



Manuel d'utilisation VLT[®] HVAC Basic Drive FC 101



Table des matières

1 Introduction	3
1.1 Objet du manuel d'utilisation	3
1.2 Ressources supplémentaires	3
1.3 Version de document et de logiciel	3
1.4 Certificats et homologations	4
1.5 Mise au rebut	4
2 Sécurité	5
2.1 Introduction	5
2.2 Personnel qualifié	5
2.3 Sécurité	5
2.4 Protection thermique du moteur	6
3 Installation	7
3.1 Installation mécanique	7
3.1.1 Montage côte à côte	7
3.1.2 Dimensions du variateur de fréquence	8
3.2 Installation électrique	11
3.2.1 Réseau IT	12
3.2.2 Raccordement au secteur et au moteur	13
3.2.3 Fusibles et disjoncteurs	19
3.2.4 Installation électrique conforme aux normes CEM	21
3.2.5 Bornes de commande	23
3.2.6 Bruit acoustique ou vibration	24
4 Programmation	25
4.1 Panneau de commande local (LCP)	25
4.2 Assistant de configuration	26
4.3 Liste des paramètres	41
5 Avertissements et alarmes	44
6 Spécifications	46
6.1 Alimentation secteur	46
6.1.1 3 x 200-240 V CA	46
6.1.2 3 x 380-480 V CA	47
6.1.3 3 x 525-600 V CA	51
6.2 Résultats des essais d'émission CEM	52
6.3 Exigences particulières	53
6.3.1 Déclassement pour température ambiante et fréquence de commutation	53
6.3.2 Déclassement pour basse pression atmosphérique et hautes altitudes	53

6.4 Caractéristiques techniques générales	53
6.4.1 Alimentation secteur (L1, L2, L3)	53
6.4.2 Puissance du moteur (U, V, W)	53
6.4.3 Longueur et section des câbles	54
6.4.4 Entrées digitales	54
6.4.5 Entrées analogiques	54
6.4.6 Sortie analogique	54
6.4.7 Sortie digitale	55
6.4.8 Carte de commande, communication série RS485	55
6.4.9 Carte de commande, sortie 24 V CC	55
6.4.10 Sortie relais [bin]	55
6.4.11 Carte de commande, sortie 10 V CC	56
6.4.12 Conditions ambiantes	56
Indice	57

1 Introduction

1.1 Objet du manuel d'utilisation

Ce manuel d'utilisation contient des informations sur l'installation et la mise en service sûres du variateur de fréquence.

Ce manuel d'utilisation est réservé à du personnel qualifié. Lire et suivre le manuel d'utilisation pour utiliser le variateur de fréquence en sécurité et professionnellement et faire particulièrement attention aux consignes de sécurité et aux avertissements d'ordre général. Laisser ce manuel d'utilisation à proximité du variateur de fréquence à tout moment.

VLT® est une marque déposée.

1.2 Ressources supplémentaires

- Le *Guide de programmation du VLT® HVAC Basic Drive FC 101* fournit des informations sur la programmation et comporte une description complète des paramètres.
- Le *Manuel de configuration du VLT® HVAC Basic Drive FC 101* fournit toutes les informations techniques concernant le variateur de fréquence ainsi que sur la conception et les applications client. Il donne aussi la liste des options et des accessoires.

Les documents techniques sous format numérique sont disponibles en ligne sur www.danfoss.com/en/search/?filter=type%3Adocumentation.

Assistance technique Logiciel de programmation MCT 10
Télécharger le logiciel sur www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/.

Pendant l'installation du logiciel, saisir le code d'accès 81463800 afin d'activer la fonctionnalité FC 101. Une clé de licence n'est pas nécessaire pour utiliser la fonctionnalité FC 101.

La dernière version du logiciel ne contient pas toujours les dernières mises à jour de variateur de fréquence. Contacter le service commercial local pour obtenir les dernières mises à jour de variateur de fréquence (fichiers *.upd) ou les télécharger sur www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/#Overview.

1.3 Version de document et de logiciel

Ce manuel d'utilisation est régulièrement révisé et mis à jour. Toutes les suggestions d'amélioration sont les bienvenues.

Édition	Remarques	Version logicielle
MG18AAxx	Dernière mise à jour de la version des logiciels et du matériel.	4.2x

À partir de la version 4.0x (à partir de la semaine de production 33 2017), la fonction de vitesse variable du ventilateur de refroidissement du dissipateur de chaleur équipe les variateurs de fréquence jusqu'à la puissance de 22 kW (30 HP) 400 V IP20 et jusqu'à la puissance 18,5 kW (25 HP) 400 V IP54. Cette fonction requiert des mises à niveau des logiciels et du matériel et impose des restrictions en matière de compatibilité avec les versions antérieures pour les tailles de boîtiers H1-H5 et I2-I4. Voir le *Tableau 1.1* pour les restrictions.

Compatibilité des logiciels	Ancienne carte de commande (jusqu'à la semaine de production 33 2017)	Nouvelle carte de commande (à partir de la semaine de production 34 2017)
Ancien logiciel (jusqu'à la version 3.xx du fichier OSS)	Oui	Non
Nouveau logiciel (à partir de la version 4.xx du fichier OSS)	Non	Oui
Compatibilité du matériel	Ancienne carte de commande (jusqu'à la semaine de production 33 2017)	Nouvelle carte de commande (à partir de la semaine de production 34 2017)
Ancienne carte de puissance (jusqu'à la semaine de production 33 2017)	Oui (uniquement jusqu'à la version 3.xx du logiciel)	Oui (mise à niveau IMPÉRATIVE du logiciel vers la version 4.xx ou supérieure)
Nouvelle carte de puissance (à partir de la semaine de production 34 2017)	Oui (mise à niveau IMPÉRATIVE du logiciel vers la version 3.xx ou inférieure, le ventilateur fonctionne à pleine vitesse en permanence)	Oui (uniquement à partir de la version 4.xx du logiciel)

Tableau 1.1 Compatibilité des logiciels et du matériel

1.4 Certificats et homologations

Certification		IP20	IP54
Déclaration de conformité CE		✓	✓
Homologué UL		✓	-
RCM		✓	✓
EAC		✓	✓
UkrSEPRO		✓	✓

Tableau 1.2 Certificats et homologations

Le variateur de fréquence est conforme aux exigences de sauvegarde de la capacité thermique de la norme UL508C. Pour plus d'informations, se reporter au chapitre *Protection thermique du moteur* du *Manuel de configuration* du produit.

1.5 Mise au rebut



Cet équipement contient des composants électriques et ne doit pas être éliminé avec les ordures ménagères.

Il doit être collecté séparément avec les déchets électriques et électroniques conformément à la législation locale en vigueur.

2 Sécurité

2.1 Introduction

Les symboles suivants sont utilisés dans ce document :

⚠️ AVERTISSEMENT

Indique une situation potentiellement dangereuse qui peut entraîner des blessures graves ou le décès.

⚠️ ATTENTION

Indique une situation potentiellement dangereuse qui peut entraîner des blessures superficielles à modérées. Ce signe peut aussi être utilisé pour mettre en garde contre des pratiques non sûres.

AVIS!

Fournit des informations importantes, notamment sur les situations qui peuvent entraîner des dégâts matériels.

2.2 Personnel qualifié

Un transport, un stockage, une installation, une exploitation et une maintenance corrects et fiables sont nécessaires au fonctionnement en toute sécurité et sans problème du variateur de fréquence. Seul du personnel qualifié est autorisé à installer ou utiliser cet équipement.

Par définition, le personnel qualifié est un personnel formé, autorisé à installer, mettre en service et maintenir l'équipement, les systèmes et les circuits conformément aux lois et aux réglementations en vigueur. En outre, il doit être familiarisé avec les instructions et les mesures de sécurité décrites dans ce manuel.

2.3 Sécurité

⚠️ AVERTISSEMENT

HAUTE TENSION

Les variateurs de fréquence contiennent des tensions élevées lorsqu'ils sont reliés à l'alimentation secteur CA, à l'alimentation CC ou à la répartition de la charge. Le non-respect de la réalisation de l'installation, du démarrage et de la maintenance par du personnel qualifié peut entraîner la mort ou des blessures graves.

- L'installation, le démarrage et la maintenance ne doivent être effectués que par du personnel qualifié.
- Avant tout entretien ou toute réparation, utiliser un dispositif de mesure de tension approprié pour s'assurer que le variateur de fréquence est complètement déchargé.

⚠️ AVERTISSEMENT

DÉMARRAGE IMPRÉVU

Lorsque le variateur de fréquence est connecté au secteur CA, à l'alimentation CC ou est en répartition de la charge, le moteur peut démarrer à tout moment. Un démarrage imprévu pendant la programmation, une opération d'entretien ou de réparation peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dégâts matériels. Démarrer le moteur par un commutateur externe, un ordre de bus de terrain, un signal de référence d'entrée, à partir du panneau de commande local (LCP), par commande à distance à l'aide du logiciel MCT 10 ou suite à la suppression d'une condition de panne.

Pour éviter un démarrage imprévu du moteur :

- Déconnecter le variateur de fréquence du secteur.
- Activer la touche [Off/Reset] sur le LCP avant de programmer les paramètres.
- Vérifier que le variateur de fréquence est entièrement câblé et assemblé lorsqu'il est raccordé au secteur CA, à l'alimentation CC ou en répartition de la charge.

⚠️ AVERTISSEMENT**TEMPS DE DÉCHARGE**

Le variateur de fréquence contient des condensateurs dans le circuit intermédiaire qui peuvent rester chargés même lorsque le variateur de fréquence n'est pas alimenté. Une haute tension peut être présente même lorsque les voyants d'avertissement sont éteints. Le non-respect du temps d'attente spécifié après la mise hors tension avant un entretien ou une réparation peut entraîner le décès ou des blessures graves.

- Arrêter le moteur.
- Déconnecter le secteur CA et les alimentations à distance du circuit intermédiaire, y compris les batteries de secours, les alimentations sans interruption et les connexions du circuit intermédiaire aux autres variateurs de fréquence.
- Déconnecter ou verrouiller le moteur PM.
- Attendre que les condensateurs soient complètement déchargés. Le temps d'attente minimum est indiqué dans le *Tableau 2.1*.
- Avant tout entretien ou toute réparation, utiliser un dispositif de mesure de tension approprié pour s'assurer que les condensateurs sont complètement déchargés.

Tension [V]	Plage de puissance [kW (HP)]	Temps d'attente minimum (minutes)
3 x 200	0,25–3,7 (0,33–5)	4
3 x 200	5,5–11 (7–15)	15
3 x 400	0,37–7,5 (0,5–10)	4
3 x 400	11–90 (15–125)	15
3 x 600	2,2–7,5 (3–10)	4
3 x 600	11–90 (15–125)	15

Tableau 2.1 Temps de décharge

⚠️ AVERTISSEMENT**RISQUE DE COURANT DE FUITE**

Les courants de fuite à la terre dépassent 3,5 mA. Le fait de ne pas mettre le variateur de fréquence à la terre peut entraîner le décès ou des blessures graves.

- L'équipement doit être correctement mis à la terre par un installateur électrique certifié.

⚠️ AVERTISSEMENT**DANGERS LIÉS À L'ÉQUIPEMENT**

Tout contact avec les arbres tournants et les matériels électriques peut entraîner des blessures graves voire mortelles.

- L'installation, le démarrage et la maintenance doivent être effectués par du personnel qualifié uniquement.
- Veiller à ce que tous les travaux électriques soient conformes aux réglementations électriques locales et nationales.
- Suivre les procédures décrites dans ce manuel.

⚠️ ATTENTION**DANGER DE PANNE INTERNE**

Une panne interne dans le variateur de fréquence peut entraîner des blessures graves si le variateur de fréquence n'est pas correctement fermé.

- Avant d'appliquer de la puissance, s'assurer que tous les caches de sécurité sont en place et fermement fixés.

2.4 Protection thermique du moteur

Régler le paramètre 1-90 *Protect. thermique mot.* sur [4] *ETR Alarme* pour activer la fonction de protection thermique du moteur.

3 Installation

3.1 Installation mécanique

3.1.1 Montage côte à côte

Le variateur de fréquence peut être monté côte à côte, en prévoyant un espace libre au-dessus et en dessous pour le refroidissement.

Taille	Classe IP	Puissance [kW (HP)]			Espace libre au-dessus/au-dessous [mm (po)]
		3 x 200-240 V	3 x 380-480 V	3 x 525-600 V	
H1	IP20	0,25-1,5 (0,33-2)	0,37-1,5 (0,5-2)	-	100 (4)
H2	IP20	2,2 (3)	2,2-4 (3-5)	-	100 (4)
H3	IP20	3,7 (5)	5,5-7,5 (7,5-10)	-	100 (4)
H4	IP20	5,5-7,5 (7,5-10)	11-15 (15-20)	-	100 (4)
H5	IP20	11 (15)	18,5-22 (25-30)	-	100 (4)
H6	IP20	15-18,5 (20-25)	30-45 (40-60)	18,5-30 (25-40)	200 (7,9)
H7	IP20	22-30 (30-40)	55-75 (70-100)	37-55 (50-70)	200 (7,9)
H8	IP20	37-45 (50-60)	90 (125)	75-90 (100-125)	225 (8,9)
H9	IP20	-	-	2,2-7,5 (3-10)	100 (4)
H10	IP20	-	-	11-15 (15-20)	200 (7,9)
I2	IP54	-	0,75-4,0 (1-5)	-	100 (4)
I3	IP54	-	5,5-7,5 (7,5-10)	-	100 (4)
I4	IP54	-	11-18,5 (15-25)	-	100 (4)
I6	IP54	-	22-37 (30-50)	-	200 (7,9)
I7	IP54	-	45-55 (60-70)	-	200 (7,9)
I8	IP54	-	75-90 (100-125)	-	225 (8,9)

Tableau 3.1 Dégagement nécessaire pour le refroidissement

AVIS!

Lorsque l'option de kit IP21/NEMA Type 1 est montée, une distance de 50 mm (2 po) entre les unités est nécessaire.

3.1.2 Dimensions du variateur de fréquence

Boîtier		Puissance [kW (HP)]			Hauteur [mm (po)]			Largeur [mm (po)]		Profondeur [mm (po)]	Trou de fixation [mm (po)]			Poids max. kg (lb)
Taille	Classe IP	3 x 200-240 V	3 x 380-480 V	3 x 525-600 V	A	A ¹⁾	a	B	b	C	d	e	f	
H1	IP20	0,25-1,5 (0,33-2,0)	0,37-1,5 (0,5-2,0)	-	195 (7,7)	273 (10,7)	183 (7,2)	75 (3,0)	56 (2,2)	168 (6,6)	9 (0,35)	4,5 (0,18)	5,3 (0,21)	2,1 (4,6)
H2	IP20	2,2 (3,0)	2,2-4,0 (3,0-5,0)	-	227 (8,9)	303 (11,9)	212 (8,3)	90 (3,5)	65 (2,6)	190 (7,5)	11 (0,43)	5,5 (0,22)	7,4 (0,29)	3,4 (7,5)
H3	IP20	3,7 (5,0)	5,5-7,5 (7,5-10)	-	255 (10,0)	329 (13,0)	240 (9,4)	100 (3,9)	74 (2,9)	206 (8,1)	11 (0,43)	5,5 (0,22)	8,1 (0,32)	4,5 (9,9)
H4	IP20	5,5-7,5 (7,5-10)	11-15 (15-20)	-	296 (11,7)	359 (14,1)	275 (10,8)	135 (5,3)	105 (4,1)	241 (9,5)	12,6 (0,50)	7 (0,28)	8,4 (0,33)	7,9 (17,4)
H5	IP20	11 (15)	18,5-22 (25-30)	-	334 (13,1)	402 (15,8)	314 (12,4)	150 (5,9)	120 (4,7)	255 (10)	12,6 (0,50)	7 (0,28)	8,5 (0,33)	9,5 (20,9)
H6	IP20	15-18,5 (20-25)	30-45 (40-60)	18,5-30 (25-40)	518 (20,4)	595 (23,4)/635 (25), 45 kW	495 (19,5)	239 (9,4)	200 (7,9)	242 (9,5)	-	8,5 (0,33)	15 (0,6)	24,5 (54)
H7	IP20	22-30 (30-40)	55-75 (70-100)	37-55 (50-70)	550 (21,7)	630 (24,8)/690 (27,2), 75 kW	521 (20,5)	313 (12,3)	270 (10,6)	335 (13,2)	-	8,5 (0,33)	17 (0,67)	36 (79)
H8	IP20	37-45 (50-60)	90 (125)	75-90 (100-125)	660 (26)	800 (31,5)	631 (24,8)	375 (14,8)	330 (13)	335 (13,2)	-	8,5 (0,33)	17 (0,67)	51 (112)
H9	IP20	-	-	2,2-7,5 (3,0-10)	269 (10,6)	374 (14,7)	257 (10,1)	130 (5,1)	110 (4,3)	205 (8,0)	11 (0,43)	5,5 (0,22)	9 (0,35)	6,6 (14,6)
H10	IP20	-	-	11-15 (15-20)	399 (15,7)	419 (16,5)	380 (15)	165 (6,5)	140 (5,5)	248 (9,8)	12 (0,47)	6,8 (0,27)	7,5 (0,30)	12 (26,5)

1) Plaque de connexion à la terre incluse

Boîtier	Puissance [kW (HP)]			Hauteur [mm (po)]		Largeur [mm (po)]		Profondeur [mm (po)]	Trou de fixation [mm (po)]			Poids max. kg (lb)			
	Taille	Classe IP	3 x 200-240 V	3 x 380-480 V	3 x 525-600 V	A	A ¹⁾		a	B	b		C	d	e
I2	IP54	-	-	0,75-4,0 (1,0-5,0)	-	332 (13,1)	-	318,5 (12,53)	115 (4,5)	74 (2,9)	225 (8,9)	11 (0,43)	5,5 (0,22)	9 (0,35)	5,3 (11,7)
I3	IP54	-	-	5,5-7,5 (7,5-10)	-	368 (14,5)	-	354 (13,9)	135 (5,3)	89 (3,5)	237 (9,3)	12 (0,47)	6,5 (0,26)	9,5 (0,37)	7,2 (15,9)
I4	IP54	-	-	11-18,5 (15-25)	-	476 (18,7)	-	460 (18,1)	180 (7,0)	133 (5,2)	290 (11,4)	12 (0,47)	6,5 (0,26)	9,5 (0,37)	13,8 (30,42)
I6	IP54	-	-	22-37 (30-50)	-	650 (25,6)	-	624 (24,6)	242 (9,5)	210 (8,3)	260 (10,2)	19 (0,75)	9 (0,35)	9 (0,35)	27 (59,5)
I7	IP54	-	-	45-55 (60-70)	-	680 (26,8)	-	648 (25,5)	308 (12,1)	272 (10,7)	310 (12,2)	19 (0,75)	9 (0,35)	9,8 (0,39)	45 (99,2)
I8	IP54	-	-	75-90 (100-125)	-	770 (30)	-	739 (29,1)	370 (14,6)	334 (13,2)	335 (13,2)	19 (0,75)	9 (0,35)	9,8 (0,39)	65 (143,3)

1) Plaque de connexion à la terre incluse

Les dimensions ne concernent que les unités physiques.

AVIS! Lors d'une installation dans une application, ajouter de l'espace au-dessus et en dessous des unités pour le refroidissement. La quantité d'espace pour le passage d'air libre est présentée dans le *Tableau 3.1*.

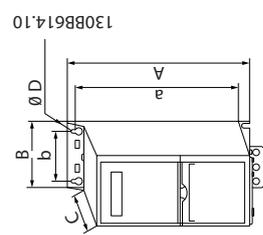
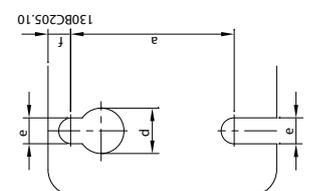
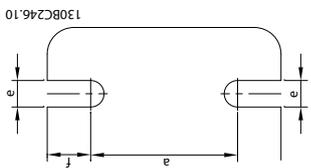


Tableau 3.3 Dimensions, boîtiers de tailles 12-18

3.2 Installation électrique

L'ensemble du câblage doit être conforme aux réglementations nationales et locales en matière de sections de câble et de température ambiante. Des conducteurs en cuivre sont requis, 75 °C (167 °F) recommandé.

