

Hitachi Frequenzumrichter Serie WJ200  
Inbetriebnahmeanleitung

# WJ200

Leistungsbereich 90W ... 18,5 kW

Netzanschluss 1 ~ 200 ... 240 VAC

3 ~ 380 ... 480 VAC



## Sicherheits- und Warnhinweise

Vor Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters lesen Sie bitte dieses Produkthandbuch sorgfältig durch und beachten Sie alle Warn- und Sicherheitshinweise. Bewahren Sie dieses Produkthandbuch stets gut erreichbar in der Nähe des Frequenzumrichters auf.

### Definition der Hinweise



#### **WARNUNG**

Bei Missachtung dieser Hinweise kann Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden eintreten.



#### **ACHTUNG**

Bei Missachtung dieser Hinweise kann eine leichte Körperverletzung oder Sachschaden eintreten.

### Allgemeines



#### **WARNUNG**

- Dieser Frequenzumrichter erzeugt gefährliche elektrische Spannungen und steuert gefährlich drehende, mechanische Teile. Bei Missachtung der in diesem Handbuch gegebenen Hinweise kann Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden eintreten.
- Die Installation, Inbetriebnahme und Wartung dieser Antriebe darf nur von fachkundigem Personal, das mit der Funktionsweise der Ausrüstung sowie der gesamten Maschine vollständig vertraut ist, durchgeführt werden.
- Frequenzumrichter als auch Netzfilter besitzen Kondensatoren, die auch nach netzseitigem Ausschalten gefährlich hohe Spannung führen. Warten Sie deshalb nach Abschalten der Netzspannung mindestens 10 Minuten bevor Sie das Gerät öffnen und daran arbeiten und überprüfen Sie die Zwischenkreisspannung zwischen P(+) und N(-) sowie die Spannung an den Netzanschlussklemmen mit einem geeigneten Messgerät. Es ist darauf zu achten, dass keine spannungsführenden Teile berührt werden.
- Erden Sie den Frequenzumrichter und Netzfilter an den dafür vorgesehenen Anschlüssen und beachten Sie, dass der Ableitstrom 3,5mA übersteigt. Der Mindestquerschnitt des Schutzerdungsleiters muss den örtlichen Sicherheitsvorschriften für Ausrüstungen mit hohem Ableitstrom entsprechen (EN60204, EN61800-5-1).
- Die Erdschlusssicherheit dient lediglich dem Schutz des Umrichters und nicht dem Personenschutz. Frequenzumrichter, die von einem Drehstromnetz versorgt werden (WJ200-...HF), können einen Gleichstrom im Schutzerdungsleiter verursachen. Wo für den Schutz im Falle einer direkten oder indirekten Berührung eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (RCD) oder ein Fehlerstrom-Überwachungsgerät (RCM) verwendet wird, ist auf der Stromversorgungsseite des Frequenzumrichters nur ein RCD oder RCM vom Typ B zulässig (EN60204, EN61800-5-1).
- Die Stop-Taste des eingebauten Bedienfelds darf nicht für Not-Aus-Zwecke verwendet werden. Die Stop-Taste kann über Funktion b087 deaktiviert werden.
- Kleben Sie den beigefügten Aufkleber mit den Gefahrenhinweisen in der entsprechenden Landessprache gut sichtbar auf den Frequenzumrichter.
- Zur Vermeidung von Verletzungen und Beschädigungen berühren Sie keine Bauteile innerhalb des Gehäuses - weder mit den Händen noch mit irgendwelchen Gegenständen - wenn Netzspannung anliegt oder die Zwischenkreiskondensatoren nicht entladen sind. Arbeiten Sie nicht an der Verdrahtung wenn Netzspannung anliegt.
- Geben Sie besondere Vorsicht bei Aktivierung des automatischen Wiederanlaufs. Um Verletzungen durch eventuell unkontrolliertes Wiederanlaufen des Frequenzumrichters nach einem Netzausfall vorzubeugen, installieren Sie auf der Netzseite ein Schaltelement, das bei Netzausfall abfällt und bei Wiederkehr der Spannung nur durch Handbetätigung wieder eingeschaltet werden kann (z. B. Schütz etc.).
- Setzen Sie sich bitte mit den Motoren- bzw. Maschinenherstellern in Verbindung wenn Normmotoren mit Frequenzen >60Hz betrieben werden sollen.



## WARNUNG

- Geben Sie besondere Vorsicht bei Aktivierung des automatischen Wiederanlaufs. Um Verletzungen durch eventuell unkontrolliertes Wiederanlaufen des Frequenzumrichters nach einem Netzausfall vorzubeugen, installieren Sie auf der Netzseite ein Schaltelement, das bei Netzausfall abfällt und bei Wiederkehr der Spannung nur durch Handbetätigung wieder eingeschaltet werden kann (z. B. Schütz etc.).
- Vergewissern Sie sich, dass die Eingangsspannung der auf dem Typenschild eingetragenen Spannung entspricht. Umgebungseinflüsse, wie hohe Temperaturen oder hohe Luftfeuchtigkeit sind ebenso zu vermeiden wie Staub, Schmutz und aggressive Gase. Der Einbauort sollte ein gut belüfteter, nicht direkter Sonneneinstrahlung ausgesetzter Ort sein. Installieren Sie das Gerät auf einer nicht brennbaren, senkrechten Wand, die keine Vibrationen überträgt. Achtung! Legen Sie keine Netzspannung an die Ausgangsklemmen U/T1, V/T2, W/T3.
- Alle Frequenzumrichter sind bezüglich Spannungsfestigkeit und Isolationswiderstand geprüft. Isolationswiderstandsmessungen z.B. im Rahmen der Inspektion dürfen nur zwischen den Leistungsklemmen und Erde durchgeführt werden. Nehmen Sie keine Isolationswiderstandsmessungen an den Steuerklemmen vor.
- Geben Sie die Betriebssignale START/STOP über die Steuerklemmen oder das Bedienfeld und nicht durch Schalten des Netz- oder Motorschützes. Installieren Sie keine Kapazitäten oder Überspannungsableiter in die Motorzuleitungen.
- Vor Verwendung der Funktion „Sicherer Halt“ (STO) muss eine Risikobewertung der Maschine bzw. der Anlage durchgeführt werden. Es ist sorgfältig zu prüfen, ob zur Erfüllung der daraus resultierenden Sicherheitsanforderungen die Funktion „STO“ eingesetzt werden kann.



## ACHTUNG

- Um sicherzustellen, dass Ihr HITACHI-Frequenzumrichter sicher und zuverlässig arbeitet, müssen alle einschlägigen Sicherheitsvorschriften, z. B. Unfallverhütungsvorschriften, berufsgenossenschaftliche Vorschriften, VDE-Bestimmungen etc. beachtet werden. Da diese Bestimmungen im deutschsprachigen Raum unterschiedlich gehandhabt werden, muss der Anwender die jeweils für ihn gültigen Auflagen beachten. HITACHI kann den Anwender nicht von der Pflicht entbinden, die jeweils neuesten Sicherheitsvorschriften zu befolgen.
- Vergewissern Sie sich nach Anlieferung der Geräte, dass kein Transportschaden vorliegt. Überprüfen Sie ob die gelieferte Ware (Angaben auf dem Typenschild) mit den Angaben des Lieferscheins und Ihrer Bestellung übereinstimmt.
- Die technischen Daten und Beschreibungen in dieser Anleitung sind nach bestem Wissen und Gewissen erstellt worden. Produktverbesserungen werden jedoch ständig durchgeführt, deshalb behält sich Hitachi das Recht vor, ohne Vorankündigung solche Änderungen durchzuführen. Trotz sorgfältiger Erstellung dieser Anleitung kann Hitachi für Fehler und Schäden, die aus der Nutzung dieser Anleitung entstehen, nicht haftbar gemacht werden.



## Bestimmungsgemäßer Einsatz der Geräte

Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 sind keine Haushaltsgeräte, sondern als Komponenten ausschließlich für die Weiterverwendung zur gewerblichen Nutzung vorgesehen. Diese sind elektrische Betriebsmittel zur Steuerung von drehzahlgeregelten Antrieben mit Drehstrommotoren und zum Einbau in Maschinen oder Zusammenbau mit weiteren Komponenten zu einer Maschine bestimmt. Die Inbetriebnahme ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine die Schutzanforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EC erfüllt (dies entspricht EN 60204) und die EMV-Richtlinie 2014/30/EC einhält. Die Verantwortung für die Einhaltung der EG-Richtlinien in der Maschinenanwendung liegt beim Weiterverwender.

Das CE-Zeichen Ihres HITACHI-Frequenzumrichters dokumentiert die Übereinstimmung mit der Niederspannungsrichtlinie (2014/35/EC), sowie der EMV-Richtlinie (2014/30/EC), sofern der entsprechende Funkentstörfilter eingesetzt wird und die Installation nach den Vorschriften erfolgt. Angewandte Normen: EN61800-5-1: 2007, EN61800-3: 2004 / A1: 2012

Frequenzumrichter WJ200 sind für Anwendung in Industrieumgebung mit eigenem Versorgungsnetz vorgesehen. Sollen die Frequenzumrichter an das öffentliche Niederspannungsversorgungsnetz angeschlossen werden, dann müssen bestimmte Maßnahmen ergriffen werden, die im Kapitel 2.1 "CE-EMV-Installation" beschrieben werden.

**Inhaltsverzeichnis**

<b>1.</b>	<b>Projektierung</b> .....	<b>5</b>
1.1	Technische Daten .....	5
1.2	Geräteaufbau .....	7
1.3	Abmessungen .....	8
1.4	Leistungsanschlüsse .....	20
1.5	UL / cUL-Installation .....	21
<b>2.</b>	<b>Montage</b> .....	<b>22</b>
2.1	CE-EMV-Installation .....	23
<b>3.</b>	<b>Verdrahtung</b> .....	<b>26</b>
3.1	Fehlerstrom-Schutzschalter .....	26
3.2	Anschluss und Beschreibung der Leistungsklemmen .....	27
3.3	Anschluss und Beschreibung der Steuerklemmen .....	28
3.3.1	Digitaleingänge .....	29
3.3.2	Analogeingänge .....	30
3.3.3	Impulseingänge .....	30
3.3.4	Analogausgänge .....	30
3.3.5	Digitalausgänge / Relaisausgang .....	31
3.3.6	Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“ STO .....	32
3.4	SPS-Ansteuerung .....	36
<b>4.</b>	<b>Eingabe von Parametern</b> .....	<b>37</b>
4.1	Beschreibung des Bedienfeldes .....	37
4.2	Initialisierung Lasteinstellung „High Duty“ / „Normal Duty“ .....	40
<b>5.</b>	<b>Funktionen</b> .....	<b>41</b>
5.1	Übersicht der Funktionen .....	41
5.2	Grundfunktionen .....	72
5.3	Motordaten .....	74
5.4	Verknüpfung der Analogeingänge .....	74
5.5	Skalierung Analogeingang O (0...10V) .....	75
5.6	Festfrequenzen .....	76
5.7	Tipp-Betrieb .....	77
5.8	Boost .....	77
5.9	Arbeitsverfahren, U/f-Charakteristik, SLV .....	78
5.10	Gleichstrombremse .....	80
5.11	Betriebsfrequenzbereich .....	81
5.12	Frequenzsprünge .....	82
5.13	Hoch-/Runterlaufverzögerung .....	82
5.14	PID-Regler .....	82
5.15	Automatische Spannungsregelung AVR .....	85
5.16	Energiesparbetrieb .....	85
5.17	Zeitrampen .....	86
5.18	Skalierung Analogeingang OI (4...20mA) .....	87
5.19	Skalierung Sollwertvorgabe mit integriertem Poti (Option OPE-SRmini) .....	87
5.20	Automatischer Wiederanlauf nach Störung .....	88
5.21	Elektronischer Motorschutz .....	91
5.22	Stromgrenze .....	94
5.23	Lasteinstellung (Dual Rating) .....	95

5.24 Synchronisierung auf die Motordrehzahl ..... 96  
 5.25 Parametersicherung ..... 97  
 5.26 Motorleitungslänge ..... 97  
 5.27 Startfrequenz ..... 97  
 5.28 Drehmomentbegrenzung ..... 98  
 5.29 Taktfrequenz ..... 98  
 5.30 Initialisierung ..... 99  
 5.31 Brems-Chopper ..... 100  
 5.32 Kaltleitereingang ..... 101  
 5.33 Vermeiden von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb ..... 102  
 5.34 Betriebsart Frequenzumrichter (Asynchron-/Permanentmagnet-Motor) ..... 103  
 5.35 Digitaleingänge 1...7 ..... 104  
 5.36 Digitalausgänge 11...12, Relaisausgang AL ..... 116  
 5.37 Analogausgang AM, Abgleich/Offset ..... 123  
 5.38 Analogeingänge, Abgleich / Filter ..... 123  
 5.39 Reset-Signal, Fehlerquittierung ..... 124  
 5.40 Motorpotentiometer ..... 124  
 5.41 Autotuning, Motordaten ..... 125  
 5.42 Impulsfrequenzsignal als Frequenzsollwert oder PID-Regler-Istwert ..... 127  
 5.43 Drehmomentregelung ..... 128  
 5.44 Positionierung mit Inkrementalgeber an EA / EB (Klemme 7) ..... 129  
 6. Inbetriebnahme ..... 137  
 6.1 Inbetriebnahme über das integrierte Bedienfeld ..... 137  
 6.2 Fehlerquittierung/Reset ..... 137  
 7. Warnmeldungen ..... 138  
 8. Störmeldungen ..... 139

**1. Projektierung**

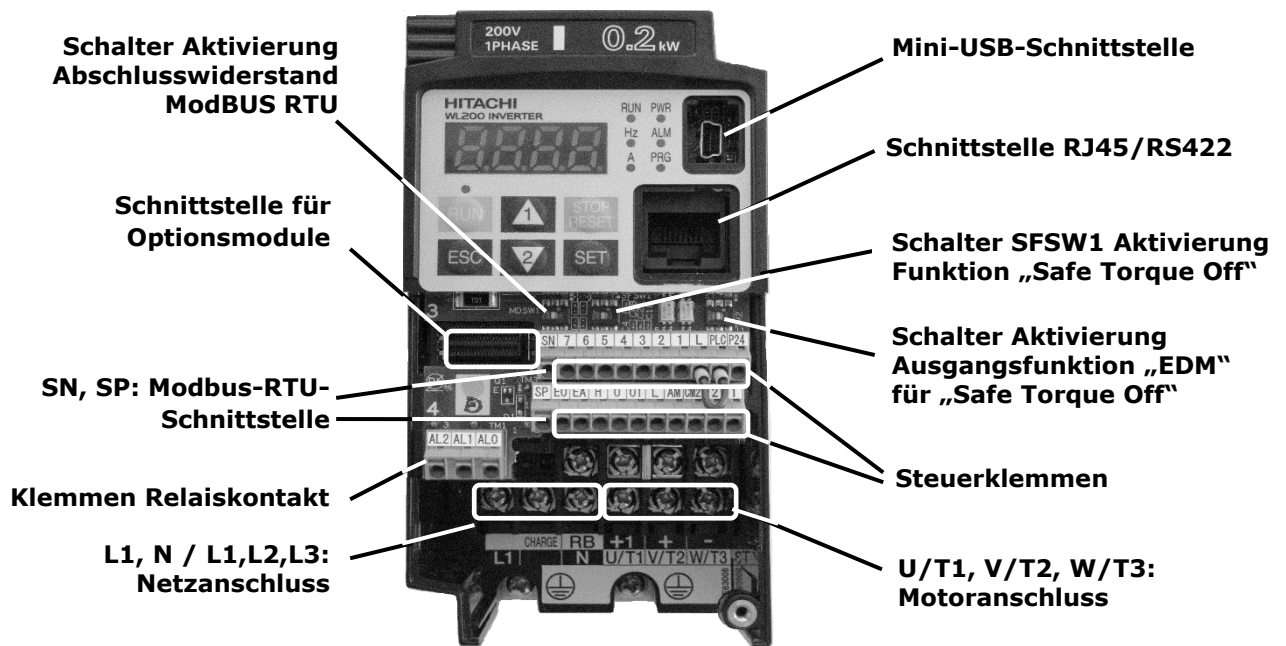
**1.1 Technische Daten**

Serie.	WJ200-...SF						WJ200-...HF									
Typ	001	002	004	007	015	022	004	007	015	022	030	040	055	075	110	150
Netzanschlussspannung [V]	1 ~ 200...240V, -15%/+10%, 50/60Hz						3 ~ 380...460V, -15%/+10%, 50/60Hz (bis 480V +10% bei Überspannungskategorie 2)									
<b>Lasteinstellung Normal Duty / Überlastbarkeit 20% für 60s (siehe Kapitel 4.2)</b>																
Motornennleistung [kW]	0,25	0,37	0,75	1,5	2,2	3,0	0,7 5	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5
Ausgangsnennstrom [A]	1,2	1,9	3,5	6,0	9,6	12,0	2,1	4,1	5,4	6,9	8,8	11,1	17,5	23,0	31,0	38,0
Eingangsnennstrom [A]	2,2	3,6	7,3	13,8	20,2	24,0	2,1	4,3	5,9	8,1	9,4	13,3	20,0	24,0	38	44
<b>Lasteinstellung High Duty / Überlastbarkeit 50% für 60s (siehe Kapitel 4.2)</b>																
Motornennleistung [kW]	0,1	0,25	0,55	1,1	1,5	2,2	0,5 5	1,1	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11	15
Ausgangsnennstrom [A]	1,0	1,6	3,0	5,0	8,0	11,0	1,8	3,4	4,8	5,5	7,2	9,2	14,8	18,0	24,0	31,0
Eingangsnennstrom [A]	2,0	3,0	6,3	11,5	16,8	22,0	1,8	3,6	5,2	6,5	7,7	11,0	16,9	18,8	29,4	35,9
Netzfilter	Footprintfilter FPF-9120-...-SW						Footprintfilter FPF-9340-...-SW									
	10	10	10	14	24	24	5	5	10	10	10	14	30	30	50	50

# HITACHI WJ200

Serie.	WJ200-...SF						WJ200-...HF									
Typ	001	002	004	007	015	022	004	007	015	022	030	040	055	075	110	150
Netzfilter Grenzwerte	PF-9120/9340-...-SW: Schalterstellung 1: C1 25m / C2 50m, Schalterstellung 0: C1 5m, C2 10m															
Verlustleistung [W]	Lasteinstellung Normal Duty (Überlastbarkeit 20%), Taktfrequenz 6kHz															
Frequenzumrichter	16	20	31	50	93	110	41	78	110	132	171	224	296	408	480	630
	Lasteinstellung High Duty (Überlastbarkeit 50%), Taktfrequenz 6kHz															
Frequenzumrichter	15	18	27	41	75	100	36	64	97	103	137	180	244	304	347	480
Netzfilter	2	2	2	5	10	10	4	4	7	7	7	16	19	19	31	31
Kurzzeitiges Bremsmoment [%] ohne Widerstand	50	50	50	50	50	20	50	50	50	20	20	20	20	20	10	10
Brems-Chopper	standardmäßig eingebaut															
Minimaler Ohmwert für Bremswiderstand [Ω] bei 10%ED	100	100	100	50	50	35	180	180	180	100	100	100	70	70	70	35
Taktfrequenz	2,0...15kHz															
Schutzart	IP20															
Masse [kg]	1,0	1,0	1,1	1,6	1,8	1,8	1,5	1,6	1,8	1,9	1,9	2,1	3,5	3,5	4,7	5,2
Ausgangsspannung	3 ~ 200...240V entspr. Eingangsspannung						3 ~ 380...460V entsprechend Eingangsspannung									
Ausgangsfrequenz	0,1...400Hz (bis 580Hz mit Funktionseinschränkungen)															
Arbeitsverfahren	PWM sinuscodiert, Spannungsgeführt, Geberlose Vektorregelung SLV (200% bei nahezu 0Hz), U/f Konstantes/Reduziertes Drehmoment, U/f frei wählbar															
Belastbarkeit	High Duty b049=01: 120% für 60s; Normal Duty b049=00: 150% für 60s															
Autotuning	Automatische Motoranpassung im Stillstand oder Betrieb zur optimalen Ausnutzung des angeschlossenen Motors															
Hoch/Runterlauf-rampen	2 Zeitrampen einstellbar zwischen 0,01 und 3600s, linear, S-Kurve, U-Kurve, invertierte U-Kurve															
Startmoment	200% bei 0,5Hz															
Festfrequenzen	16 Festfrequenzen frei programmierbar															
Gleichstrombremse	Einschaltdauer, Einschaltfrequenz und Bremsmoment programmierbar															
Drehzahlgenauigkeit	+/-0,5% bei Vektorregelung im Frequenzbereich 5,0 ... 50Hz (bis Nennmoment)															
Frequenzgenauigkeit	<ul style="list-style-type: none"> <li>+/-0,2% (Temperaturbereich 25°C +/-10°C) bei analoger Sollwertvorgabe</li> <li>+/-0,01% bei digitaler Sollwertvorgabe</li> </ul>															
Frequenzauflösung	<ul style="list-style-type: none"> <li>Maximalfrequenz/1000 bei analoger Sollwertvorgabe</li> <li>0,01Hz bei digitaler Sollwertvorgabe</li> </ul>															
Digitaleingänge	7 Stück, programmierbar, Öffner oder Schließer, Positiv- oder Negativ-Logik															
Analogeingänge	2 Stück, 0...10V (10kΩ), 4...20mA (100Ω), Auflösung 10bit, außerdem ein Thermistoreingang															
Impulseingänge	1 Stück, 24V DC (Digitaleingang 7), 2kHz, 1 Stück, 24V DC, 32kHz															
Digitalausgänge	2 Stück, Typ „Open Collector“; programmierbar, Öffner oder Schließer, Positiv- oder Negativ-Logik, Ein- und Ausschaltverzögerungen bis max. 100s programmierbar; logische Verknüpfungen von Ausgangssignalen															
Analogausgänge	1 Stück, 0...10V, 1mA, programmierbar															
Impulsausgang	1 Stück, 10V DC, 2mA, 32kHz, programmierbar															
Relaisausgang	1 Stück, Wechselkontakt, programmierbar															
PID-Regler	Integrierter PID-Regler mit Sleep-Modus für Durchfluss-, Druck- oder Temperaturregelungen															
Motorpotentiometer	Integriertes Motorpotentiometer mit/ohne Sollwertspeicher, Einstellbereich 0,01...3600s															
Positionierung	Wahlweise mit einer oder zwei Geberspuren mittels Impulsketteneingänge, Speichern von 8 Positionen, 2 verschiedene Referenzierungen, etc.)															
Drehmomentregelung	Im Arbeitsverfahren SLV ohne zusätzlichen Inkrementalgeber realisierbar															
Schnittstellen	USB (Mini-USB), RJ45, seriell RS485 (ModBus RTU)															
Bussysteme	Hitachi ASCII-Protokoll, ModBus RTU; Optional ProfiBus, DeviceNet, EtherCat															
Konformität	RoHS, CE, cULus															
Schutzfunktionen	Überstrom, Überspannung, Unterspannung, Überlast, Übertemperatur, Erdschluss, Thermistorüberwachung, Bremswiderstandsüberwachung, Wiederanlaufperre, Sicherheitsfunktion Safe Torque Off, Kommunikationsüberwachung, Inkrementalgeberüberwachung, SPS-Programmüberwachung etc.															
Umgebungsbedingungen	Betrieb: -10 ... +40/50°C Umgebungstemperatur (abhängig vom Typ, Einbauart bzw. Taktfrequenz), Lagertemperatur: -20...+65°C 20...90% Relative Luftfeuchtigkeit (keine Kondensation) Vibration/Schock: 5,9m/s <sup>2</sup> (0,6G) 10...55Hz Aufstellhöhe max. 1000 über NN															
Optionen	Externe Bedieneinheit, Windowsgeführte Programmiersoftware ProDrive, Bremswiderstand, Funkentstörfilter, Netzdrosseln, Motordrosseln, Sinusfilter, Feldbusanbindung															

1.2 Geräteaufbau

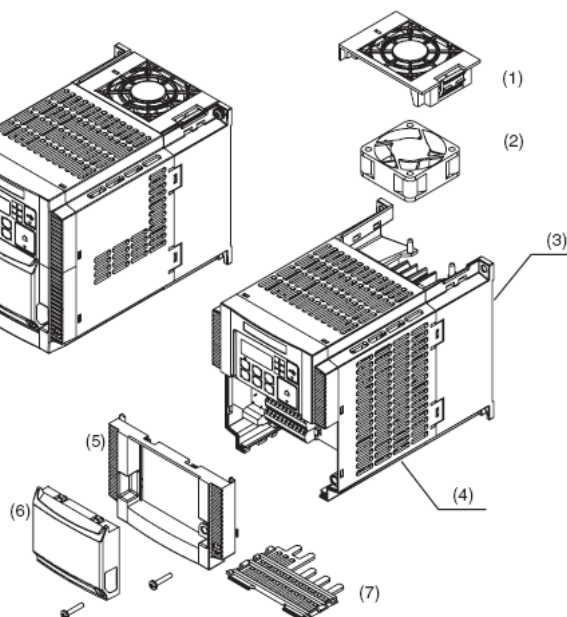


Schnittstelle	Beschreibung
USB (Mini-USB)	Schnittstelle zur Parametrierung und Programmierung
RS422 (RJ45)	Schnittstelle zum Anschluss einer externen Bedieneinheit. Bei Anschluss einer externen Bedieneinheit sind, bis auf Taste STOP, alle Tasten auf dem Gerät deaktiviert
RS485 (ModBUS RTU)	Die Schnittstelle ist auf Klemmen SP und SN gelegt (siehe PHB, Kapitel „ModBus RTU“).
Schnittstelle Optionsmodule	Schnittstelle zum Anschluss verschiedener Kommunikationsmodule (z.B. Profibus)
Schiebeschalter	Beschreibung
DIP-Schalter MDSW1	Schiebeschalter zur Aktivierung des Abschlusswiderstandes (200Ω) bei serieller Kommunikation OFF=Abschlusswiderstand deaktiviert (werkseitig) ON= Abschlusswiderstand aktiviert
DIP-Schalter SFSW1	OFF/links=Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“ (STO) deaktiviert (Werkseinstellung) ON/rechts=Sicherheitsfunktion „STO“ aktiviert (siehe Kapitel 3.3.6 „Safe Torque Off“)
DP-Schalter EDMSW1	OFF/links=kein Signal „STO“ aktiv (Werkseinstellung) ON/rechts=Signal EDM wenn „STO“ aktiv (siehe Kapitel 3.3.6 „Safe Torque OFF“)

Aufbau am Beispiel des WJ200-030HF

- 1-Lüfterhalterung\*
- 2-Lüfter\*
- 3-Kühlkörper
- 4-Gehäuse
- 5-Klemmenabdeckung
- 6-Deckel zum Herausnehmen wenn eine Optionskarte gesteckt ist
- 7-Fingerschutz für Kabeleinführung

\*Folgende Geräte haben keinen Lüfter:  
WJ200-001...007SF, WJ200-004...007HF











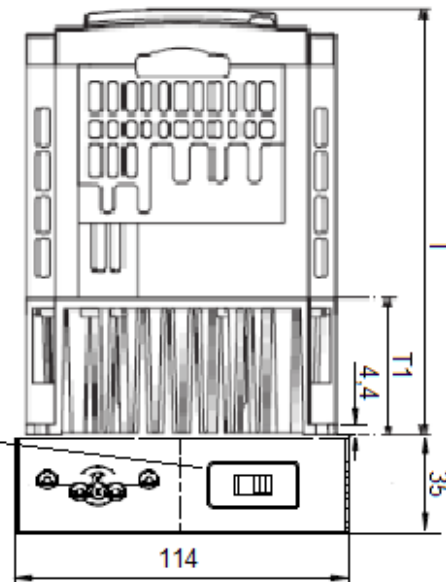
# HITACHI WJ200

## WJ200-004...030HF

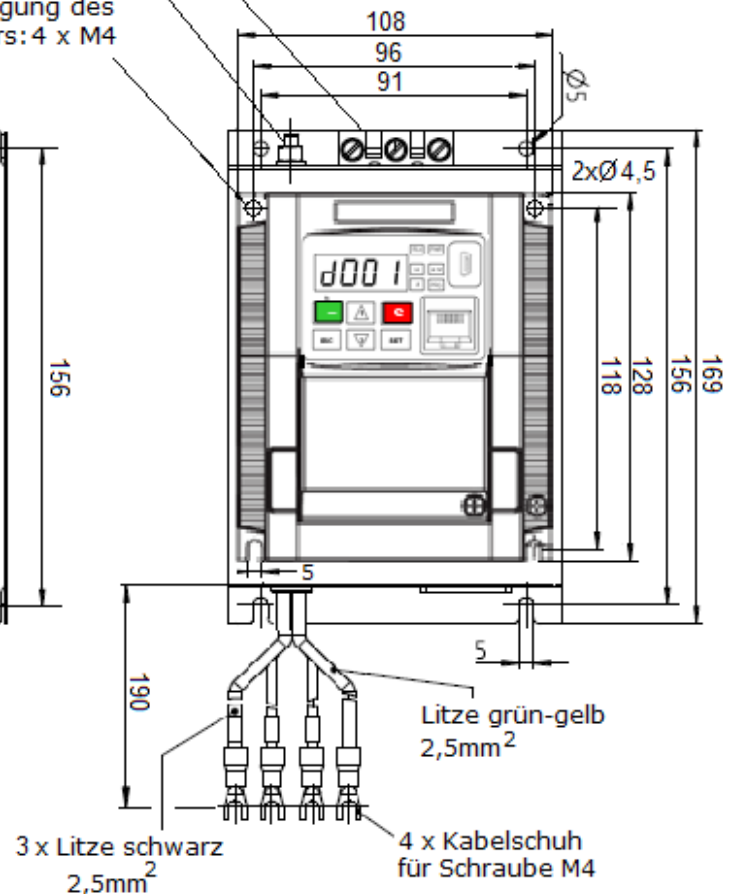
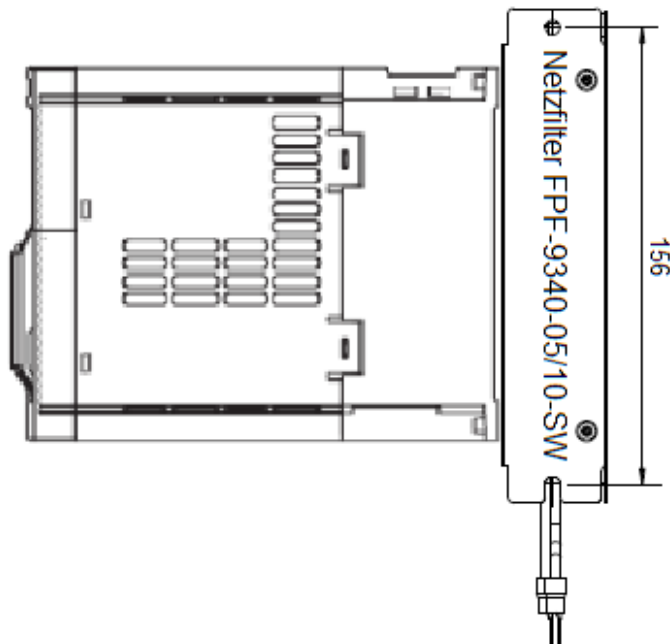
FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)	Tiefe (T1)
WJ200-004HF	108mm	128mm	144mm	28mm
WJ200-007HF WJ200-015HF WJ200-022HF WJ200-030HF	108mm	128mm	170,5mm	55mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9340-05-SW FPF-9340-10-SW	114mm	169mm	35mm

**Schiebeschalter**  
**Stellung 1:** standard  
**Stellung 0:** geringer  
 Ableitstrom für kurze  
 Motorleitungen



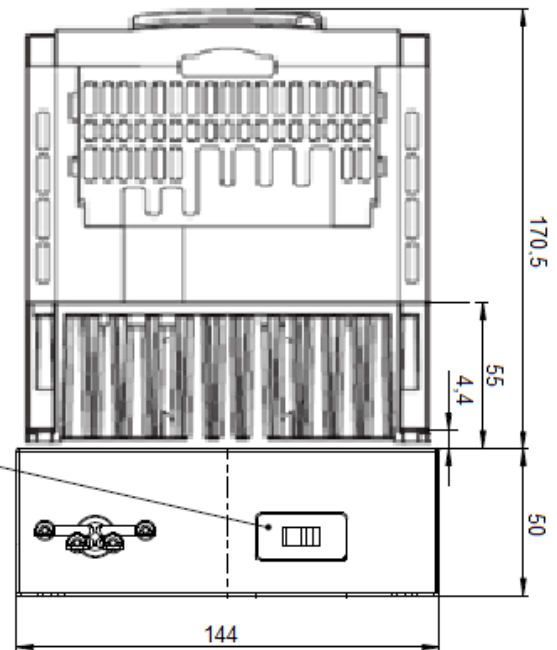
**Klemmen:** 2,5...4mm<sup>2</sup>, max. Anzugsmoment 1Nm  
**PE-Bolzen:** M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm  
**Gewinde im Netzfilter** zur Befestigung des  
 Umrichters: 4 x M4



