél Réf Vit (SwFinLimit)
VitesPrédéf 1
Limites Réf Vitesse
Vitesse Min Limites
Vitesse Max Limites
Limite
Réf Vit Limitée
Vers Réf Vites Ctrl Procédé [7A2], [8A2], [20B2]
Vites Avt Min
Vites Arr Min
Vites Avt Max
Vites Arr Max
Réf Vit (2)
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

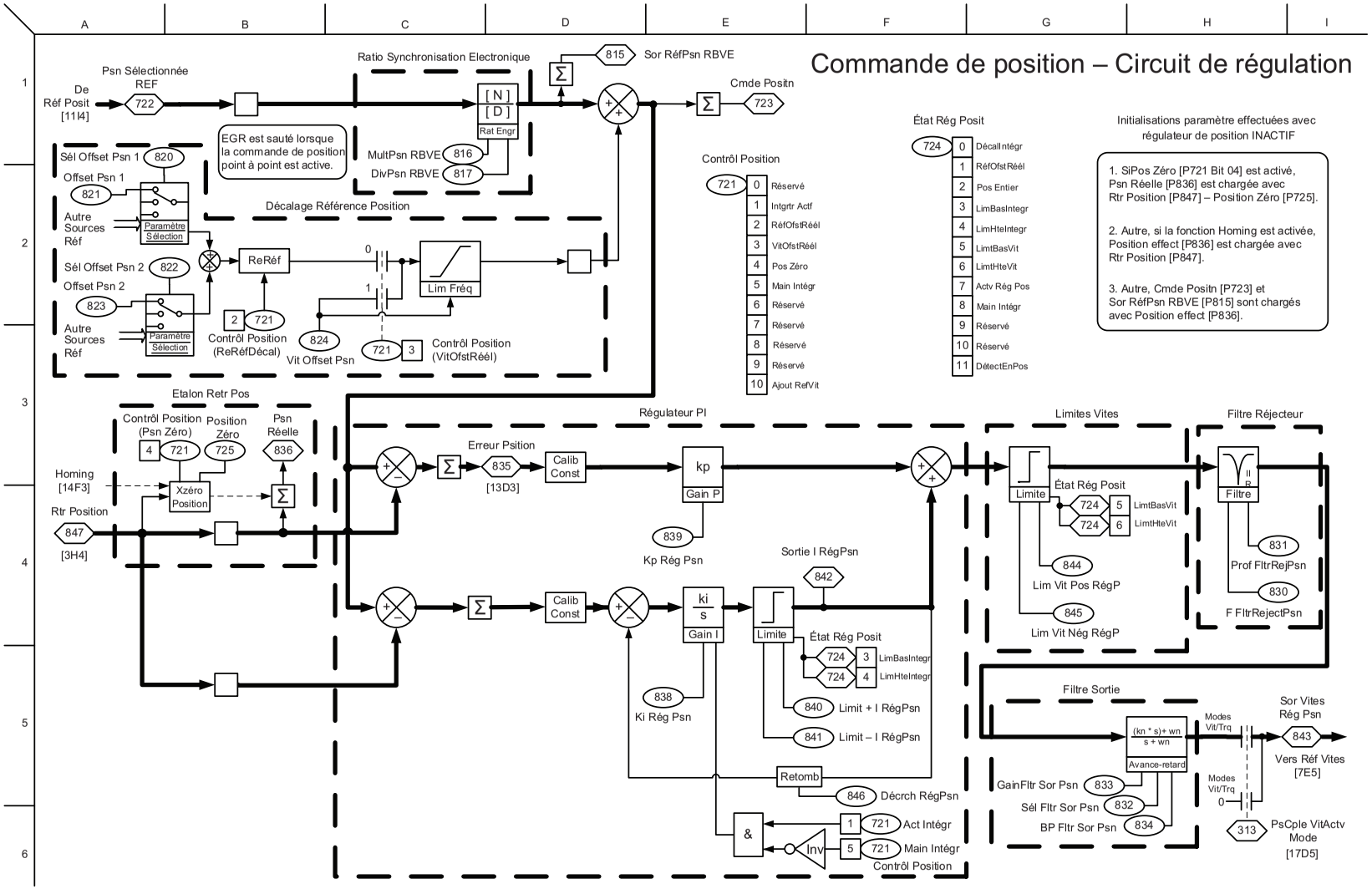

Régulation de vitesse – Référence (3)
Flux Vectoriel
Réf Vit (3) – FV
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

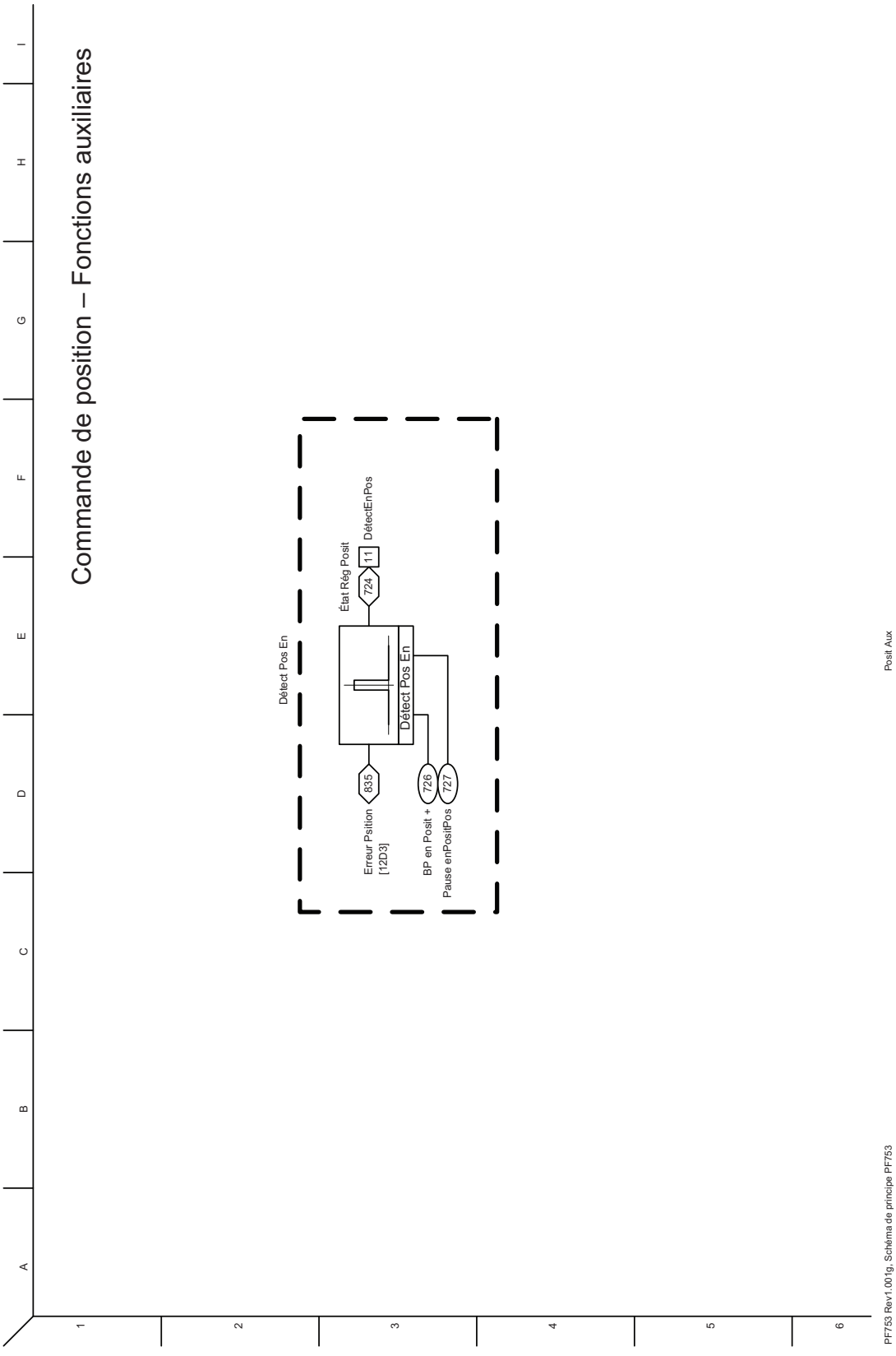

Régulation de vitesse – Référence (4)
VF (V/Hz), SV
Réf Vit Limitée
593
SautPlage
Saut Vites 1
Saut Vites 2
Saut Vites 3
Plage Saut Vites
526
527
528
529
Etat Variat 1 (A-Coups)
935
17
Application Fibre
Change Vites Sync
Ampl/ Saut P
Saut P
Ampl Max
Augment Ampl
Dimin Ampl
Commande Fibre
Etat Fibre
1126
1125
1123
1124
1120
1121
TempsSync
1122
RéfVites Commandée
2
Etat Variat 1 (Arrêt)
18
Pas Arrêt et Actif
En Arrêt ou Non Actif
Démar/Arrêt Etat Variat 1 (En Serv)
16
Etat Variat 2 (RégleAuto)
9
OU
Entrée Rampe
[9E4]
Sélect Rampe et Taux V/F
Options Cmde Vit
(Désact Rampe)
(Arr 0CntSAcc)
Taux Rampe
Réf Vit Prog
594
Scrutation Précédente
[9E4]
[9E5]
[9B5], [20A5]
Options Cmde Vit (MaintRmpe)
Rampe
Courbe S
Tps Accél 1
Tps Accél 2
Tps Décél 1
Tps Décél 2
535
536
537
538
RésultLog Variat (Tps Accél 1, 2)
RésultLog Variat (Tps Décél 1, 2)
879
[24H3]
Dur Jog Acc-Décé
Courbe S Accé, Décél
539
540
541
Régulation Vitesse
Limites Réf Vites Final
Vitesse Max Limites
Limite
Vites Avt Max
Vites Arr Max
520
521
Réf Vit Après Limite Finale
[9A2]
Seuil Vit PI
Cmpt Sortie PID
1093
De Ctrl Procédé
[20E3]
Sél Sortie PID (Seuil Vit)
1079
Etat Variat 1 (A-Coups)
935
17
[6H4]
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Réf Vit (4) – VF(V/Hz), SV
8

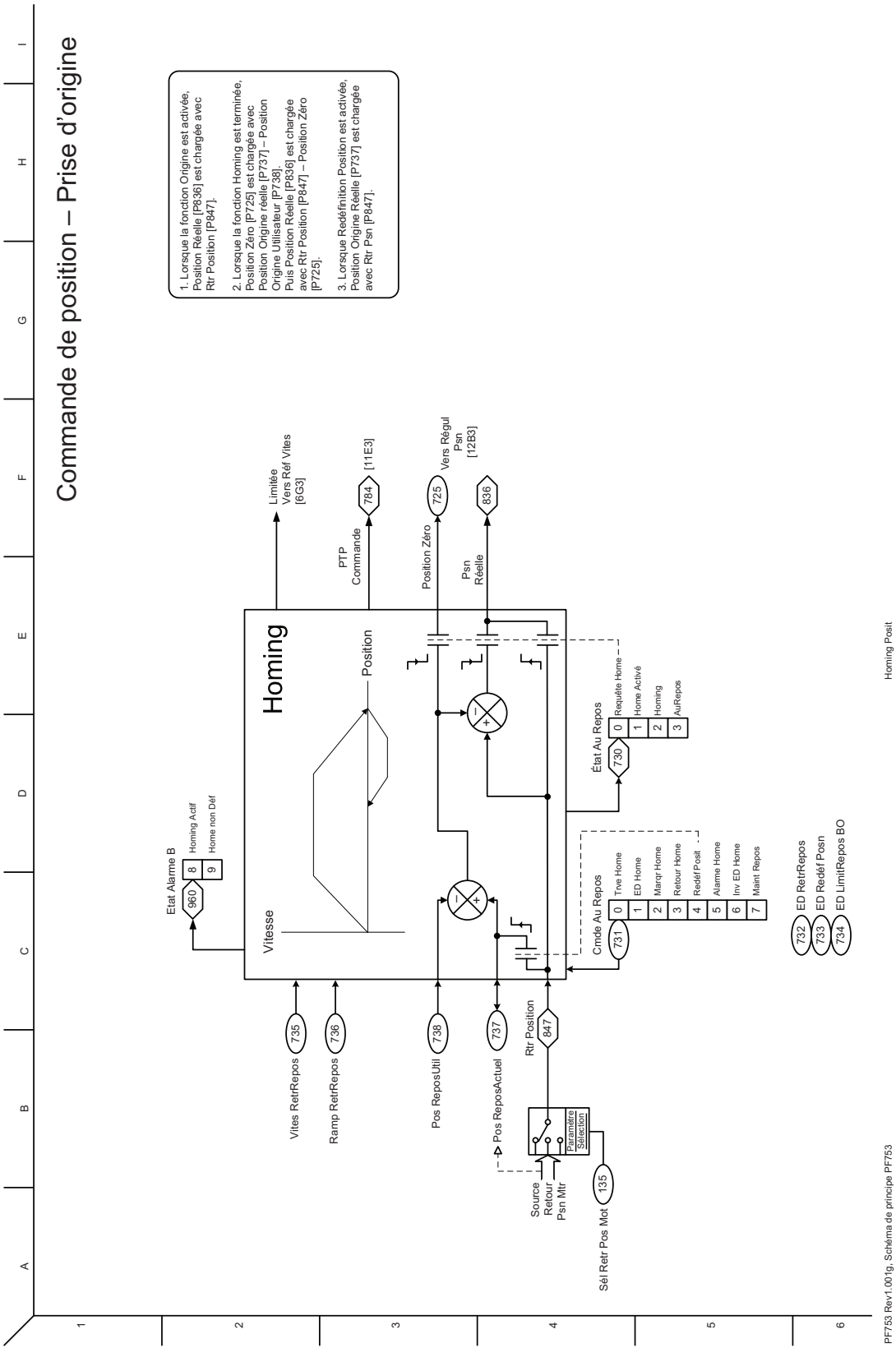

Régulation de vitesse – Référence (5)
Objet Commande Moteur
Couple Commande
Réf Couple
Couple Référence
Régulateur Vitesse
Mode Cmde Moteur
Flux Vectoriel (3)
VF ou SV (0-2,7,8)
Réf Vit Après Limite Finale [7/5] OU [8H4]
RéfVit en Rmpe [8G2]
Réf Vites Final
Vers Rég Vit [10A3]
Réf Vites Final Vers Retr [3B5]
Filtré (100 R/S) Retour Iq (pu)
ChuteVitess@ICM
LissVitess@ICM
Retr Vit Actif
De Retr [3F2]
BP Comp Glis
Retour Iq (pu)
LPF
Kp RégVitVSC VHz
Ki RégVitVSC VHz
Régulateur Vitesse VF, SV
PI
Retr Vites avec Sonde
Boucle ouverte Retr Vites
Type Sonde Vitesse
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
VHzSV RégSeuilVit
Réf Vites Final
Vers Rég Vit [10A3]
Limite Vites Max Av/Arr
(Av/Arr Max + Limite SurVites) Limite Vitesse
État en limite (Lmt VitesMax)
OU
LissVitess@ICM
Additif Vites Limitée
État en limite
Lmt SurVit
TPM
Etalon Vites Fréq
Entrée Rampe [8E2]
Taux Rampe [8I1]
Etalon Tps Interrupt
Fréq Moteur Vers Intégrateur Prog [8G1]
Réf Fréq Sélectionnée (Hz)
Taux Rampe (Interrupt Cmde Moteur) (Hz/Sec)
Fréq Moteur (Hz)
Limiteur Bus/Courant (Fréq Rampe)
Fréq Intégral (Hz)
Limite Fréq Haute (Hz)
Limite Fréq Basse (Hz)
Inversion Prévention
RéfVit en Rmpe Précédente [8I2]
(Avt/Arr Max + Limite SurVites) Limite Fréq
Sortie Fréquence
[3D5], [19E4], [19H3]
Limite
Réf Vit (5)
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

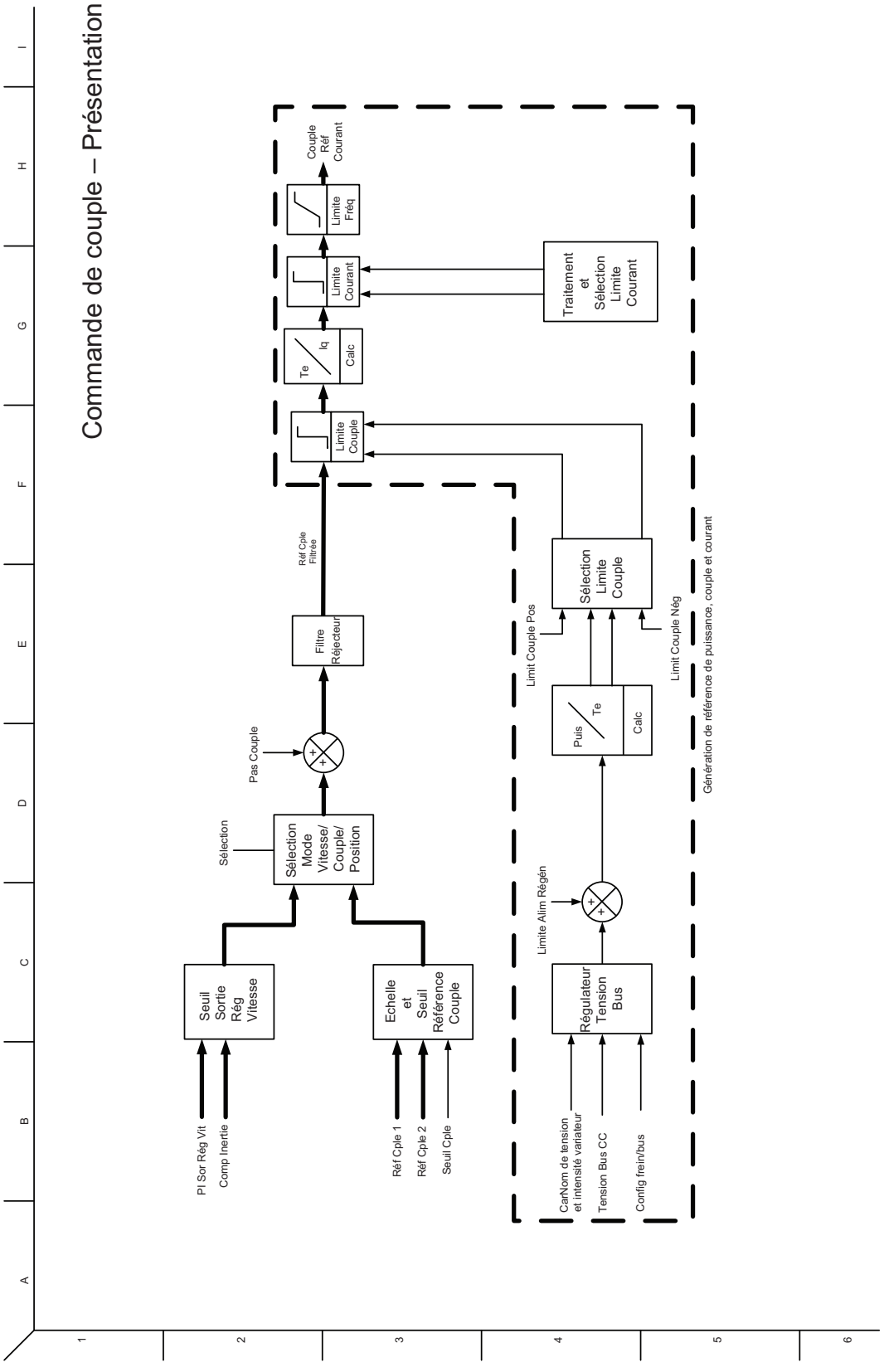

Cmde Vites – Régulateur
Flux Vectoriel
* Régler le paramètre 636/648 = 0 pour régler manuellement les paramètres 645/649 & 647/650
636 BP Rég Vites
648 BP Rég Vites Alt
653 Amortis Bcle Vit
76 Inertie Totale
De Réf Vites [9C2]
De Retour [3F2]
Réf Vites Final
597
Retr Vit Actif
131
Sél FltrRtr RégV
637
GainFltrRtr RégV
638
BP FltrRtr RégV
639
RégVit AntiMArr
643
nff
AlimAvt
ErreurVites
641
RtrVites Filtrée
640
ks / s
VarrAssery
Gain Verr Servo
642
Limite
+10 %
-10 %
Avance-retard
(kn * s)+ wn / s + wn
Act=1 Niv, Effac=2 Niv
635
Cmde Options Vit (Filtre ErrVit)
644
BP Fltr Err Vit*
651
BPFltr ErrVitAlt
Filtre
PassBs 2e Ordre
05
kp
Gain P
645
649
Kp Rég Vites*
Kp Rég Vites Alt
ki / s
Gain I
647
650
Ki Rég Vites*
Ki Rég Vites Alt*
Maint/RAZ
945
État en limite
2
720
État RéfPosn PàP (MaintPàPInit)
3
4
6
635
Options Cmde Vit (RésRégVitInt) (MntRégVitInt) (JOGNonEntier)
Présél
Présél Cple RégV
652
[17E2]
RéfCple séletnée
685
Ss à-coups
[17D5]
Mode PsnCpVi Act
313
Rég Vit Ent Sort
654
Retomb
TPM Démarch à FLA
620
Limite
État en limite (Lmt Rég Vit)
945
4
Limit + Rég Vit
655
Limit – Rég Vit
656
SélFltr Sor RégV
657
Sortie RégS BPFltr
659
Sortie RégS GainFltr
658
Sensorless
Type Sonde Vites
0.2
ModObsAdaptInChg
704
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Filtre
PassBs 1er Ordre
710
AdaptInert BPFltr*
Sor Rég Vit
680
Vers Ctrl Cple [17B2]
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Rég Vit – Flux Vectoriel
10

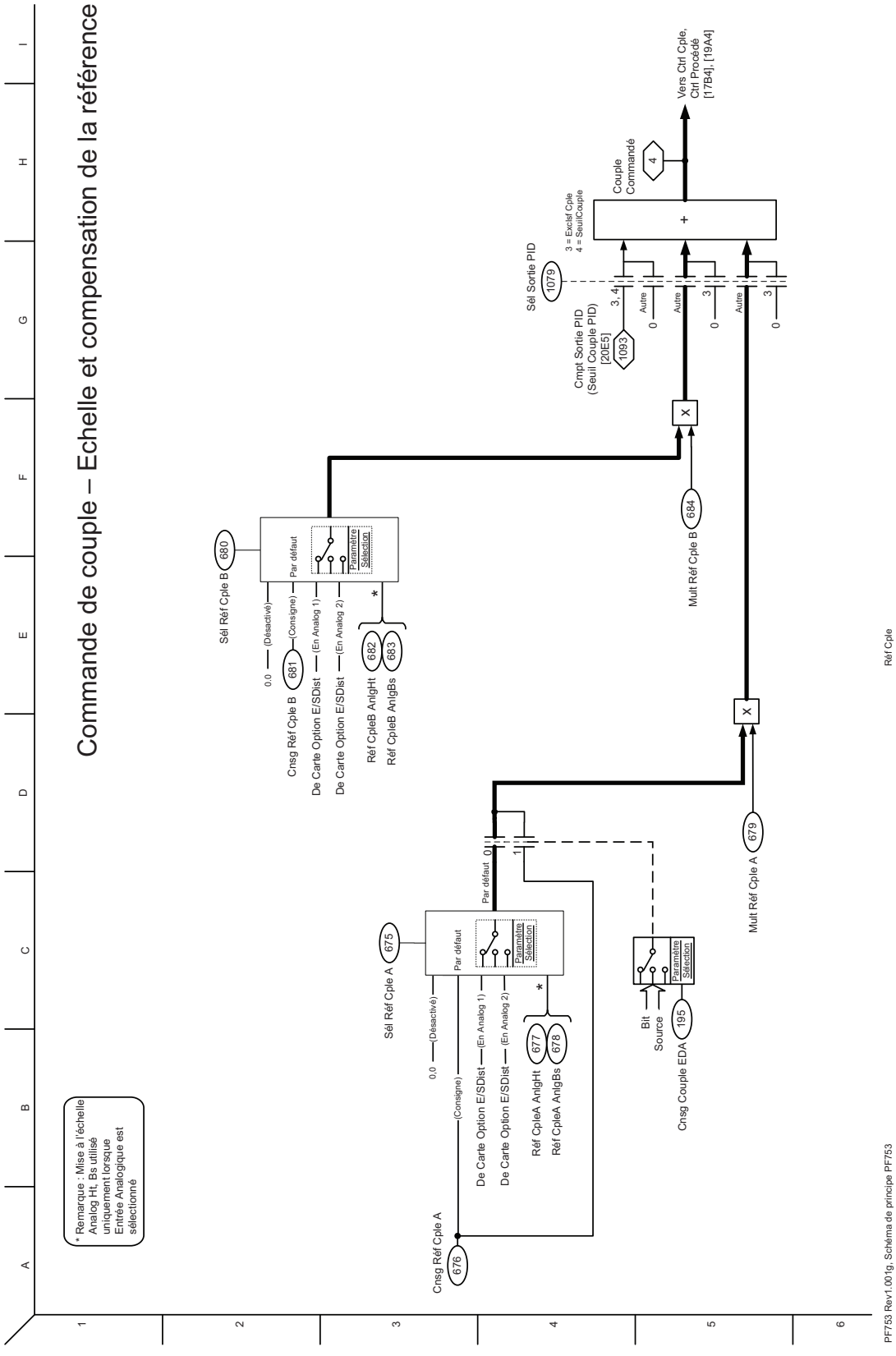

Commande de position – Référence
Sélection de mode de position
Mode PsnCpVl Act [17D5]
313
Couple Zéro 0
Rég Vites 1
Rég Cple 2
CRLV Min 3
CRLV Max 4
Tot 5
PàP Psn 7
Pos Direct 10
#0,1,2,3,4,5
Psn Sélectionnée REF
722
Vers Rég Posit [12A1]
AvRapd Vit à Réf Vit [7G4]
Limitée 0,1,2,3,4,5,10
Planificateur de position point à point
État RéfPosn PàP
720
RéfVitEnRtr
Réf Terminée
Maint PàPInt
ActivRéfRtr
RéfAvt Vitesse PTP
783
Référence PàP
776
Courbe S
787
Courbe S PàP
Lim Vit Avt PàP
Lim Vit Arr PàP
Tps Accél PàP
Tps Décél PàP
Dépass Vit PàP
785
786
781
782
788
Retour PàP
777
Mode PsnCpVl Act [17D5]
PTP Commande
784 [14G3]
PàPPsn
Référence et convertisseur de position point à point
Mode PàP
771
Position 0
Mult/Div EGR PàP
789
790
Index 1
[N] [D]
Réf Engr
Invers Dépl
Pos PréRég
Immédiat Absolu 2
Commande PàP
770
Position Absolue
Dépl 1
Position Index
Index PàP PréD
779
Etalon Réf PàP
778
Dépassmt Vit
Main Intégr
Pause Réf
Cmde PàP
Sél Réf PàP
775
Consigne PàP
780
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
ED Indexat
772
ED Index inv
773
ED Stindice PréD
774
Sélection référence de position directe
Sélection Réf Psn
765
Cnsg Sens Psnmt
766
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
Réf Sens Psnmt
767
Réf Posit
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

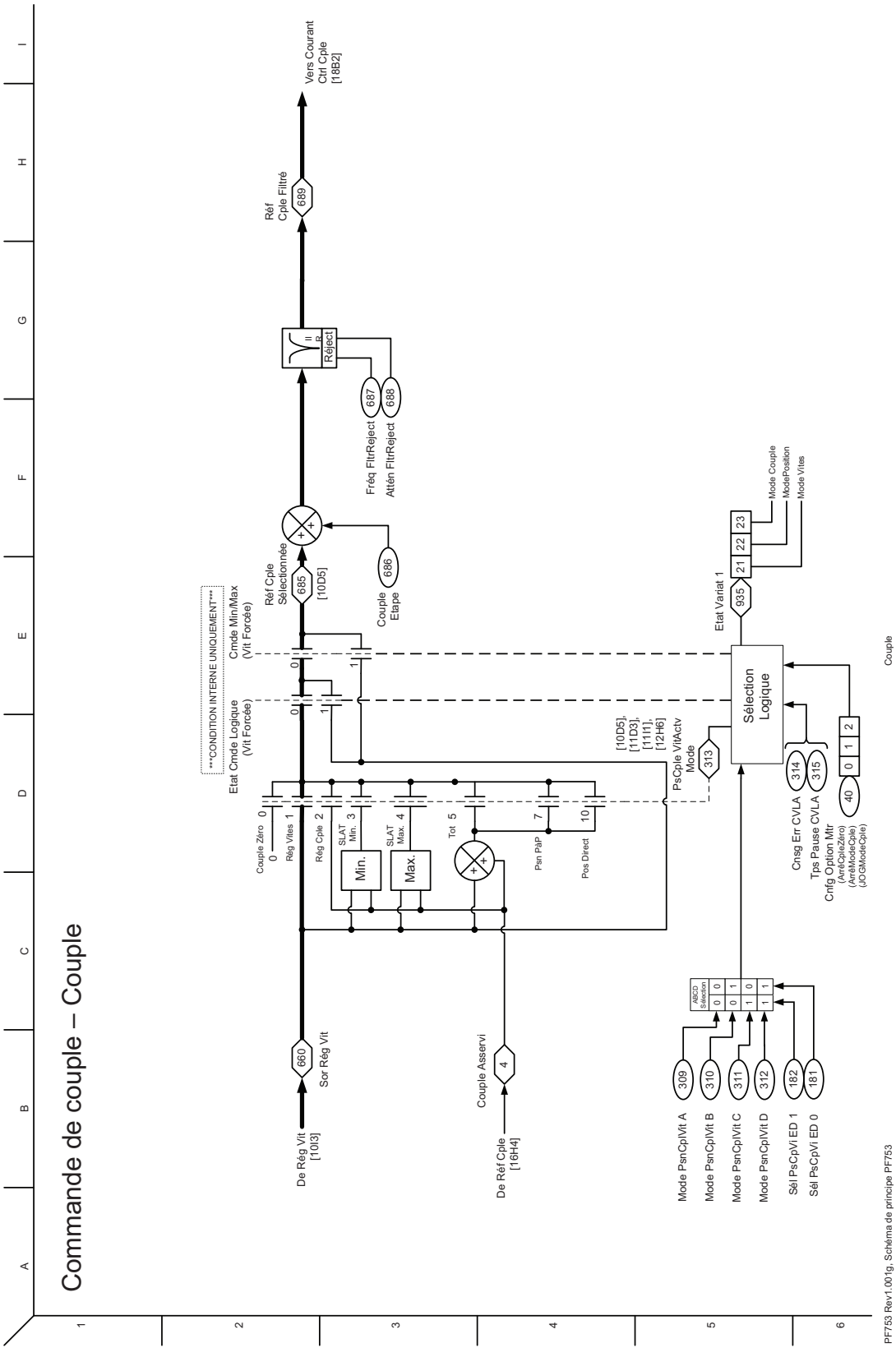

Commande de position – Circuit de régulation
Psn Sélectionnée
REF
De
Réf Posit
[11I4]
722
Ratio Synchronisation Electronique
[N]
[D]
Rat Engr
MultPsn RBVE
816
DivPsn RBVE
817
815
Sor RéfPsn RBVE
Cmde Positn
723
EGR est sauté lorsque la commande de position point à point est active.
Sél Offset Psn 1
820
Offset Psn 1
821
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
Décalage Référence Position
Sél Offset Psn 2
822
Offset Psn 2
823
ReRéf
0
1
Lim Fréq
2
721
Contrôl Position (ReRéfDécal)
824
Vit Offset Psn
721
3
Contrôl Position (VitOfstRéél)
Contrôl Position
721
0 Réservé
1 Intgrtr Actf
2 RéfOfstRéél
3 VitOfstRéél
4 Pos Zéro
5 Main Intégr
6 Réservé
7 Réservé
8 Réservé
9 Réservé
10 Ajout RefVit
État Rég Posit
724
0 DécalIntégr
1 RéfOfstRéél
2 Pos Entier
3 LimBasIntegr
4 LimHteIntegr
5 LimtBasVit
6 LimtHteVit
7 Actv Rég Pos
8 Main Intégr
9 Réservé
10 Réservé
11 DétectEnPos
Initialisations paramètre effectuées avec régulateur de position INACTIF
1. SiPos Zéro [P721 Bit 04] est activé, Psn Réelle [P836] est chargée avec Rtr Position [P847] – Position Zéro [P725].
2. Autre, si la fonction Homing est activée, Position effect [P836] est chargée avec Rtr Position [P847].
3. Autre, Cmde Positn [P723] et Sor RéfPsn RBVE [P815] sont chargés avec Position effect [P836].
Etalon Retr Pos
Contrôl Position (Psn Zéro)
4
721
Position Zéro
725
Psn Réelle
836
Homing
[14F3]
Xzéro Position
Rtr Position
847
[3H4]
Régulateur PI
Erreur Psition
835
[13D3]
Calib Const
kp
Gain P
839
Kp Rég Psn
Sortie I RégPsn
842
ki
s
Gain I
Limite
État Rég Posit
724
3
LimBasIntegr
724
4
LimHteIntegr
840
Limit + I RégPsn
841
Limit – I RégPsn
838
Ki Rég Psn
Retomb
846
Décrch RégPsn
&
Inv
1
721
Act Intégr
5
721
Main Intégr
Contrôl Position
Limites Vites
Limite
État Rég Posit
724
5
LimtBasVit
724
6
LimtHteVit
844
Lim Vit Pos RégP
845
Lim Vit Nég RégP
Filtre Réjecteur
Filtre
831
Prof FltrRejPsn
830
F FltrRejectPsn
Filtre Sortie
(kn * s)+ wn
s + wn
Avance-retard
Modes Vit/Trq
Sor Vites Rég Psn
843
Vers Réf Vites
[7E5]
GainFltr Sor Psn
833
Sél Fltr Sor Psn
832
BP Fltr Sor Psn
834
Modes Vit/Trq
0
313
PsCple VitActv Mode
[17D5]

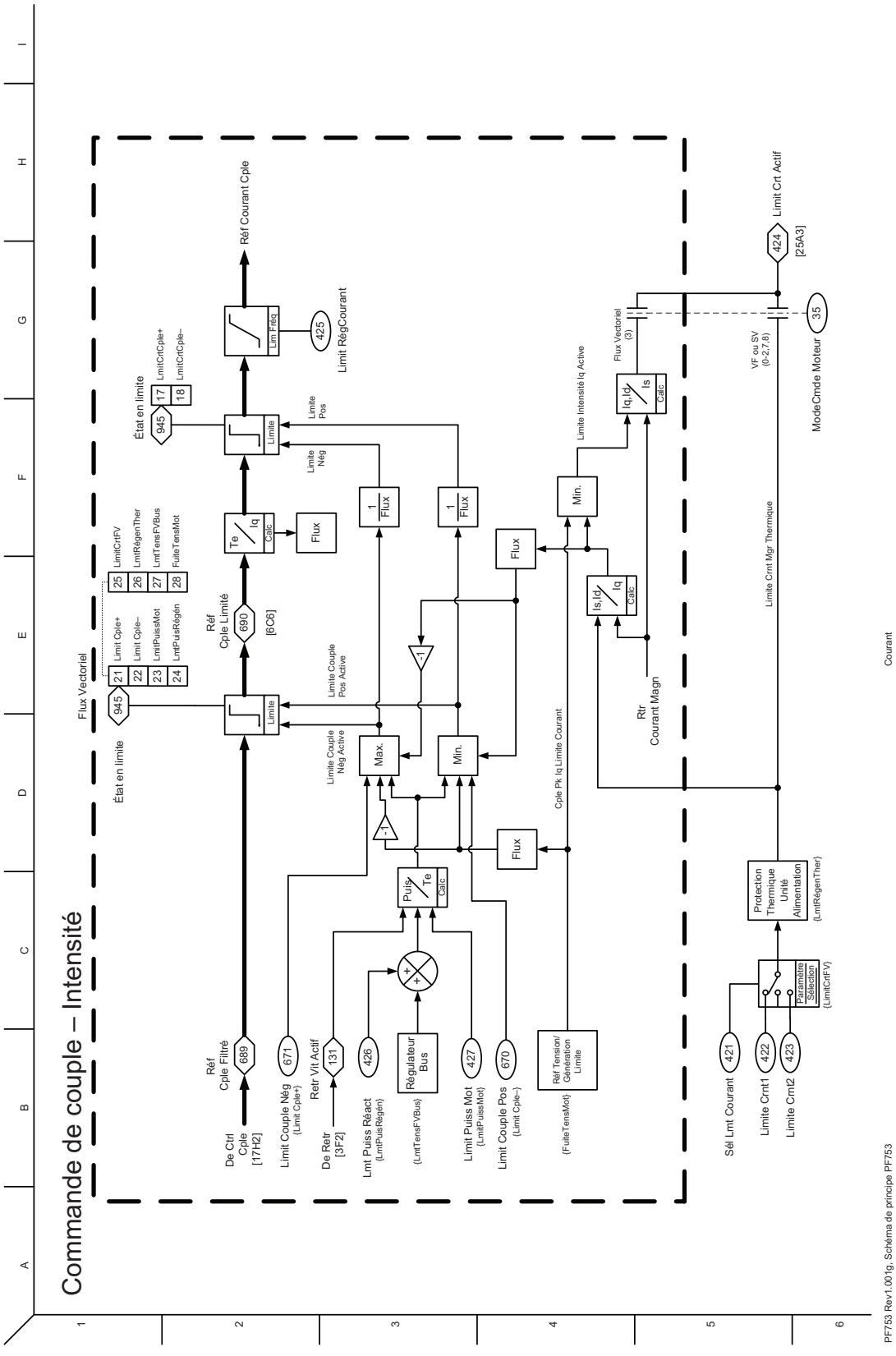

Commande de position – Fonctions auxiliaires
Détect Pos En
État Rég Posit
724
11
DétectEnPos
Détect Pos En
835
726
727
Erreur Psition
[12D3]
BP en Posit +
Pause enPositPos
Posit Aux
13
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

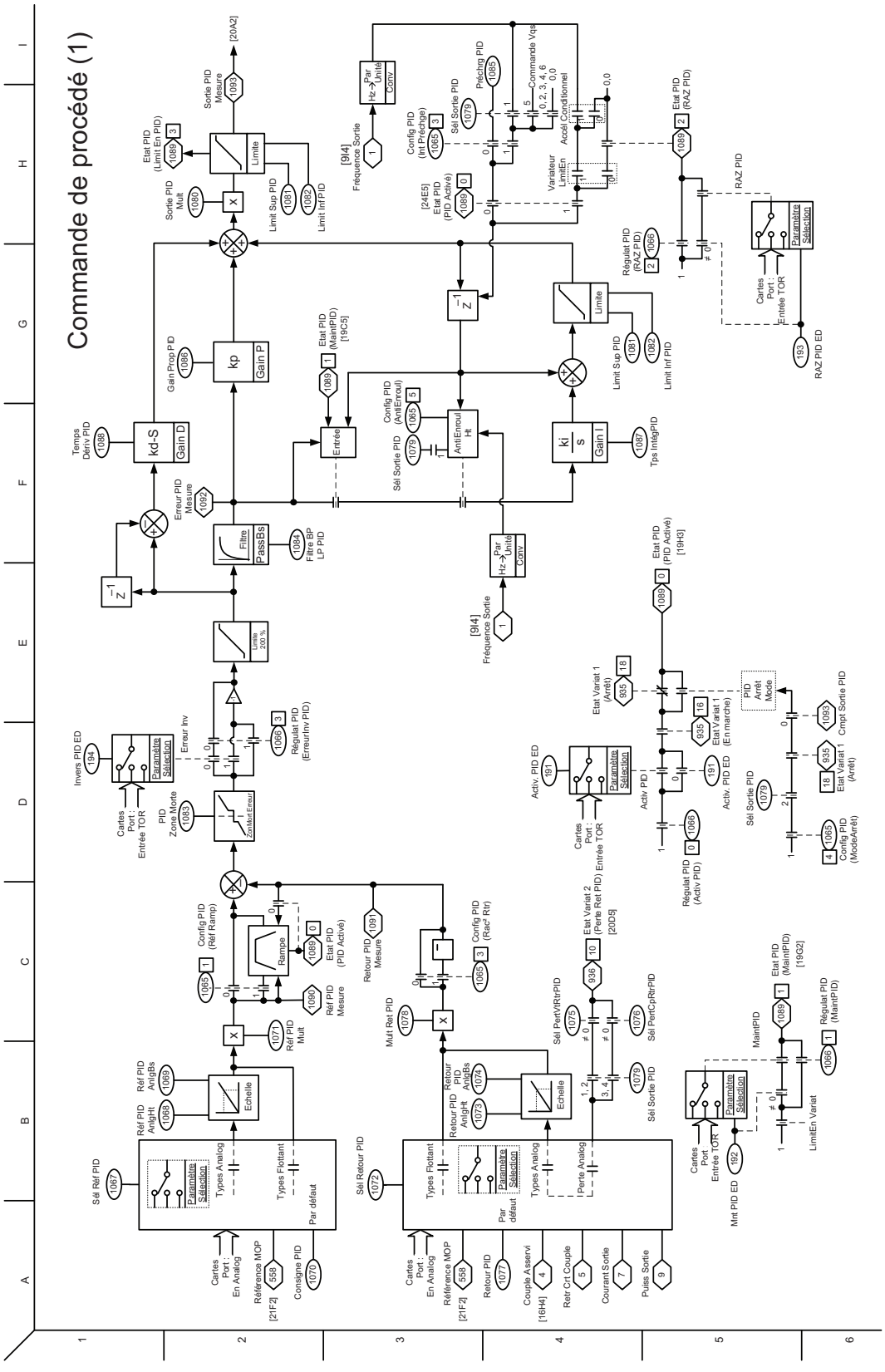

Commande de position – Prise d'origine
1. Lorsque la fonction Origine est activée, Position Réelle [P836] est chargée avec Rtr Position [P847].
2. Lorsque la fonction Homing est terminée, Position Zéro [P725] est chargée avec Position Origine réelle [P737] – Position Origine Utilisateur [P738] Puis Position Réelle [P836] est chargée avec Rtr Position [P847] – Position Zéro [P725].
3. Lorsque Redéfinition Position est activée, Position Origine Réelle [P737] est chargée avec Rtr Psn [P847].
Homing
Vitesse
Position
Limitée Vers Réf Vites [6G3]
PTP Commande
784
[11E3]
Position Zéro
725
Vers Régul Psn [12B3]
Psn Réelle
836
Etat Alarme B
960
8 Homing Actif
9 Home non Déf
Vites RetrRepos
735
Ramp RetrRepos
736
Pos ReposUtil
738
Pos ReposActuel
737
Rtr Position
847
Paramètre Sélection
Source Retour Psn Mtr
Sél Retr Pos Mot
135
Cmde Au Repos
731
0 Trve Home
1 ED Home
2 Marqr Home
3 Retour Home
4 Redéf Posit
5 Alarme Home
6 Inv ED Home
7 Maint Repos
État Au Repos
730
0 Requête Home
1 Home Activé
2 Homing
3 AuRepos
732 ED RetrRepos
733 ED Redéf Posn
734 ED LimitRepos BO
Homing Posit
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
14

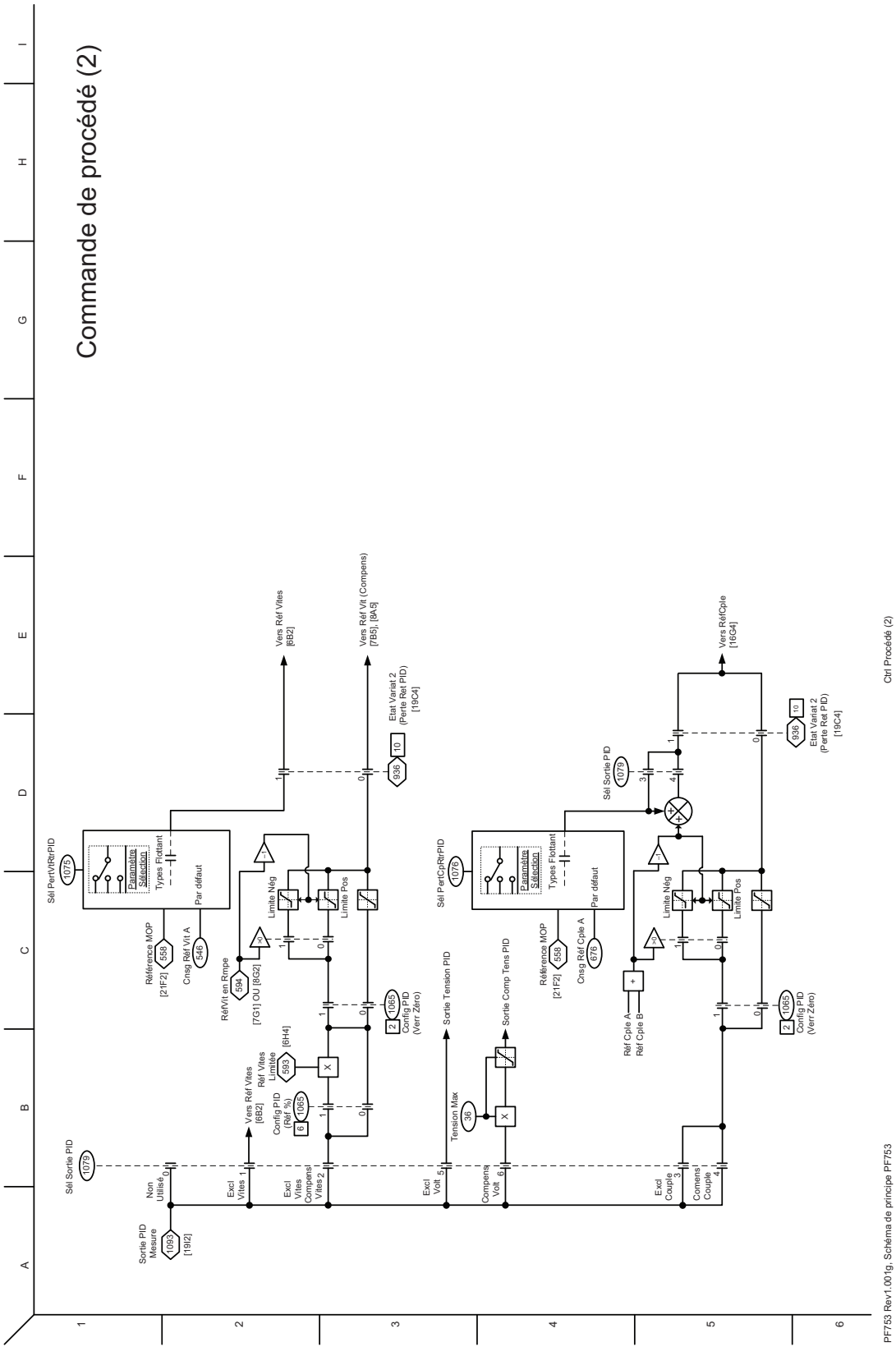

Commande de couple – Présentation
Pl Sor Rég Vit
Comp Inertie
Seuil Sortie Rég Vitesse
Sélection
Sélection Mode Vitesse/ Couple/ Position
Pas Couple
Filtre Réjecteur
Réf Cple Filtrée
Limite Couple
Te / Iq Calc
Limite Courant
Limite Fréq
Couple Réf Courant
Traitement et Sélection Limite Courant
Réf Cple 1
Réf Cple 2
Seuil Cple
Echelle et Seuil Référence Couple
Limite Alim Régén
Régulateur Tension Bus
CarNom de tension et intensité variateur
Tension Bus CC
Config freinv/bus
Puis / Te Calc
Limit Couple Pos
Limit Couple Nég
Sélection Limite Couple
Génération de référence de puissance, couple et courant
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Présentation Cmde Couple
15

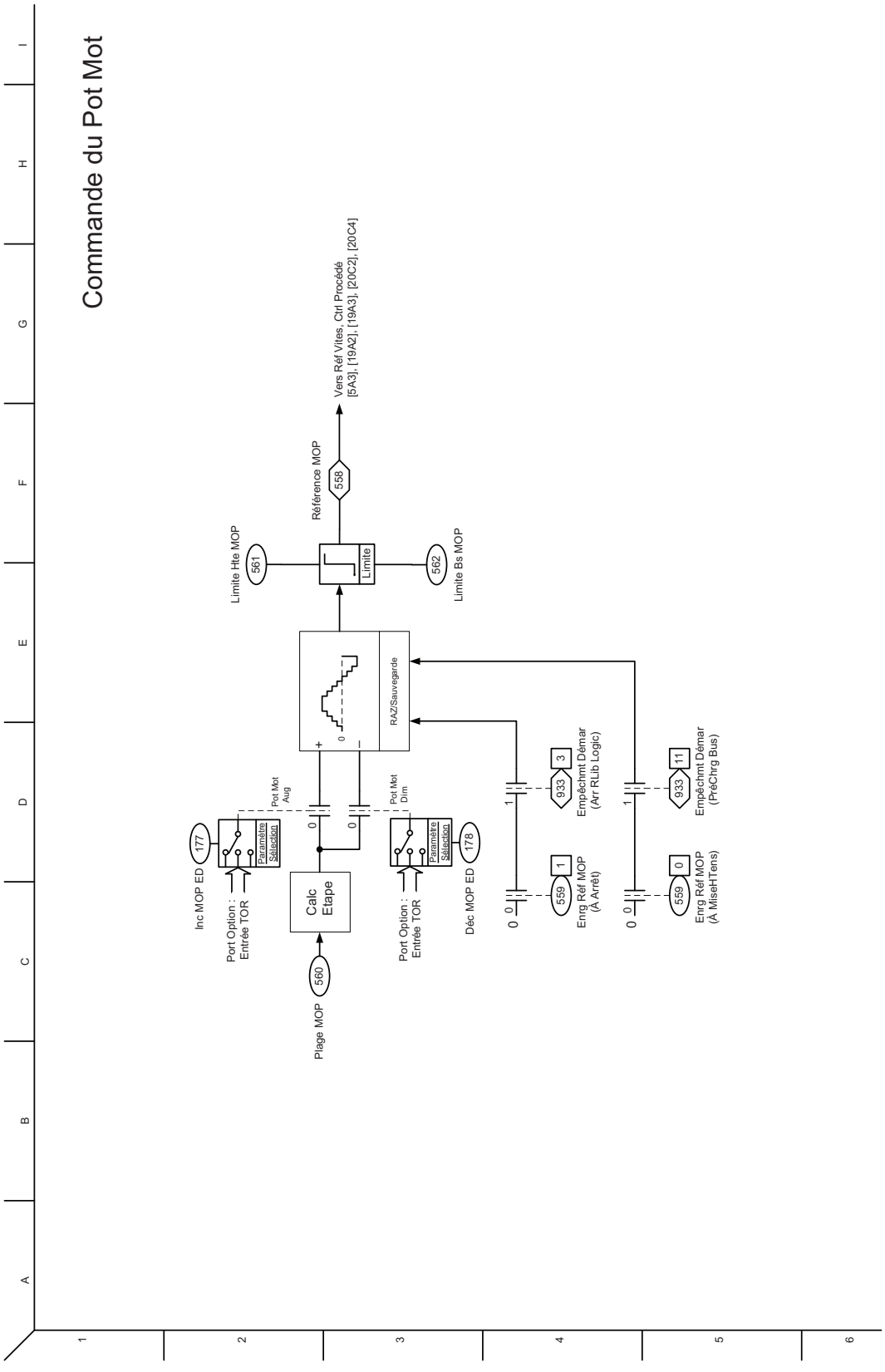

Commande de couple – Echelle et compensation de la référence
* Remarque : Mise à l'échelle Analog Ht, Bs utilisé uniquement lorsque Entrée Analogique est sélectionné
Sél Réf Cple B
680
Par défaut
Paramètre
Sélection
0,0
(Désactivé)
(Consigne)
(En Analog 1)
(En Analog 2)
Cnsg Réf Cple B
681
De Carte Option E/SDist
De Carte Option E/SDist
Réf CpleB AnlgHt
Réf CpleB AnlgBs
682
683
*
Sél Réf Cple A
675
Cnsg Réf Cple A
676
De Carte Option E/SDist
De Carte Option E/SDist
Réf CpleA AnlgHt
Réf CpleA AnlgBs
677
678
Bit
Source
Cnsg Couple EDA
195
Sél Sortie PID
1079
3 = Exclsf Cple
4 = SeuilCouple
Cmpt Sortie PID
(Seuil Couple PID)
[20E5]
1093
3, 4
Autre
0
3
Couple
Commandé
4
+
Vers Ctrl Cple,
Ctrl Procédé
[17B4], [19A4]
X
Mult Réf Cple B
684
Mult Réf Cple A
679
Réf Cple
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
16