Taille de boîtier	Classe IP	Puissance [kW (HP)]		Couple [Nm (po-lb)]					
		3 x 200-240 V	3 x 380-480 V	Secteur	Moteur	Raccordement CC	Bornes de commande	Terre	Relais
H1	IP20	0,25-1,5 (0,33-2,0)	0,37-1,5 (0,5-2,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
H2	IP20	2,2 (3,0)	2,2-4,0 (3,0-5,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
H3	IP20	3,7 (5,0)	5,5-7,5 (7,5-10)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
H4	IP20	5,5-7,5 (7,5-10)	11-15 (15-20)	1,2 (11)	1,2 (11)	1,2 (11)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
H5	IP20	11 (15)	18,5-22 (25-30)	1,2 (11)	1,2 (11)	1,2 (11)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
H6	IP20	15-18,5 (20-25)	30-45 (40-60)	4,5 (40)	4,5 (40)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)
H7	IP20	22-30 (30-40)	55 (70)	10 (89)	10 (89)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)
H7	IP20	-	75 (100)	14 (124)	14 (124)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)
H8	IP20	37-45 (50-60)	90 (125)	24 (212) ¹⁾	24 (212) ¹⁾	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)

Tableau 3.4 Couples de serrage pour boîtiers de tailles H1-H8, 3 x 200-240 V et 3 x 380-480 V

Taille de boîtier	Classe IP	Puissance [kW (HP)]		Couple [Nm (po-lb)]				
		3 x 380-480 V	Secteur	Moteur	Raccordement CC	Bornes de commande	Terre	Relais
I2	IP54	0,75-4,0 (1,0-5,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
I3	IP54	5,5-7,5 (7,5-10)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
I4	IP54	11-18,5 (15-25)	1,4 (12)	0,8 (7,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)	0,8 (7,0)	0,5 (4,0)
I6	IP54	22-37 (30-50)	4,5 (40)	4,5 (40)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,6 (5,0)
I7	IP54	45-55 (60-70)	10 (89)	10 (89)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,6 (5,0)
I8	IP54	75-90 (100-125)	14 (124)/24 (212) ²⁾	14 (124)/24 (212) ²⁾	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,6 (5,0)

Tableau 3.5 Couples de serrage pour boîtiers de tailles I2-I8

Taille de boîtier	Classe IP	Puissance [kW (HP)]		Couple [Nm (po-lb)]				
		3 x 525-600 V	Secteur	Moteur	Raccordement CC	Bornes de commande	Terre	Relais
H9	IP20	2,2-7,5 (3,0-10)	1,8 (16)	1,8 (16)	Non recommandé	0,5 (4,0)	3 (27)	0,6 (5,0)
H10	IP20	11-15 (15-20)	1,8 (16)	1,8 (16)	Non recommandé	0,5 (4,0)	3 (27)	0,6 (5,0)
H6	IP20	18,5-30 (25-40)	4,5 (40)	4,5 (40)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)
H7	IP20	37-55 (50-70)	10 (89)	10 (89)	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)
H8	IP20	75-90 (100-125)	14 (124)/24 (212) ²⁾	14 (124)/24 (212) ²⁾	-	0,5 (4,0)	3 (27)	0,5 (4,0)

Tableau 3.6 Couples de serrage pour boîtiers de tailles H6-H10, 3 x 525-600 V

1) Dimensions de câbles > 95 mm²

2) Dimensions de câbles ≤ 95 mm²

3.2.1 Réseau IT

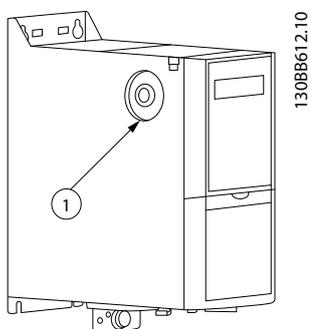
ATTENTION

Réseau IT

Installation sur une source électrique isolée de la terre, c.-à-d. un réseau IT.

Vérifier que la tension d'alimentation ne dépasse pas 440 V (unités 3 x 380-480 V) en cas de raccordement au secteur.

Sur les unités IP20, 200-240 V, 0,25-11 kW (0,33-15 HP) et 380-480 V, IP20, 0,37-22 kW (0,5-30 HP), ouvrir le commutateur RFI en retirant la vis sur le côté du variateur de fréquence lorsqu'il fonctionne sur le réseau IT.

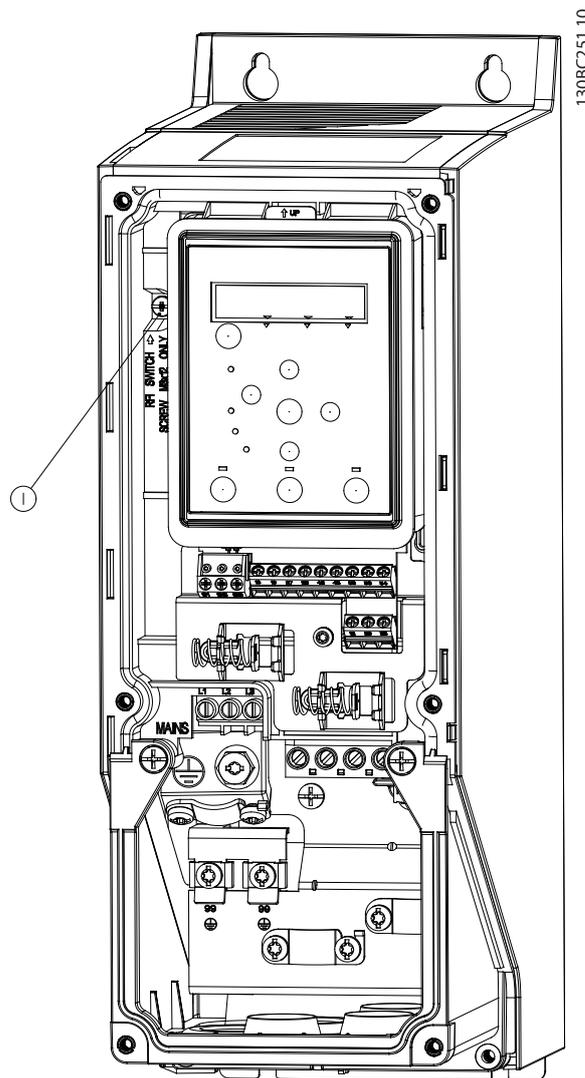


1	Vis CEM
---	---------

Illustration 3.1 IP20, 200-240 V, 0,25-11 kW (0,33-15 HP), IP20, 0,37-22 kW (0,5-30 HP), 380-480 V

Sur les unités 400 V, 30-90 kW (40-125 HP) et 600 V, régler le paramètre 14-50 Filtre RFI sur [0] Inactif en cas de fonctionnement sur le secteur IT.

Pour les unités IP54, 400 V, 0,75-18,5 kW (1,0-25 HP), la vis CEM se trouve à l'intérieur du variateur de fréquence, comme indiqué sur l'illustration 3.2.



1	Vis CEM
---	---------

Illustration 3.2 IP54, 400 V, 0,75-18,5 kW (1,0-25 HP)

AVIS!

En cas de réinsertion, utiliser uniquement une vis M3 x 12.

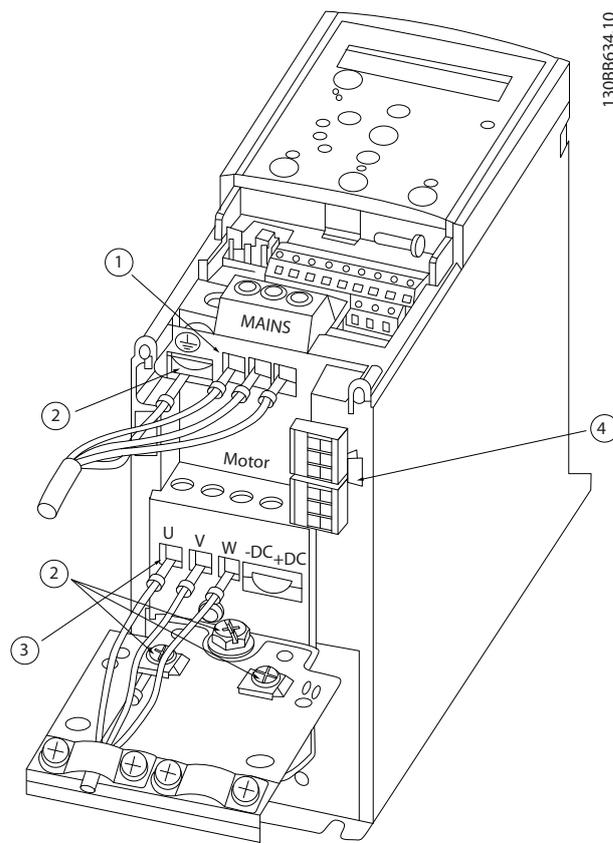
3.2.2 Raccordement au secteur et au moteur

Le variateur de fréquence est conçu pour entraîner tous les moteurs asynchrones triphasés standard. Pour connaître les sections maximales des câbles, se reporter au chapitre 6.4 *Caractéristiques techniques générales*.

- Utiliser un câble moteur blindé/armé pour se conformer aux prescriptions d'émissions CEM et raccorder ce câble à la plaque de connexion à la terre et au moteur.
- Raccourcir au maximum le câble du moteur pour réduire le niveau sonore et les courants de fuite.
- Pour plus de détails sur le montage de la plaque de connexion à la terre, voir l'instruction *Montage de la plaque de connexion à la terre du VLT® HVAC Basic Drive*.
- Voir également *Installation conforme CEM* dans le *Manuel de configuration* du VLT® HVAC Basic Drive FC 101 .

1. Monter les câbles de terre à la borne de terre.
2. Connecter le moteur aux bornes U, V et W et serrer les vis selon les couples spécifiés au chapitre 3.2.1 *Installation électrique – généralités*.
3. Connecter l'alimentation secteur aux bornes L1, L2 et L3 et serrer les vis selon les couples spécifiés au chapitre 3.2.1 *Installation électrique – généralités*.

Relais et bornes sur les boîtiers de tailles H1-H5

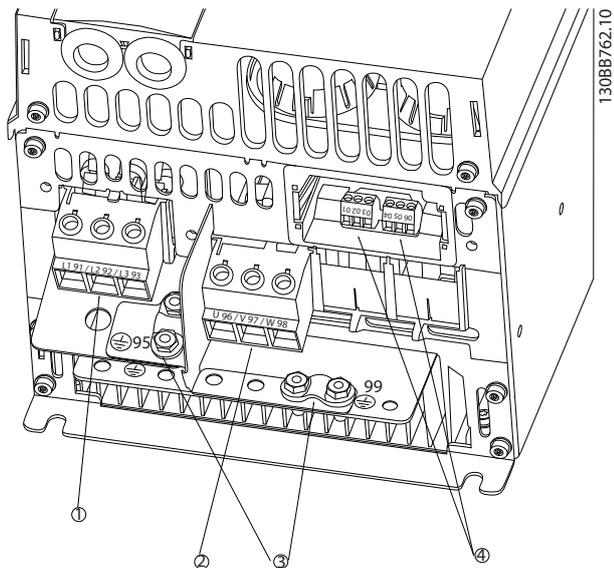


1	Secteur
2	Terre
3	Moteur
4	Relais

Illustration 3.3 Boîtiers de tailles H1-H5
 IP20, 200-240 V, 0,25-11 kW (0,33-15 HP)
 IP20, 380-480 V, 0,37-22 kW (0,5-30 HP)

3

Relais et bornes sur boîtiers de taille H6

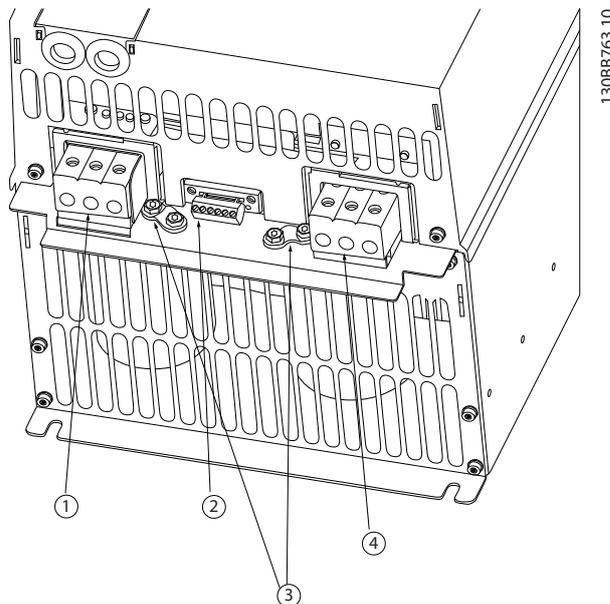


1	Secteur
2	Moteur
3	Terre
4	Relais

Illustration 3.4 Boîtiers de taille H6

- IP20, 380–480 V, 30–45 kW (40–60 HP)
- IP20, 200–240 V, 15–18,5 kW (20–25 HP)
- IP20, 525–600 V, 22–30 kW (30–40 HP)

Relais et bornes sur boîtiers de taille H7

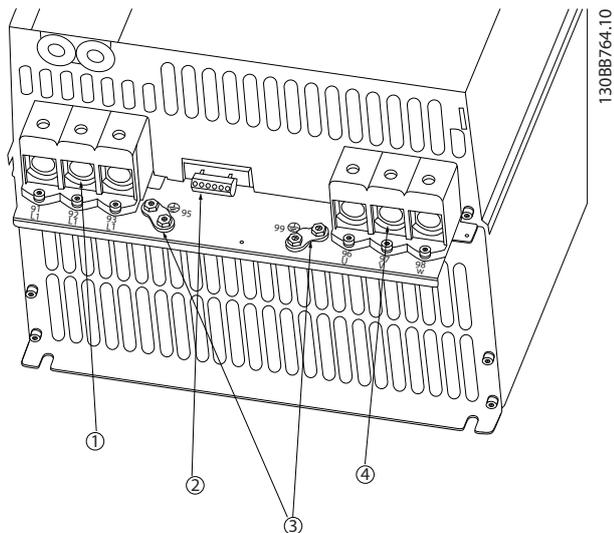


1	Secteur
2	Relais
3	Terre
4	Moteur

Illustration 3.5 Boîtiers de taille H7

- IP20, 380–480 V, 55–75 kW (70–100 HP)
- IP20, 200–240 V, 22–30 kW (30–40 HP)
- IP20, 525–600 V, 55–45 kW (70–60 HP)

Relais et bornes sur boîtiers de taille H8



1	Secteur
2	Relais
3	Terre
4	Moteur

Illustration 3.6 Boîtiers de taille H8

- IP20, 380-480 V, 90 kW (125 HP)
- IP20, 200-240 V, 37-45 kW (50-60 HP)
- IP20, 525-600 V, 75-90 kW (100-125 HP)

Raccordement au secteur et au moteur pour boîtiers de taille H9

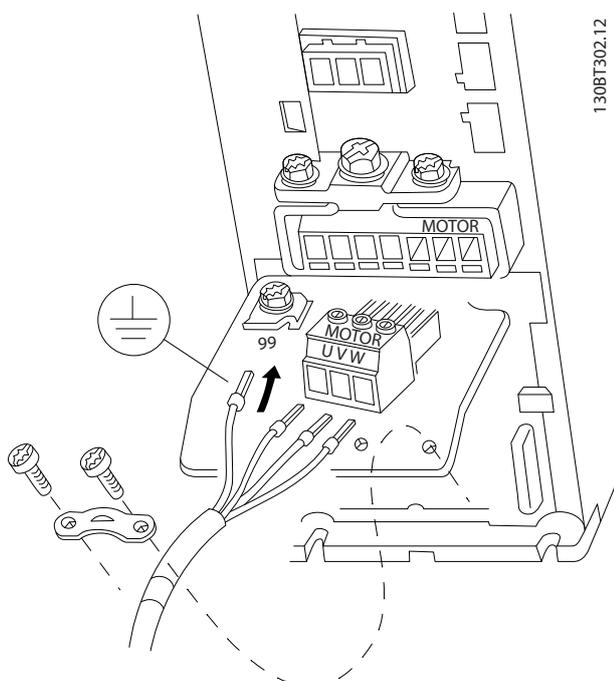


Illustration 3.7 Raccordement du variateur de fréquence au moteur, boîtiers de taille H9
IP20, 600 V, 2,2-7,5 kW (3,0-10 HP)

Procéder aux étapes suivantes pour connecter les câbles secteur des boîtiers de taille H9. Utiliser les couples de serrage décrits au chapitre 3.2.1 Installation électrique – généralités.

1. Glisser la plaque de montage en place et serrer les 2 vis, comme indiqué sur l'illustration 3.8.

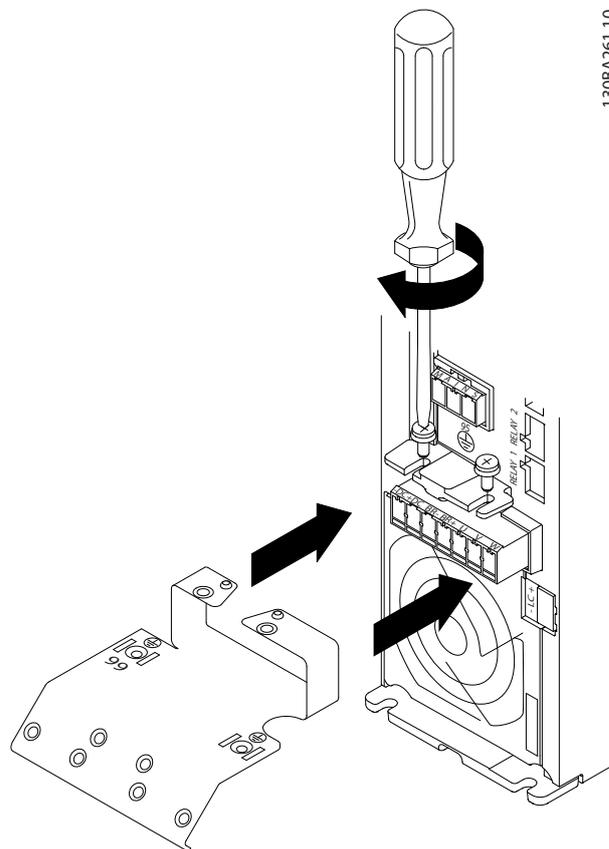


Illustration 3.8 Installation de la plaque de montage

3

3

2. Monter le câble de terre, comme indiqué sur l'illustration 3.9.

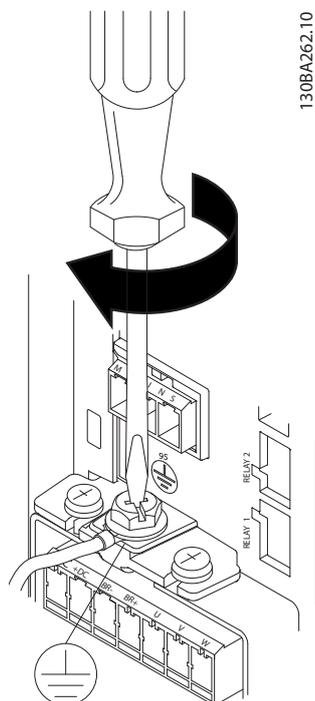


Illustration 3.9 Montage du câble de terre

3. Insérer les câbles secteur sur la fiche secteur et serrer les vis, comme indiqué sur l'illustration 3.10.

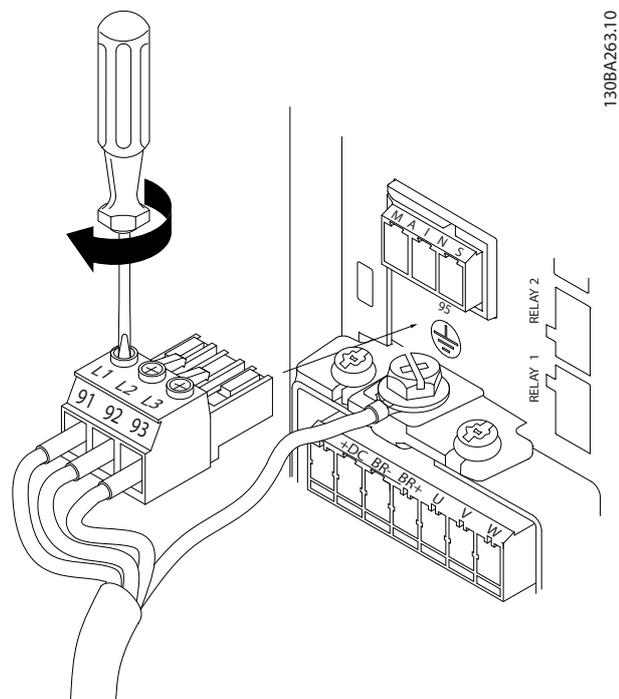


Illustration 3.10 Montage de la fiche secteur

4. Monter la patte de fixation par dessus les câbles secteur et serrer les vis, comme indiqué sur l'illustration 3.11.

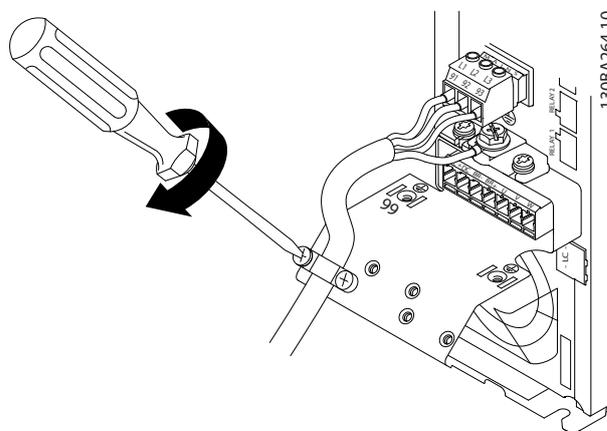


Illustration 3.11 Montage de la patte de fixation

Relais et bornes sur boîtiers de taille H10

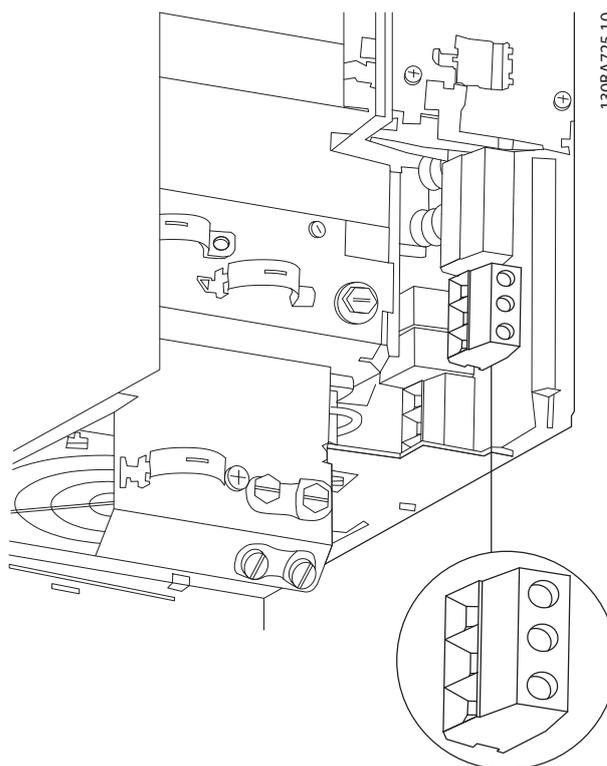
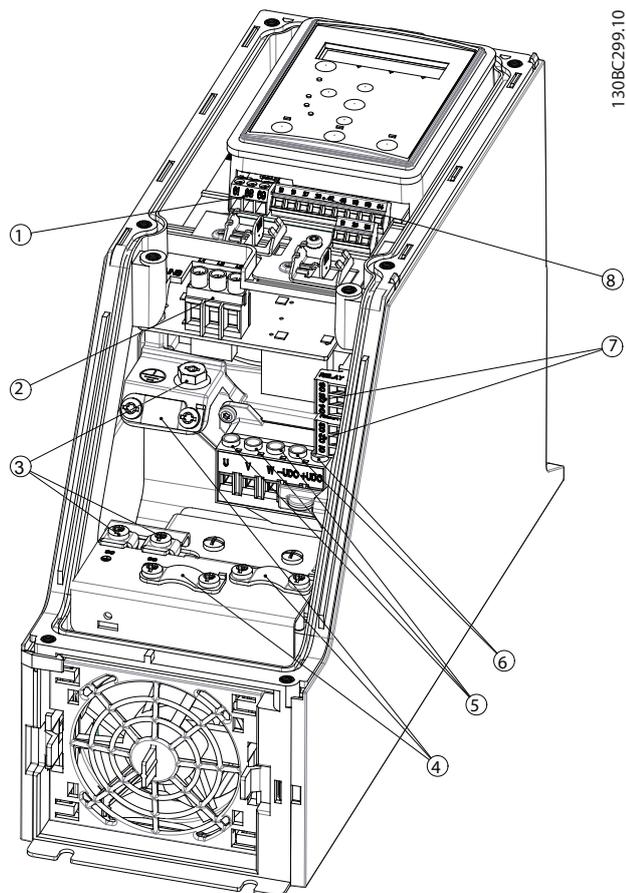