WJ200-040HF

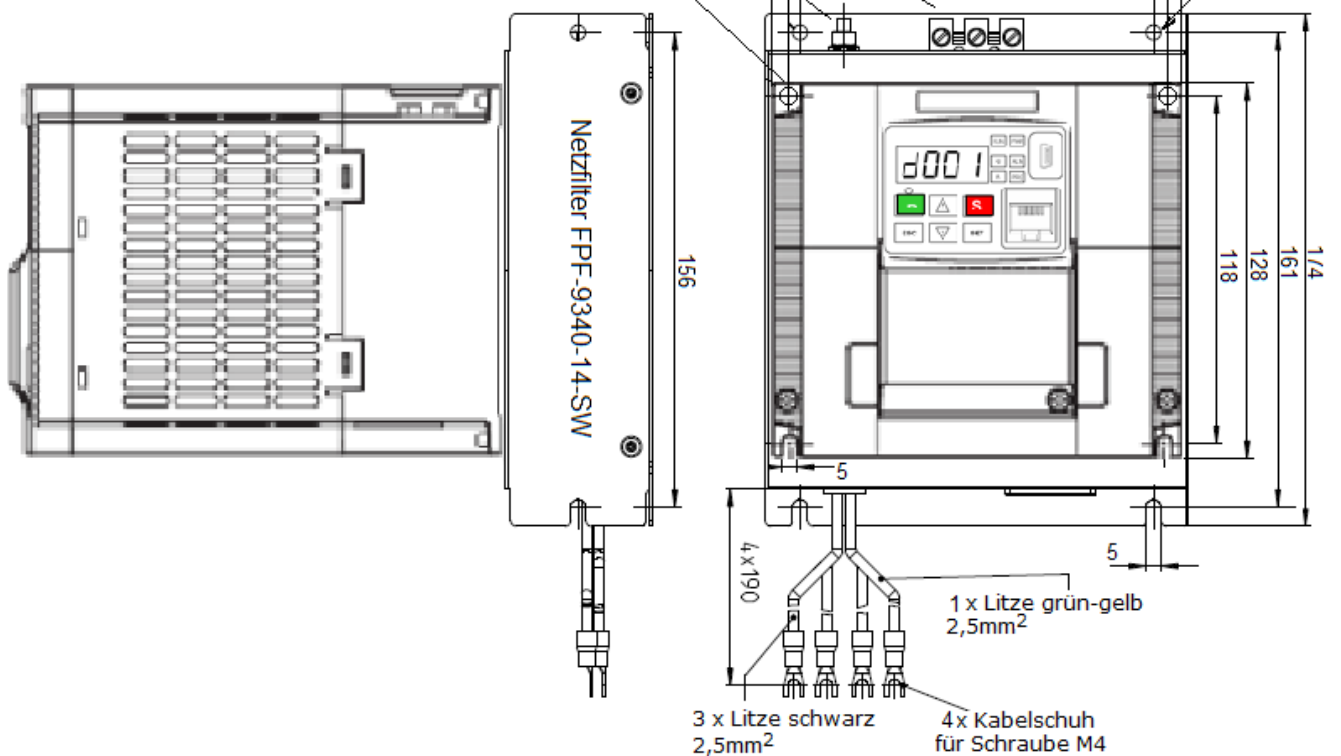
FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
WJ200-040HF	140mm	128mm	170,5mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9340-14-SW	144mm	174mm	50mm



**Schiebeschalter**  
**Stellung 1:** standard  
**Stellung 0:** geringer  
 Ableitstrom für kurze  
 Motorleitungen

**Klemmen:** 2,5...4mm<sup>2</sup>, max. Anzugsmoment 1Nm  
**PE-Bolzen:** M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm  
**Gewinde im Netzfilter** zur Befestigung  
 des Umrichters: 4 x M4

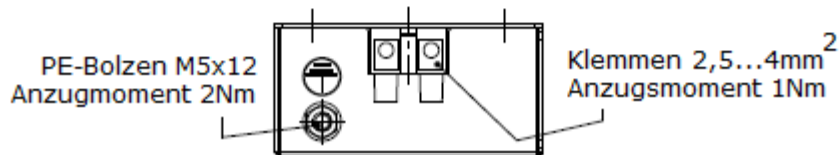
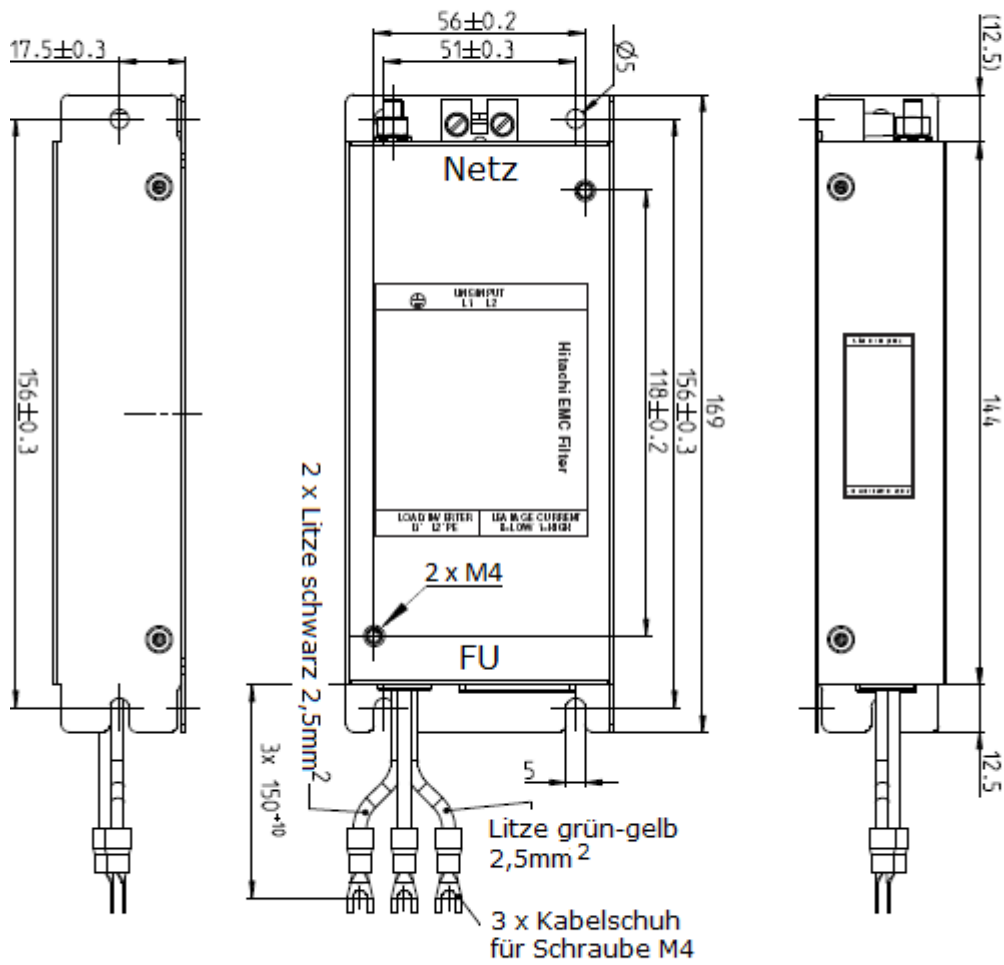
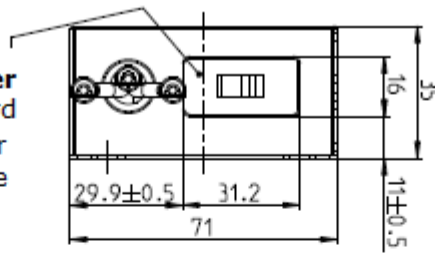




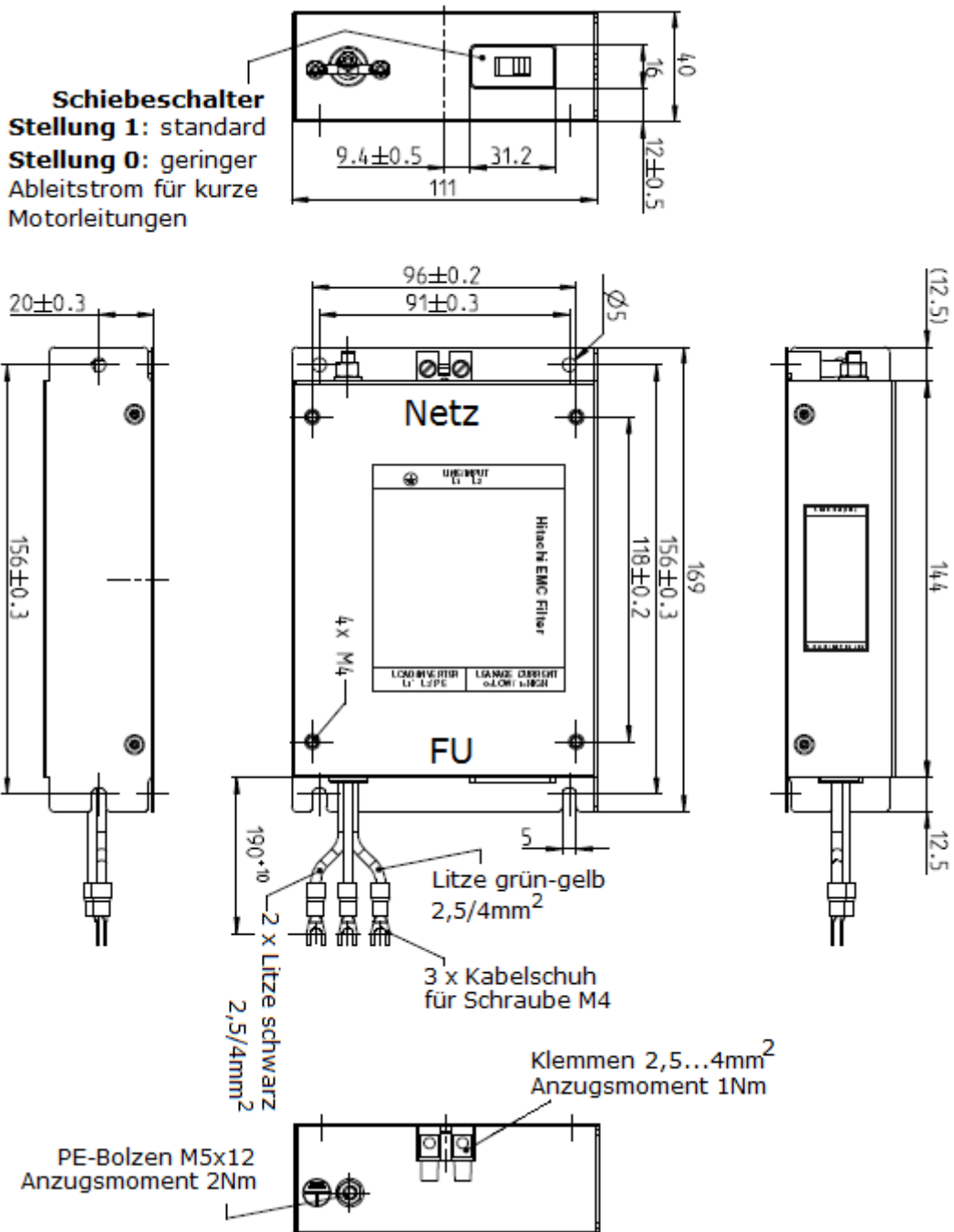


Netzfilter PPF-9120-10-SW

**Schiebeschalter**  
**Stellung 1:** standard  
**Stellung 0:** geringer  
 Ableitstrom für kurze  
 Motorleitungen



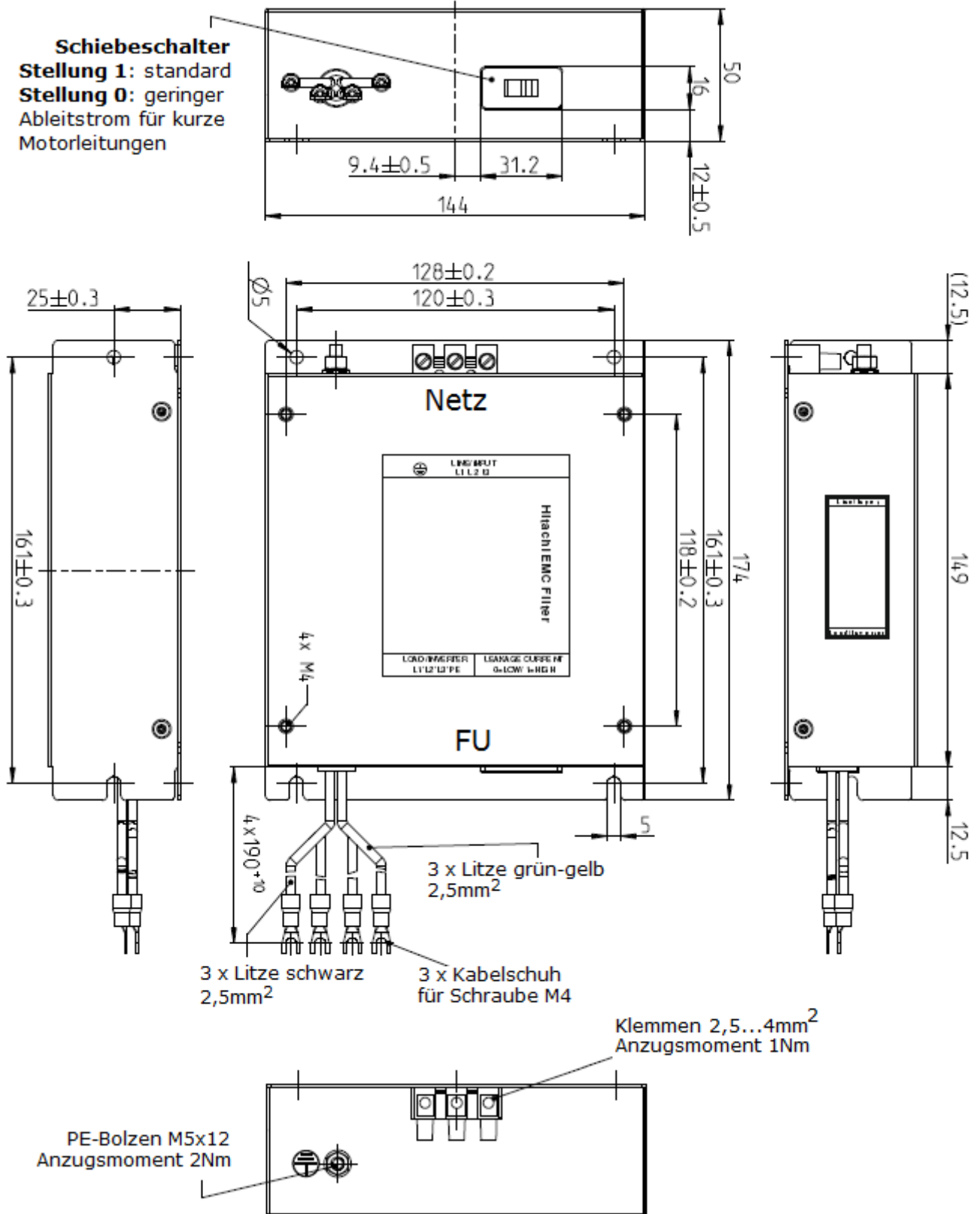
Netzfilter PPF-9120-14-SW, PPF-9120-24-SW





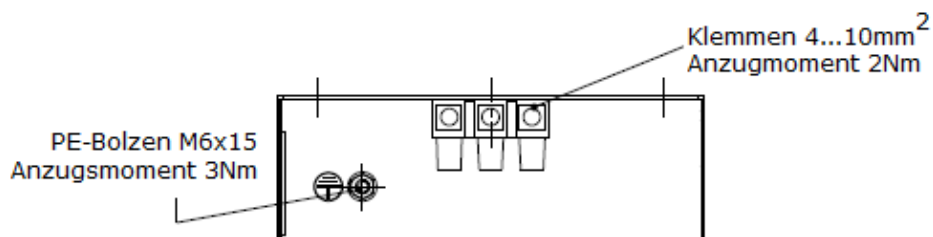
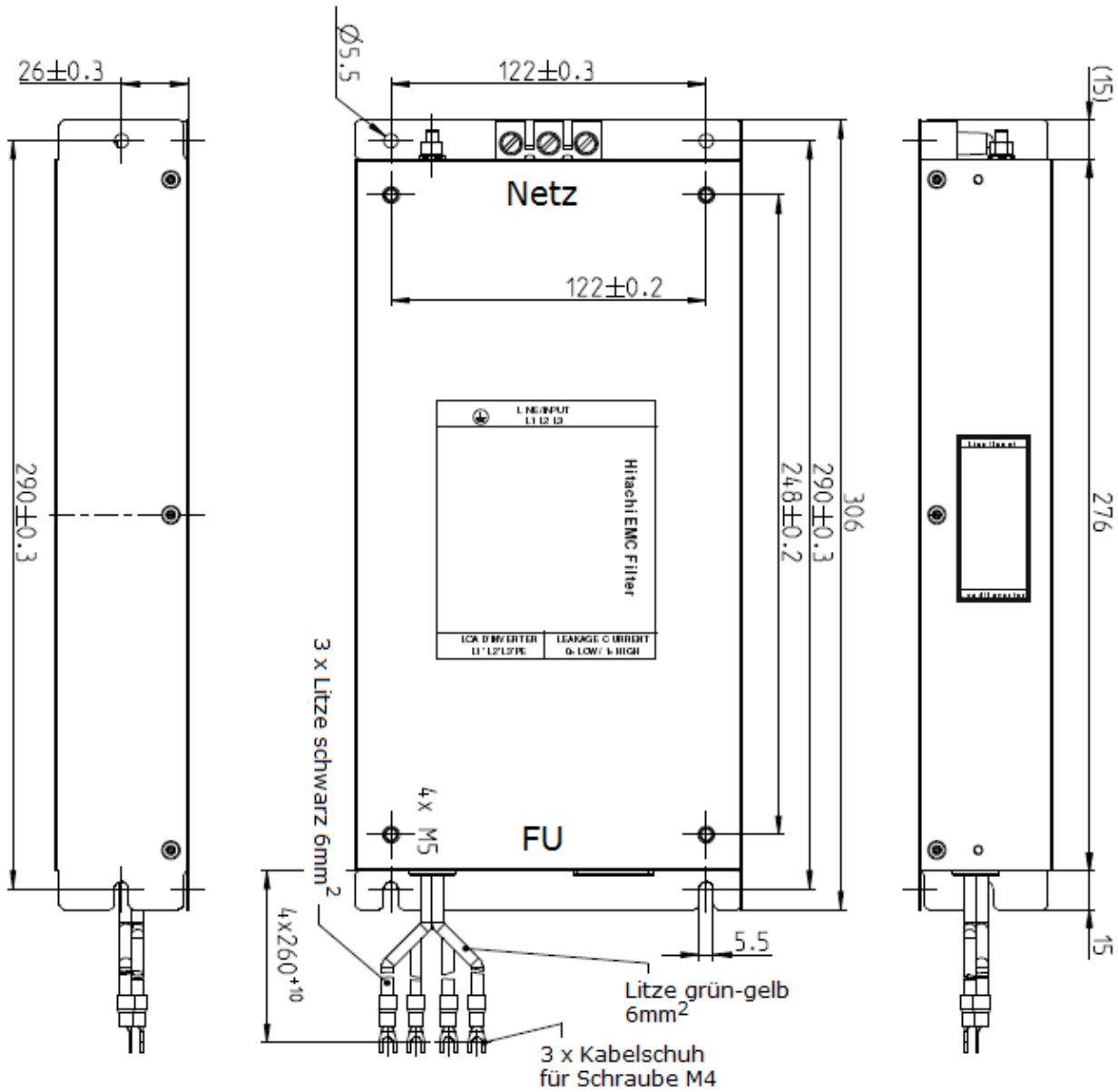
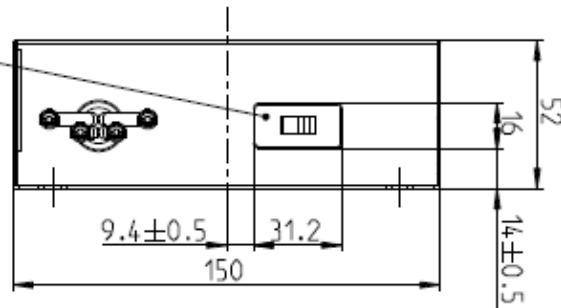


Netzfilter FPF-9340-14-SW

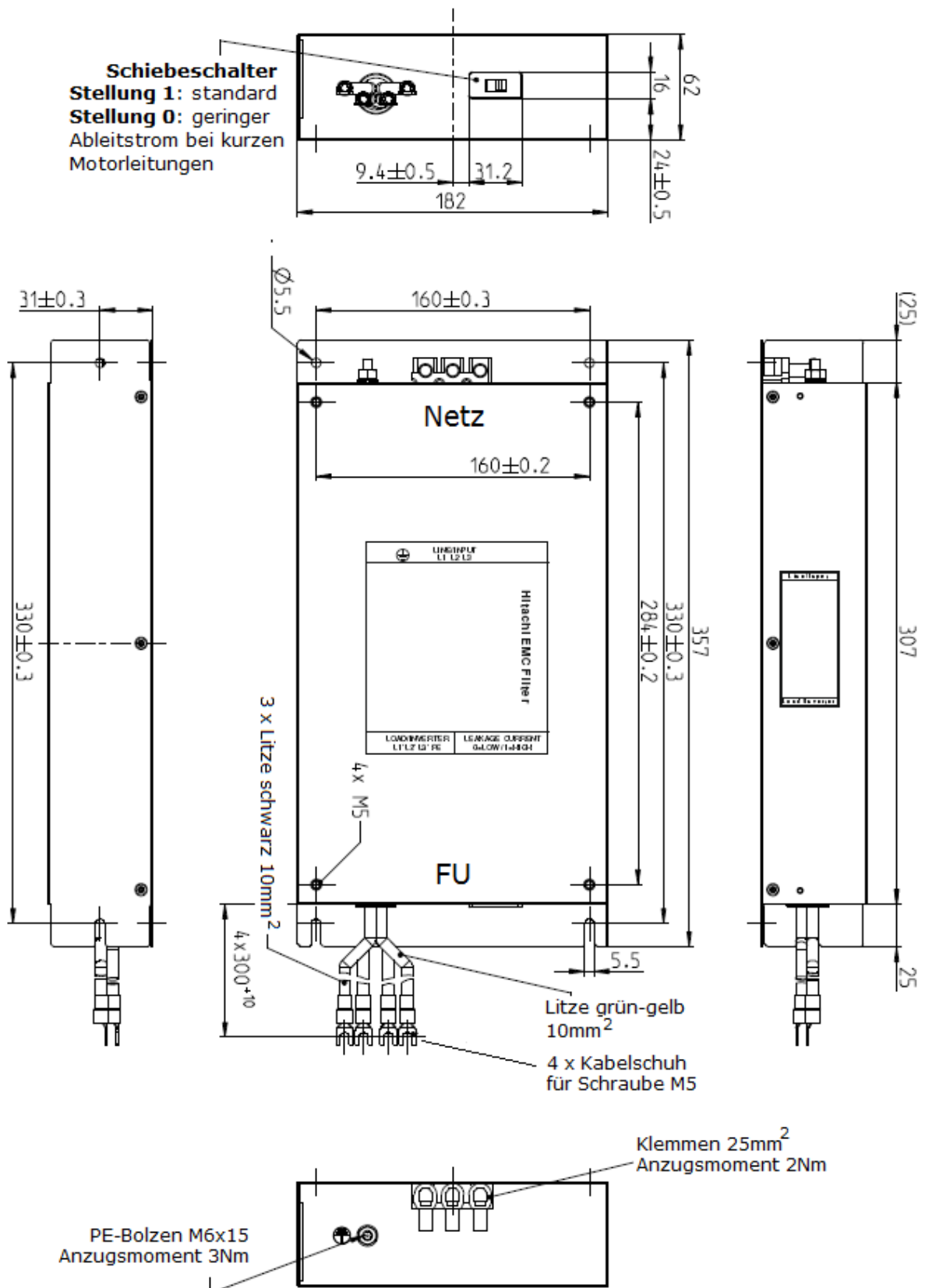


**Netzfilter PPF-9340-30-SW**

**Schiebeschalter**  
**Stellung 1:** standard  
**Stellung 0:** geringer  
 Ableitstrom für kurze  
 Motorleitungen



Netzfilter FPF-9340-50-SW



**1.4 Leistungsanschlüsse**

**Absicherung / Kabelquerschnitte**

Zur Auslegung der erforderlichen Kabelquerschnitte entnehmen Sie bitte die Ein- und Ausgangsströme aus Kapitel „1. Technische Daten“ und beachten Sie die jeweils geltenden Vorschriften bzgl. Strombelastbarkeit von Leitungen, Verlegeart und Umgebungstemperatur.

**Netzdrossel**

Die Netzdrossel wird in die netzseitige Versorgungsleitung installiert und bewirkt folgendes:

- Reduzierung der Oberschwingungsströme und damit Reduzierung des Netz-Scheinstromes
- Dämpfung von Stromspitzen hervorgerufen durch Potentialverrisse (z. B. durch Kompensationsanlagen oder Erdschlüsse)
- Verlängerung der Lebensdauer der Zwischenkreiskondensatoren

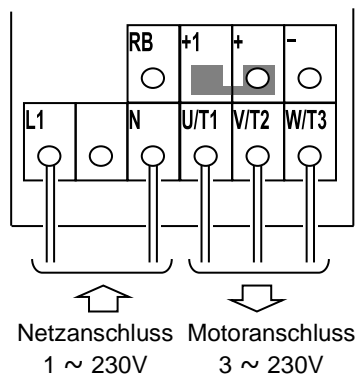
**Wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist muss eine Netzdrossel Uk=4% eingesetzt werden:**

- die Leistung des Netz-Trafos ist mehr als 10x größer als die Umrichterleistung oder ist >500kVA
- der Frequenzumrichter wird von einem Generator versorgt
- die Versorgungsspannung ist >460V
- die Netzunsymmetrie ist >3%

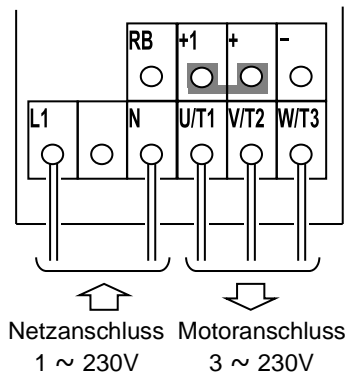
Beim Einsatz einer Netzdrossel Uk=4% erübrigt sich der Einsatz einer Zwischenkreisdrossel.

**Anordnung der Leistungsklemmen**

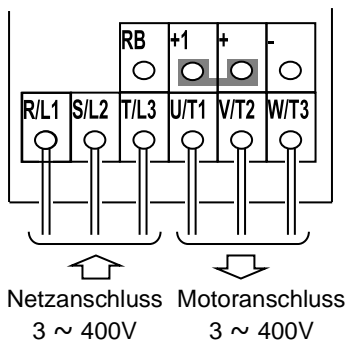
**WJ200-001...004SF**



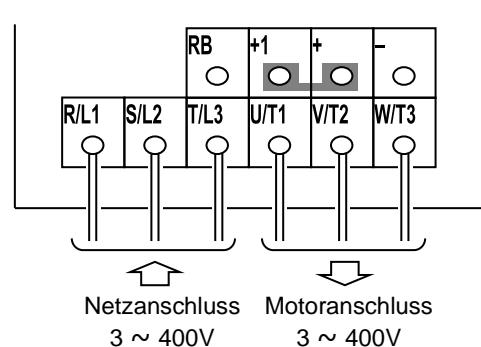
**WJ200-007...022SF**



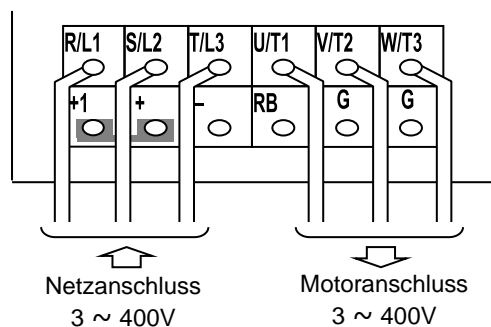
**WJ200-004...030HF**



**WJ200-040HF**



**WJ200-055...150HF**



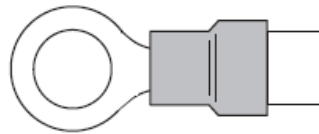
**1.5 UL / cUL-Installation**

Frequenzumrichter der Serie WJ200-...SF/HF besitzen ein offenes Gehäuse und müssen in einen Schaltschrank installiert werden. Netzanschlüsse müssen je nach Gerätetyp 1-phasig (...SF) oder 3-phasig (...HF) ausgeführt werden. Motoranschlüsse müssen 3-phasig ausgeführt werden. Die Frequenzumrichter dienen ausschließlich zur Drehzahlverstellung von AC-Motoren.

**Folgende Vorschriften sind zu beachten:**

**ACHTUNG**

Leistungsanschlüsse müssen sicher ausgeführt werden und die Leitungen mittels 2 voneinander unabhängiger Maßnahmen befestigt werden. Verwenden Sie dafür Ringkabelschuhe (siehe Abbildung unten) und eine geeignete Zugentlastung.

**WARNUNG**

Es muss ausschließlich für 60°C oder 75°C zugelassenes Kupferkabel verwendet werden (außer für die Typen WJ200-001SF, -002SF, -004SF, -007SF, -040HF, -055HF, -075HF, -110HF, -150HF; für diese Typen muss ausschließlich für 75°C-zugelassenes Kabel verwendet werden).

**WARNUNG**

Die Netzspannung darf maximal 240V bei Geräten ...SF und 480V bei Geräten ...HF betragen. Die Frequenzumrichter sind für den Anschluss an Stromkreisen geeignet, die bei max. Spannung einen symmetrischen Strom von max. 100.000A effektiv liefern.

**WARNUNG**

Absicherung mit Schmelzsicherungen Class CC, G, J, R, oder Schutzschalter mit einem Abschaltvermögen von min. 100.000A effektiv bei einer Netzspannung von max. 240V oder 480V.

**WARNUNG**

Verschmutzungsgrad der Einbauumgebung: 2 oder besser

**WARNUNG**

Max. Umgebungstemperatur: 50°C

**WARNUNG**

WJ200-Frequenzumrichter besitzen keinen Motor-Überlastschutz mit thermischem Speicher nach Abschalten der Versorgungsspannung gemäß UL508C.

**WARNUNG**

Der integrierte Halbleiterkurzschlusschutz bietet keinen Schutz für Abzweigstromkreise. Abzweigstromkreise müssen gemäß den NEC-Vorschriften sowie eventuell örtlich geltenden Zusatzbestimmungen abgesichert werden.

**WARNUNG**

WJ200-Frequenzumrichter besitzen keinen Motor-Übertemperaturschutz gemäß UL508C.

## HITACHI WJ200

### Leitungsquerschnitte und Anzugsmomente

WJ200-	Anschluss-Schraube	Anzugsmoment	Leitung minimal für Netz- und Motoranschluss
001SF	M3,5	1,0Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
002SF	M3,5	1,0Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
004SF	M3,5	1,0Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
007SF	M4	1,4Nm	AWG12 / 3,3mm <sup>2</sup>
015SF	M4	1,4Nm	AWG10 / 5,3mm <sup>2</sup>
022SF	M4	1,4Nm	AWG10 / 5,3mm <sup>2</sup>
004HF	M4	1,4Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
007HF	M4	1,4Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
015HF	M4	1,4Nm	AWG16 / 1,3mm <sup>2</sup>
022HF	M4	1,4Nm	AWG14 / 2,1mm <sup>2</sup>
030HF	M4	1,4Nm	AWG14 / 2,1mm <sup>2</sup>
040HF	M4	1,4Nm	AWG12 / 3,3mm <sup>2</sup>
055HF	M5	3,0Nm	AWG10 / 5,3mm <sup>2</sup>
075HF	M5	3,0Nm	AWG10 / 5,3mm <sup>2</sup>
110HF	M6	5,9-8,8Nm	AWG6 / 13mm <sup>2</sup>
150HF	M6	5,9-8,8Nm	AWG6 / 13mm <sup>2</sup>

### Absicherung

Die Absicherung muss mit einem der in der folgenden Tabelle aufgeführten Schutzorgane erfolgen.

WJ200-	Schmelzsicherung Typ: Class J AIC 200kA	Schutzschalter, Nennstrom	Motorschutzschalter Hersteller LS Industrial System Co., Ltd Typ E CMC
001SF	10A		
002SF	10A		
004SF	10A	30A	MMS-32H, 240V, 40A
007SF	20A		
015SF	20A		
022SF	30A		
004HF	10A		
007HF	10A		
015HF	10A	20A	MMS-32H, 480V, 40A
022HF	10A		
030HF	15A		oder
040HF	15A		
055HF	30A		
075HF	30A	40A	MMS-63H, 480V, 52A
110HF	50A		
150HF	50A		

## 2. Montage



### WARNUNG

**Umgebungseinflüsse wie hohe Temperaturen, hohe Luftfeuchtigkeit sind ebenso zu vermeiden wie Staub, Schmutz und aggressive Gase. Der Einbauort sollte ein gut belüfteter, nicht direkter Sonneneinstrahlung ausgesetzter Ort sein. Installieren Sie das Gerät auf einer nicht brennbaren, senkrechten Wand, die keine Vibrationen überträgt.**

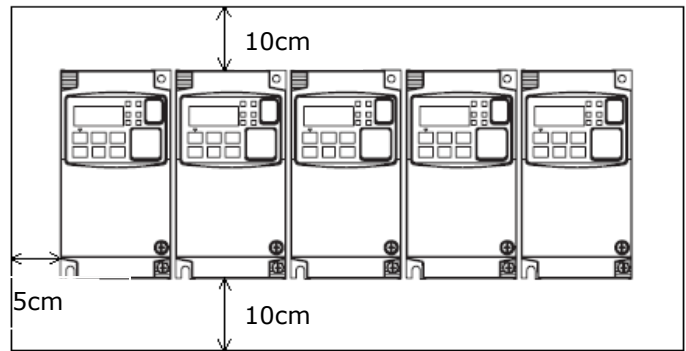
Aus Gründen der Wärmekonvektion muss der Frequenzumrichter vertikal installiert werden. Halten Sie - insbesondere beim Einbau in Nischen - die vorgegebenen Mindestabstände zu Seitenwänden oder anderen Einrichtungen ein. Gegenstände, die in das Innere des Frequenzumrichters gelangen, können zur Beschädigung führen.