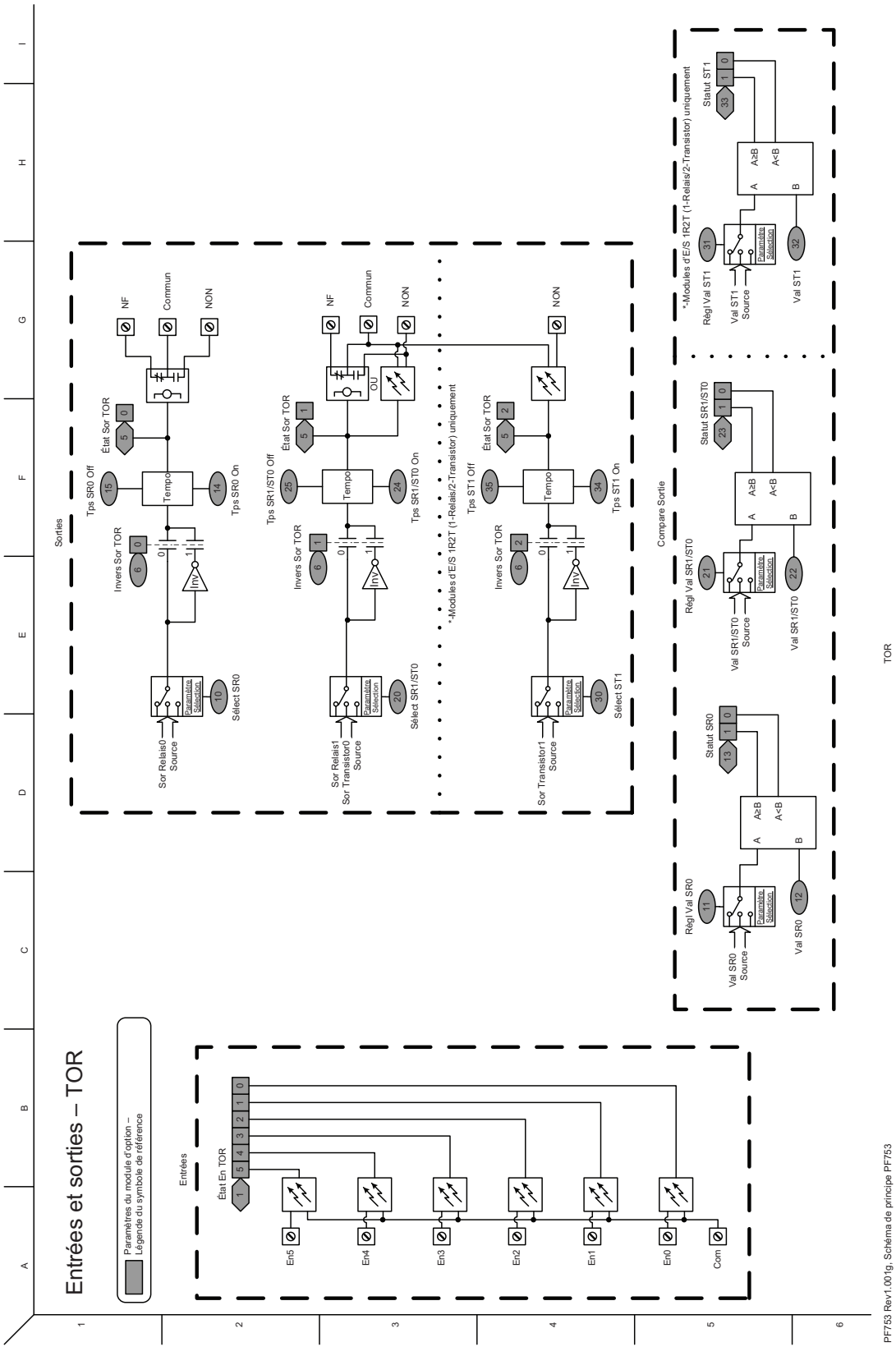

Commande de couple – Couple
Vers Courant Ctrl Cple [18B2]
Réf Cple Filtré
689
Réject
687
688
Fréq FltrReject
Atténn FltrReject
686
Couple Etape
685
[10D5]
Réf Cple Sélectionnée
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Cmde Min/Max (Vit Forcée)
Etat Cmde Logique (Vit Forcée)
Couple Zéro
Rég Vites
Rég Cple
SLAT Min.
SLAT Max.
Min.
Max.
Tot
Psn PaP
Pos Direct
PsCple VitActv
[10D5], [11D3], [1111], [12H6]
Mode
313
Etat Variat 1
935
Mode Couple
ModePosition
Mode Vites
Sélection Logique
Cnfg Option Mtr
(AntiCpleZéro)
(AntiModeCple)
(JOGModeCple)
Cnsg Err CVLA
Tps Pause CVLA
314
315
40
660
Sor Rég Vit
De Rég Vit [10I3]
Couple Asservi
4
De Réf Cple [16H4]
ABCD Sélection
Mode PsnCplVit A
Mode PsnCplVit B
Mode PsnCplVit C
Mode PsnCplVit D
Sél PsCpVi ED 1
Sél PsCpVi ED 0
309
310
311
312
182
181
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Couple
17

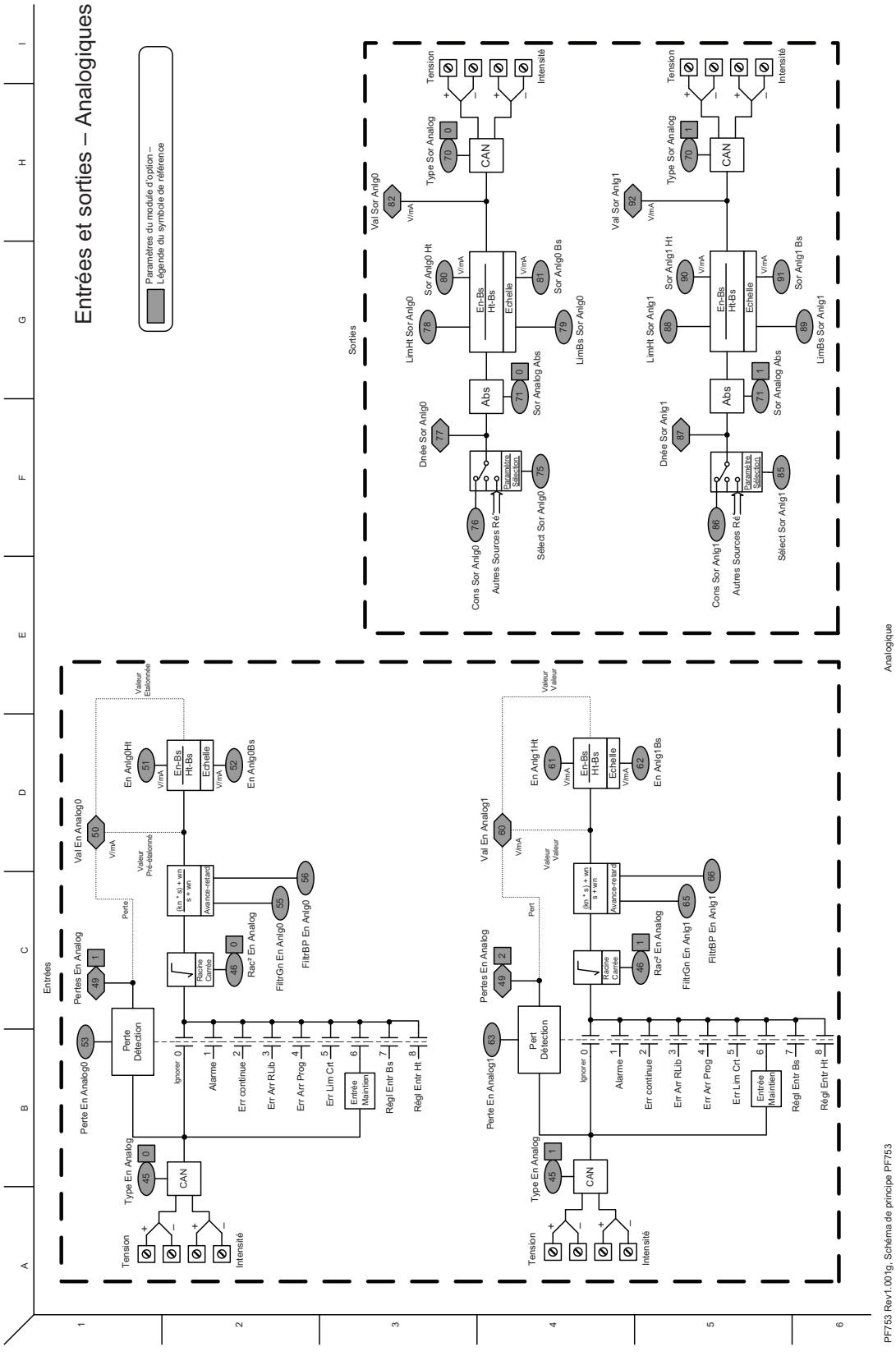

Commande de couple – Intensité
Flux Vectoriel
945
État en limite
Limit Cple+
Limit Cple–
LmtPuissMot
LmtPuisRégén
LimitCrtFV
LmtRégenTher
LmtTensFVBus
FuiteTensMot
21
22
23
24
25
26
27
28
Limite
Réf Cple Limité
690
[6C6]
Te / Iq Calc
Flux
1 / Flux
Limite Couple Pos Active
Limite Couple Nég Active
Max.
Min.
-1
Puis / Te Calc
Régulateur Bus
Réf Cple Filtré
689
De Ctrl Cple [17H2]
Limit Couple Nég {Limit Cple+}
671
Retr Vit Actif
131
De Retr [3F2]
Lmt Puiss Réact {LmtPuisRégén}
426
{LmtTensFVBus}
Limit Puiss Mot {LmtPuissMot}
427
Limit Couple Pos {Limit Cple–}
670
Réf Tension/ Génération Limite
{FuiteTensMot}
Cple Pk Iq Limite Courant
Réf Courant Cple
Lim. Fréq
425
Limit RégCourant
État en limite
945
LmitCrtCple+
LmitCrtCple–
17
18
Limite Pos
Limite Nég
Limite Intensité Iq Active
Min.
Flux Vectoriel (3)
Iq,Id / Is Calc
Is,Id / Iq Calc
Rtr Courant Magn
Limite Cmt Mgr Thermique
424
[25A3]
Limit Crt Actif
VF ou SV (0-2,7,8)
ModeCmde Moteur
35
Protection Thermique Unité Alimentation
{LmtRégenTher}
Paramètre Sélection
{LimitCrtFV}
Sél Lmt Courant
421
Limite Crnt1
422
Limite Cmt2
423
Courant
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

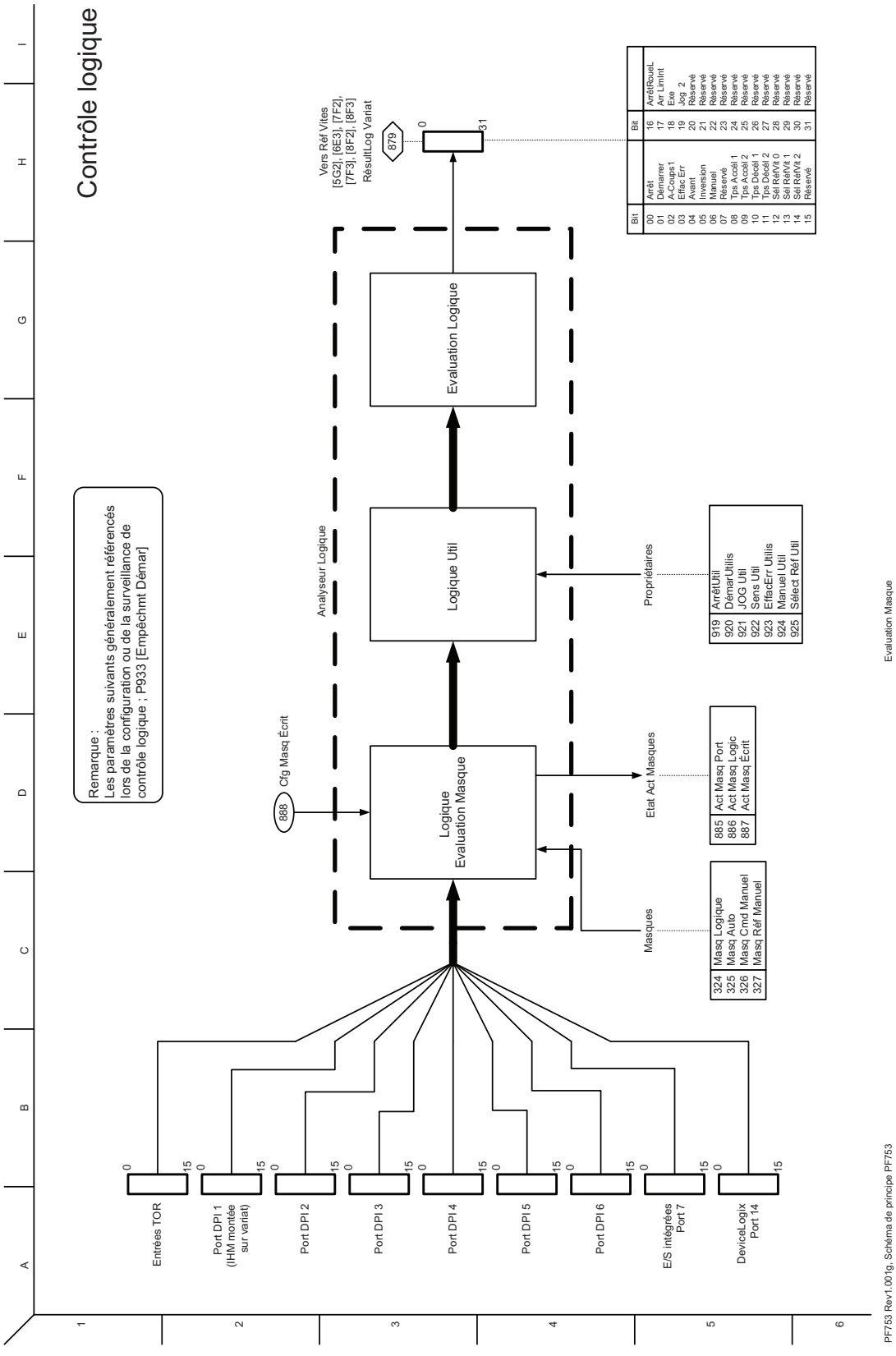

Commande de procédé (1)
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753
Ctrl Procédé (1)
19

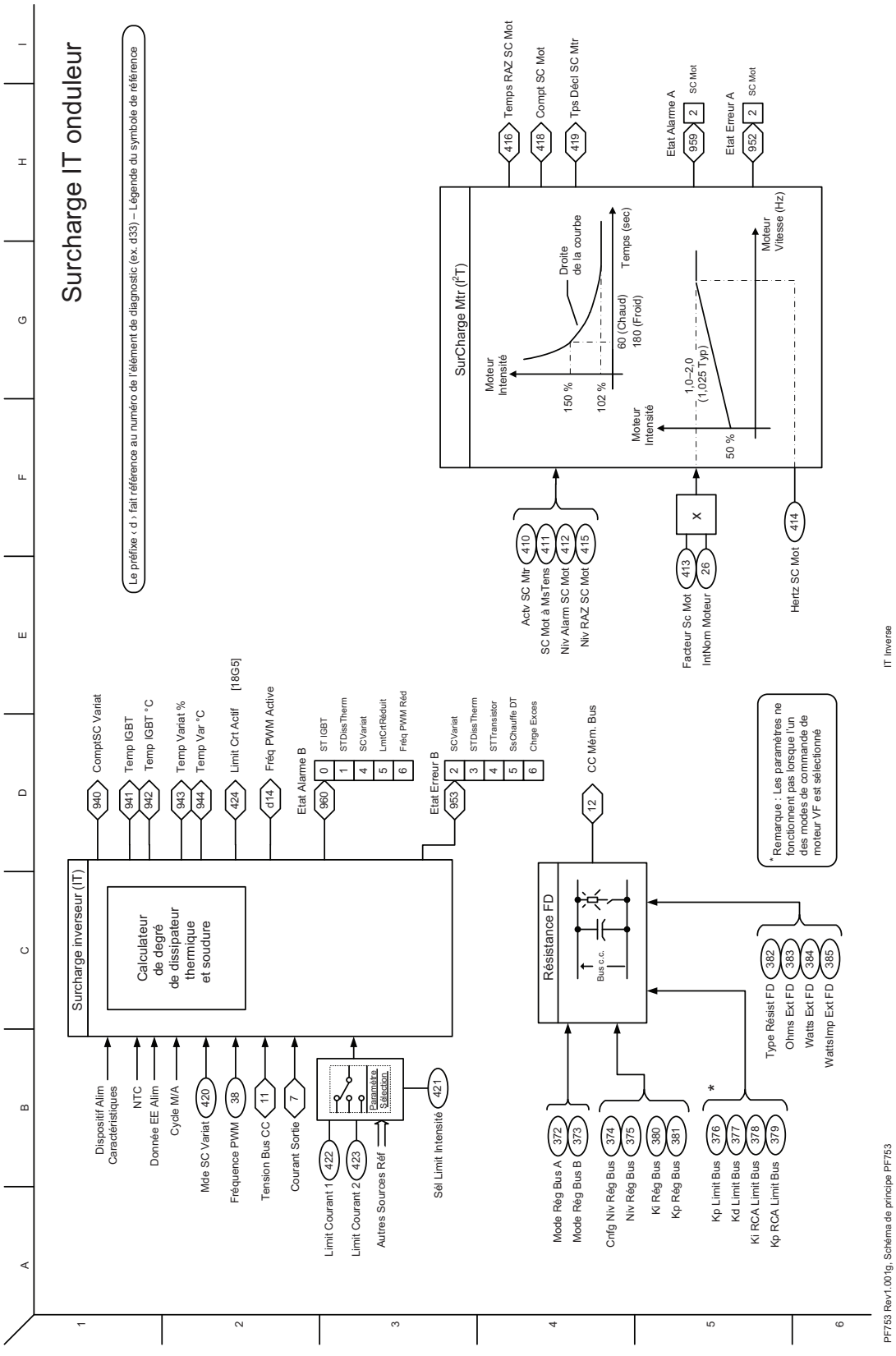

Commande de procédé (2)
Sél PertVitRtrPID
1075
Paramètre
Sélection
Types Flottant
Par défaut
Référence MOP
[21F2]
558
Cnsg Réf Vit A
546
Sél Sortie PID
1079
Non Utilisé
0
Sortie PID Mesure
1093
[19I2]
Excl Vites
1
Vers Réf Vites
[6B2]
Excl Vites Compens Vites 2
Config PID (Réf %)
1065
6
Réf Vites Limitée
593
[6H4]
RéfVit en Rmpe
594
[7G1] OU [8G2]
Limite Nég
Limite Pos
Vers Réf Vit (Compens)
[7B5], [8A3]
Etat Variat 2 (Perte Ret PID)
[19C4]
936
10
Config PID (Verr Zéro)
2
Excl Volt
5
Sortie Tension PID
Tension Max
38
Compens Volt
6
Sortie Comp Tens PID
Sél PertCpRtrPID
1076
Référence MOP
[21F2]
558
Cnsg Réf Cple A
676
Excl Couple
3
Comens Couple
4
Réf Cple A
Réf Cple B
Vers RéfCple
[16G4]
Sél Sortie PID
1075
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6
20
Ctrl Procédé (2)
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753


Commande du Pot Mot
Vers Réf Vites, Ctrl Procédé
[5A3], [19A2], [19A3], [20C2], [20C4]
Référence MOP
558
Limite Hte MOP
561
Limite
Limite Bs MOP
562
RAZ/Sauvegarde
Pot Mot
Aug
Pot Mot
Dim
Paramètre
Sélection
Inc MOP ED
177
Port Option :
Entrée TOR
Calc
Etape
Plage MOP
560
Port Option :
Entrée TOR
Déc MOP ED
178
559
Enrg Réf MOP
(À Arrêt)
933
Empêchmt Démar
(Arr RLib Logic)
559
Enrg Réf MOP
(À MiseHTens)
933
Empêchmt Démar
(PréChrg Bus)
Pot Mot
21
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753


Entrées et sorties – TOR
Paramètres du module d'option –
Légende du symbole de référence
Entrées
État En TOR
En5
En4
En3
En2
En1
En0
Com
Sorties
Tps SR0 Off
Tempo
Tps SR0 On
NF
Commun
NON
État Sor TOR
Invers Sor TOR
Inv
Sélect SR0
Sor Relais0 Source
Tps SR1/ST0 Off
Tps SR1/ST0 On
OU
Sélect SR1/ST0
Sor Relais1 Sor Transistor0 Source
*-Modules d'E/S 1R2T (1-Relais/2-Transistor) uniquement
Tps ST1 Off
Tps ST1 On
Sélect ST1
Sor Transistor1 Source
Compare Sortie
Statut SR0
Régl Val SR0
Val SR0 Source
Val SR0
Statut SR1/ST0
Régl Val SR1/ST0
Val SR1/ST0 Source
Val SR1/ST0
*-Modules d'E/S 1R2T (1-Relais/2-Transistor) uniquement
Statut ST1
Régl Val ST1
Val ST1 Source
Val ST1
Paramètre Sélection
A≥B
A<B
A
B
TOR
22
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753


Entrées et sorties – Analogiques
Paramètres du module d'option – Légende du symbole de référence
Sorties
Entrées
Tension
Intensité
CAN
Type Sor Analog
Type En Analog
Val Sor Anlg0
Val Sor Anlg1
Val En Analog0
Val En Analog1
Sor Anlg0 Ht
Sor Anlg0 Bs
Sor Anlg1 Ht
Sor Anlg1 Bs
LimHt Sor Anlg0
LimBs Sor Anlg0
LimHt Sor Anlg1
LimBs Sor Anlg1
En-Bs Ht-Bs
Echelle
Abs
Sor Analog Abs
Dnée Sor Anlg0
Dnée Sor Anlg1
Cons Sor Anlg0
Cons Sor Anlg1
Autres Sources Réf
Sélect Sor Anlg0
Sélect Sor Anlg1
Pertes En Analog
Perte En Analog0
Perte En Analog1
Perte Détection
Pert Détection
Ignorer
Alarme
Err continue
Err Arr RLib
Err Arr Prog
Err Lim Crt
Entrée Maintien
Régl Entr Bs
Régl Entr Ht
Racine Carrée
Rac² En Analog
FiltrGn En Anlg0
FiltrBP En Anlg0
FiltrGn En Anlg1
FiltrBP En Anlg1
En Anlg0Ht
En Anlg0Bs
En Anlg1Ht
En Anlg1Bs
Valeur Pré-établie
Valeur
Perte
Pert
Avance-retard
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753


Contrôle logique
Remarque :
Les paramètres suivants généralement référencés lors de la configuration ou de la surveillance de contrôle logique ; P933 [Empêchmt Démar]
Entrées TOR
Port DPI 1 (IHM montée sur variat)
Port DPI 2
Port DPI 3
Port DPI 4
Port DPI 5
Port DPI 6
E/S intégrées Port 7
DeviceLogix Port 14
Masques
324 Masq Logique
325 Masq Auto
326 Masq Cmd Manuel
327 Masq Réf Manuel
Analyseur Logique
Cfg Masq Écrit
888
Logique Evaluation Masque
Logique Util
Evaluation Logique
Etat Act Masques
885 Act Masq Port
886 Act Masq Logic
887 Act Masq Écrit
Propriétaires
919 ArrêtUtil
920 DémarUtilis
921 JOG Util
922 Sens Util
923 EffacErr Utilis
924 Manuel Util
925 Sélect Réf Util
Vers Réf Vites [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3] RésultLog Variat
879
Bit
00 Arrêt
01 Démarrer
02 A-Coups1
03 Effac Err
04 Avant
05 Inversion
06 Manuel
07 Réservé
08 Tps Accél 1
09 Tps Accél 2
10 Tps Décél 1
11 Tps Décél 2
12 Sél RéfVit 0
13 Sél RéfVit 1
14 Sél RéfVit 2
15 Réservé
Bit
16 ArrêtRoueL
17 Arr LimInt
18 Exe
19 Jog 2
20 Réservé
21 Réservé
22 Réservé
23 Réservé
24 Réservé
25 Réservé
26 Réservé
27 Réservé
28 Réservé
29 Réservé
30 Réservé
31 Réservé
Evaluation Masque
24
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753


Surcharge IT onduleur
Le préfixe « d » fait référence au numéro de l'élément de diagnostic (ex. d33) – Légende du symbole de référence
Surcharge inverseur (IT)
Calculateur de degré de dissipateur thermique et soudure
Dispositif Alim Caractéristiques
NTC
Donnée EE Alim
Cycle M/A
Mde SC Variat 420
Fréquence PWM 38
Tension Bus CC 11
Courant Sortie 7
Limit Courant 1 422
Limit Courant 2 423
Autres Sources Réf
Paramètre Sélection
Sél Limit Intensité 421
940 ComptSC Variat
941 Temp IGBT
942 Temp IGBT °C
943 Temp Variat %
944 Temp Var °C
424 Limit Crt Actif [18G5]
d14 Fréq PWM Active
Etat Alarme B 960
0 ST IGBT
1 STDissTherm
4 SCVariat
5 LmtCrtRéduit
6 Fréq PWM Réd
Etat Erreur B 953
2 SCVariat
3 STDissTherm
4 STTransistor
5 SsChauffe DT
6 Chrge Excès
12 CC Mém. Bus
Résistance FD
Bus c.c.
Mode Rég Bus A 372
Mode Rég Bus B 373
Cnfg Niv Rég Bus 374
Niv Rég Bus 375
Ki Rég Bus 380
Kp Rég Bus 381
Kp Limit Bus 376
Kd Limit Bus 377
Ki RCA Limit Bus 378
Kp RCA Limit Bus 379
Type Résist FD 382
Ohms Ext FD 383
Watts Ext FD 384
WattsImp Ext FD 385
* Remarque : Les paramètres ne fonctionnent pas lorsque l'un des modes de commande de moteur VF est sélectionné
SurCharge Mtr (I²T)
Moteur Intensité
Droite de la courbe
Temps (sec)
60 (Chaud) 180 (Froid)
150 %
102 %
Moteur Intensité
1,0–2,0 (1,025 Typ)
50 %
Moteur Vitesse (Hz)
Actv SC Mtr 410
SC Mot à MsTens 411
Niv Alarm SC Mot 412
Niv RAZ SC Mot 415
Facteur Sc Mot 413
IntNom Moteur 26
Hertz SC Mot 414
416 Temps RAZ SC Mot
418 Compt SC Mot
419 Tps Décl SC Mtr
Etat Alarme A 959 2 SC Mot
Etat Erreur A 952 2 SC Mot
IT Inverse
25
PF753 Rev1.001g, Schéma de principe PF753

Liste des schémas de principe de commande du PowerFlex 755

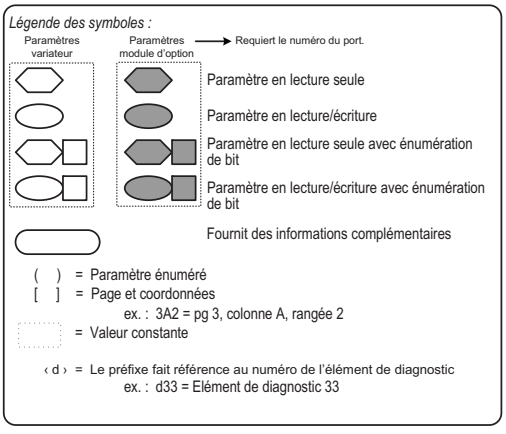
Les schémas fonctionnels des pages suivantes illustrent les algorithmes de commande des variateurs PowerFlex 755.

Pour des informations sur…	Voir page…
Présentation du contrôle vectoriel de flux	B-28
Présentation VF, SV	B-29
Retour de vitesse/position	B-30
Régulation de vitesse – Présentation de la référence	B-31
Régulation de vitesse – Référence (1)	B-32
Régulation de vitesse – Référence (2)	B-33
Régulation de vitesse – Référence (3)	B-34
Régulation de vitesse – Référence (4)	B-35
Régulation de vitesse – Référence (5)	B-36
Régulation de vitesse – Circuit de régulation (contrôle du flux)	B-37
Commande de position – Référence	B-38
Commande de position – Circuit de régulation	B-39
Commande de position – Fonction auxiliaire	B-40
Commande de position – Boucle à verrouillage de phase	B-41
Commande de position – Came de position	B-42
Commande de position – Générateur de trajectoire/Indexeur	B-43
Commande de position – Prise d'origine	B-44
Commande de couple – Présentation	B-45
Commande de couple – Echelle et compensation de la référence	B-46
Commande de couple – Couple	B-47
Commande de couple – Intensité	B-48
Commande de couple – Adaptation d'inertie	B-49
Commande de couple – Observation/estimation de charge	B-50
Commande de procédé (1)	B-51
Commande de procédé (2)	B-52
Commande du Pot Mot	B-53
Entrées et sorties – TOR	B-54
Entrées et sorties – Analogiques	B-55
Contrôle logique	B-56
Surcharge IT onduleur	B-57
Outils de diagnostic	B-58

Conventions et définitions des schémas

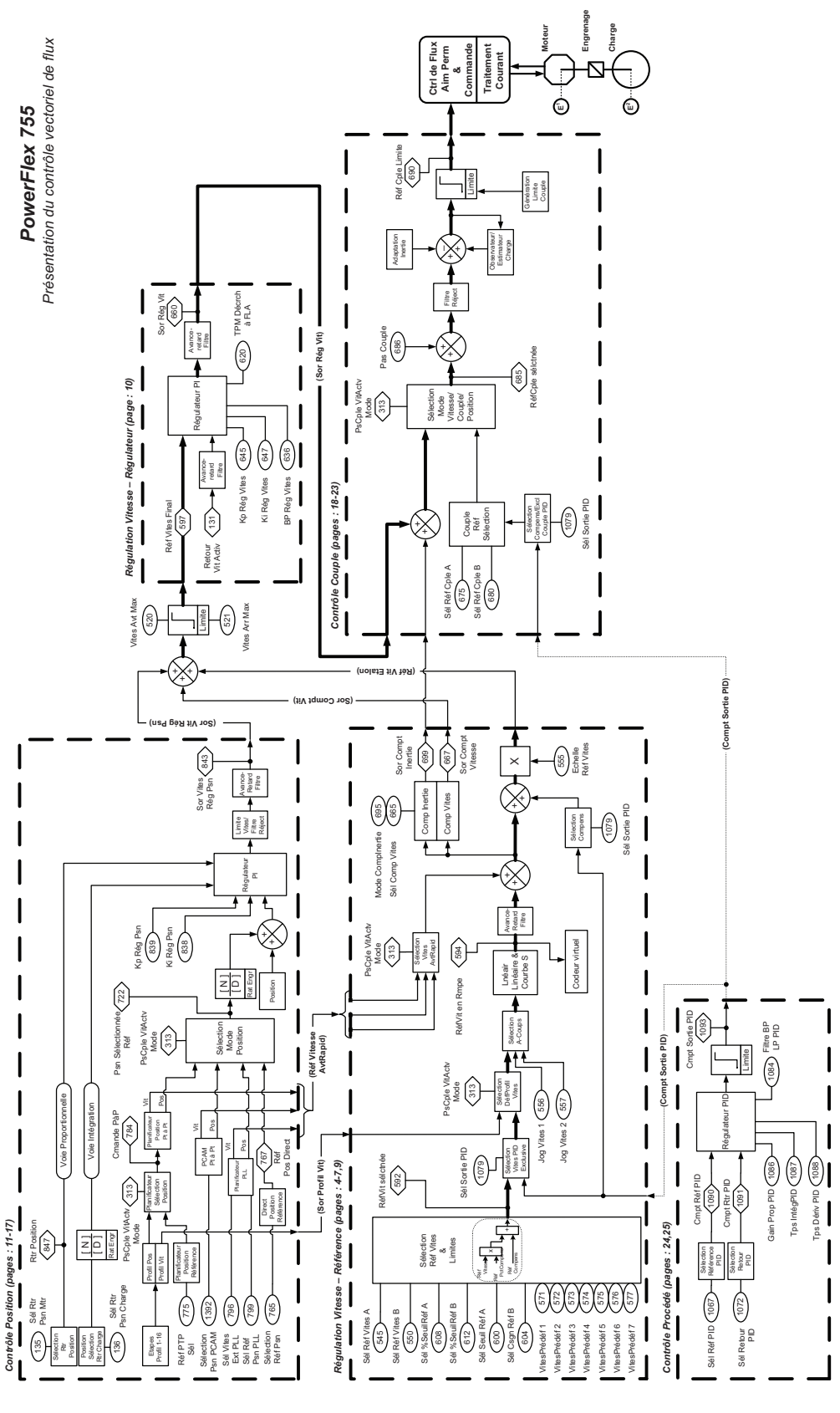
Définitions du système par unité :
Position 1.0 PU = Distance parcourue/1 seconde à vitesse de base
Vitesse 1.0 PU = Vitesse de base du moteur
Couple 1.0 PU = Couple de base du moteur

Légende des symboles :



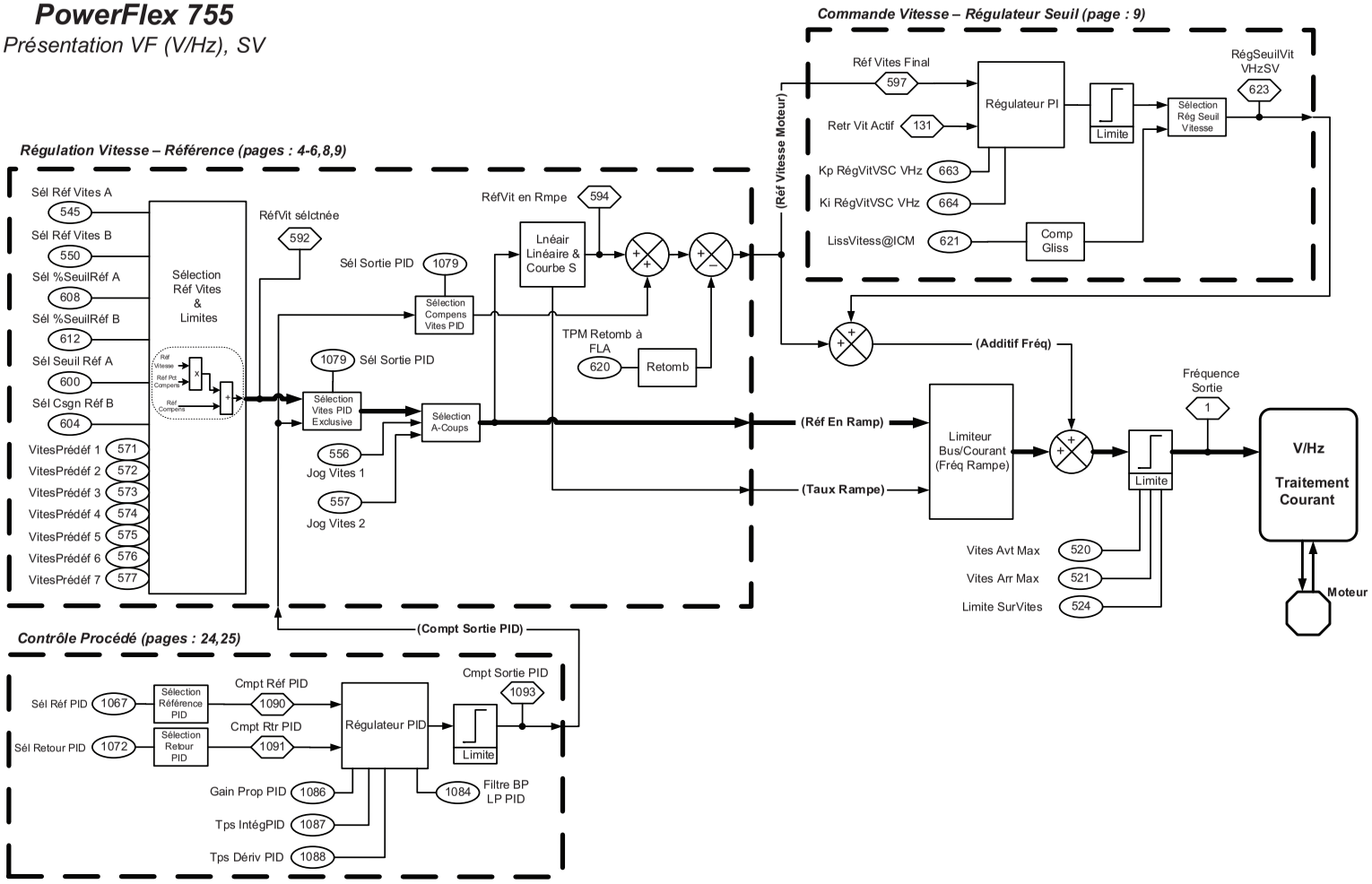
*** Remarque *importante***

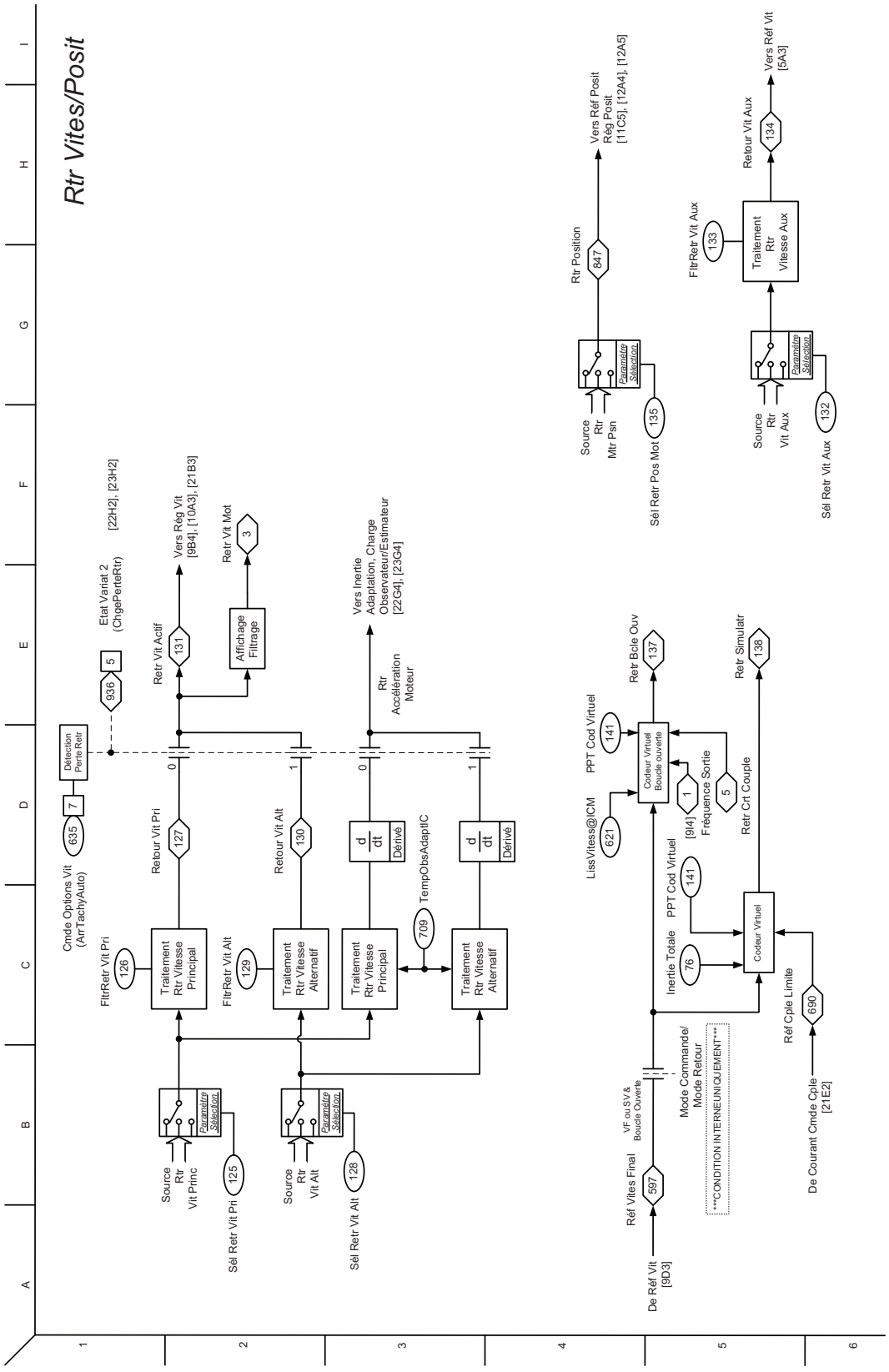
(1) Ces schémas ne sont donnés qu'à titre indicatif et ne reflètent pas exactement tous les signaux de commande logique ; les fonctions réelles sont extrapolées par les schémas approximatifs. L'exactitude de ces schémas n'est pas garantie.

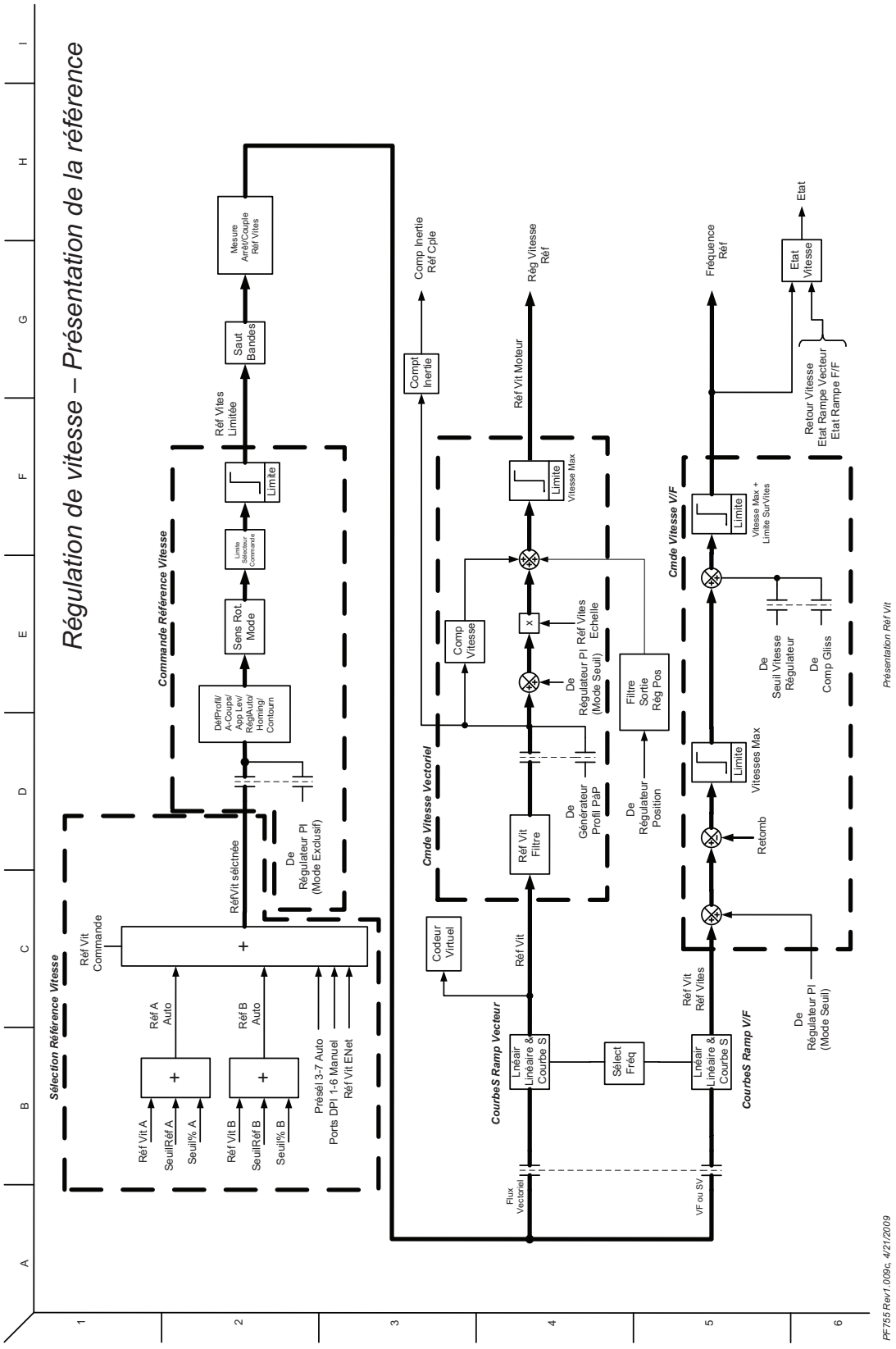

PowerFlex 755
Présentation du contrôle vectoriel de flux
Contrôle Position (pages : 11-17)
Régulation Vitesse – Régulateur (page : 10)
Contrôle Couple (pages : 18-23)
Régulation Vitesse – Référence (pages : 4-7,9)
Contrôle Procédé (pages : 24,25)
Ctrl de Flux Alm Perm & Commande
Traitement Courant
Moteur
Engrenage
Charge
(Sor Rég Vit)
(Réf Vit Etalon)
(Sor Compt Vit)
(Sor Vit Rég Psn)
(Réf Vitesse Av/Retard)
(Sor Profil Vit)
(Compt Sortie PID)
Présentation – FV
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

