

DEPOUSSIÉRAGE (double PID)

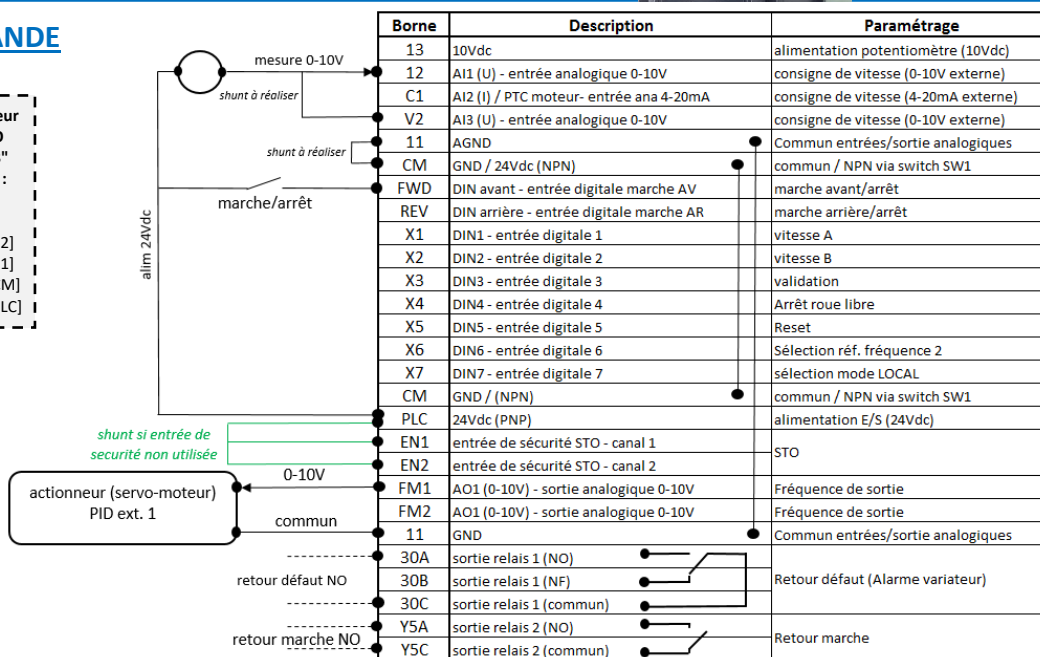
PREMIUM drives AQUA

CABLAGE COMMANDE



Raccordement d'un transmetteur de pression différentielle KIMO type "CP 111 – CP 112 – CP 113" alimenté par le 24Vdc du drive :

KIMO		AQUA
borne [3]	>	borne [12]
borne [4]	>	borne [11]
borne [6]	>	borne [CM]
borne [7]	>	borne [PLC]