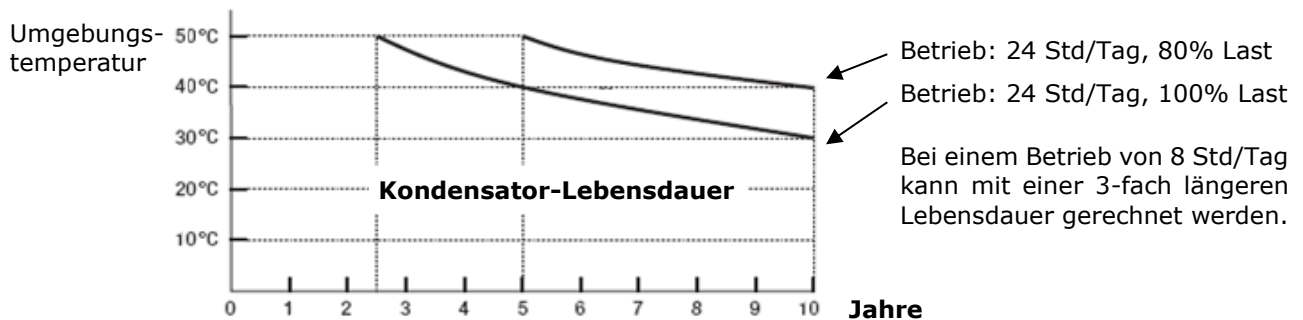
Die in der Abbildung angegebenen Mindestabstände müssen eingehalten werden.

Folgende Faktoren haben maßgeblichen Einfluss auf die zulässige Belastung der Geräte:

- Taktfrequenz (Funktion b083); je größer die Taktfrequenz umso größer ist die Verlustleistung
- Umgebungstemperatur
- Einbausituation (Einzelmontage oder Seite-an-Seite-Montage)



Um eine möglichst lange Lebensdauer der Geräte zu erreichen, sollte die Umgebungstemperatur und die Verlustleistung möglichst niedrig gehalten werden.



Mit Ausnahme des WJ200-040HF und des WJ200-150HF können alle Frequenzumrichter bei Einstellung „Hohe Überlast, b049=00“ als Einzelgeräte bis zur maximalen Taktfrequenz von 15kHz bei 40°C Umgebungstemperatur betrieben werden. Detaillierte Angaben zur Leistungsreduzierung bei Umgebungstemperatur von 50°C bzw. Seite-an-Seite-Montage sind im Produkthandbuch aufgeführt.

Beachten Sie bitte bei Arbeiten am Frequenzumrichter, dass keine Gegenstände wie z. B. Kabelisolierung, Metallspäne oder Staub in das Gehäuse eindringen. Vermeiden Sie dieses durch Abdecken des spannungslosen Frequenzumrichters.

## 2.1 CE-EMV-Installation



### ACHTUNG

Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 sind keine Haushaltsgeräte, sondern als Komponenten ausschließlich für die Weiterverwendung zur gewerblichen Nutzung vorgesehen. Diese sind elektrische Betriebsmittel zur Steuerung von drehzahlgeregelten Antrieben mit Drehstrommotoren und zum Einbau in Maschinen oder Zusammenbau mit weiteren Komponenten zu einer Maschine bestimmt. Die Inbetriebnahme ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine die EMV-Richtlinie 2014/30/EC einhält und die Schutzanforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EC erfüllt (dies entspricht EN 60204). Die Verantwortung für die Einhaltung der EG-Richtlinien in der Maschinenanwendung liegt beim Weiterverwender. Das CE-Zeichen Ihres HITACHI Frequenzumrichters dokumentiert die Übereinstimmung mit der Niederspannungsrichtlinie (2014/35/EC), sowie der EMV-Richtlinie (2014/30/EG), sofern der entsprechende Funkentstörfilter eingesetzt wird und die Installation nach den Vorschriften erfolgt. In einer Wohnumgebung – insbesondere bei Motorleitungen >25m – können die Frequenzumrichter der Baureihe WJ200 hochfrequente Störungen verursachen, die zusätzliche Entstörmaßnahmen erforderlich machen.

WJ200 mit zugeordnetem Filter FPF-9120/9340-...-SW	Taktfrequenz Funktion b083	Max. Motorleitungslänge	Grenzwert gemäß EN61800-3
Schalterstellung 1	10kHz	25m	C1
		50m	C2
Schalterstellung 0	10kHz	5m	C1
		10m	C2

## HITACHI WJ200

Frequenzumrichter, die an das öffentliche Niederspannungsversorgungsnetz angeschlossen werden, müssen Grenzwerte für Oberschwingungsströme einhalten. Für Geräte mit einer Stromaufnahme  $\leq 16A$  gelten die Grenzwerte gemäß EN 61000-3-2, für Geräte mit einer Stromaufnahme  $>16A$  und  $\leq 75A$  gilt die EN 61000-3-12. Folgende Frequenzumrichter halten die Grenzwerte nur mit einer angepassten, optionalen Zwischenkreisdrossel ein:

Frequenzumrichter	Zwischenkreisdrossel	Norm	Ssc*	Rsce
WJ200-001SF	GD-0,05-4,2-30	EN 61000-3-2	---	---
WJ200-002SF	GD-0,05-4,2-30	EN 61000-3-2	---	---
WJ200-004SF	GD-0,05-4,2-30	EN 61000-3-2	---	---
WJ200-004HF	GD-0,05-4,2-30	EN 61000-3-2	---	---
WJ200-007HF	GD-0,05-4,2-30	EN 61000-3-2	---	---
WJ200-055HF	GD-0,16-20,4-3,4	EN 61000-3-12*	1663kVA	>120
WJ200-075HF	GD-0,25-29,7-2,3	EN 61000-3-12*	1996kVA	>120
WJ200-110HF	GD-0,4-40,7-1,8	EN 61000-3-12*	3160kVA	>120
WJ200-150HF	GD-0,4-49,5-1,5	EN 61000-3-12*	3659kVA	>120

\* Die Geräte stimmen mit der EN 61000-3-12 unter der Voraussetzung überein, dass die Kurzschlussleistung Ssc am Anschlusspunkt der Kundenanlage mit dem öffentlichen Netz größer oder gleich den oben angegebenen Werten ist. Es liegt in der Verantwortung des Installateurs oder Betreibers des Gerätes, sicherzustellen, falls erforderlich nach Rücksprache mit dem Netzbetreiber, dass dieses Gerät nur an einem Anschlusspunkt angeschlossen wird, dessen Ssc-Wert größer oder gleich o. g. Wert ist. Sollen diese Geräte ohne Zwischenkreisdrossel an das öffentliche Niederspannungsnetz angeschlossen werden, dann muss dafür eine Anschlussgenehmigung des Netzbetreibers eingeholt werden. Das gleiche gilt auch für alle anderen, nicht in der Tabelle aufgeführten Typen dieser Baureihe, mit oder ohne Zwischenkreisdrossel. Elektrischer Anschluss der Drossel: Im Auslieferungszustand sind die Frequenzumrichter mit einer Brücke zwischen Klemme +1 und + ausgestattet. Nach Entfernen dieser Brücke wird die Drossel an +1 und + angeschlossen.

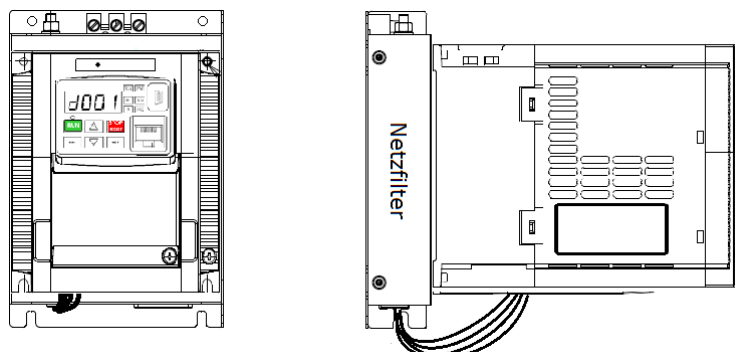
### Wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist muss eine Netzdrossel Uk=4% eingesetzt werden:

- die Leistung des Netz-Trafos ist mehr als 10x größer als die Umrichterleistung oder ist  $>500kVA$ .
- der Frequenzumrichter wird von einem Generator versorgt
- die Versorgungsspannung ist  $>460V$
- die Netzunsymmetrie ist  $>3\%$

Beim Einsatz einer Netzdrossel Uk=4% erübrigt sich der Einsatz einer Zwischenkreisdrossel.

### Installationsvorschriften

- Montage des Frequenzumrichters auf den dafür vorgesehenen Netzfilter in Footprintausführung in ein geerdetes Metallgehäuse auf eine elektrisch leitfähige und geerdete Montageplatte (z. B. verzinkt).
- Erden des Frequenzumrichters und Filters an den dafür vorgesehenen Anschlüssen. Erden des Motors; möglichst großflächige elektrische Verbindung des Motorgehäuses zum geerdeten Maschinenträger; evtl. vorhandenen Farben an den Kontaktstellen entfernen.
- Zur Einhaltung der jeweils angegebenen Grenzwerte gelten folgende Mindestanforderungen an das Netz: Spannungstoleranz  $-10\%..+10\%$ ; Unsymmetrie zwischen den Phasen  $<3\%$ ; Frequenzschwankungen  $<4\%$ ; Gesamtverzerrung der Spannung (THD)  $<10\%$ .
- Abgeschirmte Motorleitung; Schirmbedeckung  $\geq 85\%$ ; Schirm beidseitig großflächig erden; Maximallänge 50m. Bei längerer Motorleitung ist eine Motordrossel einzusetzen.
- Taktfrequenz b083=10kHz, fest eingestellt (b089=00).
- Trennung der Steuerleitungen von den Netz- und Motorleitungen; Kreuzungen von Steuer- und Motorleitungen sind – wenn nicht zu vermeiden – rechtwinkelig ausführen.



Technische Daten Netzfilter

WJ200-	Netzfilter FPF-	Nennstrom bei 40/50°C	Netzklemmen	Ableitstrom Schalterstellung 0 / 1 Nenn	Netzfilter Worst Case <sup>1</sup>
002...004SF	9120-10-SW	8,0 / 7,3A	2,5...4mm <sup>2</sup>	3,1 / 20mA	6,1 / 36mA
007SF	9120-14-SW	14 / 12,8A	2,5...4mm <sup>2</sup>	2,1 / 31mA	4,1 / 55mA
015...022SF	9120-24-SW	24 / 22A	2,5...4mm <sup>2</sup>	3,1 / 31mA	6,1 / 55mA
004...007HF	9340-05-SW	5,0 / 4,6A	2,5...4mm <sup>2</sup>	1,3 / 2,4mA	24 / 40mA
015...030HF	9340-10-SW	11 / 10A	2,5...4mm <sup>2</sup>	0,2 / 3,8mA	3,4 / 46mA
040HF	9340-14-SW	14 / 12,8A	2,5...4mm <sup>2</sup>	1,3 / 2,3mA	23 / 59mA
055...075HF	9340-30-SW	25 / 23A	4...10mm <sup>2</sup>	1,3 / 4,8mA	25 / 73mA
110...150HF	9340-50-SW	44 / 40A	10...25mm <sup>2</sup>	1,3 / 4,7mA	24 / 69mA

<sup>1</sup>Baureihe FPF-9120... (Netzanschluss 1~): Nur Phase angeschlossen, Neutralleiter unterbrochen;  
Baureihe FPF-9340... (Netzanschluss 3~): Nur eine Phase angeschlossen, 2 Phasen unterbrochen

Netzspannung	Baureihe FPF-9120-...-SW (Netzanschluss 1~): 250V, 50/60Hz Baureihe FPF-9340-...-SW (Netzanschluss 3~): 480V, 50/60Hz
Prüfspannung	Phase gegen Erde: 2700VDC
Überlastbarkeit	1,5 x I <sub>nenn</sub> für 3 Min. pro Stunde oder 2,5 x I <sub>nenn</sub> für 30s pro Stunde
Gehäusematerial	Stahlblech
Schutzart	IP00



**WARNUNG**

- Die optionalen Netzfilter wurden für den Einsatz in geerdeten Netzen entwickelt. Der Einsatz dieser Filter in ungeerdeten Netzen ist nicht erlaubt.
- In den Filtern sind Kondensatoren zwischen Phase/Phase und Phase/Erde sowie Entladewiderstände eingebaut. Nach Abschalten der Netzspannung sollten Sie jedoch mind. 10 Minuten warten bevor Sie Schutzabdeckungen entfernen bzw. Anschlussklemmen etc. berühren. Bei Nichtbeachtung besteht Stromschlaggefahr.
- Die Schutzleiterverbindung zwischen Filter und Antrieb muss als feste und dauerhafte Verbindung ausgeführt sein. Steckbare Verbindungen sind nicht zulässig.
- Der Ableitstrom ist >3,5mA. Es sind die Bestimmungen der EN61800-5-1 und der EN60204 für Maschinen und Anlagen mit erhöhtem Ableitstrom zu beachten.

Alle hier erwähnten Funkentstörfilter sind für den Einbau in einen Schaltschrank bestimmt. Die **Funkentstörfilter-Typen sind in sogenannter Footprint-Bauform** ausgeführt und werden hinter dem jeweiligen Frequenzrichter montiert – benötigen also keine zusätzliche Montagefläche. Alternativ kann der Netzfilter auch links neben den Frequenzrichter montiert werden.

**Da der Frequenzrichter in den meisten Fällen durch Fachleute eingebaut und als Komponente in einer Maschine bzw. in einem System zum Einsatz kommt, liegt hier die Verantwortung für die korrekte Installation beim Installateur. Die folgenden Informationen beschreiben den EMV-gerechten Aufbau Ihres Antriebssystems.**

**Bei der Installation müssen Sie dafür sorgen, dass die HF-Impedanz zwischen Frequenzrichter, Filter und Erde möglichst klein ist.** Sorgen Sie für möglichst großflächige, metallische Verbindungen. **Leiterschleifen wirken wie Antennen. Insbesondere wenn Sie räumlich ausgedehnt sind.** Vermeiden Sie unnötige Leiterschleifen und parallele Leitungsführung von „sauberen“ und störbehafteten Leitungen. Kreuzungen von Kabeln sollten in einem Winkel von 90° ausgeführt werden. Verlegen Sie störende Kabel getrennt - Mindestabstand 0,25m - von störempfindlichen Kabeln. **Verlegen Sie das Motorkabel sowie alle analogen und digitalen Steuer- und Regelungsleitungen abgeschirmt.** Die wirksame Schirmfläche dieser Leitungen sollte so groß wie möglich belassen werden, d.h. setzen Sie den Schirm nicht weiter ab als unbedingt erforderlich. Verwenden Sie nur Kupfergeflecht-Kabel (CY) mit einer Bedeckung von 85%. Weitere Informationen, siehe Produkthandbuch.

## 3. Verdrahtung



### WARNUNG

- Die Umrichter und Netzfilter besitzen Zwischenkreiskondensatoren, die auch nach netzseitigem Ausschalten gefährlich hohe Spannung führen. Warten Sie deshalb nach Abschalten der Netzspannung mindestens 10 Minuten bevor Sie das Gerät öffnen und daran arbeiten. Es ist darauf zu achten, dass keine spannungsführenden Teile berührt werden.
- Legen Sie keine Netzspannung an die Ausgangsklemmen U/T1, V/T2, W/T3.
- Frequenzumrichter der Serie WJ200 eignen sich zum Anschluss an TN- und TT-Netze. Informieren Sie sich bei Hitachi über die Möglichkeiten des Betriebes an einem IT-Netz.

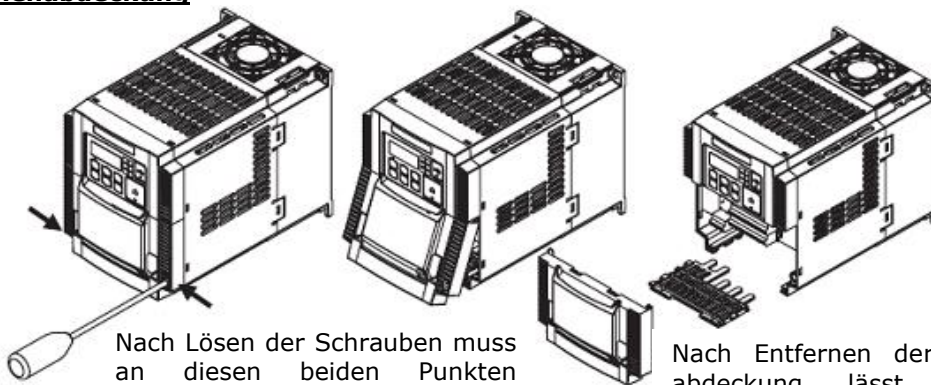


### ACHTUNG

- Die Frequenzumrichter sind mit einer elektronischen Bimetallnachbildung zur Überwachung des Motorstroms ausgestattet. Bei Mehrmotorenbetrieb sind für jeden Motor Thermokontakte oder Kaltleiter zur Überwachung der Temperatur einzusetzen.
- Das Zuschalten von kapazitiven Lasten ist nicht zulässig.
- Bei Motorleitungslängen >50m und/oder mehreren Motoren an einem Frequenzumrichter sind Motordrosseln einzusetzen.
- Das Zu- und Abschalten von Motoren oder Umschalten der Polzahl bei polumschaltbaren Motoren sowie die Drehrichtungsumkehr des Motors z. B. durch Wendeschütz während des Betriebs ist nicht zulässig.
- Erden Sie Frequenzumrichter und Netzfilter an den entsprechenden Anschlüssen.

### Öffnen der Klemmenabdeckung

Die beiden Schrauben der Klemmenabdeckung links und rechts unten lösen (bei WJ200-001...004SF nur eine Schraube, rechts unten)



Nach Lösen der Schrauben muss an diesen beiden Punkten gedrückt und die Abdeckung angehoben werden.

Nach Entfernen der Klemmenabdeckung lässt sich der Fingerschutz nach vorne herausziehen.

### 3.1 Fehlerstrom-Schutzschalter

Der Einsatz von Fehlerstrom-Schutzschaltern wird nicht empfohlen. Sind diese jedoch aus sicherheitstechnischen Gründen zwingend vorgeschrieben, so ist folgendes zu berücksichtigen:

- FI-Schutzschalter des Typs A dürfen nicht für Umrichter eingesetzt werden, die von einem Drehstromnetz versorgt werden (WJ200-...HF). In diesem Fall dürfen nur FI-Schutzschalter Typ B eingesetzt werden.
- Netzfilter und lange Motorleitungen erhöhen den Ableitstrom. Bei Ein- und /oder Ausschalten der Netzspannung erhöht sich dieser Ableitstrom in Verbindung mit dreiphasig versorgten Frequenzumrichtern um ein Vielfaches (siehe Kapitel 2.1 CE-EMV-Installation).

**3.2 Anschluss und Beschreibung der Leistungsklemmen**



**WARNUNG**

- Zur Vermeidung von Verletzungen und Beschädigungen berühren Sie keine Bauteile innerhalb des Gehäuses wenn Netzspannung anliegt oder die Zwischenkreiskondensatoren nicht entladen sind. Arbeiten Sie nicht an der Verdrahtung und überprüfen Sie keine Signale wenn Netzspannung anliegt. Warten Sie daher mindestens 10 Minuten nach Abschalten der Versorgungsspannung bevor Sie das Gerät öffnen.

Klemme	Funktion	Beschreibung
L1 N	Netzanschluss	1 ~ 200...240V +10%, -15%, 50/60Hz +/-5% (Anschlussklemmen für Geräte des Typs ...SF)
R/L1 S/L2 T/L3	Netzanschluss	3 ~ 380...460V +10%, -10%, 50/60Hz +/-5% (Anschlussklemmen für Geräte des Typs ...HF)
U/T1 V/T2 W/T3	Motoranschluss	Motor entsprechend der Angabe auf dem Motortypenschild im Stern oder Dreieck verschalten
+ RB	Anschluss für Bremswiderstand	Die Serie WJ200 besitzt einen internen Brems-Chopper. Die Leitung zum Bremswiderstand muss abgeschirmt sein und darf max. 5m betragen (siehe außerdem Tabelle unten sowie Funktion b090, b095, b096, b097).
+ -	Zwischenkreisanschluss	Achtung! Folgende Spannungen können zwischen + und - anliegen: WJ200-...SF: 400VDC, WJ200-...HF: 800VDC
+1 +	Anschluss für Zwischenkreisdrossel	Bei Anschluss einer Zwischenkreisdrossel ist die Brücke zu entfernen. <b>Achten Sie darauf, daß die Brücke zwischen den Klemmen + und +1 installiert ist wenn keine Zwischenkreisdrossel eingebaut ist. Max. Leitungslänge: 5m</b>
	Schutzleiteranschluss	

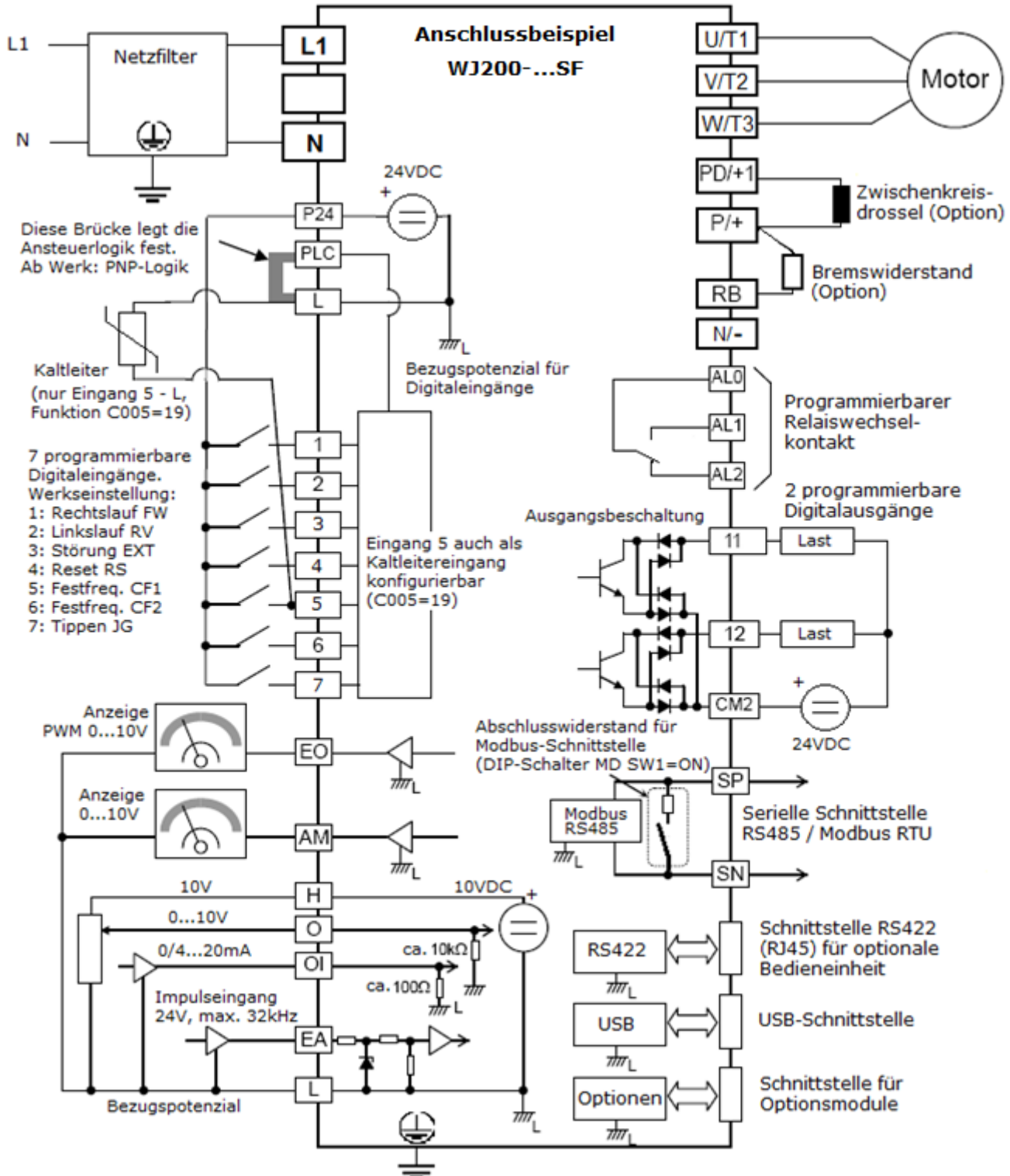
Folgende Ohmwerte für den Bremswiderstand dürfen nicht unterschritten werden:

WJ200-	Min. zulässiger Ohmwert		WJ200-	Min. zulässiger Ohmwert	
	bei ED=10% (b090=10%)	bei ED=100% (b090=100%)		bei ED=10% (b090=10%)	bei ED=100% (b090=100%)
001SF	100Ω	317Ω	015HF	180Ω	570Ω
002SF	100Ω	317Ω	022HF	100Ω	317Ω
004SF	100Ω	317Ω	030HF	100Ω	317Ω
007SF	50Ω	159Ω	040HF	100Ω	317Ω
015SF	50Ω	159Ω	055HF	70Ω	222Ω
022SF	35Ω	111Ω	075HF	70Ω	222Ω
004HF	180Ω	570Ω	110HF	70Ω	222Ω
007HF	180Ω	570Ω	150HF	35Ω	111Ω

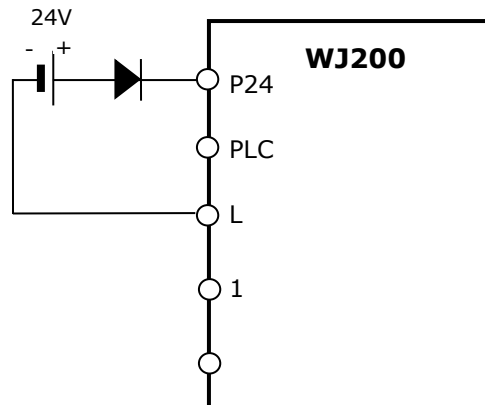
**3.3 Anschluss und Beschreibung der Steuerklemmen**

Schließen Sie die Klemmen H und L bzw. P24 und L, H, OI, AM nicht kurz. Die Steuerleitungen sind getrennt von den Netz- und Motorleitungen zu verlegen. Sie sollten eine Länge von 20m nicht überschreiten und müssen abgeschirmt verlegt werden. Bei längeren Leitungslängen empfehlen wir Signalverstärker. Der Schirm ist auf das jeweilige Bezugspotential zu legen. Kreuzungen zwischen Netz- bzw. Motorleitungen und Steuerleitungen sollten - wenn nicht zu vermeiden - rechtwinklig verlegt werden. Die Steuerklemmen sind als Federzugklemmen ausgeführt. Bitte min. 8mm abisolieren.

Steuerklemmen	Massive Leitung (AWG)	Flexible Leitung (AWG)	Aderendhülsen (AWG)
		0,2...1,5mm <sup>2</sup> (AWG 24...16)	0,2...1,0mm <sup>2</sup> (AWG 24...17)



Die Versorgung des Steuerteils kann über eine externe 24VDC-Spannungsquelle erfolgen. In diesem Fall muss eine Diode wie unten dargestellt installiert werden.



### 3.3.1 Digitaleingänge

Klemme	Funktion	Beschreibung
P24	24V	24V-Steuerspannung für Digitaleingänge 1, 2,...,7 Belastung max. 100mA.
PLC	Gemeinsamer Anschluss für Digitaleingänge 1, 2,...,7	Ab Werk werden die Frequenzumrichter mit einer Brücke zwischen PLC und L ausgeliefert. Das Potenzial an Klemme PLC und somit an den nicht angesteuerten Digitaleingängen beträgt in diesem Fall 0V – zur Ansteuerung wird 24V auf die entsprechenden Eingänge gelegt (Positiv-Logik). Wird PLC auf P24 gelegt, so ist die Ansteuerlogik Negativ-Logik. Bei externer Spannungsversorgung 24VDC muss die Brücke zwischen PLC und L entfernt werden. Extern 0V wird dann auf PLC gelegt.
L	0V-Bezugspotenzial	0V-Bezugspotenzial für: 24V-Steuerspannung (Klemme P24), Sollwerteingänge O/OI, Impulsfolgeingang EA, Analogausgang AM und Frequenzanzeige EO
1	Programmierbare Digitaleingänge	FW Eingangsimpedanz der Digitaleingänge zu PLC: 4,7kΩ. Mind. Ansteuerspannung: 18VDC, max. 27VDC Stromaufnahme pro Digitaleingang bei 27VDC: ca. 5,6mA.
2		RV Die Eingänge 1...7 sind programmierbar. Hier ist die Funktionsbelegung in der Werkseinstellung dargestellt.
3		EXT <b>Einige Funktionen können nur mit bestimmten Digitaleingängen realisiert werden:</b>
4		RS Abschalteingänge GS1 und GS2 für Sicherheitsfunktion STO nur mit den Eingängen 3 und 4 (siehe Kapitel 3.3.6 Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“ STO).
5		CF1 Inkrementalgeberspur B nur mit Eingang 7 (C007=85).
6		CF2 Ein Kaltleiter wird an Eingang 5 und L angeschlossen (C005=19).
7		JG Auflistung und Beschreibung der Funktionen siehe Funktion C001...C007.



## HITACHI WJ200

### 3.3.2 Analogeingänge

Klemme	Funktion	Beschreibung
H	10V-Referenzspannung für Sollwertvorgabe	<b>Eingang O</b> Impedanz 10kΩ (Bereich 0...9,8VDC))
	Max. 10mA	
O	Analogeingang Frequenzsollwert 0 ... 10V	<b>Eingang OI</b> Impedanz 100Ω (Bereich 4...19,6mA)
OI	Analogeingang Frequenzsollwert 4 ... 20mA	Eine Anpassung eines gewünschten Sollwertbereichs an einen Frequenzbereich kann unter folgenden Funktionen vorgenommen werden: Eingang O: A011...A015 Eingang OI: A101...A105
L	0V-Bezugspotenzial für -24V-Steuerspannung -Sollwerteingänge O/OI, -Impulsfolgeingang EA, -Analogausgang AM und -Frequenzanzeige EO	Überlagerte Störfrequenzen auf den Analogsignalen können mit einem Filter eliminiert werden (Funktion A016).  Über Funktion A005 sind verschiedene Umschaltungen bzw. Verknüpfungen der Analogeingänge wählbar.

### 3.3.3 Impulseingänge

Klemme	Funktion	Beschreibung
EA	Impulskettensignal Inkrementalgeber Spur A	<b>Impulskettensignal EA</b> Spannung 5...24VDC (High: >4V, Low: <1V, max. 27V), max. 32kHz
EB/7	Impulskettensignal (Digitaleingang 7) Inkrementalgeber Spur B	Anschluss eines Inkrementalgebers (EA: Spur A)
L	0V-Bezugspotenzial für -24V-Steuerspannung -Sollwerteingänge O/OI, -Impulsketteneingang EA, -Analogausgang AM und -Frequenzanzeige EO	<b>Impulskettensignal EB/7 (C007=85)</b> Spannung 18..24VDC, max. 2kHz  Anschluss eines Inkrementalgebers (EB: Spur B)
PLC	Gemeinsamer Anschluss für Digitaleingänge 1, 2,...,7	

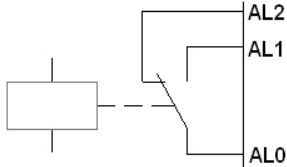
### 3.3.4 Analogausgänge

Klemme	Funktion	Beschreibung
AM	Analogausgang 0 ... 10V	Belastung Ausgang AM: max. 1mA <b>Folgende Ausgabegrößen können über Funktion C028 gewählt werden:</b>
	Auflösung 10 Bit	
L	0V-Bezugspotenzial für -24V-Steuerspannung -Sollwerteingänge O/OI, -Impulsfolgeingang EA, -Analogausgang AM und -Frequenzanzeige EO	<ul style="list-style-type: none"> <li>- (00) Frequenzwert (0...Endfrequenz A004[Hz])</li> <li>- (01) Motorstrom (0...200%)</li> <li>- (02) Drehmoment (0...200%, drehrichtungsunabhängig)</li> <li>- (04) Ausgangsspannung (...SF: 0...250V /...HF: 0...500V)</li> <li>- (05) Aufnahmeleistung (0...200%)</li> <li>- (06) Thermische Überlastung (0...100%)</li> <li>- (07) LAD-Frequenz (0...Endfrequenz A004[Hz])</li> <li>- (10) Kühlkörpertemperatur (0...200°C)</li> <li>- (11) Drehmoment (0...200%, nur Rechtsdrehfeld)</li> <li>- (13) EzSQ-Analogausgang YA(1)</li> <li>- (16) Nicht einstellen</li> </ul> Abgleich des Ausgangs unter C106, C109

Klemme	Funktion	Beschreibung
EO	PWM-Ausgang 0...10V	Belastung: max. 2mA, Abgleich unter C105  <b>Folgende Ausgabegrößen können über Funktion C027 angewählt werden:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- (00) Frequenzwert, PWM (0...Endfrequenz A004[Hz])</li> <li>- (01) Motorstrom, PWM (0...200%)</li> <li>- (02) Drehmoment, PWM (0...200%, Drehrichtungsunabh.)</li> <li>- (03) Frequenzwert, Impulssig. (0...Endfr. A004[Hz])</li> <li>- (04) Ausgangsspg., PWM (...SF: 0...250V /...HF: 0...500V)</li> <li>- (05) Aufnahmeleistung, PWM (0...200%)</li> <li>- (06) Thermische Überlastung, PWM (0...100%)</li> <li>- (07) LAD-Frequenz, PWM (0...Endfrequenz A004[Hz])</li> <li>- (08) Motorstrom, Impulssignal (50...200%, siehe C030)</li> <li>- (10) Kühlkörpertemperatur (0...200°C)</li> <li>- (12) EzSQ-Analogausgang YA(0)</li> <li>- (15) Monitor Impulssignal (0...Endfrequenz A004[Hz])</li> <li>- (16) Nicht einstellen</li> </ul> <p><b>PWM-Signal:</b> Das Verhältnis t/T ändert sich proportional zur Frequenz (bzw. zur Größe, die gemessen wird).</p> <p><b>Impulssignal für Frequenzmessergerät</b>  Frequenz = Ausgangsfrequenz x Faktor unter b086, Werkseinstellung = 1), max. Frequenz 3,6kHz. Die Frequenz dieses Signals ändert sich proportional zur Ausgangsfrequenz. Das Tastverhältnis beträgt konstant ca. 50%.</p>

### 3.3.5 Digitalausgänge / Relaisausgang

Klemme	Funktion	Beschreibung
11	Programmierbare Digitalausgänge	RUN (00) Transistorausgänge, positive oder negative Logik
12		FA1 (01) Belastung: max. 50mA, max. 27VDC  Unter den Funktionen C021...C022 können den 2 Digitalausgängen verschiedene Signalisierungsfunktionen zugewiesen werden. Die Funktionen können ausserdem unter Funktion C031...C032 als Öffner oder Schließer ausgeführt werden. Hier ist die Funktionsbelegung in der Werkseinstellung dargestellt.  Bei Verwendung der integrierten Sicherheitsfunktion STO kann der Digitalausgang 11 zur Diagnose (STO aktiv) verwendet werden.
CM2	Gemeinsamer Anschluss für Digitalausgänge.	Bei positiver Logik (PNP) wird hier +24V als Versorgungsspannung für die Digitalausgänge eingespeist.