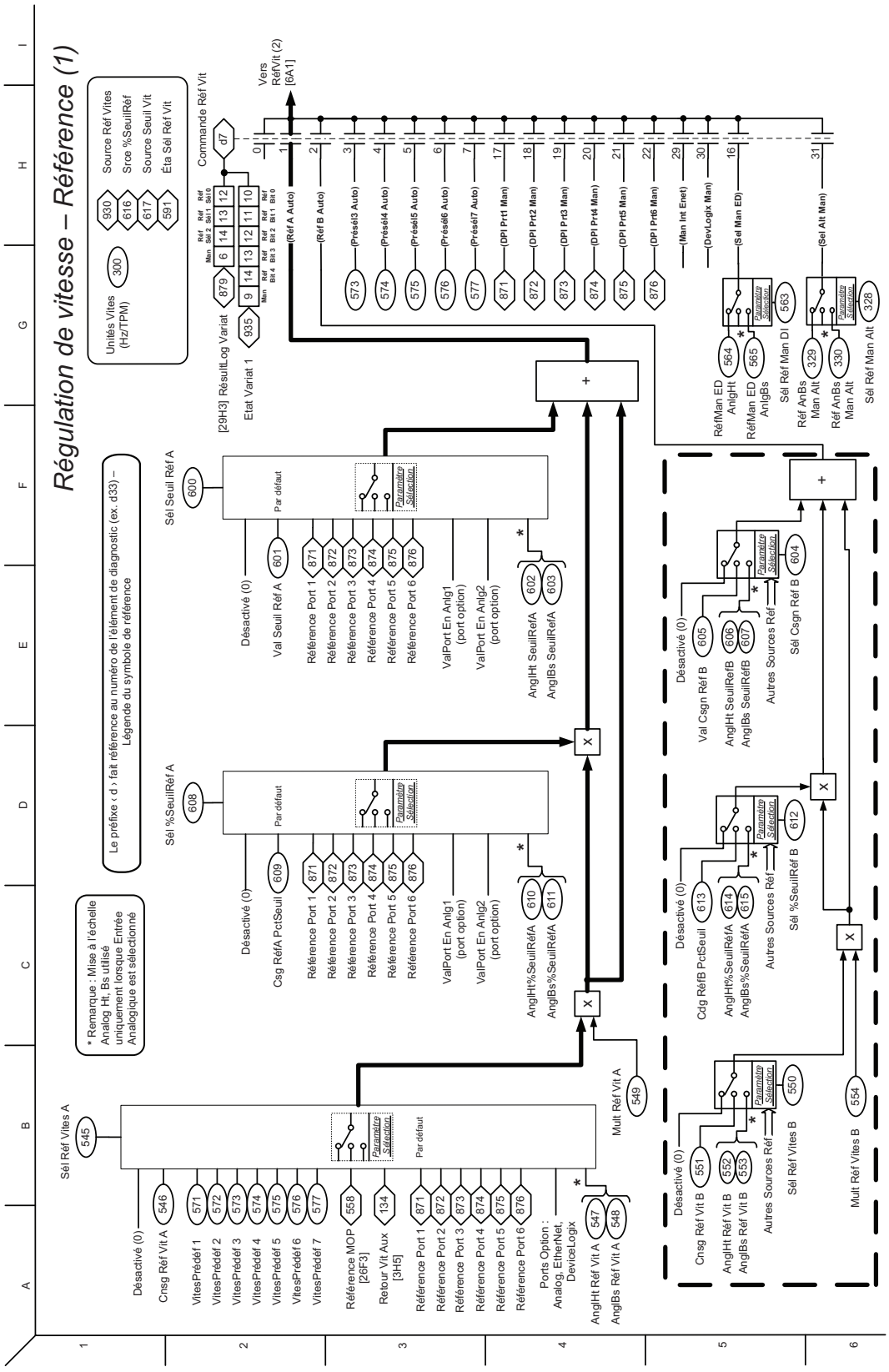
PowerFlex 755

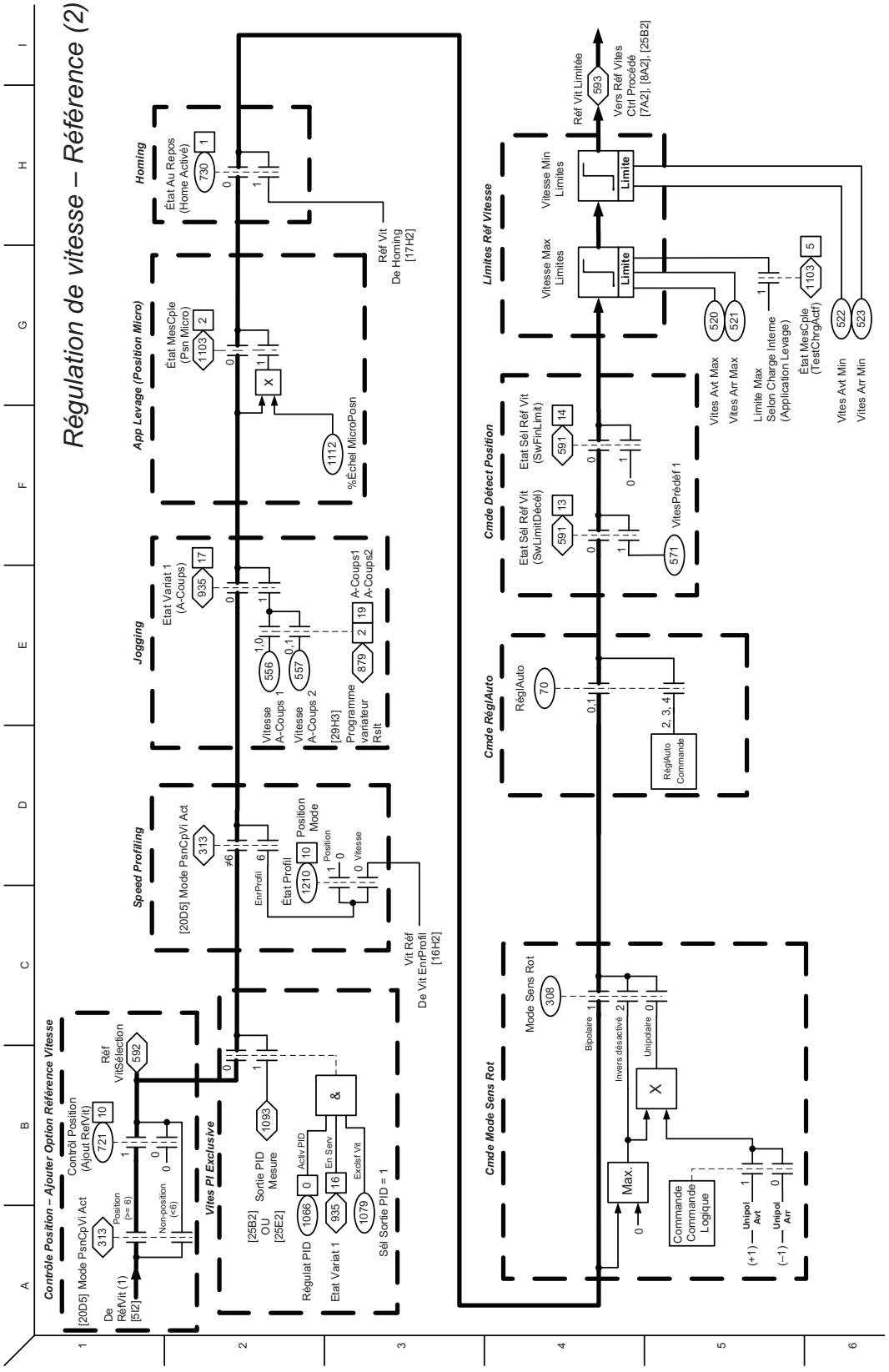
Présentation VF (V/Hz), SV

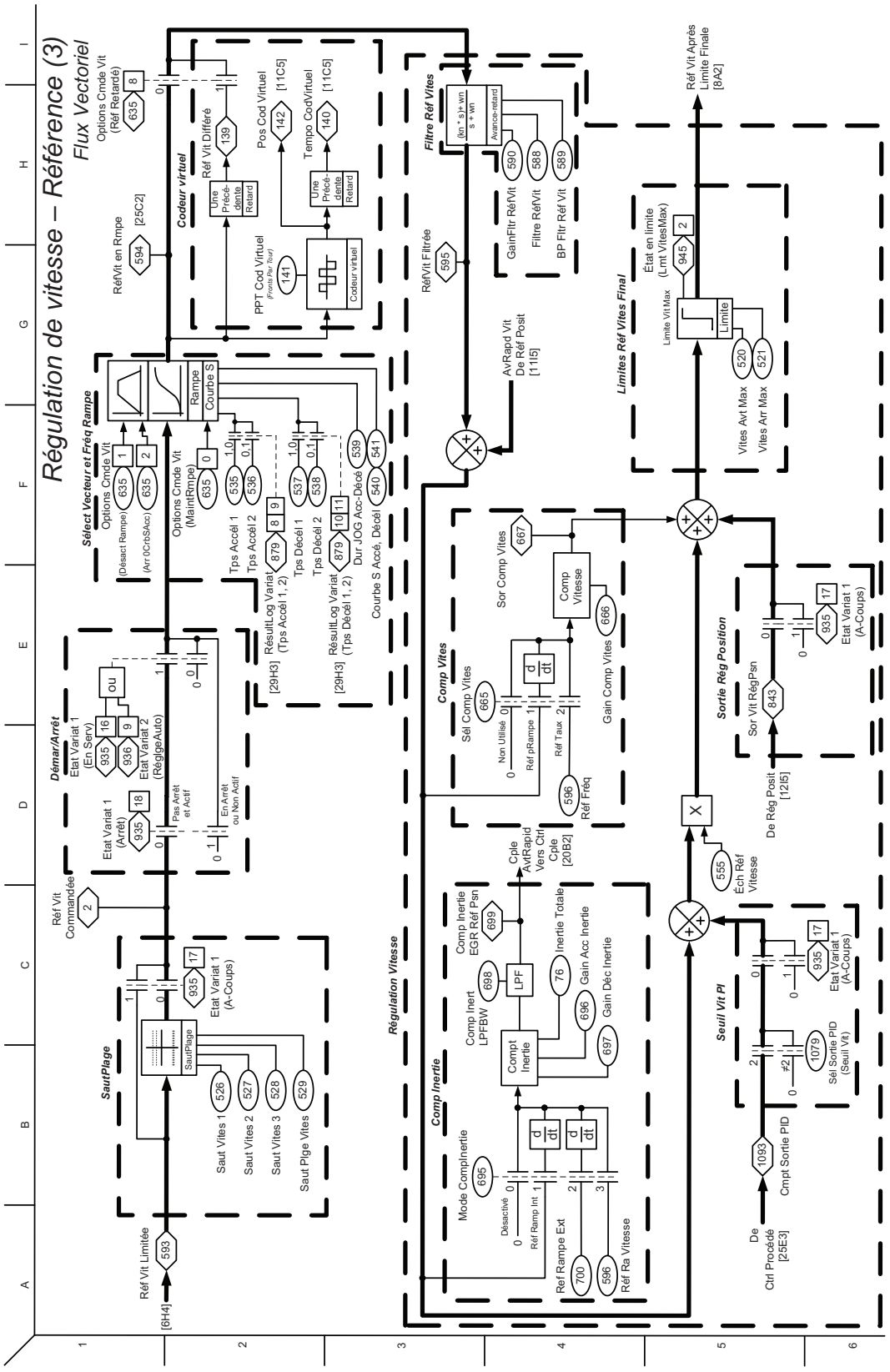


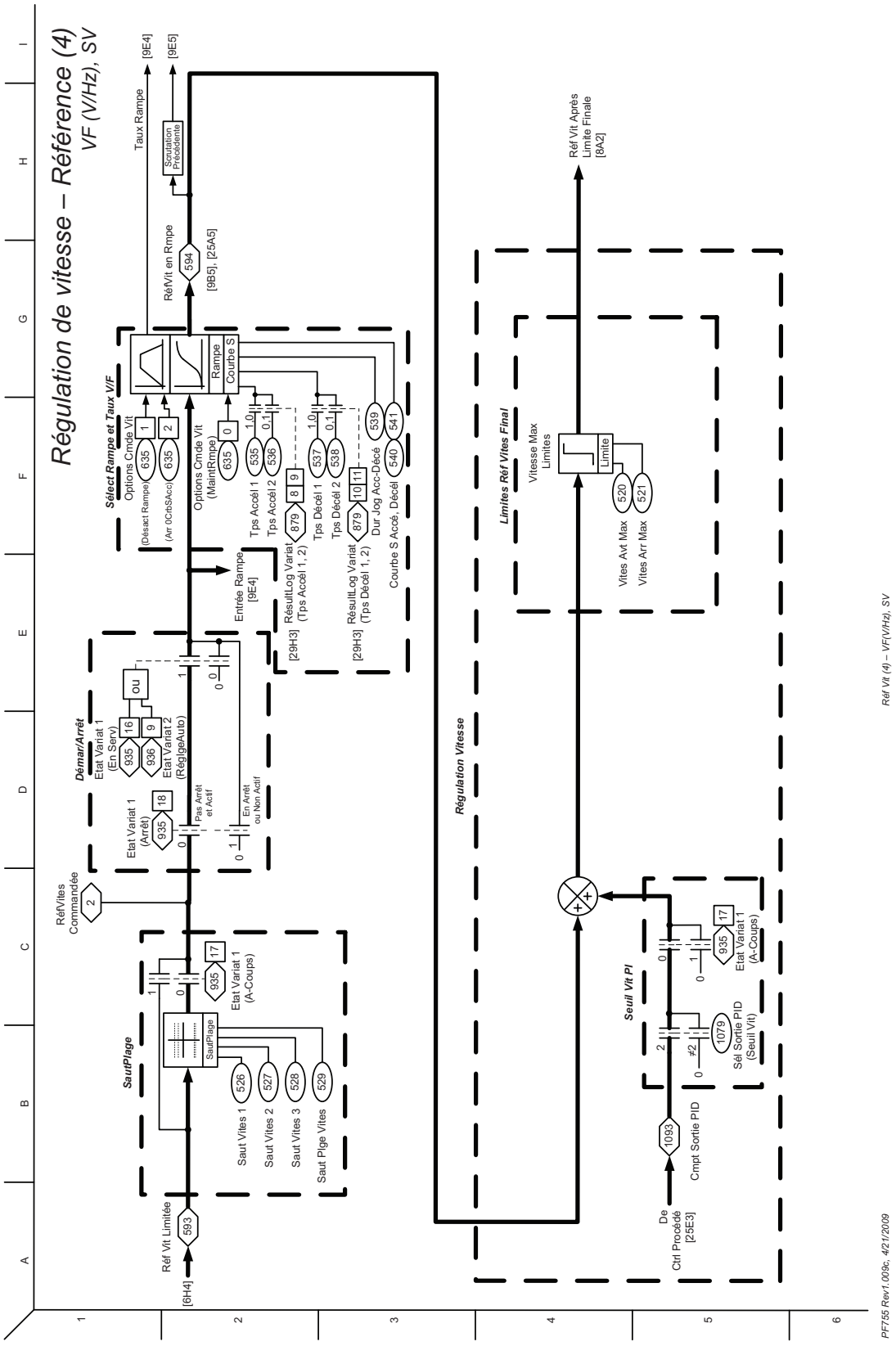

Rtr Vites/Posit
Cmde Options Vit (ArrTachyAuto)
635
Détection Perte Retr
7
Etat Variat 2 (ChgePenteRtr)
936
5
[22H2], [23H2]
Retr Vit Actif
131
Vers Rég Vit [9B4], [10A3], [21B3]
Retr Vit Mot
3
Affichage Filtrage
Vers Inertie Adaptation, Charge Observateur/Estimateur [22G4], [23G4]
Rtr Accélération Moteur
FltrRetr Vit Pri
126
Traitement Rtr Vitesse Principal
Retour Vit Pri
127
FltrRetr Vit Alt
129
Traitement Rtr Vitesse Alternatif
Retour Vit Alt
130
Traitement Rtr Vitesse Principal
d/dt Dérivé
TempObsAdaptIC
709
Traitement Rtr Vitesse Alternatif
d/dt Dérivé
Paramètre Sélection
Source Rtr Vit Princ
Sél Retr Vit Pri
125
Source Rtr Vit Alt
Sél Retr Vit Alt
128
Rtr Position
847
Source Rtr Mtr Psn
Sél Retr Pos Mot
135
Vers Réf Posit Rég Posit [11C5], [12A4], [12A5]
FltrRetr Vit Aux
133
Traitement Rtr Vitesse Aux
Retour Vit Aux
134
Source Rtr Vit Aux
Sél Retr Vit Aux
132
Vers Réf Vit [5A3]
LissVitess@ICM
621
PPT Cod Virtuel
141
Codeur Virtuel Boucle ouverte
Retr Bcle Ouv
137
Fréquence Sortie
[9I4]
1
5
Retr Crt Couple
Retr Simulatr
138
Inertie Totale
76
PPT Cod Virtuel
141
Codeur Virtuel
Réf Cple Limite
690
De Courant Cmde Cple [21E2]
VF ou SV & Boucle Ouverte
Mode Commande/ Mode Retour
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Réf Vites Final
597
De Réf Vit [9D3]
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6
3
Rtr
PF755 Rev1.009c 4/21/2009

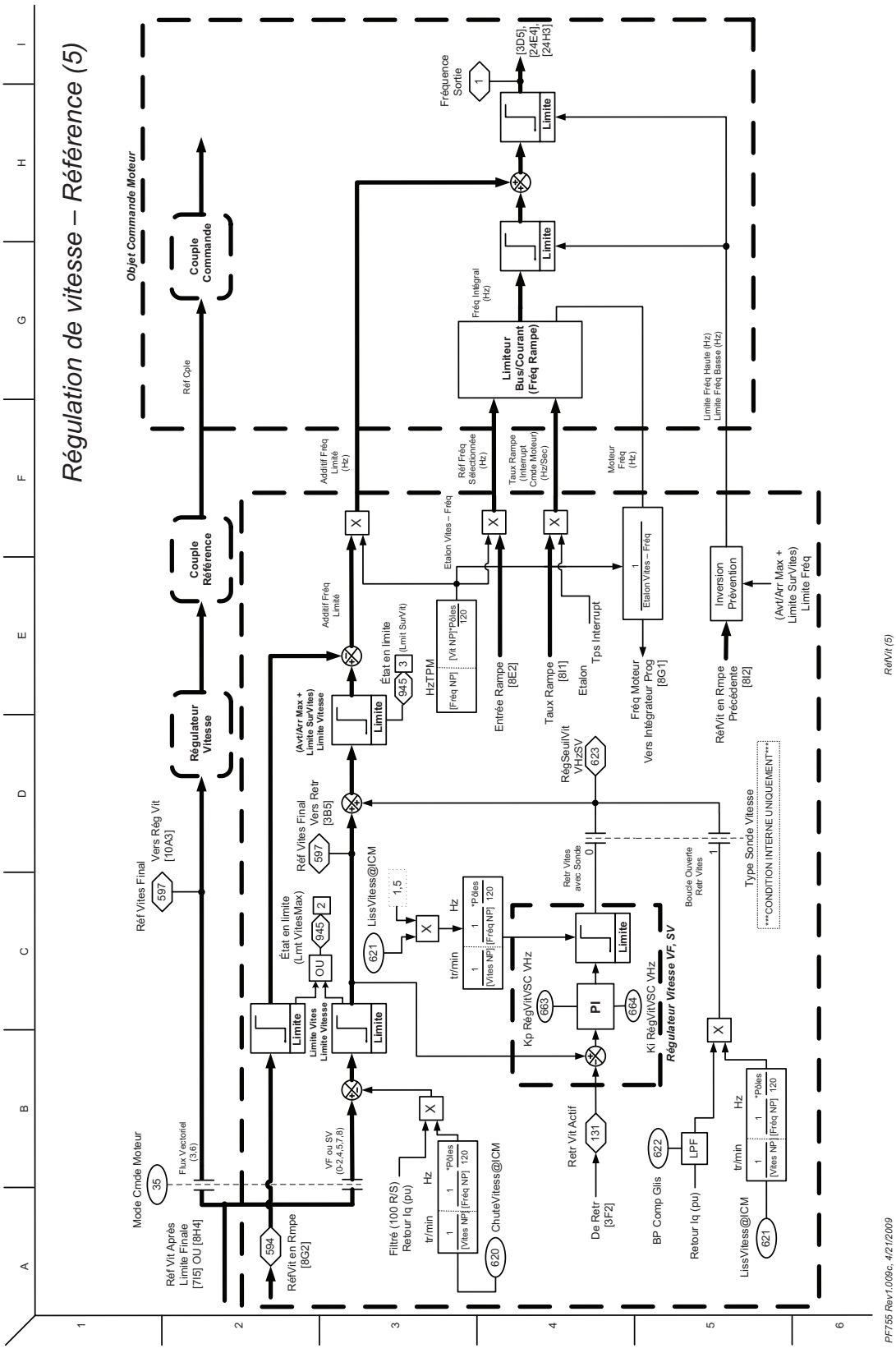

Régulation de vitesse – Présentation de la référence
Sélection Référence Vitesse
Réf Vit Commande
Réf A Auto
Réf B Auto
Réf Vit A
SeuilRéf A
Seuil% A
Réf Vit B
SeuilRéf B
Seuil% B
Présél 3-7 Auto
Ports DPI 1-6 Manuel
Réf Vit ENet
Commande Référence Vitesse
RéfVit sélctnée
De Régulateur PI (Mode Exclusif)
Déf Profil/ A-Coupl/ App Lev/ RégAuto/ Homing/ Contourn
Sens Rot Mode
Limite Sélecteur/ Commande
Limite
Réf Vites Limitée
Saut Bandes
Mesure Arrêt/Couple Réf Vites
Compt Inertie
Comp Inertie Réf Cple
Cmde Vitesse Vectoriel
Codeur Virtuel
Comp Vitesse
Réf Vit Filtre
De Générateur Profil PaP
De Régulateur Position
Réf Vit Moteur
Rég Vitesse Réf
De Régulateur PI Réf Vites Echelle (Mode Seuil)
Filtre Sortie Rég Pos
Limite
Vitesse Max
CourbeS Ramp Vecteur
Réf Vit
Linéair Linéaire & Courbe S
Sélect Fréq
Flux Vectoriel
Cmde Vitesse V/F
Réf Vit Réf Vites
CourbeS Ramp V/F
VF ou SV
Limite
Vitesses Max
Retomb
De Régulateur PI (Mode Seuil)
Limite
Vitesse Max + Limite SurVites
De Seuil Vitesse Régulateur
De Comp Gliss
Fréquence Réf
Etat Vitesse
Etat
Retour Vitesse Etat Rampe Vecteur Etat Rampe F/F
Présentation Réf Vit
PF755 Rev1.009c 4/21/2009

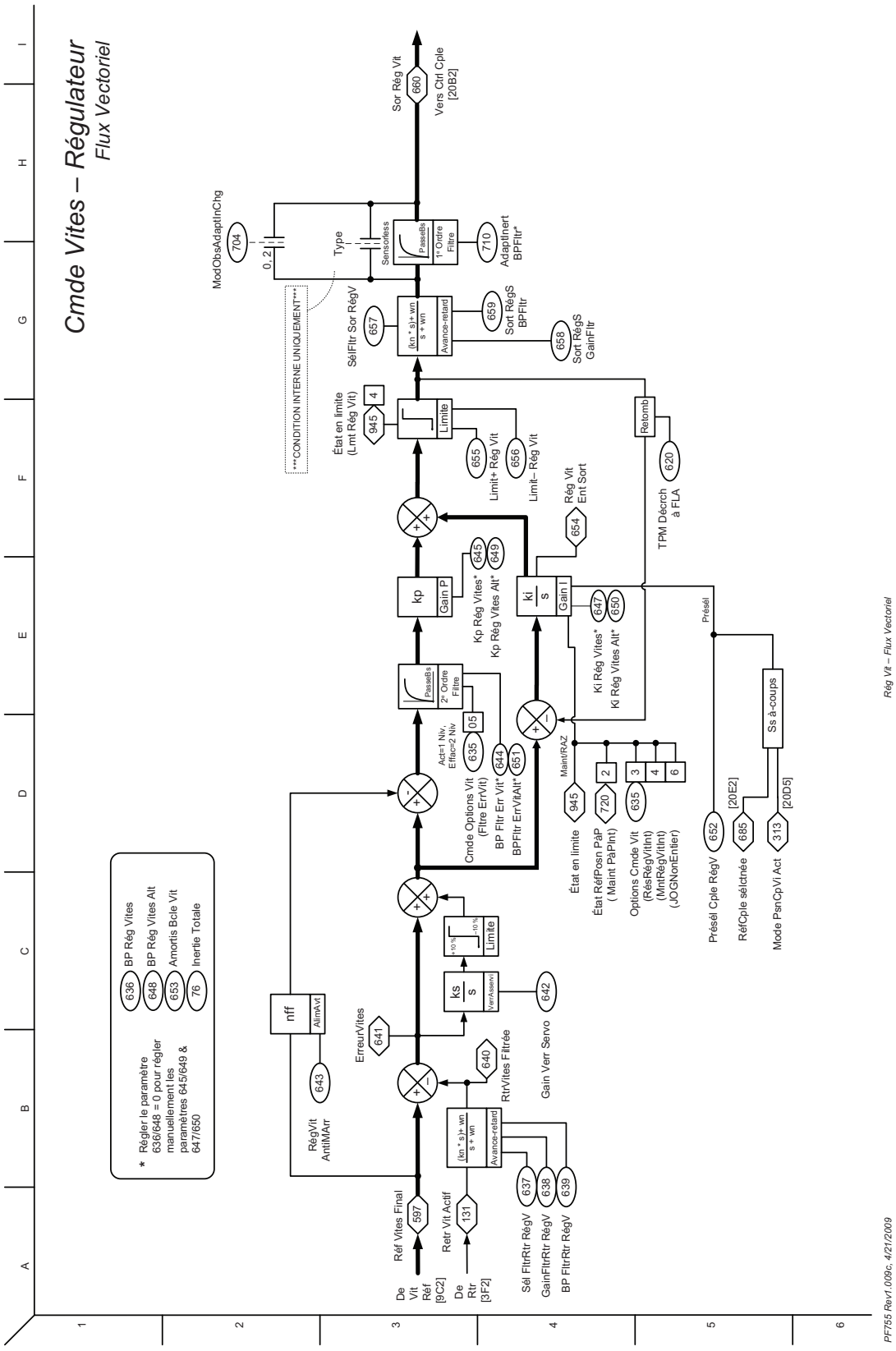

Régulation de vitesse – Référence (1)
Le préfixe « d » fait référence au numéro de l'élément de diagnostic (ex. d33) – Légende du symbole de référence
* Remarque : Mise à l'échelle Analog Ht, Bs utilisé uniquement lorsque Entrée Analogique est sélectionné
Unités Vites (Hz/TPM)
Source Réf Vites
Srce %SeuilRéf
Source Seuil Vit
Éta Sél Réf Vit
Commande Réf Vit
Vers RéfVit (2) [6A1]
[29H3] RésultLog Variat
Etat Variat 1
Sél Réf Vites A
Sél Seuil Réf A
Sél %SeuilRéf A
Mult Réf Vit A
Mult Réf Vites B
Sél Réf Vites B
Sél %SeuilRéf B
Sél Csgn Réf B
Sél Réf Man DI
Sél Réf Man Alt
RéfMan ED AnlgHt
RéfMan ED AnlgBs
Réf AnBs Man Alt
Désactivé (0)
Cnsg Réf Vit A
VitesPrédéf 1
VitesPrédéf 2
VitesPrédéf 3
VitesPrédéf 4
VitesPrédéf 5
VitesPrédéf 6
VitesPrédéf 7
Référence MOP [26F3]
Retour Vit Aux [3H5]
Référence Port 1
Référence Port 2
Référence Port 3
Référence Port 4
Référence Port 5
Référence Port 6
Ports Option : Analog, EtherNet, DeviceLogix
AnglHt Réf Vit A
AnglBs Réf Vit A
Par défaut
Paramètre Sélection
Val Seuil Réf A
Csg RéfA PctSeuil
ValPort En Anlg1 (port option)
ValPort En Anlg2 (port option)
AnglHt SeuilRefA
AnglBs SeuilRefA
AnglHt%SeuilRéfA
AnglBs%SeuilRéfA
Cnsg Réf Vit B
AnglHt Réf Vit B
AnglBs Réf Vit B
Autres Sources Réf
Val Csgn Réf B
Cdg RéfB PctSeuil
AnglHt SeuilRefB
AnglBs SeuilRefB
(Réf B Auto)
(Réf A Auto)
(Présél3 Auto)
(Présél4 Auto)
(Présél5 Auto)
(Présél6 Auto)
(Présél7 Auto)
(DPI Prt1 Man)
(DPI Prt2 Man)
(DPI Prt3 Man)
(DPI Prt4 Man)
(DPI Prt5 Man)
(DPI Prt6 Man)
(Man Int Enet)
(DevLogix Man)
(Sel Man ED)
(Sel Alt Man)
Réf Vit (1)
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

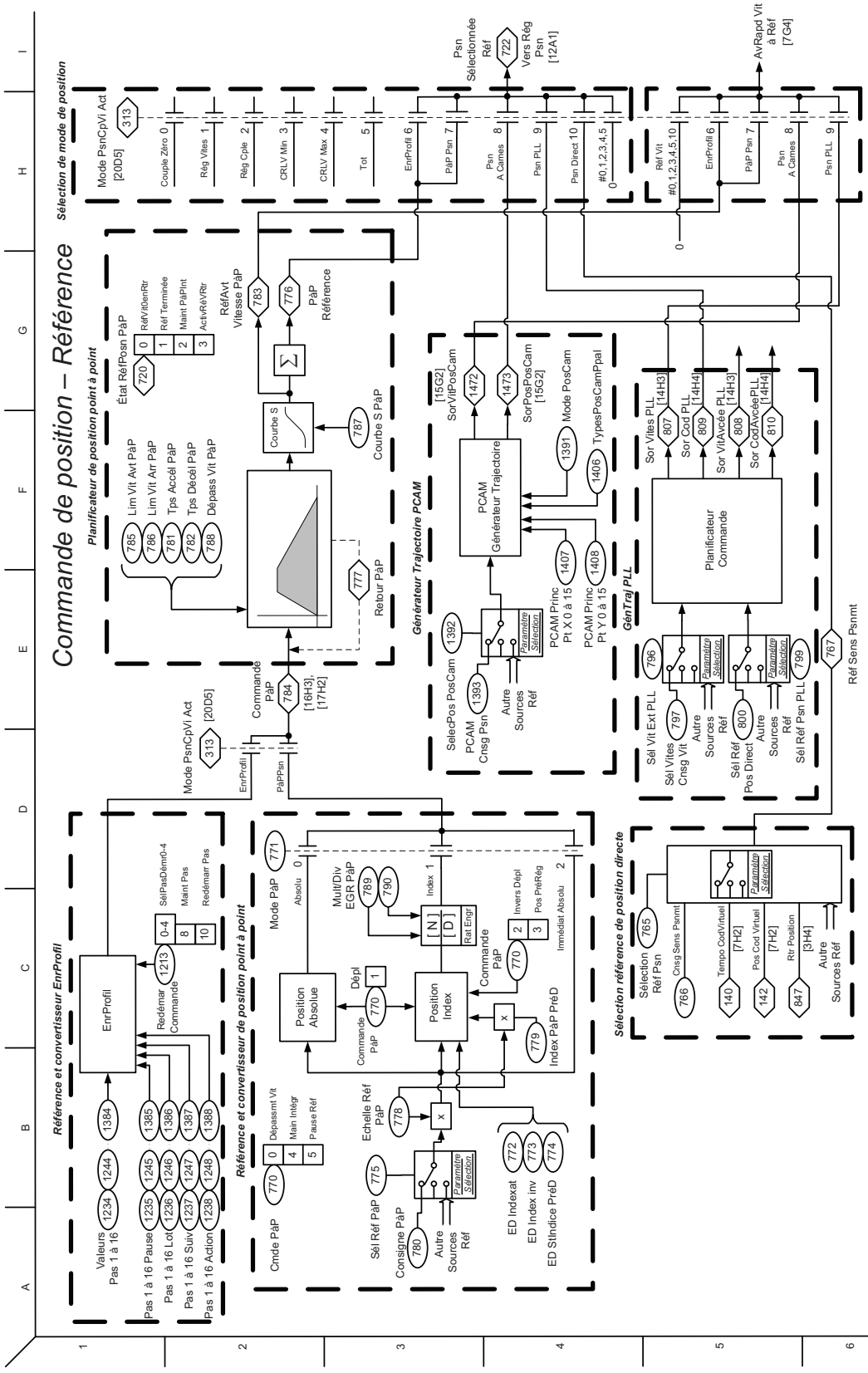

Régulation de vitesse – Référence (2)
Contrôle Position – Ajouter Option Référence Vitesse
[20D5] Mode PsnCpVi Act
313
De RéfVit (1) [5I2]
Position (=6)
Non-position (<6)
Contrôl Position (Ajout RefVit)
721
10
Réf VitSélection
592
Vites PI Exclusive
[25B2] OU [25E2]
1093
Sortie PID Mesure
Régulat PID
1066
Activ PID
0
Etat Variat 1
935
En Serv
16
Sél Sortie PID = 1
1079
Exclst Vit
&
Speed Profiling
[20D5] Mode PsnCpVi Act
313
#6
EnProfil
6
État Profil
1210
10
Position Mode
Position
Vitesse
Vit Réf De Vit EnProfil [16H2]
Jogging
Etat Variat 1 (A-Coups)
935
17
Vitesse A-Coups 1
556
1.0
Vitesse A-Coups 2
557
0.1
[29H3] Programme variateur Rslt
879
2
19
A-Coups1 A-Coups2
App Levage (Position Micro)
État MesCple (Psn Micro)
1103
2
%Échel MicroPosn
1112
Homing
État Au Repos (Home Activé)
730
1
Réf Vit De Homing [17H2]
Cmde Mode Sens Rot
Mode Sens Rot
308
Bipolaire 1
Invers désactivé 2
Unipolaire 0
Max.
Commande Commande Logique
(+1) Unipol Avt 1
(–1) Unipol Arr 0
Cmde Régl/Auto
RéglAuto
70
0.1
2, 3, 4
RéglAuto Commande
Cmde Détect Position
Etat Sél Réf Vit (SwLimitDécél)
591
13
Etat Sél Réf Vit (SwFinLimit)
591
14
VitesPrédéf 1
571
Limites Réf Vitesse
Vitesse Max Limites
Limite
Vitesse Min Limites
Limite
Réf Vit Limitée
593
Vers Réf Vites Ctrl Procédé [7A2], [8A2], [25B2]
Vites Avt Max
520
Vites Arr Max
521
Limite Max Selon Charge Interne (Application Levage)
1
État MesCple (TestChrgActf)
1103
5
Vites Avt Min
522
Vites Arr Min
523
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
RéfVit (2)
6

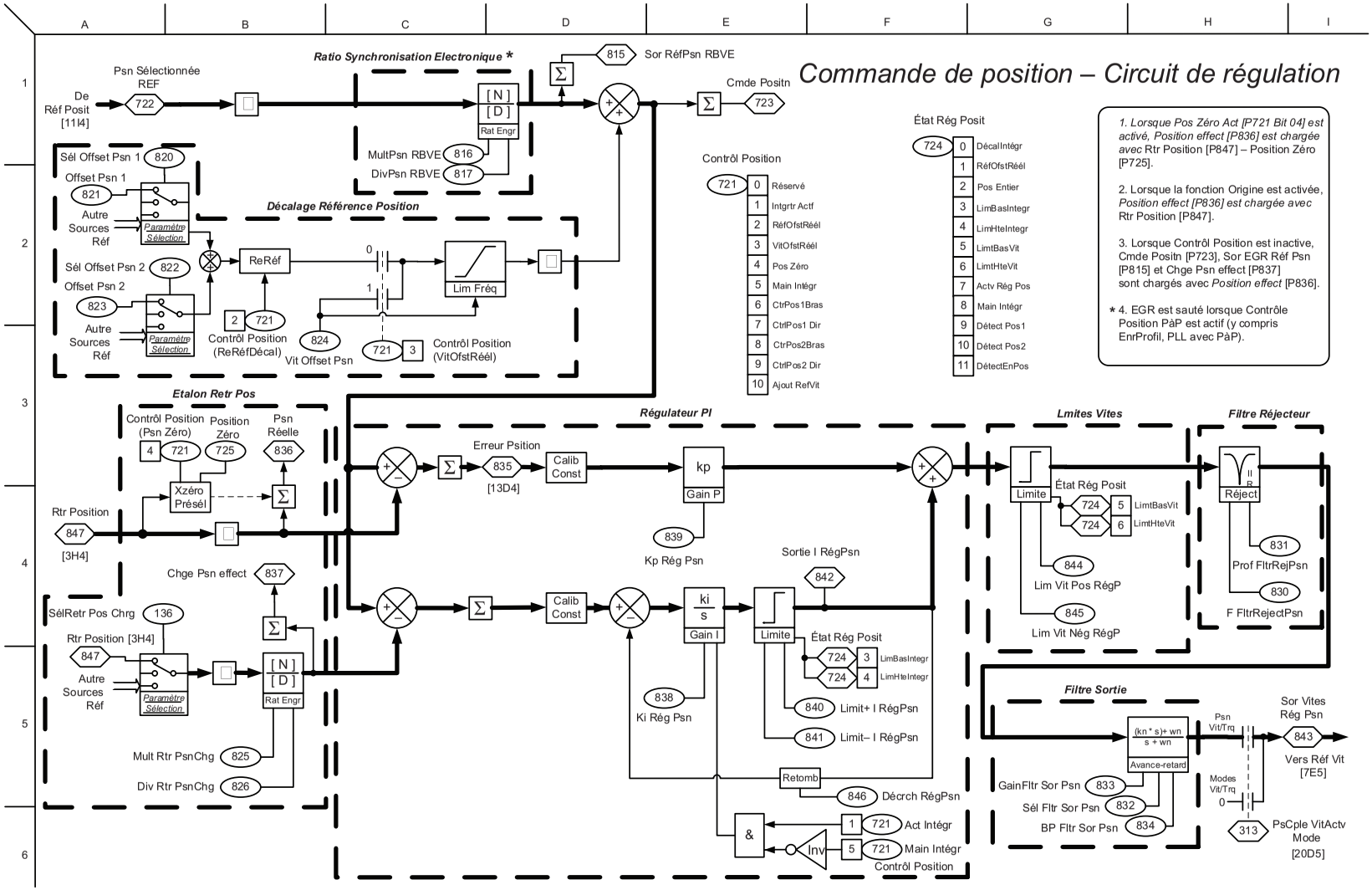

Régulation de vitesse – Référence (3)
Flux Vectoriel
Démar/Arrêt
Sélect Vecteur et Fréq Rampe
Codeur virtuel
Filtre Réf Vites
Limites Réf Vites Final
SautPlage
Comp Inertie
Comp Vites
Régulation Vitesse
Sortie Rég Position
Seuil Vit PI
Réf Vit Commandée
Réf Vit Limitée [6H4]
Réf Vit Différé
Pos Cod Virtuel [11C5]
Tempo CodVirtuel [11C5]
PPT Cod Virtuel
Réf Vit Filtrée
Réf Vit Après Limite Finale [8A2]
AvRapd Vit De Réf Posit [1115]
Gain Comp Vites
Sor Comp Vites
Sél Comp Vites
Réf Fréq
Réf Taux
Réf pRampe
Mode CompInertie
Comp Inertie EGR Réf Psn
Comp Inert LPFBW
Inertie Totale
Gain Acc Inertie
Gain Déc Inertie
Cple AvtRapid Vers Ctrl Cple [20B2]
Réf Ra Vitesse
Réf Rampe Ext
Réf Ramp Int
Désactivé
Saut Vites 1
Saut Vites 2
Saut Vites 3
Saut Plge Vites
Etat Variat 1 (A-Coups)
Etat Variat 1 (En Serv)
Etat Variat 2 (RéglgeAuto)
Etat Variat 1 (Arrêt)
Pas Arrêt et Actif
En Arrêt ou Non Actif
Options Cmde Vit (Réf Retardé)
Options Cmde Vit (Désact Rampe)
Options Cmde Vit (Arr 0CnStAcc)
Options Cmde Vit (MaintRmpe)
Tps Accél 1
Tps Accél 2
Tps Décél 1
Tps Décél 2
RésultLog Variat (Tps Accél 1, 2)
RésultLog Variat (Tps Décél 1, 2)
Dur JOG Acc-Décél
Courbe S Accé, Décél
Rampe
Courbe S
Réf Vit Différé
Une Précé-dente
Retard
Réf Vit en Rmpe [25C2]
PPT Cod Virtuel (Point Par Tour)
Codeur virtuel
GainFltr RéfVit
Filtre RéfVit
BP Fltr Réf Vit
État en limite (Lmt VitesMax)
Limite Vit Max
Limite
Vites Avt Max
Vites Arr Max
Sor Vit RégPsn
De Rég Posit [12I5]
Échl Réf Vitesse
De Ctrl Procédé [25E3]
Cmpt Sortie PID
Sél Sortie PID (Seuil Vit)
Ou
Réf Vit (3) – FV
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

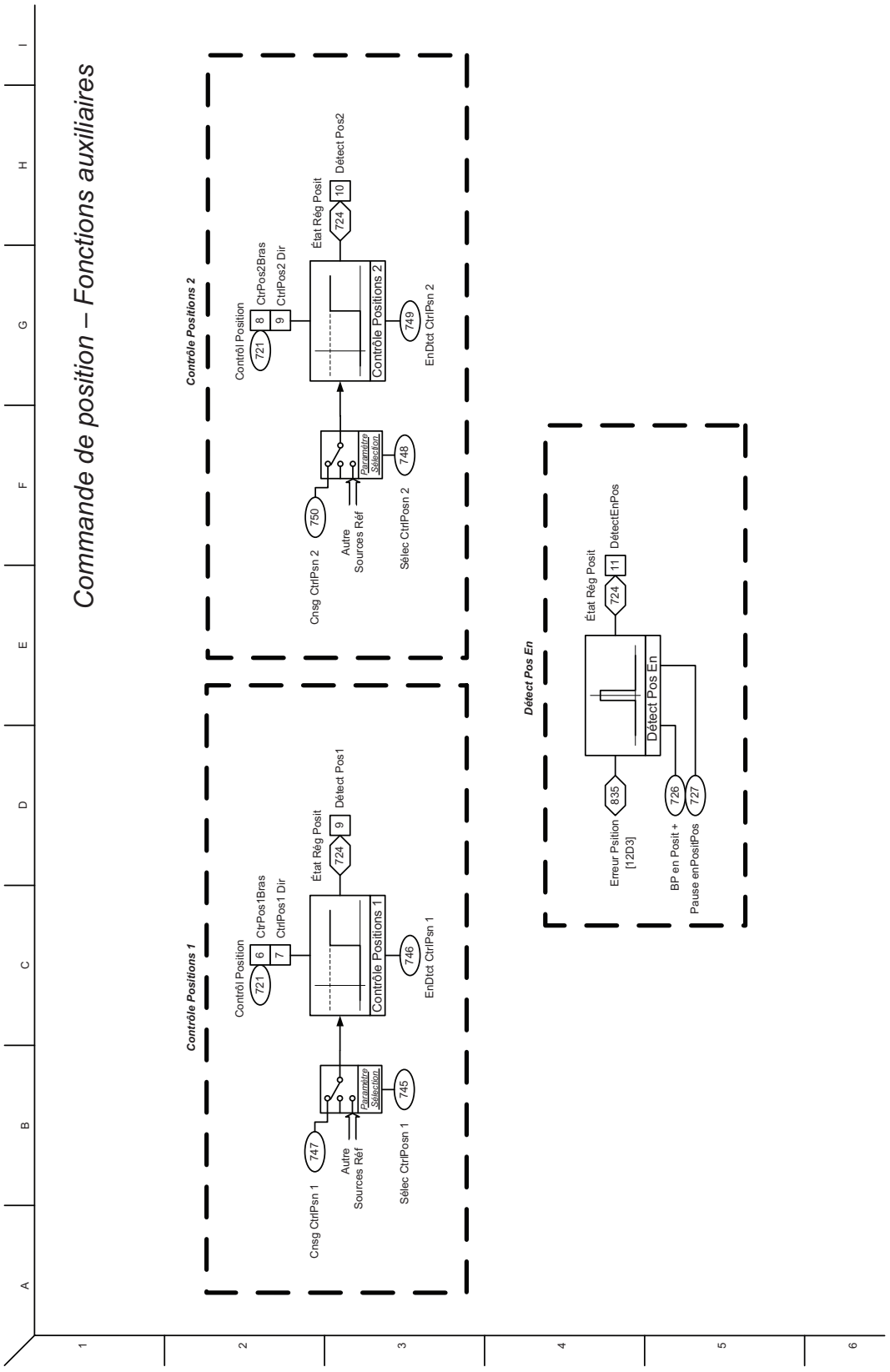

Régulation de vitesse – Référence (4)
VF (V/Hz), SV
Taux Rampe
[9E4]
[9E5]
Réf/Vit en Rmpe
[9B5], [25A5]
Sélect Rampe et Taux V/F
Options Cmde Vit (Désact Rampe)
Options Cmde Vit (Arr 0CnbSAcc)
Options Cmde Vit (MaintRmpe)
Rampe
Courbe S
Tps Accél 1
Tps Accél 2
Tps Décél 1
Tps Décél 2
RésultLog Variat (Tps Accél 1, 2)
RésultLog Variat (Tps Décél 1, 2)
Dur Jog Acc-Décé
Courbe S Accé, Décél
Entrée Rampe [9E4]
Démar/Arrêt
Etat Variat 1 (En Serv)
Etat Variat 2 (RéglgeAuto)
Etat Variat 1 (Arrêt)
Pas Arrêt et Actif
En Arrêt ou Non Actif
RéfVites Commandée
SautPlage
Etat Variat 1 (A-Coups)
Saut Vites 1
Saut Vites 2
Saut Vites 3
Saut Plge Vites
Réf Vit Limitée
[6H4]
Régulation Vitesse
Limites Réf Vites Final
Vitesse Max Limites
Limite
Vites Avt Max
Vites Arr Max
Réf Vit Après Limite Finale [8A2]
Seuil Vit PI
Sél Sortie PID (Seuil Vit)
Cmpt Sortie PID
De Ctrl Procédé [25E3]
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Réf Vit (4) – VF(V/Hz), SV

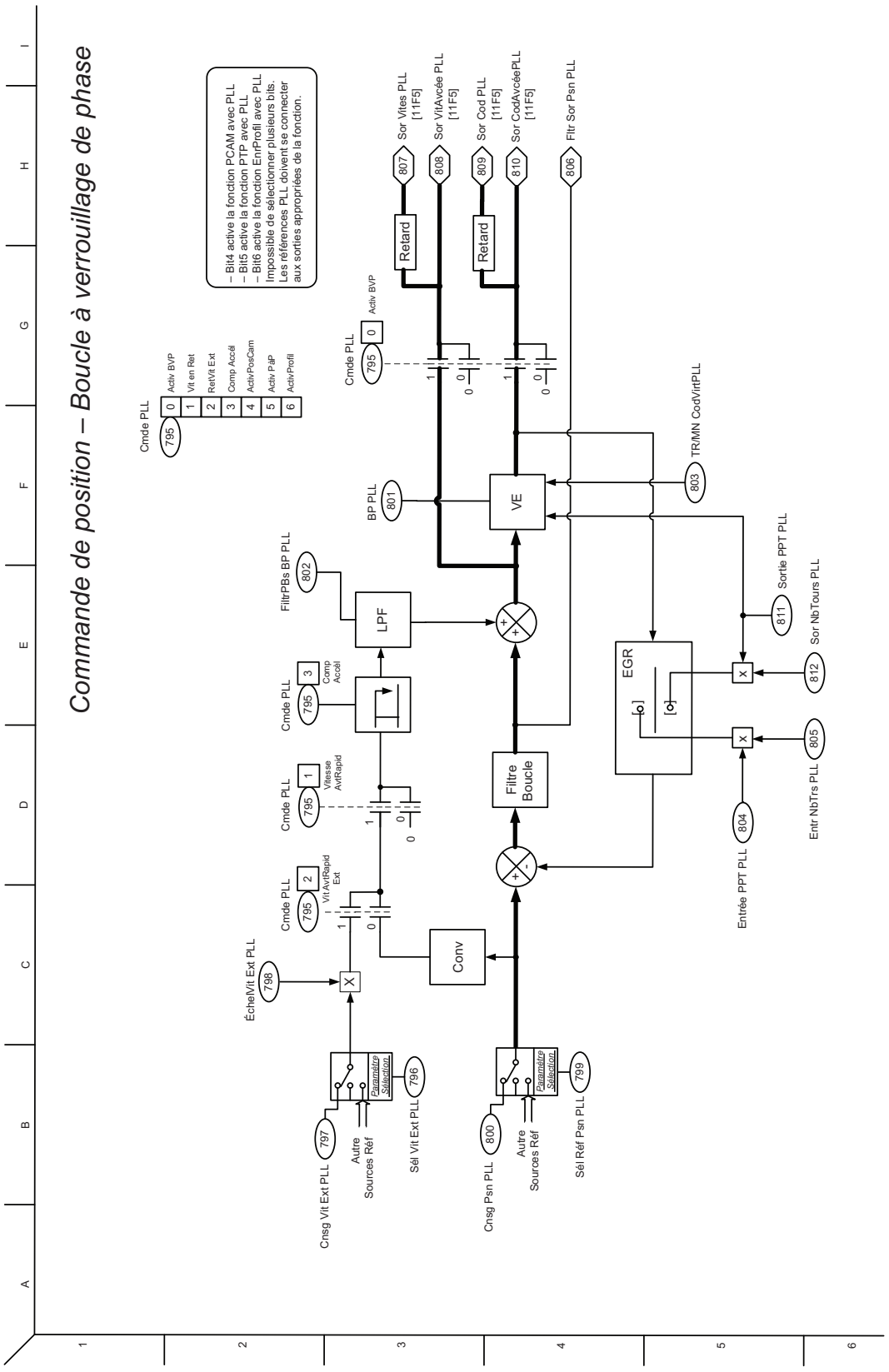

Régulation de vitesse – Référence (5)
Objet Commande Moteur
Couple Commande
Couple Référence
Régulateur Vitesse
Réf Cple
Fréquence Sortie
[3D5], [24E4], [24H3]
Limite
Limiteur Bus/Courant (Fréq Rampe)
Fréq Intégral (Hz)
Limite Fréq Haute (Hz)
Limite Fréq Basse (Hz)
Additif Fréq Limité (Hz)
Réf Fréq Sélectionnée (Hz)
Taux Rampe (Interrupt Cmde Moteur) (Hz/Sec)
Moteur Fréq (Hz)
Etalon Vites – Fréq
Inversion Prévention
(Avt/Arr Max + Limite SurVites) Limite Fréq
Additif Fréq Limité
État en limite (Limit SurVit)
HzTPM
[Fréq NP] [Vit NP]*Pôles 120
Entrée Rampe [8E2]
Taux Rampe [8I1]
Etalon
Tps Interrupt
Fréq Moteur Vers Intégrateur Prog [8G1]
RéfVit en Rmpe Précédente [8I2]
(Avt/Arr Max + Limite SurVites) Limite Vitesse
(Avt/Arr Max + Limite SurVites) Limite Fréq
Réf Vites Final
Vers Rég Vit [10A3]
597
Réf Vites Final Vers Retr [3B5]
RégSeuilVit VHzSV
623
Type Sonde Vitesse
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Retr Vites avec Sonde
Boucle Ouverte Retr Vites
État en limite (Lmt VitesMax)
OU
945
2
621
LissVitess@ICM
1.5
tr/min
Hz
[Vites NP] [Fréq NP] *Pôles 120
Limite Vites
Limite Vitesse
Kp RégVitVSC VHz
Ki RégVitVSC VHz
663
664
PI
Régulateur Vitesse VF, SV
Retr Vit Actif
131
De Retr [3F2]
BP Comp Glis
622
LPF
Retour Iq (pu)
Filtré (100 R/S) Retour Iq (pu)
620
ChuteVitess@ICM
Mode Cmde Moteur
35
Flux Vectoriel (3.6)
VF ou SV (0-2,4,5,7,8)
Réf Vit Après Limite Finale [7I5] OU [8H4]
594
RéfVit en Rmpe [8G2]
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
RéfVit (5)
9