PARAMETRAGE

Etapas	Menu	Paramètres	Descriptions	Réglages proposés	Modifications			
Menu Start-up								
1	>	Language	Choix de la langue	3 : French				
Menu Fonction / Réglages								
2	F Fondamentaux	F02	Méthode d'opération/origine RUN/STOP	1 : E/S				
3		F03	Fréquence maxi	~ 50Hz				
4		F07	Temps d'accélération	~ 30 sec				
5		F08	Temps de décélération	~ 100 sec				
6		F11	Niveau de protection thermique	~ A (In moteur x 1,1)				
7		F14	Redémarrage auto sur micro-coupure	3 : Continue				
8		F16	Fréquence mini (débit mini nécessaire)	~ 40Hz				
9		F26	Fréquence de découpage (bruit moteur)	~ 3kHz				
10		F31	Borne FM1 : Fonction PID ext1	65 : sortie PID ext1				
11		F37	Type de charge / courbe U/f	0 : variable				
12	E Extension	E24	Bornes Y5A/Y5C : Fonction retour marche	0 : RUN				
13		E31	Fréquence mini de régulation PID1	~ 41Hz (+1Hz/C05)				
14		E32	Hystéresis Fréquence mini de régul PID1	~ 0Hz				
15		E61	Borne 12 : Fonction retour PID 1	5 : retour PID 1				
16		E63	Borne V2 : Fonction retour PID ext1	42 : retour PID ext1				
17	C Contrôle	C05	Vitesse fixe avec régulation PID ext1	~ 40Hz (=F16)				
18		C58	Borne 12 : Unité mesure PID 1	40 : Pa				
19		C59	Borne 12 : Echelle maxi sonde PID 1	~ 5000 Pa				
20		C70	Borne V2 : Unité mesure PID ext1	40 : Pa				
21		C71	Borne V2 : Echelle maxi sonde PID ext1	~ 5000 Pa				
22	P Moteur	P01	Nombre de pôles moteur	~ pôles				
23		P02	Puissance moteur	~ kW				
24		P03	Courant nominal moteur (In moteur)	~ A				
25	H	H09	Mode de marche	2 : Reprise au vol				
26	Hautes Performances	H11	Mode d'arrêt	1 : Roue libre				
27	J1 Régulateur PID1	J1 01	Régulateur PID1	1 : Normal				
28		J1 10	Gain Proportionnel PID	~ 1,500				
29		J1 11	Temps d'Intégration PID	~ 5 sec				
30		J1 13	Filtre retour PID / entrée analogique	~ 2 sec				
31	J5 Régulateur PID ext1	J5 01	Régulateur PID ext 1	12				
32		J5 02	Consigne PID ext 1 idem PID1	51				
33		J5 10	Gain Proportionnel PID ext 1	~ 1,500				
34		J5 11	Temps d'Intégration PID ext 1	~ 2 sec				
35		J5 13	Filtre retour PIDext / entrée analogique	~ 2 sec				
36		J5 50	Logique PID ext 1	00000001				
37		J5 51	Echelle maxi sonde PID	~ 5000 Pa				
38		U19	Echelle maxi sonde PID	~ 5000 Pa				
39*	U	U00 = 1 U09 = 1 U71 = 1 U83 = 181	U01 = 20 U11 = 20 U72 = 1 U84 = 8041	U02 = 4010 U12 = 4010 U73 = 3 U91 = 2	U03 = 2002 U13 = 2 U74 = 4	U06 = 2055 U16 = 2202 U81 = 20	U07 = 8065 U17 = 8015 U82 = 0	
40	K Clavier	K10	Supervision principale (lecture sonde)	51 : PV				
41		K16	Sous moniteur 1 (consigne PID1)	50 : SV				
42		K17	Sous moniteur 2 (Fréquence moteur)	1 : Fout 1				
43		K91	Raccourci touche ◀	61 : PID Mon				
44	SET, ▲, +/-	51 : PID SV-F	Consigne PID1	~ 2500 Pa				

* logique personnalisée à paramétrer ou à charger avec l'outil PC (sur demande)

Modification des consignes PID

51 : PID SV-F : consigne PID 1



Le point de consigne est d'usine réglé à 0 Pa ; pensez à rentrer votre consigne PID



Lecture des régulateurs PID



PID 1 : PID 1
Ext PID1 : PID 1 externe





Fonctions UTILES

PREMIUM drives AQUA

Retour aux paramètres usine



"clac" STOP + ▲ pour défile

Diminuer les bruits de sifflement moteur

Fréquence de découpage F26 = ~kHz (augmenter la valeur jusqu'au niveau sonore acceptable)

Verrouiller les paramètres

Verrouillage sans mot de passe : F00 = (appuie STOP + ▲) 0: Désactivé / 1: paramètres / 2: consigne / 3: paramètres + consigne

Verrouillage avec mot de passe : PRG > 5. Préférence > 2. Mot de passe > 4. Modif Mot de passe 1 = « 0000 » (à valider 2 fois)

Verrouiller le sens de rotation (exemple pour une pompe, un compresseur)

Verrouiller le sens de rotation H08 = 1 : ○ REV (sens inverse interdit)

Désactivation de la touche "LOC/REM"



PARAMETRAGE

U00 = 1 U69 = 0.50
U66 = 13 U77 = 14
U67 = 1054 U87 = 35



En standard, la touche "LOC/REM" permet de rester maintenu 3...4 secondes de passer en mode LOCAL (consigne clavier en Hz et marche/arrêt clavier).
La désactivation de cette touche vous garantira que personne ne sera capable de forcer une commande clavier.