Illustration 3.12 Boîtiers de taille H10
IP20, 600 V, 11-15 kW (15-20 HP)

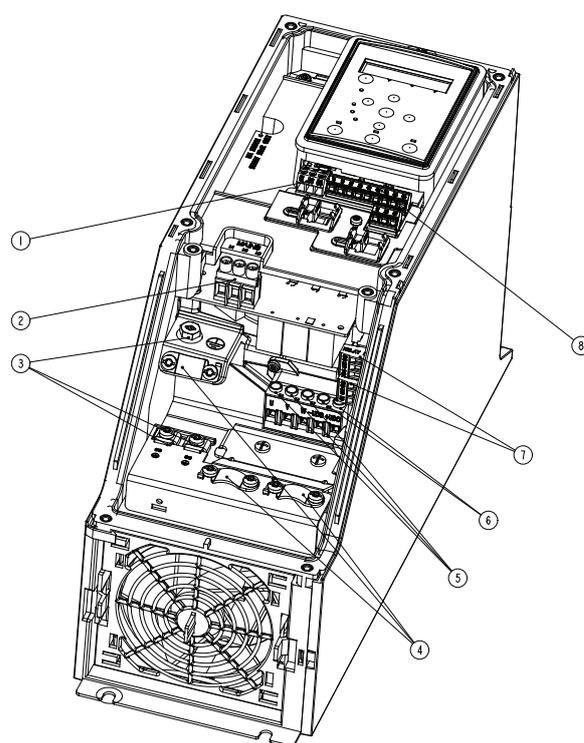
Boîtiers de taille I2



1	RS485
2	Secteur
3	Terre
4	Étriers de serrage
5	Moteur
6	U CC
7	Relais
8	E/S

Illustration 3.13 Boîtiers de taille I2
IP54, 380-480 V, 0,75-4,0 kW (1,0-5,0 HP)

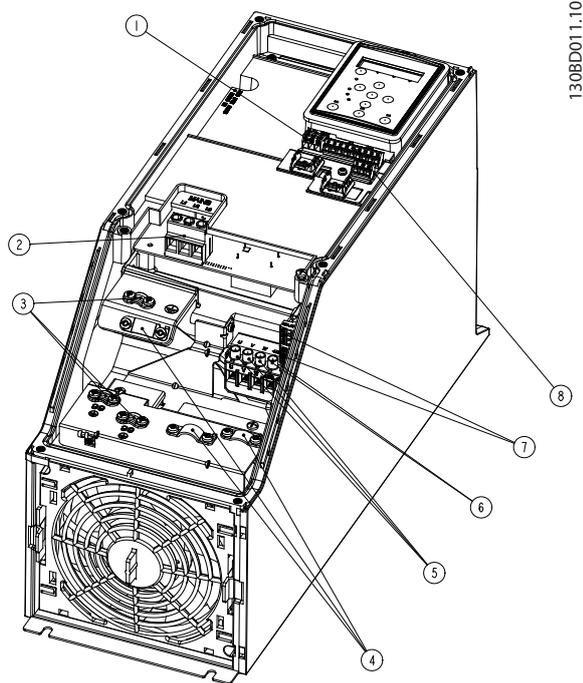
Boîtiers de taille I3



1	RS485
2	Secteur
3	Terre
4	Étriers de serrage
5	Moteur
6	U CC
7	Relais
8	E/S

Illustration 3.14 Boîtiers de taille I3
IP54, 380-480 V, 5,5-7,5 kW (7,5-10 HP)

Boîtiers de taille I4



130BD011.10

1	RS485
2	Secteur
3	Terre
4	Étriers de serrage
5	Moteur
6	U CC
7	Relais
8	E/S

Illustration 3.15 Boîtiers de taille I4
IP54, 380–480 V, 0,75–4,0 kW (1,0–5,0 HP)

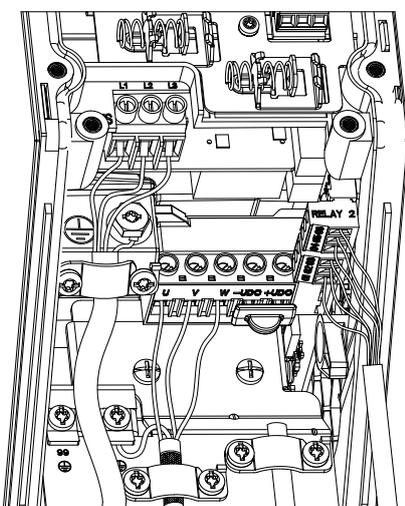
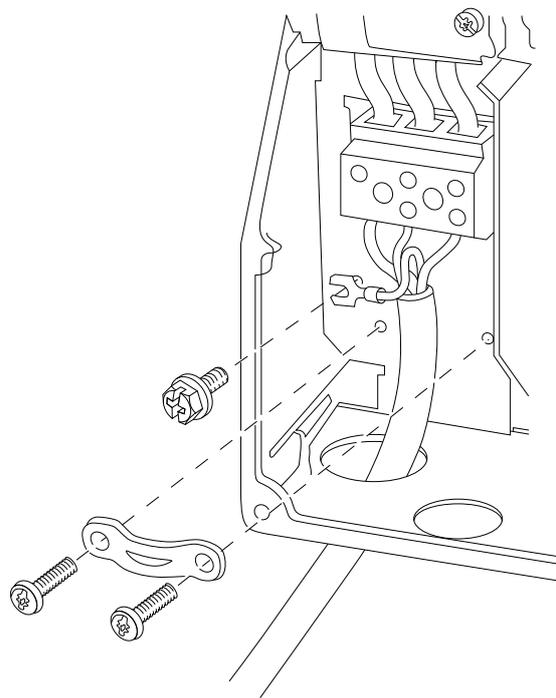


Illustration 3.16 Boîtiers IP54 de tailles I2, I3, I4

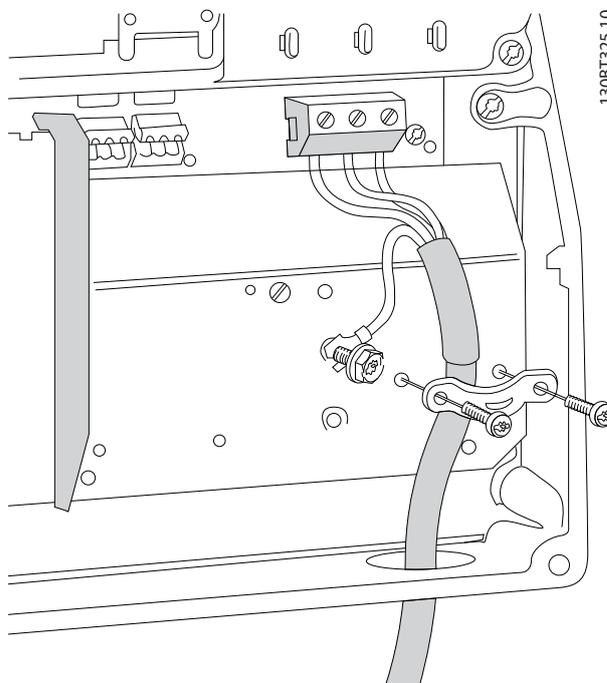
130BC203.10

Boîtiers de taille I6



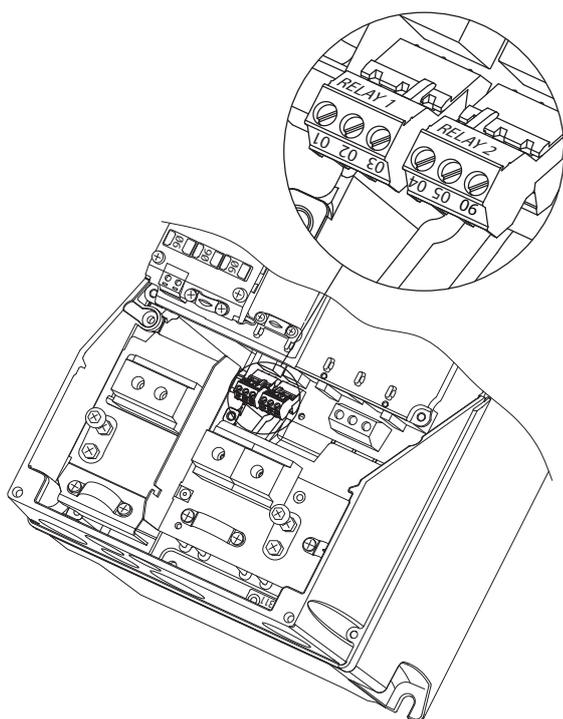
130BT326.10

Illustration 3.17 Raccordement au secteur pour boîtiers de taille I6
IP54, 380–480 V, 22–37 kW (30–50 HP)



130BT325.10

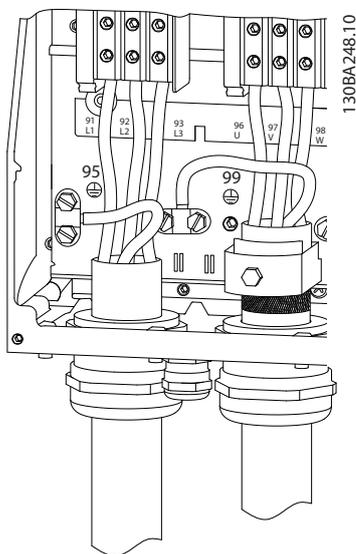
Illustration 3.18 Raccordement au moteur pour boîtiers de taille I6
IP54, 380–480 V, 22–37 kW (30–50 HP)



130BA215:10

Illustration 3.19 Relais sur boîtiers de taille I6
IP54, 380–480 V, 22–37 kW (30–50 HP)

Boîtiers de tailles I7, I8



130BA248:10

Illustration 3.20 Boîtiers de tailles I7, I8
IP54, 380–480 V, 45–55 kW (60–70 HP)
IP54, 380–480 V, 75–90 kW (100–125 HP)

3.2.3 Fusibles et disjoncteurs

Protection du circuit de dérivation

Pour éviter les risques d'incendie, protéger les circuits de dérivation d'une installation (appareillage de connexion, machines, etc.) contre les courts-circuits et les surcourants. Respecter les réglementations nationales et locales.

Protection contre les courts-circuits

Danfoss recommande d'utiliser les fusibles et les disjoncteurs mentionnés dans le *Tableau 3.7* afin de protéger le personnel de maintenance ou les autres équipements en cas de défaillance interne de l'unité ou de court-circuit sur le circuit intermédiaire. Le variateur de fréquence fournit une protection optimale contre les courts-circuits en cas de court-circuit sur le moteur.

Protection contre les surcourants

Prévoir une protection contre les surcourants pour éviter l'échauffement des câbles dans l'installation. La protection contre les surcourants doit toujours être exécutée selon les réglementations locales et nationales. Les disjoncteurs et les fusibles doivent être conçus pour protéger un circuit capable de délivrer un maximum de 100 000 A_{rms} (symétriques), 480 V au maximum.

Conformité/non-conformité UL

Utiliser les disjoncteurs ou fusibles mentionnés dans le *Tableau 3.7* pour être conforme à la norme UL ou CEI 61800-5-1.

Les disjoncteurs doivent être conçus pour protéger un circuit capable de fournir un maximum de 10 000 A_{rms} (symétriques), 480 V au maximum.

AVIS!

Le non-respect des recommandations relatives à la protection peut endommager le variateur de fréquence, en cas de dysfonctionnement.

3

	Disjoncteur		Fusible						
	UL	Non UL	UL				Non UL		
			Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Taille maximale des fusibles		
Puissance [kW (HP)]			Type RK5	Type RK1	Type J	Type T	Type G		
3 x 200-240 V IP20									
0,25 (0,33)	-	-	FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
0,37 (0,5)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
0,75 (1,0)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
1,5 (2,0)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
2,2 (3,0)			FRS-R-15	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	16		
3,7 (5,0)			FRS-R-25	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	25		
5,5 (7,5)			FRS-R-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	50		
7,5 (10)			FRS-R-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	50		
11 (15)			FRS-R-80	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	65		
15 (20)	Cutler-Hammer EGE3100FFG	Moeller NZMB1- A125	FRS-R-100	KTN-R100	JKS-100	JJN-100	125		
18,5 (25)			FRS-R-100	KTN-R100	JKS-100	JJN-100	125		
22 (30)	Cutler-Hammer JGE3150FFG	Moeller NZMB1- A160	FRS-R-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	160		
30 (40)			FRS-R-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	160		
37 (50)	Cutler-Hammer JGE3200FFG	Moeller NZMB1- A200	FRS-R-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	200		
45 (60)			FRS-R-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	200		
3 x 380-480 V IP20									
0,37 (0,5)	-	-	FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
0,75 (1,0)			FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
1,5 (2,0)			FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
2,2 (3,0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
3,0 (4,0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
4,0 (5,0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
5,5 (7,5)			FRS-R-25	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	25		
7,5 (10)			FRS-R-25	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	25		
11 (15)			FRS-R-50	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	50		
15 (20)			FRS-R-50	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	50		
18,5 (25)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	65		
22 (30)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	65		
30 (40)			Cutler-Hammer EGE3125FFG	Moeller NZMB1- A125	FRS-R-125	KTS-R125	JKS-R125	JJS-R125	80
37 (50)					FRS-R-125	KTS-R125	JKS-R125	JJS-R125	100
45 (60)	FRS-R-125	KTS-R125			JKS-R125	JJS-R125	125		
55 (70)	Cutler-Hammer JGE3200FFG	Moeller NZMB1- A200	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-R200	JJS-R200	150		
75 (100)			FRS-R-200	KTS-R200	JKS-R200	JJS-R200	200		
90 (125)	Cutler-Hammer JGE3250FFG	Moeller NZMB2- A250	FRS-R-250	KTS-R250	JKS-R250	JJS-R250	250		
3 x 525-600 V IP20									
2,2 (3,0)	-	-	FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
3,0 (4,0)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
3,7 (5,0)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
5,5 (7,5)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
7,5 (10)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	30		
11 (15)	-	-	FRS-R-30	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	35		
15 (20)			FRS-R-30	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	35		
18,5 (25)	Cutler-Hammer EGE3080FFG	Cutler-Hammer EGE3080FFG	FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		
22 (30)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		
30 (40)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		

	Disjoncteur		Fusible				
	UL	Non UL	UL				Non UL
			Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Taille maximale des fusibles
Puissance [kW (HP)]			Type RK5	Type RK1	Type J	Type T	Type G
37 (50)	Cutler-Hammer JGE3125FFG	Cutler-Hammer JGE3125FFG	FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125
45 (60)			FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125
55 (70)			FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125
75 (100)	Cutler-Hammer JGE3200FAG	Cutler-Hammer JGE3200FAG	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	200
90 (125)		-	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	200
3 x 380-480 V IP54							
0,75 (1,0)	-	PKZM0-16	FRS-R-10	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	16
1,5 (2,0)		PKZM0-16	FRS-R-10	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	16
2,2 (3,0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
3,0 (4,0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
4,0 (5,0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
5,5 (7,5)		PKZM0-25	FRS-R-25	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	25
7,5 (10)		PKZM0-25	FRS-R-25	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	25
11 (15)		PKZM4-63	FRS-R-50	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	63
15 (20)		PKZM4-63	FRS-R-50	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	63
18,5 (25)		PKZM4-63	FRS-R-80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	63
22 (30)		Moeller NZMB1-A125	-	FRS-R-80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80
30 (40)	-		FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	125
37 (50)	-		FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	125
45 (60)	Moeller NZMB2-A160	-	FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	160
55 (70)		-	FRS-R-200	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	160
75 (100)	Moeller NZMB2-A250	-	FRS-R-200	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	200
90 (125)		-	FRS-R-250	KTS-R-250	JKS-200	JJS-200	200

Tableau 3.7 Disjoncteurs et fusibles

3.2.4 Installation électrique conforme aux normes CEM

Pour garantir une installation électrique conforme aux normes CEM, il faut respecter différentes règles générales :

- Utiliser uniquement des câbles de moteur et de commande blindés/armés.
- Raccorder le blindage à la terre aux deux extrémités.
- Éviter des extrémités blindées tressées (queues de cochon) car elles détruisent l'effet de blindage à fréquences élevées. Utiliser les étriers de serrage fournis.
- Veiller à ce que le potentiel soit le même entre le variateur de fréquence et le potentiel de terre du PLC.
- Utiliser des rondelles éventail et des plaques de montage conductrices.

3

130BB761.10

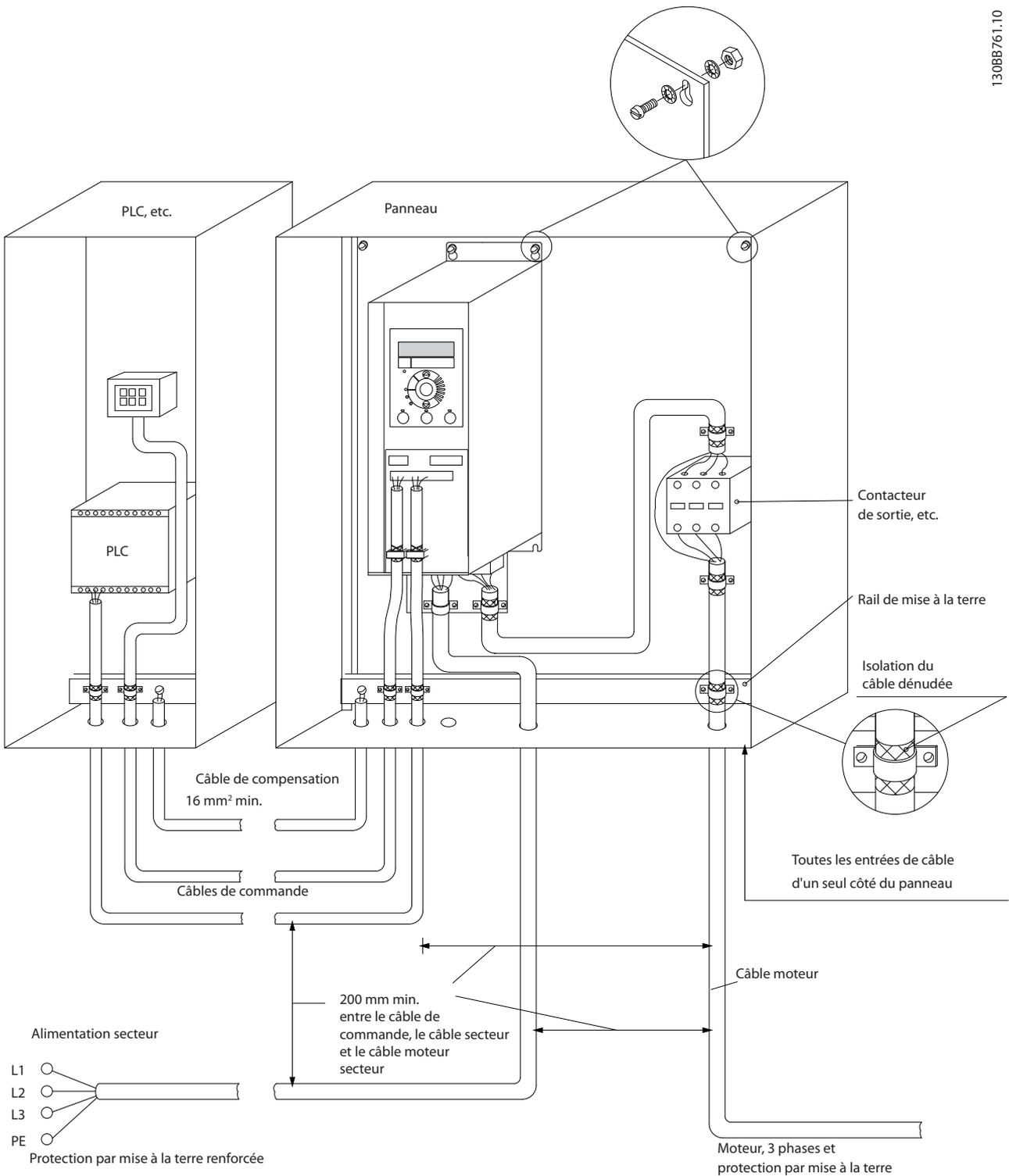


Illustration 3.21 Installation électrique conforme aux normes CEM

3.2.5 Bornes de commande

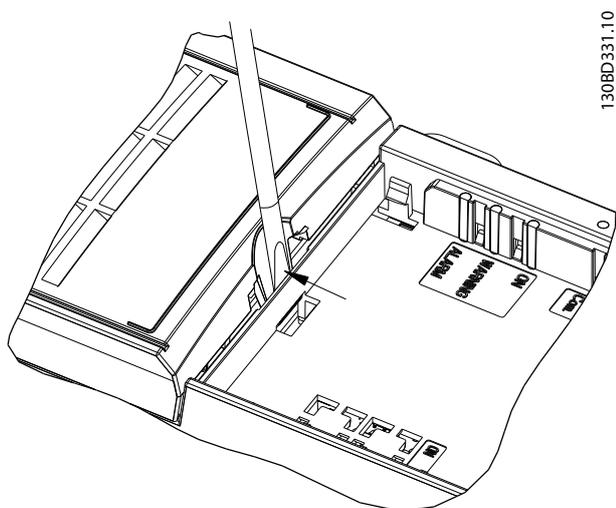
Retirer la protection borniers pour accéder aux bornes de commande.

