



INSTALLATION

Drive MICRO IP66	0.37- 1X2T	0.75- 1X2T	1.5- 1X2T	2.2- 1X2T	0.75- 3X4T	1.5- 3X4T	2.2- 3X4T	4.0- 3X4T	5.5- 3X4T	7.5- 3X4T	11- 3X4T	15- 3X4T	18.5- 3X4T	22- 3X4T
Tension (V)	230V 1~/3~				400V 3~									
Puissance moteur (kW)	0,37	0,75	1,5	2,2	0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5	22
Intensité nominale (A)	2,3	4,3	7	10,5	2,2	4,1	5,8	9,5	14	18	24	30	39	46
Fusible gG / disjoncteur courbe B,C (A)	10		16	25	6	10		16	25	32	40		50	63
longueur max de câble moteur* (m)	100				100									

* - il est recommandé d'installer un câble moteur blindé pour respecter les règles de l'art CEM (raccordement du blindage côté variateur & moteur)
- au-delà de la distance max. préconisée, il est recommandé d'installer un filtre de sortie variateur

CÂBLAGE

MAÎTRE

ESCLAVE 1

ESCLAVE 2



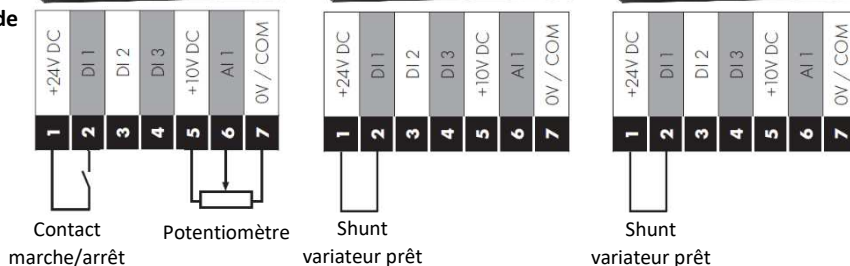
Description

Les esclaves suivent la consigne de vitesse et marche/arrêt du maître.

Jusqu'à 62 esclaves

Liaison RS485 avec câbles RJ45 droits.

Exemple de pilotage :



PARAMETRAGE

Paramètres		Réglages proposés		
		MAÎTRE	ESCLAVES	
Fréquence MAXI	P-01	50 Hz	50 Hz	MAXI
Fréquence MINI	P-02	20 Hz	20 Hz	MINI
Temps d'accélération	P-03	5 sec	5 sec	A ajuster
Temps de décélération	P-04	5 sec	5 sec	A ajuster
Mode d'arrêt	P-05	0	0	FREINAGE P-04 : process / pompe de surface
		1	1	ROUE LIBRE : ventilateur / pompe immergée
Intensité nominale moteur	P-08	~A moteur	~A moteur	In plaqué moteur
Source de la commande	P-12	0	9	Maître = E/S, Esclave = RS-485
Type d'application	P-13	0	0	PROCESS (couple constant / 150% de surcharge)
		1	1	POMPE (couple quadratique / 110% de surcharge)
		2	2	VENTILATEUR (quadratique / 110% / reprise au vol)
Débloquage du menu complet	P-14	101	101	Tous les paramètres sont accessibles
Format du signal analogique sur AI1	P-16	U 0-10	-	Consigne de vitesse 0-10V
		T 4-20	-	Consigne de vitesse 4-20mA
Fonction sortie relais (bornes 10 - 11)	P-18	~	~	0 : retour de marche / 3 : retour défaut
Ajustement de la vitesse	P-35	-	A ajuster	Permet d'ajuster la vitesse des esclaves
Adresse RS-485	P-36	1	2 - 63	...