Klemme	Funktion	Beschreibung
AL2	Programmierbarer Relais-Wechselkontakt	
AL1	Werkseinstellung: AL (Störmeldung)	
AL0		
		Werkseinstellung (Funktion C036, Eingabe 01):  AL0-AL1: Netz-Ein und keine Störung AL0-AL2: Netz-Aus oder Störung  Unter Funktion C026 kann der Relaisausgang mit den gleichen Funktionen programmiert werden wie die Digitalausgänge 11...12 (siehe Funktion C036).

### 3.3.6 Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“ STO

Frequenzumrichter der Baureihe WJ200 unterstützen die Funktion „Schutz gegen unbeabsichtigten Wiederanlauf STO“ (Safe Torque Off, im Folgenden STO) gemäß ISO13849-1, PLd (PL=Performance Level) sowie Stopp-Kategorie 0 gemäß EN60204-1 (unkontrolliertes Auslaufen des Motors). Durch die hier beschriebene Abschaltung wird sicher verhindert, dass der Motor mit einem Drehfeld beaufschlagt wird – ohne galvanische Trennung der Spannungsversorgung durch Schalter oder Schütze. Das Signal zur Auslösung dieser Abschaltung erfolgt über zwei entsprechende Digitaleingänge. Erforderlich für ein Gesamtsystem ist außerdem eine sicherheitsgesteuerte externe Abschalteinheit (z. B. Sicherheitsrelais), die mindestens PLd gemäß ISO13849-1 entspricht. Zur Überwachung der Sicherheitsfunktion muss das Ausgangssignal EDM ausgewertet werden – z. B. durch Schleifen des Reset-Signals der externen Abschalteinheit über diesen Ausgang (siehe Verdrahtungsbeispiel).

#### Sicherheitsrelevante Kennwerte:

Sicherheitsfunktion	STO
Performance Level	PL d, mit Auswertung des Signals EDM (siehe Verdrahtungsbeispiel) PL c, ohne Auswertung des Signals EDM
PFH	$1,08 * 10^{-07}$
MTTFd	100 Jahre

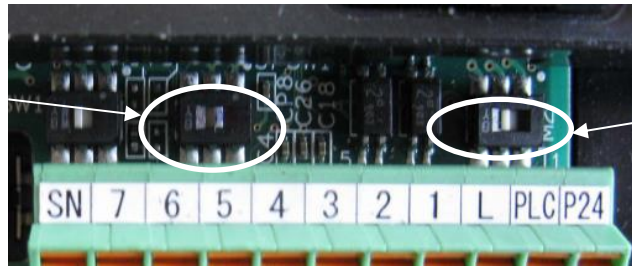


#### **ACHTUNG**

- Die hier beschriebene Funktion „Schutz gegen unbeabsichtigten Wiederanlauf“ („Safe Torque Off, STO“) bedeutet keine galvanische Trennung des Motors von der Spannungsversorgung. Es wird lediglich verhindert, dass der Motor ein Drehmoment aufbringt und somit in Rotation versetzt wird. Aus diesem Grund dürfen Arbeiten an spannungsführenden Teilen des Motorabgangs wie z. B. Motoranschlussklemmen, Motorkabel und Motorklemmenkasten frühestens 10 Minuten nach Abschalten der Netzspannung durchgeführt werden (mit Messgerät Zwischenkreisspannung zwischen (+1/+) und (-) überprüfen).
- Die Leitungslänge der verwendeten sicherheitsbezogenen Digitaleingänge sollte 30m nicht überschreiten.
- Die Reaktionszeit vom Abschalten der beiden Digitaleingänge 3/GS1 und 4/GS2, bis zum Abschalten der Endstufen beträgt weniger als 10ms.
- Bei Auslösen der Funktion „Safe Torque Off“ läuft der Motor entsprechend EN60204-1 Stoppkategorie 0, unkontrolliert aus. Der Antrieb wird nicht gebremst.
- Jede Maschine, die mit einem Frequenzumrichter ausgerüstet ist muss der EN60204-1 (Allgemeine Anforderungen an die Sicherheit von Maschinen – Elektrische Ausrüstung) entsprechen. Vergewissern Sie sich, dass die Maschine diesen Anforderungen entspricht.
- Vergewissern Sie sich ob die hier beschriebene Funktion den spezifischen Sicherheitsanforderungen an die vorliegende Anwendung entspricht.
- Die Funktion „Safe Torque Off“ bietet keinen Schutz vor Fehlern in der Drehfeldansteuerung des Motors.
- Das Ausgangssignal EDM des Frequenzumrichters ist kein sicherheitsbezogenes Signal. Verwenden Sie hierfür ausschließlich Signale der externen sicherheitsgesteuerten Abschalteinheit (z. B. Sicherheitsrelais).
- Die Schiebeschalter zur Aktivierung „Safe Torque Off“ und „Ausgangssignal EDM“ dürfen nur im spannungsfreien Zustand geschaltet werden!
- Unter b145 sind verschiedene Modi zur Statusanzeige wählbar. Es handelt sich dabei lediglich um Anzeigefunktionen, nicht um Sicherheitsfunktionen. Erforderlich für ein Gesamtsystem ist eine sicherheitsgesteuerte externe Abschalteinheit (z. B. Sicherheitsrelais), die mindestens PLd gemäß ISO13849-1 entspricht. Außerdem muss zur Überwachung der Sicherheitsfunktion das Ausgangssignal EDM ausgewertet werden – z. B. durch Schleifen des Reset-Signals der externen Abschalteinheit über diesen Ausgang (siehe Verdrahtungsbeispiel).

**Aktivierung der Funktion „STO“ erfolgt mittels der Schiebeschalter SFSW1 und EDMSW1. Beide Schalter müssen nach rechts auf Stellung ON gestellt werden** (Schalter nur bei Netz-Aus schalten! Schalter befindet sich oberhalb der Steuerklemmleiste).

Der Schiebeschalter SFSW1 dient zur Festlegung der Digitaleingänge 3 und 4 als Sicherheitseingänge GS1 und GS2. Er befindet sich über der Steuerklemme 5. Stellung links: OFF Stellung rechts: ON Achtung! Vorher Netzspannung ausschalten.



Der Schiebeschalter EDMSW1 dient zur Festlegung des Digitalausgangs 11 als Ausgang EDM „STO aktiv“. Er befindet sich über Klemme PLC. Stellung links: OFF Stellung rechts: ON

Bei Schalter=ON (rechts) werden den Digitaleingängen 3 und 4 sowie dem Digitalausgang 11 automatisch sicherheitsbezogene Funktionen zugewiesen – unabhängig davon welche Funktionen vorher diesen Eingängen zugeordnet waren (C003=77, C078=78, C021=62). **Der Frequenzumrichter kann nur gestartet werden wenn beide Digitaleingänge GS1 und GS2 „high“ sind. Mindestens einmal jährlich muss die richtige Funktionsweise der Funktion „Safe Torque Off“ überprüft werden. Gehen Sie dabei anhand der nachfolgend aufgeführten Tabelle vor.**

	Signalzustand			
Eingang GS1 (Klemme 3)	High	High	Low	<b>Low</b>
Eingang GS2 (Klemme 4)	High	Low	High	<b>Low</b>
Ausgang EDM (Klemme 11)	Low	Low	Low	<b>high</b>
Sicherer Halt	Nicht aktiv	Nicht aktiv	Nicht aktiv	<b>Aktiv</b>

Nach Zurückschieben der Schiebeschalter SFSW1 und EDMSW1 von ON auf OFF (von rechts nach links) haben die Eingänge 3 und 4 sowie der Ausgang 11 keine Funktion (Eingang 3: C003=no, C013=01-Öffner; Eingang 4: C004=no, C014=01-Öffner; Ausgang 11: C021=no, C031=01-Öffner)

**Achtung!**

**Wird das Startsignal direkt an den Umrichter angeschlossen und bleibt während der Aktivierung „STO“ anstehen, dann läuft der Umrichter nach Zurücksetzen der externen Abschalteneinheit und ggf. der Störmeldung E37 am Umrichter, wieder an.**

**Unter b145 sind verschiedene Modi zur Statusanzeige wählbar. Es handelt sich dabei lediglich um Anzeigefunktionen, nicht um Sicherheitsfunktionen. In jedem Fall muss eine externe Abschalteneinrichtung wie z. B. Sicherheitsrelais vorgeschaltet werden. Für PLd muss außerdem das EDM-Signal ausgewertet werden (siehe Verdrahtungsbeispiel).**

Anzeige	Beschreibung	Status
<b>-S-</b>	GS1 und GS2 offen. Keine Inkonsistenz zwischen GS1, GS2 und EDM-Signal.	Keine Störung
<b>-F01</b>	Inkonsistenz zwischen GS1 und GS2. Verzögerung von GS1 beim Zuschalten von -S- (GS1, GS2=low) auf Normal-Betrieb (GS1, GS2=high).	Keine Störung
<b>-F02</b>	Inkonsistenz zwischen GS1 und GS2. Verzögerung von GS2 beim Zuschalten von -S- (GS1, GS2=low) auf Normal-Betrieb (GS1, GS2=high).	Keine Störung
<b>-F10</b>	Inkonsistenz zwischen GS1 und GS2. Verzögerung von GS1 beim Abschalten von Normal-Betrieb (GS1, GS2=high) auf -S- (GS1, GS2=low).	Keine Störung
<b>-F20</b>	Inkonsistenz zwischen GS1 und GS2. Verzögerung von GS2 beim Abschalten von Normal-Betrieb (GS1, GS2=high) auf -S- (GS1, GS2=low).	Keine Störung
<b>E37</b>	Mindestens einer der beiden Eingänge GS1 und GS2 offen.	Störung. Reset mit Eingang RS oder Netz-Aus.
<b>E98</b>	Status von GS1 und GS2 inkonsistent (externe Störung).	Störung. Reset mit Netz-Aus.
<b>E99</b>	Status von GS1/GS2 und EDM-Signal inconsistent (interne Störung).	Störung. Reset mit Netz-Aus.

<b>β145</b>	<b>Anzeigefunktionen Sicherheitsfunktion „STO“</b>	<b>00</b>
<b>b145=00</b>	<b>Keine Störmeldung</b> wenn GS1 und/oder GS2 offen.	
<b>b145=01</b>	<b>Störung E37</b> wenn GS1 und/oder GS2 offen. Reset mit Eingang RS oder Netz-Aus	
<b>b145=02</b>	<b>Anzeige -S--</b> wenn GS1 und GS2 offen. Bei Inkonsistenz von GS1/GS2: <b>E98</b> Bei internem Fehler: <b>E99</b> Reset von E98/E99 nur mit Netz-Aus.	
<b>b145=03</b>	<b>Anzeige -S--</b> wenn GS1 und GS2 offen. Keine Überwachung von GS1/GS2 Bei interner Störung: <b>E99</b> Zurücksetzen von E99 nur mit Netz-Aus	
<b>b145=04</b>	<b>Anzeige -S--</b> wenn GS1 und GS2 offen. Überwachung auf Störung mit EDM-Signal (EDM-Ausgang mit externem Gerät auswerten, siehe Verdrahtungsbeispiel)	
<b>b145=05</b>	<b>Anzeige -S--</b> wenn GS1 und GS2 offen. Bei Inkonsistenz von GS1/GS2: <b>F01/F10/F02/F20</b> Bei interner Störung: <b>E99</b> Zurücksetzen von E99 nur mit Netz-Aus. Die max. zulässige Zeitverzögerung zwischen dem Zuschalten von GS1 und GS2 bei Einstellung b145=05 wird unter b146 eingestellt. Überschreiten der eingestellten Zeit b146 wird auf dem Display mit -F01 oder -F02 angezeigt.	
<b>b145=06</b>	<b>Anzeige -S--</b> wenn GS1 und GS2 offen. Bei Inkonsistenz von GS1/GS2: <b>F01/F10/F02/F20</b> Überwachung auf interne Störung mit EDM-Signal (EDM-Ausgang mit externem Gerät auswerten, siehe Verdrahtungsbeispiel)	

<b>GS1</b>	high	high	high->low	low->high	low	low	high	low	high	low
<b>GS2</b>	high	high->low	high	low	low->high	low	high	high	low	low
<b>EDM</b>	low						high (STO aktiv)			
<b>b145=00</b>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
<b>b145=01</b>	-	E37	E37	E37	E37	E37	-	E37	E37	E37
<b>b145=02</b>	-	E98	E98	E98	E98	E99	E99	E99	E99	-S--
<b>b145=03</b>	-	-	-	-	-	E99	E99	E99	E99	-S--
<b>b145=04</b>	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-S--
<b>b145=05</b>	-	-F10	-F20	-F02	-F01	E99	E99	E99	E99	-S--
<b>b145=06</b>	-	-F10	-F20	-F02	-F01	-	-	-	-	-S--

E098=Fehler in externer Beschaltung; E099=Fehler intern

**Signalisierung der fehlerhaften Zustände F01, F10, F02, F20 sowie aller Störmeldungen (wie auch E98, E99) erfolgt über Ausgangssignal GSS.**

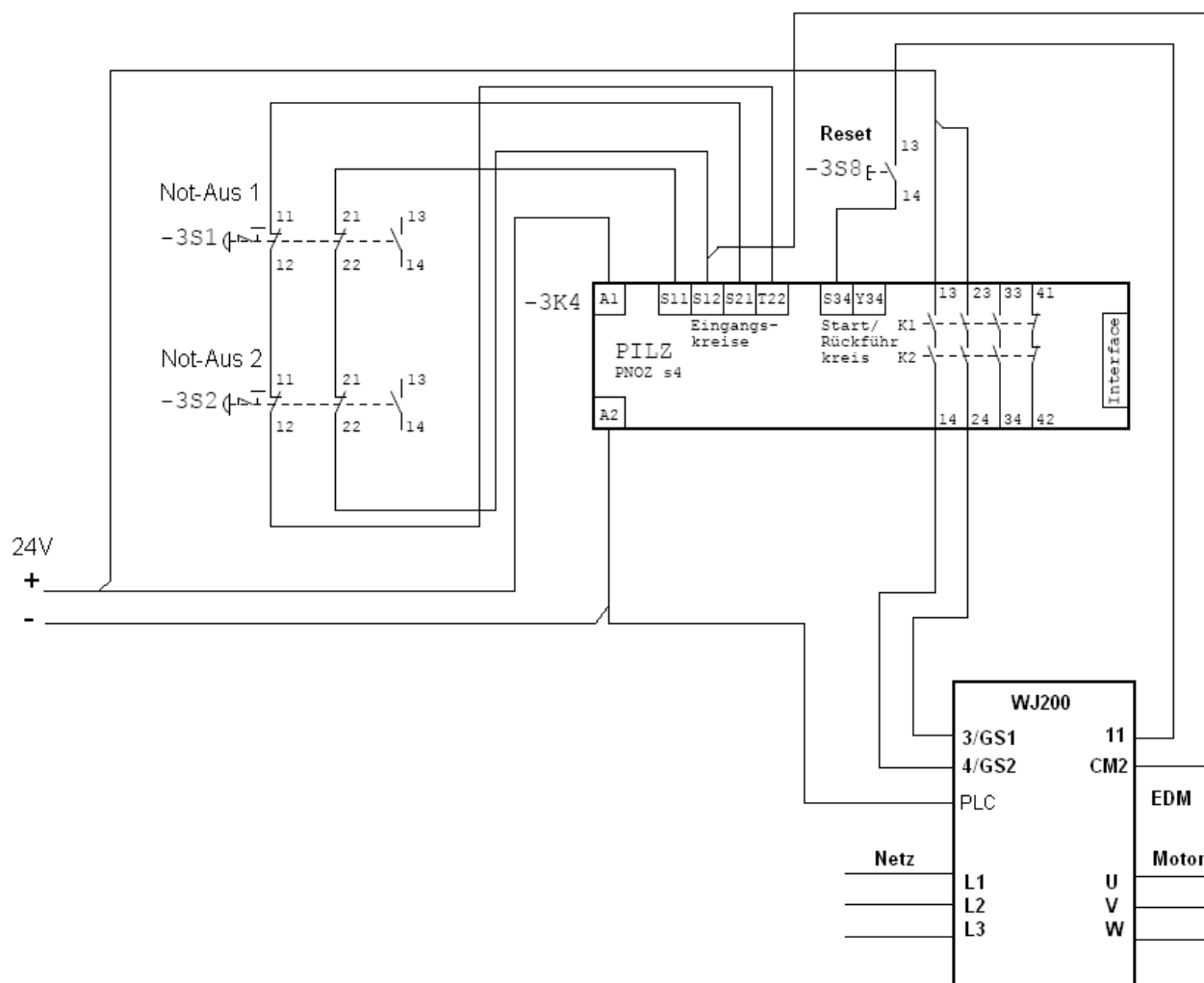
<b>β146</b>	<b>Zulässige Verzögerung Zuschalten GS1 und GS2</b>	<b>0,00s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,00...2,00s	

Gilt nur bei Einstellung b146=05.

<b>β147</b>	<b>Wechsel von Safety-Display auf Standard-Display</b>	<b>01</b>
<b>b147=00</b>	Kein Wechsel der Displayanzeige bei Betätigung einer Taste. Auch bei Betätigen einer Taste bleibt die jeweilige Anzeige -S--, E98, E99, -F10, -F20, -F01, -F02 erhalten.	
<b>b147=01</b>	Wechsel auf Standard-Displayanzeige bei Betätigung einer Taste. Nach Ablauf der unter b148 eingegebenen Zeit wird automatisch wieder auf Safety-Display umgeschaltet.	

<b>β148</b>	<b>Wartezeit für Rückkehr in Safety-Display</b>	<b>30s</b>
<b>Einstellbereich</b>	1...30s	

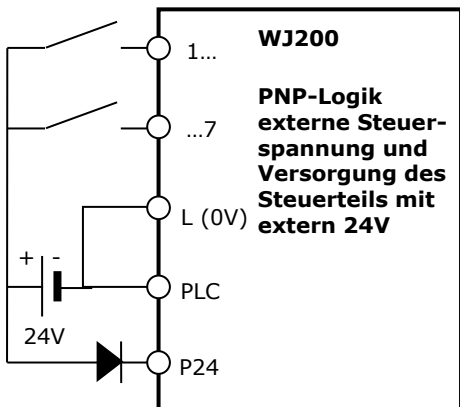
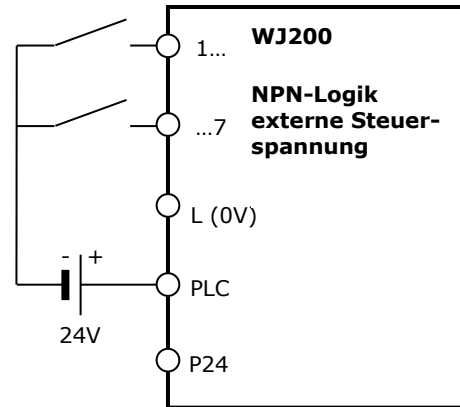
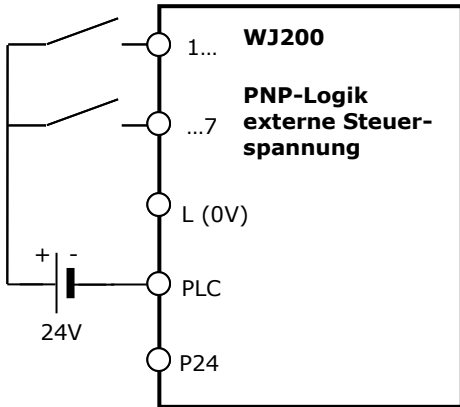
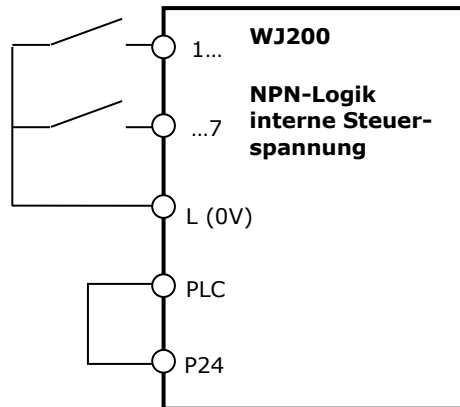
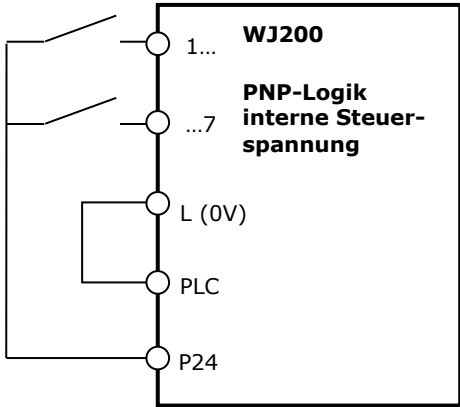
Verdrahtungsbeispiel



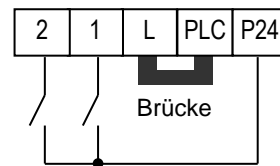
**3.4 SPS-Ansteuerung**

Digitaleingänge können sowohl in positiver Logik (PNP-Logik / Source) wie auch in negativer Logik (NPN-Logik / Sink) geschaltet werden. Dazu muss die Brücke wie in der unteren Grafik dargestellt, entweder zwischen PLC und L (positive Logik) oder zwischen PLC und P24 (negative Logik), angeschlossen werden.

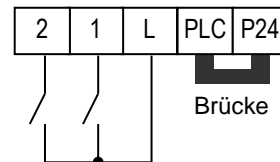
Die Geräte werden werkseitig mit positiver Logik (Brücke zwischen PLC und L) ausgeliefert.



PNP-Logik (Auslieferungszustand)



NPN-Logik





## 4. Eingabe von Parametern

### 4.1 Beschreibung des Bedienfeldes

Die Frequenzumrichter der Serie **WJ200** lassen sich auf einfache Weise mit der Bedieneinheit bedienen und konfigurieren. Auf Wunsch ist eine optionale Bedieneinheit mit integriertem Potentiometer (OPE-SR mini) verfügbar.

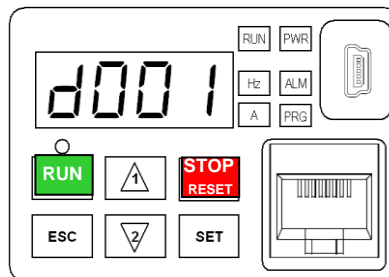
**Pfeil-Tasten** zur Anwahl der Funktionen und Eingabe bzw. Abändern von Daten.

Die **POWER-LED** leuchtet, wenn Netzspannung anliegt. Beachten Sie, dass auch nach Netz-Aus an den Klemmen gefährliche Spannungen anliegen, solange der DC-Zwischenkreis nicht völlig entladen ist.

Die **RUN-Taste** startet den Betrieb in der unter Funktion F004 festgelegten Drehrichtung wenn Funktion A002=02.

**ESC-Taste** dient zur Anwahl und zum Verlassen einer Parameterebene.

4-stelliges **LED-Display** zur Anzeige von Parametern, Betriebsdaten und Störmeldungen.



Mit der **STOP/RESET-Taste** kann der Motor angehalten oder Störmeldungen quitiert werden.

Die LED **Hz, A**, geben die jeweilige Einheit des angezeigten Wertes an.

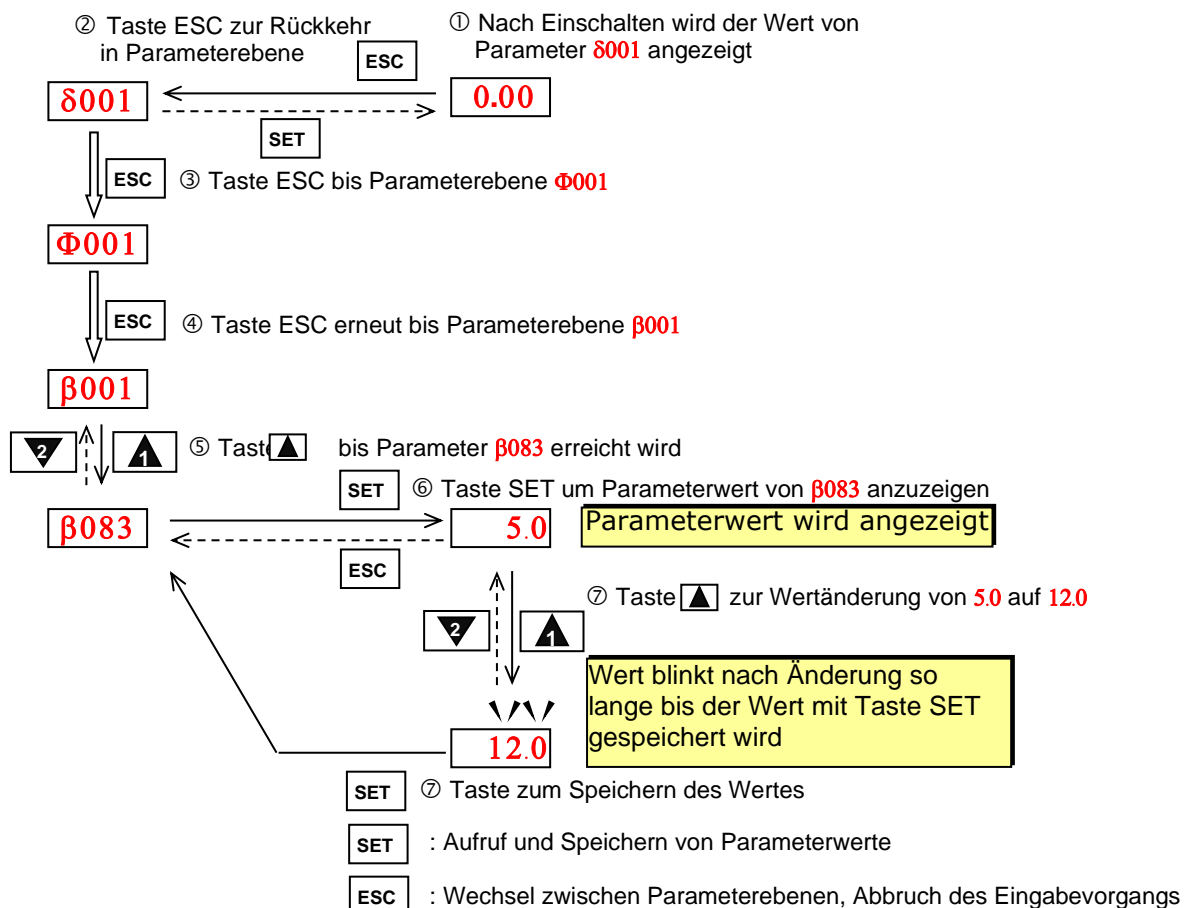
Die **RUN-LED** leuchtet, wenn der Frequenzumrichter in Betrieb ist. Die **PRG-LED** leuchtet, wenn im Gerät ein veränderbarer Wert angezeigt wird. Diese LED blinkt bei einer fehlerhaften Eingabe oder Warnmeldung (siehe „Warnmeldungen“).

Die **ALARM-LED** leuchtet bei Störung

Die **SET-Taste** dient zum Aufruf eines Parameters und Abspeichern eingegebener oder geänderter Parameter.

### Eingabe von Parametern

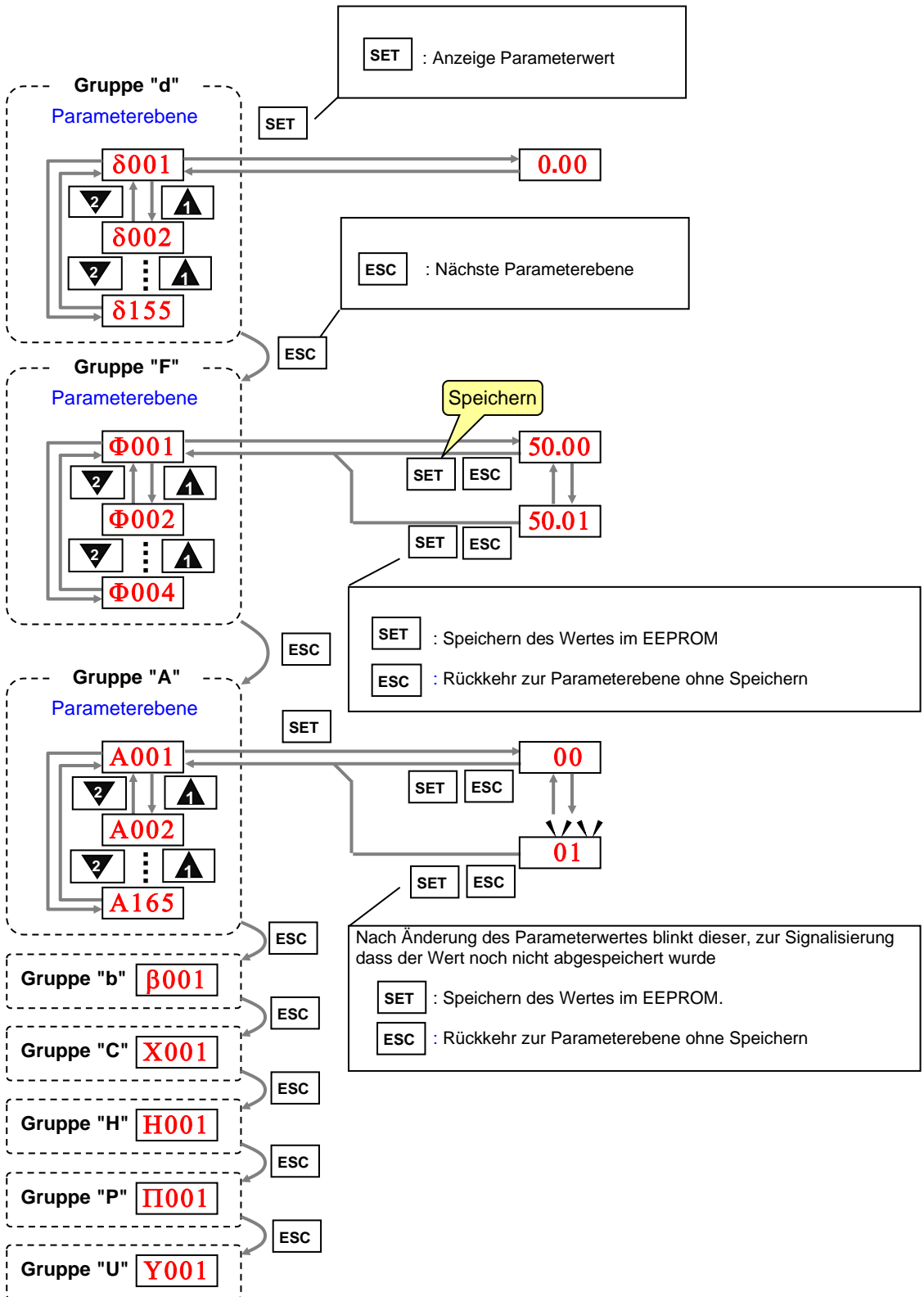
Beispiel: Nach Netz-Ein Anzeige 0.00. Änderung der Taktfrequenz unter b083 von 5kHz auf 12kHz






**Anleitung zur Eingabe/Änderung von Parametern**


Nach Netz-Ein erscheint Anzeige entsprechend Einstellung unter Funktion b038


- b038=000/202:** Die Funktionsgruppe, in der zuletzt vor Netz-Aus die SET-Taste gedrückt wurde
- b038=001-060:** Parameter aus Gruppe „d“ (d001-d060)
- b038=201:** Frequenzsollwert F001

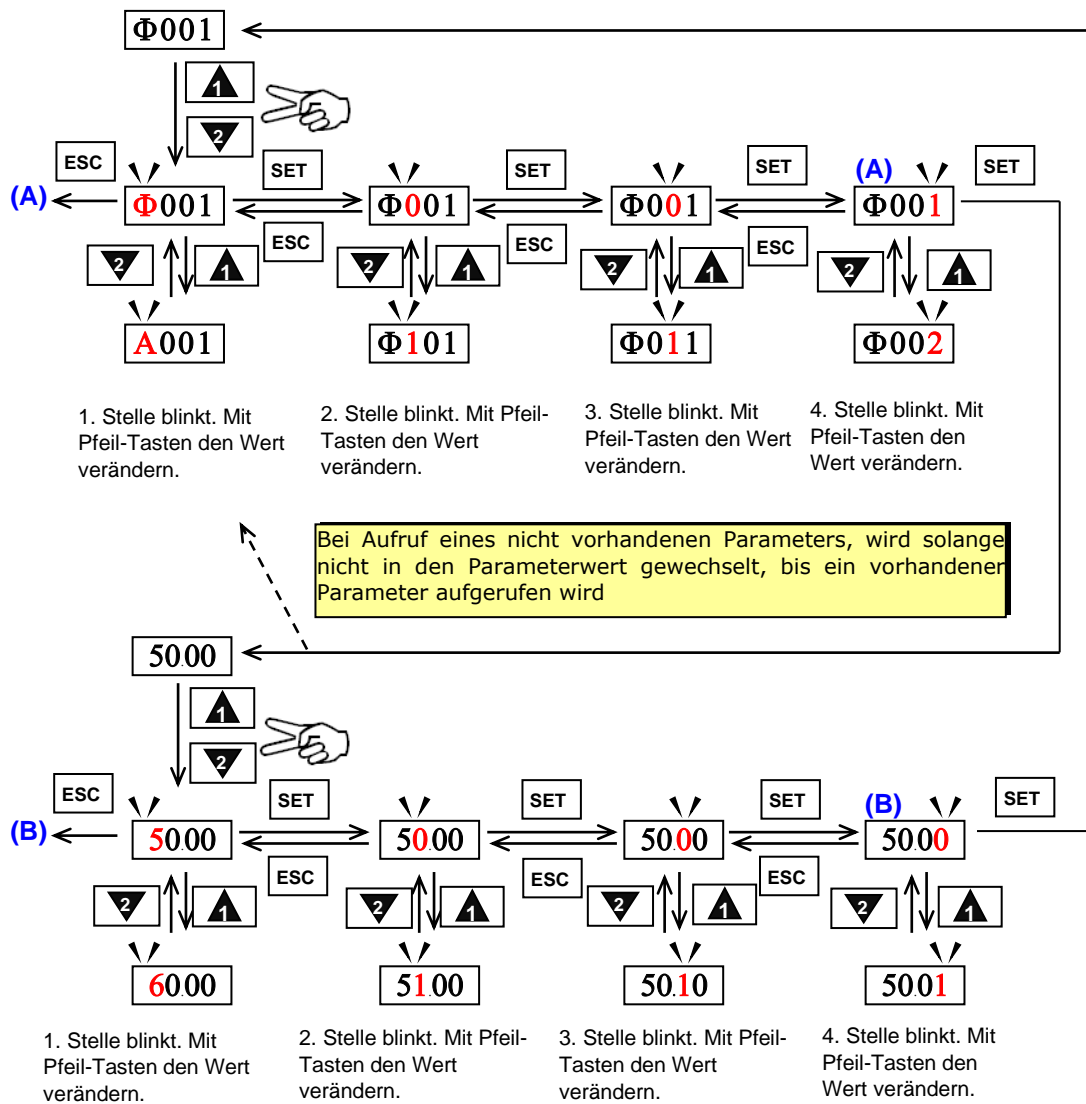


### Direktanwahl von Funktionen/Parametern

Direktwahl erfolgt durch gleichzeitiges Drücken der Tasten   . Danach blinkt die linke Stelle der Funktionsnummer.