Utiliser un tournevis plat pour enfoncer le levier de verrouillage de la protection borniers sous le LCP, puis retirer la protection borniers, comme indiqué sur l'illustration 3.22.

Pour les unités IP54, les bornes de commande sont accessibles après avoir ôté le cache avant.

L'illustration 3.23 montre toutes les bornes de commande du variateur de fréquence. L'application de démarrage (borne 18), la connexion entre les bornes 12 et 27 et une référence analogique (bornes 53 ou 54 et 55) font fonctionner le variateur de fréquence.

Le mode Entrée digitale des bornes 18, 19 et 27 est réglé au paramètre 5-00 Mode E/S digital (PNP est la valeur par défaut). Le mode Entrée digitale de la borne 29 est réglé au paramètre 5-03 Mode entrée dig. 29 (PNP est la valeur par défaut).



130BD331.10

BUSTER.
OFF ON

61	68	69
----	----	----

COMM. GND
P
N

18	19	27	29	42	45	50	53	54
----	----	----	----	----	----	----	----	----

DIGI IN
DIGI IN
DIGI IN
DIGI IN
0/4-20 mA A OUT/DIG OUT
0/4-20 mA A OUT/DIG OUT
10V OUT
10V/20 mA IN
10V/20 mA IN

12	20	55
----	----	----

+24V
GND
GND

130BF892.10

Illustration 3.23 Bornes de commande

Illustration 3.22 Démontage de la protection borniers

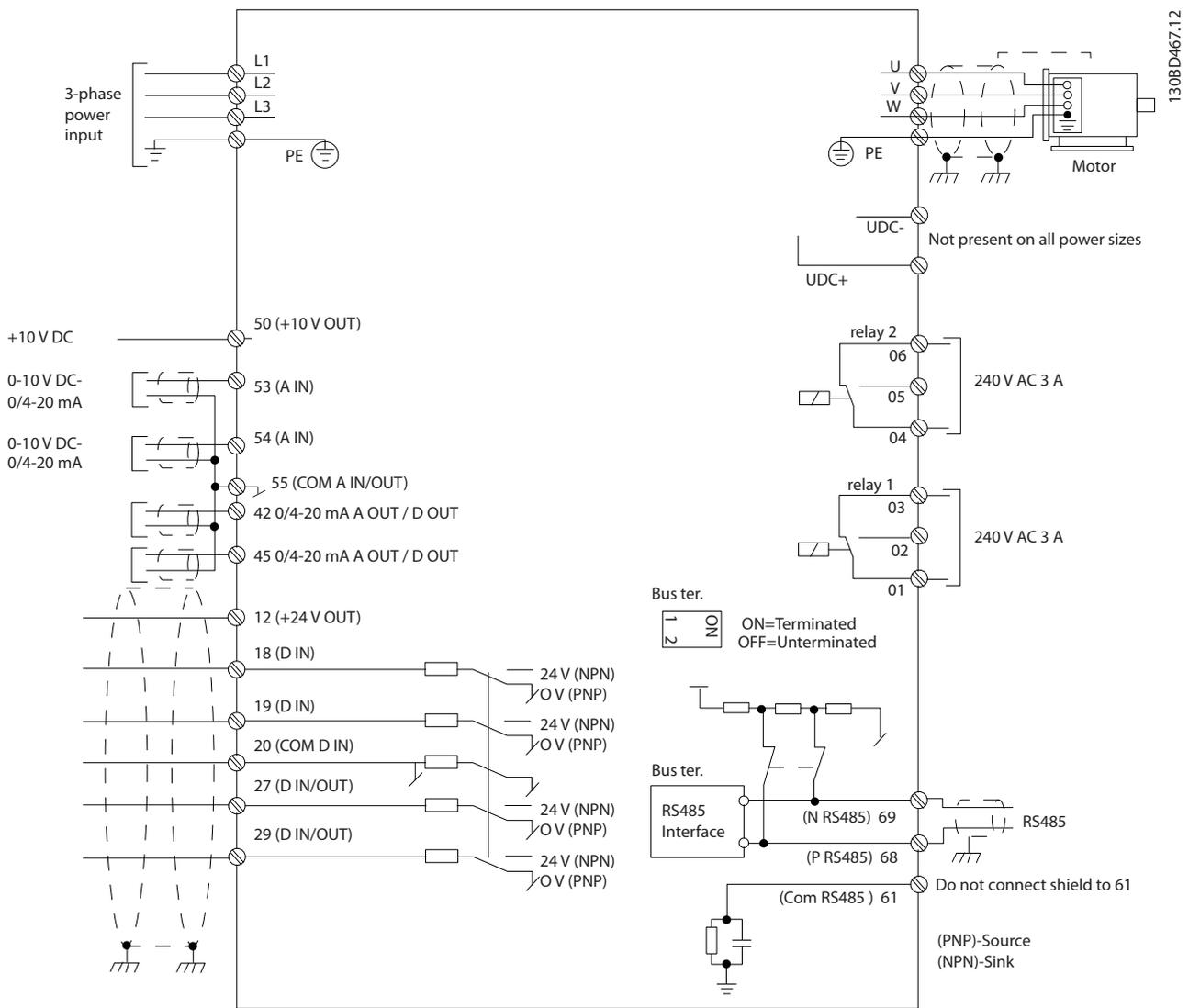


Illustration 3.24 Dessin schématique du câblage de base

AVIS!

Il n'y a pas d'accès aux bornes UDC- et UDC+ sur les unités suivantes :

- IP20, 380-480 V, 30-90 kW (40-125 HP)
- IP20, 200-240 V, 15-45 kW (20-60 HP)
- IP20, 525-600 V, 2,2-90 kW (3,0-125 HP)
- IP54, 380-480 V, 22-90 kW (30-125 HP)

3.2.6 Bruit acoustique ou vibration

Si le moteur ou l'équipement entraîné par le moteur, un ventilateur par exemple, fait du bruit ou transmet des vibrations à certaines fréquences, configurer les paramètres ou groupes de paramètres suivants afin de réduire ou d'éliminer le bruit ou les vibrations :

- Groupe de paramètres 4-6* Bypass vit.
- Régler le paramètre 14-03 Surmodulation sur [0] Inactif.

- Type de modulation et fréquence de commutation dans le groupe de paramètres 14-0* Commut.onduleur
- Paramètre 1-64 Amort. résonance.

4 Programmation

4.1 Panneau de commande local (LCP)

Le variateur de fréquence peut être programmé à partir du LCP ou d'un PC via le port COM RS485 en installant le Logiciel de programmation MCT 10. Se reporter au chapitre 1.2 Ressources supplémentaires pour plus de détails sur le logiciel.

Le LCP est divisé en quatre sections fonctionnelles :

- A. Affichage
- B. Touche Menu
- C. Touches de navigation et voyants
- D. Touches d'exploitation et voyants

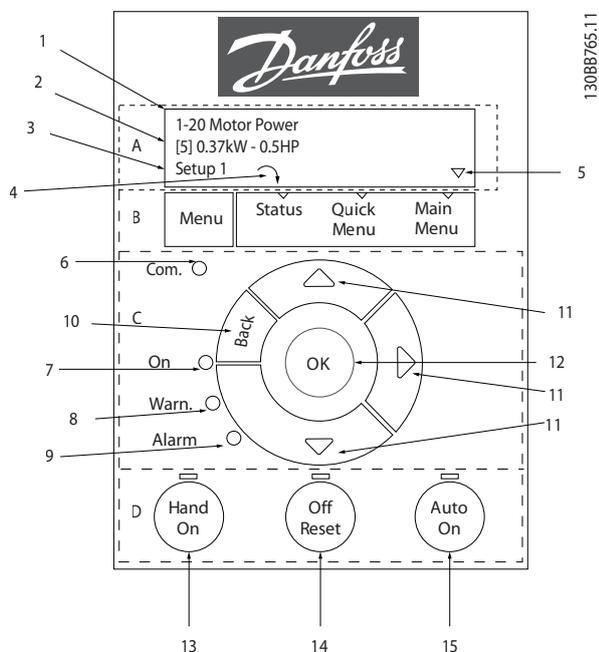


Illustration 4.1 Panneau de commande local (LCP)

A. Affichage

L'écran LCD est éclairé et comprend 2 lignes alphanumériques. Toutes les données sont affichées sur le LCP.

L'illustration 4.1 indique les informations pouvant s'afficher à l'écran.

1	Numéro et nom du paramètre.
2	Valeur de paramètre.
3	Le numéro de process montre le process actif et le process modifié. Lorsque le même process est à la fois actif et modifié, seul le numéro de ce process apparaît (réglage d'usine). Lorsque les process diffèrent, les deux numéros apparaissent à l'écran (process 12). Le numéro qui clignote indique le process modifié.
4	Le sens du moteur est indiqué en bas à gauche de l'écran par une petite flèche désignant le sens horaire ou le sens antihoraire.
5	Le triangle indique si le LCP est sur le menu d'état, menu rapide ou menu principal.

Tableau 4.1 Légende de l'illustration 4.1, partie I

B. Touche Menu

Appuyer sur la touche [Menu] pour alterner entre menu d'état, menu rapide et menu principal.

C. Touches de navigation et voyants

6	LED Com. : clignote pendant la communication du bus.
7	LED verte/On : indique que la section de contrôle fonctionne correctement.
8	LED jaune/Warn. : indique un avertissement.
9	LED rouge clignotante/Alarm : indique une alarme.
10	[Back] : renvoie à l'étape ou au niveau précédent de la structure de navigation.
11	[▲] [▼] [▶] : pour se déplacer entre les groupes de paramètres ou paramètres et au sein des paramètres. Elles peuvent aussi être utilisées pour régler la référence locale.
12	[OK] : pour sélectionner un paramètre et pour accepter les changements des réglages des paramètres.

Tableau 4.2 Légende de l'illustration 4.1, partie II

D. Touches d'exploitation et voyants

13	[Hand On] : démarre le moteur et permet de commander le variateur de fréquence via le LCP. AVIS! [2] Lâchage constitue l'option par défaut pour le paramètre 5-12 E.digit.born.27. S'il n'y a pas une tension de 24 V sur la borne 27, [Hand On] ne fait pas démarrer le moteur. Connecter la borne 12 à la borne 27.
14	[Off/Reset] : arrête le moteur (Off). En mode alarme, l'alarme est réinitialisée.
15	[Auto On] : le variateur de fréquence peut être commandé via les bornes de commande ou via la communication série.

Tableau 4.3 Légende de l'illustration 4.1, partie III

4

4.2 Assistant de configuration

Le menu assistant intégré guide l'installateur dans la configuration du variateur de fréquence d'une manière claire et structurée pour les applications en boucle ouverte et boucle fermée et pour les réglages rapides du moteur.

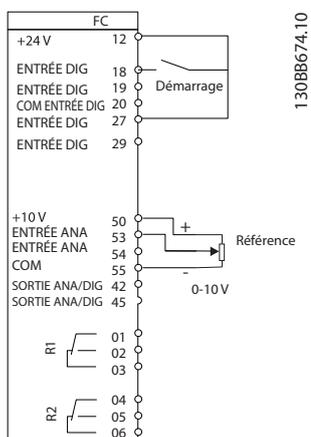


Illustration 4.2 Câblage du variateur de fréquence

L'assistant apparaît après la mise sous tension tant qu'aucun paramètre n'a été modifié. L'assistant est toujours accessible via le menu rapide. Appuyer sur [OK] pour lancer l'assistant. Appuyer sur [Back] pour revenir à l'écran d'état.

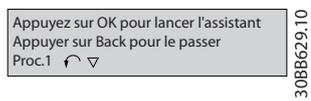


Illustration 4.3 Assistant de démarrage/sortie

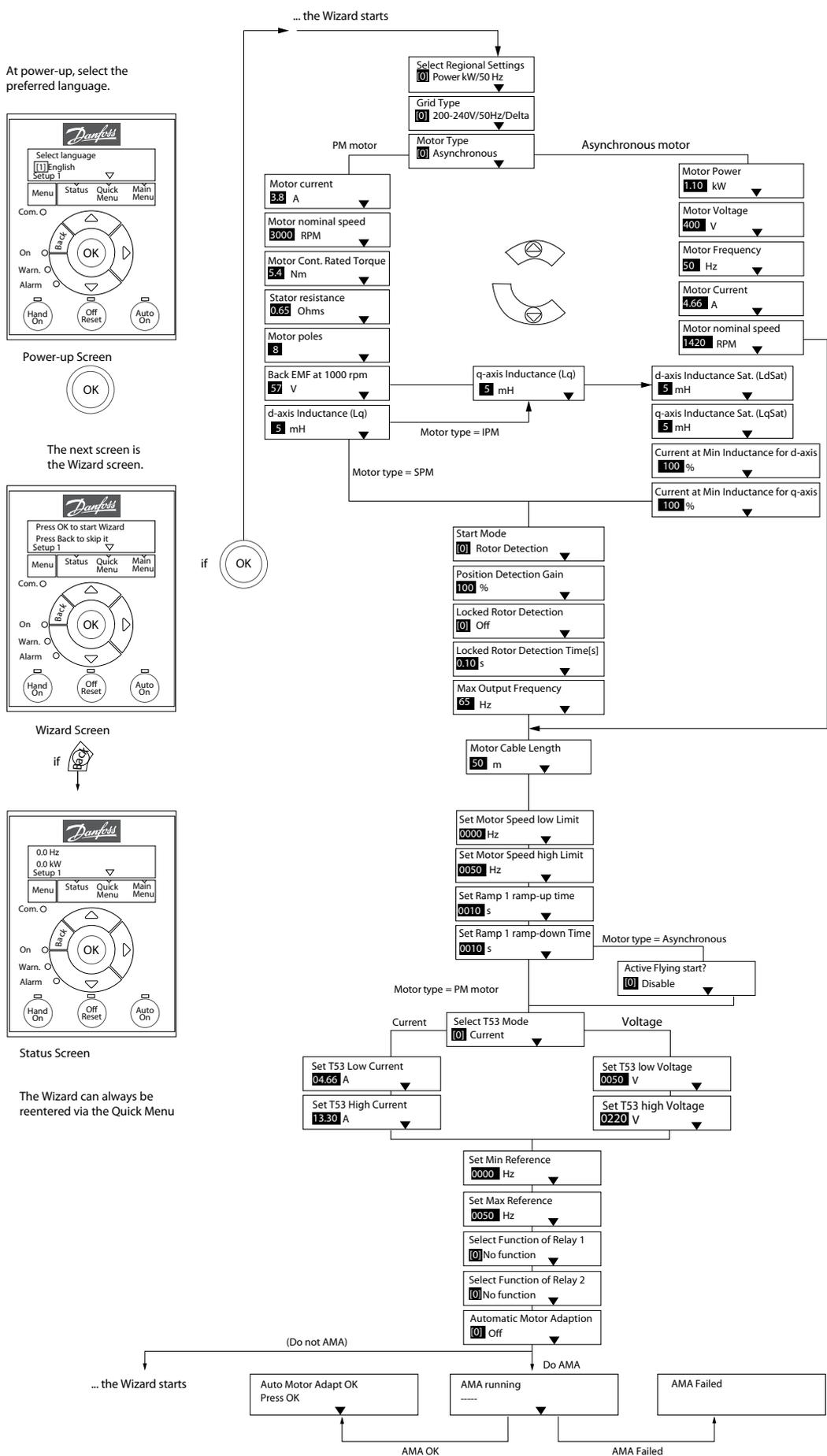


Illustration 4.4 Assistant de configuration pour les applications en boucle ouverte

Assistant de configuration pour les applications en boucle ouverte

Paramètre	Option	Par défaut	Utilisation
Paramètre 0-03 Réglages régionaux	[0] International [1] Amérique Nord	[0] International	–
Paramètre 0-06 Type réseau	[0] 200-240 V/50 Hz/grille IT [1] 200-240 V/50 Hz/triangle [2] 200-240 V/50 Hz [10] 380-440 V/50 Hz/grille IT [11] 380-440 V/50 Hz/triangle [12] 380-440 V/50 Hz [20] 440-480 V/50 Hz/grille IT [21] 440-480 V/50 Hz/triangle [22] 440-480 V/50 Hz [30] 525-600 V/50 Hz/grille IT [31] 525-600 V/50 Hz/triangle [32] 525-600 V/50 Hz [100] 200-240 V/60 Hz/grille IT [101] 200-240 V/60 Hz/triangle [102] 200-240 V/60 Hz [110] 380-440 V/60 Hz/grille IT [111] 380-440 V/60 Hz/triangle [112] 380-440 V/60 Hz [120] 440-480 V/60 Hz/grille IT [121] 440-480 V/60 Hz/triangle [122] 440-480 V/60 Hz [130] 525-600 V/60 Hz/grille IT [131] 525-600 V/60 Hz/triangle [132] 525-600 V/60 Hz	Dépend de la taille	Sélectionner le mode d'exploitation pour le redémarrage après la reconnexion du variateur de fréquence à la tension secteur après une mise hors tension.

Paramètre	Option	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-10 Construction moteur	*[0] Asynchron [1] PM, non-salient SPM [3] PM, salient IPM	[0] Asynchron	La définition de cette valeur de paramètre peut modifier les paramètres suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Paramètre 1-01 Principe Contrôle Moteur. • Paramètre 1-03 Caract.couple. • Paramètre 1-08 Motor Control Bandwidth. • Paramètre 1-14 Amort. facteur gain. • Paramètre 1-15 Const. temps de filtre faible vitesse • Paramètre 1-16 Const. temps de filtre vitesse élevée • Paramètre 1-17 Const. temps de filtre tension • Paramètre 1-20 Puissance moteur. • Paramètre 1-22 Tension moteur. • Paramètre 1-23 Fréq. moteur. • Paramètre 1-24 Courant moteur. • Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur. • Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur. • Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs). • Paramètre 1-33 Réactance fuite stator (X1). • Paramètre 1-35 Réactance principale (Xh). • Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld). • Paramètre 1-38 Inductance axe q(Lq). • Paramètre 1-39 Pôles moteur. • Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.. • Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat). • Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat). • Paramètre 1-46 Gain détection position. • Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis. • Paramètre 1-49 Courant à inductance min.. • Paramètre 1-66 Courant min. à faible vitesse. • Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM. • Paramètre 1-72 Fonction au démar.. • Paramètre 1-73 Démarr. volée. • Paramètre 1-80 Fonction à l'arrêt. • Paramètre 1-82 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]. • Paramètre 1-90 Protect. thermique mot.. • Paramètre 2-00 I maintien/préchauff.CC. • Paramètre 2-01 Courant frein CC. • Paramètre 2-02 Temps frein CC. • Paramètre 2-04 Vitesse frein CC [Hz]. • Paramètre 2-10 Fonction Frein et Surtension. • Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]. • Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte. • Paramètre 4-58 Surv. phase mot.. • Paramètre 14-65 Speed Derate Dead Time Compensation.