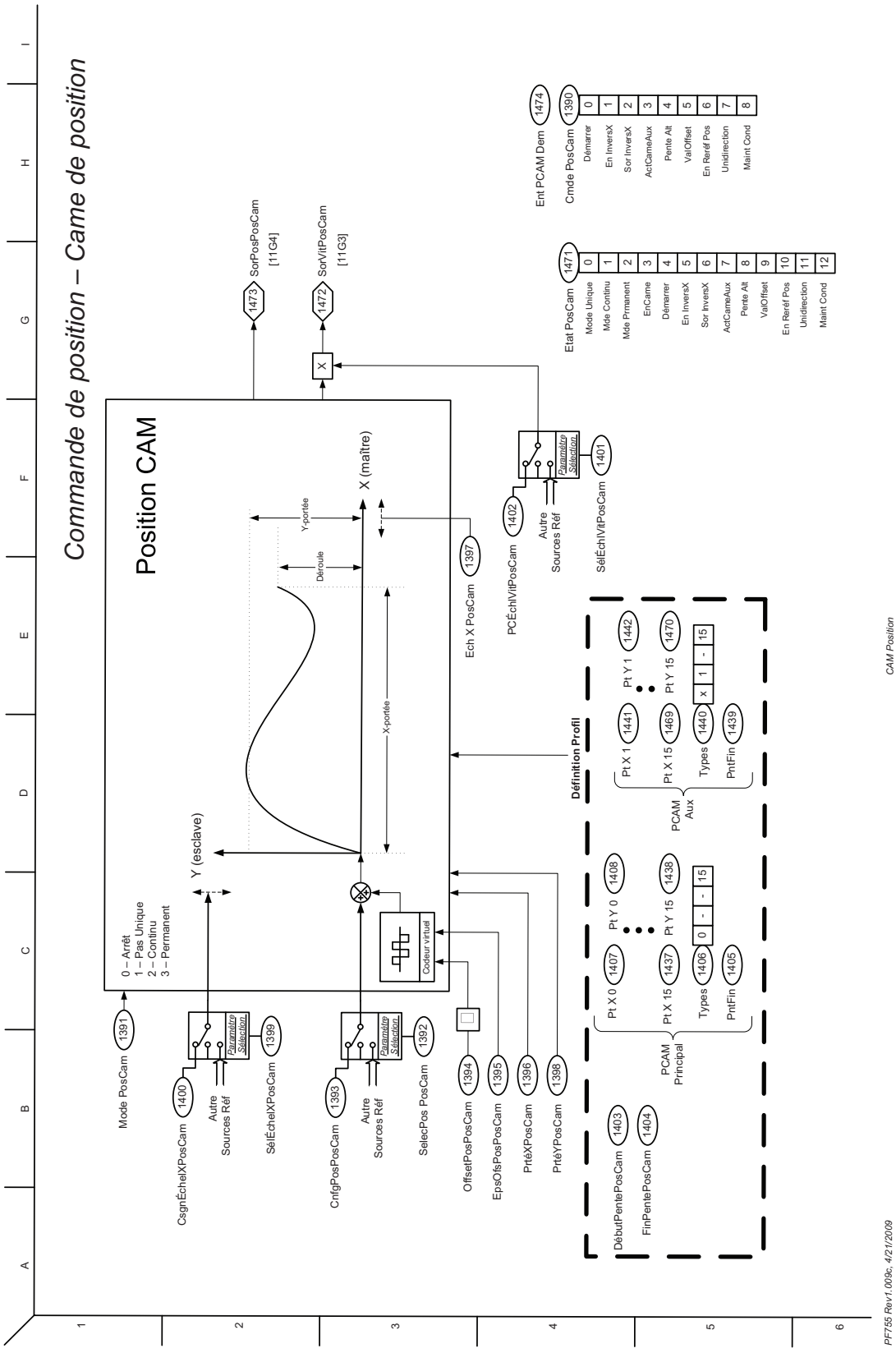

Cmde Vites – Régulateur
Flux Vectoriel
* Régler le paramètre 636/648 = 0 pour régler manuellement les paramètres 645/649 & 647/650
636 BP Rég Vites
648 BP Rég Vites Alt
653 Amortis Bcle Vit
76 Inertie Totale
ModObsAdaptInChg
704
0..2
Type
Sensorless
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Sor Rég Vit
660
Vers Ctrl Cple [20B2]
PasseBs 1° Ordre Filtre
710
AdaptInert BPFltr*
SélFltr Sor RégV
657
Avance-retard
659
Sort RégS BPFltr
658
Sort RégS GainFltr
Retomb
620
TPM Décrch à FLA
État en limite (Lmt Rég Vit)
945
4
Limite
655
Limit+ Rég Vit
656
Limit– Rég Vit
654
Rég Vit Ent Sort
kp
Gain P
645
Kp Rég Vites*
649
Kp Rég Vites Alt*
ki
s
Gain I
647
Ki Rég Vites*
650
Ki Rég Vites Alt*
PasseBs 2° Ordre Filtre
Act=1 Niv, Effac=2 Niv
635
05
644
Cmde Options Vit (Filtre ErrVit)
651
BP Fltr Err Vit*
BPFltr ErrVitAlt*
Main\RAZ
945
État en limite
2
720
État RéfPosn PàP (Maint PàPint)
3
4
6
635
Options Cmde Vit (RésRégVitInt) (MntRégVitInt) (JOGNonEntier)
Présél
652
Présél Cple RégV
[20E2]
685
RéfCple sélctnée
313
[20D5]
Ss à-coups
Mode PsnCpVl Act
nff
AlimVit
643
RégVit AntiMArr
ErreurVites
641
ks
s
VerrAsserv
642
Gain Verr Servo
+10 %
-10 %
Limite
640
RtrVites Filtrée
Avance-retard
637
Sél FltrRtr RégV
638
GainFltrRtr RégV
639
BP FltrRtr RégV
Réf Vites Final
597
De Vit Réf [9C2]
Retr Vit Actif
131
De Rtr [3F2]
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Rég Vit – Flux Vectoriel
10

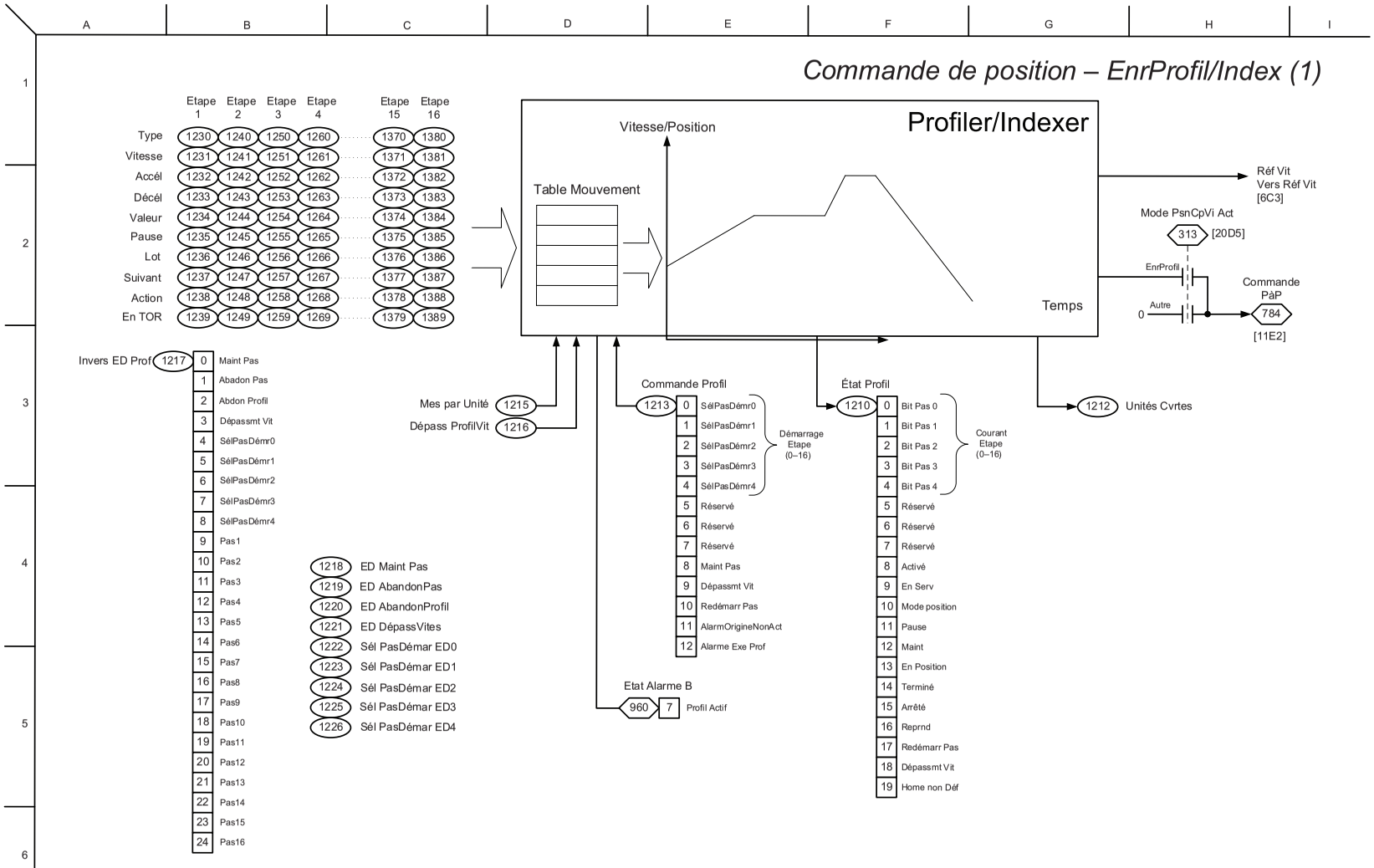

Commande de position – Référence
Sélection de mode de position
Mode PsnCpVi Act [20D5]
313
Couple Zéro 0
Rég Vites 1
Rég Cple 2
CRLV Min 3
CRLV Max 4
Tot 5
EnrProfil 6
PàP Psn 7
Psn A Cames 8
Psn PLL 9
Psn Direct 10
#0,1,2,3,4,5
Psn Sélectionnée Réf
722
Vers Rég Psn [12A1]
Réf Vit #0,1,2,3,4,5,10
AvRapd Vit à Réf [7G4]
Planificateur de position point à point
État RéfPosn PàP
720
RéfVit0enRtr
Réf Terminée
Maint PàPint
ActivRéVRtr
RéfAvt Vitesse PàP
783
PàP Référence
776
Courbe S
787
Courbe S PàP
Lim Vit Avt PàP
Lim Vit Arr PàP
Tps Accél PàP
Tps Décél PàP
Dépass Vit PàP
785
786
781
782
788
Retour PàP
777
Générateur Trajectoire PCAM
[15G2] SorVitPosCam
1472
SorPosPosCam [15G2]
1473
Mode PosCam
1391
TypesPosCamPpal
1406
PCAM Princ Pt X 0 à 15
1407
PCAM Princ Pt Y 0 à 15
1408
PCAM Générateur Trajectoire
GénTraj PLL
Sor Vites PLL [14H3]
807
Sor Cod PLL [14H4]
809
Sor VitAvcée PLL [14H3]
808
Sor CodAvcéePLL [14H4]
810
Planificateur Commande
Commande PàP [16H3], [17H2]
784
Mode PsnCpVi Act [20D5]
313
EnrProfil
PàPPsn
Référence et convertisseur EnrProfil
EnrProfil
1213
Redémar Commande
0-4
SélPasDemD-4
8
Maint Pas
10
Redémar Pas
Valeurs Pas 1 à 16
1234
1244
Pas 1 à 16 Pause
1235
1245
Pas 1 à 16 Lot
1236
1246
Pas 1 à 16 Suiv
1237
1247
Pas 1 à 16 Action
1238
1248
1384
1385
1386
1387
1388
Référence et convertisseur de position point à point
Mode PàP
771
Absolu 0
Position Absolue
Dépl 1
Commande PàP
770
Position Index
Index 1
Mult/Div EGR PàP
789
790
[N] [D]
Rat Engr
Commande PàP
770
Invers Dépl 2
Pos PréRég 3
Immédiat Absolu 2
x
Index PàP PréD
779
Cmde PàP
770
0
Dépassmt Vit
4
Main Intégr
5
Pause Réf
Echelle Réf PàP
778
x
Sél Réf PàP
775
Consigne PàP
780
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
ED Indexat
772
ED Index inv
773
ED StIndice PréD
774
Sélection référence de position directe
Sélection Réf Psn
765
Cnsg Sens Psnmt
766
Tempo CodVirtuel [7H2]
140
Pos Cod Virtuel [7H2]
142
Rtr Position [3H4]
847
Autre Sources Réf
Sél Vit Ext PLL
796
Sél Vites Cnsg Vit
797
Sél Réf Pos Direct
800
Sél Réf Psn PLL
799
Réf Sens Psnmt
767
SelecPos PosCam
1392
PCAM Cnsg Psn
1393
Autre Sources Réf
Réf Posit
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
11


Commande de position – Circuit de régulation
Ratio Synchronisation Electronique *
Psn Sélectionnée REF
De Réf Posit [11I4]
722
[N] [D] Rat Engr
MultPsn RBVE 816
DivPsn RBVE 817
815 Sor RéfPsn RBVE
Cmde Positn 723
Sél Offset Psn 1 820
Offset Psn 1 821
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
Décalage Référence Position
Sél Offset Psn 2 822
Offset Psn 2 823
ReRéf
Lim Fréq
2 721 Contrôl Position (ReRéfDécal)
824 Vit Offset Psn
721 3 Contrôl Position (VitOfstRéél)
Contrôl Position
721
0 Réservé
1 IntgrtrActf
2 RéfOfstRéél
3 VitOfstRéél
4 Pos Zéro
5 Main Intégr
6 CtrPos1Bras
7 CtrlPos1 Dir
8 CtrPos2Bras
9 CtrlPos2 Dir
10 Ajout RefVit
État Rég Posit
724
0 DécalIntégr
1 RéfOfstRéél
2 Pos Entier
3 LimBasIntegr
4 LimHteIntegr
5 LimtBasVit
6 LimtHteVit
7 Actv Rég Pos
8 Main Intégr
9 Détect Pos1
10 Détect Pos2
11 DétectEnPos
1. Lorsque Pos Zéro Act [P721 Bit 04] est activé, Position effect [P836] est chargée avec Rtr Position [P847] – Position Zéro [P725].
2. Lorsque la fonction Origine est activée, Position effect [P836] est chargée avec Rtr Position [P847].
3. Lorsque Contrôl Position est inactive, Cmde Positn [P723], Sor EGR Réf Psn [P815] et Chge Psn effect [P837] sont chargés avec Position effect [P836].
* 4. EGR est sauté lorsque Contrôle Position PàP est actif (y compris EnrProfil, PLL avec PàP).
Etalon Retr Pos
Contrôl Position (Psn Zéro) 4 721
Position Zéro 725
Psn Réelle 836
Xzéro Présél
Rtr Position 847 [3H4]
Chge Psn effect 837
SélRetr Pos Chrg 136
Rtr Position [3H4] 847
Autre Sources Réf
Paramètre Sélection
[N] [D] Rat Engr
Mult Rtr PsnChg 825
Div Rtr PsnChg 826
Régulateur PI
Erreur Psition 835 [13D4]
Calib Const
kp Gain P
839 Kp Rég Psn
Sortie I RégPsn 842
ki s Gain I
838 Ki Rég Psn
Limite
État Rég Posit
724 3 LimBasIntegr
724 4 LimHteIntegr
840 Limit+ I RégPsn
841 Limit– I RégPsn
Retomb
846 Décrch RégPsn
&
Inv
1 721 Act Intégr
5 721 Main Intégr
Contrôl Position
Lmites Vites
Limite
État Rég Posit
724 5 LimtBasVit
724 6 LimtHteVit
844 Lim Vit Pos RégP
845 Lim Vit Nég RégP
Filtre Réjecteur
Réject
831 Prof FltrRejPsn
830 F FltrRejectPsn
Filtre Sortie
(kn * s)+ wn / s + wn
Avance-retard
GainFltr Sor Psn 833
Sél Fltr Sor Psn 832
BP Fltr Sor Psn 834
Psn Vit/Trq
Modes Vit/Trq 0
313 PsCple VitActv Mode [20D5]
Sor Vites Rég Psn 843
Vers Réf Vit [7E5]


Commande de position – Fonctions auxiliaires
Contrôle Positions 1
Contrôl Position
721
6
CtrPos1Bras
7
CtrPos1 Dir
Contrôle Positions 1
746
EnDtct CtrlPsn 1
État Rég Posit
724
9
Détect Pos1
Paramètre Sélection
745
Sélec CtrlPosn 1
747
Cnsg CtrlPsn 1
Autre Sources Réf
Contrôle Positions 2
Contrôl Position
721
8
CtrPos2Bras
9
CtrPos2 Dir
Contrôle Positions 2
749
EnDtct CtrlPsn 2
État Rég Posit
724
10
Détect Pos2
Paramètre Sélection
748
Sélec CtrlPosn 2
750
Cnsg CtrlPsn 2
Autre Sources Réf
Détect Pos En
Détect Pos En
835
Erreur Psition [12D3]
726
BP en Posit +
727
Pause enPositPos
État Rég Posit
724
11
DétectEnPos
PF755 Rev1.009c 4/21/2009
Posit Aux
13


Commande de position – Boucle à verrouillage de phase
– Bit4 active la fonction PCAM avec PLL
– Bit5 active la fonction PTP avec PLL
– Bit6 active la fonction EnrProfil avec PLL
Impossible de sélectionner plusieurs bits.
Les références PLL doivent se connecter aux sorties appropriées de la fonction.
Cmde PLL 795
0 Activ BVP
1 Vit en Ret
2 RetVit Ext
3 Comp Accél
4 ActivPosCam
5 Activ PàP
6 ActivProfil
Sor Vites PLL [11F5] 807
Sor VitAvcée PLL [11F5] 808
Sor Cod PLL [11F5] 809
Sor CodAvcéePLL [11F5] 810
Fltr Sor Psn PLL 806
Retard
Retard
BP PLL 801
VE
TR/MN CodVirtPLL 803
FiltrPBs BP PLL 802
LPF
Sortie PPT PLL 811
Sor NbTours PLL 812
EGR
Filtre Boucle
Conv
Entrée PPT PLL 804
Entr NbTrs PLL 805
ÉchelVit Ext PLL 798
Cnsg Vit Ext PLL 797
Autre Sources Réf
Sél Vit Ext PLL 796
Cnsg Psn PLL 800
Autre Sources Réf
Sél Réf Psn PLL 799
Vit/AvtRapid Ext
Vitesse AvtRapid
Comp Accél
Paramètre Sélection
PF755 Rev1.009b, 3/6/2009
Position PLL
14


Commande de position – Came de position
Position CAM
0 – Arrêt
1 – Pas Unique
2 – Continu
3 – Permanent
Mode PosCam 1391
CsgnÉchelXPosCam 1400
Autre Sources Réf
SélÉchelXPosCam 1399
CnfgPosPosCam 1393
Autre Sources Réf
SelecPos PosCam 1392
OffsetPosPosCam 1394
EpsOfsPosCam 1395
PrtéXPosCam 1396
PrtéYPosCam 1398
Paramètre Sélection
Coteur virtuel
Y (esclave)
X (maître)
Y-portée
Déroule
X-portée
Ech X PosCam 1397
PCÉchlVitPosCam 1402
Autre Sources Réf
SélÉchlVitPosCam 1401
SorPosPosCam [11 G4] 1473
SorVitPosCam [11 G3] 1472
X
Etat PosCam 1471
Mode Unique 0
Mde Continu 1
Mde Prmanent 2
EnCame 3
Démarrer 4
En InversX 5
Sor InversX 6
ActCameAux 7
Pente Alt 8
ValOffset 9
En Reréf Pos 10
Unidirection 11
Maint Cond 12
Ent PCAM Dem 1474
Cmde PosCam 1390
Démarrer 0
En InversX 1
Sor InversX 2
ActCameAux 3
Pente Alt 4
ValOffset 5
En Reréf Pos 6
Unidirection 7
Maint Cond 8
Définition Profil
DébutPentePosCam 1403
FinPentePosCam 1404
PCAM Principal
Pt X 0 1407
Pt Y 0 1408
Pt X 15 1437
Pt Y 15 1438
Types 1406 0 - 15
PntFin 1405
PCAM Aux
Pt X 1 1441
Pt Y 1 1442
Pt X 15 1469
Pt Y 15 1470
Types 1440 x 1 - 15
PntFin 1439
PF755 Rev1.009c 4/21/2009
CAM Position
15


Commande de position – EnrProfil/Index (1)
Profiler/Indexer
Vitesse/Position
Table Mouvement
Temps
Etape 1
Etape 2
Etape 3
Etape 4
Etape 15
Etape 16
Type
Vitesse
Accél
Décél
Valeur
Pause
Lot
Suivant
Action
En TOR
Réf Vit
Vers Réf Vit
[6C3]
Mode PsnCpVi Act
313
[20D5]
EnrProfil
Autre
0
Commande PàP
784
[11E2]
Invers ED Prof
1217
Maint Pas
Abadon Pas
Abdon Profil
Dépassmt Vit
SélPasDémr0
SélPasDémr1
SélPasDémr2
SélPasDémr3
SélPasDémr4
Pas1
Pas2
Pas3
Pas4
Pas5
Pas6
Pas7
Pas8
Pas9
Pas10
Pas11
Pas12
Pas13
Pas14
Pas15
Pas16
Mes par Unité
1215
Dépass ProfilVit
1216
Commande Profil
1213
Démarrage Etape (0–16)
Réservé
Maint Pas
Dépassmt Vit
Redémarr Pas
AlarmOrigineNonAct
Alarme Exe Prof
État Profil
1210
Courant Etape (0–16)
Bit Pas 0
Bit Pas 1
Bit Pas 2
Bit Pas 3
Bit Pas 4
Activé
En Serv
Mode position
Pause
Maint
En Position
Terminé
Arrêté
Reprnd
Redémarr Pas
Dépassmt Vit
Home non Déf
1212
Unités Cvrtes
1218
ED Maint Pas
1219
ED AbandonPas
1220
ED AbandonProfil
1221
ED DépassVites
1222
Sél PasDémar ED0
1223
Sél PasDémar ED1
1224
Sél PasDémar ED2
1225
Sél PasDémar ED3
1226
Sél PasDémar ED4
Etat Alarme B
960
7
Profil Actif

Commande de position – EnrProfil/Index (2)

Type = Position Absolue (Posit Abs)

Action	Mix Posit	Mix Temps	Mix Param	Mix EnTOR	(+/–) Attente EnTOR	Pas Suivant	Fin
Vitesse	Vit Mouv	–	–	–	Vit Mouv	Vit Mouv	–
Accél	Accél Mouv	–	–	–	Accél Mouv	Accél Mouv	–
Décél	Décél Mouv	–	–	–	Décél Mouv	Décél Mouv	–
Valeur	Pos Cible Absolue	–	–	–	Pos Cible Absolue	Pos Cible Absolue	–
Pause	–	–	–	–	Tps Pause	Tps Pause	Tps Pause
Lot	–	–	–	–	–	–	–
Suivant	Pas Suivant	–	–	–	Pas Suivant	Pas Suivant	–
Condition Pas Suivant	Position > **Valeur**	–	–	–	Transition EnTOR	Position > **Valeur**	Index Redémar
N° EnTOR	–	–	–	–	N° EnTOR	–	–

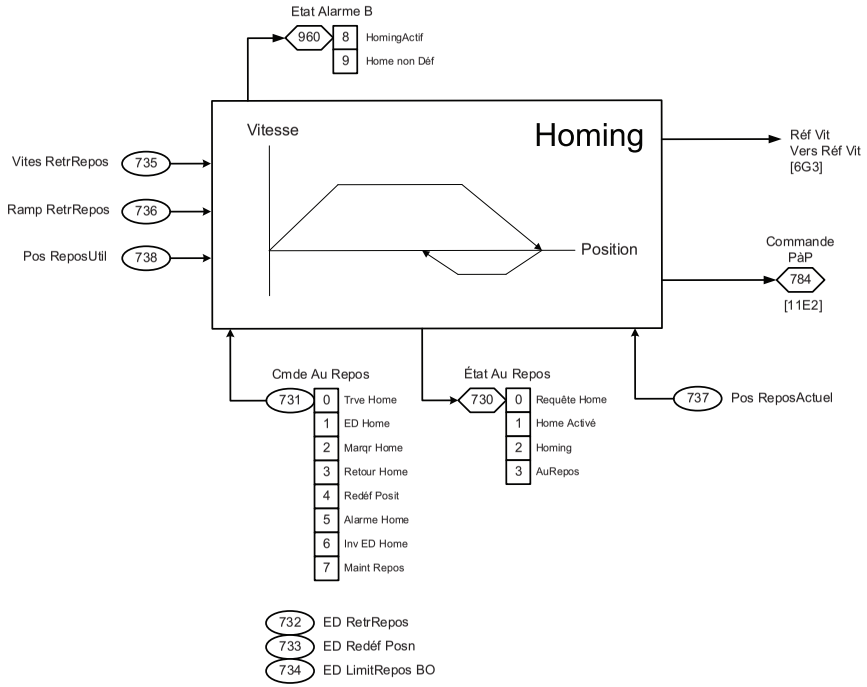
Type = Position Incrémentale (Posit Incr)

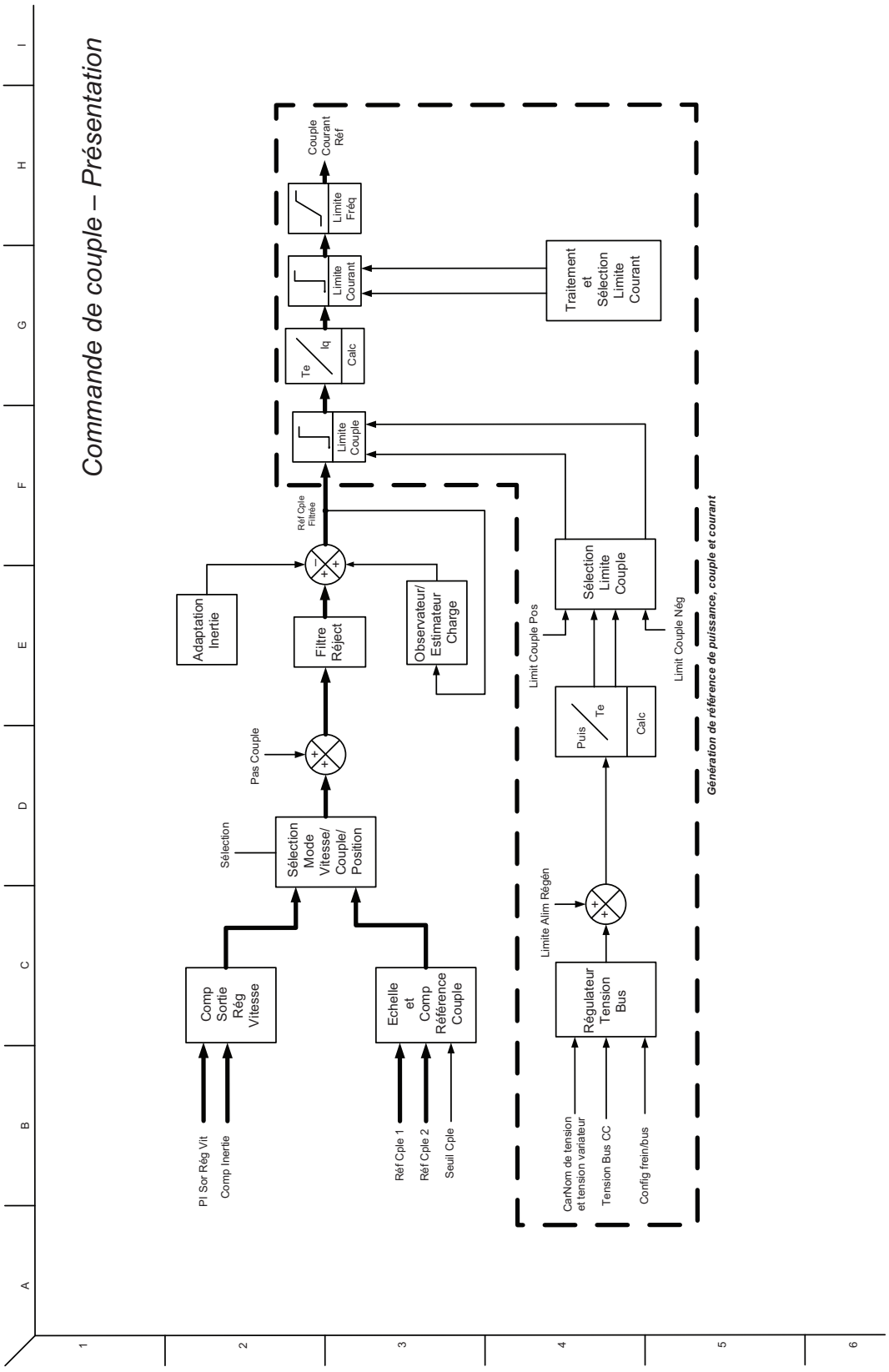
Action	Mix Posit	Mix Temps	Mix Param	Mix EnTOR	(+/–) Attente EnTOR	Pas Suivant	Fin
Vitesse	Vit Mouv	–	–	–	Vit Mouv	Vit Mouv	–
Accél	Accél Mouv	–	–	–	Accél Mouv	Accél Mouv	–
Décél	Décél Mouv	–	–	–	Décél Mouv	Décél Mouv	–
Valeur	Pos Cible Incrémentale	–	–	–	Pos Cible Incrémentale	Pos Cible Incrémentale	–
Pause	–	–	–	–	Tps Pause	Tps Pause	Tps Pause
Lot	–	–	–	–	N° Lot	N° Lot	–
Suivant	Pas Suivant	–	–	–	Pas Suivant	Pas Suivant	–
Condition Pas Suivant	Position > **Valeur**	–	–	–	Transition EnTOR	Position > **Valeur**	Index Redémar
N° EnTOR	–	–	–	–	N° EnTOR	–	–

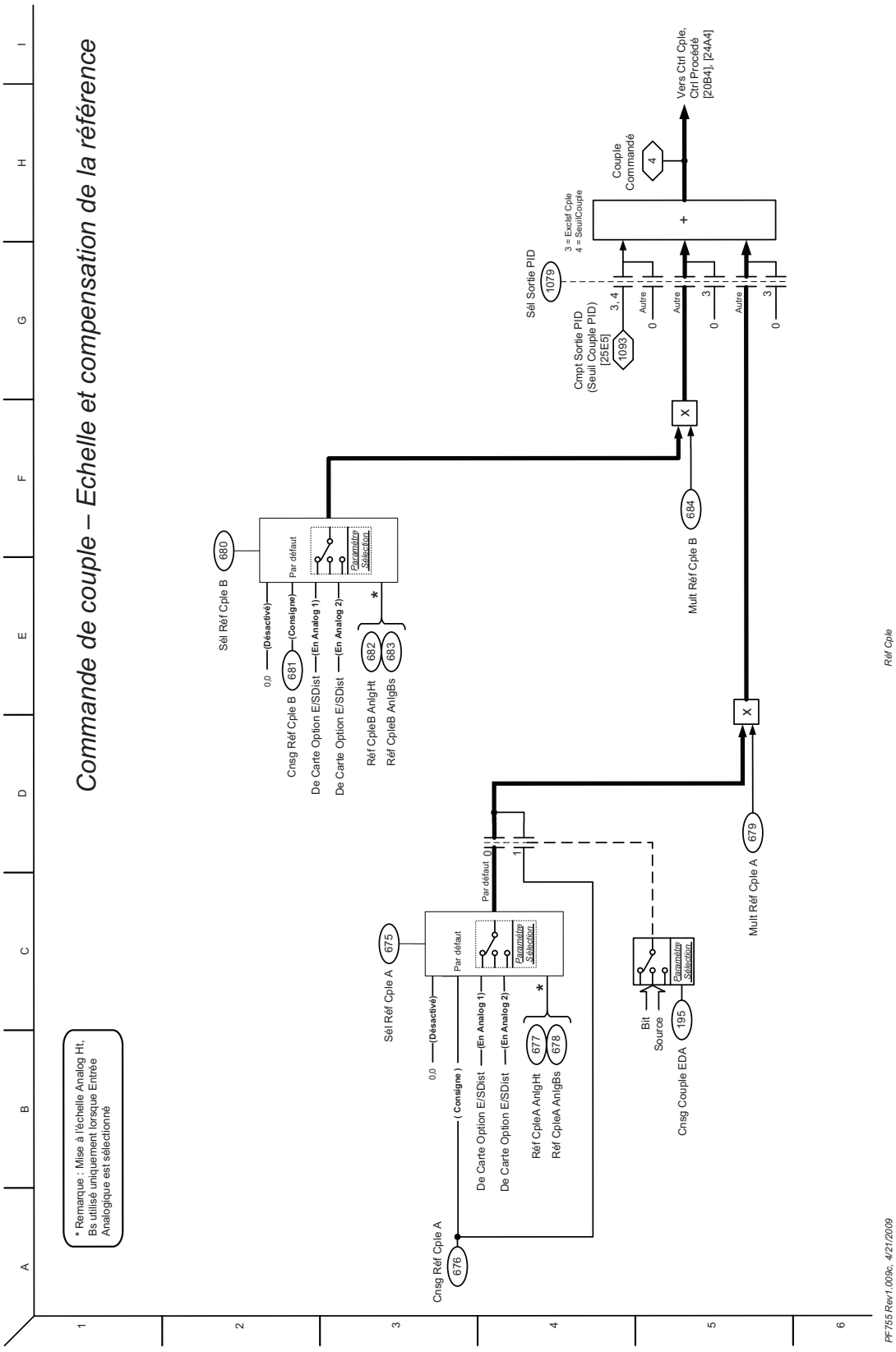
Type = Profil Vitesse

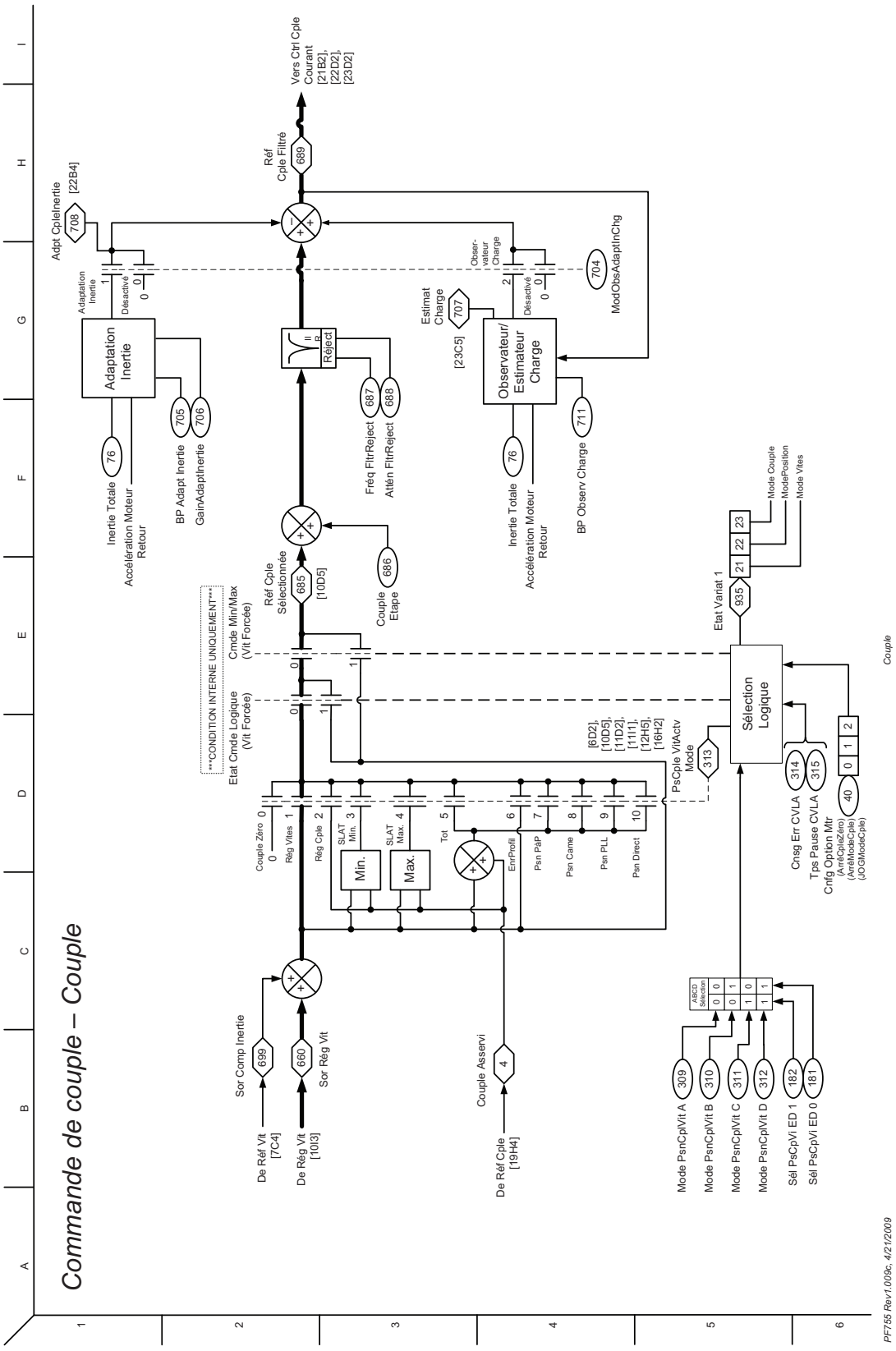
Action	Mix Pos	Mix Temps	Mix Param	Mix EnTOR	(+/–) Attente EnTOR	Pas Suivant	Fin
Vitesse	Vit Mouv	Vit Mouv	Vit Mouv	Vit Mouv	Vit Mouv	Vit Mouv	–
Accél	Accél Mouv	Accél Mouv	Accél Mouv	Accél Mouv	Accél Mouv	Accél Mouv	–
Décél	Décél Mouv	Décél Mouv	Décél Mouv	Décél Mouv	Décél Mouv	Décél Mouv	–
Valeur	Pos Cible Incrémentale	Temps Total	Compar N° Param (+/–)	–	Temps Total	Temps Total	–
Pause	–	–	Compar N° Param	Tps Pause	Tps Pause	Tps Pause	Tps Pause
Lot	–	–	–	N° Lot	N° Lot	N° Lot	–
Suivant	Pas Suivant	Pas Suivant	Pas Suivant	Pas Suivant	Pas Suivant	Pas Suivant	–
Condition Pas Suivant	Position > **Valeur**	Temps > **Valeur**	Param[**Valeur**] Comparer avec Param[**Pause**]	Transition EnTOR [**Valeur**]	Transition EnTOR	Temps > **Valeur**	Profil Redémar
N° EnTOR	–	–	–	N° EnTOR	N° EnTOR	–	–

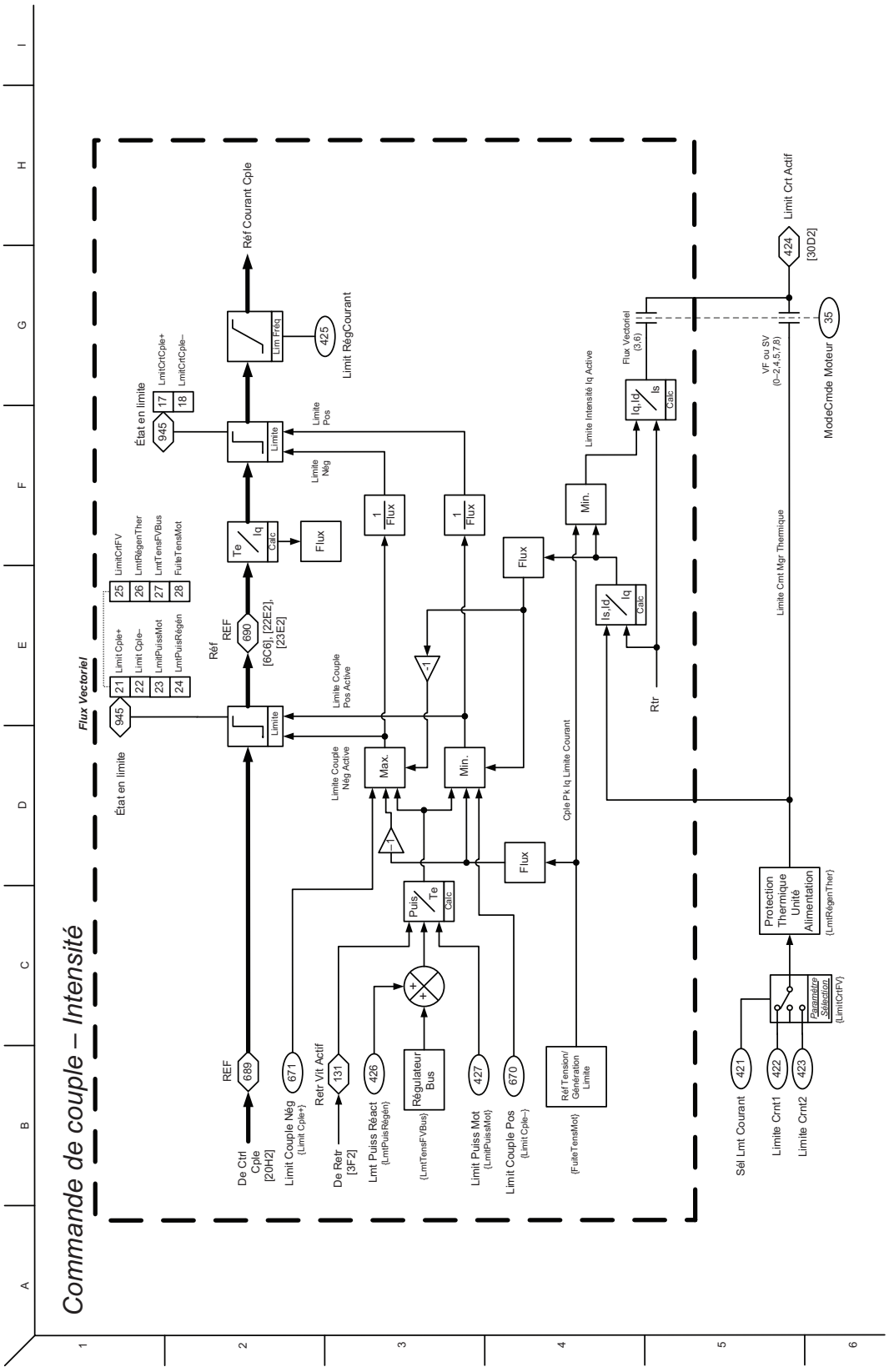
Commande de position – Prise d'origine

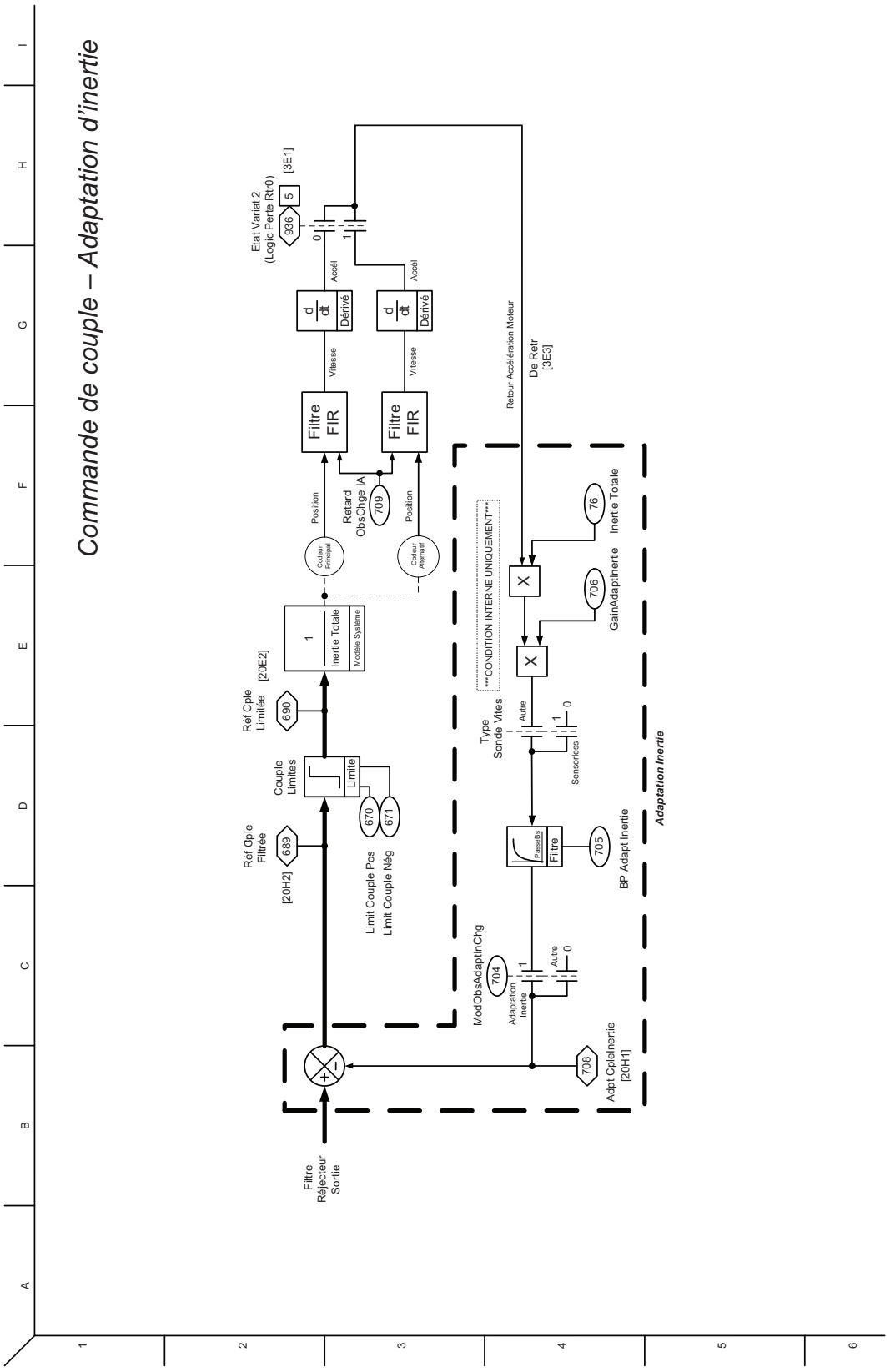


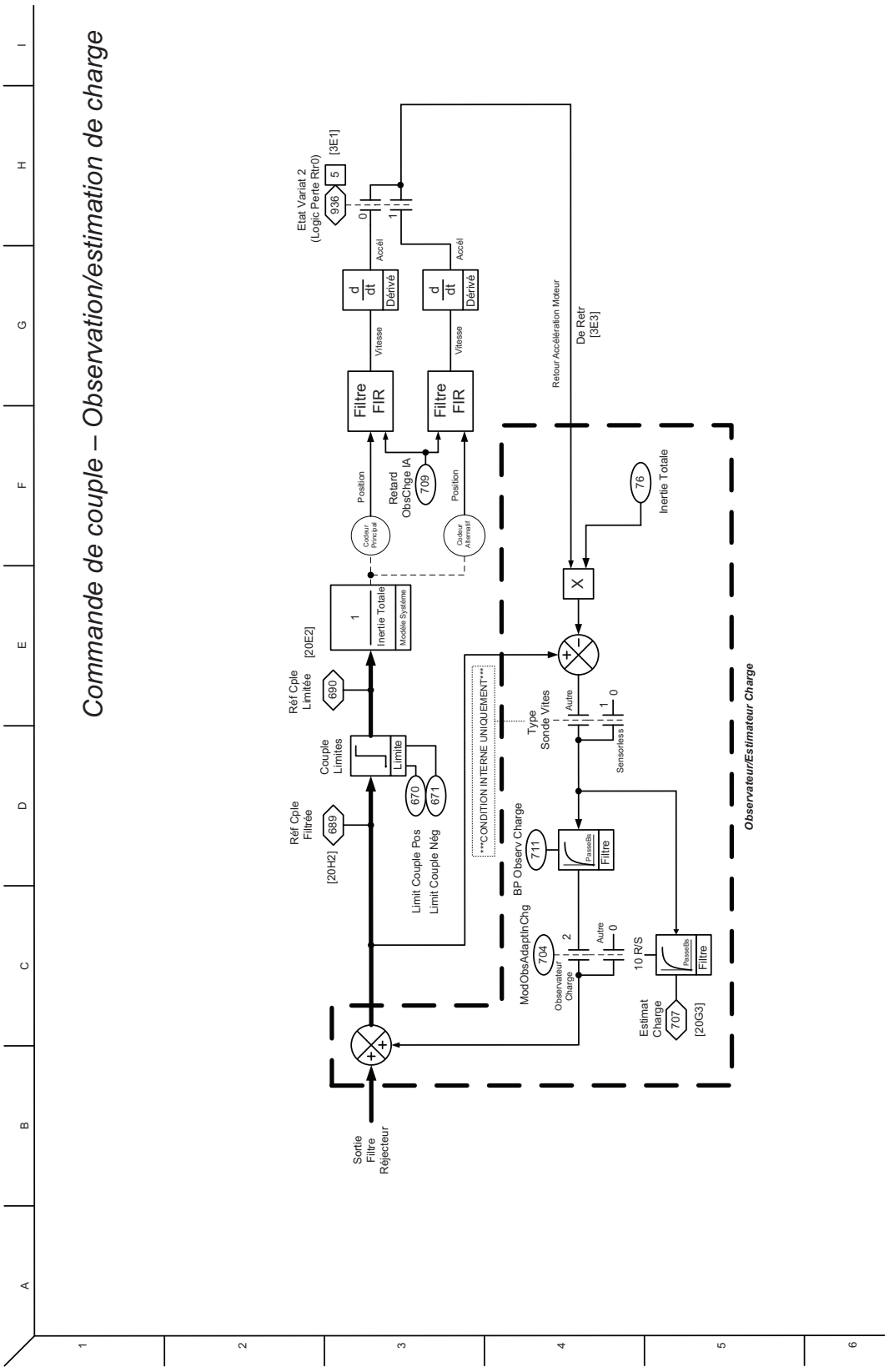

Commande de couple – Présentation
Couple Courant Réf
Limite Fréq
Limite Courant
Traitement et Sélection Limite Courant
Te / Iq Calc
Limite Couple
Réf Cple Filtrée
Adaptation Inertie
Filtre Réject
Observateur/ Estimateur Charge
Sélection Limite Couple
Limit Couple Pos
Limit Couple Nég
Pas Couple
Puis / Te Calc
Sélection
Sélection Mode Vitesse/ Couple/ Position
Limite Alim Régén
Comp Sortie Rég Vitesse
Echelle et Comp Référence Couple
Régulateur Tension Bus
PI Sor Rég Vit
Comp Inertie
Réf Cple 1
Réf Cple 2
Seuil Cple
CarNom de tension et tension variateur
Tension Bus CC
Config frein/bus
Génération de référence de puissance, couple et courant
Présentation Cmde Couple
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
18

