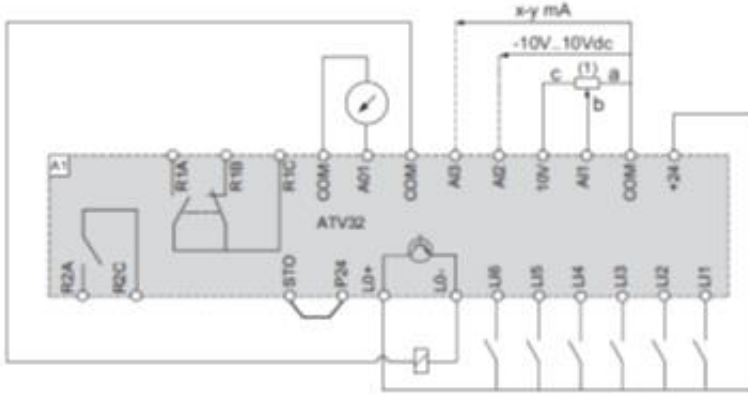


ATV320 & ATV32 VİNÇ UYGULAMASI

DEVREYE ALMA KILAVUZU v1.6

BAĞLANTI SEMASI:

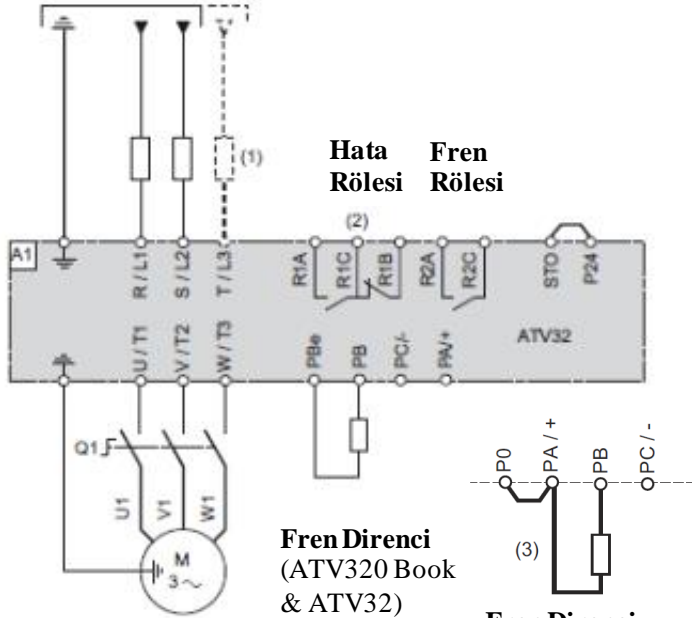


2. Hız
Harici Hata
Hata Resetleme
Geri (Aşağı)
İleri (Yukarı)



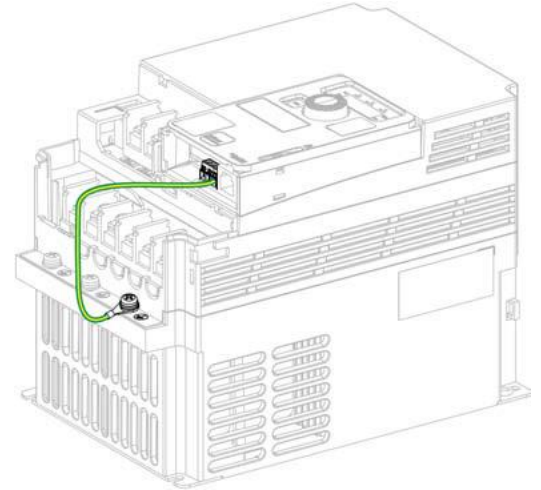
ATV320 Book
& ATV32

ATV320 Compact



Fren Direnci
(ATV320 Book
& ATV32)

Fren Direnci
(ATV320 Compact)



ATV320 Compact tip sürücülerde;
"PE" terminaline gösterildiği gibi
kablo bağlantısını yapınız.

Not: Kaldırma sürücüsü için (+) frekansta kanca yukarı yönde, (-) frekansta kanca aşağı yönde hareket etmesi önemlidir.
Eğer yön ters ise motor yönü değiştirilmelidir.

AYARLAR;

İlk aşamada eğer sürücü farklı ayarlarla kullanılmışsa fabrika ayarlarına döndürülür;

I Sürücü Menü – 1.3 Konfigurasyon (COnF) – Fabrika Ayarları (FCS) : menüsünde

Ayar Kaynağı (FSCI) = Makro-Ayar (InI) yapıldıktan sonra bir defa ESC tuşuna basılır.

Parametre Grp. List (FRY) = Hepsi (ALL) yapıldıktan sonra bir defa ESC tuşuna basılır

Fabrika Ayarlarına Git (GFS) = YES = Seçili yapılır. (ENT 2 saniye basılı tutulur)

***Uyarı: Bu kılavuzda belirtilen ayarlar genel uygulamada kullanılabilir olup tavsiye niteliğindedir. Sahada devreye almayı kolaylaştırmak amacıyla hazırlanmış yardımcı bir kılavuzdur. Bazı uygulamalar uzman parametre ayarları gerektirebilir. Vinç Kaldırma ve Yürütme uygulamalarınız için lütfen Schneider Electric'in güncel "Altivar Application Note for Hoisting EN NHA80973" uygulama notuna bakınız.