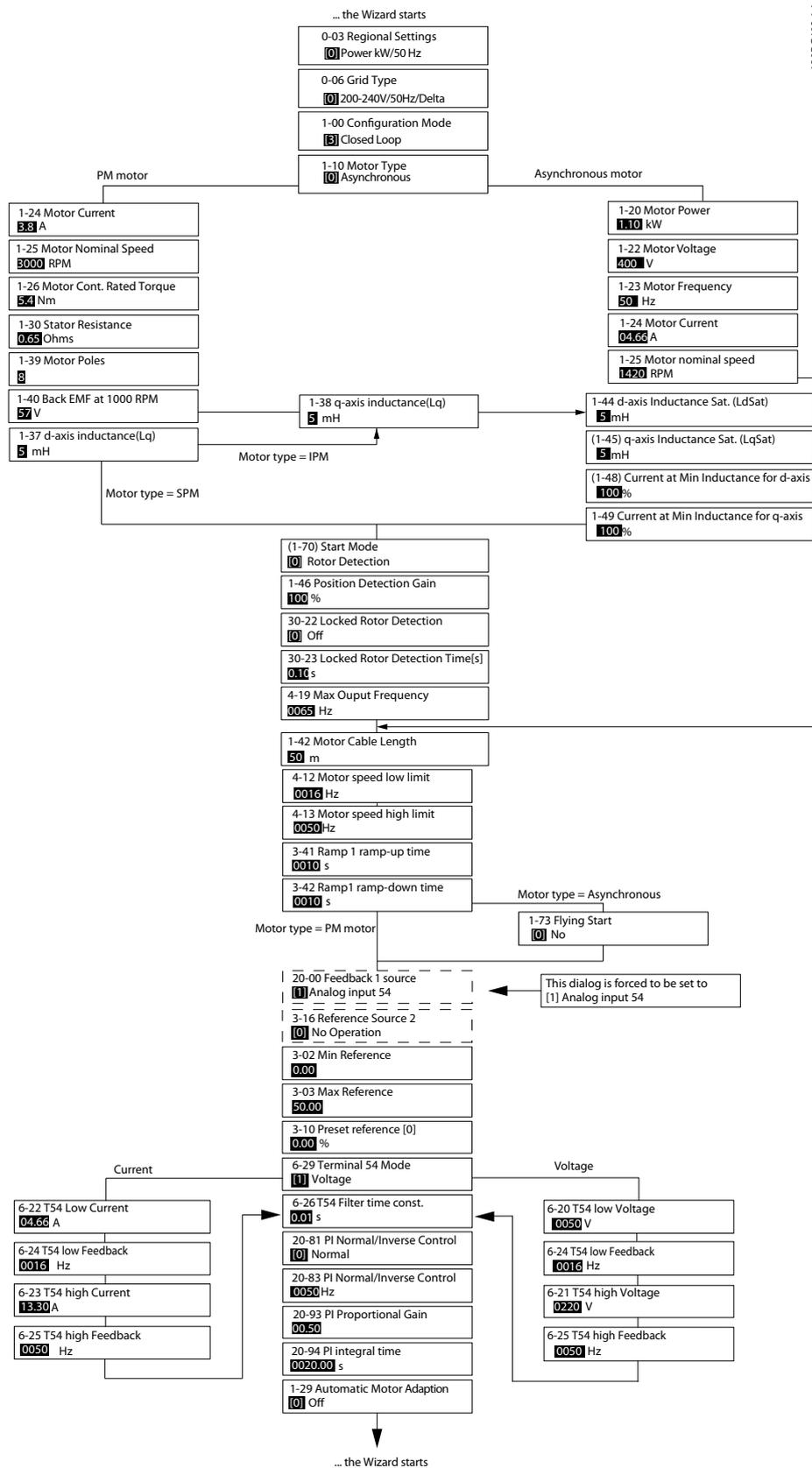
Paramètre	Option	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-20 Puissance moteur	0.12–110 kW/0.16–150 hp	Dépend de la taille	Entrer la puissance du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-22 Tension moteur	50–1000 V	Dépend de la taille	Entrer la tension du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-23 Fréq. moteur	20–400 Hz	Dépend de la taille	Entrer la fréquence du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-24 Courant moteur	0.01–10000.00 A	Dépend de la taille	Entrer le courant du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur	50–9999 RPM	Dépend de la taille	Entrer la vitesse nominale du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur	0.1–1000.0 Nm	Dépend de la taille	Ce paramètre est disponible lorsque le paramètre 1-10 Construction moteur est réglé sur les options activant le mode de moteur à magnétisation permanente. AVIS! La modification de ce paramètre affecte les réglages des autres paramètres.
Paramètre 1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)	Voir le paramètre 1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA).	Inactif	L'exécution d'une AMA optimise les performances du moteur.
Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs)	0.000–99.990 Ω	Dépend de la taille	Régler la valeur de la résistance du stator.
Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe d. Celle-ci se trouve sur la fiche technique des moteurs à magnétisation permanente.
Paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe q.
Paramètre 1-39 Pôles moteur	2–100	4	Saisir le nombre de pôles du moteur.
Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.	10–9000 V	Dépend de la taille	Tension FCEM efficace phase à phase à 1 000 tr/min.
Paramètre 1-42 Longueur câble moteur	0–100 m	50 m	Entrer la longueur du câble moteur.
Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Ld. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-37 d-axis Inductance (Ld). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisissez la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Lq. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisissez la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-46 Gain détection position	20–200%	100%	Règle l'amplitude des impulsions d'essai pendant la détection de position au début.
Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis	20–200%	100%	Entrer le point de saturation de l'inductance.

Paramètre	Option	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-49 Courant à inductance min.	20–200%	100%	Ce paramètre spécifie la courbe de saturation des valeurs d'inductance des axes d et q. De 20 % à 100 % de ce paramètre, les inductances sont assimilées linéairement à des valeurs approximatives à cause du paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld), du paramètre 1-38 Inductance axe q(Lq), du paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat) et du paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat).
Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM	[0] Détection position rotor [1] Parking	[0] Détection position rotor	Sélectionner le mode de démarrage du moteur PM.
Paramètre 1-73 Démarr. volée	[0] Désactivé [1] Activé	[0] Désactivé	Sélectionner [1] Activé pour permettre au variateur de fréquence de rattraper un moteur qui tourne à vide, en cas de chute de la tension secteur. Sélectionner [0] Désactivé si la fonction n'est pas souhaitée. Lorsque ce paramètre est réglé sur [1] Activé, le paramètre 1-71 Retard démar. et le paramètre 1-72 Fonction au démar. n'ont aucune fonction. Le Paramètre 1-73 Démarr. volée est actif en mode VVC ⁺ uniquement.
Paramètre 3-02 Référence minimale	-4999.000–4999.000	0	La référence minimum est la valeur minimale pouvant être obtenue en additionnant toutes les références.
Paramètre 3-03 Réf. max.	-4999.000–4999.000	50	La référence maximale est la valeur maximale obtenue par la somme de toutes les références.
Paramètre 3-41 Temps d'accél. rampe 1	0.05–3600.00 s	Dépend de la taille	Si un moteur asynchrone est sélectionné, la rampe d'accélération va de 0 à la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur. Si un moteur PM est sélectionné, la rampe d'accélération va de 0 à la valeur du paramètre 1-25 Vit.nom.moteur.
Paramètre 3-42 Temps décél. rampe 1	0.05–3600.00 s	Dépend de la taille	Pour les moteurs asynchrones, la rampe de décélération va de la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur à 0. Pour les moteurs PM, la rampe de décélération va de la valeur du paramètre 1-25 Vit.nom.moteur à 0.
Paramètre 4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]	0.0–400.0 Hz	0 Hz	Entrer la limite minimale pour la vitesse basse.
Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]	0.0–400.0 Hz	100 Hz	Entrer la limite maximale pour la vitesse haute.
Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte	0.0–400.0 Hz	100 Hz	Entrer la valeur de fréquence de sortie max. Si le paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte est réglé sur une valeur inférieure au paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz], le paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz] sera automatiquement égal au paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte.
Paramètre 5-40 Fonction relais	Voir le paramètre 5-40 Fonction relais.	[9] Alarme	Sélectionner la fonction pour contrôler le relais de sortie 1.
Paramètre 5-40 Fonction relais	Voir le paramètre 5-40 Fonction relais.	[5] Fonctionne	Sélectionner la fonction pour contrôler le relais de sortie 2.
Paramètre 6-10 Ech.min.U/born. 53	0.00–10.00 V	0,07 V	Saisir la tension correspondant à la valeur de référence basse.
Paramètre 6-11 Ech.max.U/born. 53	0.00–10.00 V	10 V	Saisir la tension correspondant à la valeur de référence haute.
Paramètre 6-12 Ech.min.I/born. 53	0.00–20.00 mA	4 mA	Saisir le courant correspondant à la valeur de référence basse.
Paramètre 6-13 Ech.max.I/born. 53	0.00–20.00 mA	20 mA	Saisir le courant correspondant à la valeur de référence haute.

Paramètre	Option	Par défaut	Utilisation
Paramètre 6-19 Terminal 53 mode	[0] Courant [1] Tension	[1] Tension	Sélectionner si la borne 53 est utilisée pour l'entrée de courant ou de tension.
Paramètre 30-22 Protec. rotor verr.	[0] Inactif [1] Actif	[0] Inactif	–
Paramètre 30-23 Tps détect° rotor bloqué [s]	0.05–1 s	0.10 s	–

Tableau 4.4 Assistant de configuration pour les applications en boucle ouverte

Assistant de configuration pour les applications en boucle fermée



130BC02.1.4

Illustration 4.5 Assistant de configuration pour les applications en boucle fermée

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 0-03 Réglages régionaux	[0] International [1] Amérique Nord	[0] International	–
Paramètre 0-06 Type réseau	[0]–[132] Voir le Tableau 4.4.	En fonction de la taille	Sélectionner le mode d'exploitation pour le redémarrage après la reconnexion du variateur de fréquence à la tension secteur après une mise hors tension.
Paramètre 1-00 Mode Config.	[0] Boucle ouverte [3] Boucle fermée	[0] Boucle ouverte	Sélectionner [3] Boucle fermée.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-10 Construction moteur	*[0] Asynchron [1] PM, non-salient SPM [3] PM, salient IPM	[0] Asynchron	La définition de cette valeur de paramètre peut modifier les paramètres suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Paramètre 1-01 Principe Contrôle Moteur. • Paramètre 1-03 Caract.couple. • Paramètre 1-08 Motor Control Bandwidth. • Paramètre 1-14 Amort. facteur gain. • Paramètre 1-15 Const. temps de filtre faible vitesse • Paramètre 1-16 Const. temps de filtre vitesse élevée • Paramètre 1-17 Const. temps de filtre tension • Paramètre 1-20 Puissance moteur. • Paramètre 1-22 Tension moteur. • Paramètre 1-23 Fréq. moteur. • Paramètre 1-24 Courant moteur. • Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur. • Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur. • Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs). • Paramètre 1-33 Réactance fuite stator (X1). • Paramètre 1-35 Réactance principale (Xh). • Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld). • Paramètre 1-38 Inductance axe q(Lq). • Paramètre 1-39 Pôles moteur. • Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.. • Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat). • Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat). • Paramètre 1-46 Gain détection position. • Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis. • Paramètre 1-49 Courant à inductance min.. • Paramètre 1-66 Courant min. à faible vitesse. • Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM. • Paramètre 1-72 Fonction au démar.. • Paramètre 1-73 Démarr. volée. • Paramètre 1-80 Fonction à l'arrêt. • Paramètre 1-82 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]. • Paramètre 1-90 Protect. thermique mot.. • Paramètre 2-00 I maintien/préchauff.CC. • Paramètre 2-01 Courant frein CC. • Paramètre 2-02 Temps frein CC. • Paramètre 2-04 Vitesse frein CC [Hz]. • Paramètre 2-10 Fonction Frein et Surtension. • Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]. • Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte. • Paramètre 4-58 Surv. phase mot.. • Paramètre 14-65 Speed Derate Dead Time Compensation.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-20 Puissance moteur	0.09–110 kW	Dépend de la taille	Entrer la puissance du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-22 Tension moteur	50–1000 V	Dépend de la taille	Entrer la tension du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-23 Fréq. moteur	20–400 Hz	Dépend de la taille	Entrer la fréquence du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-24 Courant moteur	0–10000 A	Dépend de la taille	Entrer le courant du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur	50–9999 RPM	Dépend de la taille	Entrer la vitesse nominale du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur	0.1–1000.0 Nm	Dépend de la taille	Ce paramètre est disponible lorsque le paramètre 1-10 Construction moteur est réglé sur les options activant le mode de moteur à magnétisation permanente. AVIS! La modification de ce paramètre affecte les réglages des autres paramètres.
Paramètre 1-29 Adaptation auto. au moteur (AMA)		Inactif	L'exécution d'une AMA optimise les performances du moteur.
Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs)	0–99.990 Ω	Dépend de la taille	Régler la valeur de la résistance du stator.
Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe d. Celle-ci se trouve sur la fiche technique des moteurs à magnétisation permanente.
Paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe q.
Paramètre 1-39 Pôles moteur	2–100	4	Saisir le nombre de pôles du moteur.
Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.	10–9000 V	Dépend de la taille	Tension FCEM efficace phase à phase à 1 000 tr/min.
Paramètre 1-42 Longueur câble moteur	0–100 m	50 m	Entrer la longueur du câble moteur.
Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Ld. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-37 d-axis Inductance (Ld). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisir la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Lq. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisir la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-46 Gain détection position	20–200%	100%	Règle l'amplitude des impulsions d'essai pendant la détection de position au début.
Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis	20–200%	100%	Entrer le point de saturation de l'inductance.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-49 Courant à inductance min.	20–200%	100%	Ce paramètre spécifie la courbe de saturation des valeurs d'inductance des axes d et q. De 20 % à 100 % de ce paramètre, les inductances sont assimilées linéairement à des valeurs approximatives à cause du paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld), du paramètre 1-38 Inductance axe q(Lq), du paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat) et du paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat).
Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM	[0] Détection position rotor [1] Parking	[0] Détection position rotor	Sélectionner le mode de démarrage du moteur PM.
Paramètre 1-73 Démarr. volée	[0] Désactivé [1] Activé	[0] Désactivé	Sélectionner [1] Activé pour permettre au variateur de fréquence de rattraper un moteur qui tourne à vide (p. ex. applications de ventilateur). Lorsque PM est sélectionné, ce paramètre est activé.
Paramètre 3-02 Référence minimale	-4999.000–4999.000	0	La référence minimum est la valeur minimale pouvant être obtenue en additionnant toutes les références.
Paramètre 3-03 Réf. max.	-4999.000–4999.000	50	La référence maximale est la valeur maximale obtenue par la somme de toutes les références.
Paramètre 3-10 Réf.prédéfinie	-100–100%	0	Saisir la consigne.
Paramètre 3-41 Temps d'accél. rampe 1	0.05–3600.0 s	Dépend de la taille	Rampe d'accélération de 0 à la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur pour les moteurs asynchrones ; rampe d'accélération de 0 à la valeur du paramètre 1-25 Vit.nom.moteur pour les moteurs PM.
Paramètre 3-42 Temps décél. rampe 1	0.05–3600.0 s	Dépend de la taille	Rampe de décélération de la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur à 0 pour les moteurs asynchrones ; Rampe de décélération de la valeur du paramètre 1-25 Vit.nom.moteur à 0 pour les moteurs PM.
Paramètre 4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]	0.0–400.0 Hz	0.0 Hz	Entrer la limite minimale pour la vitesse basse.
Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]	0.0–400.0 Hz	100 Hz	Entrer la limite maximale pour la vitesse haute.
Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte	0.0–400.0 Hz	100 Hz	Entrer la valeur de fréquence de sortie max. Si le paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte est réglé sur une valeur inférieure au paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz], le paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz] sera automatiquement égal au paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte.
Paramètre 6-20 Ech.min.U/born.54	0.00–10.00 V	0,07 V	Saisir la tension correspondant à la valeur de référence basse.
Paramètre 6-21 Ech.max.U/born.54	0.00–10.00 V	10.00 V	Saisir la tension correspondant à la valeur de référence haute.
Paramètre 6-22 Ech.min.I/born.54	0.00–20.00 mA	4.00 mA	Saisir le courant correspondant à la valeur de référence basse.
Paramètre 6-23 Ech.max.I/born.54	0.00–20.00 mA	20.00 mA	Saisir le courant correspondant à la valeur de référence haute.
Paramètre 6-24 Val.ret./Réf.bas.born.54	-4999–4999	0	Saisir la valeur du signal de retour correspondant à la tension ou au courant défini aux paramètre 6-20 Ech.min.U/ born.54/paramètre 6-22 Ech.min.I/ born.54.
Paramètre 6-25 Val.ret./Réf.haut.born.54	-4999–4999	50	Saisir la valeur du signal de retour correspondant à la tension ou au courant défini aux paramètre 6-21 Ech.max.U/ born.54/paramètre 6-23 Ech.max.I/ born.54.
Paramètre 6-26 Const.tps.fil.born.54	0.00–10.00 s	0.01	Saisir la constante de temps de filtre.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 6-29 Mode born.54	[0] Courant [1] Tension	[1] Tension	Sélectionner si la borne 54 est utilisée pour l'entrée de courant ou de tension.
Paramètre 20-81 Contrôle normal/inversé PID	[0] Normal [1] Inverse	[0] Normal	Sélectionner [0] Normal pour que le contrôle de process augmente la fréquence de sortie lorsque l'erreur de process est positive. Sélectionner [1] Inverse pour réduire la fréquence de sortie.
Paramètre 20-83 Vit.de dém. PID [Hz]	0-200 Hz	0 Hz	Entrer la vitesse du moteur à atteindre comme signal de démarrage du régulateur PI.
Paramètre 20-93 Gain proportionnel PID	0.00–10.00	0.01	Entrer le gain proportionnel du régulateur de process. Un gain élevé se traduit par régulation rapide. Cependant un gain trop important peut affecter la régularité du process.
Paramètre 20-94 PI Integral Time	0.1–999.0 s	999.0 s	Entrer le temps intégral du régulateur de process. Un temps intégral de courte durée se traduit par une régulation rapide, mais si cette durée est trop courte, le process devient instable. Un temps trop long désactive l'action intégrale.
Paramètre 30-22 Protec. rotor verr.	[0] Inactif [1] Actif	[0] Inactif	–
Paramètre 30-23 Tps détect° rotor bloqué [s]	0.05–1.00 s	0.10 s	–

Tableau 4.5 Assistant de configuration pour les applications en boucle fermée

Configuration du moteur

L'assistant de configuration du moteur guide l'utilisateur pour le réglage des paramètres du moteur nécessaires.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 0-03 Réglages régionaux	[0] International [1] Amérique Nord	0	–
Paramètre 0-06 Type réseau	[0]–[132] Voir le Tableau 4.4.	Dépend de la taille	Sélectionner le mode d'exploitation pour le redémarrage après la reconnexion du variateur de fréquence à la tension secteur après une mise hors tension.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-10 Construction moteur	*[0] Asynchron [1] PM, non-salient SPM [3] PM, salient IPM	[0] Asynchron	La définition de cette valeur de paramètre peut modifier les paramètres suivants : <ul style="list-style-type: none"> • Paramètre 1-01 Principe Contrôle Moteur. • Paramètre 1-03 Caract.couple. • Paramètre 1-08 Motor Control Bandwidth. • Paramètre 1-14 Amort. facteur gain. • Paramètre 1-15 Const. temps de filtre faible vitesse • Paramètre 1-16 Const. temps de filtre vitesse élevée • Paramètre 1-17 Const. temps de filtre tension • Paramètre 1-20 Puissance moteur. • Paramètre 1-22 Tension moteur. • Paramètre 1-23 Fréq. moteur. • Paramètre 1-24 Courant moteur. • Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur. • Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur. • Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs). • Paramètre 1-33 Réactance fuite stator (X1). • Paramètre 1-35 Réactance principale (Xh). • Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld). • Paramètre 1-38 Inductance axe q(Lq). • Paramètre 1-39 Pôles moteur. • Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.. • Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat). • Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat). • Paramètre 1-46 Gain détection position. • Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis. • Paramètre 1-49 Courant à inductance min.. • Paramètre 1-66 Courant min. à faible vitesse. • Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM. • Paramètre 1-72 Fonction au démar.. • Paramètre 1-73 Démarr. volée. • Paramètre 1-80 Fonction à l'arrêt. • Paramètre 1-82 Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]. • Paramètre 1-90 Protect. thermique mot.. • Paramètre 2-00 I maintien/préchauff.CC. • Paramètre 2-01 Courant frein CC. • Paramètre 2-02 Temps frein CC. • Paramètre 2-04 Vitesse frein CC [Hz]. • Paramètre 2-10 Fonction Frein et Surtension. • Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]. • Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte. • Paramètre 4-58 Surv. phase mot.. • Paramètre 14-65 Speed Derate Dead Time Compensation.

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-20 Puissance moteur	0.12–110 kW/0.16–150 hp	Dépend de la taille	Entrer la puissance du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-22 Tension moteur	50–1000 V	Dépend de la taille	Entrer la tension du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-23 Fréq. moteur	20–400 Hz	Dépend de la taille	Entrer la fréquence du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-24 Courant moteur	0.01–10000.00 A	Dépend de la taille	Entrer le courant du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-25 Vit.nom.moteur	50–9999 RPM	Dépend de la taille	Entrer la vitesse nominale du moteur à partir des données de la plaque signalétique.
Paramètre 1-26 Couple nominal cont. moteur	0.1–1000.0 Nm	Dépend de la taille	Ce paramètre est disponible lorsque le paramètre 1-10 Construction moteur est réglé sur les options activant le mode de moteur à magnétisation permanente. AVIS! La modification de ce paramètre affecte les réglages des autres paramètres.
Paramètre 1-30 Résistance stator (Rs)	0–99.990 Ω	Dépend de la taille	Régler la valeur de la résistance du stator.
Paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe d. Celle-ci se trouve sur la fiche technique des moteurs à magnétisation permanente.
Paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Saisir la valeur d'inductance de l'axe q.
Paramètre 1-39 Pôles moteur	2–100	4	Saisir le nombre de pôles du moteur.
Paramètre 1-40 FCEM à 1000 tr/min.	10–9000 V	Dépend de la taille	Tension FCEM efficace phase à phase à 1 000 tr/min.
Paramètre 1-42 Longueur câble moteur	0–100 m	50 m	Entrer la longueur du câble moteur.
Paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Ld. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisissez la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat)	0.000–1000.000 mH	Dépend de la taille	Ce paramètre correspond à la saturation de l'inductance de Lq. Idéalement, ce paramètre a la même valeur que le paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq). Cependant, si le fabricant du moteur fournit une courbe d'induction, saisissez la valeur d'induction, c'est-à-dire 200 % du courant nominal.
Paramètre 1-46 Gain détection position	20–200%	100%	Règle l'amplitude des impulsions d'essai pendant la détection de position au début.
Paramètre 1-48 Current at Min Inductance for d-axis	20–200%	100%	Entrer le point de saturation de l'inductance.
Paramètre 1-49 Courant à inductance min.	20–200%	100%	Ce paramètre spécifie la courbe de saturation des valeurs d'inductance des axes d et q. De 20 % à 100 % de ce paramètre, les inductances sont assimilées linéairement à des valeurs approximatives à cause du paramètre 1-37 Inductance axe d (Ld), du paramètre 1-38 Inductance axe q (Lq), du paramètre 1-44 d-axis Inductance Sat. (LdSat) et du paramètre 1-45 q-axis Inductance Sat. (LqSat).