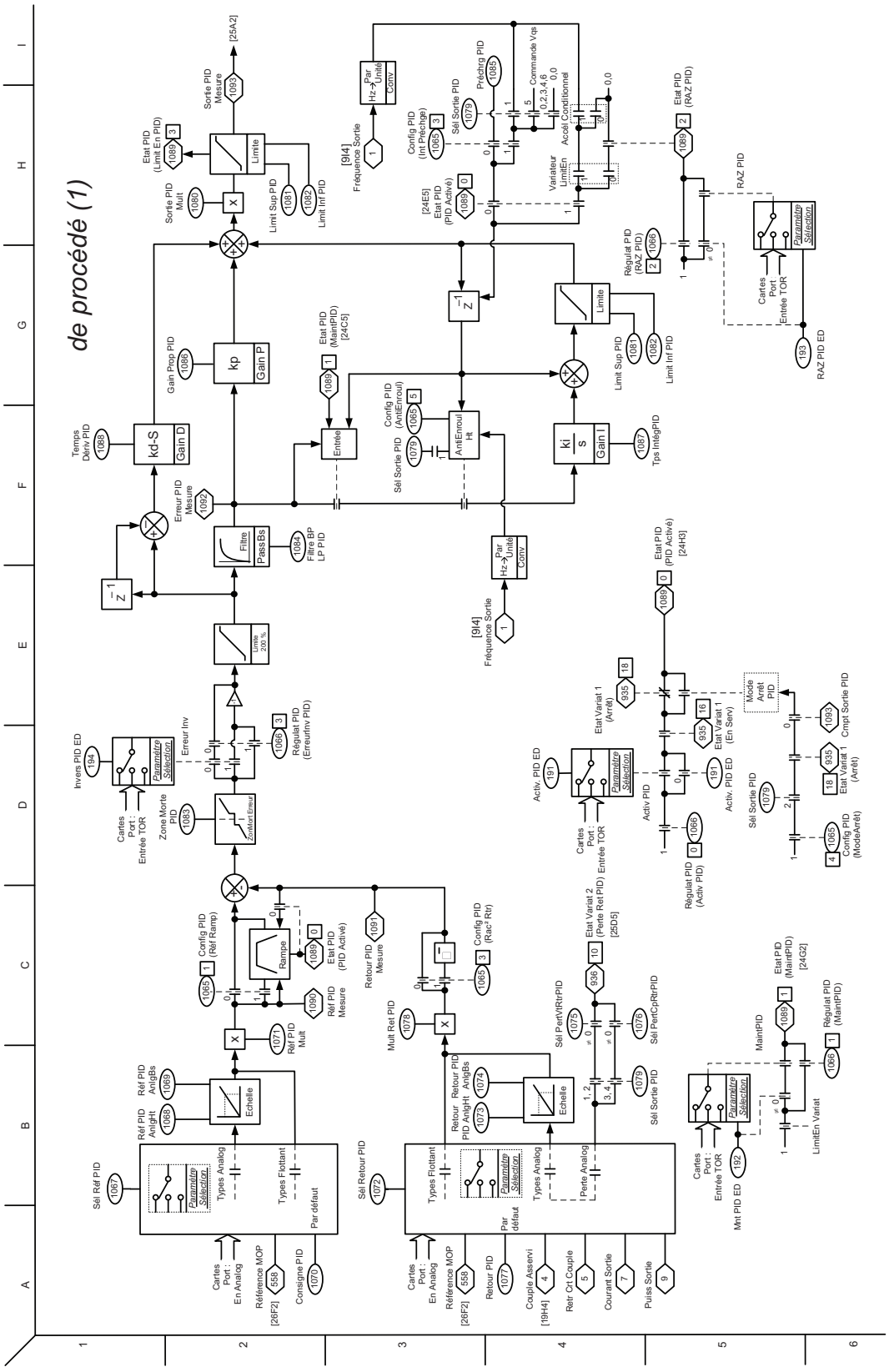

Commande de couple – Echelle et compensation de la référence
* Remarque : Mise à l'échelle Analog Ht, Bs utilise uniquement lorsque Entrée Analogique est sélectionné
Sél Réf Cple B
680
Par défaut
Paramètre Sélection
(Désactivé)
(Consigne)
(En Analog 1)
(En Analog 2)
0,0
Cnsg Réf Cple B
681
De Carte Option E/SDist
De Carte Option E/SDist
Réf CpleB AnlgHt
Réf CpleB AnlgBs
682
683
Sél Réf Cple A
675
Par défaut
Paramètre Sélection
(Désactivé)
(Consigne)
(En Analog 1)
(En Analog 2)
0,0
Cnsg Réf Cple A
676
De Carte Option E/SDist
De Carte Option E/SDist
Réf CpleA AnlgHt
Réf CpleA AnlgBs
677
678
Par défaut 0
1
Bit
Source
Cnsg Couple EDA
195
Paramètre Sélection
Mult Réf Cple A
679
Mult Réf Cple B
684
X
X
Sél Sortie PID
1079
3 = Excédent Cple
4 = SeuilCouple
Cmpt Sortie PID
(Seuil Couple PID)
[25E5]
1093
3, 4
Autre
0
Autre
3
0
Autre
3
0
+
Couple Commandé
4
Vers Ctrl Cple, Ctrl Procédé [20B4], [24A4]
Réf Cple
19
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

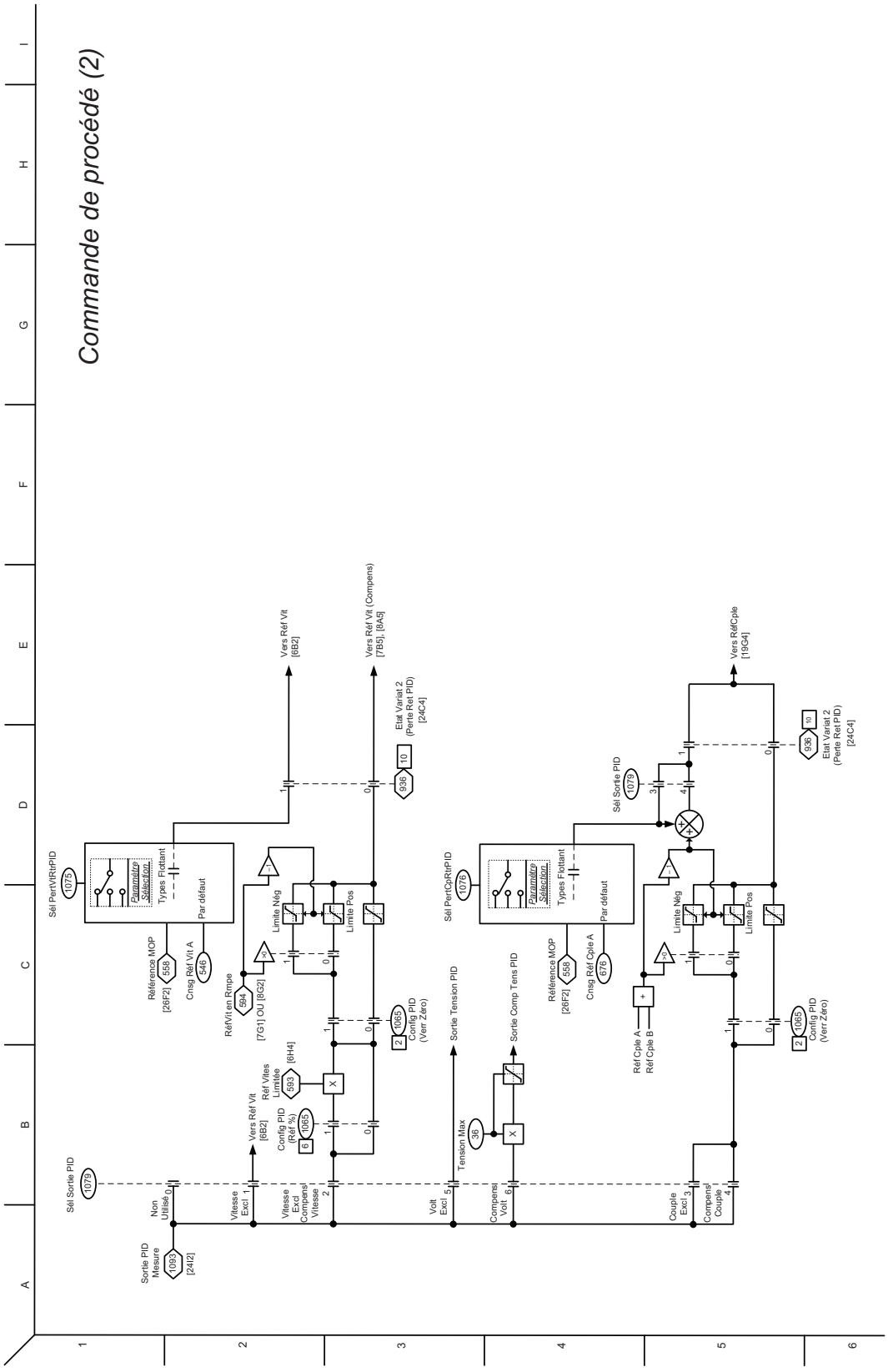

Commande de couple – Couple
Vers Ctrl Cple Courant [21B2], [22D2], [23D2]
Réf Cple Filtré
689
Adpt CpleInertie [22B4]
708
Adaptation Inertie
Désactivé
Inertie Totale
Accélération Moteur Retour
76
BP Adapt Inertie
GainAdaptInertie
705
706
Réject
Fréq FltrReject
Attén FltrReject
687
688
Observateur/ Estimateur Charge
Estimat Charge
707
[23C5]
Observateur Charge
704
ModObsAdaptInChg
BP Observ Charge
711
Réf Cple Sélectionnée
685
[10D5]
Couple Etape
686
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT*
Cmde Min/Max (Vit Forcée)
Etat Cmde Logique (Vit Forcée)
Etat Variat 1
935
Mode Couple
ModePosition
Mode Vites
Sélection Logique
PsCple VitActv Mode
313
[6D2], [10D5], [11D2], [11I1], [12H5], [16H2]
Couple Zéro
Rég Vites
Rég Cple
SLAT Min.
SLAT Max.
Min.
Max.
Tot
ErrProfil
Psn PaP
Psn Came
Psn PLL
Psn Direct
Cnsg Err CVLA
314
Tps Pause CVLA
315
Cnfg Option Mtr
(AntiCpleNeg)
(AntiModeCple)
(JOGModeCple)
40
Sor Comp Inertie
699
Sor Rég Vit
680
Couple Asservi
4
De Réf Vit [7C4]
De Rég Vit [10I3]
De Réf Cple [19H4]
ABCD Sélection
Mode PsnCplVit A
Mode PsnCplVit B
Mode PsnCplVit C
Mode PsnCplVit D
Sél PsCpVi ED 1
Sél PsCpVi ED 0
309
310
311
312
182
181
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
20
Couple

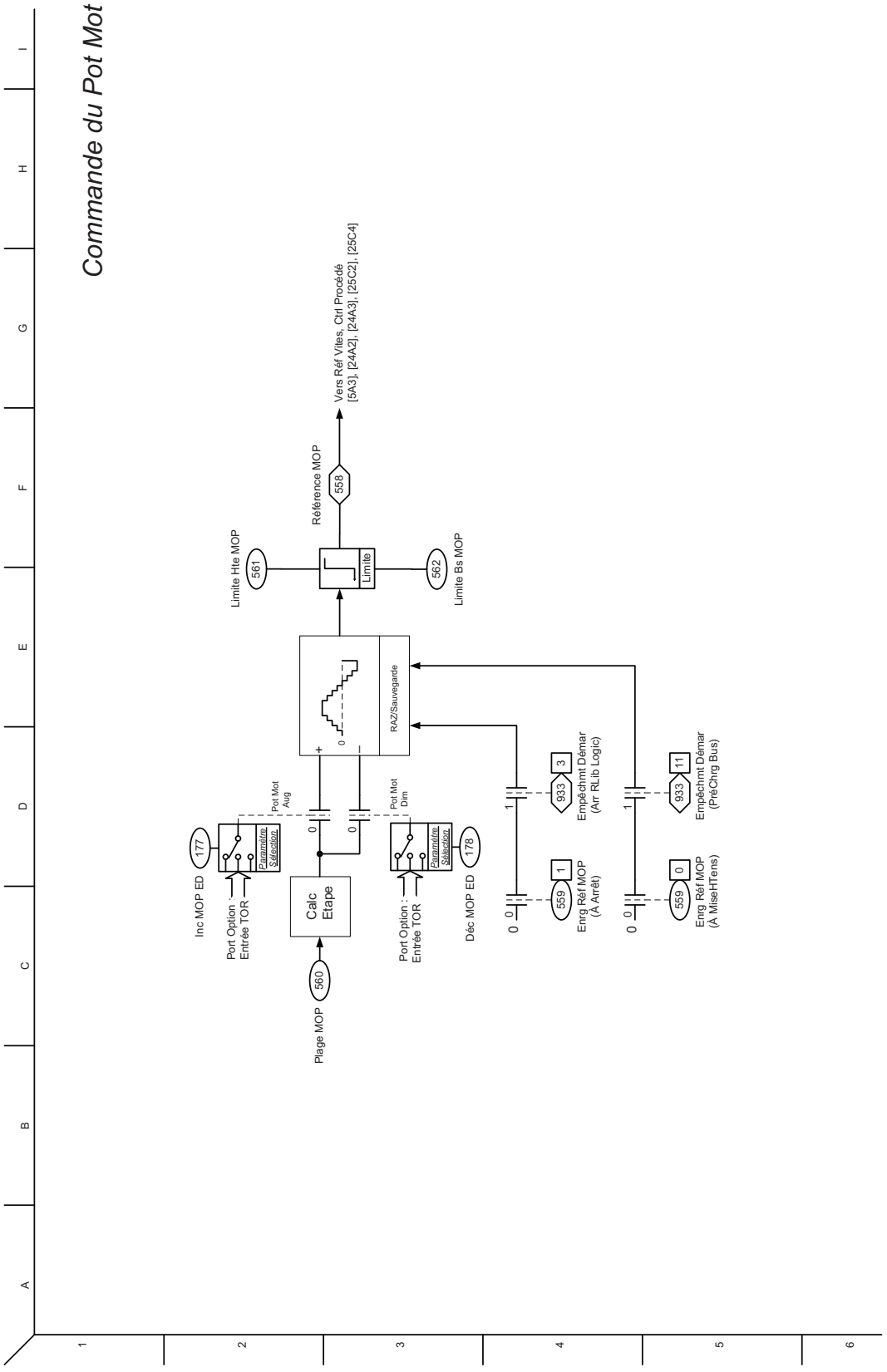

Commande de couple – Intensité
Flux Vectoriel
État en limite
945
Limit Cple+
Limit Cple–
LmtPuissMot
LmtPuisRégén
LimitCrtFV
LmtRégenTher
LmtTensFVBus
FuiteTensMot
21
22
23
24
25
26
27
28
Réf
REF
690
[6C6], [22E2], [23E2]
Limite Couple Pos Active
Limite Couple Nég Active
Limite
Te
Iq
Calc
Flux
1
Flux
-1
Max.
Min.
Puis
Te
Régulateur Bus
Limite
Limite Pos
Limite Neg
État en limite
945
LmtCrtCple+
LmtCrtCple–
17
18
Réf Courant Cple
Lim Fréq
425
Limit RégCourant
Cple Pk Iq Limite Courant
Limite Intensité Iq Active
Min.
Is,Id,
Iq
Calc
Rtr
Flux Vectoriel (3,6)
Iq,Id,
Is
Calc
Limite Cmt Mgr Thermique
424
[30D2]
Limit Crt Actif
VF ou SV (0–2,4,5,7,8)
ModeCmde Moteur
35
REF
689
De Ctrl Cple [20H2]
671
Limit Couple Nég (Limit Cple+)
Retr Vit Actif
131
De Retr [3F2]
426
Lmt Puiss Réact (LmtPuisRégén)
{LmtTensFVBus}
427
Limit Puiss Mot (LmtPuissMot)
670
Limit Couple Pos (Limit Cple–)
{FuiteTensMot}
Réf Tension/ Génération Limite
Protection Thermique Unité Alimentation
{LmtRégenTher}
Paramètre Sélection
{LimitCrtFV}
421
422
423
Sél Lmt Courant
Limite Crnt1
Limite Crnt2
Courant
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
21

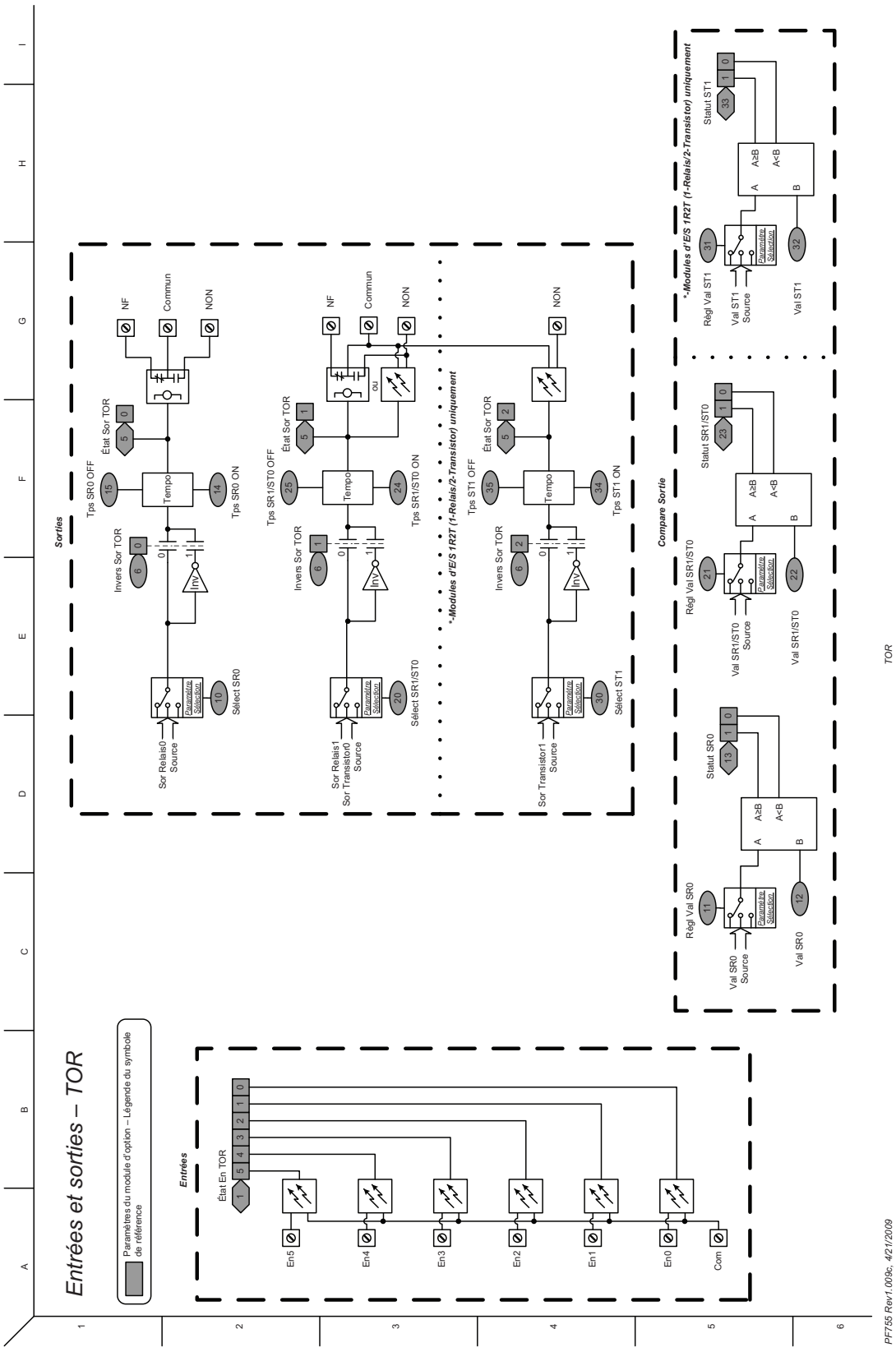

Commande de couple – Adaptation d'inertie
Etat Variat 2
(Logic Perte Rtr0)
936
[3E1]
Accél
Dérivé
Vitesse
Filtre FIR
Position
Retard ObsChge IA
709
Coteur Principal
Coteur Alternatif
Retour Accélération Moteur
De Retr
[3E3]
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Inertie Totale
Modèle Système
Réf Cple Limitée
690
[20E2]
Couple Limites
Limite
670
671
Limit Couple Pos
Limit Couple Nég
Réf Qple Filtrée
689
[20H2]
Type Sonde Vites
Autre
Sensorless
76
Inertie Totale
706
GainAdaptInertie
Passe-Bs
Filtre
705
BP Adapt Inertie
Adaptation Inertie
ModObsAdaptInChg
704
708
Adpt CpleInertie
[20H1]
Filtre Réjecteur Sortie
Adaptation Inertie
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
22

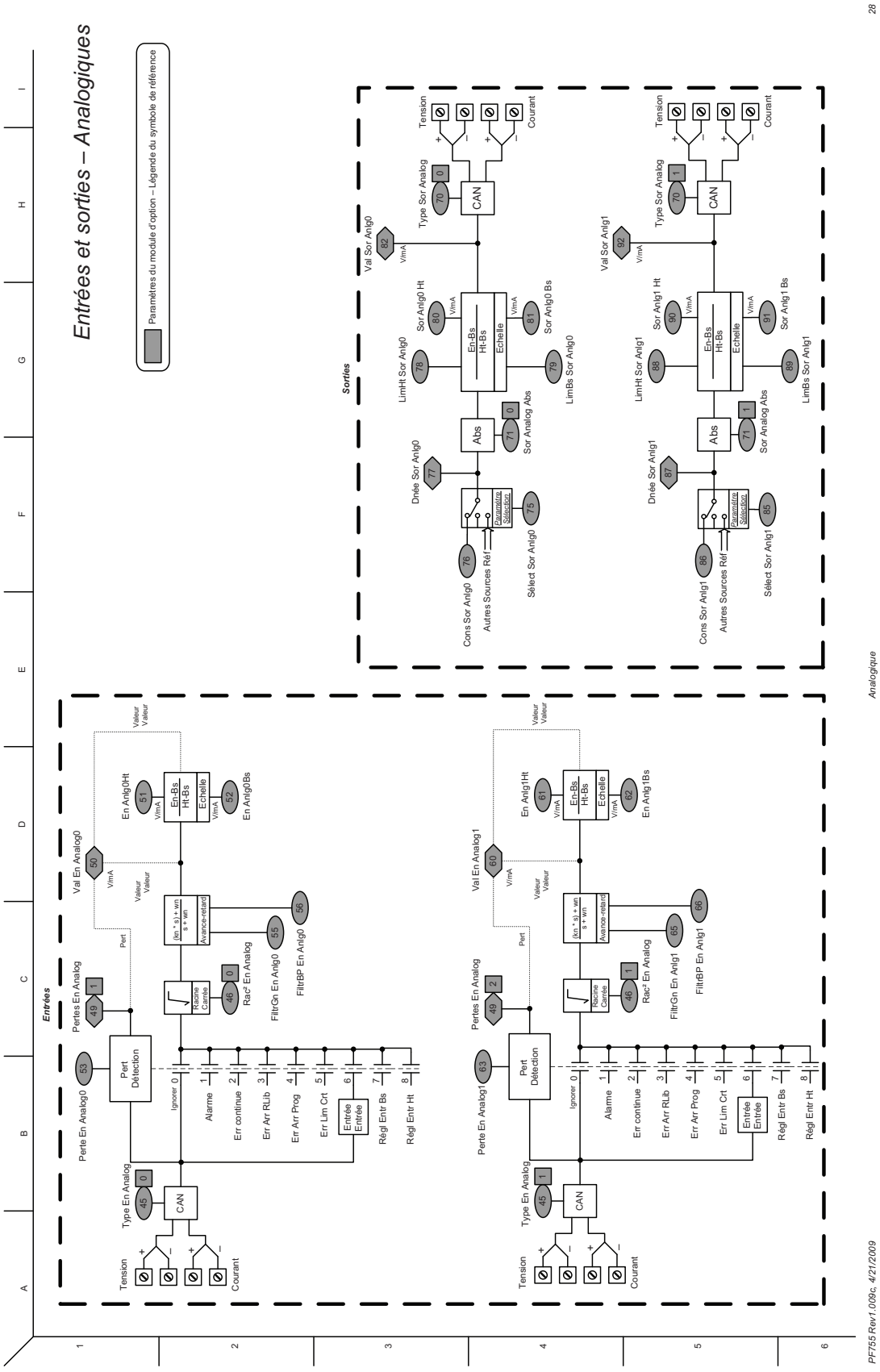

Commande de couple – Observation/estimation de charge
Etat Variat 2
(Logic Perte Rtr0)
936
5
[3E1]
0
1
d/dt
Accél
Dérivé
Vitesse
Filtre FIR
Position
Retard ObsChge IA
709
Codeur Principal
Codeur Auxiliaire
Retour Accélération Moteur
De Retr
[3E3]
76
Inertie Totale
X
1
Inertie Totale
Modèle Système
[20E2]
Réf Cple Limitée
690
Couple Limites
Limite
670
671
Limit Couple Pos
Limit Couple Nég
Réf Cple Filtrée
689
[20H2]
CONDITION INTERNE UNIQUEMENT
Type Sonde Vites
Autre
Sensorless
BP Observ Charge
711
Passe-Bs
Filtre
ModObsAdaptInChg
704
Observateur Charge
2
Autre
0
10 R/S
Estimat Charge
707
[20G3]
Sortie Filtre Réjecteur
Observateur/Estimateur Charge
Observateur/Estimateur Charge Cple
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
23

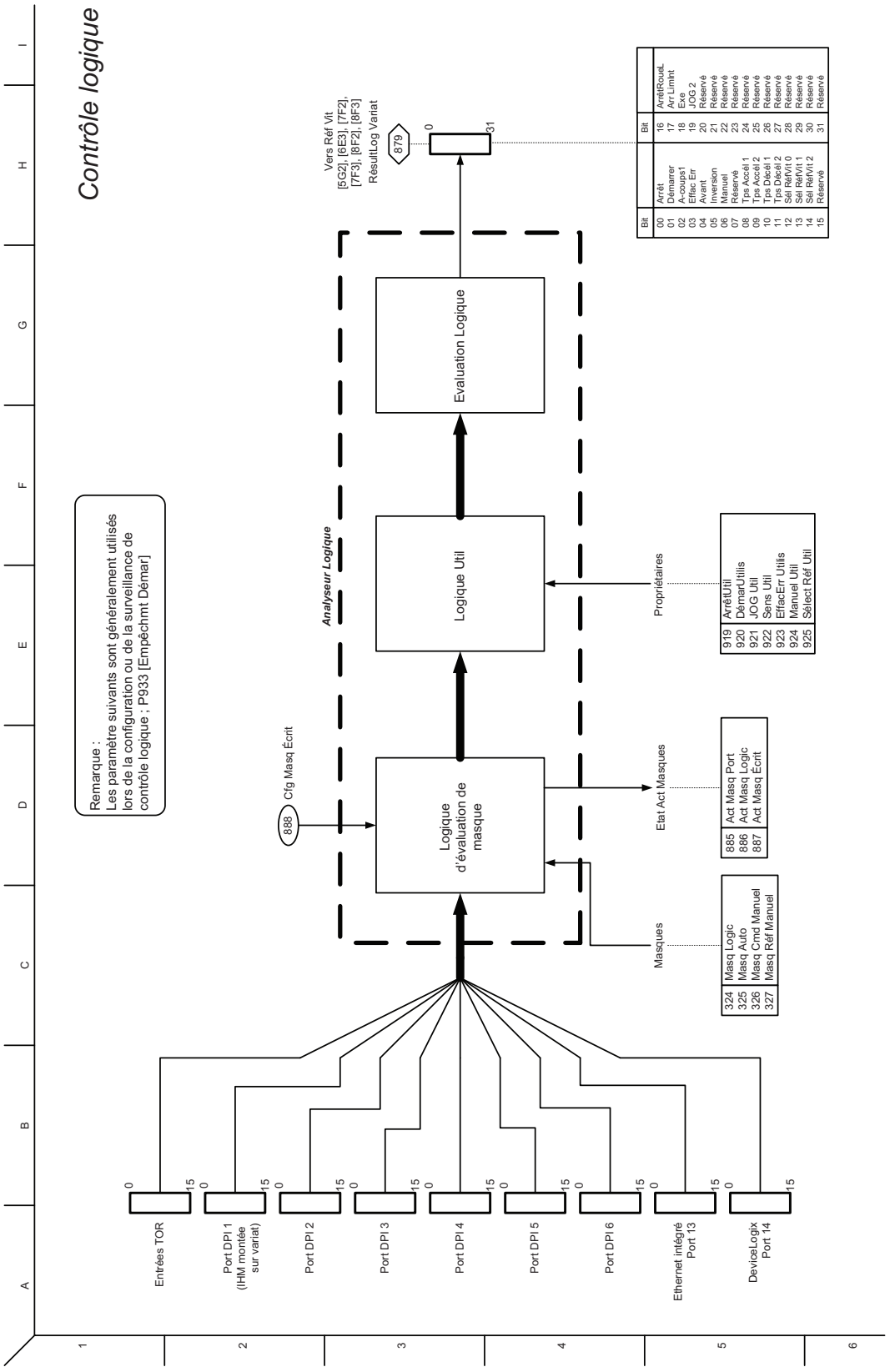

de procédé (1)
Sortie PID Mesure
[25A2]
Etat PID (Limit En PID)
Sortie PID Mult
Limit Sup PID
Limit Inf PID
Par Hz→Unité Conv
[9I4] Fréquence Sortie
Config PID (Int Préchge)
Sél Sortie PID
Préchrg PID
Commande Vgs
Accél Conditionné
Variateur LimitEn
[24E5] Etat PID (PID Activé)
Etat PID (RAZ PID)
Régulat PID (RAZ PID)
RAZ PID
Cartes Port : Entrée TOR
RAZ PID ED
Gain Prop PID
Etat PID (MaintPID) [24C5]
Config PID (AntiEmroul)
AntiEmroul Ht
Entrée
Temps Dériv PID
Gain D
Gain P
Gain I
Tps IntégPID
Erreur PID Mesure
Filtre BP LP PID
Filtre
PassBs
Limite 200 %
Invers PID ED
Erreur Inv
Régulat PID (ErreurInv PID)
Zone Morte PID
ZonMort Erreur
Config PID (Réf Ramp)
Rampe
Etat PID (PID Activé)
Réf PID Mesure
Retour PID Mesure
Réf PID Mult
Mult Ret PID
Config PID (Racr Rtr)
Réf PID AntiBs
Réf PID AntiHt
Echelle
Retour PID AntiBs
Retour PID AntiHt
Sél Réf PID
Sél Retour PID
Types Analog
Types Flottant
Par défaut
Cartes Port : En Analog
Référence MOP [26F2]
Consigne PID
Retour PID
Couple Asservi [19H4]
Retr Crt Couple
Courant Sortie
Puiss Sortie
Etat Variat 2 (Perte Ret PID) [25D5]
Sél PertVRtrPID
Sél PertCpRtrPID
Perte Analog
Etat PID (PID Activé) [24H3]
Etat Variat 1 (Arrêt)
Etat Variat 1 (En Serv)
Activ. PID ED
Activ PID
Régulat PID (Activ PID)
Mode Arrêt PID
Cmpt Sortie PID
Config PID (ModeArrêt)
Etat PID (MaintPID) [24G2]
MaintPID
Régulat PID (MaintPID)
LimitEn Variat
Mnt PID ED
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Ctrl Procédé (1)
24

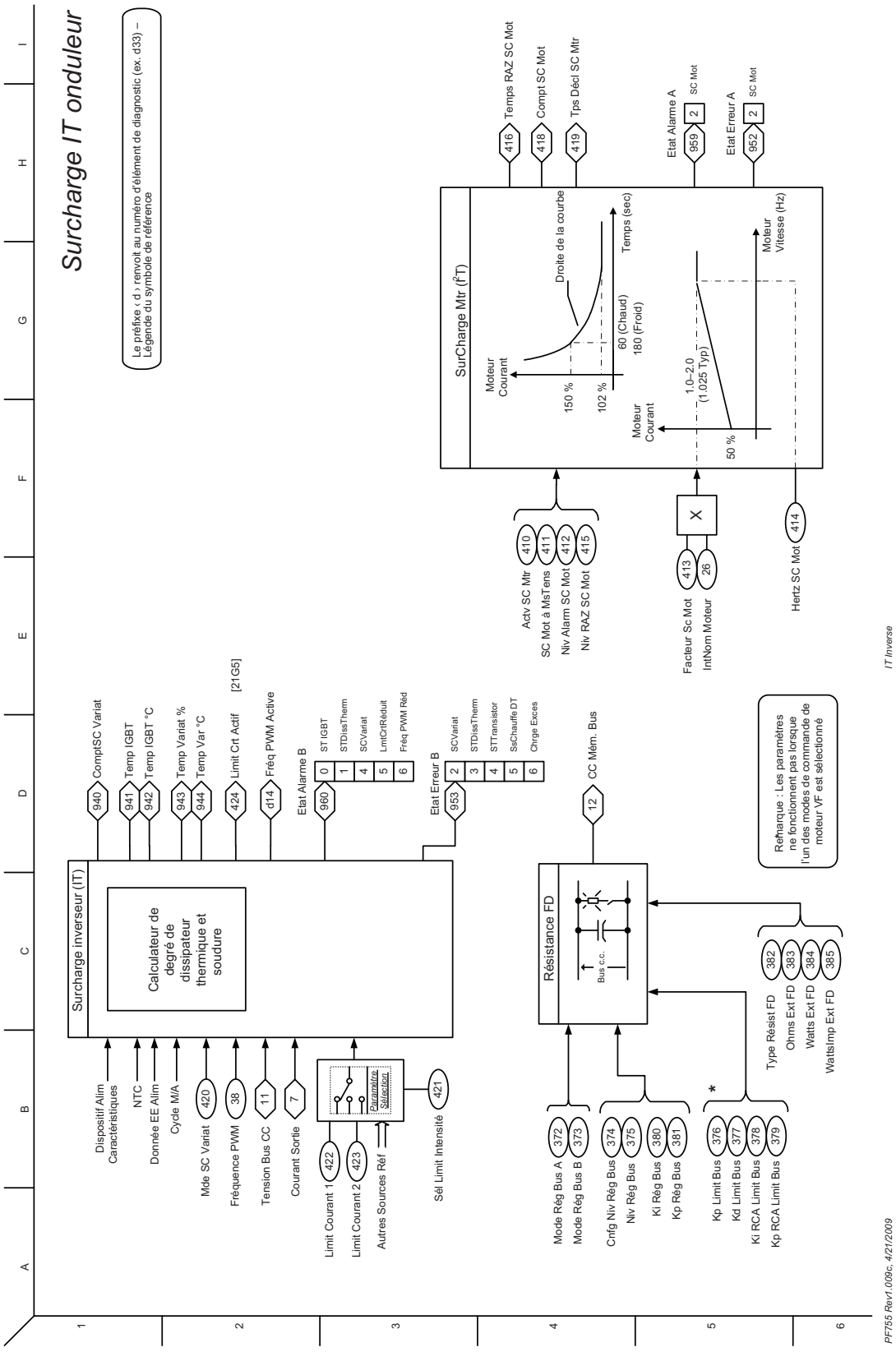

Commande de procédé (2)
Sél PertVRtrPID
1075
Paramètre
Sélection
Types Flottant
Par défaut
Référence MOP
[26F2]
558
Cmsg Réf Vit A
546
Vers Réf Vit
[6B2]
Vers Réf Vit (Compens)
[7B5], [8A5]
Etat Variat 2
(Perte Ret PID)
[24C4]
936
10
Limite Nég
Limite Pos
RéfVit en Rmpe
594
[7G1] OU [8G2]
Config PID
(Verr Zéro)
1065
Réf Vites
Limitée
[6H4]
593
Config PID
(Réf %)
Sél Sortie PID
1078
Non
Utilisé
Sortie PID
Mesure
1053
[24I2]
Vitesse
Excl
Vitesse
Excd
Compens
Vitesse
Sortie Tension PID
Tension Max
38
Volt
Excl
Sortie Comp Tens PID
Compens
Volt
Sél PertCpRtrPID
1076
Réf Cple A
676
Réf Cple B
Vers RéfCple
[19G4]
Couple
Excl
Compens
Couple
Ctrl Procédé (2)
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
25

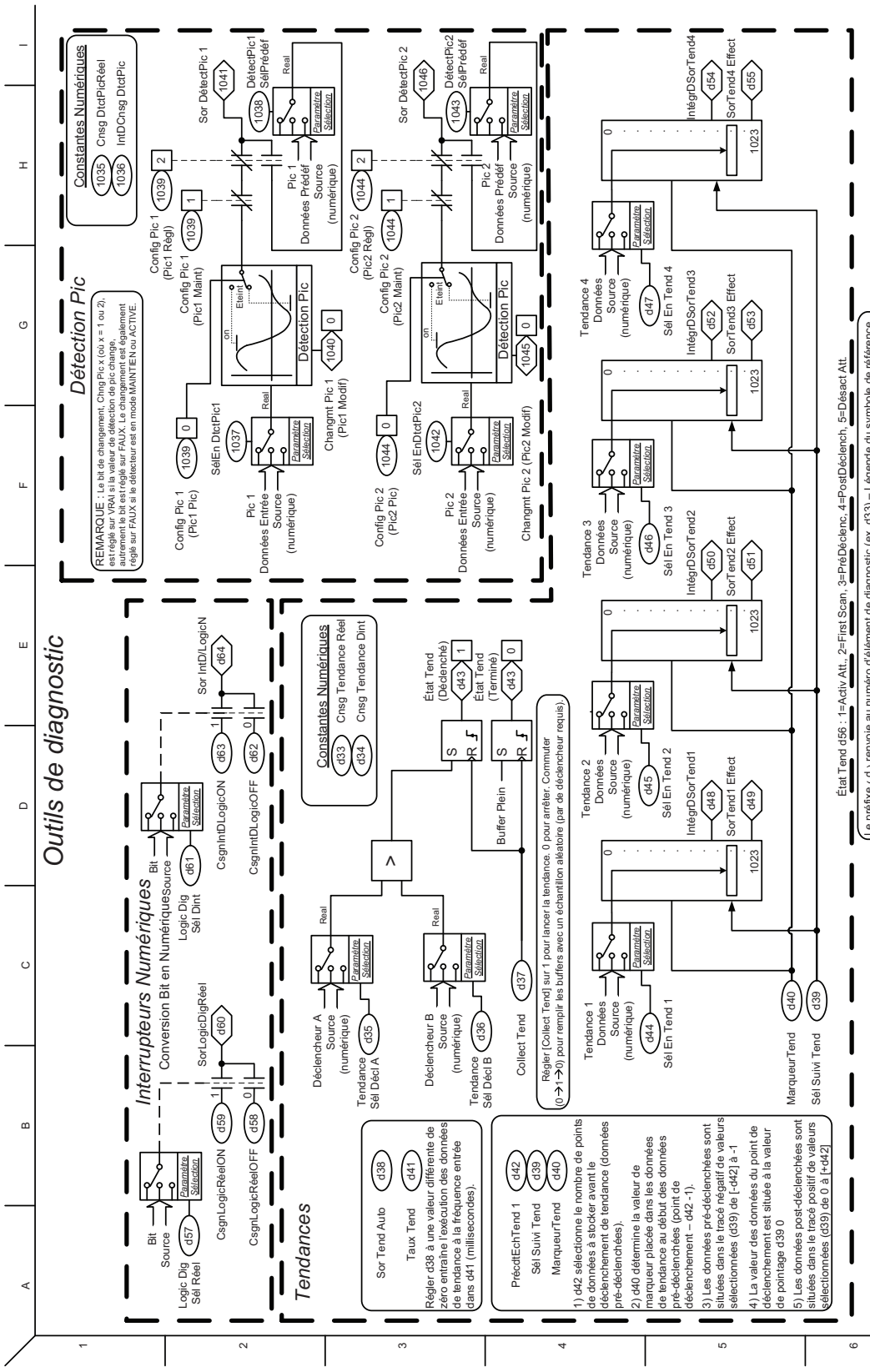

Commande du Pot Mot
Vers Réf Vites, Ctrl Procédé [5A3], [24A2], [24A3], [25C2], [25C4]
Référence MOP
558
Limite Hte MOP
561
Limite
Limite Bs MOP
562
RAZ/Sauvegarde
Pot Mot Aug
Pot Mot Dim
Inc MOP ED
177
Port Option : Entrée TOR
Paramètre Sélecteur
Calc Etape
Plage MOP
560
Port Option : Entrée TOR
Déc MOP ED
178
933
3
Empêchmt Démar (Arr RLib Logic)
559
1
Enrg Réf MOP (A Arrêt)
933
11
Empêchmt Démar (PréChrg Bus)
559
0
Enrg Réf MOP (A MiseHTens)
PF755 Rev1 009c. 4/21/2009
Pot Mot
26


Entrées et sorties – TOR
Paramètres du module d'option – Légende du symbole de référence
Entrées
État En TOR
En5
En4
En3
En2
En1
En0
Com
Sorties
État Sor TOR
Tps SR0 OFF
Tempo
Tps SR0 ON
NF
Commun
NON
Invers Sor TOR
Sélect SR0
Sor Relais0 Source
Tps SR1/ST0 OFF
Tps SR1/ST0 ON
Sélect SR1/ST0
Sor Relais1 Sor Transistor0 Source
ou
*-Modules d'E/S 1R2T (1-Relais/2-Transistor) uniquement
Tps ST1 OFF
Tps ST1 ON
Sélect ST1
Sor Transistor1 Source
Compare Sortie
Statut SR0
Régl Val SR0
Val SR0 Source
Val SR0
Statut SR1/ST0
Régl Val SR1/ST0
Val SR1/ST0 Source
Val SR1/ST0
Statut ST1
Régl Val ST1
Val ST1 Source
Val ST1
A≥B
A<B
Paramètre Sélecteur
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
TOR
27


Entrées et sorties – Analogiques
Paramètres du module d'option – Légende du symbole de référence
Entrées
Sorties
Tension
Courant
Type En Analog
Type Sor Analog
CAN
Pertes En Analog
Perte En Analog0
Perte En Analog1
Pert Détection
Ignorer
Alarme
Err continue
Err Arr RLib
Err Arr Prog
Err Lim Crt
Entrée
Régl Entr Bs
Régl Entr Ht
Val En Analog0
Val En Analog1
En Anlg0Ht
En Anlg0Bs
En Anlg1Ht
En Anlg1Bs
En-Bs Ht-Bs
Echelle
Racine Carrée
Avance-retard
Rac² En Analog
FiltrGn En Anlg0
FiltrBP En Anlg0
FiltrGn En Anlg1
FiltrBP En Anlg1
Val Sor Anlg0
Val Sor Anlg1
Sor Anlg0 Ht
Sor Anlg0 Bs
Sor Anlg1 Ht
Sor Anlg1 Bs
LimHt Sor Anlg0
LimBs Sor Anlg0
LimHt Sor Anlg1
LimBs Sor Anlg1
Abs
Sor Analog Abs
Dnée Sor Anlg0
Dnée Sor Anlg1
Paramètre Sélecteur
Cons Sor Anlg0
Autres Sources Réf
Sélect Sor Anlg0
Cons Sor Anlg1
Sélect Sor Anlg1
V/mA
Valeur
Pert
PF755 Rev1.009c 4/21/2009
28
Analogique


Contrôle logique
Remarque :
Les paramètre suivants sont généralement utilisés lors de la configuration ou de la surveillance de contrôle logique : P933 [Empêchmt Démar]
Analyseur Logique
Logique d'évaluation de masque
Logique Util
Evaluation Logique
888 Cfg Masq Écrit
Etat Act Masques
Propriétaires
Masques
Vers Réf Vit [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3] RésultLog Variat
879
Entrées TOR
Port DPI 1 (IHM montée sur variat)
Port DPI 2
Port DPI 3
Port DPI 4
Port DPI 5
Port DPI 6
Ethernet intégré Port 13
DeviceLogix Port 14
324 Masq Logic
325 Masq Auto
326 Masq Cmd Manuel
327 Masq Réf Manuel
885 Act Masq Port
886 Act Masq Logic
887 Act Masq Écrit
919 ArrêtUtil
920 DémarUtilis
921 JOG Util
922 Sens Util
923 EffacErr Utilis
924 Manuel Util
925 Sélect Réf Util
Bit
00 Arrêt
01 Démarrer
02 A-coups1
03 Effac Err
04 Avant
05 Inversion
06 Manuel
07 Réservé
08 Tps Accél 1
09 Tps Accél 2
10 Tps Décél 1
11 Tps Décél 2
12 Sél RéfVit 0
13 Sél RéfVit 1
14 Sél RéfVit 2
15 Réservé
Bit
16 ArrêtRouaL
17 Arr Limint
18 Exe
19 JOG 2
20 Réservé
21 Réservé
22 Réservé
23 Réservé
24 Réservé
25 Réservé
26 Réservé
27 Réservé
28 Réservé
29 Réservé
30 Réservé
31 Réservé
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Logique
29


Surcharge IT onduleur
Le préfixe « d » renvoit au numéro d'élément de diagnostic (ex. d33) – Légende du symbole de référence
Surcharge inverseur (IT)
Calculateur de degré de dissipateur thermique et soudure
Dispositif Alim Caractéristiques
NTC
Donnée EE Alim
Cycle M/A
Mde SC Variat
Fréquence PWM
Tension Bus CC
Courant Sortie
Limit Courant 1
Limit Courant 2
Autres Sources Réf
Paramètre Sélection
Sél Limit Intensité
940 ComptSC Variat
941 Temp IGBT
942 Temp IGBT °C
943 Temp Variat %
944 Temp Var °C
424 Limit Crt Actif [21G5]
d14 Fréq PWM Active
Etat Alarme B
960
0 ST IGBT
1 STDissTherm
4 SCVariat
5 LmtCrtRéduit
6 Fréq PWM Réd
Etat Erreur B
953
2 SCVariat
3 STDissTherm
4 STTransistor
5 SsChauffe DT
6 Chrge Exces
12 CC Mém. Bus
Résistance FD
Bus c.c.
Mode Rég Bus A
Mode Rég Bus B
Cnfg Niv Rég Bus
Niv Rég Bus
Ki Rég Bus
Kp Rég Bus
Kp Limit Bus
Kd Limit Bus
Ki RCA Limit Bus
Kp RCA Limit Bus
Type Résist FD
Ohms Ext FD
Watts Ext FD
WattsImp Ext FD
Remarque : Les paramètres ne fonctionnent pas lorsque l'un des modes de commande de moteur VF est sélectionné
SurCharge Mtr (I²T)
Moteur Courant
Droite de la courbe
Temps (sec)
60 (Chaud)
180 (Froid)
150 %
102 %
1.0–2.0 (1.025 Typ)
50 %
Moteur Vitesse (Hz)
Actv SC Mtr
SC Mot à MsTens
Niv Alarm SC Mot
Niv RAZ SC Mot
Facteur Sc Mot
IntNom Moteur
Hertz SC Mot
Temps RAZ SC Mot
Compt SC Mot
Tps Décl SC Mtr
Etat Alarme A
Etat Erreur A
SC Mot
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
IT Inverse
30

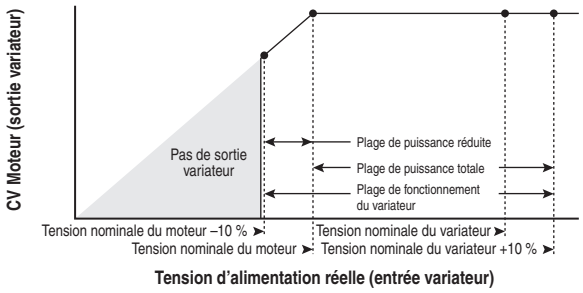

Outils de diagnostic
Interrupteurs Numériques
Conversion Bit en Numérique
Détection Pic
Tendances
Constantes Numériques
Cnsg DtctPicRéel
IntDCnsg DtctPic
Cnsg Tendance Reel
Cnsg Tendance Dint
Sor Tend Auto
Taux Tend
Régler d38 à une valeur différente de zéro entraîne l'exécution des données de tendance à la fréquence entrée dans d41 (millisecondes).
PréctdEchTend 1
Sél Suivi Tend
MarqueurTend
1) d42 sélectionne le nombre de points de données à stocker avant le déclenchement de tendance (données pré-déclenchées).
2) d40 détermine la valeur de marqueur placée dans les données de tendance au début des données pré-déclenchées (point de déclenchement – d42 - 1).
3) Les données pré-déclenchées sont situées dans le tracé négatif de valeurs sélectionnées (d39) de [-d42] à -1
4) La valeur des données du point de déclenchement est située à la valeur de pointage d39 0
5) Les données post-déclenchées sont situées dans le tracé positif de valeurs sélectionnées (d39) de 0 à [+d42]
Régler [Collect Tend] sur 1 pour lancer la tendance, 0 pour arrêter. Commuter (0→1→0) pour remplir les buffers avec un échantillon aléatoire (par de déclencheur requis).
État Tend d56 : 1=Activ Att., 2=First Scan, 3=PréDéclenc, 4=PostDéclench, 5=Désact Att.
Le préfixe ‹ d › renvoie au numéro d'élément de diagnostic (ex. d33) – Légende du symbole de référence
REMARQUE : Le bit de changement, Chng Pic x (où x = 1 ou 2), est réglé sur VRAI si la valeur de détection de pic change, autrement le bit est réglé sur FAUX. Le changement est également réglé sur FAUX si le détecteur est en mode MAINTIEN ou ACTIVÉ.
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Diag
31

Profil d'application

Tolérances de tension

Valeur nominale du variateur	Tension nominale de la ligne	Tension nominale du moteur	Plage de pleine puissance du variateur	Plage de fonctionnement du variateur
380 à 400	380	380	380 à 528	342 à 528
	400	400	400 à 528	
	480	460	460 à 528	

Plage de pleine puissance du variateur =	Depuis tension nominale du moteur jusqu'à tension nominale du variateur +10 %. L'intensité nominale est disponible sur toute la plage de pleine puissance du variateur.
Plage de fonctionnement du variateur =	Depuis tension nominale du moteur la plus faible –10 % jusqu'à tension nominale du variateur +10 %. La sortie variateur est réduite de façon linéaire lorsque la tension d'alimentation réelle est inférieure à la tension nominale du moteur.

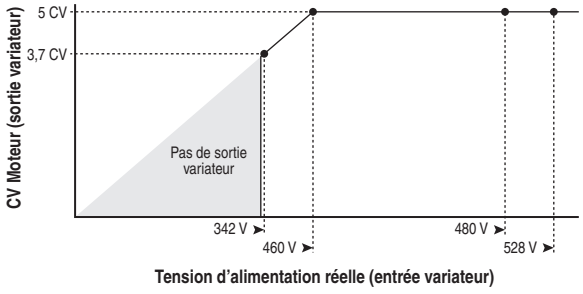


Exemple :

Calcul de la puissance maximale du moteur 5 CV, 460 V connecté à un variateur 480 V alimenté avec une tension de ligne réelle de 342 V.

- Tension de ligne réelle/Tension nominale du moteur = 74,3 %
- 74,3 % × 5 CV = 3,7 CV
- 74,3 % × 60 Hz = 44,6 Hz

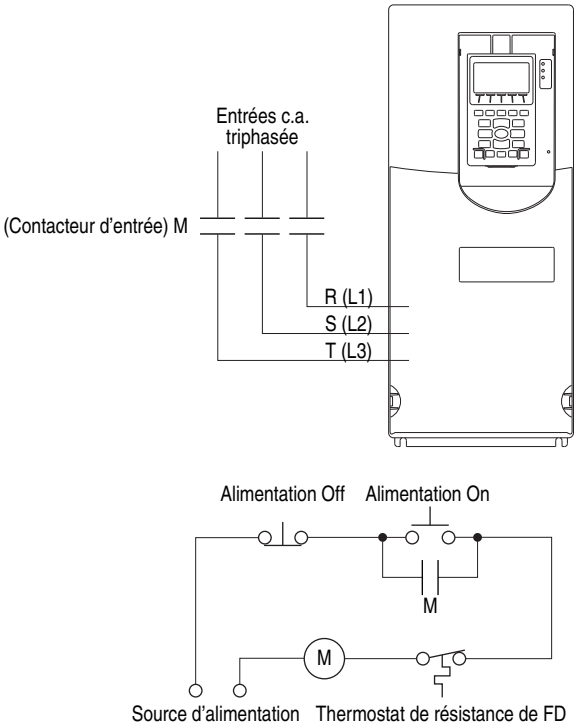
Avec une tension d'alimentation réelle de 342 V, la puissance maximale que le moteur 5 CV, 460 V peut produire est 3,7 CV à 44,6 Hz.



Résistance de freinage externe

ATTENTION : le variateur n'offre pas de protection pour les résistances de freinage montées en externe. Il existe un risque d'incendie si les résistances de freinage externes ne sont pas protégées. Les résistances externes doivent être auto-protégées contre la surchauffe ou alors un circuit équivalent à celui illustré ci-dessous doit être fourni.