Bewegen der Stelle nach rechts/Aufruf des Wertes mit Taste .

Bewegen der Stelle nach links mit Taste .



Das hier beschriebene Verfahren zur Anwahl von Funktionen gilt auch für die Eingabe von mehrstelligen Daten.



**ACHTUNG** Vor Einschalten der Versorgungsspannung sind folgende Punkte zu beachten:

- Überprüfen Sie den richtigen Anschluss der Netz- bzw. Motorleitungen.
- Die Steuerleitungen sind an den entsprechenden Klemmen richtig angeschlossen.
- Der Frequenzumrichter ist vorschriftsmäßig geerdet und vertikal auf einem Untergrund aus nichtbrennbarem Material installiert.
- Alle Schrauben und Klemmen sind festgezogen.
- Die angeschlossene Maschine ist für den vorgesehenen Frequenzbereich, insbesondere für die Maximalfrequenz, ausgelegt.
- Alle spannungsführenden Teile wie z. B. Stromschienen und Klemmen sind abgedeckt

### 4.2 Initialisierung Lasteinstellung „High Duty“ / „Normal Duty“

Bei Auslieferung sind alle Frequenzumrichter der Serie WJ200 in der Lasteinstellung „High Duty“ initialisiert. Umschalten der Lasteinstellung erfolgt wie folgt:

- Funktion b049=00: Lasteinstellung „High Duty“ (Überlastbarkeit 50% für 60s)
- Funktion b049=01: Lasteinstellung „Normal Duty“ (Überlastbarkeit 20% für 60s)

Nach Speichern der Eingabe werden die für die Lasteinstellung relevanten Werte (wie z. B. Elektronischer Motorschutz b012, Stromgrenze b022, Taktfrequenz b083) auf die angewählte Last initialisiert (siehe Beschreibung der Funktion b049). Nach ändern der Lasteinstellung unter b049 muss eine Initialisierung vorgenommen werden. Die Motorleistung muss nach Initialisierung separat unter Funktion H003 eingegeben werden.

Initialisierung **aller Parameter** in die werksseitige Grundeinstellung

- Funktion b085=01 (01 ⇒ EU-spezifische Daten). Speichern mit Taste SET
  - Funktion b094=00: alle Parameter zurücksetzen
  - Funktion b084=02. Speichern mit Taste SET.
  - Funktion b180=01. Speichern mit Taste SET.
- Nach Auslösen des Initialisierungsvorgangs wird, je nach Einstellung von Funktion b049, folgendes angezeigt: **I-X** bei b049=00 oder **I-v** bei b049=01 oder **H-I** bei b171=02

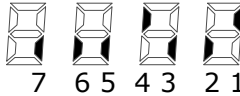
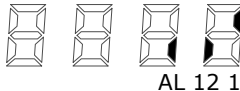
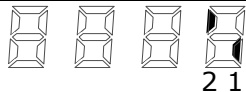
Die Parameter unter folgenden Funktionen werden nicht initialisiert:  
C081, C082, P100...P131, Betriebszeit d016, Netz-Ein-Zeit d017

**Da nach Ändern der Einstellung unter b049 eine Initialisierung vorgenommen werden muss, (b084=02, b180=01) sollte die Lastumschaltung unter b049 am Anfang der Parametrierung gemacht werden.**

## 5. Funktionen

### 5.1 Übersicht der Funktionen

#### Anzeige- und Diagnosefunktionen

Funktionsnummer	Anzeige-Funktion	Bemerkungen
8001	Ausgangsfrequenz [Hz]	
8002	Motorstrom [A]	
8003	Drehrichtung	F : Rechtslauf r : Linkslauf o : Stopp
8004	Istwert x Anzeigefaktor [%]	Anzeigefaktor Funktion A075 einstellbar 0,01...99,9. Werkseinstellung=1,00 (nur verfügbar wenn PID-Regler aktiv)
8005	Signalzustand an den Digital-eingängen 1 ... 7	Beispiel: Eingang 1 und 4 angesteuert  EIN AUS
8006	Signalzustand der Digitalausgänge 11...12 und des Störmelderelais' AL0-AL2	Beispiel: Ausgang 11 EIN, keine Störmeldung  EIN AUS
8007	Ausgangsfrequenz x Frequenzfaktor	Frequenzfaktor Funktion b086 einstellbar 0,01...99,99. Werkseinstellung=1,00
8008	Rotordrehfeldfrequenz (nur mit Inkrementalgeber)	-400...+400Hz; Anzeige der tatsächlichen Rotordrehfeldfrequenz (P003=01, P011=Geber-Imulszahl/Umdrehung)
8009	Drehmomentsollwert	-200...+200% Motornennmoment
8010	Drehmoment-Offset	-200...+200% Motornennmoment.
8012	Motordrehmoment	-200...+200% Motornennmoment
8013	Ausgangsspannung	0,0...600V
8014	Aufgenommene elektrische Leistung	0,0...100,0kW
8015	kWh-Zähler	0. ... 9999. Anzeige in kWh 1000...9999 Anzeige in 10 kWh   100...  999 Anzeige in 1000 kWh Unter b079 kann dieser Wert mit einem Faktor 1...1000 bewertet werden. Löschen des kWh-Zählers mit Digitaleingang KHC oder b078=01.
8016	Betriebszeit	0. ... 9999. Anzeige in Std. 1000...9999 Anzeige in 10 Std.   100...  999 Anzeige in 1000 Std.
8017	Netz-Ein Zeit	0. ... 9999. Anzeige in Std. 1000...9999 Anzeige in 10 Std.   100...  999 Anzeige in 1000 Std.
8018	Kühlkörpertemperatur	-20,0...150,0 in 0,1°C-Schritten
8022	Wartungsanzeige für Kondensatoren auf Logik- und Mainboard sowie Kühlventilatoren.  Bei Anzeige „Nicht i. O.“ müssen die entsprechenden Bauteile gegen Neue getauscht werden.	 Nicht i. O. i. O.  1: Kondensatoren auf Main- und Logic-Board 2: Kühlventilatoren (Meldung wenn die Drehzahl <75% der Nennzahl) Abschätzen der Lebensdauer der Kondensatoren erfolgt alle 10min. Bei häufigem Aus- und Einschalten der Netzspannung innerhalb von 10 Min. kann die Lebensdauer der Kondensatoren nicht richtig ermittelt werden. Bei b092=01 (Abschalten des Lüfters im Stillstand) wird der Zustand „Stillstand“ als normaler Betriebszustand angenommen so dass eine korrekte Erfassung nicht möglich ist.

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Anzeige-Funktion	Bemerkungen
δ023	SPS-Programmierung Programmzeile	Anzeige der Programmzeile, die augenblicklich ausgeführt wird
δ024	Identifikation SPS-Programm	Anzeige der Nummer des SPS-Programmes, das zuletzt in den WJ200 heruntergeladen wurde
δ025	User-Variable 00 (Umon(00))	Anzeige der SPS-Variablen Umon(00)...Umon(02) (nur in Verbindung mit SPS-Programmierung)
δ026	User-Variable 00 (Umon(00))	
δ027	User-Variable 02 (Umon(02))	
δ029	Sollposition	Anzeige der Sollposition (nur in Verbindung mit einer Positionierung ( <b>P012=02</b> )). Es werden nur die 4 höchstwertigen Stellen des Positionswertes angezeigt.
δ030	Istposition	Anzeige der Istposition (nur in Verbindung mit einem Inkrementalgeber ( <b>P003=01</b> )). Es werden nur die 4 höchstwertigen Stellen des Positionswertes angezeigt. Bei SPD=EIN wird der Wert auf 0 gesetzt.
δ050	2 Anzeigewerte	Auswahl von 2 Anzeigewerten aus dem Bereich d001-d030 die unter b160/b161 eingestellt werden können. Mit den Tasten AUF/AB kann zwischen den Anzeigen gewechselt werden.
δ060	Anzeige Umrichtermodus	Anzeige des unter b049 bzw. b171 eingestellten Modus <b>I-X</b> : Asynchronmotor bis 400Hz, High Duty <b>I-∞</b> : Asynchronmotor bis 400Hz, Normal Duty <b>H-I</b> : Asynchronmotor bis 580Hz, High Duty <b>II</b> : Permanentmagnetmotor
δ062	Anzeige Sollwertquelle	0: Sollwerteingabe unter F001 (A001=02) 1...15: Festfrequenz 1...15 16: Tippfrequenz (Eingang JG) 18: RS485-Modbus (A001=03) 19: Optionskarte (A001=04) 21: Integriertes Poti (Option OPE-SRmini, A001=00) 22: Impulsfrequenz an EA (A001=06) 23: gemäß A141...A146 (A001=10) 24: Programmfunktion EzSq (A001=07) 25: Analogeingang O (A001=01) 26: Analogeingang OI (A001=01) 27: Analogeingang O + OI (A001=01)
δ063	Anzeige Startbefehlquelle	1: Digitaleingang FW / RV / Programm (A001=01) 2: RUN-Taste (A001=02) 3: RS485-Modbus (A001=03) 4: Optionskarte (A001=04)
δ080	Gesamtzahl der aufgetretenen Störmeldungen	0.-9999. : Anzeige in Stück 1000-6553 : Anzeige in 10 Stück
δ081	1. Störung (Zuletzt aufgetretene Störung)	Anzeige der Störmeldung (E...) und folgender Betriebsdaten zu Zeit der Störung: Frequenz, Strom, Zwischenkreisspannung, Betriebszeit, Netz-Ein Zeit
δ082	2. Störung (vorletzte Störung)	
δ083	3. Störung	
δ084	4. Störung	
δ085	5. Störung	
δ086	6. Störung	
δ090	Warnmeldung	Siehe Kapitel 7. Warnmeldungen
δ102	Zwischenkreisspannung [V]	Anzeige der Zwischenkreisspannung
δ103	Brems-Chopper-ED [%]	Bei Überschreiten der unter b090 eingestellten Einschaltdauer geht der Umrichter mit „E06“ auf Störung

<b>Funktionsnummer</b>	<b>Anzeige-Funktion</b>	<b>Bemerkungen</b>
<b>δ104</b>	Überlaststatus [%]	Anzeige des Überlaststatus' bezogen auf die Einstellungen unter b012...b020. Bei Erreichen von 100% geht der Umrichter mit „E05“ auf Störung.
<b>δ130</b>	Anzeige Analogeingang O (0...10V)	0...1023
<b>δ131</b>	Anzeige Analogeingang OI (0...20mA)	0...1023
<b>δ133</b>	Impulsfrequenz an Eingang EA [Hz]	Impulsfrequenz nach Skalierung unter P055 und Filterzeitkonstante P056
<b>δ153</b>	Regeldifferenz [%]	Regeldifferenz „Sollwert minus Istwert“ [%] (nur verfügbar wenn PID-Regler aktiv)
<b>δ155</b>	PID-Regler-Ausgang [%]	PID-Regler-Ausgang (nur verfügbar wenn PID-Regler aktiv)

## HITACHI WJ200

### Parameterfunktionen

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
Φ001	Anzeige / Eingabe Frequenzsollwert	0,00Hz	0,1...400Hz	j	72
Φ002	1. Hochlaufzeit	10,00s	0,00...3600s	j	72
Φ202	<b>1. Hochlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>10,00s</b>	<b>0,00...3600s</b>	<b>j</b>	<b>72</b>
Φ003	1. Runterlaufzeit	10,00s	0,00...3600s	j	72
Φ203	<b>1. Runterlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>10,00s</b>	<b>0,00...3600s</b>	<b>j</b>	<b>72</b>
Φ004	Drehrichtung Taste RUN (nur bei Start über eingebautes Bedienfeld)	00	00:rechts 01:links	n	---
A001	Frequenzsollwertvorgabe	01	00:Integriertes Poti (Option OPE-SR...) 01:Analogeingang O/OI (0..10V/4..20mA) 02:Eintippen unter F001/A020 03:RS485 (Modbus-RTU) 04:Optionskarte 06:Impulsfrequenz an EA 07:Programmfunktion 10:gemäß A141...A146	n	72
A201	<b>Frequenzsollwertvorgabe (2. Parametersatz)</b>	<b>01</b>	<b>00:Integr. Poti (Option OPE-SR...) 01:Analogeingang O/OI 02:F001/A020 03:RS485 04:Optionskarte 06:Impulsfrequenz an EA 07:Programmfunktion 10:gemäß A141...A146</b>	<b>n</b>	<b>72</b>
A002	Start/Stop-Befehl	01	01: Eingang FW/RV/Programm 02: RUN-Taste 03: RS485 (Modbus-RTU) 04: Optionskarte	n	73
A202	<b>Start/Stop-Befehl (2. Parametersatz)</b>	<b>01</b>	<b>01: Eingang FW/RV/Programm 02: RUN-Taste 03: RS485 (Modbus-RTU) 04: Optionskarte</b>	<b>n</b>	<b>73</b>
A003	Motornennfrequenz / Eckfrequenz	50,0Hz	30...400Hz	n	74
A203	<b>Motornennfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>50,0Hz</b>	<b>30...400Hz</b>	<b>n</b>	<b>74</b>
A004	Maximalfrequenz	50,0Hz	30...400Hz	n	73
A204	<b>Maximalfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>50,0Hz</b>	<b>30...400Hz</b>	<b>n</b>	<b>73</b>
A005	Umschalten der Sollwert-eingänge mit Eingang AT	00	00: O/OI 02: O/integriertes Poti (Option OPE-SR...) 03: OI/integr.Poti (Option OPE-SR...)	n	74
A011	Frequenz bei Min.-Sollwert an Eingang O	0,00Hz	0...400Hz	(j)	75
A012	Frequenz bei Max.-Sollwert an Eingang O	0,00Hz	0...400Hz	(j)	75
A013	Min.-Sollwert an Eingang O	0%	0...100%	(j)	75
A014	Max.-Sollwert an Eingang O	100%	0...100%	(j)	75

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10



Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A015	Startbedingung Eingang O	01	00: Min.-Frequenz A011 01: 0Hz-Start	(j)	75
A016	Filter Analogeingang O, OI	8	1...30 (x2ms) 31 (500ms fest +- 0,1kHz Hyst)	(j)	123
A017	Programmfunktion	00	00:Programm nicht aktiv 01:Programm aktiv mit Eingang PRG 02:Programm aktiv mit Netz-Ein	j	---
A019	Abrufen der Festfrequenzen	00	00:binär über CF1...CF4 (15 Stück) 01:bit über SF1...SF7 (7 Stück)	n	76
A020	Basisfrequenz	6,00Hz	0...400Hz	j	
A220	<b>Basisfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>6,00Hz</b>	<b>0...400Hz</b>	j	
A021	1.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A022	2.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A023	3.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A024	4.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A025	5.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A026	6.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A027	7.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A028	8.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A029	9.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A030	10.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A031	11.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A032	12.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A033	13.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A034	14.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A035	15.Festfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	j	
A038	Tipp-Frequenz	6,00Hz	0,5...9,99Hz	j	77
A039	Tipp-Frequenz, Stopp-Modus	04	00: Freilauf (im Stopp) 01: Rampe (im Stopp) 02: DC-Bremse (im Stopp) 03: Freilauf (im Betrieb) 04: Rampe (im Betrieb) 05: DC-Bremse (im Betrieb)	(j)	77
A041	Boost-Charakteristik	00	00:Manueller Boost (A042,A043) 01:Automatischer Boost (A046,A047)	n	78
A241	<b>Boost-Charakteristik (2. Parametersatz)</b>	<b>00</b>	<b>00:Manueller Boost (A042,A043) 01:Automatischer Boost (A046,A047)</b>	<b>n</b>	<b>78</b>

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A042	Manueller Boost, Spannungsanhebung	1,0%	0...20%	j	78
A242	<b>Manueller Boost, Spannungsanhebung (2. Parametersatz)</b>	<b>1,0%</b>	<b>0...20%</b>	<b>j</b>	<b>78</b>
A043	Manueller Boost, Boostfrequenz	5,0%	0...50%	j	78
A243	<b>Manueller Boost, Boostfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>5,0%</b>	<b>0...50%</b>	<b>j</b>	<b>78</b>
A044	Arbeitsverfahren	00	00: U/f konstant 01: U/f-quadratisch 02: U/f frei gemäß b100-b113 03: SLV	n	78
A244	<b>Arbeitsverfahren (2. Parametersatz)</b>	<b>00</b>	<b>00: U/f konstant 01: U/f-quadratisch 02: U/f frei gemäß b100-b113 03: SLV</b>	<b>n</b>	<b>78</b>
A045	Ausgangsspannung	100%	20...100%	j	80
A245	<b>Ausgangsspannung (2. Parametersatz)</b>	<b>100%</b>	<b>20...100%</b>	<b>j</b>	<b>80</b>
A046	Automatischer Boost, Spannungsanhebung	100	0...255	j	78
A246	<b>Automatischer Boost, Spannungsanhebung (2. Parametersatz)</b>	<b>100</b>	<b>0...255</b>	<b>j</b>	<b>78</b>
A047	Automatischer Boost, Schlupfkompensation	100	0...255	j	78
A247	<b>Automatischer Boost, Schlupfkompensation (2. Parametersatz)</b>	<b>100</b>	<b>0...255</b>	<b>j</b>	<b>78</b>
A051	Automatische DC-Bremse	00	00: inaktiv 01: aktiv bei Stopp 02: aktiv bei Sollwertreduzierung	(j)	80
A052	DC-Bremse, Einschaltfrequenz	0,50Hz	0...60Hz	(j)	80
A053	DC-Bremse, Wartezeit	0,0s	0...5s	(j)	80
A054	DC-Bremse, Bremsmoment	50%	0...100%	(j)	81
A055	DC-Bremse, Bremszeit	0,5s	0...60s	(j)	81
A056	DC-Bremse, Einschalttrigger	01	00: Flanke 01: Pegel	(j)	81
A057	DC-Bremse, Startbremsmoment	0%	0...100%	(j)	
A058	DC-Bremse, Startbremszeit	0,0s	0...60s	(j)	
A059	DC-Bremse, Taktfrequenz	5,0kHz	2,0...15kHz (Reduzierung des Bremsmomentes A054)	(j)	
A061	Max. Betriebsfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	81
A261	<b>Max. Betriebsfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>0,00Hz</b>	<b>0...400Hz</b>	<b>(j)</b>	<b>81</b>

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A062	Min. Betriebsfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	81
A262	<b>Min. Betriebsfrequenz (2. Parametersatz)</b>	<b>0,00Hz</b>	<b>0...400Hz</b>	(j)	<b>81</b>
A063	1. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400Hz	(j)	82
A064	1. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10Hz	(j)	
A065	2. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A066	2. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10Hz	(j)	
A067	3. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A068	3. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10Hz	(j)	
A069	Hochlaufverzögerung, Frequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A070	Hochlaufverzögerung, Zeit	0,0s	0...60s	(j)	82
A071	PID-Regler aktiv	00	00: inaktiv 01: aktiv 02: aktiv mit Reversierung	(j)	84
A072	PID-Regler, P-Anteil	1,00	0...25	j	84
A073	PID-Regler, I-Anteil	1,0s	0,0...3600s	j	84
A074	PID-Regler, D-Anteil	0,00s	0...100s	j	84
A075	PID-Regler, Anzeigefaktor	1,00	0,01...99,99	(j)	84
A076	PID-Regler, Eingang Istwertsignal	00	00: Eingang OI (4...20mA) 01: Eingang O (0...10V) 02: RS485 (ModBus-RTU) 03: Impulsfrequenz an EA 10: gemäß A141...A146	(j)	84
A077	PID-Regler, Invertierung	00	00: standard 01: invertiert	(j)	84
A078	PID-Regler, Regelbereich	0,0	0...100%	(j)	
A079	PID-Regler, Vorsteuerung	00	00: keine Vorsteuerung 01: Vorsteuerung über Eingang O 02: Vorsteuerung über Eingang OI	(j)	85
A081	AVR-Funktion, Charakteristik	02	00: aktiv 01: inaktiv 02: inaktiv im Runterlauf	n	85
A281	<b>AVR-Funktion, Charakteristik (2. Parametersatz)</b>	<b>02</b>	<b>00: aktiv 01: inaktiv 02: inaktiv im Runterlauf</b>	<b>n</b>	<b>85</b>
A082	Motorspannung / Netzspannung	230/ 400V	200V: 200/215/220/230/240 400V: 380/400/415/440/460/480	n	85
A282	<b>Motorspannung / Netzspannung (2. Parametersatz)</b>	<b>230/ 400V</b>	<b>200V: 200/215/220/230/240V 400V: 380/400/415/440/460/480V</b>	<b>n</b>	<b>85</b>

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A083	AVR-Funktion, Zeitkonstante	0,300	0...10s	(j)	85
A084	AVR-Funktion, Verstärkung Runterlauf	100	50...200%	(j)	85
A085	Energiesparbetrieb	00	00: Normalbetrieb 01: Energiesparbetrieb	n	85
A086	Energiesparbetrieb, Reaktionszeit	50,0	0...100	j	86
A092	2. Hochlaufzeit	10,00s	0,00...3600s	j	86
A292	<b>2. Hochlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>10,00s</b>	<b>0,00...3600s</b>	<b>j</b>	
A093	2. Runterlaufzeit	10,00s	0,00...3600s	j	
A293	<b>2. Runterlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>10,00s</b>	<b>0,00...3600s</b>	<b>j</b>	
A094	Umschalten von 1. Rampe auf 2. Rampe	00	00: über Eingang 2CH 01: bei Frequenz A095/A096 02: A092/A093 aktiv bei Linkslauf	n	
A294	<b>Umschalten von 1. Rampe auf 2. Rampe (2. Parametersatz)</b>	<b>00</b>	<b>00: über Eingang 2CH 01: bei Frequenz A295/A296 02: A292/A293 aktiv bei Linkslauf</b>	<b>n</b>	
A095	Umschaltfrequenz Hochlaufzeit	0,00Hz	0...400Hz	n	
A295	<b>Umschaltfrequenz Hochlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>0,00Hz</b>	<b>0,0...400Hz</b>	<b>n</b>	
A096	Umschaltfrequenz Runterlaufzeit	0,00Hz	0,0...400Hz	n	
A296	<b>Umschaltfrequenz Runterlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>0,00Hz</b>	<b>0,0...400Hz</b>	<b>n</b>	
A097	Hochlaufcharakteristik	01	00: linear 01: S-Kurve	n	
A098	Runterlaufcharakteristik	01	02: U-Kurve 03: U-Kurve invertiert 04: S-Kurve für Aufzüge	n	
A101	Frequenz bei Min.-Sollwert Eingang OI	0,00Hz	0...400Hz	(j)	87
A102	Frequenz bei Max.-Sollwert Eingang OI	0,00Hz	0...400Hz	(j)	87
A103	Min.-Sollwert an Eingang OI	20%	0...100%	(j)	87
A104	Max.-Sollwert an Eingang OI	100%	0...100%	(j)	87
A105	Startbedingung Eingang OI	00	00: Min.-Frequenz A101 01: 0Hz-Start	(j)	87
A131	Ausprägung der Kurvenform (A097=01, 02, 03)	02	1...10	(j)	86
A132	Ausprägung der Kurvenform (A098=01, 02, 03)	02	1...10	(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A141	Frequenzsollwert kalkuliert, Variable A	02	00: A020 01: Integriertes Poti (Option OPE-SR) 02: Eingang O (0...10V)	(j)	---
A142	Frequenzsollwert kalkuliert, Variable B	03	03: Eingang OI (4...20mA) 04: RS485 (Modbus-RTU) 05: Optionskarte 07: Impulsfrequenz an EA	(j)	
A143	Frequenzsollwert kalkuliert, Operand	00	00:A141 + A142 01:A141 - A142 <b>Achtung! Bei negativem Ergebnis erfolgt Drehrichtungsumkehr!</b> 02:A141 x A142	(j)	
A145	Frequenzsollwert kalkuliert, Offset	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A146	Frequenzsollwert kalkuliert, Offset, Vorzeichen	00	00: +A145 01: -A145 <b>Achtung! Bei negativem Ergebnis erfolgt Drehrichtungsumkehr!</b>	(j)	
A150	Ausprägung der Kurvenform A097=04, Hochlauf 1	10%	0...50%	n	86
A151	Ausprägung der Kurvenform A097=04, Hochlauf 2	10%	0...50%	n	
A152	Ausprägung der Kurvenform A098=04,Runterlauf 1	10%	0...50%	n	
A153	Ausprägung der Kurvenform A098=04,Runterlauf 2	10%	0...50%	n	
A154	Runterlaufverzögerung, Frequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A155	Runterlaufverzögerung, Zeit	0,0s	0...60s	(j)	
A161	Frequenz bei Min.-Sollwert Integriertes Poti (Option)	0,00Hz	0...400Hz	(j)	88
A162	Frequenz bei Max.-Sollwert Integriertes Poti (Option OPE-SRmini)	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A163	Min.-Sollwert an Eingang Integriertes Poti (Option)	0%	0...100%	(j)	
A164	Max.-Sollwert an Eingang Integriertes Poti (Option)	100%	0...100%	(j)	
A165	Startbedingung Eingang Integriertes Poti (Option)	01	00: Min.-Frequenz A161 01: 0Hz-Start	(j)	
β001	Wiederanlaufmodus bei Unterspannung / Netzausfall	00	00: Störmeldung 01: 0Hz-Start 02: Synchronisierung 1 03: Synchronis.+Stopp+Störung 04: Synchronisierung 2	(j)	88
β002	Zulässige Netzausfallzeit	1,0s	0,3...25s	(j)	
β003	Wartezeit vor Wiederanlauf nach Netzausfall	1,0s	0,3...100s	(j)	
β004	Kurzzeitiger Netzausfall / Unterspannung im Stillstand	00	00: keine Störmeldung 01: Störmeldung 02: keine Störmeldung im Runterlauf und Stopp	(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
β005	Wiederanlaufversuche bei Unterspannung/Netzausfall	00	00: 16 Versuche 01: unbegrenzt	(j)	90
β007	Minimalfrequenz für Synchronisierung	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
β008	Wiederanlaufmodus bei Überspannung/Überstrom	00	00: Störmeldung 01: 0Hz-Start 02: Synchronisierung 03: Synchronisierung+Stopp+Störung 04: Aktive Synchronisierung	(j)	
β010	Wiederanlaufversuche bei Überspannung / Überstrom	3	1...3	(j)	
β011	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Überspannung, Überstrom	1,0s	0,3...100s	(j)	
β012	Elektronischer Motorschutz, Einstellwert	FU-I <sub>nenn</sub> [A]	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	91
β212	<b>Elektronischer Motorschutz, Einstellwert (2. Parametersatz)</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub> [A]</b>	<b>0,2...1,0 x FU-Nennstr.[A]</b>	<b>(j)</b>	
β013	Elektronischer Motorschutz, Charakteristik	01	00: quadratisch 01: konstant 02: b015...b020	(j)	
β213	<b>Elektronischer Motorschutz, Charakteristik (2. Parametersatz)</b>	<b>01</b>	<b>00: quadratisch 01: konstant 02: b015...b020</b>	<b>(j)</b>	
β015	Elektronischer Motorschutz / Frequenz 1	0Hz	0...400Hz	n	
β016	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 1	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
β017	Elektronischer Motorschutz, Frequenz 2	0Hz	0...400Hz	n	
β018	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 2	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
β019	Elektronischer Motorschutz, Frequenz 3	0Hz	0...400Hz	n	
β020	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 3	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
β021	Stromgrenze 1, Charakteristik	01	00: inaktiv 01: aktiv Hochlauf/konstante Freq. 02: aktiv bei konstanter Frequenz 03: aktiv Hochlauf/konstante Freq. (im Runterlauf Drehzahlerhöhung)	(j)	94
β221	<b>Stromgrenze 1, Charakteristik (2. Parametersatz)</b>	<b>01</b>	<b>00: inaktiv 01: aktiv Hochlauf/konstante Freq. 02: aktiv bei konstanter Frequenz 03: aktiv Hochlauf/konstante Freq. (im Runterl. Drehzahlerhöh.)</b>	<b>(j)</b>	
β022	Stromgrenze 1, Einstellwert	FU-I <sub>nenn</sub> x1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstr. [A]	(j)	
β222	<b>Stromgrenze 1, Einstellwert (2. Parametersatz)</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub></b>	<b>0,2...2,0 x FU-Nennstr. [A]</b>	<b>(j)</b>	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
β023	Stromgrenze 1, Runterlaufzeit	1,0s	0,1...3000s	(j)	94
β223	<b>Stromgrenze 1, Runterlaufzeit (2. Parametersatz)</b>	<b>1,0s</b>	<b>0,1...3000s</b>	(j)	
β024	Stromgrenze 2, Charakteristik	01	00:inaktiv 01:aktiv Hochlauf/konstante Freq. 02:aktiv bei konstanter Frequenz 03: aktiv Hochlauf/konstante Freq. (im Runterlauf Drehzahlerhöhung)	(j)	
β025	Stromgrenze 2, Einstellwert	FU-I <sub>nenn</sub> x 1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	
β026	Stromgrenze 2, Runterlaufzeit	1,0s	0,1 ... 3000s	(j)	
β027	Überstromunterdrückung	00	00: inaktiv 01: nicht einstellen! 02: aktiv	(j)	
β028	Startstrom für Drehzahl-synchronisierung (b088=02)	FU-I <sub>nenn</sub>	0,1...2,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	96
β029	Zeitkonstante für Drehzahlsynchronisierung (b088=02)	0,5s	0,1...3000s	(j)	
β030	Scan-Startfrequenz für Drehzahlsynchronisierung (b088=02)	00	00: zuletzt gefahrene Frequenz 01: Max.-Frequenz (A004) 02: aktueller Frequenzsollwert	(j)	
β031	Parametersicherung	01	00: Eingang SFT: Parameter+Sollwert 01: Eingang SFT: nur Parameter 02: Parameter + Sollwert 03: nur Parameter 10: Parameter verstellbar im Betrieb	(j)	97
β033	Motorleitungslänge	10	5...20	j	97
β034	Warnmeldung Netz-Ein / Betriebszeit	0	0...655300 Std	(j)	117
β035	Drehrichtung sperren	00	00: beide Richtungen frei 01: Linkslauf gesperrt 02: Rechtslauf gesperrt	n	---
β036	Weicher Anlauf	2	0:inaktiv 1...255: pro Wert ca. 6ms	(j)	---
β037	Anzeigemodus	00	00: alle Funktionen 01: assoziierte Funktionen 02: ausgewählte Funk. (U001...U032) 03: geänderte Funktionen 04: Basisfunktionen 05: d001-d104	(j)	---
β038	Anzeige nach Netz-Ein	001	000/202: bei der zuletzt SET gedrückt wurde 001-060: d001-d060 201: F001	(j)	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
β039	Parameterhistorie speichern in U001...U032	00	00: Param. nicht sp. in U001...U032 01: Parameter speich. in U001...U032	(j)	---
β040	Drehmomentbegrenzung, Modus	00	00: Funktion b041...b044 01: Digitaleingänge TRQ1, TRQ2 02: Analogeingang O (0...10V)	(j)	98
β041	Drehmomentbegrenzung Rechtslauf motorisch	200%	0...200%, <i>no</i>	(j)	
β042	Drehmomentbegrenzung Linkslauf generatorisch	200%	0...200%, <i>no</i>	(j)	
β043	Drehmomentbegrenzung Linkslauf motorisch	200%	0...200%, <i>no</i>	(j)	
β044	Drehmomentbegrenzung Rechtslauf generatorisch	200%	0...200%, <i>no</i>	(j)	
β045	Drehmomentbegrenzung LAD-Stopp	00	00:Hoch-/Runterlauf unterbrechen 01:Hoch-/Runterlauf fortsetzen	(j)	
β046	Reversierung Vektorregelung sperren	00	00: freigegeben 01: gesperrt	(j)	78
β049	Lasteinstellung	00	00: hohe Überlast 01: hohe Dauerlast	n	95
β050	Geführter Runterlauf bei Not-Aus bzw. Netzausfall	00	00: inaktiv 01: aktiv 02: aktiv, DC-konstant, kein Wiederanlauf nach Netz-Ein 03: aktiv, DC-konstant, Wiederanlauf nach Netz-Ein bzw. wenn DCV>b052 (b133, b134)	n	---
β051	Geführter Runterlauf, DC-Startspannung	220,0V/ 440,0V	0...1000V	n	
β052	Geführter Runterlauf, DC-Spannung für Unterbrechen der Runterlauftrampe	360,0V/ 720,0V	0...1000V	n	
β053	Geführter Runterlauf, Runterlaufzeit	1,00s	0,01...3600s	n	
β054	Geführter Runterlauf, Frequenzsprung	0,00Hz	0...10Hz	n	
β060	Analog Sollwertkomparator Eingang O, Maximalwert	100%	0...100%	j	---
β061	Analog Sollwertkomparator Eingang O, Minimalwert	0%	0...100%	j	
β062	Analog Sollwertkomparator Eingang O, Hysterese	0%	0...10%	j	
β063	Analog Sollwertkomparator Eingang OI, Maximalwert	100%	0...100%	j	
β064	Analog Sollwertkomparator Eingang OI, Minimalwert	0%	0...100%	j	
β065	Analog Sollwertkomparator Eingang OI, Hysterese	0%	0...10%	j	
β070	Analog Sollwertkomparator Eingang O, Sollwert	no	0...100%, <i>no</i>	(j)	
β071	Analog Sollwertkomparator Eingang OI, Sollwert	no	0...100%, <i>no</i>	(j)	
β075	Eingabe Umgebungstemperatur (für d022)	40°C	-10...50°C	j	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10