Paramètre	Plage	Par défaut	Utilisation
Paramètre 1-70 Mode de démarrage PM	[0] Détection position rotor [1] Parking	[0] Détection position rotor	Sélectionner le mode de démarrage du moteur PM.
Paramètre 1-73 Démarr. volée	[0] Désactivé [1] Activé	[0] Désactivé	Sélectionner [1] Activé pour permettre au variateur de fréquence de rattraper un moteur qui tourne à vide.
Paramètre 3-41 Temps d'accél. rampe 1	0.05–3600.0 s	Dépend de la taille	Temps d'accélération de rampe de 0 à la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur.
Paramètre 3-42 Temps décél. rampe 1	0.05–3600.0 s	Dépend de la taille	Temps de rampe de décélération de la valeur nominale du paramètre 1-23 Fréq. moteur à 0.
Paramètre 4-12 Vitesse moteur limite basse [Hz]	0.0–400.0 Hz	0.0 Hz	Entrer la limite minimale pour la vitesse basse.
Paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz]	0.0–400.0 Hz	100.0 Hz	Entrer la limite maximale pour la vitesse haute.
Paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte	0.0–400.0 Hz	100.0 Hz	Entrer la valeur de fréquence de sortie max. Si le paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte est réglé sur une valeur inférieure au paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz], le paramètre 4-14 Vitesse moteur limite haute [Hz] sera automatiquement égal au paramètre 4-19 Frq.sort.lim.hte.
Paramètre 30-22 Protec. rotor verr.	[0] Inactif [1] Actif	[0] Inactif	–
Paramètre 30-23 Tps détect° rotor bloqué [s]	0.05–1.00 s	0.10 s	–

Tableau 4.6 Réglages de l'assistant de configuration du moteur

Modifications effectuées

La fonction Modifications effectuées répertorie tous les paramètres modifiés par rapport aux réglages par défaut.

- La liste indique uniquement les paramètres qui ont été modifiés dans la modification en cours.
- Les paramètres restaurés aux valeurs par défaut ne sont pas répertoriés.
- Le message *Vide* indique qu'aucun paramètre n'a été modifié.

Modification des réglages des paramètres

1. Pour entrer dans le menu rapide, appuyer sur la touche [Menu] jusqu'à ce que l'indicateur à l'écran se place au-dessus de Quick Menu.
2. Appuyer sur [▲] [▼] pour sélectionner l'assistant, la configuration en boucle fermée, la configuration du moteur ou les modifications effectuées.
3. Appuyer sur [OK].
4. Appuyer sur [▲] [▼] pour se déplacer d'un paramètre à l'autre dans le menu rapide.
5. Appuyer sur [OK] pour sélectionner un paramètre.
6. Appuyer sur [▲] [▼] pour modifier la valeur de réglage d'un paramètre.
7. Appuyer sur [OK] pour accepter la modification.
8. Appuyer deux fois sur [Back] pour entrer dans Status, ou appuyer sur [Menu] une fois pour accéder au menu principal.

Le menu principal permet d'accéder à tous les paramètres.

1. Appuyer sur la touche [Menu] jusqu'à ce que l'indicateur à l'écran se place au-dessus de Menu principal.
2. Appuyer sur [▲] [▼] pour se déplacer dans les groupes de paramètres.
3. Appuyer sur [OK] pour sélectionner un groupe de paramètres.
4. Appuyer sur [▲] [▼] pour se déplacer entre les paramètres d'un groupe spécifique.
5. Appuyer sur [OK] pour sélectionner le paramètre.
6. Appuyer sur [▲] [▼] pour régler/modifier la valeur du paramètre.
7. Appuyer sur [OK] pour accepter la modification.

4.3 Liste des paramètres

0-0*	Fonction/Affichage	1-43	Longueur câble moteur (piéds)	3-8*	Autres rampes	6-15	Val.ret./Réf.haut.born. 53	8-80	Compt.message bus
0-0*	Réglages de base	1-44	d-axis Inductance Sat. (LdSat)	3-80	Tps rampe Jog.	6-16	Const.tps.fil.born.53	8-81	Compt.erreur bus
0-01	Langue	1-45	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	3-81	Temps rampe arrêt rapide	6-19	Terminal 53 mode	8-82	Messages esclaves reçus
0-03	Réglages régionaux	1-46	Gain détection position	4-1*	Limites/avertis.	6-2*	Entrée ANA 54	8-83	Compt.erreur esclave
0-04	État exploi. à mise ss tension	1-48	Current at Min Inductance for d-axis	4-1*	Limites avertis.	6-2*	Ech.min.U/born.54	8-84	Mess. esclaves envoyés
0-06	Type réseau	1-49	Courant à inductance min.	4-10	Direction vit. moteur	6-21	Ech.max.U/born.54	8-85	Erreurs tempo esclave
0-07	Freinage CC auto	1-5*	Proc.indép.charge	4-12	Vitesse moteur limite basse [Hz]	6-22	Ech.min.U/born.54	8-88	Reset diagnostics port FC
0-10	Process actuel	1-50	Magnétisation moteur à vitesse nulle	4-14	Vitesse moteur limite haute [Hz]	6-23	Val.ret./Réf.bas.born. 54	8-9*	Retour bus
0-11	Programmer process	1-52	Magnétis. normale vitesse min [Hz]	4-18	Limite courant	6-24	Val.ret./Réf.haut.born. 54	8-94	Retour bus 1
0-12	Ce réglage lié à	1-53	Caract. V/f - U	4-19	Fq.sort.lim.hte	6-25	Const.tps.fil.born.54	8-95	Retour bus 2
0-12	Ce réglage lié à	1-56	Caract. V/f - f	4-4*	Adj. Warnings 2	6-26	Mode born.54	13-*	Logique avancée
0-3*	Lecture LCP	1-6*	Proc.dépend.charge	4-40	Warning Freq. Low	6-29	Sortie analog./dig. 45	13-0*	Réglages SLC
0-30	Unité lect. déf. par utilisateur	1-62	Comp. gliss.	4-41	Warning Freq. High	6-7*	Mode born.45	13-00	Mode contr. log avancé
0-31	Val.min.lecture déf.par utilis.	1-63	Cste tps comp.gliss.	4-5*	Rég. Avertis.	6-70	Sortie ANA borne 45	13-01	Événement de démarrage
0-32	Val.max. déf. par utilis.	1-64	Amort. résonance	4-50	Avertis. courant bas	6-71	Sortie ANA borne 45	13-02	Événement d'arrêt
0-37	Affich. texte 1	1-65	Tps amort.resonance	4-51	Avertis. courant haut	6-72	S.digit.born.45	13-03	Reset SLC
0-38	Affich. texte 2	1-66	Courant min. à faible vitesse	4-54	Avertis. référence basse	6-73	Echelle min s.born.45	13-1*	Comparateurs
0-39	Affich. texte 3	1-7*	Réglages dém.	4-55	Avertis. référence haute	6-74	Echelle max s.born.45	13-10	Opérande comparateur
0-4*	Clavier LCP	1-70	Mode de démarrage	4-56	Avertis.retour bas	6-76	Ctrl bus sortie born. 45	13-11	Opérateur comparateur
0-40	Touche [Hand On] sur LCP	1-71	Retard démar.	4-57	Avertis.retour haut	6-9*	Terminal 42 Mode	13-12	Valeur comparateur
0-42	Touche [Auto On] sur LCP	1-72	Fonction au démar.	4-58	Surv. phase mot.	6-90	Sortie ANA borne 42	13-2*	Temporisations
0-44	Touche [Off/Reset] sur LCP	1-73	Démarr. volée	4-6*	Bipasse vit.	6-91	Terminal 42 Digital Output	13-20	Tempo.contrôleur de logique avancé
0-5*	Copie/Sauvegarde	1-8*	Réglages arrêts	4-61	Bipasse vitesse de [Hz]	6-92	Terminal 42 Digital Output	13-4*	Règles de Logique
0-50	Copie LCP	1-80	Fonction à l'arrêt	4-63	Bipasse vitesse à [Hz]	6-93	Echelle min s.born.42	13-40	Règle de Logique Booléenne 1
0-51	Copie process	1-82	Vit. min. pour fonct. à l'arrêt [Hz]	4-64	Rég. bipasse semi-auto	6-96	Echelle max s.born.42	13-41	Opérateur de Règle Logique 1
0-6*	Mot de passe	1-88	AC Brake Gain	5-*	E/S Digitale	6-96	Ctrl bus sortie born. 42	13-42	Règle de Logique Booléenne 2
0-60	Mt. de passe menu princ.	1-9*	T° moteur	5-0*	Mode E/S digitales	8-*	Comm. et options	13-43	Opérateur de Règle Logique 2
0-61	Accès menu princ. ss mt de passe	1-90	Protect. thermique mot.	5-00	Mode E/S digital	8-0*	Réglages généraux	13-44	Règle de Logique Booléenne 3
1-*	Charge et moteur	1-93	Source Thermistance	5-03	Mode entrée dig. 29	8-01	Type contrôle	13-5*	États
1-0*	Réglages généraux	2-*	Freins	5-1*	Entrées digitales	8-02	Source contrôle	13-51	Événement contr. log avancé
1-00	Mode Config.	2-0*	Frein-CC	5-10	Edigit.born.18	8-03	Ctrl.Action dépas.tps	13-52	Action contr. logique avancé
1-01	Principe Contrôle Moteur	2-00	I maintien/préchauff.CC	5-11	Edigit.born.19	8-04	Contrôle Fonct.dépas.tps	14-*	Fonct.particuliers
1-03	Caractcouple	2-01	Courant frein CC	5-12	Edigit.born.27	8-3*	Réglage Port FC	14-0*	Comm.ontdeur
1-06	Sens horaire	2-02	Temps frein CC	5-13	Edigit.born.29	8-30	Protocole	14-01	Fréq. commut.
1-08	Motor Control Bandwidth	2-04	Vitesse frein CC [Hz]	5-3*	Sorties digitales	8-31	Adresse	14-03	Surmodulation
1-1*	Sélection moteur	2-06	Courant de parking	5-34	S.digit., retard ON	8-32	Vit. transmission	14-07	Dead Time Compensation Level
1-10	Construction moteur	2-07	Temps de parking	5-35	S.digit., retard OFF	8-33	Parité/bits arrêt	14-08	Amort. facteur gain
1-14	Amort. facteur gain	2-1*	Fonct.Puis.Frein.	5-4*	Relais	8-35	Retard réponse min.	14-09	Dead Time Bias Current Level
1-15	Const. temps de filtre faible vitesse	2-10	Fonction Frein et Surtension	5-40	Fonction relais	8-36	Retard réponse max	14-1*	Mains Failure
1-16	Const. temps de filtre vitesse élevée	2-16	Courant max. frein CA	5-41	Relais, retard ON	8-37	Retard inter-char max	14-10	Panne secteur
1-17	Const. temps de filtre tension	2-17	Contrôle Surtension	5-42	Relais, retard OFF	8-4*	Déf. protocol FCMC	14-11	Tension secteur si panne secteur
1-2*	Données moteur	2-19	Gain surtension	5-5*	Entrée impulsions	8-42	Config. écriture PCD	14-12	Fonctsur désiqui.réseau
1-20	Puissance moteur	3-*	Référence / rampes	5-50	F.bas born.29	8-43	Config. lecture PCD	14-2*	Fonctions reset
1-22	Tension moteur	3-0*	Limites de réf.	5-51	F.haute born.29	8-5*	Digital/Bus	14-20	Mode reset
1-23	Fréq. moteur	3-02	Référence minimale	5-52	Val.ret./Réf.bas.born. 29	8-50	Sélectroue libre	14-21	Temps reset auto.
1-24	Courant moteur	3-03	Réf. max.	5-53	Val.ret./Réf.haut.born. 29	8-51	Sélect. arrêt rapide	14-22	Mod. exploitation
1-25	Vit.nom.moteur	3-1*	Consignes	5-9*	Contrôle par bus	8-52	Sélect.frein CC	14-27	Action en U limit.
1-26	Couple nominal cont. moteur	3-10	Réf.prédéfinie	5-90	Ctrl bus sortie dig.&relais	8-53	Sélect.dém.	14-29	Code service
1-29	Adaptation auto. au moteur (AMA)	3-11	Fréq.Jog. [Hz]	6-*	E/S ana.	8-54	Sélect.invers.	14-3*	Ctrl I lim. courant
1-30	Données av. moteur	3-14	Réprédefrelative	6-00	Mode E/S ana.	8-55	Sélect.proc.	14-30	Ctrl.I limite, Gain P
1-33	Réactance stator (Rs)	3-15	Source référence 1	6-00	Temporisation/60	8-56	Sélect. réf. par défaut	14-31	Ctrl.I limite, tps Intég.
1-35	Réactance fuite stator (X1)	3-16	Source référence 2	6-01	Fonction/Tempo60	8-7*	BACnet	14-32	Ctrl.I limite, tps filtre
1-37	Réactance principale (Xh)	3-17	Source référence 3	6-02	Fonction/tempo60 mode incendie	8-70	Instance dispositif BACnet	14-4*	Optimisation éner.
1-38	Inductance axe d (Ld)	3-4*	Rampe 1	6-1*	Entrée ANA 53	8-72	Maîtres max MS/TP	14-40	Niveau VT
1-39	Pôles moteur	3-41	Temps d'accél. rampe 1	6-10	Ech.min.U/born.53	8-73	Cadres info max MS/TP	14-41	Magnétisation AEO minimale
1-40	FCEM à 1000 tr/min.	3-42	Temps décel. rampe 1	6-11	Ech.max.U/born.53	8-74	"Startup I am"	14-44	d-axis current optimization for IPM
1-42	Longueur câble moteur	3-5*	Rampe 2	6-12	Ech.min.U/born.53	8-75	Initialis. mot de passe	14-5*	Environnement
		3-51	Temps d'accél. rampe 2	6-13	Ech.max.U/born.53	8-79	Protocol Firmware version	14-50	Filter RFI
		3-52	Temps décel. rampe 2	6-14	Val.ret./Réf.bas.born. 53	8-8*	Diagnostics port FC	14-51	Compensation tension bus CC

14-52	Contrôle ventil	16-27	Puissance filtrée[CV]	20-93	Gain proportionnel PID
14-53	Surveillance ventilateur	16-3* Etat variateur		20-94	Tps intégral PID
14-55	Filtre de sortie	16-30	Tension DC Bus	20-97	Facteur d'anticipation PID process
14-6* Déclast auto		16-34	Temp. radiateur	22-0* Fonctions application	
14-61	Fonct. en surcharge onduleur	16-35	Thermique onduleur	22-0* Divers	
14-63	Fréq. commutat* min.	16-36	InomVLT	22-01	Tps filtre puissance
14-64	Dead Time Compensation Zero Current Level	16-37	ImaxVLT	22-02	Sleepmode CL Control Mode
14-65	Speed Derate Dead Time Compensation	16-38	Etat ctrl log avancé	22-2* Déctabs. débit	
14-9* Régl. panne		16-5* Réf.& retour		22-23	Fonct. abs débit
14-90	Niveau panne	16-50	Réflexterne	22-24	Retard abs. débit
15-0* Info/variableur		16-52	Signal de retour [Unité]	22-3* Régl.puiss.abs débit	
15-00	Heures mises ss tension	16-54	Retour 1 [Unité]	22-30	Puiss. sans débit
15-01	Heures fonction.	16-6* Entrées et sorties		22-31	Correct. facteur puiss.
15-02	Compteur kWh	16-60	Entrée dig.	22-33	Vit. faible [Hz]
15-03	Mise sous tension	16-61	Régl.commut.born.53	22-34	Puiss.vit/faible [kW]
15-04	Surtemp.	16-62	Entrée ANA 53	22-37	Vit.élevée [Hz]
15-05	Surtension	16-63	Régl.commut.born.54	22-40	Tps de fct min.
15-06	Reset comp. kWh	16-65	Sortie ANA 42 [ma]	22-41	Tps de veille min.
15-07	Reset compt. heures de fonction.	16-66	Sortie digitale [bin]	22-43	Vit. réveil [Hz]
15-3* Journal alarme		16-67	Fréq. entrée #29 [Hz]	22-44	Différence réf./ret. réveil
15-30	Journal alarme : code	16-71	Sortie relais [bin]	22-45	Consigns.surpres.
15-31	Journal alarme : valeur	16-72	Compteur A	22-46	Tps surpression max.
15-4* Type.VAR.		16-73	Compteur B	22-47	Vitesse veille [Hz]
15-40	Type. FC	16-79	Sortie ANA A045	22-48	Sleep Delay Time
15-41	Partie puiss.	16-8* Port FC et bus		22-49	Wake-Up Delay Time
15-42	Tension	16-86	Réf.1 port FC	22-6* Déct.courroi.cassée	
15-43	Version logiciel	16-9* Affich. diagnostics		22-60	Fonct.courroi.cassée
15-44	Code type commandé	16-90	Mot d'alarme	22-61	Couplcourroi.cassée
15-45	Code composé var	16-91	Mot d'alarme 2	22-62	Retar.courroi.cassée
15-46	Code variateur	16-92	Mot avertis.	22-8* Compensa° du débit	
15-48	Version LCP	16-93	Mot d'avertissement 2	22-80	Compensat. débit
15-49	N°logi.carte ctrl.	16-94	Mot état élargi	22-81	Approx. courbe linéaire-quadratique
15-50	N°logi.carte puis	16-95	Mot état élargi 2	22-82	Calcul pt de travail
15-51	N° série variateur	18-** Info & lectures		22-84	Vit. abs. débit [Hz]
15-53	N° série carte puissance	18-1* Journal mode incendie		22-86	Vit. à pt de fonctionnement [Hz]
15-59	Norm du fichier	18-10	Journal mode incendie: événement	22-87	Pression à vit. ss débit
16-0* Lecture données		18-5* Réf.& retour		22-88	Pression à vit. nominal
16-00	Mot contrôle	18-50	Affichage ss capt. [unité]	22-89	Débit pt de fonctionnement
16-01	Réf. [unité]	20-** Boucl.fermé.variat.		22-90	Débit à vit. nom.
16-02	Réf. %	20-0* Retour		24-** Fonct. application 2	
16-03	Mot état [binaire]	20-00	Source retour 1	24-0* Mode incendie	
16-05	Valeur réelle princ. [%]	20-01	Conversion retour 1	24-00	Fonct. mode incendie
16-09	Lect.paramétr.	20-03	Source retour 2	24-01	Config. mode incendie
16-1* État Moteur		20-04	Conversion retour 2	24-05	Réf. prédéf. mode incendie
16-10	Puissance moteur [kW]	20-12	Unité référence/retour	24-06	Source réf. mode incendie
16-11	Puissance moteur[CV]	20-2* Feedback/Setpoint		24-07	Source retour mode incendie
16-12	Tension moteur	20-20	Fonction de retour	24-09	Trait.alarm.mode incendie
16-13	Fréquence moteur	20-21	Consigne 1	24-1* Contourn. variateur	
16-14	Courant moteur	20-6* Abs. capteur		24-10	Fonct.contourn.
16-15	Fréquence [%]	20-60	Unité ss capteur	24-11	Retard contourn.
16-16	Couple [Nm]	20-69	Informations ss capteur	30-** Caract.spéciales	
16-17	Vitesse moteur [tr/min]	20-8* Régl. basiq. PI		30-2* Ajust. démarr. avancé	
16-18	Thermique moteur	20-81	Contrôle normal/inversé PID	30-22	Protec. rotor verr.
16-22	Couple [%]	20-83	Vit.de dém. PID [Hz]	30-23	Tps détect° rotor bloqué [s]
16-26	Puissance filtrée[kW]	20-84	Largeur de bande sur réf.		
		20-9* Régulateur PI			
		20-91	Anti-satur. PID		

5 Avertissements et alarmes

5

N° erreur	Numéro de bit d'avertissement/ alarme	Texte d'erreur	Avertissement	Alarme	Alarme verrouillée	Cause du problème
2	16	Déf.zéro signal	X	X	-	Le signal sur la borne 53 ou 54 est inférieur à 50 % de la valeur définie au paramètre 6-10 Ech.min.U/born.53, au paramètre 6-12 Ech.min.I/born.53, au paramètre 6-20 Ech.min.U/ born.54 ou au paramètre 6-22 Ech.min.I/born.54. Voir aussi le groupe de paramètres 6-0* Mode E/S ana.
4	14	Perte phase s.	X	X	X	Absence de l'une des phases secteur ou trop importantes fluctuations de la tension. Vérifier la tension d'alimentation. Voir le paramètre 14-12 Fonct.sur désiqui.réseau.
7	11	Surtension CC	X	X	-	La tension du circuit intermédiaire dépasse la limite.
8	10	Soustension CC	X	X	-	La tension du circuit intermédiaire est inférieure à la limite d'avertissement basse tension.
9	9	Surcharge onduleur	X	X	-	Durée trop longue de charge supérieure à 100 %.
10	8	Surch.ETR mot.	X	X	-	Le moteur est trop chaud en raison d'une charge de plus de 100 % trop longue. Voir le paramètre 1-90 Protect. thermique mot..
11	7	Surt.therm.mot	X	X	-	La thermistance ou la liaison de la thermistance est interrompue. Voir le paramètre 1-90 Protect. thermique mot..
13	5	Surcourant	X	X	X	La limite de courant de pointe de l'onduleur est dépassée.
14	2	Défaut terre	-	X	X	Présence fuite à la masse d'une phase de sortie.
16	12	Court-circuit	-	X	X	Court-circuit dans le moteur ou aux bornes du moteur.
17	4	Dép.tps.mot ctrl	X	X	-	Absence de communication avec le variateur de fréquence. Voir groupe de paramètres 8-0* Réglages généraux.
24	50	Panne ventil.	X	X	-	Le ventilateur de refroidissement du dissipateur de chaleur ne fonctionne pas (uniquement sur les unités 400 V, 30-90 kW).
30	19	Phase U abs.	-	X	X	Phase U moteur absente. Vérifier la phase. Voir le paramètre 4-58 Surv. phase mot..
31	20	Phase V abs.	-	X	X	Phase V moteur absente. Vérifier la phase. Voir le paramètre 4-58 Surv. phase mot..
32	21	Phase W abs.	-	X	X	Phase W moteur absente. Vérifier la phase. Voir le paramètre 4-58 Surv. phase mot..
38	17	Déf.chge DC Bus	-	X	X	Contacter le fournisseur Danfoss local.
44	28	Défaut terre	-	X	X	Présence fuite à la masse d'une phase de sortie, à l'aide de la valeur du paramètre 15-31 Journal alarme : valeur si possible.
46	33	Alim. carte puis.	-	X	X	Tension de commande basse. Contacter le fournisseur Danfoss local.
47	23	Panne de tension de contrôle	X	X	X	L'alimentation 24 V CC est peut-être en surcharge.
50		AMA calibration failed (Étalonnage AMA échoué)	-	X	-	Contacter le fournisseur Danfoss local.
51	15	AMA U et I nom.	-	X	-	La configuration de la tension, du courant et de la puissance du moteur est fautive. Vérifier les réglages.
52	-	AMA I nom.bas	-	X	-	Le courant moteur est trop bas. Vérifier les réglages.
53	-	AMAgrosmoteur	-	X	-	Le moteur est trop gros pour réaliser l'AMA.
54	-	AMA-petit mot	-	X	-	Le moteur utilisé est trop petit pour réaliser l'AMA.