Fonctions utiles



MICRO oems

Retour aux paramètres usine

- Réinitialisation des paramètres par défaut
« P-def » = retour aux paramètres usine / « U-def » = retour aux paramètres utilisateur
- pour valider

Diminuer les bruits de sifflement moteur

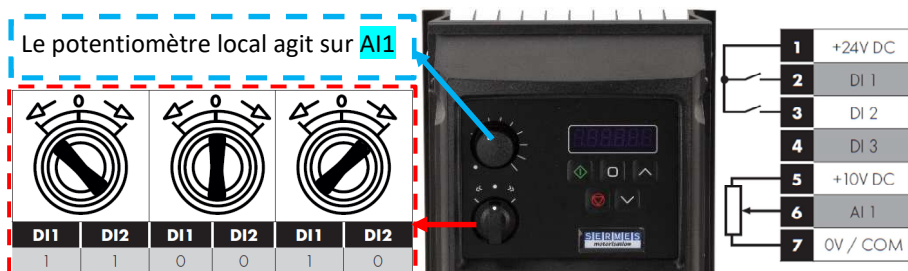
- Augmenter la fréquence de découpage jusqu'au niveau sonore souhaité : **P-17 = ~ kHz** (max. 32 kHz)
(attention, l'augmentation de la fréquence de découpage augmente l'échauffement du variateur)

Verrouiller les paramètres

- Ouvrir le menu complet : **P-14 = 101** (possibilité de changer le code : P-37 = 101)
- Verrouillage des paramètres : **P-38 = 1 : bloqués / 0 : débloqués**

Commande locale (IP66S ou IP66E)

- La commande locale des IP66S & IP66E agit sur AI1 pour le potentiomètre et DI1 & DI2 pour le commutateur, même s'ils ne sont pas raccordés sur le bornier.
- Les fonctions dépendent de **P-12** & **P-15**.
- Les interactions entre le bornier et le commutateur sont définis par **P-64** & **P-65**.
- Le choix du potentiomètre local ou de l'entrée AI1 du bornier est défini par **P-16**.



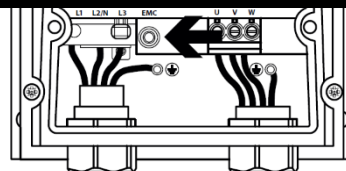
Sonde de température moteur : PTC (ou PTO)

- Uniquement possible avec une macro E/S type **P-15 = 3** (cf manuel)
- Activer la fonction PTC : **P-47 = Ptc-th**
(Défaut « F-Ptc » lorsque $R > 2,5k\Omega$)



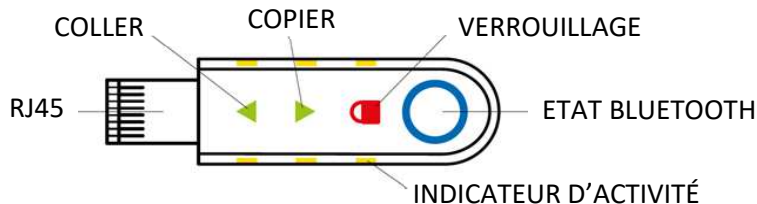
Déconnection filtre CEM (régime IT, disjonction non souhaitée d'une protection amont...)

- Retirer la vis « EMC »



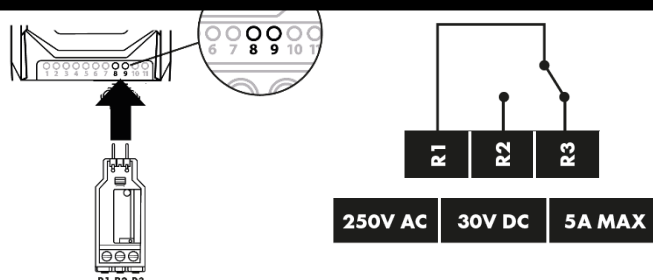
Copie des paramètres

- Clé « **STICK Smart** » de copie des paramètres code 29099201



2^{ème} sortie relais

- Insérer la carte option 2^{ème} sortie relais dans les bornes [8] et [9] code 29099101
- Paramétrer la fonction de la sortie relais dans **P-25**
Exemples : P-25 = 0 : retour de marche
P-25 = 3 : retour de défaut



Auto-tuning / Couple au démarrage

- Activer l'Auto-tuning : **P-52 = 1** (ouvrir le menu complet : **P-14 = 201** et paramétrer d'abord les infos moteur)
- Si nécessaire, augmenter le boost de couple au démarrage : **P-11 = ~ %**