<b>Funktionsnummer</b>	<b>Funktion</b>	<b>Grundwert</b>	<b>Einstellbereich</b>	<b>*</b>	<b>Seite</b>
<b>β078</b>	Zurücksetzen des kWh-Zählers d015	00	00: kWh-Zähler läuft (d015) 01: Löschen des kWh-Zählers	j	---
<b>β079</b>	Faktor Anzeigewert d015 (kWh)	1	1...1000	j	---
<b>β082</b>	Startfrequenz	0,50Hz	0,01...9,99Hz	(j)	97
<b>β083</b>	Taktfrequenz	10,0kHz	2...15kHz (bei b049=01 max. 10kHz (siehe Kap. 2 Montage)	(j)	98
<b>β084</b>	Werkseinstellung / Initialisierung	00	00: Initialisierung inaktiv 01: Störmelderegister löschen 02: Werkseinstellung laden 03: Störmelderegister löschen + Werkseinstellung laden 04: Störmelderegister löschen + Werkseinstellung laden, EzSQ-Programm löschen	n	99
<b>β085</b>	Werkseinstellungsparameter	01	00: Japan/USA 01: Europa 03: China	n	
<b>β086</b>	Faktor für Anzeige d007 und Impulsausgang EO	1,00	0,01...99,99	j	---
<b>β087</b>	Stopp-Taste bei Start/Stopp über Eingänge FW/RV	00	00: Taste aktiv 01: Taste inaktiv 02: Stopp nicht möglich, Reset möglich	(j)	---
<b>β088</b>	Motorsynchronisation	00	00: 0Hz-Start 01: Synchronisierung 1 02: Synchronisierung 2	(j)	96
<b>β089</b>	Belastungs-/Temperaturabhängige Taktfrequenz	01	00: inaktiv 01: aktiv, abhängig v. Ausgangsstrom 02: aktiv, abhängig v. Kühlkörpertemp.	n	98
<b>β090</b>	Brems-Chopper-Einschaltdauer (ED)	0,0%	0...100% (b095, b096), ist abhängig von Wert unter b097	(j)	100
<b>β091</b>	Stopp-Modus	00	00: Rampe 01: freier Auslauf	(j)	87
<b>β092</b>	Lüftersteuerung	01	00: permanent 01: nur im Betrieb (und 5 Minuten nach Netz-Ein bzw. nach Stopp) 02: temperaturabhängig	(j)	---
<b>β093</b>	Zurücksetzen Lüfterlaufzeit d022	00	00: Lüfterlaufzeit läuft 01: Löschen der Lüfterlaufzeit	n	---
<b>β094</b>	Parameterauswahl für Rücksetzen Werkseinstellung	00	00: Alle Parameter 01: außer Ein-/Ausgangskonf. + Kommunikationsparameter 02: nur U001-U032 03: außer U001-U032+b037	n	99
<b>β095</b>	Brems-Chopper freigeben	00	00: nicht freigegeben 01: nur im Betrieb 02: freigegeben	(j)	100
<b>β096</b>	Brems-Chopper Einschaltspannung	360V/ 720V	330...390V (200V) 660...780V (400V) Zwischenkreisspannung	(j)	
<b>β097</b>	Ohmwert des angeschlossenen Bremswiderstandes	Abh. vom FU-Typ	Min. zul. Widerstandswert...600Ω; bestimmt Maximal-ED unter b090	(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
β100	Frequenz 1	0Hz	0...400Hz	n	---
β101	Spannung 1	0,0V	0...800V	n	
β102	Frequenz 2	0Hz	0...400Hz	n	
β103	Spannung 2	0,0V	0...800V	n	
β104	Frequenz 3	0Hz	0...400Hz	n	
β105	Spannung 3	0,0V	0...800V	n	
β106	Frequenz 4	0Hz	0...400Hz	n	
β107	Spannung 4	0,0V	0...800V	n	
β108	Frequenz 5	0Hz	0...400Hz	n	
β109	Spannung 5	0,0V	0...800V	n	
β110	Frequenz 6	0Hz	0...400Hz	n	
β111	Spannung 6	0,0V	0...800V	n	
β112	Frequenz 7	0Hz	0...400Hz	n	
β113	Spannung 7	0,0V	0...800V	n	
β120	Bremsensteuerung	00	00: inaktiv 01: P012=00:aktiv P012=02: aktiv mit DC-Bremse bei Erreichen der Position 02: P012=00: aktiv P012=02: aktiv ohne DC-Bremse bei Erreichen der Position	(j)	---
β121	Wartezeit vor Bremsen-Freigabe	0,00s	0...5s	(j)	
β122	Wartezeit für Beschleunigung	0,00s	0...5s	(j)	
β123	Wartezeit für Verzögerung	0,00s	0...5s	(j)	
β124	Wartezeit für Bremsenbestätigung	0,00s	0...5s	(j)	
β125	Bremsen-Freigabe-Frequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
β126	Bremsen-Freigabe-Strom	FU-I <sub>nenn</sub> [A]	0...2 x FU-Nennstrom [A]	(j)	
β127	Bremsen-Einfallfrequenz	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
β130	Vermeidung von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb	00	00: inaktiv 01: aktiv (Bremsrampe unterbrechen) 02: aktiv (Frequenz anheben)	(j)	102
β131	Grenzwert für Zwischenkreisspannung b130=01/02	380VDC/ 760VDC	330...395VDC (200V) 660...790VDC (400V)	(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

<b>Funktionsnummer</b>	<b>Funktion</b>	<b>Grundwert</b>	<b>Einstellbereich</b>	<b>*</b>	<b>Seite</b>
β132	Runterlaufzeit bei b130=02	1,00	0,1...30s	(j)	102
β133	Vermeidung von Überspannungsauslösungen bei b130=01, Regler P-Anteil	0,20	0...5	j	
β134	Vermeidung von Überspannungsauslösungen bei b130=01, Regler I-Anteil	1,0	0...150s	j	
β145	Anzeigefunktionen Sicherheitsfunktion „STO“	00	00: keine Anzeige 01: E37 02: -S--/E98/E99 03: -S--/E99 04: -S— 05: -S--/F01/F10/F02/F20/E99 06: -S--/F01/F10/F02/F20	n	32
β146	Zulässige Zeitverzögerung zum Schalten der Eingänge GS1 und GS2	0,00	0,00...2,00s	n	34
β147	Wechsel von Safety-Display auf Standard-Display	01	00: kein Wechsel 01: Wechsel auf Standard-Display bei Tastendruck	n	34
β148	Wartezeit für Rückkehr auf Safety-Display	30s	1...30s	n	34
β150	Interne Anzeige bei Anschluss externer Bedieneinheit	001	d001-d060	j	---
β160	Anzeigewert 1 bei d050	001	d001-d030	j	---
β161	Anzeigewert 2 bei d050	002	d001-d030	j	---
β163	Sollwertänderung unter d001/d007 (A001=02)	00	00: nicht freigegeben 01: freigegeben	j	---
β164	Rückkehr zur unter b038 angewählten Anzeige	00	00: inaktiv 01: aktiv	j	---
β165	Kommunikationsüberwachung externe Bedieneinheit	02	00:Störmeldung 01:Runterlauf + Störmeldung 02:keine Überwachung 03:freier Auslauf 04:Runterlauf + Stopp	j	---
β166	Berechtigung Daten Read/Write mit WOP	00	00: Read/Write erlaubt 01: Read/Write gesperrt	n	---
β171	Betriebsart	00	00: keine Funktion 01: Asynchronmotor bis 400Hz 02: Asynchronmotor bis 580Hz 03: Permanentmagnet-Motor	n	103
β180	Start Werkseinstellung/Initialisierung	00	00: keine Funktion 01: Start Initialisierung	n	99
β190	Setzen Passwort (b037)	0000	0000: Passwort nicht aktiv 0001-FFFF: Passwort aktiv	n	---
β191	Eingabe Passwort (b037)	0000	0001-FFFF: entsprechend b190	n	---
β192	Setzen Passwort (b031)	0000	0000: Passwort nicht aktiv 0001-FFFF: Passwort aktiv	n	---
β193	Eingabe Passwort (b031)	0000	0001-FFFF: entsprechend b193	n	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

**HITACHI WJ200**

<b>Funktionsnummer</b>	<b>Funktion</b>	<b>Grundwert</b>	<b>Einstellbereich</b>	<b>*</b>	<b>Seite</b>
<b>β910</b>	Elektron. Motorschutz, Charakteristik Thermische Subtraktion	03	00: nicht aktiv 01: lineare Subtraktion 100%/10Min. 02: lineare Subtraktion 100%/b911 03: Subtraktion Gemäß Filter 1. Ordnung b912	(j)	---
<b>β911</b>	Elektron. Motorschutz, Therm. Subtraktionszeit (b910=02)	600,0s	600...100.000s, Werte <600s sind nicht erlaubt!	(j)	---
<b>β912</b>	Elektron. Motorschutz, Therm. Subtraktion, Zeitkonst. (b910=03)	120,0s	120...100.000s, Werte <120s sind nicht erlaubt!	(j)	---
<b>β913</b>	Elektron. Motorschutz, Überlastfaktor	100%	100...200%, Werte <100% sind nicht erlaubt!	(j)	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X001	Digitaleingang 1	00 (FW)	00: FW=Rechtslauf 01: RV=Linkslauf 02: CF1=Festfrequenzen BCD, Bit 1 03: CF2=Festfrequenzen BCD, Bit 2 04: CF3=Festfrequenzen BCD, Bit 3 05: CF4=Festfrequenzen BCD, Bit 4 06: JG=Tipp-Betrieb 07: DB=DC-Bremse 08: SET=2. Parametersatz 09: ZCH=2. Zeitrampe	(j)	104
X002	Digitaleingang 2	01 (RV)	11: FRS=Reglersperre 12: EXT=Störung extern (E12) 13: USP=Wiederanlaufsperr (E13) 14: CS=Netzschweranlauf 15: SFT=Parametersicherung (Funktion b031) 16: AT=Analog Sollwertumschaltung (4-20mA aktiv) 18: RS=Reset 19: Thermistorüberwachung (nur Eingang 5, E35) 20: STA=Impulsstart 21: STP=Impulsstopp (Öffner)	(j)	
X003	Digitaleingang 3	12 (EXT)	22: F/R=Impulssteuerung/Drehrichtung 23: PID=PID Aus (wenn A071=01) 24: PIDC=PID I-Anteil löschen 27: UP= Frequenz erhöhen 28: DWN= Frequenz verringern 29: UDC= Frequenz Reset 31: OPE= Steuerung über Bedienfeld 32: SF1= Festfrequenz 1, A021 33: SF2= Festfrequenz 2, A022 34: SF3= Festfrequenz 3, A023 35: SF4= Festfrequenz 4, A024 36: SF5= Festfrequenz 5, A025 37: SF6= Festfrequenz 6, A026 38: SF7= Festfrequenz 7, A027 39: OLR= Stromgrenze 2 40: TL= Drehmomentbegrenzung aktiv 41: TRQ1= Drehmomentgrenze binär, Bit1 42: TRQ2= Drehmomentgrenze binär, Bit2 44: BOK= Bremsen-Freigabe-Bestätigung	(j)	
X004	Digitaleingang 4	18 (RS)	46: LAC= Zeitrampen inaktiv 47: PCLR= Position löschen 50: ADD= Frequenz addieren (Funktion A145, A146) 51: F-TM= Steuerung über Klemmen 52: ATR= Drehmomentregelung (P033...P041) 53: KHC= kWh-Zähler d015 Reset 56: X(00)= SPS-Programmierung Eingang 1 57: X(01)= SPS-Programmierung Eingang 2 58: X(02)= SPS-Programmierung Eingang 3 59: X(03)= SPS-Programmierung Eingang 4 60: X(04)= SPS-Programmierung Eingang 5 61: X(05)= SPS-Programmierung Eingang 6 62: X(06)= SPS-Programmierung Eingang 7 65: AHD= Analog Sollwert halten 66: CP1= Anwahl von Position Bit1 (P060...P067) 67: CP2= Anwahl von Position Bit2 (P060...P067) 68: CP3= Anwahl von Position Bit3 (P060...P067) 69: ORL= Anschluss Referenzschalter 70: ORG= Start Referenzierung 73: SPD= Umschaltung Speed/Position	(j)	
X005	Digitaleingang 5	02 (CF1)	77: GS1= Signal 1 „STO“ (Eingang 3) 78: GS2= Signal 2 „STO“ (Eingang 4) 81: 485= Direktkommunikation Umrichter EzCom 82: PRG= Programmfunktion aktiv (A017=01) 83: HLD= Speichern der Ausgangsfrequenz 84: ROK= Vorbedingung Start-Befehl 85: EB= Spur B Inkrementalgeber (nur Eingang 7) 86: DISP= Anzeige Bedieneinheit nur d001 90: FIRE= Firemode aktiv (Hitachi kontaktieren) 91: PSET= Pre-Set-Istposition (P083, d030) no: keine Funktion	(j)	
X006	Digitaleingang 6	03 (CF2)		(j)	
X007	Digitaleingang 7	06 (JG)		(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X011	Digitaleingang 1 Schließer / Öffner	00		(j)	---
X012	Digitaleingang 2 Schließer / Öffner	00		(j)	
X013	Digitaleingang 3 Schließer / Öffner	00		(j)	
X014	Digitaleingang 4 Schließer / Öffner	00	00: Schließer 01: Öffner	(j)	
X015	Digitaleingang 5 Schließer / Öffner	00		(j)	
X016	Digitaleingang 6 Schließer / Öffner	00		(j)	
X017	Digitaleingang 7 Schließer / Öffner	00		(j)	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X021	Digitalausgang 11	00 (RUN)	00: RUN=Betrieb 01: FA1= Frequenzsollwert erreicht 02: FA2= Freq. überschritten(C042,C043) 03: OL= Strom überschritten (C041) 04: OD=PID-Regelabweichung (C044) 05: AL=Störung 06: FA3= Frequenz überfahren (C042,043) 07: OTQ=Moment überschritten (C055...C058) 09: UV=Unterspannung (E09)	(j)	116
X022	Digitalausgang 12	01 (FA1)	10: TRQ=Drehmomentbegrenzung aktiv 11: RNT= Betriebszeit überschritten (b034) 12: ONT=Netz-Ein-Zeit überschritten (b034) 13: THM=Motor überlastet (C061) 19: BRK=Bremsen-Freigabe-Signal 20: BER=Bremsen-Störung 21: ZS=Drehzahl=0 (C063) 22: DSE=Drehzahlabweichung (P027) 23: POK=Istposition=Sollposition	(j)	
X026	Relais AL0-AL1-AL2	05 (AL)	24: FA4= Frequenz überschritten 2 (C045,C046) 25: FA5= Frequenz überfahren 2 (C045,C046) 26: OL2=Strom überschritten 2 (C111) 27: ODC=Analog Sollwertkomparator Eingang O 28: OI DC=Analog Sollwertkomparator Eingang OI 31: FBV=PID-Istwertüberwachung (C052,C053) 32: NDC=Netzwerkfehler (C077) 33: LOG1=Ergeb. Log. Verknüpf. 1 (C142...C144) 34: LOG2=Ergeb. Log. Verknüpf. 2 (C145...C147) 35: LOG3=Ergeb. Log. Verknüpf. 3 (C148...C150) 39: WAC=Warnung Kondensator-Lebensdauer 40: WAF=Warnung Lüfterdrehzahl reduziert 41: FR=Startbefehl 42: OHF=Kühlkörper-Übertemperatur (C064) 43: LOC=Strom unterschritten (C039) 44: Y(00)=SPS-Programmierung Digitalausgang 1 45: Y(01)=SPS-Programmierung Digitalausgang 2 46: Y(02)=SPS-Programmierung Digitalausgang 3 50: IRDY=Umrichter bereit 51: FWR=Rechtslauf 52: RVR=Linkslauf 53: MJA=Schwerwiegender Hardwarefehler 54: WCO=Analog Sollwertkomparator Eingang O 55: WCOI=Analog Sollwertkomparator Eingang OI 58: FREF= Frequenzsollwert über Bedieneinheit 59: REF=Startbefehl über Bedieneinheit 60: SETM=2. Parametersatz angewählt 62: EDM (STO aktiv, nur Ausgang 11) 63: OP=Optionsmodul vorhanden 64: GSS=Umrichter bereit (b145=05,06) no: Keine Verwendung	(j)	
X027	PWM-Ausgang EO	07	00: Frequenzwert (0...A004) 01: Motorstrom (0...200%) 02: Drehmoment (0...200%, drehrichtungsunabhängig) 03: Frequenzwert, Impulssignal (0...A004), <b>nur EO</b> 04: Ausgangsspannung (SF: 0...250V /HF: 0...500V) 05: Aufnahmeleistung (0...200%) 06: Thermische Überlastung (0...100%)	(j)	---
X028	Analogausgang AM, 0...10V	07	07: LAD-Frequenz (0...A004) 08: Motorstrom, Impulssign. (0...200%, C030), <b>nur EO</b> 10: Kühlkörpertemperatur (0...200°C) 11: Drehmoment (0...200%, nur Rechts), <b>nur AM</b> 12: EzSQ-Analogausgang YA(0), <b>nur EO</b> 13: EzSQ-Analogausgang YA(1), <b>nur AM</b> 15: Monitor Impulskettensignal, <b>nur EO</b> 16: Nicht einstellen	(j)	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X030	Stromreferenzwert bei C027=08	FU-I <sub>nenn</sub> [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A] (bei diesem Strom wird eine Frequenz von 1,44kHz an EO-L ausgegeben)	j	---
X031	Digitalausgang 11 Schließer / Öffner	00		(j)	---
X032	Digitalausgang 12 Schließer / Öffner	00	00: Schließer 01: Öffner	(j)	---
X036	Relais AL0-AL1	01		(j)	---
X038	Signal „Strom unterschritten“ LOC, Charakteristik	01	00: immer aktiv 01: nicht aktiv während Hoch-/Runterlauframpe	(j)	120
X039	Signal „Strom unterschritten“ LOC, Einstellwert	FU-I <sub>nenn</sub> [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	
X040	Signal „Strom überschritten“ OL, Charakteristik	01	00: immer aktiv 01: nicht aktiv während Hoch-/Runterlauframpe	(j)	116
X041	Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert	FU-I <sub>nenn</sub> x 1,15 [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	
X241	<b>Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert (2. Parametersatz)</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub> x 1,15 [A]</b>	<b>0...2,0 x FU-Nennstrom [A]</b>	<b>j</b>	
X042	Signal FA2, FA3, Einstellwert für Hochlauf	0,00Hz	0...400Hz	(j)	116
X043	Signal FA2, FA3, Einstellwert für Runterlauf	0,00Hz	0...400Hz	(j)	116
X044	Signal „PID-Regelabweichung“ OD, Einstellwert	3,0%	0...100%	(j)	117
X045	Signal FA4, FA5, Einstellwert für Hochlauf	0,00Hz	0...400Hz	(j)	118
X046	Signal FA4, FA5, Einstellwert für Runterlauf	0,00Hz	0...400Hz	(j)	118
X047	Bewertung Impulssignal bei C027=15	1,00	0,01...99,99	j	--
X052	Signal „PID-FBV“, Aus-Schwelle“	100,0%	0...100%	(j)	119
X053	Signal „PID-FBV“, Ein-Schwelle“	0,0%	0...100%	(j)	119
X054	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Auswahl (nur bei SLV)	00	00: Drehmoment über eing. Wert 01: Drehmoment unter eing. Wert	(j)	117
X055	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Einstellwert für Rechtslauf motorisch	100%	0...200%	(j)	117
X056	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Einstellwert für Linkslauf generatorisch	100%	0...200%	(j)	117
X057	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Einstellwert für Linkslauf motorisch	100%	0...200%	(j)	117

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10



<b>Funktionsnummer</b>	<b>Funktion</b>	<b>Grundwert</b>	<b>Einstellbereich</b>	<b>*</b>	<b>Seite</b>
X058	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Einstellwert für Rechtslauf generatorisch	100%	0...200%	(j)	117
X059	Signal „Drehmoment überschritten“ OTQ, Charakteristik	01	00: immer aktiv 01: nicht aktiv während Hoch-/Runterlaufampe	(j)	117
X061	Signal „Motor überlastet“ THM, Einstellwert	90%	0...100%	(j)	117
X063	Signal „Drehzahl=0“ ZS, Einstellwert	0,00Hz	0...100Hz	(j)	118
X064	Signal „Kühlkörper-Übertemperatur“ OHF, Einstellwert	100°C	0...110°C	(j)	120
X071	Baudrate	05	03: 2400bps 04: 4800bps 05: 9600bps 06: 19200bps 07: 38400bps 08: 57600bps 09: 76800bps 10: 115200bps	(j)	---
X072	Adresse	1	1...247	(j)	
X074	Parität	00	00: keine Parität 01: gerade Parität 02: ungerade Parität	(j)	
X075	Stoppbits	1	1 oder 2 Stoppbits	(j)	
X076	Verhalten nach Kommunikationsstörung	02	00: Störmeldung E60/E69 01: Stopp, Störmeldung E60/E69 02: Störungen ignorieren 03: freier Auslauf 04: Stopp	(j)	
X077	Zulässiges Timeout	0,00s	0...99,99s	(j)	
X078	Wartezeit	0ms	0...1000ms	(j)	
X081	Abgleich Analogeingang O (0...10V)	100,0%	0...200%	j	123
X082	Abgleich Analogeingang OI (4...20mA)	100,0%	0...200%	j	
X085	Auslösewert Kaltleitereingang	100,0	0...200%	j	101
X091	Debug-Modus	00	Nicht verändern!!!	j	--
X096	Kommunikation	00	00: ModBus-RTU 01: EzCOM 02: EzCOM-Administrator	n	---
X098	EzCOM-Startadresse Master	1	01...08	n	
X099	EzCOM-Endadresse Master	1	01...08	n	
X100	EzCOM-Starttrigger	00	00: Digitaleingang 485 01: Netz-Ein	n	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X101	Frequenzsollwertvorgabe über Eingänge UP/DWN, Sollwert speichern	00	00: nicht speichern 01: speichern	(j)	124
X102	Reset-Signal	00	00: auf ansteigende Flanke 01: auf abfallende Flanke 02: auf ansteigende Flanke, aktiv nur bei Störung 03: auf ansteigende Flanke, aktiv nur bei Störung, Register nicht zurücksetzen	j	124
X103	Wiederanlauf nach Reset	00	00: Start bei 0Hz 01: Synchronisierung 1 02: Synchronisierung 2	(j)	124
X104	Frequenzsollwertvorgabe über Eingänge UP/DWN, Sollwert aus EEPROM	00	00: 0Hz 01: Sollwert aus EEPROM	(j)	124
X105	Abgleich Ausgang EO	100%	50...200%	j	---
X106	Abgleich Analogausgang AM (0...10V)	100%	50...200%	j	123
X109	Offset Analogausgang AM (0...10V)	0%	0...100%	j	123
X111	Signal „Strom überschritten 2“ OL2, Einstellwert	FU- I <sub>nenn</sub> X 1,15 [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	118
X130	Einschaltverzögerung Ausgang 11	0,0s	0...100s	(j)	---
X131	Ausschaltverzögerung Ausgang 11	0,0s	0...100s	(j)	---
X132	Einschaltverzögerung Ausgang 12	0,0s	0...100s	(j)	---
X133	Ausschaltverzögerung Ausgang 12	0,0s	0...100s	(j)	---
X140	Einschaltverzögerung Relais AL0-AL1-AL2	0,0s	0...100s	(j)	---
X141	Ausschaltverzögerung Relais AL0-AL1-AL2	0,0s	0...100s	(j)	---
X142	Logische Verknüpfung 1, Signalfunktion 1	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	119
X143	Logische Verknüpfung 1, Signalfunktion 2	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	119
X144	Logische Verknüpfung 1, Operand	00	00: AND 01: OR 02: XOR	(j)	119
X145	Logische Verknüpfung 2, Signalfunktion 1	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	119
X146	Logische Verknüpfung 2, Signalfunktion 2	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	119
X147	Logische Verknüpfung 2, Operand	00	00: AND 01: OR 02: XOR	(j)	119

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
X148	Logische Verknüpfung 3, Signalfunktion 1	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO,no)	(j)	119
X149	Logische Verknüpfung 3, Signalfunktion 2	00	Einstellungen unter C021...C022 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	119
X150	Logische Verknüpfung 3, Operand	00	00: AND 01: OR 02: XOR	(j)	119
X160	Reaktionszeit Digitaleingang 1	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X161	Reaktionszeit Digitaleingang 2	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X162	Reaktionszeit Digitaleingang 3	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X163	Reaktionszeit Digitaleingang 4	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X164	Reaktionszeit Digitaleingang 5	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X165	Reaktionszeit Digitaleingang 6	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X166	Reaktionszeit Digitaleingang 7	1	0...200 [x2ms]	(j)	115
X169	Determinationszeit bei Anwahl von Festfrequenzen	0	0...200 [x10ms]	(j)	115
X900	Bedingung für Signal „Umrichter bereit“ IRDY	01	00: unabhängig von GS1/GS2 01: abhängig von GS1/GS2	(j)	120
X901	Signal „Strom überschritten“ OL, OL2, Zykluszeit	00	00: 40ms 01: 2ms	(j)	116 118
X902	Signal „Strom überschritten“ OL,OL2, Filterzt.konst.	0ms	0...9999ms	(j)	116 118
X903	Signal „Strom überschritten“ OL,OL2, Hysterese	10,00%	0,00...50,00%	(j)	116 118

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

# HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite	
H001	Autotuning	00	00: inaktiv 01: statisches Autotuning 02: dynamisches Autotuning	n	125	
H002	Motordaten	00	00: Standard (H020...H024) 02: Autotuning (H030...H034)	n	126	
H202	<b>Motordaten (2. Parametersatz)</b>	<b>00</b>	<b>00: Standard (H220...H224) 02: Autotuning (H230...H34)</b>	<b>n</b>	126	
H003	Motorleistung	FU-Leistung [kW]	0,1...18,5kW	n	74	
H203	<b>Motorleistung (2. Parametersatz)</b>	<b>FU-Leistung [kW]</b>	<b>0,1...18,5kW</b>	<b>n</b>	<b>74</b>	
H004	Motorpolzahl	4pol	2...8 pol	n	74	
H204	<b>Motorpolzahl (2. Parametersatz)</b>	<b>4pol</b>	<b>2...8 pol</b>	<b>n</b>	<b>74</b>	
H005	Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit	100	1...1000	j	78	
H205	<b>Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit (2. Parametersatz)</b>	<b>100</b>	<b>1...1000</b>	<b>j</b>	<b>78</b>	
H006	Motorstabilisierungskonstante	100	0...255	j	127	
H206	<b>Motorstabilisierungskonstante (2. Parametersatz)</b>	<b>100</b>	<b>0...255</b>	<b>j</b>	127	
H020	Standard-Motorkonstanten H002=00	R <sub>1</sub>	Werte abhängig von den Angaben unter H003 und H004	n	125	
H021		R <sub>2</sub>		n	125	
H022		L		n	125	
H023		I <sub>0</sub>		n	125	
H024		J		n	125	
H220		<b>R<sub>1</sub></b>		<b>0,001...65,53Ω</b>	<b>n</b>	125
H221	<b>Standard-Motorkonstanten H202=00 (2. Parametersatz)</b>	<b>R<sub>2</sub></b>	<b>Werte abhängig von den Angaben unter H203 und H204</b>	<b>n</b>	125	
H222		<b>L</b>		<b>0,01...655,3mH</b>	<b>n</b>	125
H223		<b>I<sub>0</sub></b>		<b>0,01...655,3A</b>	<b>n</b>	125
H224		<b>J</b>		<b>0,001...9999kgm<sup>2</sup></b>	<b>n</b>	125
H030		Autotuning-Motorkonstanten H002=02		R <sub>1</sub>	Werte werden automatisch mittels Autotuning eingelesen	n
H031	R <sub>2</sub>		n	125		
H032	L		n	125		
H033	I <sub>0</sub>		n	125		
H034	J		n	125		

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite	
H230	<b>Standard-Motorkonstanten H202=02 (2. Parametersatz)</b>	$R_1$	<b>0,001...65,53Ω</b>	<b>n</b>	125	
H231		$R_2$	<b>0,001...65,53Ω</b>	<b>n</b>	125	
H232		$L$	<b>0,01...655,3mH</b>	<b>n</b>	125	
H233		$I_0$	<b>0,01...655,3A</b>	<b>n</b>	125	
H234		$J$	<b>0,001...9999kg/m<sup>2</sup></b>	<b>n</b>	125	
H050	Schlupfkompensation bei U/f	P-Anteil	0,20	0...10,00	j	---
H051	(A044=00) mit Geberrückführung	I-Anteil	2	0...1000	j	---
H102	PM-Motor, Motordaten	00	00: Standard-Daten 01: Autotuning-Daten	n	---	
H103	PM-Motor, Motorleistung	FU-Leistung [kW]	0,1...18,5kW	n		
H104	PM-Motor, Motorpolzahl	4pol	2, 4, 6, 8, 10, 12, 14, 16, 20, 22, 24, 26, 28, 30, 32, 34, 36, 38, 40, 42, 44, 46, 48pol	n		
H105	PM-Motor, Motornennstrom		0...100% FU-Nennstrom	n		
H106	PM-Motorkonstanten bei H102=00	$R$	Werte abhängig von den Angaben unter H103 und H104	N	n	
H107		$L_d$		N	n	
H108		$L_q$		N	n	
H109		$K_e$		N	n	
H110		$J$		N	n	
H111	PM-Motorkonstanten bei H102=01 (Autotuning)	$R$	Werte werden mittels Autotuning eingelesen	N	n	
H112		$L_d$		N	n	
H113		$L_q$		N	n	
H116	PM-Motor, Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit	100	1...1000%	j		
H117	PM-Motor, Anlaufstrom	70	20...100%	n		
H118	PM-Motor, Anlaufzeit	1,00	0,01...60,00s	n		
H119	PM-Motor, Motorstabilisierungskonstante	100	0...120%	j		
H121	PM-Motor, Minimalfrequenz	8,0	0...25,5%	j		
H122	PM-Motor, Leerlaufstrom	10,00	0...100%	j		
H123	PM-Motor, Anlaufverfahren	00	00: inaktiv 01: aktiv	n		
H131	PM-Motor, Initial Magnet Position Estimation 0V Wait Times	10	0...255	n		