N° erreur	Numéro de bit d'avertissement/ alarme	Texte d'erreur	Avertissement	Alarme	Alarme verrouillée	Cause du problème
55	-	AMA hors gam.	-	X	-	Les valeurs des paramètres détectés pour le moteur sont hors de la plage admissible.
56	-	Interrup. AMA	-	X	-	L'AMA a été interrompue par l'utilisateur.
57	-	AMA dépas.tps	-	X	-	Essayer de recommencer plusieurs fois l'AMA jusqu'à ce qu'elle s'exécute. AVIS! Plusieurs lancements risquent de faire chauffer le moteur à un niveau qui élève les résistances R_s et R_r . Cela n'est cependant pas critique dans la plupart des cas.
58	-	AMA déf. Int.	X	X	-	Contactez le fournisseur Danfoss local.
59	25	I limite	X	-	-	Le courant est supérieur à la valeur programmée au paramètre 4-18 Limite courant.
60	44	Verrouillage ext.	-	X	-	Fonction de blocage externe activée. Pour reprendre un fonctionnement normal, appliquer 24 V CC à la borne programmée pour le verrouillage externe et remettre le variateur de fréquence à 0 (via la communication série, les E/S digitales ou en appuyant sur la touche [Reset] du LCP).
66	26	Température radiateur basse	X	-	-	Cet avertissement repose sur le capteur de température du module IGBT (uniquement sur les unités 400 V, 30-90 kW (40-125 HP) et 600 V).
69	1	T° carte puis.	X	X	X	Le capteur de température de la carte de puissance dépasse la limite inférieure ou supérieure.
70	36	ConfigFCprohibé	-	X	X	La carte de commande et la carte de puissance sont incompatibles.
79	-	ConfigPSprohib	X	X	-	Erreur interne. Contactez le fournisseur Danfoss local.
80	29	Init. variateur	-	X	-	Tous les réglages des paramètres sont initialisés aux réglages par défaut.
87	47	Freinage CC auto	X	-	-	Le variateur de fréquence freine par injection de courant continu.
95	40	Courroie cassée	X	X	-	Le couple est inférieur au niveau de couple défini pour une absence de charge indiquant une courroie cassée. Voir le groupe de paramètres 22-6* Défect.courroi.cassée.
126	-	Motor Rotating (Moteur en rotation)	-	X	-	Haute tension FCEM. Arrêter le rotor du moteur PM.
200	-	Mode incendie	X	-	-	Le mode incendie a été activé.
202	-	Fire Mode Limits Exceeded (Limit.mode incendie dépass.)	X	-	-	Mode incendie a supprimé une ou plusieurs garanties annulant les alarmes.
250	-	Nouvelle pièce	-	X	X	L'alimentation ou le mode de commutation ont été changés (sur les unités 400 V, 30-90 kW (40-125 HP) et 600 V). Contactez le fournisseur Danfoss local.
251	-	Nouv. code de type	-	X	X	Le variateur de fréquence a un nouveau code de type (sur les unités 400 V 30-90 kW (40-125 HP) et 600 V). Contactez le fournisseur Danfoss local.

Tableau 5.1 Avertissements et alarmes

6 Spécifications

6.1 Alimentation secteur

6.1.1 3 x 200-240 V CA

Variateur de fréquence	PK25	PK37	PK75	P1K5	P2K2	P3K7	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K
Sortie d'arbre typique [kW]	0,25	0,37	0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11,0	15,0	18,5	22,0	30,0	37,0	45,0
Sortie d'arbre typique [HP]	0,33	0,5	1,0	2,0	3,0	5,0	7,5	10,0	15,0	20,0	25,0	30,0	40,0	50,0	60,0
Protection nominale IP20	H1	H1	H1	H1	H2	H3	H4	H4	H5	H6	H6	H7	H7	H8	H8
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	95 (0)	120 (4/0)
Courant de sortie															
Température ambiante de 40 °C (104 °F)															
Continu (3 x 200-240 V) [A]	1,5	2,2	4,2	6,8	9,6	15,2	22,0	28,0	42,0	59,4	74,8	88,0	115,0	143,0	170,0
Intermittent (3 x 200-240 V) [A]	1,7	2,4	4,6	7,5	10,6	16,7	24,2	30,8	46,2	65,3	82,3	96,8	126,5	157,3	187,0
Courant d'entrée maximal															
Continu (3 x 200-240 V) [A]	1,1	1,6	2,8	5,6	8,6/ 7,2	14,1/ 12,0	21,0/ 18,0	28,3/ 24,0	41,0/ 38,2	52,7	65,0	76,0	103,7	127,9	153,0
Intermittent (3 x 200-240 V) [A]	1,2	1,8	3,1	6,2	9,5/ 7,9	15,5/ 13,2	23,1/ 19,8	31,1/ 26,4	45,1/ 42,0	58,0	71,5	83,7	114,1	140,7	168,3
Fusibles secteur maximum	Voir le chapitre 3.2.3 Fusibles et disjoncteurs.														
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	12/ 14	15/ 18	21/ 26	48/ 60	80/ 102	97/ 120	182/ 204	229/ 268	369/ 386	512	697	879	1149	1390	1500
Poids, protection nominale IP20 [kg] (lb)	2,0 (4,4)	2,0 (4,4)	2,0 (4,4)	2,1 (4,6)	3,4 (7,5)	4,5 (9,9)	7,9 (17,4)	7,9 (17,4)	9,5 (20,9)	24,5 (54)	24,5 (54)	36,0 (79,4)	36,0 (79,4)	51,0 (112,4)	51,0 (112,4)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	97,0/ 96,5	97,3/ 96,8	98,0/ 97,6	97,6/ 97,0	97,1/ 96,3	97,9/ 97,4	97,3/ 97,0	98,5/ 97,1	97,2/ 97,1	97,0	97,1	96,8	97,1	97,1	97,3
Courant de sortie															
Température ambiante de 50 °C (122 °F)															
Continu (3 x 200-240 V) [A]	1,5	1,9	3,5	6,8	9,6	13,0	19,8	23,0	33,0	41,6	52,4	61,6	80,5	100,1	119
Intermittent (3 x 200-240 V) [A]	1,7	2,1	3,9	7,5	10,6	14,3	21,8	25,3	36,3	45,8	57,6	67,8	88,6	110,1	130,9

Tableau 6.1 3 x 200–240 V CA, 0,25–45 kW (0,33–60 HP)

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Rendement mesuré au courant nominal. Pour la classe d'efficacité énergétique, voir le chapitre 6.4.12 Conditions ambiantes.. Pour connaître les pertes de charge partielles, voir drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

6.1.2 3 x 380-480 V CA

Variateur de fréquence	PK37	PK75	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5	P11K	P15K
Sortie d'arbre typique [kW]	0,37	0,75	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11,0	15,0
Sortie d'arbre typique [HP]	0,5	1,0	2,0	3,0	4,0	5,0	7,5	10,0	15,0	20,0
Protection nominale IP20	H1	H1	H1	H2	H2	H2	H3	H3	H4	H4
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)
Courant de sortie - température ambiante de 40 °C (104 °F)										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	1,2	2,2	3,7	5,3	7,2	9,0	12,0	15,5	23,0	31,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	1,3	2,4	4,1	5,8	7,9	9,9	13,2	17,1	25,3	34,0
Continu (3 x 441-480 V) [A]	1,1	2,1	3,4	4,8	6,3	8,2	11,0	14,0	21,0	27,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	1,2	2,3	3,7	5,3	6,9	9,0	12,1	15,4	23,1	29,7
Courant d'entrée maximal										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	1,2	2,1	3,5	4,7	6,3	8,3	11,2	15,1	22,1	29,9
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	1,3	2,3	3,9	5,2	6,9	9,1	12,3	16,6	24,3	32,9
Continu (3 x 441-480 V) [A]	1,0	1,8	2,9	3,9	5,3	6,8	9,4	12,6	18,4	24,7
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	1,1	2,0	3,2	4,3	5,8	7,5	10,3	13,9	20,2	27,2
Fusibles secteur maximum	Voir le chapitre 3.2.3 Fusibles et disjoncteurs.									
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	13/15	16/21	46/57	46/58	66/83	95/118	104/131	159/198	248/274	353/379
Poids, protection nominale IP20 [kg] (lb)	2,0 (4,4)	2,0 (4,4)	2,1 (4,6)	3,3 (7,3)	3,3 (7,3)	3,4 (7,5)	4,3 (9,5)	4,5 (9,9)	7,9 (17,4)	7,9 (17,4)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	97.8/97.3	98.0/97.6	97.7/97.2	98.3/97.9	98.2/97.8	98.0/97.6	98.4/98.0	98.2/97.8	98.1/97.9	98.0/97.8
Courant de sortie - température ambiante de 50 °C (122 °F)										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	1,04	1,93	3,7	4,85	6,3	8,4	10,9	14,0	20,9	28,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	1,1	2,1	4,07	5,4	6,9	9,2	12,0	15,4	23,0	30,8
Continu (3 x 441-480 V) [A]	1,0	1,8	3,4	4,4	5,5	7,5	10,0	12,6	19,1	24,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	1,1	2,0	3,7	4,8	6,1	8,3	11,0	13,9	21,0	26,4

Tableau 6.2 3 x 380-480 V CA, 0,37-15 kW (0,5-20 HP), boîtiers de tailles H1-H4

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Typique : en condition nominale.

Meilleur cas : intégration des conditions optimales, tension d'entrée la plus élevée et fréquence de commutation la plus faible.

Variateur de fréquence	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
Sortie d'arbre typique [kW]	18,5	22,0	30,0	37,0	45,0	55,0	75,0	90,0
Sortie d'arbre typique [HP]	25,0	30,0	40,0	50,0	60,0	70,0	100,0	125,0
Protection nominale IP20	H5	H5	H6	H6	H6	H7	H7	H8
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	16 (6)	16 (6)	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	95 (0)	120 (250MCM)
Courant de sortie - température ambiante de 40 °C (104 °F)								
Continu (3 x 380-440 V) [A]	37,0	42,5	61,0	73,0	90,0	106,0	147,0	177,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	40,7	46,8	67,1	80,3	99,0	116,0	161,0	194,0
Continu (3 x 441-480 V) [A]	34,0	40,0	52,0	65,0	80,0	105,0	130,0	160,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	37,4	44,0	57,2	71,5	88,0	115,0	143,0	176,0
Courant d'entrée maximal								
Continu (3 x 380-440 V) [A]	35,2	41,5	57,0	70,0	84,0	103,0	140,0	166,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	38,7	45,7	62,7	77,0	92,4	113,0	154,0	182,0
Continu (3 x 441-480 V) [A]	29,3	34,6	49,2	60,6	72,5	88,6	120,9	142,7
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	32,2	38,1	54,1	66,7	79,8	97,5	132,9	157,0
Fusibles secteur maximum	Voir le chapitre 3.2.3 Fusibles et disjoncteurs.							
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	412/456	475/523	733	922	1067	1133	1733	2141
Poids, protection nominale IP20 [kg] (lb)	9,5 (20,9)	9,5 (20,9)	24,5 (54)	24,5 (54)	24,5 (54)	36,0 (79,4)	36,0 (79,4)	51,0 (112,4)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	98.1/97.9	98.1/97.9	97,8	97,7	98	98,2	97,8	97,9
Courant de sortie - température ambiante de 50 °C (122 °F)								
Continu (3 x 380-440 V) [A]	34,1	38,0	48,8	58,4	72,0	74,2	102,9	123,9
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	37,5	41,8	53,7	64,2	79,2	81,6	113,2	136,3
Continu (3 x 441-480 V) [A]	31,3	35,0	41,6	52,0	64,0	73,5	91,0	112,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	34,4	38,5	45,8	57,2	70,4	80,9	100,1	123,2

Tableau 6.3 3 x 380-480 V CA, 18,5-90 kW (25-125 HP), boîtiers de tailles H5-H8

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Rendement mesuré au courant nominal. Pour la classe d'efficacité énergétique, voir le chapitre 6.4.12 Conditions ambiantes.. Pour connaître les pertes de charge partielles, voir drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

Variateur de fréquence	PK75	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K
Sortie d'arbre typique [kW]	0,75	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5
Sortie d'arbre typique [HP]	1,0	2,0	3,0	4,0	5,0	7,5	10,0	15	20	25
Protection nominale IP54	I2	I2	I2	I2	I2	I3	I3	I4	I4	I4
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)
Courant de sortie										
Température ambiante de 40 °C (104 °F)										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	2,2	3,7	5,3	7,2	9,0	12,0	15,5	23,0	31,0	37,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	2,4	4,1	5,8	7,9	9,9	13,2	17,1	25,3	34,0	40,7
Continu (3 x 441-480 V) [A]	2,1	3,4	4,8	6,3	8,2	11,0	14,0	21,0	27,0	34,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	2,3	3,7	5,3	6,9	9,0	12,1	15,4	23,1	29,7	37,4
Courant d'entrée maximal										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	2,1	3,5	4,7	6,3	8,3	11,2	15,1	22,1	29,9	35,2
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	2,3	3,9	5,2	6,9	9,1	12,3	16,6	24,3	32,9	38,7
Continu (3 x 441-480 V) [A]	1,8	2,9	3,9	5,3	6,8	9,4	12,6	18,4	24,7	29,3
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	2,0	3,2	4,3	5,8	7,5	10,3	13,9	20,2	27,2	32,2
Fusibles secteur maximum	Voir le chapitre 3.2.3 Fusibles et disjoncteurs.									
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	21/ 16	46/ 57	46/ 58	66/ 83	95/ 118	104/ 131	159/ 198	248/ 274	353/ 379	412/ 456
Poids, protection nominale IP54 [kg] (lb)	5,3 (11,7)	5,3 (11,7)	5,3 (11,7)	5,3 (11,7)	5,3 (11,7)	7,2 (15,9)	7,2 (15,9)	13,8 (30,4)	13,8 (30,4)	13,8 (30,4)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	98.0/ 97.6	97.7/ 97.2	98.3/ 97.9	98.2/ 97.8	98.0/ 97.6	98.4/ 98.0	98.2/ 97.8	98.1/ 97.9	98.0/ 97.8	98.1/ 97.9
Courant de sortie - température ambiante de 50 °C (122 °F)										
Continu (3 x 380-440 V) [A]	1,93	3,7	4,85	6,3	7,5	10,9	14,0	20,9	28,0	33,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	2,1	4,07	5,4	6,9	9,2	12,0	15,4	23,0	30,8	36,3
Continu (3 x 441-480 V) [A]	1,8	3,4	4,4	5,5	6,8	10,0	12,6	19,1	24,0	30,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	2,0	3,7	4,8	6,1	8,3	11,0	13,9	21,0	26,4	33,0

Tableau 6.4 3 x 380-480 V CA, 0,75-18,5 kW (1-25 HP), boîtiers de tailles I2-I4

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Rendement mesuré au courant nominal. Pour la classe d'efficacité énergétique, voir le chapitre 6.4.12 Conditions ambiantes.. Pour connaître les pertes de charge partielles, voir drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

Variateur de fréquence	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
Sortie d'arbre typique [kW]	22,0	30,0	37,0	45,0	55,0	75,0	90,0
Sortie d'arbre typique [HP]	30,0	40,0	50,0	60,0	70,0	100,0	125,0
Protection nominale IP54	16	16	16	17	17	18	18
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	95 (3/0)	120 (4/0)
Courant de sortie							
Température ambiante de 40 °C (104 °F)							
Continu (3 x 380-440 V) [A]	44,0	61,0	73,0	90,0	106,0	147,0	177,0
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	48,4	67,1	80,3	99,0	116,6	161,7	194,7
Continu (3 x 441-480 V) [A]	40,0	52,0	65,0	80,0	105,0	130,0	160,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	44,0	57,2	71,5	88,0	115,5	143,0	176,0
Courant d'entrée maximal							
Continu (3 x 380-440 V) [A]	41,8	57,0	70,3	84,2	102,9	140,3	165,6
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	46,0	62,7	77,4	92,6	113,1	154,3	182,2
Continu (3 x 441-480 V) [A]	36,0	49,2	60,6	72,5	88,6	120,9	142,7
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	39,6	54,1	66,7	79,8	97,5	132,9	157,0
Fusibles secteur maximum							
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	496	734	995	840	1099	1520	1781
Poids, protection nominale IP54 [kg] (lb)	27 (59,5)	27 (59,5)	27 (59,5)	45 (99,2)	45 (99,2)	65 (143,3)	65 (143,3)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	98,0	97,8	97,6	98,3	98,2	98,1	98,3
Courant de sortie - température ambiante de 50 °C (122 °F)							
Continu (3 x 380-440 V) [A]	35,2	48,8	58,4	63,0	74,2	102,9	123,9
Intermittent (3 x 380-440 V) [A]	38,7	53,9	64,2	69,3	81,6	113,2	136,3
Continu (3 x 441-480 V) [A]	32,0	41,6	52,0	56,0	73,5	91,0	112,0
Intermittent (3 x 441-480 V) [A]	35,2	45,8	57,2	61,6	80,9	100,1	123,2

Tableau 6.5 3 x 380-480 V CA, 22-90 kW (30-125 HP), boîtiers de tailles I6-I8

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Rendement mesuré au courant nominal. Pour la classe d'efficacité énergétique, voir le chapitre 6.4.12 Conditions ambiantes.. Pour connaître les pertes de charge partielles, voir drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

6.1.3 3 x 525-600 V CA

Variateur de fréquence	P2K2	P3K0	P3K7	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
Sortie d'arbre typique [kW]	2,2	3,0	3,7	5,5	7,5	11,0	15,0	18,5	22,0	30,0	37	45,0	55,0	75,0	90,0
Sortie d'arbre typique [HP]	3,0	4,0	5,0	7,5	10,0	15,0	20,0	25,0	30,0	40,0	50,0	60,0	70,0	100,0	125,0
Protection nominale IP20	H9	H9	H9	H9	H9	H10	H10	H6	H6	H6	H7	H7	H7	H8	H8
Taille max. du câble aux bornes (secteur, moteur) [mm ² (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	10 (8)	10 (8)	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	50 (1)	95 (0)	120 (4/0)
Courant de sortie - température ambiante de 40 °C (104 °F)															
Continu (3 x 525-550 V) [A]	4,1	5,2	6,4	9,5	11,5	19,0	23,0	28,0	36,0	43,0	54,0	65,0	87,0	105,0	137,0
Intermittent (3 x 525-550 V) [A]	4,5	5,7	7,0	10,5	12,7	20,9	25,3	30,8	39,6	47,3	59,4	71,5	95,7	115,5	150,7
Continu (3 x 551-600 V) [A]	3,9	4,9	6,1	9,0	11,0	18,0	22,0	27,0	34,0	41,0	52,0	62,0	83,0	100,0	131,0
Intermittent (3 x 551-600 V) [A]	4,3	5,4	6,7	9,9	12,1	19,8	24,2	29,7	37,4	45,1	57,2	68,2	91,3	110,0	144,1
Courant d'entrée maximal															
Continu (3 x 525-550 V) [A]	3,7	5,1	5,0	8,7	11,9	16,5	22,5	27,0	33,1	45,1	54,7	66,5	81,3	109,0	130,9
Intermittent (3 x 525-550 V) [A]	4,1	5,6	6,5	9,6	13,1	18,2	24,8	29,7	36,4	49,6	60,1	73,1	89,4	119,9	143,9
Continu (3 x 551-600 V) [A]	3,5	4,8	5,6	8,3	11,4	15,7	21,4	25,7	31,5	42,9	52,0	63,3	77,4	103,8	124,5
Intermittent (3 x 551-600 V) [A]	3,9	5,3	6,2	9,2	12,5	17,3	23,6	28,3	34,6	47,2	57,2	69,6	85,1	114,2	137,0
Fusibles secteur maximum	Voir le chapitre 3.2.3 Fusibles et disjoncteurs.														
Perte de puissance estimée [W], meilleur cas/typique ¹⁾	65	90	110	132	180	216	294	385	458	542	597	727	1092	1380	1658
Poids, protection nominale IP54 [kg] (lb)	6,6 (14,6)	6,6 (14,6)	6,6 (14,6)	6,6 (14,6)	6,6 (14,6)	11,5 (25,3)	11,5 (25,3)	24,5 (54)	24,5 (54)	24,5 (54)	36,0 (79,3)	36,0 (79,3)	36,0 (79,3)	51,0 (112,4)	51,0 (112,4)
Rendement [%], meilleur cas/typique ²⁾	97,9	97	97,9	98,1	98,1	98,4	98,4	98,4	98,4	98,5	98,5	98,7	98,5	98,5	98,5
Courant de sortie - température ambiante de 50 °C (122 °F)															
Continu (3 x 525-550 V) [A]	2,9	3,6	4,5	6,7	8,1	13,3	16,1	19,6	25,2	30,1	37,8	45,5	60,9	73,5	95,9
Intermittent (3 x 525-550 V) [A]	3,2	4,0	4,9	7,4	8,9	14,6	17,7	21,6	27,7	33,1	41,6	50,0	67,0	80,9	105,5
Continu (3 x 551-600 V) [A]	2,7	3,4	4,3	6,3	7,7	12,6	15,4	18,9	23,8	28,7	36,4	43,3	58,1	70,0	91,7
Intermittent (3 x 551-600 V) [A]	3,0	3,7	4,7	6,9	8,5	13,9	16,9	20,8	26,2	31,6	40,0	47,7	63,9	77,0	100,9

Tableau 6.6 3 x 525-600 V CA, 2,2-90 kW (3-125 HP), boîtiers de tailles H6-H10

1) S'applique au dimensionnement du refroidissement de variateur de fréquence. Si la fréquence de commutation est supérieure au réglage par défaut, les pertes de puissance peuvent augmenter. Les puissances consommées par le LCP et la carte de commande sont incluses. Pour les données des pertes de puissance selon la norme EN 50598-2, consulter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

2) Rendement mesuré au courant nominal. Pour la classe d'efficacité énergétique, voir le chapitre 6.4.12 Conditions ambiantes.. Pour connaître les pertes de charge partielles, voir drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

6.2 Résultats des essais d'émission CEM

Les résultats des essais suivants ont été obtenus sur un système regroupant un variateur de fréquence, un câble de commande blindé, un boîtier de commande doté d'un potentiomètre et un câble moteur blindé.

