

Meldingen

Foutmeldingen en waarschuwingen tijdens Setup

Display	Opheffen
Foutmeldingen	
SF001 ... SF0022	Controleer de motorparameters 370..376. Verander zo nodig. Herhaal de setup. Controleer motorkabels en andere verbindingen.
Waarschuwingen	
SA001 ... SA004	Controleer de motorparameters 370 ... 376. Verander zo nodig. Herhaal de setup.
SA0021, SA0022	De volgende oorzaken zijn mogelijk: De diameter van de motorkabel is onvoldoende. De motorkabel is te lang. De motorkabel is verkeerd aangesloten.
SA0041, SA0042	Controleer P372 (snelheid), P375 (frequentie).
SA0051	Motordata voor 'ster' zijn ingevoerd, terwijl de motor in 'driehoek' is aangesloten. Pas bekabeling of parametring aan. Herhaal setup.
SA0052	Motordata voor 'driehoek' zijn ingevoerd, terwijl de motor in 'ster' is aangesloten. Pas bekabeling of parametring aan. Herhaal setup.
SA0053	Controleer verbindingen van de drive en de motor.

- Druk ESC om een parameter te corrigeren na een foutmelding of waarschuwing.
- Druk ENT om een waarschuwing te negeren. De Setup wordt vervolgd. Controleer wel de data!

Foutmeldingen en waarschuwingen tijdens Bedrijf

Display	Opheffen
Foutmeldingen	
F0102, F0103	Frequentieregelaar overbelast. Controleer gedrag belasting. Controleer motorparameters.
F0200 ... F0300	Overtemperatuur. Controleer koeling, ventilator, sensor en omgevingstemperatuur. Ondertemperatuur. Controleer omgevingstemperatuur en verwarming kast.
F0400, F0403	Motortemperatuur te hoog of sensor defect. Controleer verbinding X12.4. Fasefout. Controleer motor en verbindingen.
F0700 ... F0706	DC tussenkringspanning te hoog of te laag. Controleer deceleratie (P421, P423) en de aangesloten remweerstand. Controleer hoofdvoeding. Onjuiste voeding of fasefout, voltage remchopper of motor-chopper te hoog. Controleer de voeding, zekeringen en het circuit.
F0801, F0804	Voeding elektronica (24 V) te hoog of te laag. Controleer de verbindingen.
F1100 ... F1110	Maximale frequentie bereikt. Controleer instellingen en aansturing. Controleer deceleratie (P421, P423) en de aangesloten remweerstand.
F1310	Minimale uitgangsstroom. Controleer motor en verbindingen.
F1401	Foutief referentiesignaal op input X12.3. Controleer signaal.
F1407	Overstroom op input X12.3. Controleer signaal.
F1408	Overstroom op input X12.4. Controleer signaal.
Waarschuwingen	
A0001 ... A0004	Frequentieregelaar overbelast. Controleer gedrag belasting. Controleer motorparameters.
A0008, A0010	Overtemperatuur. Controleer koeling, ventilator, sensor en omgevingstemperatuur.
A0080	Maximale motortemperatuur bereikt. Controleer motor en sensor.
A0100	Fasefout voeding. Controleer de hoofdzekeringen en voedingskabel.
A0400	Frequentielimiet bereikt; uitgaande frequentie is gelimiteerd. Pas bekabeling of parametring aan. Herhaal setup.
A0800	Ingangssignaal op X12.3 is te laag. Verhoog het signaal.
A1000	Ingangssignaal op X12.4 is te laag. Verhoog het signaal.
A4000	DC tussenkringspanning heeft het typespecifieke minimum bereikt.

- Druk ESC om een foutmelding te verbergen. Na 10 s wordt deze weer getoond.
- Druk STOP om foutmelding of waarschuwing te bevestigen. Corrigeer de fout.