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
H132	PM-Motor, Initial Magnet Position Estimation Detect Wait Times	10	0...255	n	---
H133	PM-Motor Initial Magnet Position Estimation 0V Times	30	0...255	n	
H134	PM-Motor Initial Magnet Position Estimation Voltage Gain	100	0...200	n	
Π001	Verhalten bei Störung in Verbindung mit einer angeschlossenen Optionskarte	00	00: Störmeldung 01: keine Störmeldung	(j)	---
Π003	Verwendung Impulseingang EA	00	00: Sollwertvorgabe Impulsfrequenzsignal 01: Inkrementalgeberrückführung 02: Digitaleingang X(07) EasySeq.	n	127 129
Π004	Art Geberrückführung	00	00: Spur A [EA] 01: Spur A [EA]+B [EB] 1 02: Spur A [EA]+B [EB] 2 03: Spur A [EA]+Drehricht. [EB]	n	129
Π011	Inkrementalgeberauflösung	512 Impulse	32...1024 Impulse/Umdrehung	n	129
Π012	Aktivierung Positionierung	00	00: nicht aktiv 02: aktiv	n	129
Π014	Positionierung, Schleichfahrt-Umdrehung	125%	0...400%	n	129
Π015	Positionierung, Schleichfahrt-Frequenz	5,00Hz	b082...10Hz	(j)	129
Π017	Positionierung, Fenster „Position erreicht“	50 Imp.	0...10.000 Impulse	(j)	129
Π026	Positionierung, Überwachung Maximaldrehzahl	115,0%	0...150%	(j)	129
Π027	Positionierung, Überwachung Drehzahlabweichung	10Hz	0...120Hz	(j)	129
Π031	Vorgabe Zeitrampe	00	00: Bedienfeld 03: SPS-Programmierung	n	86
Π033	Drehmomentregelung, Vorgabe Drehmoment-sollwert	00	00: Analogeingang O (0...10V) 01: Analogeingang OI (4...20mA) 03: Bedienfeld 06: Optionskarte	n	128
Π034	Drehmomentregelung, Drehmomentsollwert, Einstellwert	0%	0...200%	j	128
Π036	Drehmomentregelung, Drehmomentoffset, Vorgabe	00	00: kein Offset 01: Bedienfeld 05: Optionskarte	n	128
Π037	Drehmomentregelung, Drehmomentoffset, Einstellwert	0%	-200...+200%	j	128
Π038	Drehmomentregelung, Vorzeichen Drehmomentoffset	00	00: entsprechend Signalpolarität 01: drehrichtungsabhängig	n	128
Π039	Drehmomentregelung, Max-Frequenz Rechtslauf	0,00Hz	0...120Hz	n	128

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
Π040	Drehmomentregelung, Max-Frequenz Linkslauf	0,00Hz	0...120Hz	n	128
Π041	Drehzahl-/Drehmomentregelung Umschaltzeit	0ms	0...1000ms	n	128
Π044	Kommunikation Watchdog timer	1,00s	0...99,99s	n	---
Π045	Verhalten bei Kommunikationsstörung	00	00: Störung E60/E69 01: Stopp mit Rampe, Stör. E60/E69 02: Störungen ignorieren 03: Stopp mit freiem Auslauf 04: Stopp mit Runterlauframpe	n	---
Π046	Polling Digitalausgänge	01	0...20	n	---
Π048	Verhalten bei nicht aktiviertem Bus	00	00: Störmeldung E60/E69 01: Stopp, Störmeldung E60/E69 02: Störungen ignorieren 03: freier Auslauf 04: Stopp, Runterlauframpe	n	---
Π049	Motorpolzahl über Bus	0	0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 14, 16, 18, 20, 22, 24, 26, 28, 30, 32, 34, 36, 38 Pole	n	---
Π055	Impulsfrequenzsignal, Skalierung	1,5kHz	1...32kHz	(j)	127
Π056	Impulsfrequenzsignal, Filterzeitkonstante	0,1s	0,01...2s	(j)	127
Π057	Impulsfrequenzsignal, Frequenzoffset	0%	-100...+100%	(j)	127
Π058	Impulsfrequenzsignal, Max.-Frequenzgrenze	100%	0...100%	(j)	127
Π059	Impulsfrequenzsignal, Min.-Frequenzgrenze	1%	0,01...20%	(j)	127
Π060	Positionierung, Position 0	0	P073...P072	j	129
Π061	Positionierung, Position 1	0	P073...P072	j	129
Π062	Positionierung, Position 2	0	P073...P072	j	129
Π063	Positionierung, Position 3	0	P073...P072	j	129
Π064	Positionierung, Position 4	0	P073...P072	j	129
Π065	Positionierung, Position 5	0	P073...P072	j	129
Π066	Positionierung, Position 6	0	P073...P072	j	129
Π067	Positionierung, Position 7	0	P073...P072	j	129
Π068	Positionierung, Referenziermodus	00	00: Low-Speed (P070) 01: High-Speed (P071, P070)	j	129
Π069	Positionierung, Referenzier-Drehrichtung	01	00: Rechtslauf 01: Linkslauf	j	129
Π070	Positionierung, Referenzier-Frequenz Low-Speed	5,00Hz	0...10Hz	j	129
Π071	Positionierung, Referenzier-Frequenz High-Speed	5,00Hz	0...400Hz	j	129

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

**HITACHI WJ200**

<b>Funktionsnummer</b>	<b>Funktion</b>	<b>Grundwert</b>	<b>Einstellbereich</b>	<b>*</b>	<b>Seite</b>
Π072	Positionierung, Maximalposition Rechtslauf	$2^{28}-1$	0...268435455 ( $2^{28}-1$ )	j	129
Π073	Positionierung, Maximalposition Linkslauf	$-2^{28}+1$	0...-268435455( $-2^{28}+1$ )	j	129
Π075	Positionierung, Verfahrenweg (Rundtischanwendungen)	00	00:Entsprechend Positionswert 01:Küzester Weg,(P004=00/01, unter P060=Impulse Rundtischumdrehung)	n	129
Π077	Positionierung, Encoder-Signale, Überwachungszeit	1,0s	0...10s, bei Störung: E80 0,0: Überwachung inaktiv	j	129
Π080	Positionierung, Fenster für Positionskorrektur	0 Imp.	0...10.000Impulse	n	129
Π081	Speichern der Ist-Position bei Netz-Aus	00	00: Ist-Pos. nicht speichern 01: Ist-Pos. speichern (P082)	(j)	129
Π082	Speicherort der Ist-Pos. bei Netz-Aus (d030x4)	0	P072...P073	j	129
Π083	Pre-Set-Istposition (Eingang PSET-91)	0	P072...P073 Zuweisen dieses Wertes als Ist-Position mit Eing. PSET (91).	j	129
Π100	Programmfunktion Variable U(00)	0	0...65535	j	---
Π101	Programmfunktion Variable U(01)	0	0...65535	j	---
Π102	Programmfunktion Variable U(02)	0	0...65535	j	---
Π103	Programmfunktion Variable U(03)	0	0...65535	j	---
Π104	Programmfunktion Variable U(04)	0	0...65535	j	---
Π105	Programmfunktion Variable U(05)	0	0...65535	j	---
Π106	Programmfunktion Variable U(06)	0	0...65535	j	---
Π107	Programmfunktion Variable U(07)	0	0...65535	j	---
Π108	Programmfunktion Variable U(08)	0	0...65535	j	---
Π109	Programmfunktion Variable U(09)	0	0...65535	j	---
Π110	Programmfunktion Variable U(10)	0	0...65535	j	---
Π111	Programmfunktion Variable U(11)	0	0...65535	j	---
Π112	Programmfunktion Variable U(12)	0	0...65535	j	---
Π113	Programmfunktion Variable U(13)	0	0...65535	j	---
Π114	Programmfunktion Variable U(14)	0	0...65535	j	---
Π115	Programmfunktion Variable U(15)	0	0...65535	j	---
Π116	Programmfunktion Variable U(16)	0	0...65535	j	---
Π117	Programmfunktion Variable U(17)	0	0...65535	j	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10



Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
Π118	Programmfunktion Variable U(18)	0	0...65535	j	---
Π119	Programmfunktion Variable U(19)	0	0...65535	j	---
Π120	Programmfunktion Variable U(20)	0	0...65535	j	---
Π121	Programmfunktion Variable U(21)	0	0...65535	j	---
Π122	Programmfunktion Variable U(22)	0	0...65535	j	---
Π123	Programmfunktion Variable U(23)	0	0...65535	j	---
Π124	Programmfunktion Variable U(24)	0	0...65535	j	---
Π125	Programmfunktion Variable U(25)	0	0...65535	j	---
Π126	Programmfunktion Variable U(26)	0	0...65535	j	---
Π127	Programmfunktion Variable U(27)	0	0...65535	j	---
Π128	Programmfunktion Variable U(28)	0	0...65535	j	---
Π129	Programmfunktion Variable U(29)	0	0...65535	j	---
Π130	Programmfunktion Variable U(30)	0	0...65535	j	---
Π131	Programmfunktion Variable U(31)	0	0...65535	j	---
Π140	EzCOM Datensätze gesamt	05	01...05	n	---
Π141	EzCOM Datensatz 1 Ziel-Adresse	1	1...32	j	
Π142	EzCOM Datensatz 1 Ziel-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π143	EzCOM Datensatz 1 Quell-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π144	EzCOM Datensatz 2 Ziel-Adresse	2	1...32	j	
Π145	EzCOM Datensatz 2 Ziel-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π146	EzCOM Datensatz 2 Quell-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π147	EzCOM Datensatz 3 Ziel-Adresse	3	1...32	j	
Π148	EzCOM Datensatz 3 Ziel-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π149	EzCOM Datensatz 3 Quell-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π150	EzCOM Datensatz 4 Ziel-Adresse	4	1...32	j	
Π151	EzCOM Datensatz 4 Ziel-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

# HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
Π152	EzCOM Datensatz 4 Quell-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π153	EzCOM Datensatz 5 Ziel-Adresse	5	1...32	j	
Π154	EzCOM Datensatz 5 Ziel-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π155	EzCOM Datensatz 5 Quell-Holdingregister	0000	0000....FFFF (Wert gemäß voranstehender Tabelle -1)	j	
Π160	Option Profibus / Profinet Prozessdaten schreiben an WJ200	PZD1	0000...FFFF	j	---
Π161		PZD2	0000...FFFF	j	
Π162		PZD3	0000...FFFF	j	
Π163		PZD4	0000...FFFF	j	
Π164		PZD5	0000...FFFF	j	
Π165		PZD6	0000...FFFF	j	
Π166		PZD7	0000...FFFF	j	
Π167		PZD8	0000...FFFF	j	
Π168		PZD9	0000...FFFF	j	
Π169		PZD10	0000...FFFF	j	
Π170	Option Profibus / Profinet Prozessdaten lesen von WJ200	PZD1	0000...FFFF	j	
Π171		PZD2	0000...FFFF	j	
Π172		PZD3	0000...FFFF	j	
Π173		PZD4	0000...FFFF	j	
Π174		PZD5	0000...FFFF	j	
Π175		PZD6	0000...FFFF	j	
Π176		PZD7	0000...FFFF	j	
Π177		PZD8	0000...FFFF	j	
Π178		PZD9	0000...FFFF	j	
Π179		PZD10	0000...FFFF	j	---
Π180	Option Profibus, Knotenadresse	0	0...125	n	
Π181	Option Profibus, Verhalten bei Bus-Störung bzw. CLEAR-Mode	00	00: Ausgangsdaten löschen und Antrieb stoppen 01: Ausgangsdaten nicht löschen und Antrieb läuft weiter	n	
Π182	Option Profibus, Übertragungsprotokoll	00	00: PPO 01: konventionell 02: flexibel	n	---

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
Π185	Option CANopen, Knotenadresse	0	0...127	n	---
Π186	Option CANopen, Baud-Rate	06	00: automatisch 01: 10kbps 02: 20kbps 03: 50 kbps 04: 125 kbps 05: 250 kbps 06: 500 kbps 07: 800 kbps 08: 1Mbps	n	---
Π190	Option CompoNet, Knotenadresse	0	0...63	n	---
Π192	Option DeviceNet, MAC ID	63	0...63	n	---
Π195	Option ML2, Frame Length	00	00: 32 Bytes 01: 17 Bytes	n	---
Π196	Option ML2, Node Adress	21	21...3E hex	n	---
Π200	Modbus-Mapping	00	00: nicht aktiv 01: aktiv	(j)	---
Π201... Π210	Modbus-Mapping, externe Register	0000h	0000....FFFFh 0000h: kein Register ausgewählt	(j)	---
Π211... Π220	Modbus-Mapping, Format externe Register	00	00: 16bit ohne Vorzeichen 01: 16bit mit Vorzeichen	(j)	---
Π221... Π230	Modbus-Mapping, Skalierungsfaktor	1,000	0,001...65,535	(j)	---
Π301... Π310	Modbus-Mapping, interne Register	0000h	0000....FFFFh 0000h: kein Register ausgewählt	(j)	---
Π900	Drehzahlregelung mit Geberrückführung an EA-L bei A044=00, Messzyklus	00	00: Impulszyklus/2 01: Impulszyklus	(j)	---
Π901	Drehzahlregelung mit Geberrückführung an EA-L bei A044=00, Filterzeitzeit-konstante	20	0...9999ms	(j)	---
Y001□.. · Y032	Benutzerdefinierte Auswahl von max. 32 Funktionen	no	d001...P186, no	j	Siehe b037

\*n=nicht einstellbar im Betrieb/j=einstellbar im Betrieb/(j)=einstellbar im Betrieb wenn b031=10

**5.2 Grundfunktionen**

<b>Φ001</b>	<b>Anzeige/Eingabe Frequenzsollwert</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

- Anzeige des Frequenzsollwertes. Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): Anzeige des PID-Reglersollwertes [%].
- Eingabe des Frequenzsollwertes wenn A001=02 (bzw. Eingabe des PID-Reglersollwertes [%] wenn zusätzlich A071=01).
- Eingeben/Verändern von Festfrequenzen (bei Anwahl der Festfrequenzen über die entsprechenden Digitaleingänge)

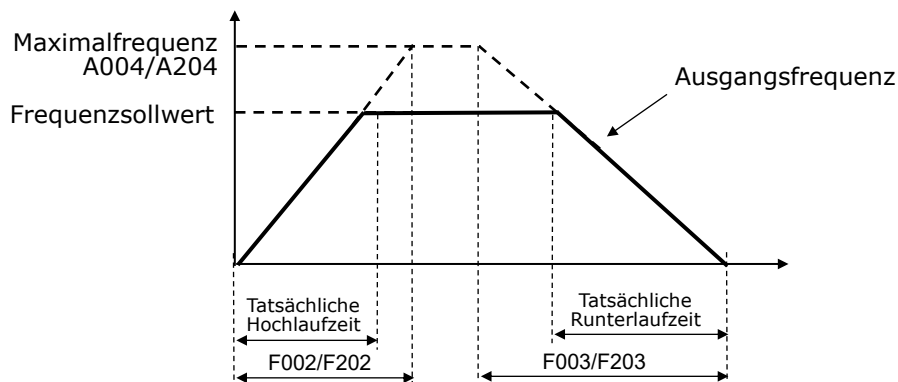
<b>Φ002, Φ202</b>	<b>1. Hochlaufzeit</b>	<b>10,00s</b>
-------------------	------------------------	---------------

<b>Φ003, Φ203</b>	<b>1. Runterlaufzeit</b>	<b>10,00s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,00...3600s	

Die Hoch- bzw. Runterlaufzeit bezieht sich auf die eingestellte Endfrequenz (Funktion A004). Außerdem gibt es eine 2. Hoch- bzw. Runterlaufzeit, die auf verschiedene Weise aktiviert werden kann (siehe **Zeitrampen**, Funktion A092...A098; Digitaleingang 2CH). Die minimal mögliche Hoch- bzw. Runterlaufzeit für einen bestimmten Antrieb hängt im Wesentlichen vom Massenträgheitsmoment des anzutreibenden mechanischen Systems ab. Werden diese Zeiten unterschritten, so wird eine Störmeldung ausgelöst (E01...E03 „Überstrom“ oder E07 „Überspannung im Zwischenkreis“).

Bei Ansteuerung von Digitaleingang LAC ist die Zeitrampe inaktiv und der Umrichter folgt direkt dem Frequenzsollwert.

Funktion P031 bestimmt wie die Zeitrampe vorgegeben wird:  
 P031=00: über Bedienfeld (wie hier beschrieben)  
 P031=03: über Programmfunktion „Easy Sequence“



b091=01: bei Stopp wird nicht entsprechend der Runterlaufzeit abgebremst sondern die Endstufen werden abgeschaltet und der Antrieb läuft unkontrolliert aus.

<b>A001, A201</b>	<b>Frequenzsollwertvorgabe</b>	<b>01</b>
(00)	Integriertes Potentiometer (nur mit einem optionalen Bedienfeld OPE-SRmini)	
<b>01</b>	Analogeingänge O-L (0...10V) oder OI-L (4...20mA)	
02	Eingabe unter Funktion F001	
03	RS485 (ModBus-RTU)	
04	Optionskarte (z. B. Profibus-Option, EtherCat-Option)	
06	Impulsfrequenz an EA	
07	SPS-Programmierung	
10	A141...A146	

Außerdem gibt es noch folgende Möglichkeiten:

- Abrufen von programmierten Festfrequenzen über Digitaleingang SF1...SF7 bzw. CF1...CF4 (Funktion A021...A035). Die Festfrequenzen haben vor allen anderen Sollwertquellen Priorität. Sie werden lediglich vom Tippbetrieb übertröffen, der die höchste Priorität besitzt (Funktion A038, Digitaleingang JG).
- Sollwertvorgabe über Eingänge UP (Frequenz erhöhen) und DWN (Frequenz verringern) (A001=02).

Festfrequenzen lassen sich auf zwei Arten programmieren:

- Eingabe der Frequenzen unter Funktion A021...A035.
- Anwahl des entsprechenden Digitaleingangs CF1...CF4 und Eingabe der gewünschten Frequenz unter Funktion F001. Der eingegebene Wert ist mit Taste STR abzuspeichern.

Digitaleingang F-TM=EIN: Start/Stopp und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

Digitaleingang OPE=EIN: Start/Stopp und Sollwertvorgabe erfolgen über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt

In jedem der o. g. Fälle wird der Sollwert unter Funktion F001 angezeigt.

<b>β163</b>	<b>Sollwertänderung bei d001/d007</b>	<b>00</b>
	00	Nicht freigegeben
	01	Freigegeben

Bei Frequenzsollwertvorgabe über F001 (A001=02) kann der Wert direkt mit d001/d007 geändert werden



**WARNUNG**

**Achtung bei Ausgangsfrequenzen >60Hz! Überprüfen Sie ob Motor und angeschlossene Maschine für diesen Betriebszustand geeignet sind.**

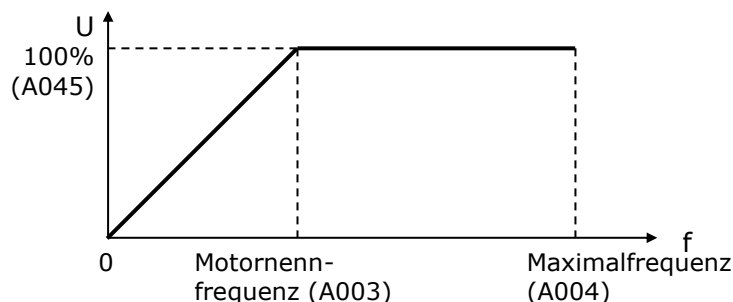
<b>A002, A202</b>	<b>Start/Stopp-Befehl</b>	<b>01</b>
	01	Digitaleingänge mit der Funktion FW und RV
	02	Tasten RUN und STOP auf dem Bedienfeld
	03	RS485 (ModBus-RTU)
	04	Optionskarte

Digitaleingang F-TM=EIN: Start/Stopp und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

Digitaleingang OPE=EIN: Start/Stopp und Sollwertvorgabe erfolgen über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt

<b>A004, A204</b>	<b>Maximalfrequenz</b>	<b>50,0Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	30...400Hz	

Die Maximalfrequenz wird bei Erreichen des maximalen Sollwertes ausgegeben.





**ACHTUNG**

Bei einer Reduzierung von A004 auf Werte, die kleiner sind als A003 wird A003 automatisch auf den gleichen Wert wie A004 reduziert.

**5.3 Motordaten**

Eine optimale Anpassung des Frequenzumrichters an den angeschlossenen Motor kann mittels Autotuning vorgenommen werden (siehe Funktion H001 und H002). Wenn die Motordaten bekannt sind, so können diese auch direkt unter den Funktionen H020...H224 eingegeben werden.

Folgende Daten müssen in jedem Fall eingegeben werden:

<b>A003, A203</b>	<b>Motornennfrequenz / Eckfrequenz</b>	<b>50,0Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	30...400Hz	

Unter dieser Funktion wird die Ausgangsfrequenz eingegeben, bei der die Ausgangsspannung ihren maximalen Wert annimmt. Im Regelfall ist dies die Nennfrequenz des angeschlossenen Motors (siehe Abbildung unter Funktion A004).

<b>H003, H203</b>	<b>Motorleistung</b>	<b>----kW</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,1...18,5kW	

Die Leistung ist dem Typenschild des angeschlossenen Motors zu entnehmen.

<b>H004, H204</b>	<b>Motorpolzahl</b>	<b>4 pol</b>
<b>Einstellbereich</b>	2...8 pol	

Die Polzahl kann aus der auf dem Motortypenschild angegebenen Nenndrehzahl und Nennfrequenz abgeleitet werden.

**Es ist außerdem zu überprüfen ob die Motornennspannung mit dem unter A082 eingegebenen Wert übereinstimmt (siehe Funktion A081, A082, Werkseinstellung=400V).**

**5.4 Verknüpfung der Analogeingänge**

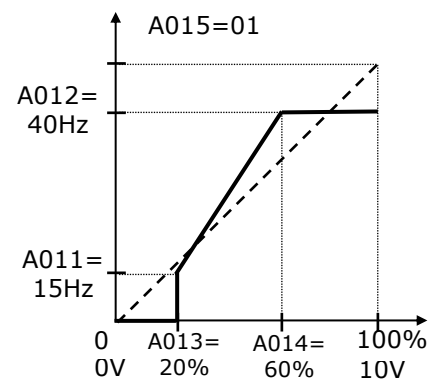
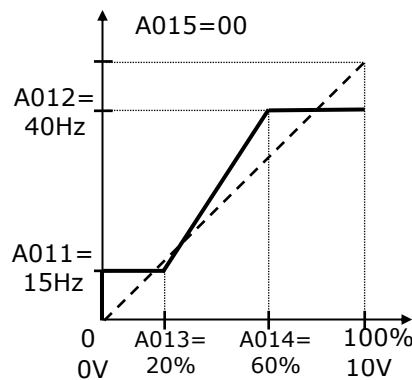
<b>A005</b>	<b>Umschalten der Sollwerteingänge mit Eingang AT</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Umschalten zwischen Eingang O und OI mit Digitaleingang AT. AT Aus: Eingang O aktiv AT Ein: Eingang OI aktiv	
<b>02</b>	Nur in Verbindung mit einer optionalen Bedieneinheit OPE-SRmini. Umschalten zwischen Eingang O und integriertem Potentiometer mit Digitaleingang AT. AT Aus: Eingang O aktiv AT Ein: Integriertes Potentiometer aktiv	
<b>03</b>	Nur in Verbindung mit einer optionalen Bedieneinheit OPE-SRmini. Umschalten zwischen Eingang OI und integriertem Potentiometer mit Digitaleingang AT. AT Aus: Eingang OI aktiv AT Ein: Integriertes Potentiometer aktiv	

<b>Eingang AT vorhanden?</b>	<b>A005</b>	<b>Eingang AT</b>	<b>Haupt-Frequenzsollwerteingang</b>
<b>Ja</b>	00	AUS	O
		EIN	OI
	02	AUS	O
		EIN	Integriertes Poti (Option)
	03	AUS	OI
		EIN	Integriertes Poti (Option)
<b>Nein</b>	--	--	O + OI addieren

**5.5 Skalierung Analogeingang O (0...10V)**

Beispiel:

- A011 15Hz
- A012 40Hz
- A013 20% (2V)
- A014 60% (6V)



**Sollwertinvertierung**

Bei speziellen Anwendungen mag es erforderlich sein bei minimalem Sollwert (z. B. 0V) die maximale Frequenz bzw. bei maximalem Sollwert (z. B. 10V) die minimale Frequenz zu fahren. Hierzu ist unter A011 die max. Frequenz und unter A012 die min. Frequenz einzugeben. **Achtung! Unter diesen Umständen liegt keine Drahtbruchsicherheit vor! (siehe A015).**

<b>A011</b>	<b>Frequenz bei Min.-Sollwert an Eingang O</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A012</b>	<b>Frequenz bei Max.-Sollwert an Eingang O</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A013</b>	<b>Min.-Sollwert an Eingang O</b>	<b>0,00%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

<b>A014</b>	<b>Max.-Sollwert an Eingang O</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

<b>A015</b>	<b>Startbedingung Eingang O</b>	<b>01</b>
00	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A013) wird die unter Funktion A011 programmierte Frequenz gefahren.	
01	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A013) wird 0Hz ausgegeben.	

**PID-Regler**

Bei Verwendung von Analogeingang O als Soll- oder Istwertsignaleingang in Verbindung mit dem integrierten PID-Regler kann A011...A014 (zusammen mit Funktion A075) zur Skalierung des Signals auf die Messgröße verwendet werden (Einheit: %). In diesem Fall werden die ursprünglichen Eingabewerte unter A011 und A012 mit dem Faktor unter A075 multipliziert. Bei A011=A012=0% erfolgt die Skalierung direkt über A075.

**Beispiel:**

- A011=20%, A012=100%
- Ändern der Eingabe unter A075 von 1,00 auf 0,60
- A011=12%, A012=60%
- 0...10V entspricht 12...60% Istwert unter d004

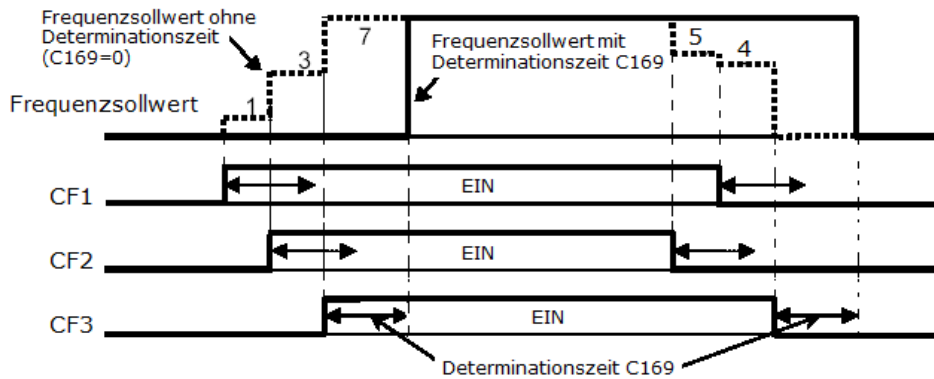
**5.6 Festfrequenzen**

Festfrequenzen können auf zweierlei Weise über Digital-Eingänge abgerufen werden:

- 1. Abrufen von bis zu 15 Festfrequenzen (Funktion A21...A35) BCD-codiert über Digital-Eingänge CF1...CF4 (C001...C007=02...05, A019=00).**

Ein-gang	Festfrequenz / Funktion															
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27	A28	A29	A30	A31	A32	A33	A34	A35
CF1		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN
CF2			EIN	EIN				EIN	EIN			EIN	EIN		EIN	EIN
CF3					EIN	EIN		EIN	EIN				EIN	EIN	EIN	EIN
CF4									EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen bei Anlegen des Binärsignals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.



- 2. Abrufen von bis zu 7 Festfrequenzen (Funktion A21...A27) bitweise über die Digital-Eingänge SF1...SF7 (C001...C007=32...38, A019=01).** Werden 2 oder mehr Eingänge gleichzeitig angesteuert, so wird die Frequenz mit der niedrigeren Priorität gefahren.

Ein-gang	Festfrequenz / Funktion							
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27
SF1		EIN						
SF2		O	EIN					
SF3		O	O	EIN				
SF4		O	O	O	EIN			
SF5		O	O	O	O	EIN		
SF6		O	O	O	O	O	EIN	
SF7		O	O	O	O	O	O	EIN

O: Signalzustand am entsprechenden Digitaleingang hat keine Auswirkungen. **Die Determinationszeit unter Funktion C169 wirkt hierbei nicht**

\*Wird keiner der Eingänge CF1...CF4 bzw. SF1...SF7 angesteuert so fährt der Frequenzumrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A20) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

**Die Festfrequenzen besitzen Priorität gegenüber allen anderen Sollwerten. Sie werden lediglich vom Tipp-Betrieb übertroffen, der die höchste Priorität besitzt.**

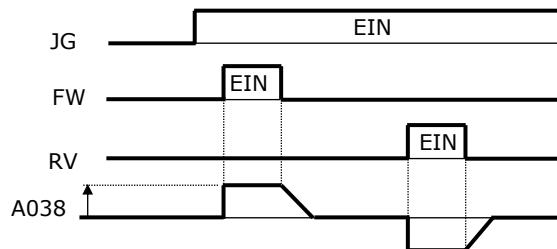
<b>A019</b>	<b>Abrufen der Festfrequenzen</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	(Binär) 15 Festfrequenzen binär über Digitaleingänge CF1...CF4	
<b>01</b>	(Bit) 7 Festfrequenzen binär über Digitaleingänge SF1...SF7	
<b>A20, A22</b>	<b>Basisfrequenz</b>	<b>6,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	
<b>Einstellbereich</b>	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01)	
<b>A021 ... A035</b>	<b>1. Festfrequenz ... 15. Festfrequenz</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	
<b>Einstellbereich</b>	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01)	



**5.7 Tipp-Betrieb**

<b>A038</b>	<b>Tipp-Frequenz</b>	<b>6,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...9,9Hz	

Der Tipp-Betrieb wird über Eingang JG (C001...C007=06) aktiviert und dient z. B. zum Einrichten einer Maschine im Hand-Betrieb. Da im Tipp-Betrieb die Hochlauframpe nicht aktiv ist, könnte es - wenn die Tipp-Frequenz zu groß gewählt wird - zur Auslösung einer Störmeldung (Überstrom) kommen.

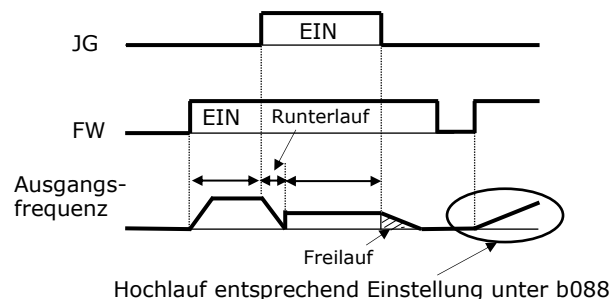


Der Tipp-Betrieb ist nicht möglich, wenn die eingestellte Tipp-Frequenz kleiner ist als die unter b082 eingegebene Startfrequenz.

<b>A039</b>	<b>Tipp-Betrieb, Stopp-Modus</b>	<b>04</b>
<b>00/03</b>	Freilauf	
<b>01/04</b>	Bremsen des Motors an der Runterlauframpe	
<b>02/05</b>	Bremsen des Motors mit der Gleichstrombremse (A051...A055)	

Erfolgt das Signal für den Tipp-Betrieb nachdem ein Startbefehl erfolgte, so reagiert der Frequenzumrichter bei den Eingaben 00, 01 und 02 nicht auf den Tipp-Befehl.

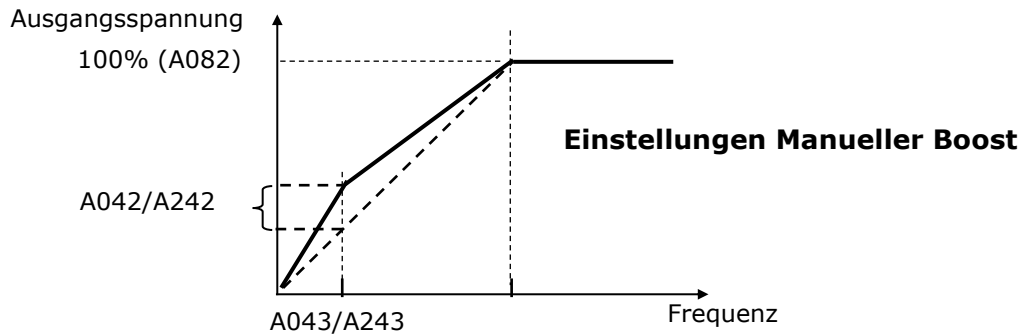
Erfolgt das Signal für den Tipp-Betrieb nachdem ein Startbefehl erfolgte, so bremst der Frequenzumrichter bei den Eingaben 03, 04 und 05 mit der eingestellten Zeitrampe auf 0Hz um dann ohne Rampe auf die Tippfrequenz zu fahren.



**5.8 Boost**

**Der Boost ist nicht aktiv unter dem Arbeitsverfahren SLV (A044=03).**

Der Boost kompensiert den Spannungsabfall am ohmschen Anteil der Ständerwicklung (Motorkonstante  $R_1$ ) des Motors. Insbesondere bei niedrigen Frequenzen bzw. Spannungen führt dieser Spannungsabfall zu einer nicht unerheblichen Reduzierung des Drehmomentes. Der manuelle Boost hebt die Spannung im Frequenzbereich von der Startfrequenz (Werkseinstellung 0,5Hz) bis zur Eckfrequenz (Werkseinstellung 50Hz) in jedem Betriebszustand (Hochlauf, statischer Betrieb, Runterlauf) an - unabhängig von der Belastung des Motors. Bezugswert ist der unter A082 eingegebene Spannungswert. Beim automatischen Boost erfolgt eine belastungsabhängige Spannungs- und Frequenzanhebung (Schlupfkompensation). Der Grad der Spannungs- und Frequenzanhebung wird mit A046 und A047 eingestellt. Es ist - insbesondere beim manuellen Boost - darauf zu achten, daß der angeschlossene Motor nicht überlastet wird. Eine Spannungsanhebung kann durch einen dadurch hervorgerufenen höheren Strom eine Störmeldung des Frequenzumrichters auslösen. Für den automatischen Boost ist die korrekte Eingabe der Motorleistung (H003) und der Motorpolzahl (H004) wichtig.