6

Filtre de type RFI	Émission par conduction. Longueur max. de câble blindé [m (pi)]						Émission par rayonnement			
	Environnement industriel		Environnement industriel		Environnement industriel		Environnement industriel		Environnement industriel	
EN 55011	Classe A groupe 2		Classe A groupe 1		Classe B		Classe A groupe 1		Classe B	
EN/CEI 61800-3	Catégorie C3		Catégorie C2		Catégorie C1		Catégorie C2		Catégorie C1	
	Sans filtre externe	Avec filtre externe	Sans filtre externe	Avec filtre externe	Sans filtre externe	Avec filtre externe	Sans filtre externe	Avec filtre externe	Sans filtre externe	Avec filtre externe
Filtre RFI H4 (EN 55011 A1, EN/CEI 61800-3 C2)										
0,25–11 kW (0,34–15 HP) 3 x 200-240 V IP20	–	–	25 (82)	50 (164)	–	20 (66)	Oui	Oui	–	Non
0,37–22 kW (0,5–30 HP) 3 x 380-480 V IP20	–	–	25 (82)	50 (164)	–	20 (66)	Oui	Oui	–	Non
Filtre RFI H2 (EN 55011 A2, EN/CEI 61800-3 C3)										
15–45 kW (20–60 HP) 3 x 200-240 V IP20	25 (82)	–	–	–	–	–	Non	–	Non	–
30–90 kW (40–120 HP) 3 x 380-480 V IP20	25 (82)	–	–	–	–	–	Non	–	Non	–
0,75–18,5 kW (1–25 HP) 3 x 380–480 V IP54	25 (82)	–	–	–	–	–	Oui	–	–	–
22–90 kW (30–120 HP) 3 x 380–480 V IP54	25 (82)	–	–	–	–	–	Non	–	Non	–
Filtre RFI H3 (EN 55011 A1/B, EN/CEI 61800-3 C2/C1)										
15–45 kW (20–60 HP) 3 x 200-240 V IP20	–	–	50 (164)	–	20 (66)	–	Oui	–	Non	–
30–90 kW (40–120 HP) 3 x 380-480 V IP20	–	–	50 (164)	–	20 (66)	–	Oui	–	Non	–
0,75–18,5 kW (1–25 HP) 3 x 380–480 V IP54	–	–	25 (82)	–	10 (33)	–	Oui	–	–	–
22–90 kW (30–120 HP) 3 x 380–480 V IP54	–	–	25 (82)	–	10 (33)	–	Oui	–	Non	–

Tableau 6.7 Résultats des essais d'émission CEM

6.3 Exigences particulières

6.3.1 Déclassement pour température ambiante et fréquence de commutation

S'assurer que la température ambiante mesurée sur 24 heures est au moins 5 °C (41 °F) en dessous de la température ambiante maximale spécifiée pour le variateur de fréquence. Si le variateur de fréquence est en service à des températures ambiantes élevées, réduire le courant de sortie continu. Pour la courbe de déclassement, voir le *Manuel de configuration du VLT® HVAC Basic Drive FC 101*.

6.3.2 Déclassement pour basse pression atmosphérique et hautes altitudes

La capacité de refroidissement de l'air est amoindrie en cas de faible pression atmosphérique. À des altitudes supérieures à 2 000 m (6 562 pi), contacter Danfoss en ce qui concerne la norme PELV. Au-dessous d'une altitude de 1 000 m (3 281 pi), aucun déclassement n'est nécessaire. Au-dessus de 1 000 m (3 281 pi), diminuer la température ambiante ou le courant de sortie maximal. Diminuer la sortie de 1 % par 100 m (328 pi) d'altitude au-dessus de 1 000 m (3 281 pi) ou réduire la température ambiante maximale d'1 °C (33,8 °F) par 200 m (656 pi).

6.4 Caractéristiques techniques générales

Protection et caractéristiques

- Protection thermique électronique du moteur contre les surcharges.
- La surveillance de la température du dissipateur de chaleur assure l'arrêt du variateur de fréquence en cas de surtempérature.
- Le variateur de fréquence est protégé contre les courts-circuits entre les bornes U, V, W du moteur.
- En cas d'absence de l'une des phases moteur, le variateur de fréquence s'arrête et émet une alarme.
- En cas d'absence de l'une des phases secteur, le variateur de fréquence s'arrête ou émet un avertissement (en fonction de la charge).
- Le contrôle de la tension du circuit intermédiaire assure que le variateur de fréquence s'arrête si la tension de circuit intermédiaire est trop basse ou trop élevée.
- Le variateur de fréquence est protégé contre les défauts de mise à la terre sur les bornes U, V, W du moteur.

6.4.1 Alimentation secteur (L1, L2, L3)

Tension d'alimentation	200-240 V ±10 %
Tension d'alimentation	380-480 V ±10 %
Tension d'alimentation	525-600 V ±10 %
Fréquence d'alimentation	50/60 Hz
Écart temporaire maximum entre phases secteur	3,0 % de la tension nominale d'alimentation
Facteur de puissance réelle (λ)	≥ 0,9 à charge nominale
Facteur de puissance de déphasage ($\cos\phi$) à proximité de l'unité	(>0,98)
Commutations sur l'entrée d'alimentation L1, L2, L3 (mises sous tension), boîtiers de tailles H1-H5, I2, I3, I4	Maximum 1 fois/30 s
Commutations sur l'entrée d'alimentation L1, L2, L3 (mises sous tension), boîtiers de tailles H6-H10, I6-I8	Maximum 1 fois/minute
Environnement conforme à la norme EN 60664-1	Catégorie de surtension III/degré de pollution 2
L'utilisation de l'unité convient sur un circuit limité à 100 000 ampères symétriques (rms), 240/480 V maximum.	

6.4.2 Puissance du moteur (U, V, W)

Tension de sortie	0-100 % de la tension d'alimentation
Fréquence de sortie	0-400 Hz
Commutation sur la sortie	Illimitée
Temps de rampe	0,05-3 600 s

6.4.3 Longueur et section des câbles

Longueur max. du câble moteur, blindé/armé (installation conforme CEM)	Consulter le <i>chapitre 6.2 Résultats des essais d'émission</i> <i>CEM</i> <i>chapitre 6.2.1 Résultats des essais d'émission CEM</i>
Longueur max. du câble du moteur, non blindé/non armé	50 m (164 pi)
Section max. pour moteur, secteur ¹⁾	
Section des bornes CC pour le signal de retour du filtre sur les boîtiers de tailles H1-H3, I2, I3, I4	4 mm ² /11 AWG
Section des bornes CC pour le signal de retour du filtre sur les boîtiers de tailles H4-H5	16 mm ² /6 AWG
Section max. des bornes de commande, fil rigide	2,5 mm ² /14 AWG
Section max. des bornes de commande, câble souple	2,5 mm ² /14 AWG
Section minimale des bornes de commande	0,05 mm ² /30 AWG

1) Voir le *chapitre 6.1.2 3 x 380-480 V CA* pour plus d'informations.

6.4.4 Entrées digitales

Entrées digitales programmables	4
N° de borne	18, 19, 27, 29
Logique	PNP ou NPN
Niveau de tension	0-24 V CC
Niveau de tension, 0 logique PNP	< 5 V CC
Niveau de tension, 1 logique PNP	> 10 V CC
Niveau de tension, 0 logique NPN	> 19 V CC
Niveau de tension, 1 logique NPN	< 14 V CC
Tension maximale sur l'entrée	28 V CC
Résistance d'entrée, R _i	Environ 4 kΩ
Entrée digitale 29 comme entrée de thermistance	Panne : > 2,9 kΩ et sans panne : < 800 Ω
Entrée digitale 29 comme entrée impulsionnelle	Fréquence maximale 32 kHz Activation push-pull et 5 kHz (O.C.)

6.4.5 Entrées analogiques

Nombre d'entrées analogiques	2
N° de borne	53, 54
Mode borne 53	<i>Paramètre 16-61 Régl.commut.born.53</i> : 1 = tension, 0 = courant
Mode borne 54	<i>Paramètre 16-63 Régl.commut.born.54</i> : 1 = tension, 0 = courant
Niveau de tension	0-10 V
Résistance d'entrée, R _i	Environ 10 kΩ
Tension maximale	20 V
Niveau de courant	0/4-20 mA (modulable)
Résistance d'entrée, R _i	< 500 Ω
Courant maximal	29 mA
Résolution sur entrée analogique	10 bits

6.4.6 Sortie analogique

Nombre de sorties analogiques programmables	2
N° de borne	42, 45 ¹⁾
Plage de courant de la sortie analogique	0/4-20 mA
Charge maximale à la masse à la sortie analogique	500 Ω
Tension maximale à la sortie analogique	17 V
Précision de la sortie analogique	Erreur maximale : 0,4 % de l'échelle totale
Résolution de la sortie analogique	10 bits

1) Les bornes 42 et 45 peuvent aussi être programmées comme des sorties digitales.

6.4.7 Sortie digitale

Nombre de sorties digitales	4
Bornes 27 et 29	
N° de borne	27, 29 ¹⁾
Niveau de tension à la sortie digitale	0-24 V
Courant de sortie max. (récepteur et source)	40 mA
Bornes 42 et 45	
N° de borne	42, 45 ²⁾
Niveau de tension à la sortie digitale	17 V
Courant de sortie maximal à la sortie digitale	20 mA
Charge maximale à la sortie digitale	1 kΩ

1) Les bornes 27 et 29 peuvent être programmées comme des entrées.

2) Les bornes 42 et 45 peuvent aussi être programmées comme des sorties analogiques.

Les sorties digitales sont isolées galvaniquement de la tension d'alimentation (PELV) et d'autres bornes haute tension.

6.4.8 Carte de commande, communication série RS485

N° de borne	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
N° de borne	61 commune pour les bornes 68 et 69

6.4.9 Carte de commande, sortie 24 V CC

N° de borne	12
Charge maximale	80 mA

6.4.10 Sortie relais [bin]

Sorties relais programmables	2
Relais 01 et 02 (boîtiers de tailles H1-H5 et I2-I4)	01-03 (NF), 01-02 (NO), 04-06 (NF), 04-05 (NO)
Charge maximale sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 01-02/04-05 (NO) (charge résistive)	250 V CA, 3 A
Charge maximale sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 01-02/04-05 (NO) (charge inductive à cosφ 0,4)	250 V CA, 0,2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 01-02/04-05 (NO) (charge résistive)	30 V CC, 2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-13) ¹⁾ sur 01-02/04-05 (NO) (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
Charge maximale sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 01-03/04-06 (NF) (charge résistive)	250 V CA, 3 A
Charge maximale sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 01-03/04-06 (NF) (charge inductive à cosφ 0,4)	250 V CA, 0,2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 01-03/04-06 (NF) (charge résistive)	30 V CC, 2 A
Charge minimale sur les bornes sur 01-03 (NF), 01-02 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
Environnement conforme à la norme EN 60664-1	Catégorie de surtension III/degré de pollution 2

1) CEI 60947 parties 4 et 5. L'endurance du relais varie selon le type de charge, le courant de commutation, la température ambiante, la configuration d'entraînement, le profil de travail, etc. Il est recommandé de monter un circuit d'amortissement lorsque des charges inductives sont connectées aux relais.

Sorties relais programmables	
N° de borne relais 01 (boîtiers de taille H9)	01-03 (NF), 01-02 (NO)
Charge maximale sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 01-03 (NF), 01-02 (NO) (charge résistive)	240 V CA, 2 A
Charge max. sur les bornes (CA-15) ¹⁾ (charge inductive à cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 01-02 (NO), 01-03 (NF) (charge résistive)	60 V CC, 1 A
Charge max. sur les bornes (CC-13) ¹⁾ (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
N° de borne relais 01 et 02 (boîtiers de tailles H6, H7, H8, H9 (relais 2 uniquement), H10 et I6-I8)	01-03 (NF), 01-02 (NO), 04-06 (NF), 04-05 (NO)
Charge maximale sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 04-05 (NO) (charge résistive) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Charge maximale sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 04-05 (NO) (charge inductive à cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A

Charge maximale sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 04-05 (NO) (charge résistive)	80 V CC, 2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-13) ¹⁾ sur 04-05 (NO) (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
Charge maximale sur les bornes (CA-1) ¹⁾ sur 04-06 (NF) (charge résistive)	240 V CA, 2 A
Charge maximale sur les bornes (CA-15) ¹⁾ sur 04-06 (NF) (charge inductive à $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-1) ¹⁾ sur 04-06 (NF) (charge résistive)	50 V CC, 2 A
Charge maximale sur les bornes (CC-13) ¹⁾ sur 04-06 (NO) (charge inductive)	24 V CC, 0,1 A
Charge minimale sur les bornes sur 01-03 (NF), 01-02 (NO), 04-06 (NF), 04-05 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
Environnement conforme à la norme EN 60664-1	Catégorie de surtension III/degré de pollution 2

1) CEI 60947 parties 4 et 5. L'endurance du relais varie selon le type de charge, le courant de commutation, la température ambiante, la configuration d'entraînement, le profil de travail, etc. Il est recommandé de monter un circuit d'amortissement lorsque des charges inductives sont connectées aux relais.

2) Catégorie de surtension II.

3) Applications UL 300 V CA 2 A.

6
6.4.11 Carte de commande, sortie 10 V CC

N° de borne	50
Tension de sortie	10,5 V \pm 0,5 V
Charge maximale	25 mA

6.4.12 Conditions ambiantes

Protection nominale des boîtiers	IP20, IP54 (pas pour installation en extérieur)
Kit de boîtier disponible	IP21, TYPE 1
Essai de vibration	1,0 g
Humidité relative max.	5-95 % (CEI 60721-3-3 ; Classe 3K3 (non condensante) pendant l'exploitation)
Environnement agressif (CEI 60721-3-3), boîtiers de tailles H1-H5 tropicalisés (standard)	Classe 3C3
Environnement agressif (CEI 60721-3-3), boîtiers de tailles H6-H10 non tropicalisés	Classe 3C2
Environnement agressif (CEI 60721-3-3), boîtiers de tailles H6-H10 tropicalisés (en option)	Classe 3C3
Environnement agressif (CEI 60721-3-3), boîtiers de tailles I2-I8 non tropicalisés	Classe 3C2
Méthode d'essai conforme à la norme CEI 60068-2-43 H2S (10 jours)	
Température ambiante ¹⁾	Voir le courant de sortie maximum à 40/50 °C (104/122 °F) au chapitre 6.1.2 3 x 380-480 V CA.
Température ambiante min. en pleine exploitation	0 °C (32 °F)
Température ambiante min. en exploitation réduite, boîtiers de tailles H1-H5 et I2-I4	-20 °C (-4 °F)
Température ambiante min. en exploitation réduite, boîtiers de tailles H6-H10 et I6-I8	-10 °C (14 °F)
Température durant le stockage/transport	-30 à +65/70 °C (-22 à +149/158 °F)
Altitude max. au-dessus du niveau de la mer sans déclassement	1 000 m (3 281 pi)
Altitude max. au-dessus du niveau de la mer avec déclassement	3 000 m (9 843 pi)
Déclassement à haute altitude, voir le chapitre 6.3.2 Déclassement pour basse pression atmosphérique et hautes altitudes.	
Normes de sécurité	EN/CEI 61800-5-1, UL 508C
Normes CEM, Émission	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, CEI 61800-3
	EN 61800-3, EN 61000-3-12, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN
Normes CEM, Immunité	61000-4-5, EN 61000-4-6
Classe d'efficacité énergétique ²⁾	IE2

1) Se reporter au chapitre Conditions spéciales du Manuel de configuration pour :

- Déclassement pour température ambiante élevée
- Déclassement à haute altitude

2) Déterminée d'après la norme EN 50598-2 à :

- Charge nominale
- 90 % de la fréquence nominale
- Fréquence de commutation au réglage d'usine
- Type de modulation au réglage d'usine

Indice

A

Affichage..... 25
 Alimentation secteur (L1, L2, L3)..... 53
 Alimentation secteur 3 x 200-240 V CA..... 46
 Alimentation secteur 3 x 380-480 V CA..... 47
 Alimentation secteur 3 x 525-600 V CA..... 51

B

Bornes
 Borne 50..... 56

C

Câble
 Longueur de câble..... 54
 Carte de commande
 Carte de commande, sortie 10 V CC..... 56
 Carte de commande, sortie 24 V CC..... 55
 Communication série RS485..... 55
 Classe d'efficacité énergétique..... 56
 Condition ambiante..... 56
 Conformité UL..... 19
 Connexion au moteur..... 13
 Courant de fuite..... 6

D

Démarrage imprévu..... 5
 Disjoncteur..... 19

E

Efficacité énergétique..... 46, 48, 49, 50, 51
 Entrées
 Entrée analogique..... 54
 Entrée digitale..... 54

F

Fusible..... 19

H

Haute tension..... 5

I

Installation..... 21
 Installation électrique..... 11
 Instruction de mise au rebut..... 4

L

L1, L2, L3..... 53

LCP..... 25
 Liste des avertissements et alarmes..... 44

M

Montage côte à côte..... 7
 Moteur
 Protection du moteur contre la surcharge..... 53
 Sortie (U, V, W)..... 53

P

Personnel qualifié..... 5
 Programmation
 Programmation..... 25
 avec le logiciel de programmation MCT 10..... 25
 Protection..... 19, 53
 Protection contre les surcourants..... 19
 Protection thermique..... 4

R

Rendement..... 47
 Répartition de la charge..... 5
 Ressource supplémentaire..... 3

S

Schéma de câblage..... 24
 Section..... 54
 Sécurité..... 6
 Sorties
 Sortie analogique..... 54
 Sortie digitale..... 55

T

Temps de décharge..... 6
 Touche d'exploitation..... 25
 Touche de navigation..... 25
 Touche Menu..... 25

V

Voyant..... 25

**Danfoss VLT Drives**

1 bis Av. Jean d'Alembert,
78990 Elancourt
France
Tél.: +33 (0) 1 30 62 50 00
Fax.: +33 (0) 1 30 62 50 26
e-mail: Variateurs.vlt@danfoss.fr
www.drives.danfoss.fr

Danfoss VLT Drives

A. Gossetlaan 28,
1702 Groot-Bijgaarden
Belgique
Tél.: +32 (0) 2 525 0711
Fax.: +32 (0) 2 525 07 57
e-mail: drives@danfoss.be
www.danfoss.be/drives/fr

Danfoss AG, VLT® Antriebstechnik

Parkstrasse 6
CH-4402 Frenkendorf
Tél.: +41 61 906 11 11
Telefax: +41 61 906 11 21
www.danfoss.ch

.....
Danfoss décline toute responsabilité quant aux erreurs qui se seraient glissées dans les catalogues, brochures ou autres documentations écrites. Dans un souci constant d'amélioration, Danfoss se réserve le droit d'apporter sans préavis toutes modifications à ses produits, y compris ceux se trouvant déjà en commande, sous réserve, toutefois, que ces modifications n'affectent pas les caractéristiques déjà arrêtées en accord avec le client. Toutes les marques de fabrique de cette documentation sont la propriété des sociétés correspondantes. Danfoss et le logotype Danfoss sont des marques de fabrique de Danfoss A/S. Tous droits réservés.
.....

Danfoss A/S
Ulstaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