AgilE

AGL402

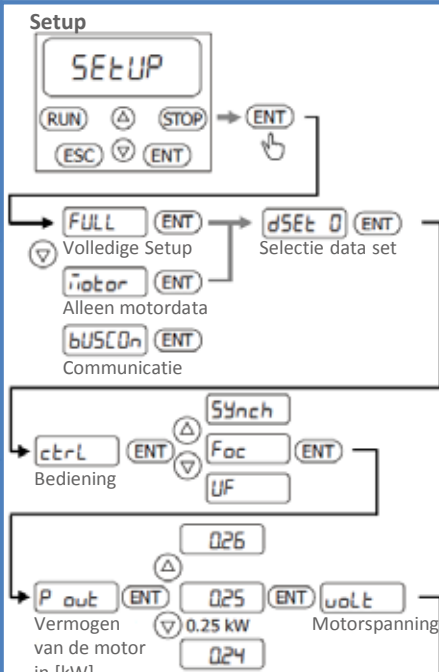
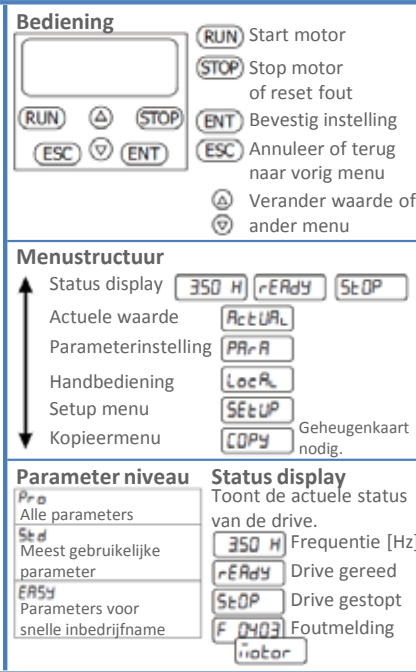
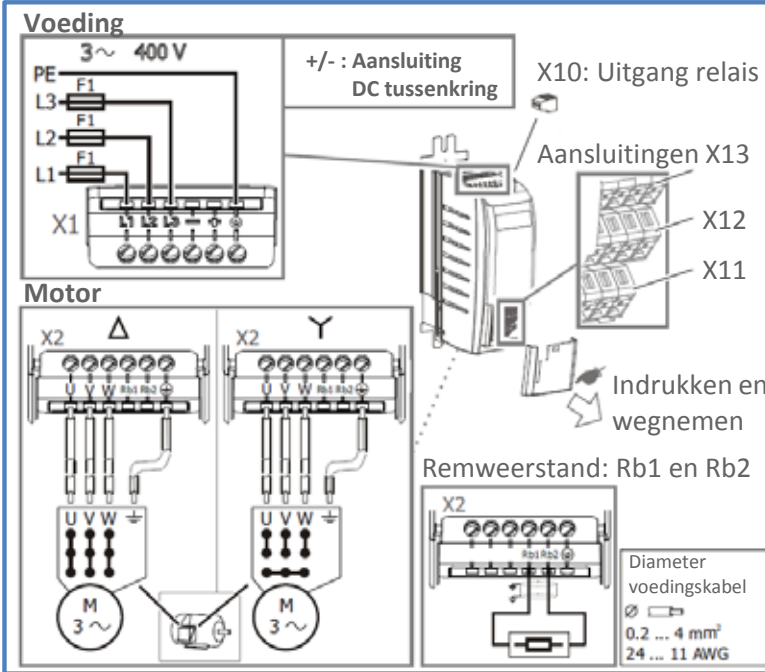
Snelstartgids



Carolus Clusiuslaan 1
2215RV Voorhout - NL

T +31(0)88 7865800
F +31(0)88 7865899
E controls@elsto.eu
I www.elsto.eu

Advanced Standard Drive



Setup via het menu 'setup', of bij de eerste keer dat de drive onder spanning wordt gezet.

FULL	Kies bij eerste inbedrijfname
motor	Alleen voor motor selectie
BUSCO	Kies voor communicatie setup

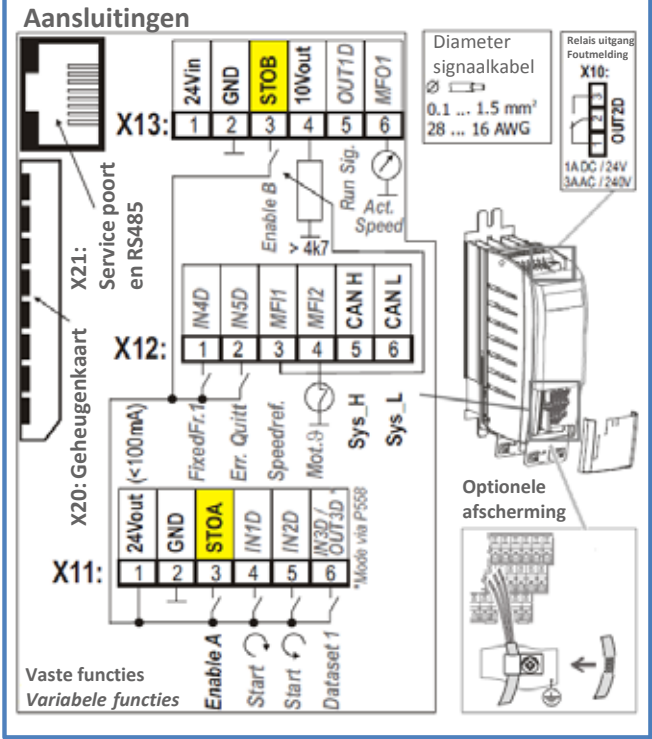
Bedrijf

UF	Asynchroon motor V/f bedrijf	Druk Δ of ∇ gedurende 1 s om elke decimaal apart in te stellen.
Foc	Asynchroon motor veldbedrijf	
Synch	Synchroon motor veldbedrijf	