Figure C.1 Circuit pour résistance de freinage externe



Levage/Mesure de couple

La fonction TorqProve™ des variateurs PowerFlex Série 750 est prévu pour les applications dans lesquelles une coordination adaptée entre la commande moteur et un frein mécanique est nécessaire. Avant de déverrouiller un frein mécanique, le variateur vérifie la continuité des phases de sortie du moteur et que la commande moteur (mesure du couple) est correcte. Le variateur vérifie également que le frein mécanique contrôle la charge avant de déverrouiller la commande du variateur (mesure de freinage). Une fois que le variateur a activé le frein, le mouvement du moteur est surveillé afin de vérifier la capacité du frein à maintenir la charge.

ATTENTION : la perte de commande dans les applications de charge suspendue peut provoquer des blessures et/ou des dégâts matériels. Les charges doivent toujours être contrôlées par le variateur ou par un frein mécanique. Les paramètres 1100 à 1113 sont prévus pour les applications de levage/mesure de couple. L'ingénieur et/ou l'utilisateur doit configurer les paramètres du variateur, tester toute fonction de levage et se conformer aux critères de sécurité conformément aux codes et aux normes en vigueur.

TorqProve peut être exécuté avec ou sans codeur. Lisez la remarque « Attention » de la page C-4 avant d'utiliser TorqProve sans codeur.

Les fonctions TorqProve avec codeur incluent :

- la mesure du couple (notamment la mesure de la montée du flux et du dernier couple) ;
- la mesure du freinage ;
- le glissement du frein (la fonction descend lentement la charge si le frein glisse ou est défaillant) ;
- la capacité de maintien (capacité à maintenir le couple nominal à une vitesse nulle) ;
- le micro positionnement ;
- l'arrêt rapide ;
- les défauts de déviation de vitesse, de perte de phase de sortie et de perte du codeur.

Les fonctions TorqProve sans codeur incluent :

- la mesure du couple (notamment la mesure de la montée du flux et du dernier couple) ;
- le micro positionnement ;
- ArrêtRapd ;
- les défauts de déviation de vitesse et de perte de phase de sortie ;

Important : la détection du glissement de frein et la capacité de maintien (capacité à maintenir la charge à une vitesse nulle) ne sont pas disponibles avec TorqProve sans codeur.

ATTENTION : l'utilisateur doit lire les remarques suivantes avant d'utiliser la fonction TorqProve sans codeur.

L'utilisation de la fonction TorqProve sans codeur doit être limitée aux applications de levage dans lesquelles les blessures corporelles ne sont pas une considération à prendre en compte. Les codeurs offrent une protection supplémentaire et doivent être utilisés lorsque la sécurité des personnes est à prendre en considération. La fonction TorqProve sans codeur ne peut pas maintenir une charge à une vitesse nulle sans la présence d'un frein mécanique et n'offre aucune protection supplémentaire si le frein glisse ou est défaillant. La perte de commande dans les applications de charge suspendue peut provoquer des blessures et/ou des dégâts matériels.

L'ingénieur et/ou l'utilisateur doit configurer les paramètres du variateur, tester toute fonction de levage et se conformer aux critères de sécurité conformément aux codes et aux normes en vigueur. Si la fonction TorqProve sans codeur doit être utilisée, l'utilisateur doit certifier la sécurité de l'application. Pour s'assurer que l'utilisateur final a lu cette remarque « Attention » et a correctement certifié son application sans codeur, le bit 3 («MesCplSsCapt ») du paramètre 40 [Cnfg Options Mot] doit être modifié et réglé sur « 1 ». Ceci élimine l'alarme 28, « Cnfg Arm TP » et permet au bit 1 du paramètre 1100 d'être modifié et réglé sur « 1 », ce qui active la fonction TorqProve sans codeur.

Réglage du moteur pour les applications TorqueProve

Il est possible d'utiliser le sous-programme de démarrage (Voir page 2-3) pour régler le moteur. Cependant, il est recommandé de déconnecter le moteur de l'équipement élévateur/grue pendant l'exécution du sous-programme.

ATTENTION : pour éviter les blessures et/ou les dégâts matériels provoqués par le déverrouillage inattendu du frein, vérifiez la sortie TOR utilisée pour les connexions du frein et/ou la programmation. Le variateur PowerFlex Série 750 **ne commande pas le frein mécanique avant que la fonction TorqProve ne soit activée**. Si le frein est connecté à une sortie TOR, il pourrait se trouver déverrouillé. Si nécessaire, **déconnectez la sortie TOR jusqu'à ce que le câblage/la programmation puissent être terminés et vérifiés**.

Présentation du module d'interface opérateur (IHM)

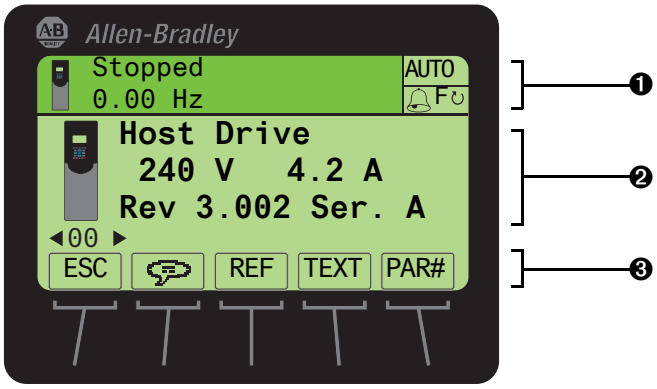
Des informations complètes sur la façon d'utiliser le module IHM (références 20-HIM-A6 et 20-HIM-C6S) pour configurer et surveiller votre variateur sont fournies dans la publication 20HIM-UM001, « Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual ».

Eléments d'affichage LCD

L'écran de l'IHM est divisé en trois zones :

❶ Barre d'état
❷ Zone des données
❸ Etiquettes des touches programmables

Figure D.1 Zones d'affichage de l'IHM



Barre d'état

La barre d'état fournit des informations sur le fonctionnement du variateur hôte.

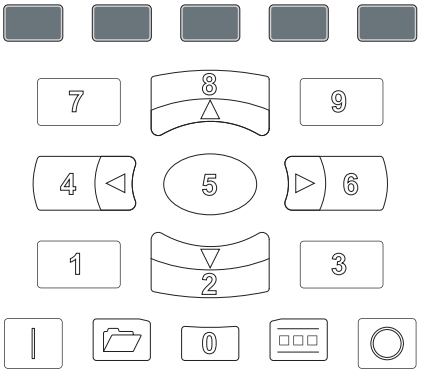
Figure D.2 Barre d'état à l'écran

Elément		Description
	Icône de l'hôte	Petite image du variateur hôte connecté.
Stopped	Texte d'état	Indique l'état de fonctionnement actuel du variateur hôte.Ce texte clignote lorsqu'un défaut est présent.
0.00 Hz	Retour	Indique le type de retour de sortie du variateur (par exemple, Hz, RPM, A, etc.)
AUTO / MAN	Indication du mode	Indique le mode Automatique ou Manuel de l'IHM.
	Indication d'alarme	L'icône de la cloche indique qu'une alarme est présente.
F↻ R↺	Indication de la rotation	Indique le sens de fonctionnement du variateur hôte.

Touches programmables

Jusqu'à cinq *touches programmables* dynamiques (en gris dans la Figure D.3) sont disponibles. Une *touche programmable* change de fonction/de nom selon l'écran affiché par l'IHM ou le mode de saisie des données. Lorsqu'une *touche programmable* est active, sa fonction actuelle est indiquée sur l'affichage LCD dans l'étiquette de la touche programmable correspondante (zone 3 dans la Figure D.1).

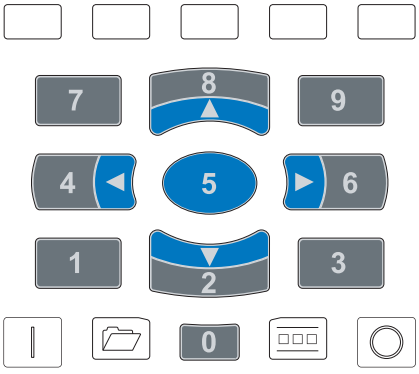
Figure D.3 Touches programmables



Touches de navigation et numériques

Les cinq touches multifonction de couleur bleue illustrée à la Figure D.4 sont utilisées pour faire défiler les menus et les écrans, pour effectuer les fonctions affichées dans la zone des données (zone 2 dans la Figure D.1) ou pour saisir des valeurs numériques. Les cinq touches numériques grises (0, 1, 3, 7 et 9) sont utilisées pour saisir leurs valeurs numériques respectives.

Figure D.4 Touches de navigation et numériques

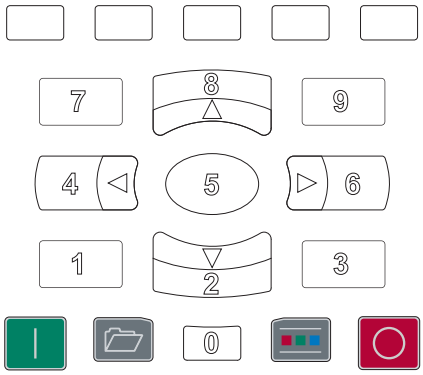


Touche	Nom	Description
	2/Flèche bas	• Saisie de la valeur numérique « 2 ». • Fait défiler vers le bas pour sélectionner un élément.
	4/Flèche gauche	• Saisie de la valeur numérique « 4 ». • Fait défiler vers la gauche pour sélectionner un élément.
	5/Entrée	• Saisie de la valeur numérique « 5 ». • Affiche le niveau suivant du menu sélectionné. • Entre de nouvelles valeurs. • Effectue les actions prévues.
	6/Flèche droite	• Saisie de la valeur numérique « 6 ». • Fait défiler vers la droite pour sélectionner un élément.
	8/Flèche haut	• Saisie de la valeur numérique « 8 ». • Fait défiler vers le haut pour sélectionner un élément.

Touches mono-fonction

Chacune des quatre touches mono-fonction illustrées à la Figure D.5 ne sert qu'à effectuer sa fonction dédiée.

Figure D.5 Touches mono-fonction



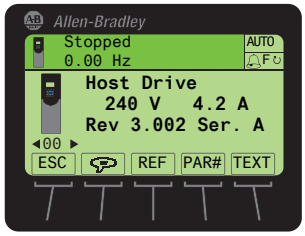
Touche	Nom	Description
	Démarrer	Démarre le variateur.
	Dossier	Accéder aux paramètres, diagnostics, fonctions mémoire, préférences et autres tâches comme la mise en service.
	Barre de commande	Accéder aux fonctions de commande telles que marche par à-coups, sens de rotation, auto/manuel et autres fonctions.
	Arrêt	Arrêter le variateur ou effacer un défaut. Cette touche est toujours active. Commandée par le paramètre 370 [ModeArrêt A].

Naviguer jusqu'au menu de mise en service à l'aide de l'IHM

1. Pour accéder au menu de mise en service après la première mise sous tension du variateur, mettez le variateur sous tension.

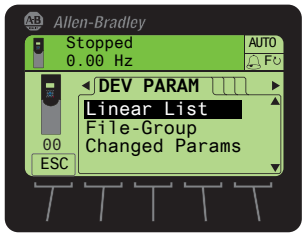
   Lors d'une mise sous tension ultérieure, l'écran d'état du port 00 (variateur hôte) s'affiche par défaut.

Figure D.6 Ecran d'état



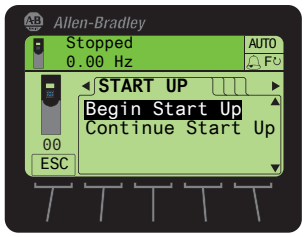
2. Appuyez sur la touche (Dossiers) pour accéder à l'écran des dossiers.

Figure D.7 Ecran des dossiers



3. Utilisez la touche 4 ou 6 pour atteindre l'écran du dossier START UP (mise en service).

Figure D.8 Ecran de mise en service



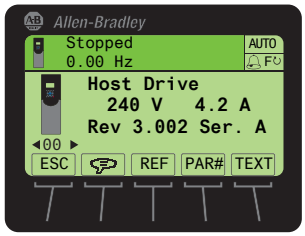
4. Utilisez la touche 2 ou 8 pour sélectionner l'une des options de mise en service.

Sélection d'un dispositif

1. Accédez à l'écran d'état.

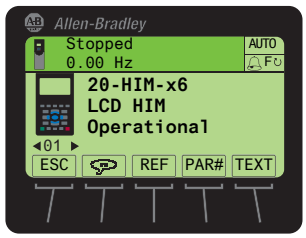
   Lorsque le variateur est mis sous tension, l'écran d'état du port 00 (variateur hôte) s'affiche par défaut.

Figure D.9 Ecran d'état affichant le port 00 (variateur hôte)



2. Utilisez la touche 4 ou 6 pour faire défiler jusqu'au port désiré.

Figure D.10 Ecran d'état affichant le port 01 (IHM installée dans le berceau)



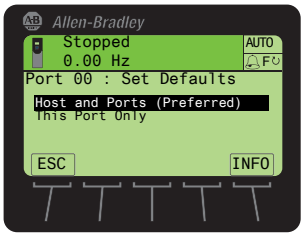
3. Appuyez sur la touche programmable PAR# ou la touche (Dossiers) pour accéder aux paramètres.

Restauration des réglages par défaut

Restauration des réglages par défaut des variateurs PowerFlex Série 750

1. Accédez à l'écran d'état (Figure D.6).
2. Utilisez la touche 4 ou 6 pour faire défiler la liste jusqu'au Port 00 du variateur hôte que vous voulez réinitialiser à ses valeurs par défaut.
3. Appuyez sur la touche pour afficher son dernier dossier visualisé.
4. Utilisez la touche 4 ou 6 pour faire défiler jusqu'au dossier MEMORY (mémoire).
5. Utilisez la touche 2 ou 8 pour sélectionner **Set Defaults** (restaurer les réglages par défaut).
6. Appuyez sur la touche 5 (Entrée) pour afficher la fenêtre contextuelle des valeurs par défaut (Set Defaults).

Figure D.11 Fenêtre contextuelle de restauration des réglages par défaut des variateurs PowerFlex Série 750



7. Utilisez la touche 2 ou 8 pour sélectionner l'action appropriée.
   - Host and Ports (Preferred) : sélectionne le dispositif hôte et tous les ports pour y appliquer les valeurs par défaut.
   - This Port Only : sélectionne uniquement ce port pour y appliquer les valeurs par défaut.

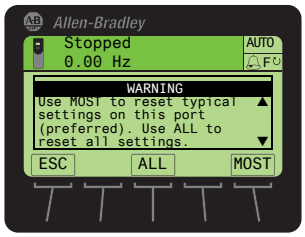
▶ **CONSEIL :** pour la description d'un élément de menu sélectionné, appuyez sur la *touche programmable* INFO.

8. Appuyez sur la touche 5 (Entrée) pour afficher la fenêtre d'avertissement pour réinitialiser les valeurs par défaut.

Figure D.12 Fenêtre contextuelle Host and Ports (Preferred)

Appuyez sur la *touche programmable* ENTER pour confirmer et régler les valeurs par défaut de la plupart des paramètres du variateur hôte et des dispositifs sur les ports. Dans ce cas, voir le Tableau D.A pour les réglages qui NE SERONT PAS restaurés. Ou appuyez sur la *touche programmable* ESC pour annuler.

Figure D.13 Fenêtre contextuelle This Port Only



Appuyez sur la *touche programmable* MOST pour restaurer la plupart des réglages du dispositif du port sélectionné à leurs valeurs par défaut. Dans ce cas, voir le Tableau D.A pour les réglages qui NE SERONT PAS restaurés. Appuyez sur la *touche programmable* ALL pour restaurer tous les réglages du dispositif du port sélectionné à leurs valeurs par défaut. Ou appuyez sur la *touche programmable* ESC pour annuler.

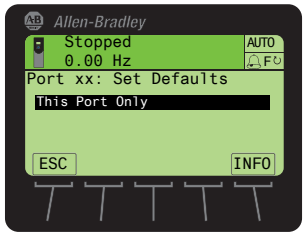
Tableau D.A Paramètres non concernés par l'option de restauration MOST

Dispositif	Paramètre
Carte de commande principale du variateur	300 [UnitésVites] 301 [Niveau Accès] 302 [Langage] 305 [Classe Tens] 306 [Class Serv] 471 [Act RAZPredMaint] 472 [RAZ Pred Maint]
Module d'E/S	105 [NivIntervVie SR0]
Module codeur incrémental	Aucun
Module de surveillance de la vitesse de sécurité	Aucun
Module de retour universel	Aucun
EtherNet/IP intégré	36 [BOOTP] 38 [Cfg Adrs IP 1] à 41 [Cfg Adrs IP 4] 42 [Cfg s-Rés 1] à 45 [Cfg s-Rés 4] 46 [Cfg Passrel 1] à 49 [Cfg Passrel 4] 50 [Cfg DébitRés]

Restauration des réglages par défaut des périphériques du PowerFlex Série 750

1. Accédez à l'écran d'état (Figure D.6).
2. Utilisez la touche 4 ou 6 pour rechercher le port du dispositif dont vous voulez restaurer les valeurs par défaut des paramètres (par exemple, Port 13, qui est dédié à l'adaptateur de communication EtherNet/IP intégré sur la carte de contrôle principale dans les variateurs PowerFlex 755).
3. Appuyez sur la touche pour afficher son dernier dossier visualisé.
4. Utilisez la touche 4 ou 6 pour faire défiler jusqu'au dossier MEMORY (mémoire).
5. Utilisez la touche 2 ou 8 pour sélectionner **Set Defaults** (restaurer les valeurs par défaut).
6. Appuyez sur la touche 5 (Entrée) pour afficher la fenêtre contextuelle des valeurs par défaut (Set Defaults).

Figure D.14 Fenêtre contextuelle de restauration des valeurs par défaut des périphériques PowerFlex Série 750

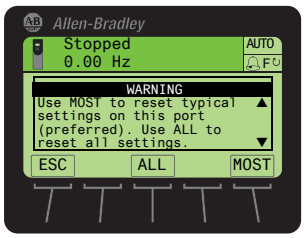


– This Port Only : sélectionne uniquement ce port pour y appliquer les valeurs par défaut.

CONSEIL : pour la description d'un élément de menu sélectionné, appuyez sur la *touche programmable* INFO.

7. Appuyez sur la touche 5 (Entrée) pour afficher la fenêtre d'avertissement pour réinitialiser les valeurs par défaut.

Figure D.15 Fenêtre contextuelle d'avertissement de restauration des valeurs par défaut

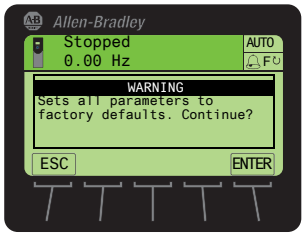


8. Appuyez sur la *touche programmable* MOST pour restaurer la plupart des réglages du dispositif du port sélectionné à leurs valeurs par défaut. Dans le cas présent, consultez les manuels utilisateur des dispositifs de port pour connaître les réglages qui NE SONT PAS restaurés. Appuyez sur la *touche programmable* ALL pour restaurer tous les réglages du dispositif du port sélectionné à leurs valeurs par défaut. Ou appuyez sur la *touche programmable* ESC pour annuler.

Restauration des valeurs par défaut des variateurs/périphériques PowerFlex Classe 7

1. Accédez à l'écran d'état (Figure D.6).
2. Utilisez la touche 4 ou 6 pour rechercher le port du dispositif pour lequel vous voulez restaurer les paramètres à leurs valeurs par défaut (par exemple, Port 00 pour le variateur hôte).
3. Appuyez sur la touche pour afficher son dernier dossier visualisé.
4. Utilisez la touche 4 ou 6 pour faire défiler jusqu'au dossier MEMORY (mémoire).
5. Utilisez la touche 2 ou 8 pour sélectionner **Set Defaults** (restaurer les valeurs par défaut).
6. Appuyez sur la touche 5 (Entrée) pour afficher la fenêtre contextuelle des valeurs par défaut (Set Defaults).

Figure D.16 Fenêtre contextuelle de restauration des valeurs par défaut



7. Appuyez sur la *touche prograrmmable* ENTER pour confirmer et rétablir toutes les valeurs par défauts des paramètres du dispositif. Ou appuyez sur la *touche programmable* ESC pour annuler.

Remarques :

Module codeur de retour universel en option

Pour des informations sur…	Voir page…
Caractéristiques	E-1
Description du bornier	E-3
Exemples de câblage	E-4

Caractéristiques

Important : le codeur de retour universel ne peut être utilisé qu'avec les variateurs PowerFlex 755.

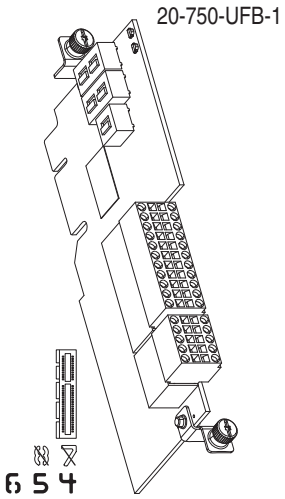


Tableau E.A Indication des voyants du module de retour universel en option

Voyant	Nom	Couleur	Etat	Description
❶	Carte	Eteint	Eteint	Pas alimenté.
		Vert	Clignotant	Initialisation, inactive. Perte de communication, tentative de reconnexion.
			Fixe	Fonctionnel, aucun défaut présent.
		Rouge	Clignotant	Erreur module. • Vérifiez P1 [État Module]
			Fixe	Fonctionnement normal.
				Le module démarre.
				Erreur fatale du module. • Coupez et rétablissez l'alimentation • Mettez à jour le firmware du module • Remplacez le module
		Jaune	Clignotant	Une condition d'alarme de type 2 existe. • Vérifiez P1 [État Module]
			Fixe	Une condition d'alarme de type 1 existe. • Vérifiez P1 [État Module]
		Jaune/ Vert	Clignotant en alternance	Le module effectue une mise à jour du firmware.
❷	DPI	Eteint	Eteint	Pas alimenté. Pas de communication.
		Vert	Clignotant	Le module tente de communiquer avec l'hôte DPI.
			Fixe	• Connecté correctement et communique. • Le module effectue une mise à jour du firmware.
		Rouge	Clignotant	Le module ne communique pas avec l'hôte DPI.
			Fixe	Défaillance de communication DPI ; par ex. port non valable.
		Jaune	Clignotant	Fonctionnement normal.
			Fixe	Le périphérique est connecté à un produit SCANport et ne prend pas en charge un mode de compatibilité SCANport.

Tableau E.B Réglages du micro-interrupteur du module de retour universel (application de sécurité)

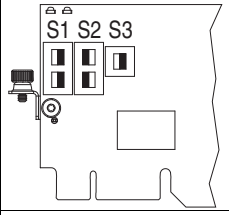
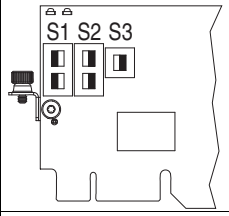
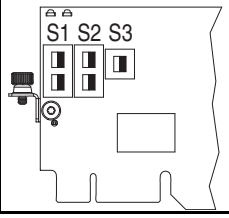
Sélection de la voie de sécurité	Réglages du micro-interrupteur
Voie de sécurité principale Pour relier les signaux de retour à la voie de sécurité principale, réglez : S1 sur ON S2 sur OFF S3 sur ON	
Voie de sécurité secondaire Pour relier les signaux de retour à la voie de sécurité secondaire, réglez : S1 sur OFF S2 sur ON S3 sur ON	
Voies de sécurité principale et secondaire Pour relier les signaux de retour aux voies de sécurité principale et secondaire, réglez : S1 sur ON S2 sur ON S3 sur ON	

Tableau E.C Codeur AquadB incrémental de retour universel

Caractéristiques	Description
Entrée	Fonctionnement différentiel ou en mode commun, fonctionnement en retour à la masse du courant constant ~10 mA.
	3,5 V c.c. minimum à 7,5 V c.c. maximum, PNP 10 mA Tension état haut minimum de 3,5 V c.c. Tension état bas maximum de 0,4 V c.c.
Longueur maximum du câble :	30 m (100 ft) sous 5 V, 183 m (600 ft) sous 12 V.
Fréquence d'entrée maximum	250 kHz

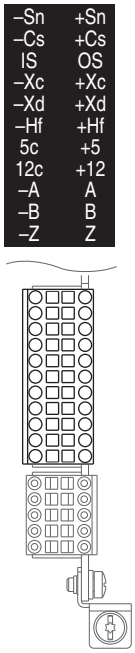
Tableau E.D Codeurs pris en charge

Caractéristiques	Heidenhain (EnDat)	SSI	Stegmann (Hiperface)	BiSS	Stahl (linéaire)	Temposonics (linéaire)
Tension d'alimentation du codeur	5 V à 250 mA	10,5 V à 250 mA	10,5 V à 250 mA	10,5 V à 250 mA	Alimentation externe 24 V	Alimentation externe 24 V
Signal haute résolution	Sinus/Cosinus 1 V P-P	Sinus/Cosinus 1 V P-P	Sinus/Cosinus 1 V P-P	Sinus/Cosinus 1 V P-P	–	–
Longueur maximum du câble	100 m	100 m	90 m	100 m	100 m	100 m
Vitesse d'actualisation (1)	102,4 µs	102,4 µs	102,4 µs	102,4 µs	0,5/1,0/1,5/2,0 ms	0,5/1,0/1,5/2,0 ms
Fréquence d'entrée maximum	163.8 kHz	163.8 kHz	163.8 kHz	163.8 kHz	–	–

(1) Le module codeur de retour universel acquiert la position aux vitesses d'actualisation affichées.

Description du bornier

Tableau E.E Description du bornier TB1 du module codeur de retour universel



Borne	Nom	Description
–Sn	Sinusoïdal (–)	Signal sinusoïdal négatif
+Sn	Sinusoïdal (+)	Signal sinusoïdal positif
–Cs	Cosinus (–)	Signal cosinus négatif
+Cs	Cosinus (+)	Signal cosinus positif
Is	Blindage interne	Borne de blindage interne Heidenhain
Os	Blindage externe	Borne de blindage du câble
–Xc	Horloge Voie X (–)	Borne d'horloge négative (Voie X)
+Xc	Horloge Voie X (+)	Borne d'horloge positive (Voie X)
–Xd	Données Voie X (–)	Borne de données négatives (Voie X)
+Xd	Données Voie X (+)	Borne de données positives (Voie X)
–Hf	Retour d'alimentation Heidenhain (–)	Pour les applications de retour incrémental, raccordez la borne –Hf à 5c et la borne +Hf à +5 pour une régulation correcte de la tension.
+Hf	Retour d'alimentation Heidenhain (+)	
5c	Commun	Commun +5 V
+5	Alimentation +5 V c.c.	Alimentation pour codeur 250 mA
12c	Commun	Commun +12 V
+12	Alimentation +12 V c.c.	Alimentation pour codeur (10,5 V à 250 mA)
–A	Codeur A (NON)	Voie unique, entrée quadrature A ou sortie codeur
A	Codeur A	
–B	Codeur B (NON)	Entrée quadrature B ou sortie codeur
B	Codeur B	
–Z	Codeur Z (NON)	Entrée à impulsion, zéro codeur ou registration ou sortie codeur
Z	Codeur Z	

Tableau E.F Description du bornier TB2 du module codeur de retour universel

Borne	Nom	Description
–Hm	Entrée prise d'origine (–)	12 V c.c., 9 mA à 24 V c.c., 40 mA
+Hm	Entrée prise d'origine (+)	
–R0	Entrée de registration 0 (–)	Bornes de registration codeur positive et négative. 12 V c.c., 9 mA à 24 V c.c., 40 mA
+R0	Entrée de registration 0 (+)	
–R1	Entrée de registration 1 (–)	
+R1	Entrée de registration 1 (+)	
–Yc	Horloge Voie Y (–)	Borne d'horloge négative (Voie Y)
+Yc	Horloge Voie Y (+)	Borne d'horloge positive (Voie Y)
–Yd	Données Voie Y (–)	Borne de données négatives (Voie Y)
+Yd	Données Voie Y (+)	Borne de données positives (Voie Y)

Important : un seul capteur linéaire peut être connecté au module en option. Raccorder le dispositif à la voie X sur TB1 ou à la voie Y sur TB2.

Accès aux paramètres

Voir Sélection d'un dispositif, page D-5 pour les consignes d'accès aux paramètres d'un module d'option.

Descriptions des paramètres

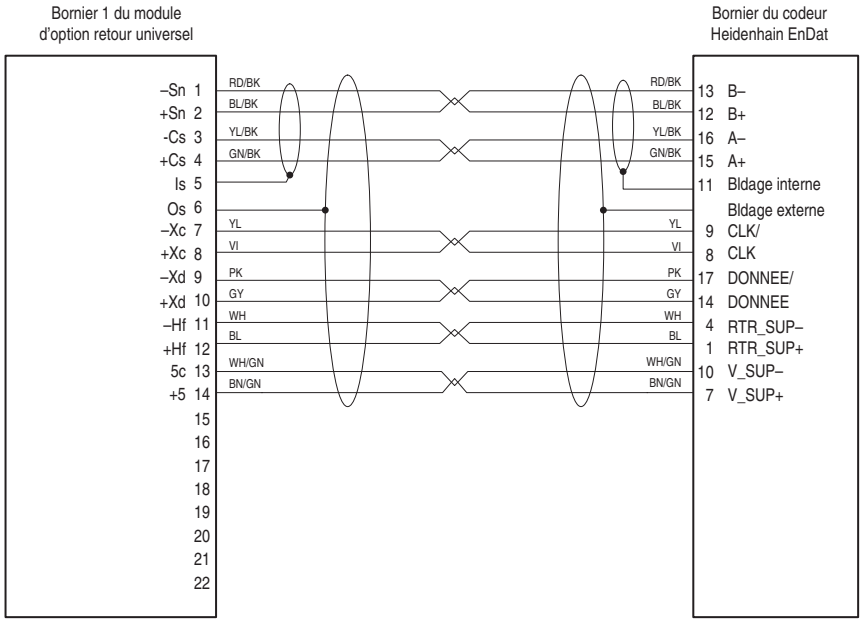
Les descriptions des paramètres du module de retour universel en option commencent page 3-166.

Exemples de câblage

Le tableau suivant donne une liste d'exemples de câblage en fonction du moteur, du dispositif et du câble utilisés.

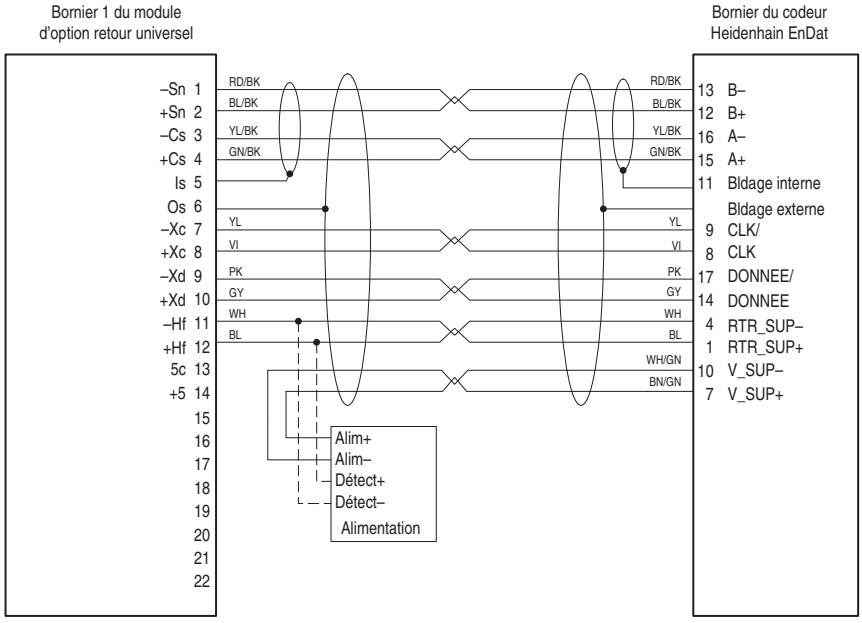
Si vous utilisez ce moteur et/ou ce dispositif de retour…	et ce câble…	Consultez cet exemple de câblage…
Codeur angulaire Heidenhain EnDat (p. ex., RCN729/829) avec alimentation interne	fourni avec le codeur	Figure E.1, page E-5
Codeur angulaire Heidenhain EnDat avec alimentation externe	fourni avec le codeur	Figure E.2, page E-5
Codeur rotatif Heidenhain Non-EnDat avec alimentation interne	câble PUR fourni avec le codeur	Figure E.3, page E-6
Codeur rotatif Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) avec alimentation interne	fourni avec le codeur	Figure E.4, page E-6
Codeur rotatif Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) avec alimentation interne	câble PUR fourni avec le codeur	Figure E.5, page E-7
Moteur série MP 460 V et codeur rotatif Stegmann	2090-CDNFDMP-SXX	Figure E.6, page E-7
	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.7, page E-8
Moteur Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l ou -S2KXL et codeur rotatif Stegmann	2090-CDNFDMP-SXX	Figure E.6, page E-7
	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.7, page E-8
Moteur série MP 230 V et codeur rotatif Stegmann	2090-UXNFDMP-SXX	Figure E.8, page E-8
	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.9, page E-9
Codeur rotatif Stegmann	1326-CECU-XXL-XXX	Figure E.10, page E-9
	câble à paire torsadée, blindé et pré-connecté	Figure E.11, page E-10
	câble à paire torsadée, blindé avec connecteur Berg à 8 broches	Figure E.12, page E-10
	câble à paire torsadée, blindé avec connecteur MS à 10 broches	Figure E.13, page E-11
	câble à paire torsadée, blindé avec connecteur DIN à 12 broches	Figure E.14, page E-11
Moteur série MP 460 V et codeur rotatif	2090-CDNFDMP-SXX	Figure E.15, page E-12
	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.15, page E-12
Moteur Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2l ou -S2KXL et codeur rotatif	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.15, page E-12
Moteur série MP 230 V et codeur rotatif	2090-UXNFDMP-SXX	Figure E.16, page E-12
	2090-XXNFMP-SXX	Figure E.16, page E-12
Détecteur linéaire	Connecteur MDI RG	Figure E.17, page E-13
	Câble intégré P	Figure E.17, page E-13
Détecteur de registration	fourni avec le détecteur	Figure E.18, page E-14
Sortie codeur incrémental simulé	fourni par l'utilisateur	Figure E.19, page E-15

Figure E.1 Codeur angulaire Heidenhain EnDat avec alimentation interne



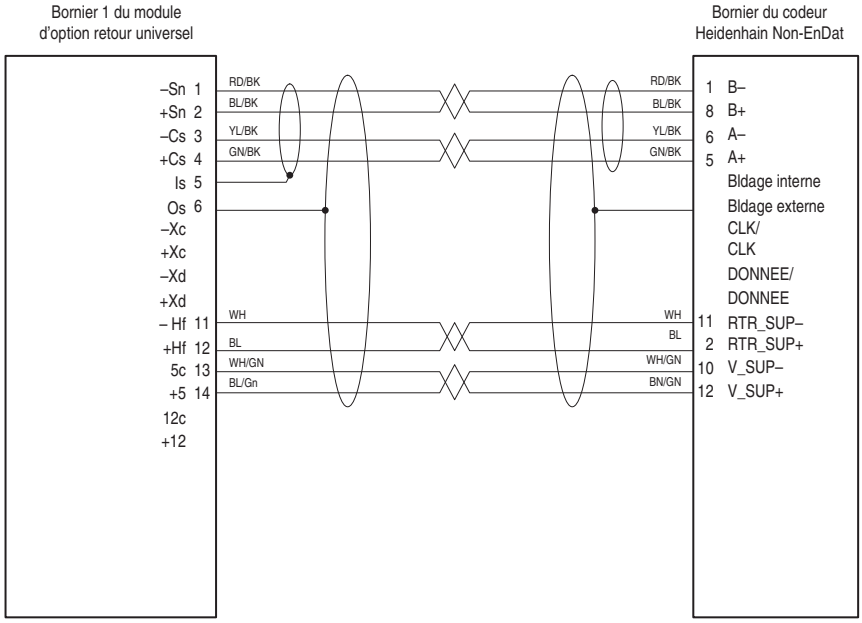
Remarque : voir la notice d'installation du codeur pour de plus amples informations.

Figure E.2 Codeur angulaire Heidenhain EnDat avec alimentation externe



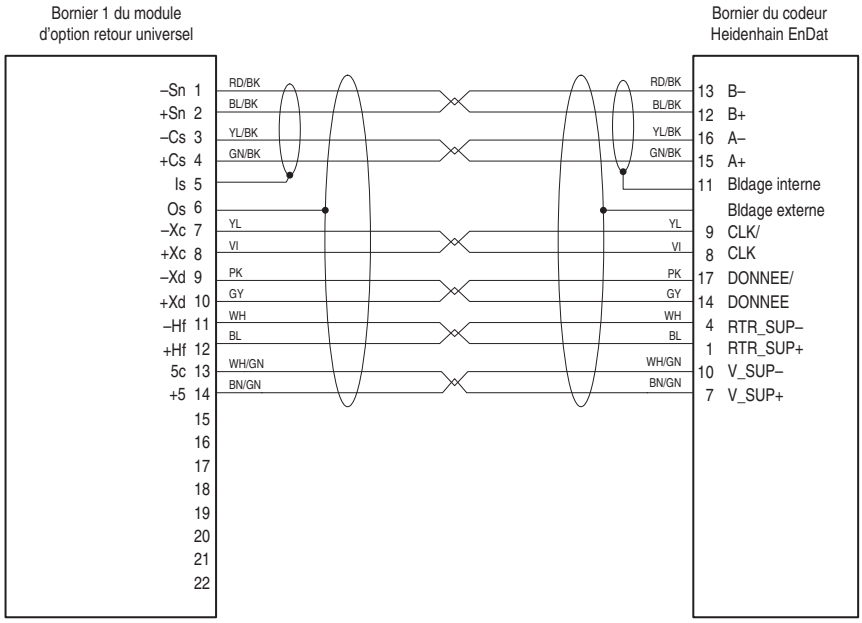
Remarques : voir la notice d'installation du codeur pour de plus amples informations. L'alimentation externe doit être comprise entre 3,6 V à 5,25 V, 350 mA max.
Les bornes TB1-14 (Power+) et TB1-13 (Power–) ne doivent pas être raccordées au codeur. Les fils marron/vert et blanc/vert doivent être raccordés à l'alimentation externe. Si l'alimentation externe n'a pas de connexions pour la détection, les connexions du retour d'alimentation (détection) doivent tout de même être établies entre le codeur et le circuit universel (TB1-11,12).

Figure E.3 Codeur rotatif Heidenhain Non-EnDat avec alimentation interne



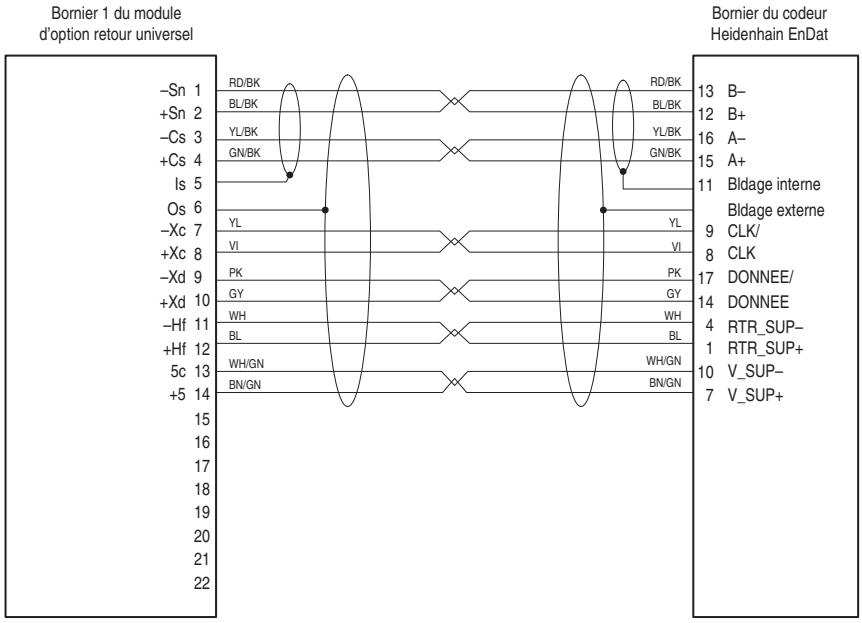
Remarque : voir la notice d'installation du codeur pour de plus amples informations.

Figure E.4 Codeur rotatif Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) avec alimentation interne



Remarque : voir la notice d'installation du codeur pour de plus amples informations.

Figure E.5 Codeur rotatif Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) avec alimentation interne



Remarque : voir la notice d'installation du codeur pour de plus amples informations.

Figure E.6 Moteur série MP 460 V ou Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l ou -S2KXL et codeur rotatif Stegmann raccordés par un câble 2090-CDNFDMP-SXX

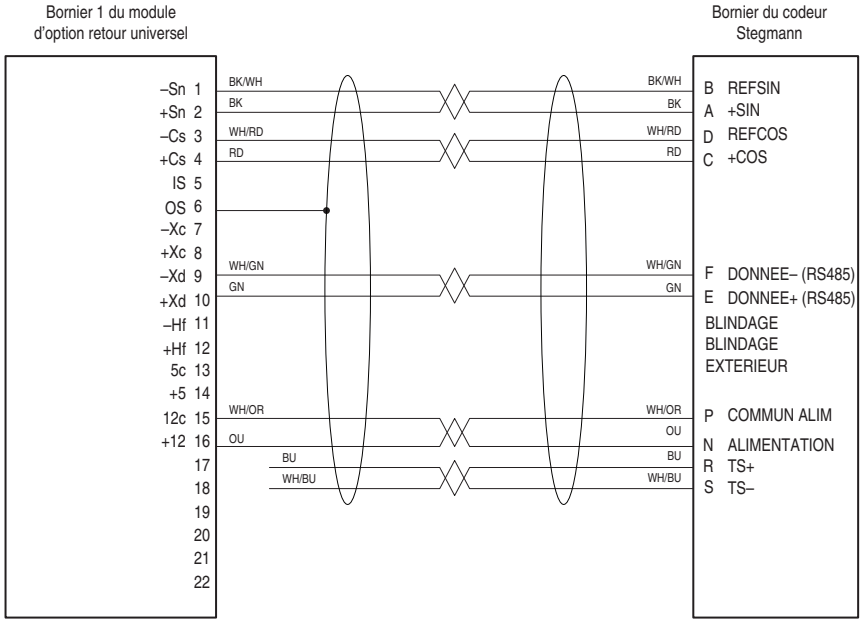
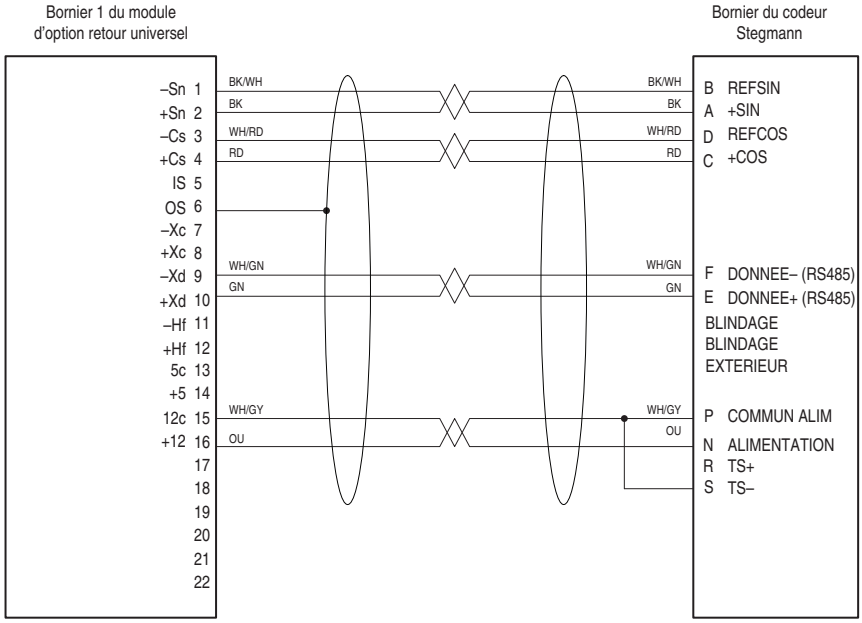


Figure E.7 Moteur série MP 460 V ou Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l ou -S2KXL et codeur rotatif Stegmann raccordés par un câble 2090-XXNFMP



Remarque : le thermostat n'est pas accessible avec le câble 2090-XXNFMP-SXX.

Figure E.8 Moteur série MP 230 V et codeur rotatif Stegmann raccordés par un câble 2090-UXNFDMP-SXX

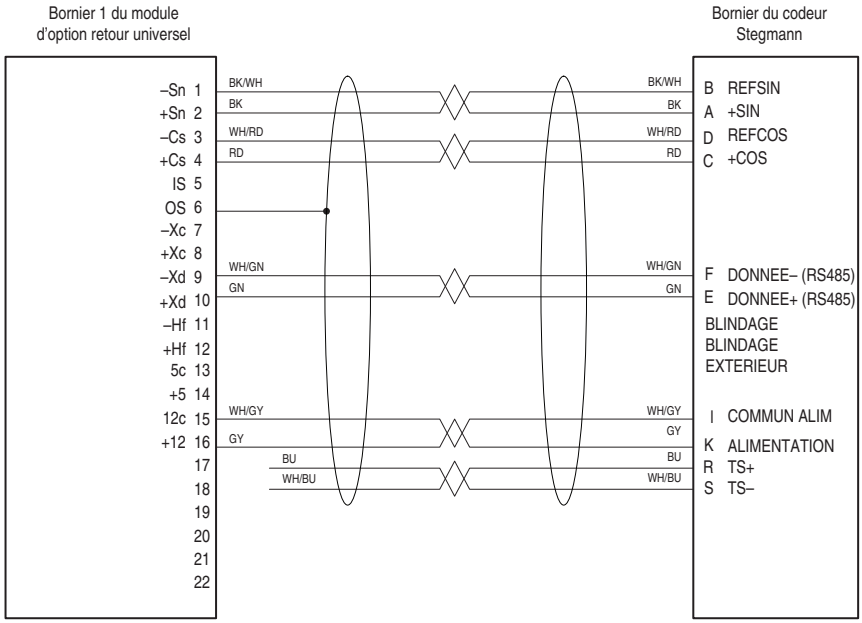
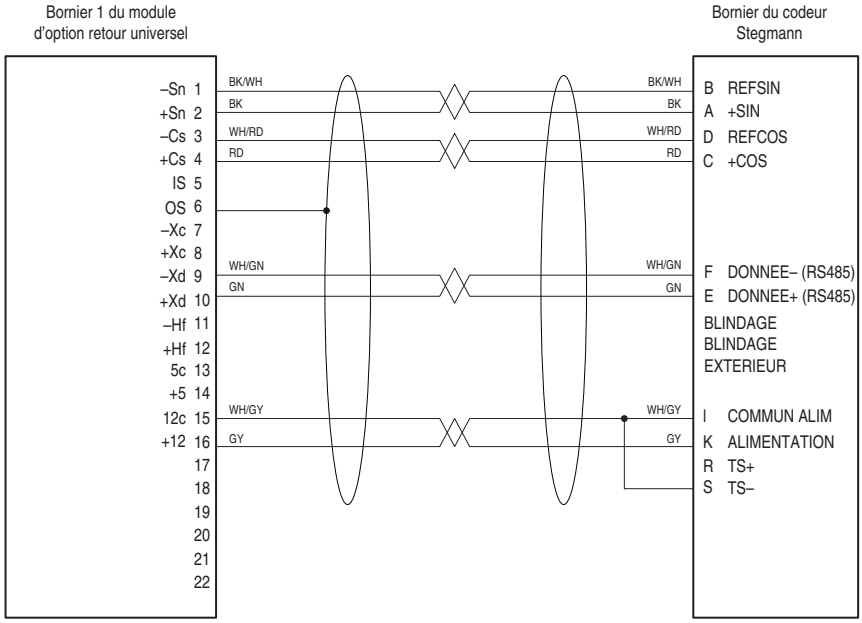


Figure E.9 Moteur série MP 230 V et codeur rotatif Stegmann raccordés par un câble 2090-XXNFMP-SXX



Remarque : le thermostat n'est pas accessible avec le câble 2090-XXNFMP-SXX.