Inverser le sens de rotation moteur

Fonction de la borne FWD E98 = 99 : REV (inversé) > ou inverser 2 phases en sortie de variateur (préconisé)

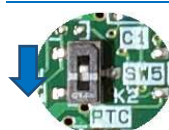
Fonction de la borne REV E99 = 100 : Non

Sonde de température moteur : PTC

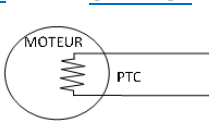
PARAMETRAGE

H26 = 1
(entrée activée en défaut PTC)
H27 = 1,35V
(seuil PTC standard : RPTC=4000Ω)

SWITCH A ACTIVER



CABLAGE



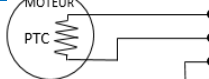
Borne	Description	Paramétrage
13	10Vdc	alimentation potentiomètre (10Vdc)
12	A11 (U) - entrée analogique 0-10V	consigne de vitesse (0-10V externe)
C1	A12 (I) / PTC moteur- entrée ana 4-20mA	consigne de vitesse (4-20mA externe)
V2	A13 (U) - entrée analogique 0-10V	consigne de vitesse (0-10V externe)
11	GND	Commun entrées/sortie analogiques
FWD	DIN avant - entrée digitale marche AV	marche avant/arrêt

Sonde de température moteur : PTC (lorsque la borne C1 est déjà utilisée par un 4-20mA)

PARAMETRAGE

E06 = 9 (THR)
(entrée X6 en Alarme externe)

CABLAGE



Borne	Description	Paramétrage
13	10Vdc	alimentation potentiomètre (10Vdc)
X6	DIN3 - entrée digitale 3	Alarme Externe
11	AGND	Commun entrées/sortie analogiques
CM	24Vdc (alim. Entrées digitales)	alimentation DIN (24Vdc)

Sonde de température moteur : PTO

PARAMETRAGE

E06 = 9 (THR)
(entrée X6 en Alarme externe – logique NF)

CABLAGE

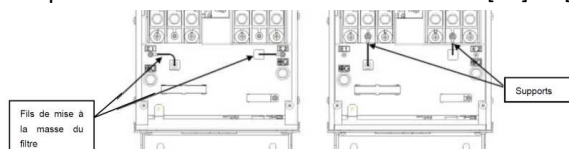
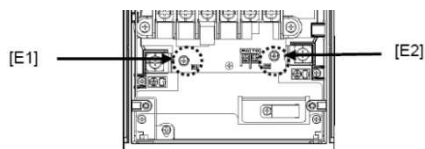


Borne	Description	Paramétrage
X6	DIN6 - entrée digitale 6	Alarme Externe
X7	DIN7 - entrée digitale 7	sélection mode LOCAL
PLC	24Vdc	alimentation E/S (24Vdc)

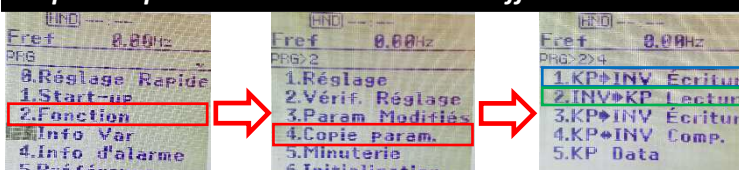
Déconnection filtre CEM (régime IT, disjonction non souhaitée d'une protection amont...)

0,75 à 37kW (retirer les 2 vis E1 & E2)

45 à 90kW (Raccorder les fils de mise à la masse du filtre aux supports mis à disposition en réutilisant les vis des bornes [E1] et [E2])



Copie des paramètres variateur dans l'afficheur



COLLER les paramètres sauvegardés dans afficheurs vers un variateur
COPIER les paramètres du variateur dans l'afficheur

Marche forcée

Fonction borne X1 E01 = 134 : FMS (marche forcée)

Délais d'attente H1 17 = 0,5 sec.

Fréquence marche forcée H1 18 = ~40 Hz

Sens marche forcée H1 19 = 2 : FWD (marche avant)

marche forcée

Borne	Description	Paramétrage
FWD	DIN avant - entrée digitale marche AV	marche avant/arrêt
REV	DIN arrière - entrée digitale marche AR	marche arrière/arrêt
X1	DIN1 - entrée digitale 1	marche forcée
PLC	24Vdc (PNP)	alimentation E/S (24Vdc)