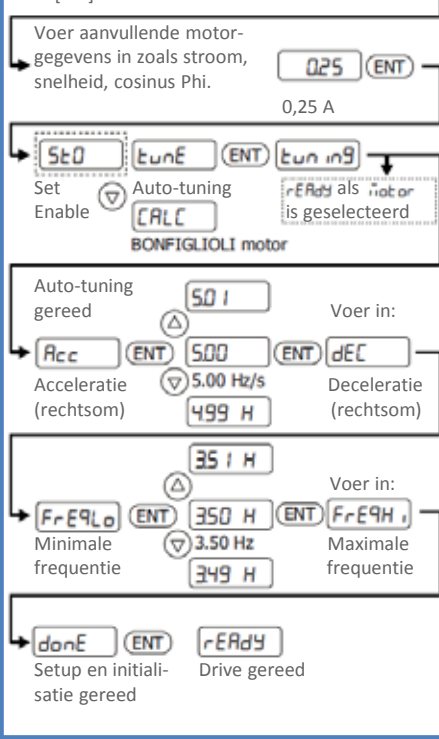
Typeplaat motor (voorbeeld)

V	Δ/Y	Hz	kW	A Δ/Y	min ⁻¹	cos ϕ
230/400	50	0.25	1.32-0.76	1375	0.77	

Geef **cosPhi** in bij bedrijf **UF** en **Foc**.
 Geef **PolPrS** (aantal poolparen) in bij bedrijf **Synch**.



- ### Aansl. Standaard functie
- X13.1 24 V DC ingang
 - X13.2 GND voor X13.1
 - X13.3 STOB = Enable B. Dient samen met Enable A (X11.3) geset te worden voor normaal bedrijf.
 - X13.4 10 V DC voeding
 - X13.5 Digitale uitgang OUT1D. Standaard: Motor draait wanneer Enable A, B en Start zijn geset.
 - X13.6 Multifunctionele uitgang MF01. Standaard op analoog. 10 V bij 50 Hz. 0 V bij 0 Hz.
 - X12.1 Digitale ingang IN4D. Standaard: Vaste frequentie.
 - X12.2 Digitale ingang IN5D. Standaard: Reset foutmelding.
 - X12.3 Multifunctionele input MF1: digitaal/analoo. Standaard op: analoog V ingang voor snelheid. 50 Hz bij 10 V DC. 3,5 Hz bij 0 V DC.
 - X12.4 Multifunctionele input MF2: digitaal/analoo. Standaard op: digitale ingang - motortemperatuur.
 - X12.5 CAN hoog Verbinding
 - X12.6 CAN laag systeembus.
 - X11.1 24 V DC uitgang
 - X11.2 GND voor X11.1
 - X11.3 STOA = Enable A. Dient samen met Enable B (X13.3) geset te worden voor normaal bedrijf.
 - X11.4 Digitale ingang IN1D. Standaard: Start rechtsom.
 - X11.5 Digitale ingang IN2D. Standaard: Start linksom.
 - X11.6 Digitale poort: input/output IN3D/OUT3D Standaard: input - Verander data set.
- Vaste functies
 Variabele functies



tuNE | Inregelen op de motor.

CALC | Als een BONFIGLIOLI motor is ingegeven worden resterende motordata ingelezen.

tuNE in9 | Tuning. Wacht tot **READY** of **Acc** wordt getoond.

StD | Als STOA X11.3 of STOB X13.3 ontbreekt.

SROD-- SFOD-- | Waarschuwing of foutmelding – Zie handleiding.

Acc | Acceleratie – Standaard 5 Hz/s

dEC | Deceleratie – Standaard 5 Hz/s

FrEQLo | Minimale frequentie – Standaard 3,5 Hz

FrEQH | Maximale frequentie- voor snelheidsbegrenzing

Zie voor verdere technische informatie de handleidingen die beschikbaar zijn via www.elsto.eu