ATV320 & ATV32 VİNÇ UYGULAMASI

DEVREYE ALMA KILAVUZU v1.6

Tüm parametrelere ulaşabilmek için uzman seviyesi erişim seçilir;

Sürücü Üzeri Ekranda;

Konfigürasyon (COnF) – Tam (FULL) : menüsünde

Erişim Seviyesi (LAC) = Uzman (EPr)

Grafik Operatör Panelde;

3 Arayüz (ITF) – 3.1 Erişim Seviyesi (LAC) = Uzman (EPr)

Kaldırma makrosu seçilir, Motor plaka değerleri girilir ve ototanıma yapılır;

1 Sürücü Menüsü (DRI) – 1.3 Konfigürasyon (COnF) – Tam (FULL) – Hızlı Devreye Alma (SIM) : menüsünde

Makro Ayarı (CFG) = Kaldırma (HSt) (ENT 2 saniye basılı tutulur)

Nom. Motor Gücü (nPr) = Nominal motor gücü

Nom. Motor Gerilimi (UnS) = Nominal motor gerilimi

Nom. Motor Akımı (nCr) = Nominal motor akımı

Nom. Motor Frekansı (FrS) = Nominal motor frekansı

Nom. Motor hızı (nSP) = Nominal motor hızı (devir/dak)

V	Hz	min-1	kW	Cos	A
A 230	50	1410	37	7	1.9
Y380-400	50	1420	37	7	1.1
Y415	50	1430	37	65	1.1
Y440-460	60	1710	44	7	1.1

Oto-Tanıma (TUn) = Ayarı yap (YES)

STUN (StUn)

= Oto-Tanıma durumunu gösterir, MEAS(MEAS)= Yapıldı, TAB (tAb)=Yapılmadı

Motor Termal Akımı (Ith) = Nominal motor akımı

Hızlanma Süresi (ACC) = 3.0 istenen hızlanma süresi değeri girilir

Yavaşlama Süresi (dEC) = 3.0 istenen yavaşlama süresi değeri girilir

(Not: Hızlanma ve yavaşlama süresi olarak girilen değerler sürücünün sıfır hızdan Motorun nominal hıza çıkış veya iniş süresidir.)

Düşük Hız (LSP) = 20.0 Hz Yavaş Hız (1. Hız) değeri girilir

Yüksek Hız (HSP) = 50.0 Hz Yüksek Hız (2. Hız) değeri girilir

Hata resetleme ve Harici hata kullanılmayacaksa iptal edilebilir;

1 Sürücü Menüsü (DRI) – 1.3 Konfigürasyon (COnF) – Tam (FULL) – Hata Yönetimi (FLt) : menüsünde

Hata Resetleme (rSt) - Hata Resetleme (RSF) = Seçili Değil (nO)

Harici Hata (EtF) - Harici Hata Atama (EtF) = Seçili Değil (nO)

Hız çevrim katsayısı ayarlanır;

1 Sürücü Menüsü (DRI) – 1.3 Konfigürasyon (COnF) – Tam (FULL) – Ayarlar (SEt) : menüsünde

Hız Çevrim Katsayı (SFC) = 0

Hız Oransal Kazancı (SPG) = %20

Uygulama ayarları yapılır;

1 Sürücü Menüsü (DRI) – 1.3 Konfigürasyon (COnF) – Tam (FULL) – Uygulama Seçimi (FUn) : menüsünde

Önayar Hızları (PSS) -

2 Önayarlı Hız (PS2) = LI5 Yüksek Hız (2. Hız) ataması yapılır

Önayar Hız 2 (SP2) = 50.0 Hz Yüksek Hız (2. Hız) değeri girilir

Fren Lojik Kontrolü (bLC) -

Fren Ataması (bLC) = R2 fren rölesi ataması yapılır

Hareket tipi (bST) = Kaldırma hareketi için "Dikey (UEr)", köprü veya araba hareketi için "Yatay(hOr)" seçilir

Fren Darbesi (bIP) = Kaldırma hareketi için "Seçili (yES)" seçilir.

Fren Bırak akımı (Ibr) = Kaldırma hareketi için Motor nominal akım değeri,
Köprü veya araba için (Motor Nominal akımı/5) girilmelidir.

Fren bırakma süresi (Brt) = 0.50s (eldro frenler için 0.70s)

Fren Tut. Gecikmesi (tbE) = 0.0s

Fren Tutma Süresi (bEt) = 0.50s (eldro frenler için 0.70s)

Yeniden Baslatma Zamamı (ttr) = 0.50s

***Uyarı: Bu kılavuzda belirtilen ayarlar genel uygulamada kullanılabilir olup tavsiye niteliğindedir. Sahada devreye almayı kolaylaştırmak amacıyla hazırlanmış yardımcı bir kılavuzdur. Bazı uygulamalar uzman parametre ayarları gerektirebilir. Vinç Kaldırma ve Yürütme uygulamalarınız için lütfen Schneider Electric'in güncel "Altivar Application Note for Hoisting EN NHA80973" uygulama notuna bakınız.