Figure E.10 Codeur rotatif Stegmann raccordé par un câble 1326-CECU-XXL-XXX

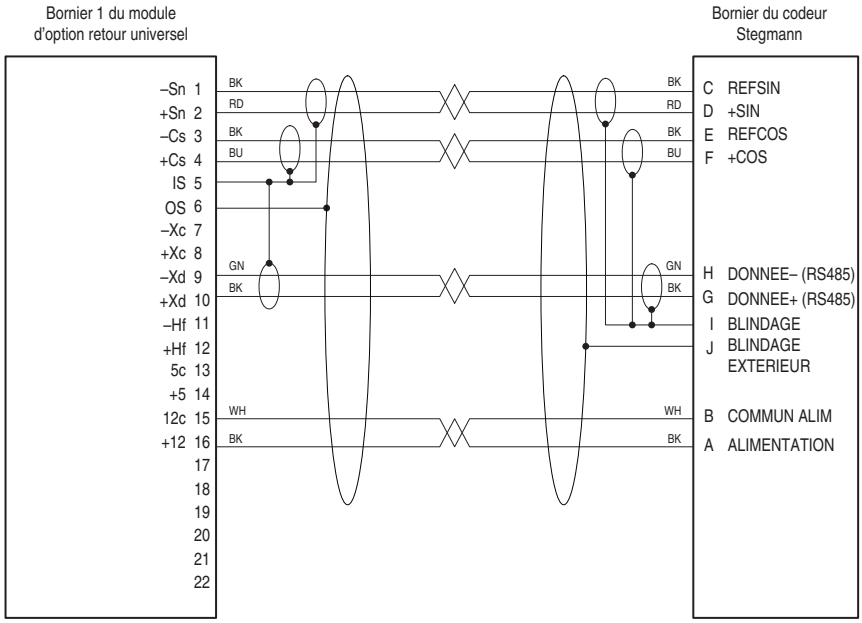


Figure E.11 Codeur rotatif Stegmann raccordé par un câble à paire torsadée, blindé et pré-connecté

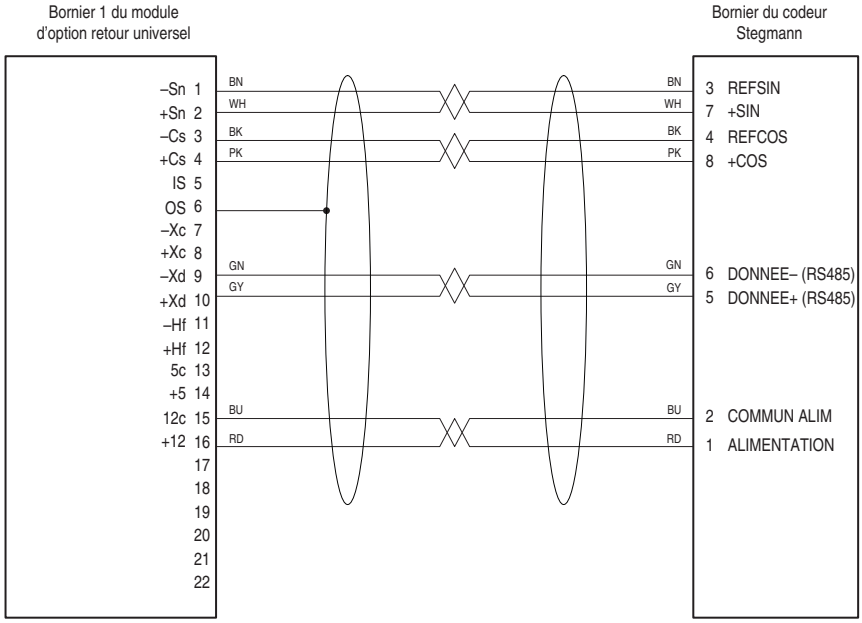


Figure E.12 Codeur rotatif Stegmann raccordé par un câble à paire torsadée et blindé avec connecteur Berg à 8 broches

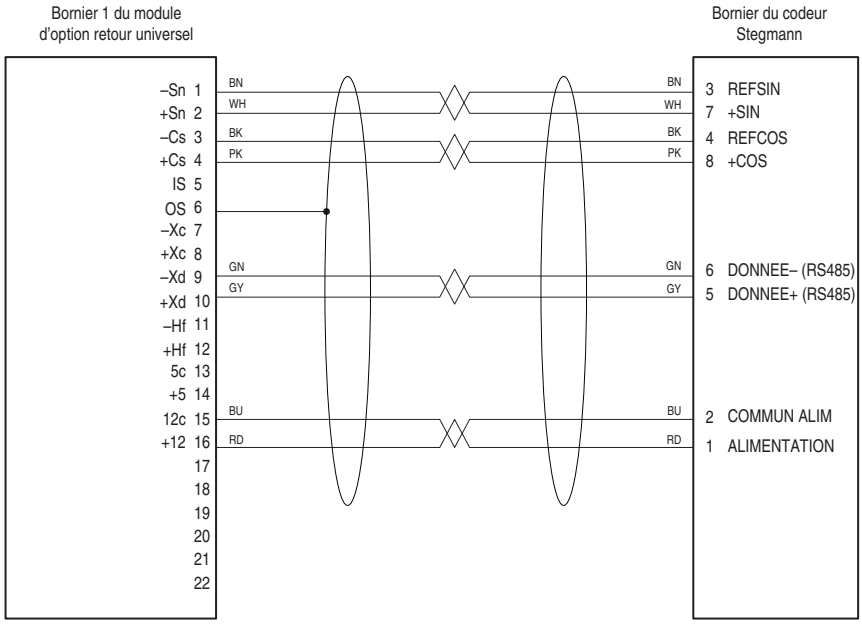


Figure E.13 Codeur rotatif Stegmann raccordé par un câble à paire torsadée et blindé avec connecteur MS à 10 broches

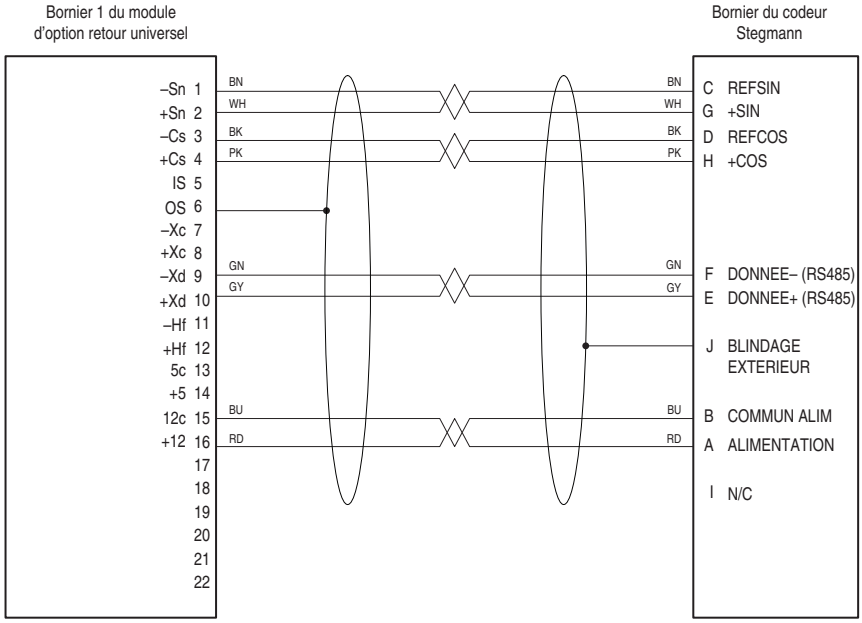


Figure E.14 Codeur rotatif Stegmann raccordé par un câble à paire torsadée et blindé avec connecteur DIN à 12 broches

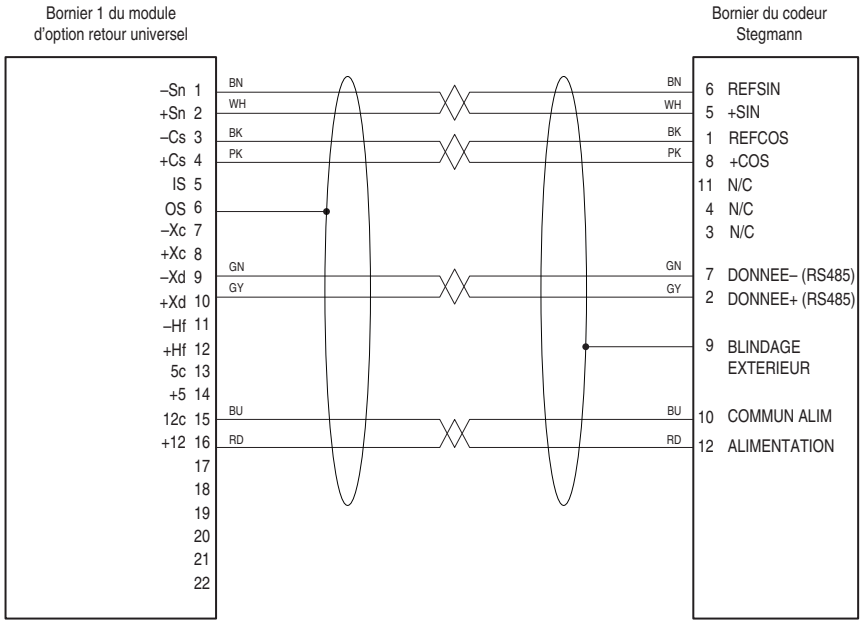


Figure E.15 Moteur série MP 460 V et codeur rotatif raccordés par un câble 2090-CDNFDMP-SXX ou 2090-XXNFMP-SXX ou moteur Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2l ou -S2KXL et codeur rotatif raccordés par un câble 2090-XXNFMP-SXX

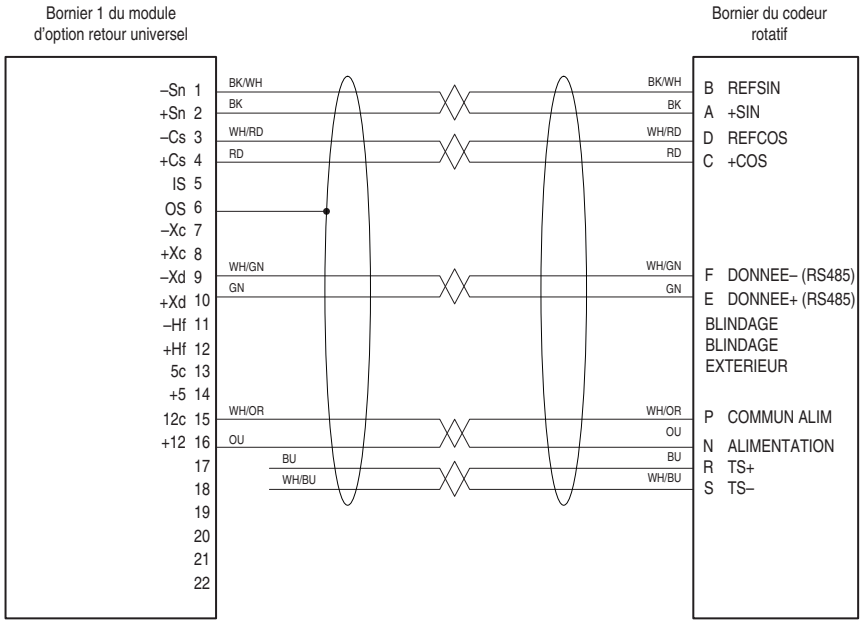


Figure E.16 Moteur série MP 230 V et codeur rotatif Stegmann raccordés par un câble 2090-UXNFDMP-SXX ou 2090-XXNFMP-SXX

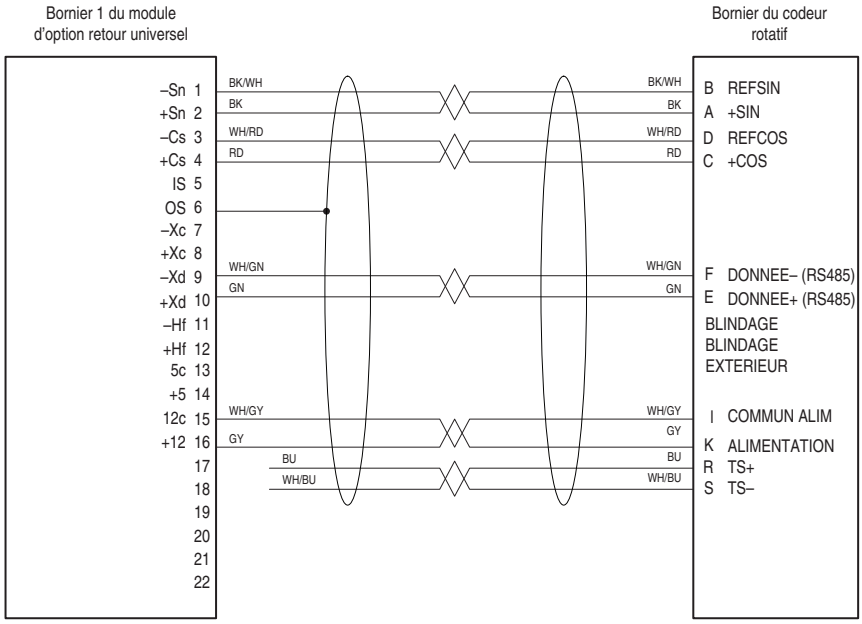


Figure E.17 Détecteur linéaire avec connecteur MDI RG ou câble intégré P

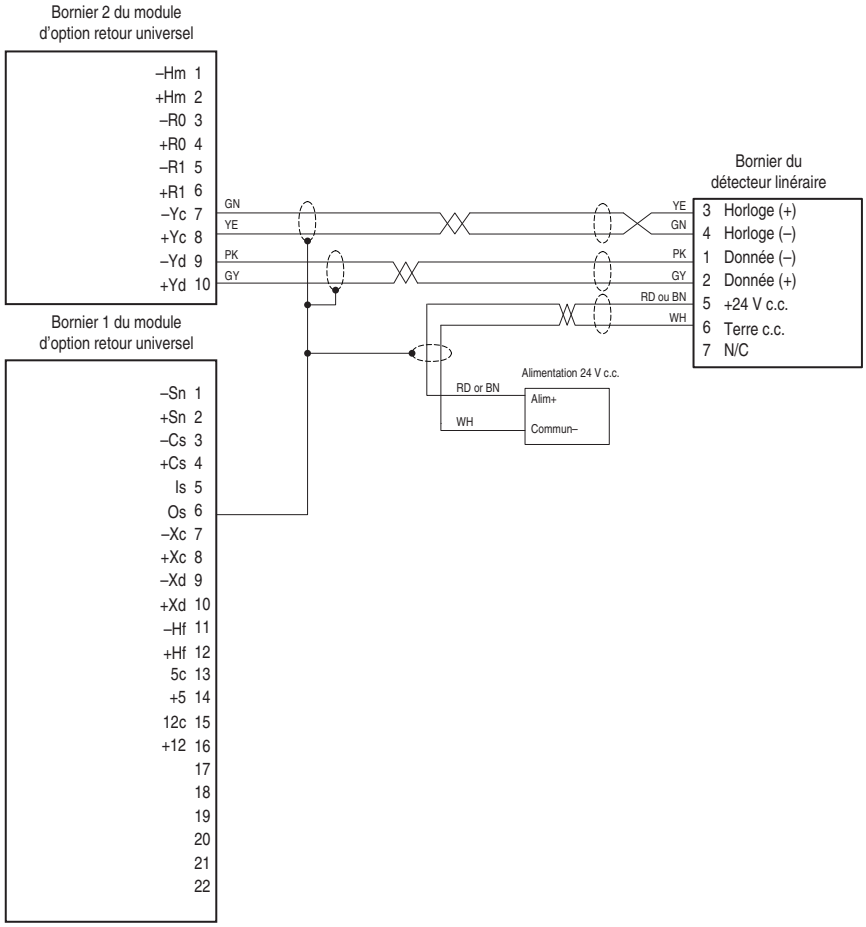


Figure E.18 Détecteur de registration

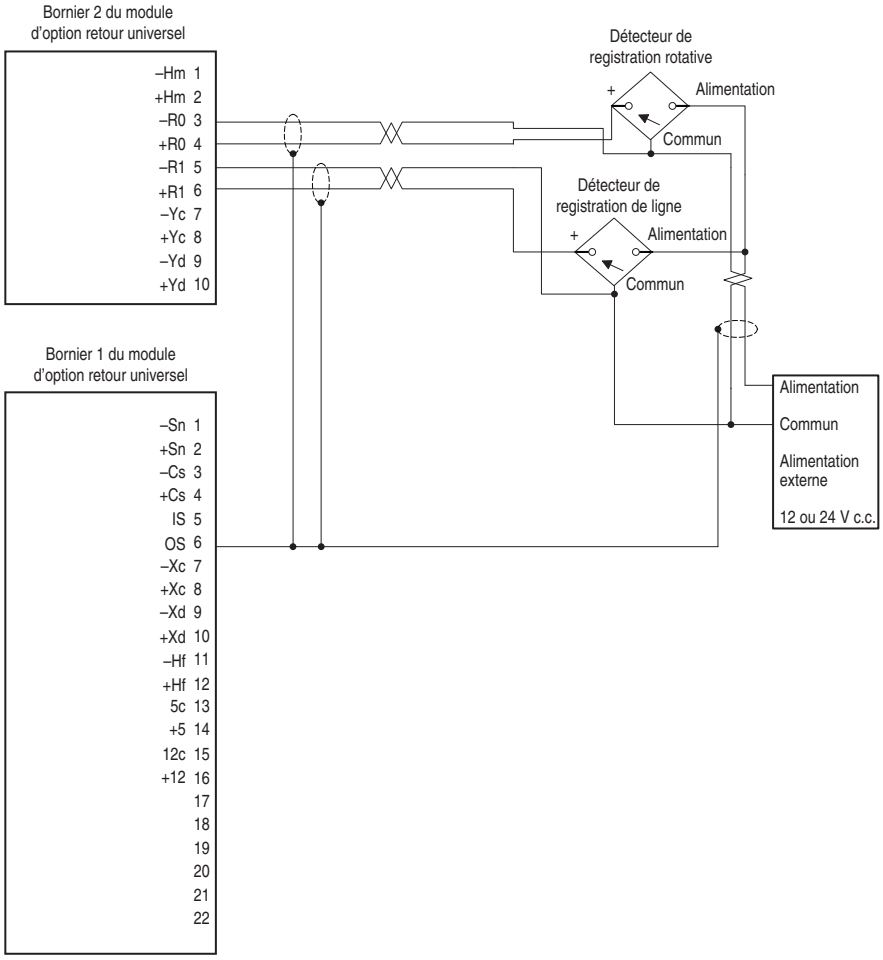
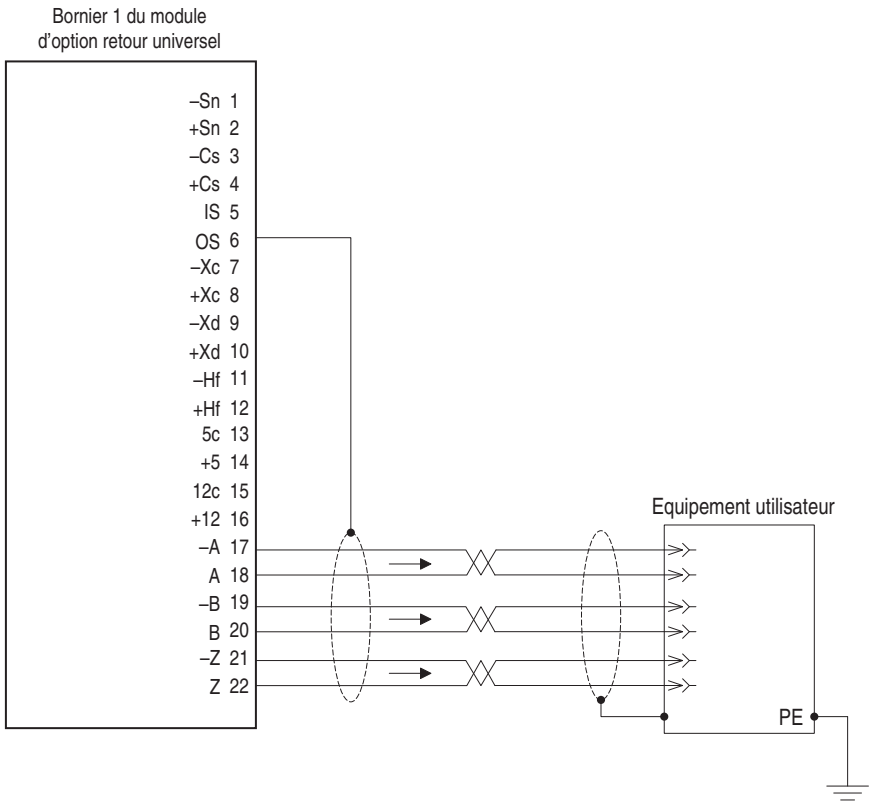


Figure E.19 Sortie codeur incrémental simulé

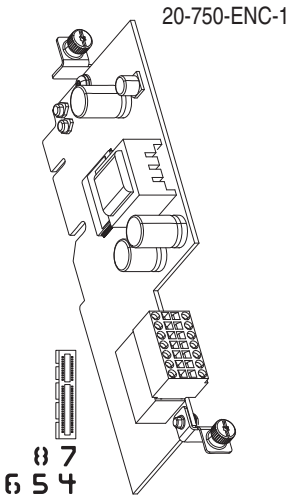


Remarques :

Modules codeur incrémental en option

Pour des informations sur…	Voir page…
Caractéristiques	F-1
Exemples de câblage	F-3

Caractéristiques

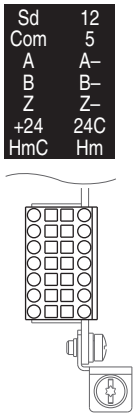


Codeur incrémental simple

Tableau F.A Caractéristiques du codeur incrémental simple

Caractéristique	Description
Entrée	Fonctionnement différentiel ou en mode commun, fonctionnement en retour à la masse du courant constant ~10 mA.
	5 V c.c. minimum à 15 V c.c. maximum, PNP 10 mA Tension état haut minimum de 3,5 V c.c. Tension état bas maximum de 0,4 V c.c.
Longueur maximum du câble	30 m (100 ft) sous 5 V, 183 m (600 ft) sous 12 V.
Fréquence d'entrée maximum	250 kHz

Tableau F.B Description du bornier TB1



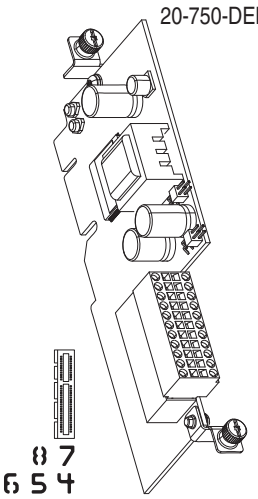
Borne	Nom	Description
Sd	Blindage	Point de terminaison pour les blindages de câble lorsqu'une plaque CEM ou une boîte de dérivation n'est pas installée.
12	Alimentation +12 V c.c.	Alimentation pour codeur 250 mA.
Com	Commun	Commun +12 V et +5 V
5	Alimentation +5 V c.c.	Alimentation pour codeur 250 mA.
A	Codeur A	Voie unique ou entrée quadrature A
A–	Codeur A (NON)	
B	Codeur B	Entrée quadrature B
B–	Codeur B (NON)	
Z	Codeur Z	Entrée impulsion, zéro codeur ou registration.
Z–	Codeur Z (NON)	
+24	+24 V	Source d'alimentation pour l'entrée de prise d'origine.
24C	Commun	
HmC	Commun entrée prise d'origine	Saisie du compteur de fronts AB.
Hm	Entrée prise d'origine	

Accès aux paramètres

Voir Sélection d'un dispositif, page D-5 pour les consignes d'accès aux paramètres d'un module d'option.

Descriptions des paramètres

Les descriptions des paramètres du module codeur incrémental simple en option commencent page 3-159.



Voir le paragraphe **Important**, page 1-46.

Codeur incrémental double

Tableau F.C Réglages du cavalier du codeur incrémental double

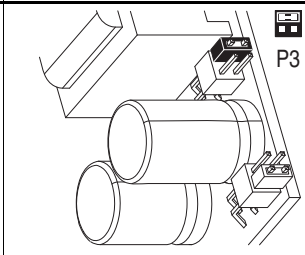
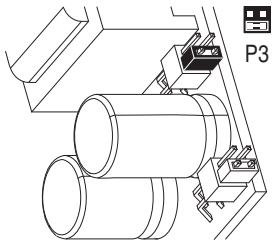
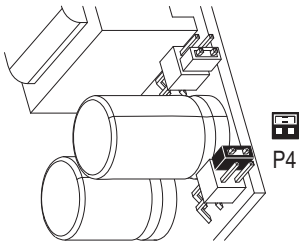
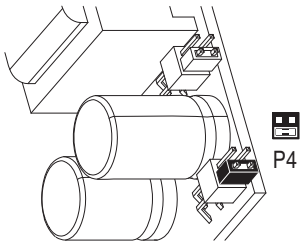
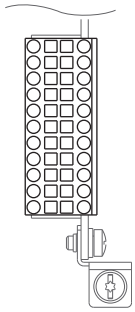
Cavalier	Position activé	Position stockage
P3 – Cavalier de sécurité Permet l'utilisation avec l'option de sécurité pour la surveillance de la vitesse (20-750-S1).		
P4 – Cavalier 12 V Permet l'utilisation avec une alimentation 12 volts en position « Activé » et une alimentation 5 volts en position « Stockage ».		

Tableau F.D Caractéristiques du codeur incrémental double

Caractéristique	Description
Entrée	Fonctionnement différentiel ou en mode commun, fonctionnement en retour à la masse du courant constant ~10 mA.
	5 V c.c. minimum à 15 V c.c. maximum, PNP 10 mA Tension état haut minimum de 3,5 V c.c. Tension état bas maximum de 0,4 V c.c.
Longueur maximum du câble	30 m (100 ft) sous 5 V, 183 m (600 ft) sous 12 V.
Fréquence d'entrée maximum	250 kHz

Tableau F.E Description des bornes du codeur incrémental double

ES	EC
0A	0A–
0B	0B–
0Z	0Z–
Sd	Sd
ES	EC
1A	1A–
1B	1B–
1Z	1Z–
24	24C
Hm	HmC



Borne	Nom	Description
ES	Alimentation +12 ou +5 V c.c.	Alimentation pour codeur 0, 10 mA.
EC	Commun	Commun +12 V et +5 V codeur 0
0A	Codeur 0 : A	Voie unique ou entrée quadrature A
0A–	Codeur 0 : A (NON)	
0B	Codeur 0 : B	Entrée quadrature B
0B–	Codeur 0 : B (NON)	
0Z	Codeur 0 : Z	Entrée impulsion, zéro codeur ou registration.
0Z–	Codeur 0 : Z (NON)	
Sd	Blindage codeur	Point de raccordement pour les blindages de câble lorsqu'une plaque CEM ou une boîte de dérivation n'est pas installée.
Sd	Blindage codeur	
ES	Alimentation +12 ou +5 V c.c.	Alimentation pour codeur 1
EC	Commun	Commun +12 V et +5 V codeur 1
1A	Codeur 1 : A	Voie unique ou entrée quadrature A
1A–	Codeur 1 : A (NON)	
1B	Codeur 1 : B	Entrée quadrature B
1B–	Codeur 1 : B (NON)	
1Z	Codeur 1 : Z	Entrée impulsion, zéro codeur ou registration.
1Z–	Codeur 1 : Z (NON)	
24	+24 V	Source d'alimentation pour l'entrée de prise d'origine.
24C	Commun	
Hm	Entrée prise d'origine	Saisie du compteur de fronts AB.
HmC	Commun entrée prise d'origine	

Accès aux paramètres

Voir Sélection d'un dispositif, page D-5 pour les consignes d'accès aux paramètres d'un module d'option.

Descriptions des paramètres

Les descriptions des paramètres du module codeur incrémental double en option commencent page 3-161.

Exemples de câblage

Connexions du module codeur incrémental simple en option

Figure F.1 Voie double différentielle avec voie Z

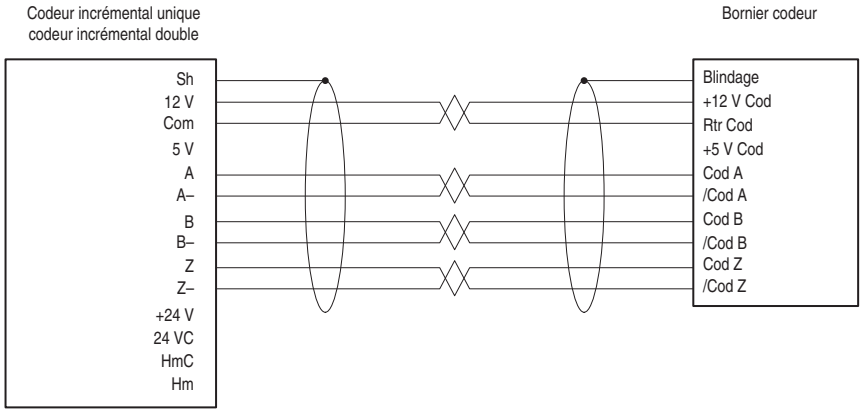


Figure F.2 Voie double différentielle sans voie Z

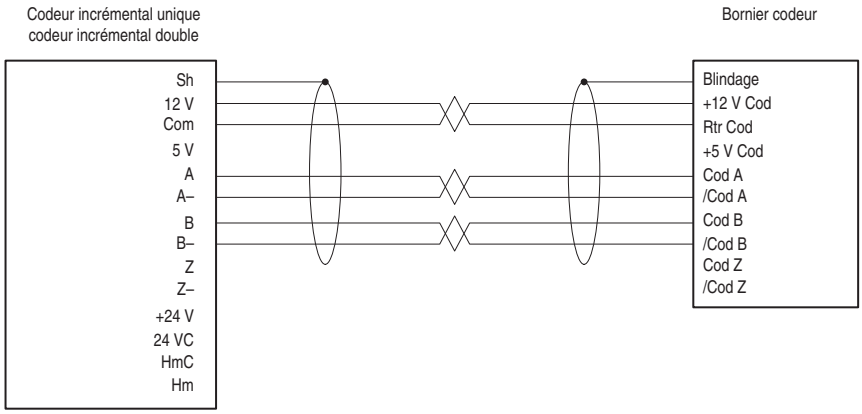


Figure F.3 Voie double différentielle avec voie Z et alimentation externe

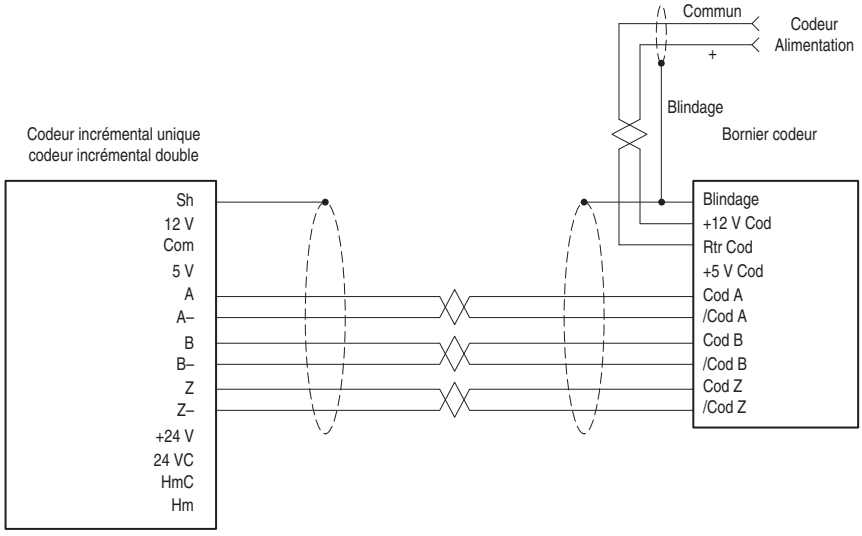
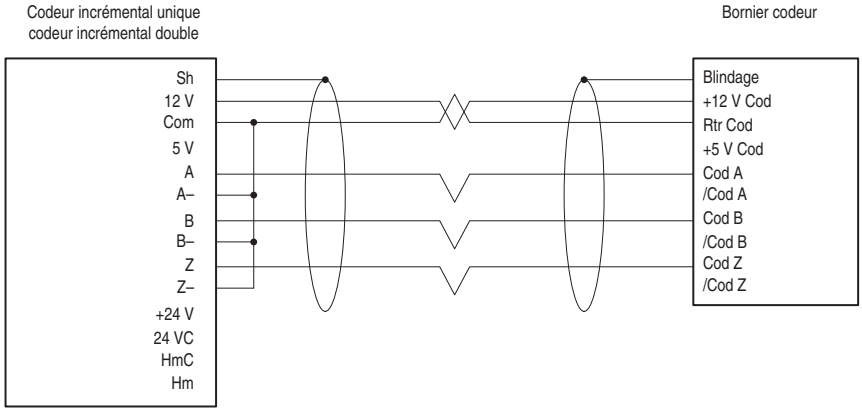
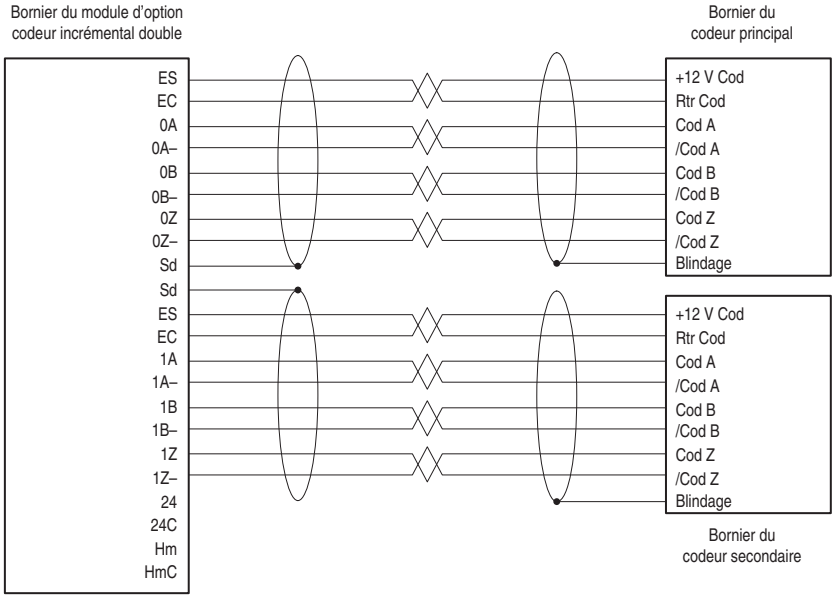


Figure F.4 En mode commun, deux voies



Connexions du module codeur incrémental double en option

Figure F.5 Voie double différentielle avec voie Z



Remarques :

Utilisation de DeviceLogix

Introduction

DeviceLogix (DLX) est un composant intégré situé sur le port 14 des variateurs PowerFlex Série 750. Il est utilisé pour commander les sorties et gérer les informations d'état localement dans le variateur. Il peut fonctionner de façon autonome ou en complément de la supervision.

La programmation de DeviceLogix pour les variateurs PowerFlex Série 750 se fait par le biais d'un éditeur DeviceLogix (icône), qui est intégré aux versions des logiciels variateur suivantes :

Outil logiciel du variateur	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
DriveExplorer	v6.0**1** (et postérieure)	v6.0**2** (et postérieure)
DriveTools SP/DriveExecutive	v5.0**1** (et postérieure)	v5.0**2** (et postérieure)
DeviceLogix 5000 Drive Add-On Profiles	v2.0**1** (et postérieure)	v2.0**2** (et postérieure)

Seuls les outils logiciels variateur ci-dessus peuvent être utilisés pour programmer le composant DeviceLogix des variateurs PowerFlex Série 750. D'autres éditeurs DeviceLogix, comme RSNetWorx for DeviceNet, ne peuvent pas être utilisés.

Veuillez noter les différences de fonctions suivantes entre les versions de firmware des variateurs :

	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
Bibliothèque DeviceLogix	Version 3	Version 4
Nombre maximum de blocs fonctionnels	90	225
Durée de rafraîchissement du programme selon le nombre de blocs utilisés	5 ms (fixe) : 1 à 45 blocs 10 ms (fixe) : 46 à 90 blocs	5 ms (fixe) : 1 à 45 blocs 10 ms (fixe) : 46 à 90 blocs 15 ms (fixe) : 91 à 135 blocs 20 ms (fixe) : 136 à 180 blocs 25 ms (fixe) : 181 à 225 blocs

La version 3 de la bibliothèque DeviceLogix introduit les nouvelles fonctions suivantes :

- Instructions analogiques (calcul, mathématique, comparaison, etc.)
- Prise en charge d'objet de ligne de validation d'E/S multiple
- Possibilité de couper-coller
- Sauvegarde du format d'écran
- Aide en ligne/conseil d'outil de bit

La version 4 de la bibliothèque DeviceLogix ajoute les nouvelles fonctions suivantes :

- Instruction de bloc macro – Elément de bloc fonctionnel personnalisé qui contient d'autres blocs fonctionnels programmés par l'utilisateur pour exécuter une ou plusieurs tâches spécifiques
- Instruction PID

Remarque : la mémoire flash des variateurs PowerFlex 755 v1.xxx peut être mise à jour en version v2.xxx pour bénéficier des nouvelles fonctions de la Version 4 de la bibliothèque DeviceLogix et du plus grand nombre de blocs fonctionnels.

Le composant DeviceLogix du PowerFlex Série 750 peut fournir les capacités logiques de base aux applications tolérant un temps de scrutation de 5 à 25 ms, selon la taille du programme, plus le temps nécessaire pour rafraîchir les E/S. Il peut être utilisé dans des environnements en réseau ou autonomes. Il peut également fonctionner indépendamment du variateur. Par exemple, il peut continuer sont exécution si le variateur est en défaut ou s'il est déconnecté de l'alimentation c.a. (nécessite une alimentation auxiliaire 24 V c.c. PowerFlex Série 750 en option, référence 20-750-APS).

Paramètres

Les paramètres suivants sont les paramètres DeviceLogix (situés sur le port 14).

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
GROUPES HOTES	Sorties Analog	1 à 14	**Sortie DLX 01** **Sortie DLX 14** 14 sorties à virgule flottante qui peuvent être commandées par le programme DeviceLogix. Elles sont généralement adressables à un paramètre pour écrire sa valeur. Elles peuvent également être adressables à la commande de référence.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Real
		15 16	**Sortie DLX 15** **Sortie DLX 16** 2 sorties de nombre entier à 32 bits sans signe qui peuvent être commandées par le programme DeviceLogix. Elles sont généralement adressables à un paramètre pour écrire sa valeur.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
	Entrées Analog	17 à 30	**Entrée DLX 01** **Entrée DLX 14** 14 entrées à virgule flottante qui peuvent être lues par le programme DeviceLogix. Elles sont généralement adressables à un paramètre pour lire sa valeur. Elles peuvent également être adressables au retour commun.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Real
		31 32	**Entrée DLX 15** **Entrée DLX 16** 2 entrées de nombre entier à 32 bits sans signe qui peuvent être lues par le programme DeviceLogix. Elles sont généralement adressables à un paramètre pour lire sa valeur. Elles peuvent également être adressables à des valeurs d'horloge temps réel.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 0/159999	LE	Nombre entier 32 bits
	Entrées TOR	33 à 48	**DIP DLX 01** **DIP DLX 16** 16 entrées TOR qui peuvent être lues par le programme DeviceLogix. Elles sont généralement adressables à un point d'entrée dans un module d'E/S en option ou à des bits d'état logiques.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0.00 0/159999.15	LE	Nombre entier 32 bits
	Etat & Cntrl	49	**Éta EnDLX TOR** Fournit l'état M/A individuel des 16 DIP DLX.				
		50	**Éta SorDLX TOR** Fournit l'état M/A individuel des bits du mot de commande logique DIP.				
		51	**Éta2 SorDLX TOR** Fournit l'état M/A individuel des 16 DOP DLX.				

Options pour 49 :

Options	DIP DLXVal16	DIP DLXVal15	DIP DLXVal14	DIP DLXVal13	DIP DLXVal12	DIP DLXVal11	DIP DLXVal10	DIP DLXVal9	DIP DLXVal8	DIP DLXVal7	DIP DLXVal6	DIP DLXVal5	DIP DLXVal4	DIP DLXVal3	DIP DLXVal2	DIP DLXVal1
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Options pour 50 :

Options	ÉtaCmd DLX16	ÉtaCmd DLX15	ÉtaCmd DLX14	ÉtaCmd DLX13	ÉtaCmd DLX12	ÉtaCmd DLX11	ÉtaCmd DLX10	ÉtaCmd DLX9	ÉtaCmd DLX8	ÉtaCmd DLX7	ÉtaCmd DLX6	ÉtaCmd DLX5	ÉtaCmd DLX4	ÉtaCmd DLX3	ÉtaCmd DLX2	ÉtaCmd DLX1
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Options pour 51 :

Options	ÉtaDOP DLX16	ÉtaDOP DLX15	ÉtaDOP DLX14	ÉtaDOP DLX13	ÉtaDOP DLX12	ÉtaDOP DLX11	ÉtaDOP DLX10	ÉtaDOP DLX9	ÉtaDOP DLX8	ÉtaDOP DLX7	ÉtaDOP DLX6	ÉtaDOP DLX5	ÉtaDOP DLX4	ÉtaDOP DLX3	ÉtaDOP DLX2	ÉtaDOP DLX1
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Fichier	Groupe	N°	Nom Description	Valeurs		Lecture-Ecriture	Type de données
Groupes hôtes	Etat & Cntrl	52	**Cond Prog DLX** Définit l'action qui est exécutée lorsque la logique DLX est désactivée. « Err » (0) – Le variateur est en défaut et arrêté. « Stop » (1) – Le variateur est arrêté, mais pas en défaut. « Zéro Dnée » (2) – Les données de sortie envoyées au variateur à partir de DLX sont à zéro (elles ne commandent pas un arrêt). « Ret Dern » (3) – Le variateur continue dans son état actuel.	Valeur/Défaut : Options :	0 = « Err » 0 = « Err » 1 = « Stop » 2 = « Zéro Dnée » 3 = « Ret Dern »	LE	Nombre entier 32 bits
		53	**Statut DLX** Contient les commandes de fonctionnement, ainsi que les informations d'état.	Valeur/Défaut : Options :	5 = « LogiqDésact » 0 = « Activ Logiq » 1 = « DésactLogiq » 2 = « RéinitProgram » 3 = « Enrg Program » 4 = « Chge Program » 5 = « LogiqDésact » 6 = « LogiquActivé »	LE	Nombre entier 32 bits
	Registres Internes	54 à 69	**SP1 DLX Réel** à **SP16 DLX Réel** 16 registres de travail Réel de 32 bits pour le programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+220000000	LE	Real
		70 à 77	**SP1 DINT DLX** à **SP8 DINT DLX** 8 registres de travail Nombre entier de 32 bits pour le programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		78 à 81	**SP1 DLX Bool** à **SP4 DLX Bool** 4 registres de travail Booléens de 32 bits (128 bits au total) pour le programme DLX.				
		82 à 89	**SP1En DLX Réel** à **SP8En DLX Réel** 8 registres de travail Réel de 32 bits pour l'entrée du programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+220000000	LE	Real
		90 à 97	**SP1Sor DLX Réel** à **SP8Sor DLX Réel** 8 registres de travail Réel de 32 bits pour la sortie du programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –/+220000000	LE	Real
		98 à 101	**SP1En DLX DINT** à **SP4En DLX DINT** 4 registres de Nombre entier de 32 bits pour l'entrée du programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits
		102 à 105	**SP1Sor DLX DINT** à **SP4Sor DLX DINT** 4 registres de Nombre entier de 32 bits pour la sortie du programme DLX.	Valeur/Défaut : Min./Max. :	0 –2147483648/2147483647	LE	Nombre entier 32 bits

Options	Bit 15	Bit 14	Bit 13	Bit 12	Bit 11	Bit 10	Bit 9	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 15	Bit 14	Bit 13	Bit 12	Bit 11	Bit 10	Bit 9	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Par défaut	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condition fausse
1 = Condition vraie

Eléments de bloc fonctionnel

Les éléments de bloc fonctionnel suivants sont disponibles :

Bit et E/S analogiques (1)	
Procédé	ALM TDG PID
Filtre	LPF
Sélection/Limite	SEL HLL
Statistique	MAVE
Temporisateur/Compteur	TONR TOFR PULR CTU CTUD
Comparaison	MEQ EQU NEQ LES GRT LEQ GEQ
Calcul/Mathématique	ADD SUB MUL DIV MOD SQR NEG ABS XPY
Transfert/Logique	BAND BOR BXOR BNOT BNAND BNOR BXNOR SETD RSTD
Bloc macro (2)	

(1) Bit et E/S analogiques n'entrent pas dans le total des blocs fonctionnels. Tous les autres éléments sont additionnés, et chaque instance compte comme un bloc fonctionnel.

(2) Les blocs macro sont créés par l'utilisateur. Les sélections sont vides jusqu'à ce qu'un bloc macroi soit créé. Le texte d'icône associé au bloc macro est également créé par l'utilisateur.

L'éditeur DeviceLogix fournit une interface graphique pour la configuration des blocs fonctionnels, ce qui permet un contrôle local dans le variateur. Les notions de base pour la navigation et la programmation dans l'éditeur DeviceLogix ne sont pas abordées dans ce manuel.
Pour de plus amples informations, voir la publication RA-UM003A, « DeviceLogix User Manual ». Il se trouve sur le site de la bibliothèque en ligne de Rockwell Automation (Literature Library) : http://www.rockwellautomation.com/literature.

Points de bit et d'E/S analogiques

L'automate DeviceLogix sur le port 14 utilise (48) entrées sur bit, (48) sorties sur bit, (24) entrées analogiques et (17) sorties analogiques pour dialoguer avec les autres ports du variateur (paramètres du variateur et du périphérique).

Entrées sur bit

Les entrées sur bit disponibles vers le programme DeviceLogix incluent :

Entrées sur bit	Description
(16) Entrées booléennes matérielles • DIP1 à DIP 16	Elles sont corrélées avec les paramètres P33 [DIP DLX 01] à P48 [DIP DLX 16] du port 14 DeviceLogix.
(32) Entrées booléennes réseau • Prêt, Actif, Alarme, Défaut, etc.	Elles sont corrélées avec le mot d'état logique DeviceLogix du variateur. Voir page A-10 pour plus de détails sur les bits du mot d'état logique.

Les entrées de bit sont utilisées pour la connexion avec des dispositifs d'entrées physiques (boutons-poussoirs, cellules photoélectriques, etc.) qui

sont câblés à un module d'E/S en option présent dans le variateur, pour surveiller l'état du variateur ou pour lire un bit dans un paramètre de bit recensé.

Sorties sur bit

Les sorties sur bit disponibles à partir du programme DeviceLogix incluent :

Sorties sur bit	Description
(16) Sorties booléennes matérielles • DOP1 à DOP 16	Elles sont corrélées avec les bits du paramètre P51 [Éta2 SorDLX TOR] du port 14 DeviceLogix.
(32) Sorties booléennes réseau • Arrêt, Démarrage, A-coups1, Effacement défaut, etc.	Elles sont corrélées avec le mot de commande logique DeviceLogix du variateur. Voir page A-9 pour plus de détails sur les bits du mot de commande logique. Ces bits peuvent également être surveillés dans le paramètre P50 [Éta SorDLX TOR] du port 14 DeviceLogix.

Les sorties de bit sont utilisées pour la connexion à des dispositifs de sorties physiques (voyants, relais, etc.) qui sont câblés à un module d'E/S en option présent dans le variateur, afin de commander directement le variateur via les bits de commande logique, ou pour écrire un bit dans un paramètre de bit recensés.

Entrées Analog

Les entrées analogiques disponibles vers le programme DeviceLogix incluent :

Entrées Analog	Description
(12) Entrées analogiques matérielles • SP1En DLX Réel à SP8En DLX Réel (Réel) • SP1En DLX DINT à SP4En DLX DINT (DINT)	Registres de travail pour l'entrée du programme DLX.
(17) Entrées analogiques réseau • Retour commun (Real) • En DLX 01 à En DLX 14 (Real) • En DLX 15 à En DLX 16 (DINT)	Le retour commun est corrélé avec le mot de retour du variateur. En DLX est corrélée avec les paramètres P17 [En DLX 01] à P32 [En DLX 16] du port 14 DeviceLogix.
(7) Entrées analogiques diverses • Données d'horloge temps réel	Année, Mois, Jour, Jour de la semaine, Heure, Minute et Seconde de l'horloge temps réel du variateur.

Les entrées analogiques sont généralement utilisées pour la connexion avec des dispositifs d'entrées physiques (détecteurs, potentiomètres, etc.) qui sont câblés à un module d'E/S en option présent dans le variateur, pour surveiller le retour du variateur, pour lire l'horloge temps réel ou pour lire un paramètre du variateur/périphérique.

Remarque : les entrées analogiques matérielles sont disponibles dans les variateurs PowerFlex 753 et PowerFlex 755 v2.xxx (et postérieure).

Sorties Analog

Les sorties analogiques disponibles à partir du programme DeviceLogix incluent :

Sorties Analog	Description
(12) Sorties analogiques matérielles • SP1Sor DLX Réel à SP8Sor DLX Réel (Réel) • SP1Sor DLX DINT à SP4Sor DLX DINT (DINT)	Registres de travail pour la sortie du programme DLX.
(17) Sorties analogiques réseau • Commande de référence (Real) • Sor DLX 01 à Sor DLX 14 (Real) • Sor DLX 15 à Sor DLX 16 (DINT)	La commande de référence est corrélée avec le mot de référence du variateur. La sortie DLX est corrélée avec les paramètres P1 [Sor DLX 01] à P16 [Sor DLX 16] du port 14 DeviceLogix.

Les sorties analogiques sont généralement utilisées pour la connexion avec des dispositifs de sorties physiques (dispositifs de mesure, vannes, etc.) qui sont câblés à un module d'E/S en option présent dans le variateur, pour contrôler la référence du variateur ou pour écrire un paramètre du variateur/ périphérique.

Remarque : les sorties analogiques matérielles sont disponibles dans les variateurs PowerFlex 753 et PowerFlex 755 v2.xxx (et postérieure).

Conseils

Types de données

Notez que les différents types de données sont pris en charge par les paramètres En/Sor analogiques de DeviceLogix. Par exemple, P17 [En DLX 01] est une valeur Real, alors que P32 [En DLX 16] est une valeur DINT. Assurez-vous d'affecter une En/Sor DLX à un paramètre qui a le même type de données.

Les éléments de bloc fonctionnel prennent également en charge différents types de données. Cliquez sur le bouton des propriétés dans le coin droit supérieur de chaque élément pour afficher les propriétés du bloc fonctionnel. Le champ du type de données de fonction affiche les types de données pris en charge. Notez que si des Entrées DLX Real sont utilisées avec un élément de bloc fonctionnel configuré pour DINT (généralement la valeur par défaut), la partie fractionnelle sera tronquée.

Firmware v1.xxx du PowerFlex 755
Registres de travail Datalink et DeviceLogix internes (P54…P81)

Les entrées DLX et les sorties DLX sont des Datalinks et ne peuvent pas être appliquées directement les unes aux autres ou à un autre Datalink, comme un Datalink sur l'Ethernet intégré du port 13. Utilisez les registres de travail interne DeviceLogix pour transférer des données entre les Datalinks.

Exemple 1 – Lecture de données à partir du réseau

Une valeur en provenance du réseau est entrée dans SP1 DLX Réel.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.1]	DL From Net 01	Port 14: DLX Real SP1

SP1 DLX Réel est lu par En DLX 01 et peut désormais être utilisé comme entrée analogique dans le programme DeviceLogix.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.17]	DLX In 01	Port 14: DLX Real SP1

SP1 DLX Réel est le registre intermédiaire qui permet aux deux Datalinks de travailler ensemble.

Exemple 2 – Ecriture de données vers le réseau

Le programme DeviceLogix contrôle une valeur de sortie analogique dans Sor DLX 01 qui est écrite vers SP2 DLX Réel.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.1]	DLX Out 01	Port 14: DLX Real SP2

La valeur SP2 DLX Réel est envoyée vers le réseau.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.17]	DL To Net 01	Port 14: DLX Real SP2

SP2 DLX Réel est le registre intermédiaire qui permet aux deux Datalinks de travailler ensemble.

PowerFlex 753 (tous) et PowerFlex 755 v2.xxx (et postérieure) Registres de travail Datalink et DeviceLogix internes (P82…P105)

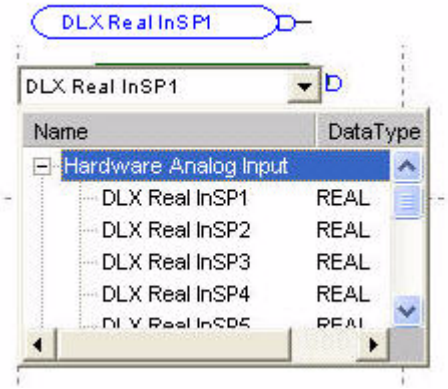
Les entrées DLX et les sorties DLX sont des Datalinks et ne peuvent pas être appliquées directement les unes aux autres ou à un autre Datalink, comme un Datalink sur l'Ethernet intégré du port 13. Bien que la même méthode que celle utilisée avec les PowerFlex 755 v1.xxx puisse être utilisée, il existe une méthode plus efficace qui ne requiert pas d'utiliser un Datalink DeviceLogix.

Exemple 1 – Lecture de données à partir du réseau

Une valeur en provenance du réseau est entrée dans SP1En DLX Réel.

Variateur	Datalink	Valeur
753	Port 0 P895 [En DonnéA1]	Port 14 : SP1En DLX Réel
755	Port 13 P1 [DL < Rés #01]	

SP1En DLX Réel peut désormais être utilisé comme entrée analogique matérielle et peut également être utilisé directement avec un bloc fonctionnel (un Datalink DeviceLogix n'est pas requis).

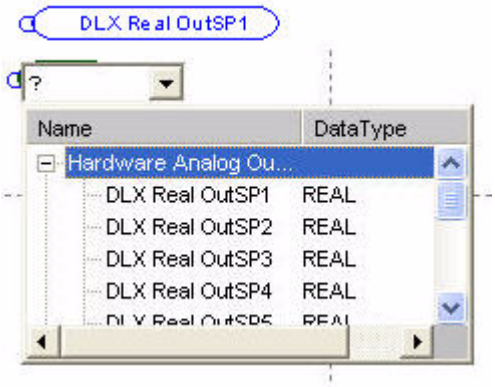


Exemple 2 – Ecriture de données vers le réseau

Le programme DeviceLogix contrôle une valeur de sortie analogique qui est écrite vers SP1Sor DLX Réel.

Variateur	Datalink	Valeur
753	Port 0 P905 [So DonnéA1]	Port 14 : SP1Sor DLX Réel
755	Port 13 P17 [DL > Rés #01]	

SP1Sor DLX Réel peut désormais être utilisé comme sortie analogique matérielle et peut également être utilisé directement avec un bloc fonctionnel (un Datalink DeviceLogix n'est pas requis).



Exemples de programme

Exemple 1 : Fonctionnement du sélecteur

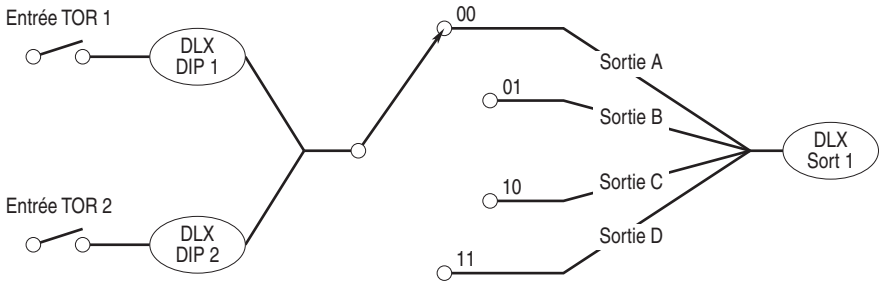
Cet exemple montre comment un fonctionnement de sélecteur similaire à la fonction dans le PowerFlex 700S peut être obtenu par le biais du composant DeviceLogix intégré au variateur PowerFlex Série 750. Un sélecteur est simulé dans le variateur à l'aide d'une combinaison d'entrées afin de produire plusieurs sorties. Les entrées TOR du variateur sont utilisées pour envoyer plusieurs vitesses prédéfinies configurables (75 Hz, 85 Hz, 95 Hz et 105 Hz) au paramètre P571 [VitesPrédéf 1]. On suppose que le variateur Série 750 possède un module d'E/S installé sur le port 4.

La table de vérité ci-dessous représente les entrées et sorties pour un sélecteur à 4 positions.

Entrées		Sorties	
Entrée1	Entrée2	Sortie binaire	Sortie sélecteur
0	0	0	Sortie A
0	1	1	Sortie B
1	0	2	Sortie C
1	1	3	Sortie D

Le mappage logique ci-dessous fournit une explication de haut niveau de la façon dont les sorties ci-dessus sont obtenues.

Figure G.1 Mappage logique de sélecteur à deux entrées et quatre positions



Les entrées discrètes du variateur sont utilisées pour l'entrée 1 et l'entrée 2. Les sorties A, B, C et D sont liées aux registres de travail DeviceLogix. Ceci apporte une plus grande souplesse pour modifier les valeurs de ces sorties.

La sortie qui en résulte peut être liée à un paramètre et utilisée dans des applications de variateur compatibles, comme la configuration de plusieurs vitesse prédéfinies, le positionnement point à point, etc. Dans cet exemple, elle commande VitesPrédéf 1.

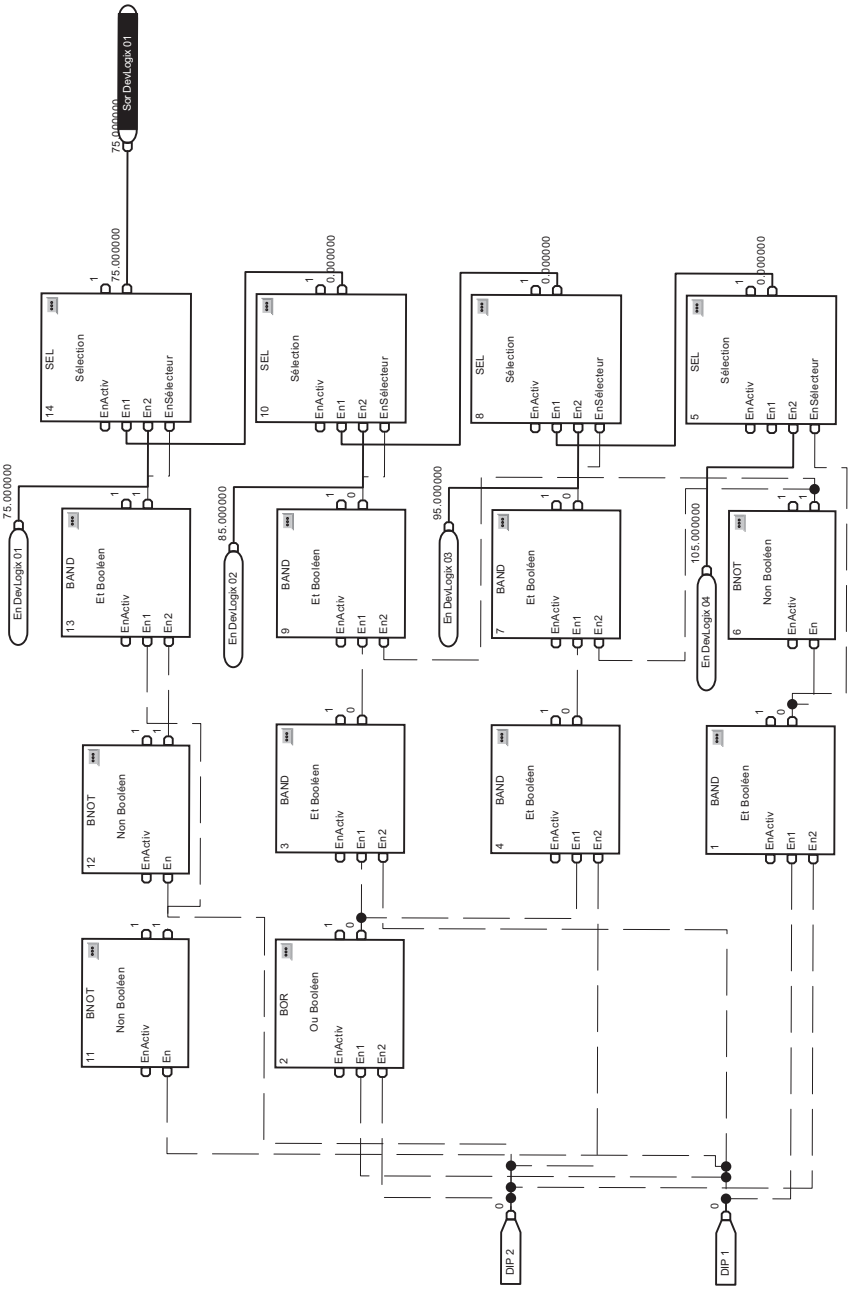
Configuration de paramètre

Les paramètres suivants sont configurés pour cet exemple :

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
14.1	Sor DLX 01	Port 0 : VitesPrédéf 1	
14.33	DIP DLX 1	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 1	Entrée TOR 1 du sélecteur
14.34	DIP DLX 2	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 2	Entrée TOR 2 du sélecteur
14.17	En DLX 01	Port 14 : SP1 DLX Réel	Sortie A
14.18	En DLX 02	Port 14 : SP2 DLX Réel	Sortie B
14.19	En DLX 03	Port 14 : SP3 DLX Réel	Sortie C
14.20	En DLX 04	Port 14 : SP4 DLX Réel	Sortie D
14.54	SP1 DLX Réel	75.00	Vitesse prédéfinie de la sortie A
14.55	SP2 DLX Réel	85.00	Vitesse prédéfinie de la sortie B
14.56	SP3 DLX Réel	95.00	Vitesse prédéfinie de la sortie C
14.57	SP4 DLX Réel	105.00	Vitesse prédéfinie de la sortie D
0.571	VitesPrédéf 1	variable	Sortie résultant du sélecteur

Programmation de bloc fonctionnel

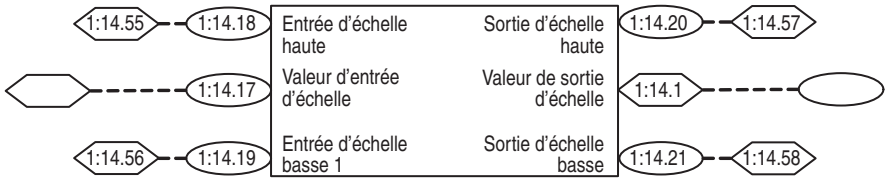
L'exemple de fonctionnement du sélecteur consiste en 14 blocs indiqués ci-dessous.



Exemple 2 : Fonctionnement de bloc d'échelle

Cet exemple montre comment un fonctionnement de bloc d'échelle similaire à la fonction dans le PowerFlex 700VC peut être obtenu par le biais du composant DeviceLogix intégré au variateur PowerFlex Série 750. Un bloc d'échelle étalonne une valeur de paramètre et l'entrée du bloc est liée à un paramètre que l'on veut mettre à l'échelle. Le bloc d'échelle possède également les paramètres de limites haute et basse d'entrée et de sortie.

Figure G.2 Visualisation du niveau haut de bloc d'échelle



Entrée d'échelle haute définit la valeur haute pour l'entrée du bloc d'échelle.

Sortie d'échelle haute définit la valeur haute correspondante pour la sortie du bloc d'échelle.

Entrée d'échelle basse définit la valeur basse pour l'entrée du bloc d'échelle.

Sortie d'échelle basse définit la valeur basse correspondante pour la sortie du bloc d'échelle.

Valeur de sortie de l'échelle la valeur de sortie d'échelle du bloc peut alors être utilisée par l'utilisateur pour établir une liaison avec un paramètre qui accepte les liaisons.

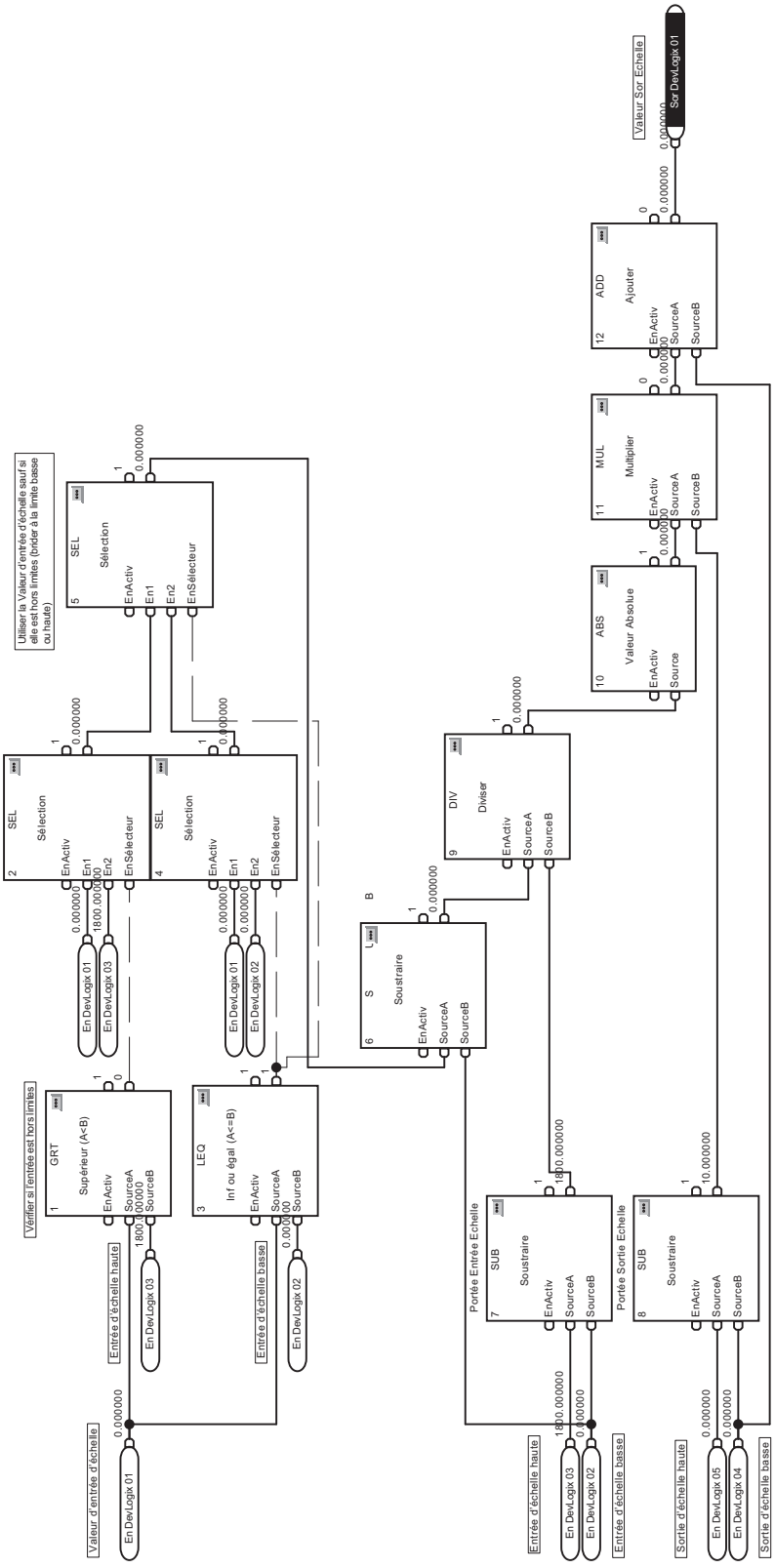
Configuration de paramètre

Les paramètres DeviceLogix suivants sont configurés pour cet exemple :

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
14.1	Sor DLX 01	* Réglez ce paramètre là où la sortie d'échelle doit aller *	
14.17	En DLX 01	* Réglez ce paramètre à la valeur source de votre entrée d'échelle *	
14.18	En DLX 02	Port 14 : SP2 DLX Réel	Entrée d'échelle basse
14.19	En DLX 03	Port 14 : SP3 DLX Réel	Entrée d'échelle haute
14.20	En DLX 04	Port 14 : SP4 DLX Réel	Sortie d'échelle basse
14.21	En DLX 05	Port 14 : SP5 DLX Réel	Sortie d'échelle haute
14.55	SP2 DLX Réel	0.0	Valeur basse d'entrée d'échelle
14.56	SP3 DLX Réel	1800.00	Valeur haute d'entrée d'échelle
14.57	SP4 DLX Réel	0.000	Valeur basse de sortie d'échelle
14.58	SP5 DLX Réel	10.00	Valeur haute de sortie d'échelle

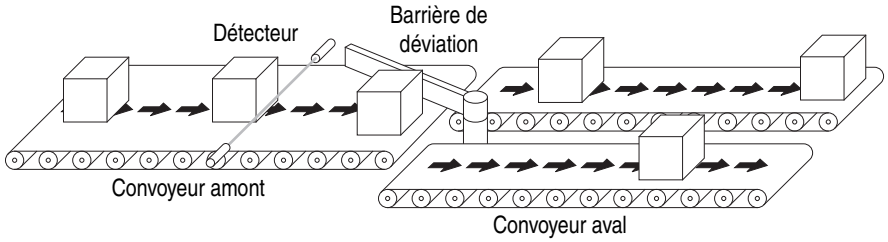
Programmation de bloc fonctionnel

L'exemple de fonctionnement du bloc d'échelle consiste en 12 blocs indiqués ci-dessous.



Exemple 3 : Fonctionnement d'un système de tri

Cet exemple montre la logique de commande de base pour le fonctionnement d'un système de tri dans un système de tapis convoyeurs. Le système de tri dirige les pièces d'un convoyeur en amont vers l'un de deux convoyeurs en aval. Alternativement, il envoie un nombre x de pièces sur chaque convoyeur en aval.



L'application est constituée des E/S discrètes suivantes :

Type	Nom	Description
Entrées	Détecteur de pièces présentes	Détecte la présence d'une pièce
Sorties	Actionneur de déviation	Commande l'actionneur de déviation pour diriger le flux des pièces

Exemple de critères pour le programme logique :

- Si le détecteur de présence de pièce est activé, le compteur de pièces augmente d'une unité.
- Si la valeur prédéfinie du compteur de pièces est atteinte, remettre le compteur à zéro et alternativement activer ou réinitialiser l'actionneur de déviation.

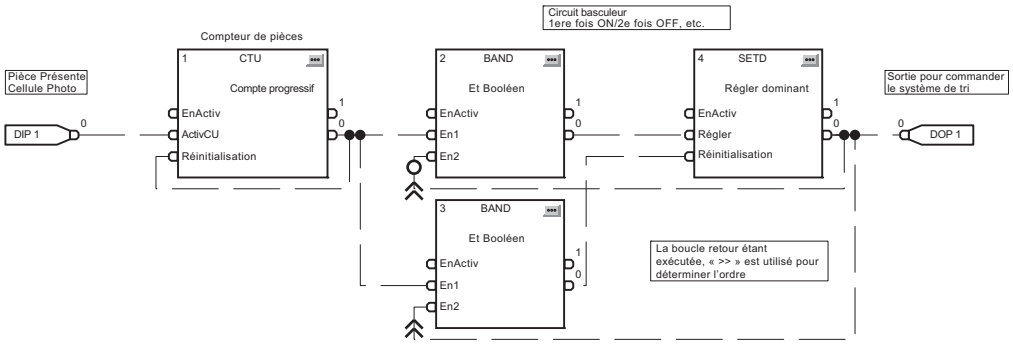
Configuration de paramètre

Les paramètres suivants sont configurés pour cet exemple :

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
4.20	Sélect ST0	Port 14 : Éta2 SorDLX TOR.ÉtaDOP DLX0	Sortie sur module d'E/S du port 4
14.33	DIP DLX 1	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 1	Entrée du détecteur de présence de pièce (module d'E/S sur le port 4)
14.51	Éta2 SorDLX TOR		Sortie de l'actionneur de déviation

Programmation de bloc fonctionnel

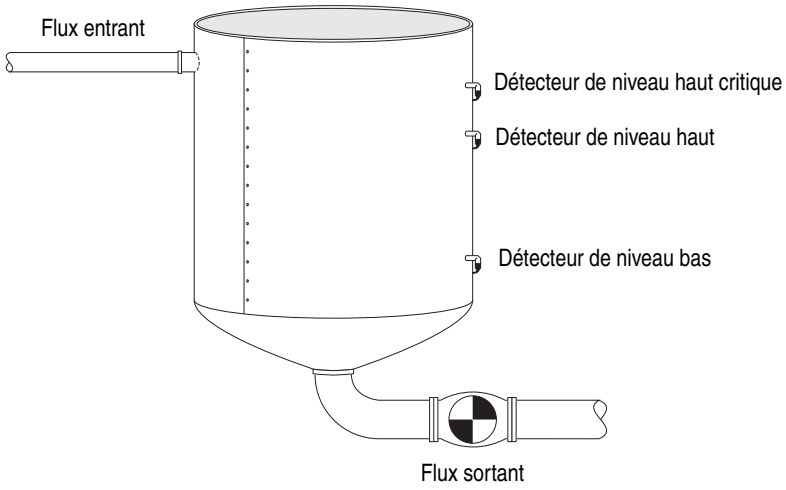
Cet exemple est constitué de 4 blocs indiquées ci-dessous.



Exemple 4 : Fonctionnement d'une citerne

Cet exemple montre comment la logique de commande de base peut être utilisée pour des applications simples. On suppose que le PowerFlex 755 possède un module d'E/S installé sur le port 4.

Figure G.3 Citerne



L’application est constituée des E/S discrètes suivantes :

Type	Nom	Description
Entrées	Bouton-poussoir d’effacement de défaut	Utilisé pour effacer tout défaut ou alarme.
	Détecteur de niveau haut critique	Indique un niveau haut critique. Sert normalement de détecteur de secours pour le détecteur de niveau haut et il est également utilisé pour détecter si le détecteur de niveau haut est défectueux. Lorsqu’il est activé, le variateur fonctionne à une fréquence de sortie encore plus élevée en cas d’arrivée de flux élevée.
	Détecteur de niveau haut	Indique que la citerne a un niveau élevé et qu’il est temps de démarrer le pompage (fonctionnement normal). Le variateur fonctionne à une fréquence « normale », sauf si le niveau haut critique est atteint.
	Détecteur de niveau bas	Lorsqu’il est désactivé, il sert à indiquer que la citerne est vide (tant que les détecteurs de niveau haut et de niveau haut critique sont également désactivés). Le variateur arrête de fonctionner (fin du cycle de pompage).
Sorties	Voyant de défaut de détecteur	Indique que le détecteur de niveau haut ou de niveau bas a un problème.
	Voyant d’alarme de temps trop long	Si le variateur fonctionne pendant une durée plus longue que le temps normal pour vider la citerne, il peut y avoir une augmentation du flux entrant ou le détecteur de niveau bas est peut-être bloqué sur Marche. Une alarme est générée et le variateur continue de fonctionner.
	Voyant clignotant/alarme sonore de défaut de niveau haut critique	Indique un niveau haut critique qui requiert une attention immédiate.

Exemple de critères pour le programme logique :

- Si le détecteur de niveau haut critique ou le détecteur de niveau haut est activé, démarrer le variateur.
  - Si le détecteur de niveau haut critique est activé, passer en fréquence élevée (90 Hz) pour le reste du cycle de pompage. Autrement, fonctionner à la fréquence normale (60 Hz).
  - Fonctionner jusqu'à ce que les trois détecteurs de niveau soient désactivés.
  - La pompe doit fonctionner au moins x minutes. Si le détecteur de niveau bas est défaillant, cela empêche le détecteur de niveau haut de démarrer/arrêter la pompe trop rapidement.
- Annoncer une condition de défaut de détecteur.
  - Le détecteur de niveau bas ne doit jamais être désactivé lorsque le détecteur de niveau haut ou le détecteur de niveau haut critique est activé.
  - Le détecteur de niveau haut ne doit jamais être désactivé lorsque le détecteur de niveau haut critique est activé.
  - Le détecteur de niveau haut critique ne doit jamais être activé lorsque le détecteur de niveau haut ou le détecteur de niveau bas est désactivé.
- Annoncer une condition de niveau haut critique.
  - La sortie de niveau haut critique ne doit jamais être activée.
- Annoncer si la durée du cycle de pompage est plus longue que la durée normale (« Y » minutes).
  - Surveiller la durée d'un cycle de pompage en calculant le temps pendant lequel le variateur fonctionne.
  - Si la durée est supérieure à « Y » minutes, activer la sortie d'alarme de temps trop long.
- Réinitialiser les alarmes/défauts avec une entrée de bouton-poussoir de réinitialisation.

Configuration de paramètre

Les paramètres suivants sont configurés pour cet exemple.

Les paramètres DeviceLogix suivants sont configurés pour cet exemple :

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
0.520	Vites Avt Max	90.00	
0.545	Sél Réf Vites A	Port 0 : VitesPrédéf 1	
0.571	VitesPrédéf 1	60.00	Fréquence de pompage normale (60 Hz)
0.573	VitesPrédéf 3	90.00	Fréquence de pompage élevée (90 Hz)
4.10	Sél SR0	Port 14 : Éta2 SorDLX TOR.ÉtaDOP DLX0	Sortie de défaut de détecteur
4.20	Sélect ST0	Port 14 : Éta2 SorDLX TOR.ÉtaDOP DLX1	Sortie de défaut de niveau haut critique
4.30	Sél ST1	Port 14 : Éta2 SorDLX TOR.ÉtaDOP DLX2	Sortie d'alarme de temps trop long
14.33	DIP DLX 1	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 1	Entrée de détecteur de niveau haut critique

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
14.34	DIP DLX 2	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 2	Entrée de détecteur de niveau haut
14.35	DIP DLX 3	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 3	Entrée de détecteur de niveau bas
14.36	DIP DLX 4	Port 4 : Etat En TOR.Entrée 4	Entrée de bouton-poussoir de réinitialisation d'alarme/défaut

Programmation de bloc fonctionnel

Cet exemple est constitué de 16 blocs indiquées ci-dessous.

Figure G.4 Circuit de commande

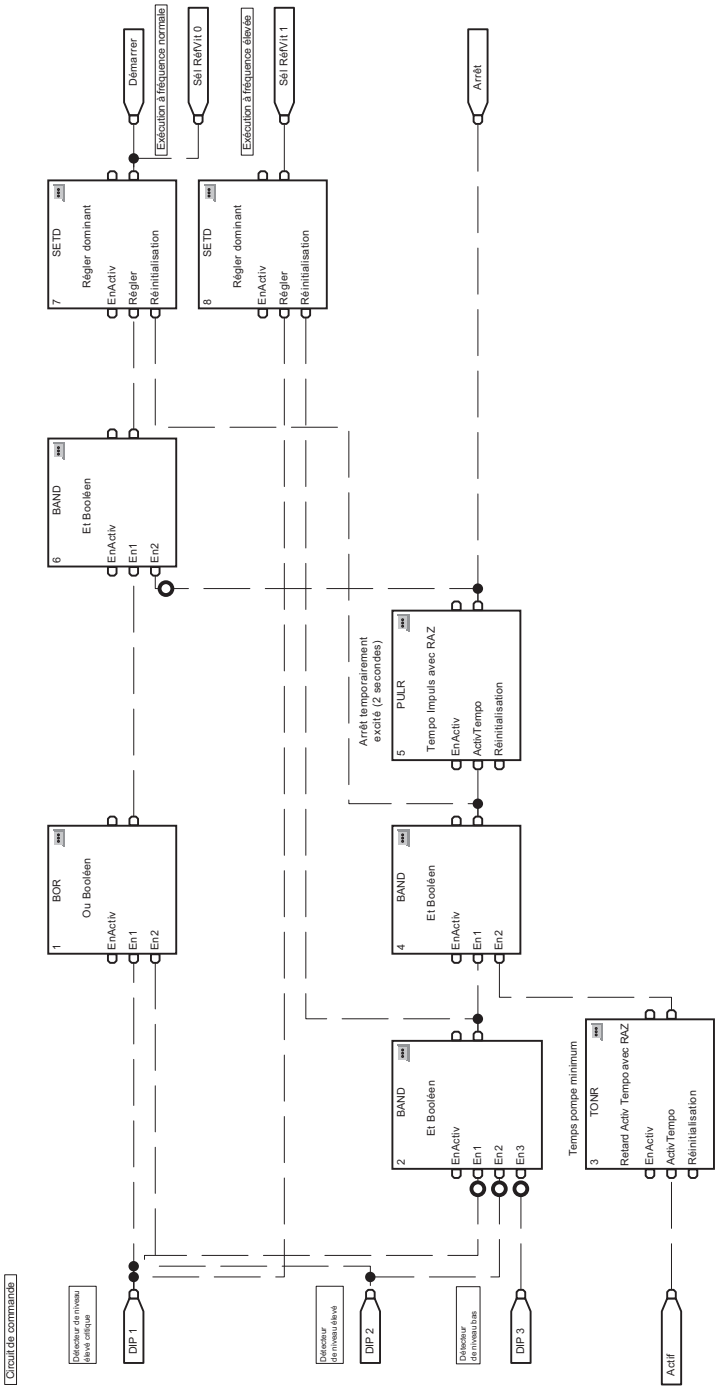
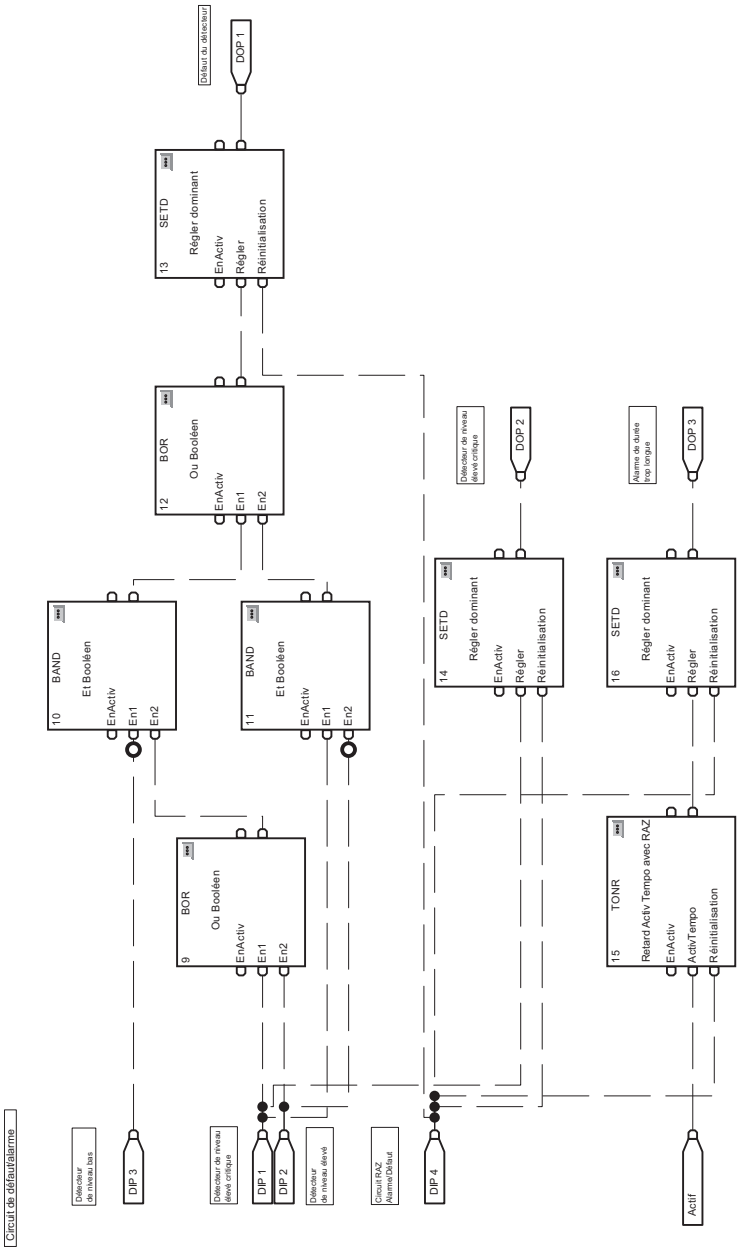


Figure G.5 Circuit de défaut/alarme



Exemple 5 : Utilisation de l'horloge temps réel

Cet exemple montre comment utiliser l'horloge temps réel du variateur PowerFlex Série 750 dans un programme DeviceLogix.

Exemple de critères pour le programme logique :

- Faire fonctionner le variateur du lundi au vendredi entre 7:45 et 17:15 h.

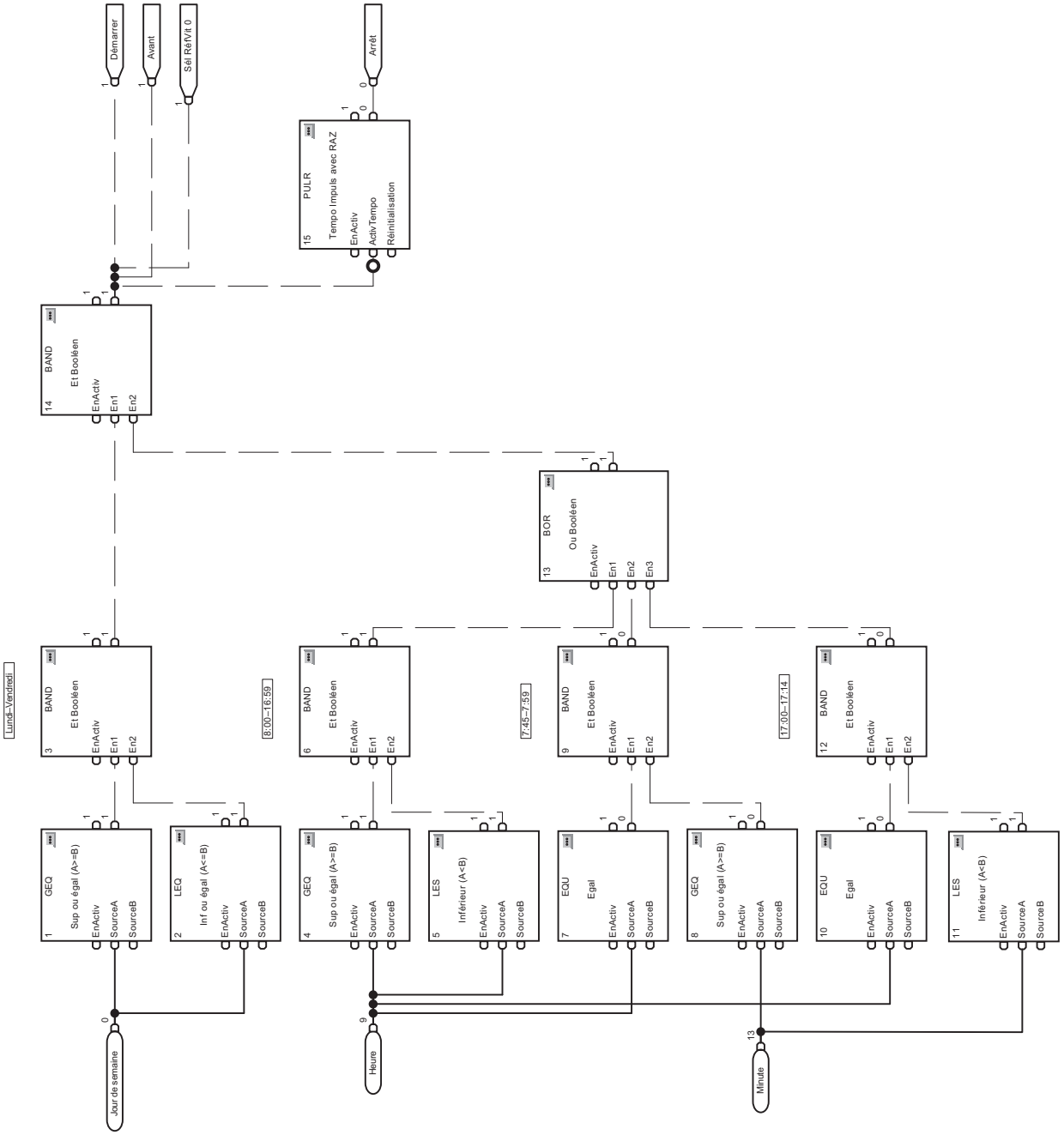
Configuration de paramètre

Les paramètres suivants sont configurés pour cet exemple :

N° de paramètre du port	Paramètre	Valeur	Description
0.545	Sél Réf Vites A	Port 0 : VitesPrédéf 1	
0.571	VitesPrédéf 1	60.00	Vitesse de fonctionnement du variateur

Programmation de bloc fonctionnel

Cet exemple est constitué de 15 blocs indiquées ci-dessous.



Remarques :

Moteurs à aimant permanent

Servomoteurs Allen-Bradley compatibles

Le tableau suivant contient une liste des caractéristiques des servomoteurs Allen-Bradley compatibles avec les variateurs PowerFlex Série 750. Cette liste inclut principalement les moteurs MP de 460 V et les servomoteurs Allen-Bradley Série 1326. Ces informations sont fournies pour aider à configurer le variateur PowerFlex Série 750 avec les données de servomoteurs appropriées. Pour les informations sur la compatibilité et la configuration des moteurs brushless Allen-Bradley et des moteurs PM d'autres fabricants non listés ici, contactez l'assistance technique Allen-Bradley pour les variateurs.

Tableau H.A Caractéristiques nominales du moteur

Numéro de modèle	Tension nominale moteur (V eff. entre phases)	Intensité nominale moteur (A eff.)	Fréquence nominale moteur (Hz)	Vitesse nominale moteur (tr/min)	Puissance nominale moteur (kW)	Pôles moteur	Intensité crête (A eff.)	Couple de calage permanent système (Nm)	Vitesse max du moteur (tr/min)
MPL-B4530K	460	7,8	200,7	3010	2,60	8	19,1	8,25	4000
MPL-B4560F	460	8,3	144,7	2170	3,20	8	25,5	14,10	3000
MPL-B520K	460	8,1	208,0	3120	3,50	8	23,3	10,70	4000
MPL-B540K	460	14,5	177,3	2660	5,40	8	42,4	19,40	4000
MPL-B560F	460	14,5	130,7	1960	5,50	8	42,4	26,80	3000
MPL-B580F	460	18,4	132,7	1990	7,10	8	66,5	34,00	3000
MPL-B580J	460	22,6	148,0	2220	7,90	8	66,5	34,00	3800
MPL-B640F	460	22,7	106,0	1590	6,11	8	46,0	36,70	3000
MPL-B660F	460	27,2	81,3	1220	6,15	8	67,9	48,00	3000
MPL-B680D	460	24,0	94,0	1410	9,30	8	66,5	62,80	2000
MPL-B680F	460	33,9	79,3	1190	7,50	8	67,9	60,00	3000
MPL-B860D	460	33,6	96,0	1440	12,50	8	67,5	83,10	2000
MPL-B880C	460	33,6	72,7	1090	12,60	8	69,0	110,00	1500
MPL-B880D	460	40,3	86,7	1300	15,00	8	113,2	110,00	2000
MPL-B960B	460	29,7	62,0	930	12,70	8	63,6	130,00	1200
MPL-B960C	460	38,9	76,0	1140	14,80	8	88,4	124,30	1500
MPL-B960D	460	50,2	76,7	1150	15,00	8	102,5	124,30	2000
MPL-B980B	460	31,8	59,3	890	15,02	8	70,7	162,70	1000
MPL-B980C	460	48,2	67,3	1010	16,80	8	99,0	158,20	1500
MPL-B980D	460	63,6	74,7	1120	18,60	8	141,4	158,20	2000
MPG-B050-031	460	16,3	92,0	920	1,20	12	32,5	12,40	2510
MPG-B110-031	460	12,9	112,0	1120	2,00	12	31,1	17,00	2420
MPG-B110-091	460	10,6	184,0	1840	1,60	12	20,5	8,30	3500
1326AB-B515G	460	9,5	88,7	2660	2,90	4	28,5	10,40	5000
1326AB-B520F	460	8,8	70,3	2110	2,90	4	26,4	13,10	3500
1326AB-B530E	460	9,5	74,3	2230	4,20	4	28,5	18,00	3000
1326AB-B720E	460	17,5	70,0	2100	6,80	4	52,5	30,90	3500
1326AB-B720F	460	27,5	117,0	3510	11,70	4	66,5	31,80	5000
1326AB-B730E	460	22,8	78,3	2350	9,60	4	66,5	39,00	3350
1326AB-B740C	460	20,9	52,3	1570	8,70	4	62,7	53,00	2200
1326AB-B740E	460	32,0	79,7	2390	12,70	4	66,5	50,80	3400
1326AS-B630F	460	7,8	142,7	2140	2,40	8	18,5	10,70	4500
1326AS-B660E	460	11,8	100,7	1510	3,40	8	29,8	21,50	3000
1326AS-B690E	460	19,0	87,3	1310	5,00	8	41,3	36,40	3000
1326AS-B840E	460	21,2	79,3	1190	4,70	8	39,5	37,60	3000
1326AS-B860C	460	17,6	77,3	1160	6,00	8	44,4	49,30	2000
3050R-7	390	66,0	50,0	500	30,00	12	132,0	–	500
11050R-7	390	218,0	50,0	500	110,00	12	436,0	–	500

Remarques :

A

Accès à l'interface opérateur **1-29**

Affichage **D-1**

Alarmes
- Descriptions des alarmes d'E/S **4-13**
- Descriptions des alarmes de surveillance de la vitesse de sécurité **4-13**
- Descriptions des alarmes du codeur incrémental double **4-14**
- Descriptions des alarmes du codeur incrémental simple **4-13**
- Descriptions des alarmes du retour universel **4-16**
- Descriptions des alarmes du variateur **4-4**
- Référence croisée des alarmes du variateur **4-11**
- Types **4-1**

Alimentation
- Borniers **1-14**
- Câblage **1-11**
- Cavaliers **1-23**
- Conditionnement **1-8**
- Monophasée **1-14**
- Retrait de la vis du cavalier **1-25**
- Retrait du fil de cavalier **1-26**

Assistance **P-2**

Assistance technique **P-2**
- Contacter **4-25**

Assistance technique pour variateurs **P-2**

Automate DriveLogix **P-2**

B

Borne SHLD **1-9**

Borniers
- Alimentation **1-17**, **1-20**
- Emplacement **1-15**, **1-18**
- Section des fils, alimentation **1-14**
- Section des fils, E/S **1-28**

C

Câblage
- Alimentation **1-11**
- E/S **1-28**

Câblage des E/S **1-28**

Câble armé **1-12**

Câbles
- Armé **1-12**
- Blindé **1-11**
- Isolation **1-11**
- Non blindé **1-11**
- Séparation **1-11**
- Type **1-11**

Câbles blindés, alimentation **1-12**

Câbles d'alimentation non blindés **1-12**

Câbles, alimentation
- Blindé **1-12**
- Non blindé **1-12**

Calibres des fusibles **A-12**

Capot, ouverture **1-5**

Caractéristiques des niveaux de pollution **A-8**

Caractéristiques nominales du moteur **H-1**

Cavalier
- Ai0 et Ai1 **1-37**
- Alimentation du variateur, configuration (PE-A et PE-B) **1-23**
- Alimentation du variateur, taille 6 **1-26**
- Alimentation du variateur, taille 7 **1-27**
- Alimentation du variateur, tailles 2 à 5 **1-25**
- Codeur incrémental double **F-2**
- Validation câblée (J1) **1-34**
- Validation de la sécurité (J2) **1-35**

Cavalier J1 **1-34**

Cavalier J2 **1-35**

Cavaliers Ai0 et Ai1 **1-37**

Cavaliers PE-A et PE-B **1-23**

Certification **A-1**

Chemin porte-câbles **1-13**

Circuit de validation câblée **1-34**

Circuit de validation de la sécurité **1-35**

Clavier numérique
- Touches de fonction **D-3**
- Touches de navigation **D-2**
- Touches programmables **D-2**

Codes et normes nationaux **1-11**

Condensateurs **1-23**

Condensateurs de mode **1-23**

Condensateurs en mode commun **1-8**, **1-23**

Conduit **1-13**

Conformité CE **1-51**

Contacteurs d'entrée/de sortie **1-22**

Contacteurs, entrée/sortie **1-22**

Conventions **P-3**

Conventions utilisées dans ce manuel **P-3**

D

Défauts
- Descriptions des défauts d'E/S **4-13**
- Descriptions des défauts de surveillance de la vitesse de sécurité **4-13**
- Descriptions des défauts du codeur incrémental double **4-14**
- Descriptions des défauts du codeur incrémental simple **4-13**
- Descriptions des défauts du retour universel **4-16**
- Descriptions des défauts du variateur **4-4**
- Référence croisée des défauts du variateur **4-11**
- Types **4-1**

Dégagements, montage **1-7**

Dépannage **4-1**
- Symptômes communs **4-23**

DeviceLogix **G-1**

Dimensions **A-15**

Directive CEM **1-51**

Distances minimales de dégagement **1-7**

E

Entrée c.a.
- Disjoncteurs **A-12**
- Fusibles d'alimentation **A-12**

Entrée d'alimentation
- Conditionnement **1-8**
- Monophasée **1-14**

Entrée du câble vers borne SHLD **1-9**

EtherNet/IP **2-5**

F

Fiches **1-21**

Filtre RFI **1-10**

Filtre, RFI **1-10**

Frein, résistance minimale **A-7**

I

Identification du coffret **A-12**

Indicateurs d'état **2-4**, **4-2**

Installation/câblage **1-1**

Interrupteur différentiel **1-8**

L

Levage du variateur **1-2**

Longueur de câble, moteur **1-13**

M

Mise à la terre
- Blindages **1-9**
- Critères **1-9**
- Filtre **1-10**
- Schéma recommandé **1-9**

Mise à la terre du filtre EMI/RFI **1-10**

Mise en service **2-1**
- Liste de contrôle **2-1**
- Menu **2-3**
- Naviguer jusqu'au menu **D-4**

Module d'alimentation auxiliaire **1-47**

Module d'arrêt sécurisé du couple **1-45**

Module d'E/S **1-37**

Module d'interface **D-1**
- Sélection d'un dispositif **D-5**

Module d'interface opérateur
- Eléments d'affichage **D-1**
- Menu de démarrage **D-4**
- Sélection d'un dispositif **D-5**
- Touches **D-2**

Module de commande, 755 **1-31**, **1-33**

Module de surveillance de la vitesse de sécurité **1-46**

Module DeviceNet **1-48**

Modules d'option
- Alimentation auxiliaire **1-47**
- Arrêt sécurisé du couple **1-45**
- Codeur de retour universel **E-1**
- Codeurs incrémentaux **F-1**
- DeviceNet **1-48**
- E/S **1-37**
- Installation **1-36**
- Support 20-COMM **1-50**
- Surveillance de la vitesse de sécurité **1-46**

Moteur
- Considérations **1-13**
- Longueurs de câble **1-13**

Moteurs à aimant permanent **H-1**

MOV **1-8**, **1-23**

O

Ouverture du capot **1-5**

P

Paramètres
- Affichage de base **3-3**
- Affichage évolué **3-5**
- Affichage expert **3-10**
- Codeur incrémental double **3-161**
- Codeur incrémental simple **3-159**
- Descriptions et programmation **3-1**
- DeviceLogix **G-3**
- EtherNet **3-178**
- Fichier Applications variateur **3-109**
- Fichier Commande de position du variateur **3-83**
- Fichier Commande de vitesse du variateur **3-62**
- Fichier Commande moteur du variateur **3-20**
- Fichier Communication variateur **3-95**
- Fichier Configuration du variateur **3-42**
- Fichier Diagnostics variateur **3-100**
- Fichier Protection du variateur **3-54**
- Fichier Retour et E/S variateur **3-28**
- Fichier Surveillance variateur **3-19**
- Linear List **3-19**
- Module d'E/S **3-137**
- Module de retour universel **3-166**
- Module de surveillance de la vitesse de sécurité **3-148**
- Modules d'option **3-15**
- Organisation **3-3**
- Références croisées **3-131**
- Valeurs par défauts **D-6**, **D-8**

PE (mise à la terre) **1-9**

Pile de l'horloge **1-31**, **1-33**

Pile de l'horloge temps réel **1-31**, **1-33**

Pile, type **1-31**, **1-33**

Poids **1-2**

Ports DPI **2-2**

Ports du dispositif **A-5**

Ports et dispositifs **A-5**

Ports, DPI **2-2**

Précautions générales **P-4**

Précautions, générales **P-4**

Profil d'application **C-1**

Puissance nominale du variateur **A-12**

Puissance nominale, variateur **A-12**

R

RCD (Residual Current Detector) **1-8**

Réglage du frein dynamique **3-50**

Résistance de frein dynamique **A-7**

Résistance de freinage **1-22**

Résistance de freinage dynamique **1-22**
- Protection **C-2**

Résistance minimale **A-7**

Résistance, freinage **1-22**

Résistance, valeurs minimales **A-7**

Restaurer les valeurs du paramètre
- Périphériques **D-8**
- Variateur **D-6**

Revêtement de câble THHN et THWN **1-12**

S

Schéma de mise à la terre recommandé **1-9**

Schémas de principe **B-1**

Sélection d'un dispositif **D-5**

Servomoteurs **H-1**

Source d'alimentation **1-8**

Source d'alimentation c **1-8**

Source d'alimentation c.a.
- Considérations **1-8**
- Déséquilibré **1-8**
- Sans mise à la terre **1-8**

Spécifications
- Certification **A-1**
- Commande **A-4**
- Electriques **A-4**
- Environnement **A-3**
- Protection **A-2**
- Puissance nominale du variateur **A-12**

Support 20-COMM **1-50**

Systèmes de distribution **1-23**
- Déséquilibré **1-8**
- Impédance ou phase mise à la terre **1-8**
- Sans mise à la terre **1-8**

Systèmes de distribution sans mise à la terre **1-23**

T

Tableaux de perte en Watts **A-6**
Tableaux de perte thermique en Watts **A-6**
Tailles de coffrets **P-3**
Tailles de variateurs **P-3**, **A-15**
Terre de sécurité **1-9**
Tolérances de tension **C-1**

U

Unités d'alimentation régénératrices **1-23**

V

Valeurs par défaut
  Paramètres du périphérique **D-8**
  Paramètres du variateur **D-6**
Voyants **2-4**, **4-2**

Assistance techniques pour les variateurs Allen-Bradley aux Etats-Unis – Tél. : +1 262.512.8176, Fax : +1 262.512.2222, E-mail : support@drives.ra.rockwell.com, En ligne : www.ab.com/support/abdrives

www.rockwellautomation.com

Siège des activités « Power, Control and Information Solutions »

Amériques : Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 Etats-Unis, Tél. : +1 414.382.2000, Fax : +1 414.382.4444
Europe / Moyen-Orient / Afrique : Rockwell Automation, Vorstlaan/Boulevard du Souverain 36, B-1170 Bruxelles, Tél. : +32 2 663 0600, Fax : +32 2 663 0640
Asie Pacifique : Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tél. : +852 2887 4788, Fax : +852 2508 1846

Belgique : Rockwell Automation, Nijverheidslaan 1, B-1853 Strombeek-Bever, Tél. : +32 2 716 84 11, Fax : +32 2 725 07 24, www.rockwellautomation.be
Canada : Rockwell Automation, 1860, 32e Avenue, Lachine, Québec, H8T 3J7, Tél: +1 (514) 780-5126, Fax: +1 (514) 636-6156, www.rockwellautomation.ca
France : Rockwell Automation SAS – 2, rue René Caudron, Bât. A, F-78960 Voisins-le-Bretonneux, Tél. : +33 1 61 08 77 00, Fax : +33 1 30 44 03 09
Suisse : Rockwell Automation AG, Buchserstrasse 7, CH-5001 Aarau,Tél.: +41 (62) 889 77 77, Fax: +41 (62) 889 77 11

Publication 750-UM001C-FR-P – Septembre 2009
Remplace 750-UM001B-FR-P – Juin 2009

Copyright © 2009 Rockwell Automation, Inc. Tous droits réservés. Imprimé aux Etats-Unis.