Symptom	Maßnahme
Drehmoment zu niedrig bei kleinen Drehzahlen; Motor dreht sich nicht bei kleinen Frequenzen	Manueller Boost: A042 erhöhen Automatischer Boost: A047 erhöhen, A046 erhöhen b083 (Taktfrequenz) verringern
Drehzahleinbruch bei Aufschalten von Last	Automatischer Boost: A047 erhöhen
Drehzahl erhöht sich wenn Last aufgeschaltet wird	Automatischer Boost: A047 verringern
Bei Aufschalten von Last geht der Umrichter auf Störung „Überstrom“	Automatischer Boost: A046 verringern, A047 verringern Manueller Boost: A042 verringern

<b>A041, A241</b>	<b>Boost-Charakteristik</b>	<b>00</b>
00	Manueller Boost (A042, A043)	
01	Automatischer Boost (A042, A046, A047)	

<b>A042, A242</b>	<b>Manueller Boost, Spannungsanhebung</b>	<b>1,0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...20%	

Funktion A042 legt die Höhe der Spannungsanhebung bei 0Hz fest (bezogen auf den unter A082 angewählten Spannungswert).

<b>A043, A243</b>	<b>Manueller Boost, Boostfrequenz</b>	<b>5,0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...50%	

Der Wert bezieht sich auf die unter A003 eingestellte Eckfrequenz.

<b>A046, A246</b>	<b>Automatischer Boost, Spannungsanhebung</b>	<b>100</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...255	

<b>A047, A247</b>	<b>Automatischer Boost, Schlupfkompensation</b>	<b>100</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...255	

**5.9 Arbeitsverfahren, U/f-Charakteristik, SLV**

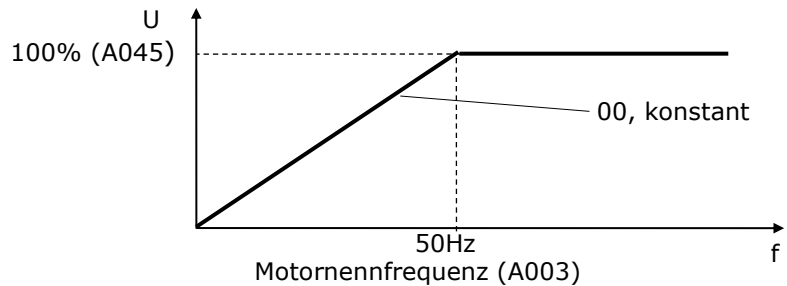
<b>A044, A244</b>	<b>Arbeitsverfahren</b>	<b>00</b>
00	U/f-Kennlinie, $U \sim f$ (konstant)	
01	U/f-Kennlinie, $U \sim f^{1,7}$ für z. B. für Kreiselpumpen und Ventilatoren	
02	Frei einstellbare U/f-Kennlinie entsprechend Einstellung unter b100...b113	
03	Sensorless Vector Control (SLV)	

Unter der Einstellung A044=03 kann es bei sehr kleinen Frequenzen vorkommen, dass der Frequenzumrichter dem Motor ein Drehfeld vorgibt, das entgegengesetzt zu der angewählten Drehrichtung ist. Mit b046=01 kann dieses verhindert werden.

<b>β046</b>	<b>Reversierung Vektorregelung sperren</b>	<b>00</b>
00	Reversierung aufgrund von Vektorregelung freigegeben	
01	Reversierung aufgrund von Vektorregelung gesperrt	

**U/f-Kennlinie, konstant (A044=00)**

Die konstante U/f-Kennlinie kann für die meisten Anwendungen verwendet werden. Optimierung wie Drehmomentanhebung und Schlupfkompensation erfolgen unter Funktion A041, A042, A043, A046, A047.



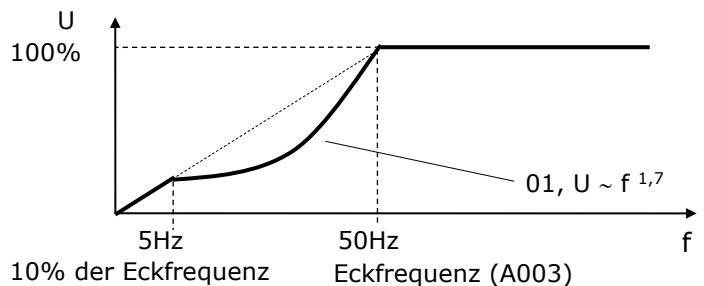
**U/f-Kennlinie,  $U \sim f^{1,7}$ , (A044=01)**

Für Anwendungen mit quadratisch ansteigenden Belastungsmomenten wie z. B. Kreiselpumpen und Ventilatoren lässt sich mit dieser U/f-Kennlinie eine reduzierte Leistungsaufnahme des Motors erzielen. Das Anlaufmoment des Motors ist niedrig.

Bei  $U \sim f^{1,7}$  setzt sich die U/f-Kennlinie aus folgenden Bereichen zusammen:

0...10% der Eckfrequenz:  
- lineares U/f-Verhältnis

10...100% Eckfrequenz:  
-  $U \sim f^{1,7}$



**Frei einstellbare U/f-Kennlinie entsprechend Einstellung unter b100...b113 (A044=0)**

Siehe Produkthandbuch

**Sensorless Vector Control SLV (A044=03)**

Sensorless Vector Control (SLV) ermittelt die Drehzahl und das Drehmoment auf Grundlage von Ausgangsspannung, -strom sowie der Motorkonstanten H020...H024 / H030...H34. Hierdurch wird ein hohes Drehmoment insbesondere bei niedrigen Frequenzen ( $>0,3\text{Hz}$ ) erreicht (zur Anpassung des Frequenzumrichters an den angeschlossenen Motor siehe „Motordaten“, Funktion A003, A082; H003, H004; siehe „Autotuning / Motordaten“ Funktion H001, H002, H020...H234). Optimieren der SLV-Regelparameter unter H005, H050...H251.

Optimierung des Antriebes gemäß folgender Tabelle

Betriebszustand	Verhalten	Maßnahmen	Funktion
Motorischer Betrieb	Schlupfkompensation zu gering	Motorkonstante R2 vergrößern, (ca. 1,2 x aktueller Wert)	H021, H221, H031, H231
	Überkompensation des Schlupfes	Motorkonstante R2 verringern, (ca. 0,8 x aktueller Wert)	H021, H221, H031, H231
Generatorischer Betrieb	Geringes Drehmoment bei kleinen Frequenzen	Motorkonstante R1 vergrößern (ca. 1,2 x aktueller Wert) Motorkonstante I <sub>0</sub> vergrößern (ca. 1,2 x aktueller Wert)	H020, H220, H030, H230 H023, H223, H033, H233
Starten	Der Motor startet ruckartig	Motorkonstante J verringern	H024, H224, H034, H234
	Der Motor läuft im ersten Moment rückwärts	Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit verringern Reversierung sperren	H005, H205 b046
Im Runterlauf	Der Motor läuft nicht rund	Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit verringern Motorkonstante J verringern	H005, H205 H024, H224, H034, H234
Bei kleinen Frequenzen	Der Motor schwingt zwischen Rechtslauf und Linkslauf	Motorkonstante J vergrößern	H024, H224, H034, H234
		Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit vergrößern	H005, H205

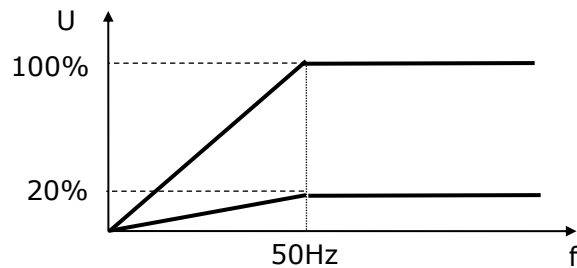
## HITACHI WJ200

Folgendes ist zu berücksichtigen:

- Der Motor muss der Leistung des Umrichters entsprechen und sollte nicht mehr als eine Leistungsstufe kleiner sein als die Umrichterleistung. Beispiel WJ200-055HF, Motor 4,0kW oder 5,5kW.
- Für das Arbeitsverfahren SLV (A044=03) muss die Taktfrequenz unter b083 mindestens 2,1kHz betragen.
- Zur Vermeidung von Motorschäden, durch Überlastung bei Verwendung von Motoren mit kleinerer Leistung als der Umrichter in Verbindung mit Vektorregelung (A044=03), reduzieren Sie bitte die Drehmomentgrenze unter b041...b044 wie folgt:  
b041...b044=Motorleistung/Umrichterleistung x Drehmomentgrenze (z. B. 200%)

<b>A045, A245</b>	<b>Ausgangsspannung</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	20...100%	

Die Ausgangsspannung kann im Bereich von 20...100% bezogen auf den unter A082 eingestellten Wert eingestellt werden.



### 5.10 Gleichstrombremse



#### WARNUNG

**Die DC-Bremse bewirkt eine zusätzliche Erwärmung des angeschlossenen Motors. Geben Sie als Bremszeit und Bremsmoment möglichst kleine Werte ein. Überprüfen Sie, ob sich der Motor durch den Einsatz der DC-Bremse unzulässig hoch erwärmt.**

Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 verfügen über eine einstellbare Gleichstromgrenze. Durch die Aufschaltung einer getakteten Gleichspannung auf die Ständerwicklung des Motors wird ein Bremsmoment erzeugt, das der Rotation des Läufers entgegenwirkt. Mit Hilfe der Gleichstrombremse können hohe Stoppgenauigkeiten bei Positionierantrieben (ohne Drehzahlrückführung) realisiert werden. Außerdem kann durch die Gleichstrombremse die Drehzahl vor dem Einfallen einer mechanischen Bremse auf ein Minimum reduziert werden.

Die Gleichstrombremse lässt sich auf zwei Arten einschalten:

1. extern, durch Ansteuern des Digitaleingangs DB (Einstellung unter A051 hat darauf keinen Einfluss).
2. automatisch intern, bei Erreichen einer programmierten Frequenz (A051=01)

<b>A051</b>	<b>DC-Bremse, automatisch aktiv</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	DC-Bremse automatisch inaktiv	
<b>01</b>	DC-Bremse automatisch aktiv bei Start und im Runterlauf bei Stopp	
<b>02</b>	DC-Bremse automatisch aktiv im Betrieb bei Unterschreiten einer Frequenz	

<b>A052</b>	<b>DC-Bremse, Einschaltfrequenz</b>	<b>0,50Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...60Hz	

Bei Unterschreiten der hier programmierten Frequenz im Runterlauf (wenn Stopp anliegt!) fällt die DC-Bremse ein.

<b>A053</b>	<b>DC-Bremse, Wartezeit</b>	<b>0,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...5s	

Bei Erreichen der unter A052 programmierten Frequenz, oder bei Ansteuern des Digitaleingangs DB werden die Endstufen für die hier eingegebene Wartezeit abgeschaltet. Der Motor läuft in dieser Zeit frei. Nach Ablauf der Zeit fällt die DC-Bremse ein.

<b>A054</b>	<b>DC-Bremse, Bremsmoment</b>	<b>50%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

100% entspricht ca. 70% FU-Nennstrom.

<b>A055</b>	<b>DC-Bremse, Bremszeit</b>	<b>0,5s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...60s	

Die Bremszeit startet nach Ablauf der Wartezeit (A053).

<b>A056</b>	<b>DC-Bremse, Einschalttrigger</b>	<b>01</b>
<b>00</b>	Einschalten der DC-Bremse durch ansteigende Flanke an Digitaleingang DB (Wartezeit A053, Bremsmoment A054 und Bremszeit A056 berücksichtigen!)	
<b>01</b>	Einschalten der DC-Bremse durch EIN-Signal an Digitaleingang DB (Wartezeit A053 und Bremsmoment A054 berücksichtigen!)	

Mit den Funktionen A057 und A058 kann die Gleichstrombremse vor Starten des Motors aktiviert werden.

Durch hohe Taktfrequenzen treten hohe Verlustleistungen in den Endstufen auf. Diese Verlustleistungen haben eine Wärmeentwicklung zur Folge. Bei Anwendung der Gleichstrombremse wird diese Wärmeentwicklung im Motor verstärkt. Daher sollte die Taktfrequenz eventuell für den Zeitraum der Gleichstrombremsung unter A059 so niedrig wie möglich gewählt werden. Desweiteren ist ein Motor mit einem Thermistor zu empfehlen, damit bei zu starker Wärmeentwicklung ein Schutz vorhanden ist.

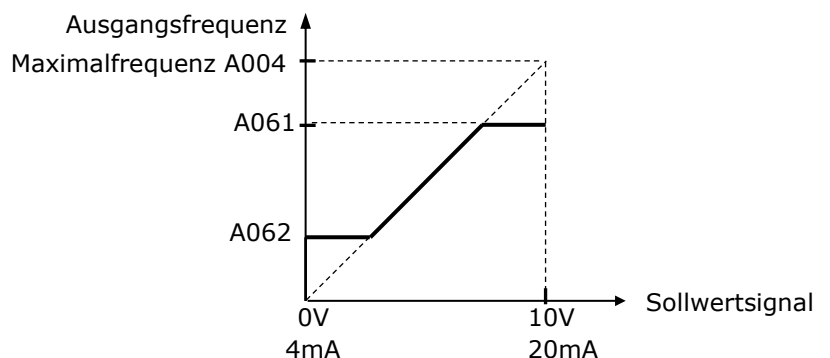
Weitere Informationen zu A056...A059 siehe Produkthandbuch.

**5.11 Betriebsfrequenzbereich**

Der Frequenzbereich, der durch die unter den Funktionen b082 (Startfrequenz) und A004 (Maximalfrequenz) programmierten Werte festgelegt ist, kann mit den Funktionen A061 und A062 eingeschränkt werden. Sobald der Frequenzrichter einen Startbefehl erhält, fährt er auf die unter A062 programmierte Frequenz.

Bei Eingabe von 0Hz ist die entsprechende Funktion unwirksam.

Sollwertvorgabe über Analogeingang  
O bzw. OI



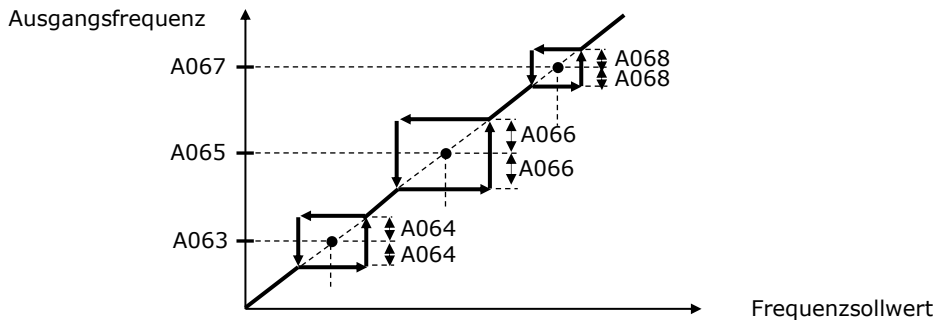
<b>A061, A261</b>	<b>Max. Betriebsfrequenz</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei Eingabe von 0Hz ist die Grenze unwirksam.

<b>A062, A262</b>	<b>Min. Betriebsfrequenz</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

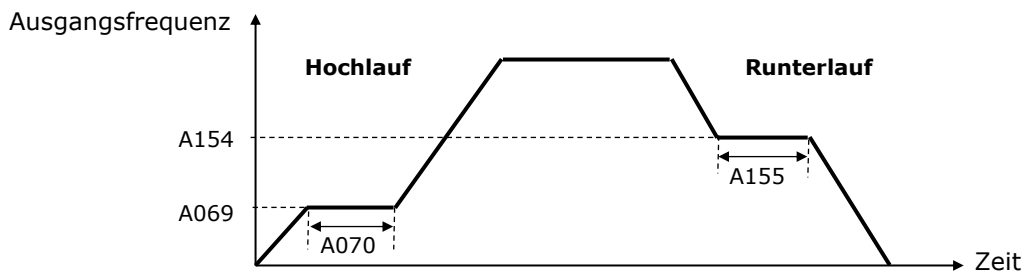
**5.12 Frequenzsprünge**

Zur Vermeidung von eventuell auftretenden Resonanzen im Antriebssystem besteht die Möglichkeit unter den Funktionen A063...A068 drei Frequenzsprünge zu programmieren.



**5.13 Hoch-/Runterlaufverzögerung**

Der Hoch-/Runterlauf kann bei Erreichen der unter A069/A154 programmierten Frequenz für die unter Funktion A070/A155 eingegebene Zeit verzögert werden. Wenn z. B. beim Beschleunigen von Systemen mit großen Massenträgheitsmomenten hohe Ströme auftraten kann es von Vorteil sein, bei einer relativ niedrigen Frequenz für einige Sekunden zu „warten“ bis sich der Motorschlupf und somit der Strom verringert hat.



**5.14 PID-Regler**

**Aktivierung des PID-Reglers mit A071=01. Wird zusätzlich einer der Digitaleingänge als PID (Funktion C001...C007=23) programmiert, so kann der Regler über diesen Eingang ausgeschaltet werden.**

Stellgröße des PID-Reglers ist die Ausgangsfrequenz. Der Stellbereich des Frequenzumrichters ist mit 0Hz (bzw. der unter A062 eingestellten Frequenz) nach unten und mit der unter A004 (bzw. A061) eingegebenen Frequenz nach oben begrenzt.

Der **Istwerteingang** wird unter Funktion **A076** angewählt (A076=00: Analogeingang O entsprechend 0...10V oder A076=01: Analogeingang OI für 4...20 mA). Die Sollwertquelle wird unter A001 festgelegt.

A001, A201	Sollwertquelle	01
(00)	Integriertes Potentiometer (nur mit Option OPE-SRmini)	
01	Analogeingänge O-L (A076=00) oder OI-L (A076=01)	
02	Eingabe unter Funktion F001 (Eingabewert 0...100%)	
03	ModBus-RTU	
04	Optionskarte	
06	Impulskettensignal an EA	
07	SPS-Programm	
10	A141...A146	

Die Soll- und Istwerte sind in % normiert. Skalierung der Analsignale auf die Messgröße (Soll- oder Istwert) erfolgt über A011...A014 (Eingang O, 0...10V), A101...A104 (Eingang OI, 0...20mA) und A161...A164 (Optionales integriertes Potentiometer). Alle soll- und istwertbezogenen Eingabewerte A011/A012, A101/A102, A020...A035, F001 werden mit dem unter A075 eingegebenen Faktor multipliziert (Werkseinstellung A075=1).

**Beispiel:** A011=20%, A012=100%, Ändern der Eingabe unter A075 von 1,00 auf 0,60, A011=12%, A012=60%, 0...10V entspricht Istwert 12...60% unter d004.

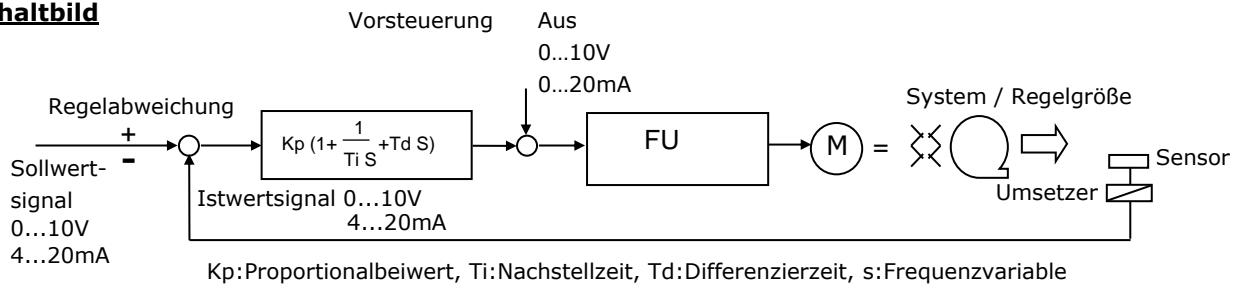
Bei A011=A012=0% erfolgt die Skalierung direkt über A075.

**Aus diesem Grund muss der Regler zuerst unter Funktion A071 aktiviert werden, bevor alle anderen Funktionen eingestellt werden.**

Der I-Anteil des PID-Reglers lässt sich über Digitaleingang PIDC zurücksetzen (Funktion C001...C007, Eingabe 24; nur zurücksetzen wenn PID-Regler ausgeschaltet ist!)

F001: Anzeige Sollwert, d004: Anzeige Istwert

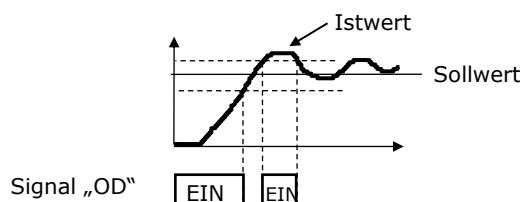
**Blockschaltbild**



**Ausgangssignale**

**OD 04 PID-Regelabweichung**  
C021...C026=04

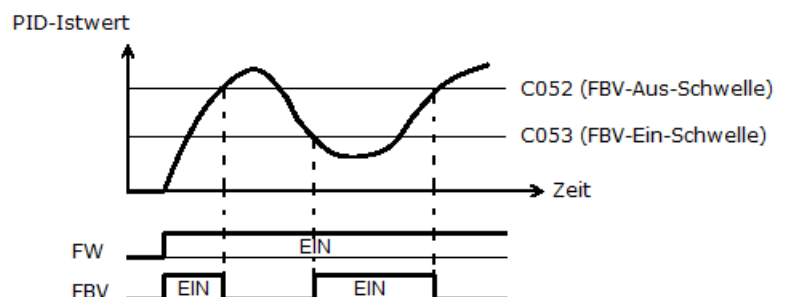
Signal wenn die Abweichung zwischen dem eingestellten Sollwert und dem zurückgeführten Istwert größer ist als der unter Funktion C044 eingestellte Wert.



**FBV 31 PID- Istwertüberwachung**  
C021...C026=31

Signalwechsel wenn die unter C052 / C053 programmierte Regelabweichung außerhalb der eingestellten Bereiche sind.

FBV=AUS: PID-Istwert > C052  
solange wie der PID-Istwert > C053  
FBV=EIN: PID-Istwert < C053  
solange wie der PID-Istwert < C052



**PID-Regler-Optimierung**

Istwert folgt dem Sollwert nur sehr langsam → A072 erhöhen  
Istwert ist nicht stabil obwohl er dem Sollwert schnell folgt → A072 verringern, A073 erhöhen  
Es dauert zu lange bis Istwert = Sollwert → A073 verringern  
Ausregelzeit ist zu lang, obwohl die Verstärkung A072 erhöht wurde → A074 erhöhen  
Istwert ist nicht stabil nachdem A072 erhöht wurde → A074 verringern

**Beispiel: Istwernerfassung über Analogsollwert 0...10V.**

A076=01 Istwernerfassung über Analogeingang O (0...10V)  
A001=01 Sollwertvorgabe über Analogeingang OI (4...20mA)

## HITACHI WJ200

### Beispiel: Sollwertvorgabe über ModBus-RTU

100% entsprechen 10000 (Auflösung 0,01%). Wert schreiben in Register-Adresse 0006h. Diese Adresse kann gelesen oder geschrieben werden.

### Beispiel: Sollwertvorgabe über Impulskettensignal EA und Istwerterfassung über Analoogsollwert 0...10V.

A076=01 Istwerterfassung über Analogeingang O

A001=06 Sollwertvorgabe über Impulskettensignal EA

<b>A071</b>	<b>PID-Regler aktiv</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	PID-Regler inaktiv	
<b>01</b>	PID-Regler aktiv, keine Reversierung zugelassen bei negativen Ergebnissen der PID-Kalkulation	
<b>02</b>	PID-Regler aktiv, Reversierung zugelassen bei negativen Ergebnissen der PID-Kalkulation	

<b>A072</b>	<b>PID-Regler, P-Anteil</b>	<b>1,00</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...25	

<b>A073</b>	<b>PID-Regler, I-Anteil</b>	<b>1,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...3600s	

<b>A074</b>	<b>PID-Regler, D-Anteil</b>	<b>0,00s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100s	

<b>A075</b>	<b>PID-Regler, Anzeigefaktor</b>	<b>1,00</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,01...99,99	

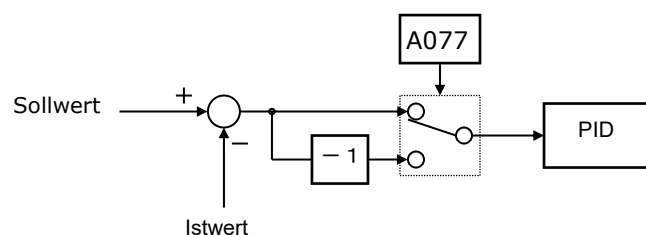
Die Anzeige des Istwertes kann mit einem Faktor multipliziert werden, damit anstelle von 0...100% auch prozessrichtige Größen angezeigt werden.

<b>A076</b>	<b>PID-Regler, Eingang Istwertsignal</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Analogeingang OI	
<b>01</b>	Analogeingang O	
<b>02</b>	RS485	
<b>03</b>	Impulsfrequenz an Eingang EA	
<b>10</b>	gemäß A141...A146	

Auswahl des Istwertsignals kann entweder über Analogeingang O/OI, RS485 (Register-Adresse 0006h), oder als Ergebnis einer arithmetischen Operation gemäß A141...A146 erfolgen.

Als Sollwerteingang dient dann der unbelegte freie Analogeingang, bzw. die Sollwertquelle, die unter A001 angewählt wurde. Außerdem können die Festfrequenzen, oder - entsprechend der Programmierung unter Funktion A001 - das eingebaute Potentiometer zur Sollwertvorgabe verwendet werden.

<b>A077</b>	<b>PID-Regler, Invertierung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Standard (Istwert>Sollwert=Frequenz verringern)	
<b>01</b>	Invertierung (Istwert>Sollwert=Frequenz erhöhen)	





<b>A079</b>	<b>PID-Regler, Vorsteuerung</b>	<b>00</b>
00	Keine Vorsteuerung	
01	Vorsteuerung über Analogeingang O-L (0...10V)	
02	Vorsteuerung über Analogeingang OI-L (0...20mA)	

Der unter dieser Funktion ausgewählte Analogeingang zur Zuführung der Vorsteuerung, kann gleichzeitig zur Vorgabe des Sollwertes oder Istwertes ausgewählt werden.

### 5.15 Automatische Spannungsregelung AVR

Die AVR-Funktion (**A**utomatic **V**oltage **R**egulation) bewirkt eine Stabilisierung der Motorspannung bei schwankender Zwischenkreisspannung (z. B. durch ein instabiles Netz oder wegen Zwischenkreisspannungseinbrüchen bzw. Überhöhungen auf Grund kurzer Hoch- bzw. Runterlaufzeiten) um so ein hohes Drehmoment - insbesondere während des Hochlaufs - aufrechtzuerhalten.

Der generatorische Motorbetrieb (ohne AVR-Funktion) bewirkt in der Verzögerungsphase - insbesondere bei sehr kurzen Runterlaufzeiten - eine Anhebung der Zwischenkreisspannung, die wiederum eine entsprechende Erhöhung der Motorspannung zur Folge hat. Diese höhere Motorspannung bewirkt höhere Verluste im Motor und eine Erhöhung des Bremsmomentes. Aus diesem Grund kann z. B unter Funktion A081 die AVR-Funktion für die Runterlaufphase inaktiviert werden (A081=02).

Die entsprechende Spannung wird unter Funktion A082 (Motorspannung / Netzspannung) eingestellt.

<b>A081, A281</b>	<b>AVR-Funktion, Charakteristik</b>	<b>02</b>
00	AVR-Funktion aktiv im gesamten Betrieb	
01	AVR-Funktion nicht aktiv	
<b>02</b>	AVR-Funktion nicht aktiv im Runterlauf (evtl. höheres Bremsmoment möglich)	

<b>A082, A282</b>	<b>Motorspannung / Netzspannung</b>	<b>200V / 400V</b>
<b>Einstellbereich</b>	...SF: 200...240V ...HF: 380...480V	

Die Nennspannung des Motors ist dem Typenschild des angeschlossenen Motors zu entnehmen. **Achten Sie auf die richtige Verdrahtung des Motors im Klemmkasten!**

**Ist die Netzspannung höher als die Motornennspannung, so geben Sie hier die Netzspannung ein und reduzieren Sie die Ausgangsspannung unter Funktion A045 auf die Motornennspannung.**

Beispiel: Netzspannung = 440V, Motornennspannung = 400V. Geben Sie hier die Netzspannung (440V) ein und reduzieren Sie die Ausgangsspannung unter Funktion A045 auf  $400V/440V \times 100\% = 90\%$ . Zur Erhöhung des Bremsmomentes, Verwendung kürzerer Runterlaufzeiten und Unterdrückung der Störmeldung „Überspannung E07“ kann entweder die AVR-Funktion im Runterlauf deaktiviert (A081=02) oder mit Funktion A083 und A084 angepasst werden.

### 5.16 Energiesparbetrieb

Die Funktionsart „Energiesparbetrieb“ (A085=01) ist nur möglich unter dem Arbeitsverfahren „U/f-Kennlinie“ (A044=00/01/02)

<b>A085</b>	<b>Energiesparbetrieb</b>	<b>00</b>
00	Normalbetrieb	
01	<b>Energiesparbetrieb.</b> Der Energiesparbetrieb ist speziell für Pumpen- und Lüfteranwendungen mit reduzierter Drehmomentenkennlinie entwickelt worden. Die Ausgangsspannung wird automatisch der Belastung des Motors angepasst und so überschüssige Leistung vermieden. Die Reaktionszeit der Energiesparregelung kann unter Funktion A086 eingestellt werden. <b>Achtung!</b> Bei aktiviertem Energiesparbetrieb und einer plötzlichen Lastaufschaltung kann der Motor „kippen“ und der Frequenzumrichter eine Störung „Überstrom“ auslösen.	

**HITACHI WJ200**

**Folgendes ist beim Energiesparbetrieb zu beachten:** Ist die Last für den Umrichter zu groß, **wird die Beschleunigungszeit verlängert.**

Die Hochlauf- bzw Runterlauftrampe kann, entsprechend der Anwendung, variieren.

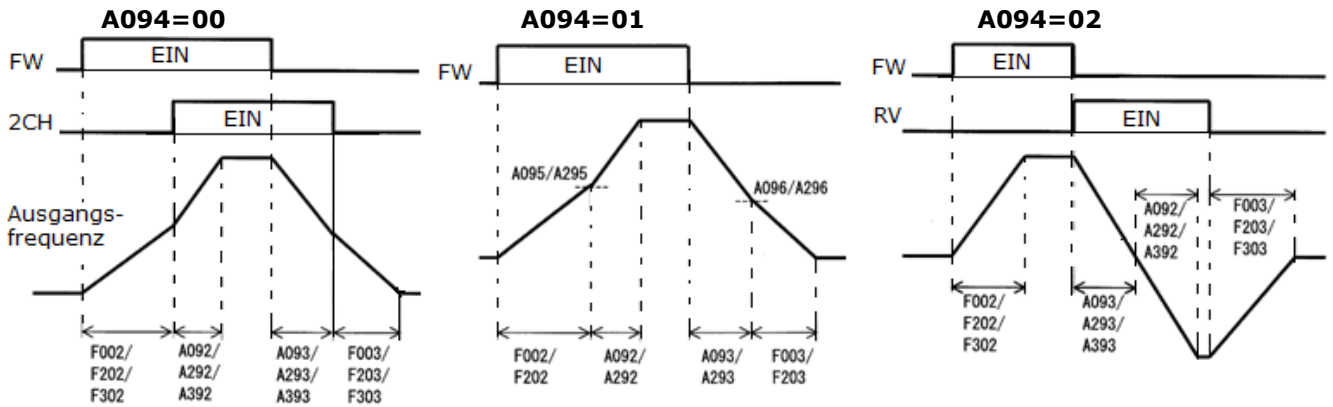
Bei Frequenzsollwertvorgabe über einen Analogeingang (O oder OI), den Analogfilter auf 500ms (A016=31) einstellen, **ansonsten arbeitet der Energiesparbetrieb nicht einwandfrei.**

<b>A086</b>	<b>Energiesparbetrieb, Reaktionszeit</b>	<b>50,0</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100	

**Eingestellter Wert:** 0.....100  
**Reaktionszeit:** langsam.....schnell  
**Genauigkeit:** hoch.....niedrig

**5.17 Zeitrampen**

Während des Betriebs kann von den unter Funktion F002 bzw. F003 eingestellten Zeitrampen auf die unter A092 und A093 programmierten Zeitrampen umgeschaltet werden. Dies kann entweder mit Hilfe eines externen Signals an Digitaleingang 2CH zu einem beliebigen Zeitpunkt erfolgen (A094=00, linkes Bild), oder bei Erreichen von bestimmten, fest eingegebenen Frequenzen (A094=01, A095, A096, mittleres Bild). Eingang LAC=EIN: Ignorieren der Zeitrampen. Die Ausgangsfrequenz folgt unmittelbar dem Frequenzsollwert.



<b>II031</b>	<b>Vorgabe Zeitrampen</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Bedienfeld	
<b>03</b>	Programmfunktion Easy Sequence	

<b>A094, A294</b>	<b>Umschalten von 1. Zeitrampe auf 2. Zeitrampe</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Umschalten über externes Signal an Digitaleingang 2CH (linkes Beispiel)	
<b>01</b>	Umschalten bei Erreichen von A095 bzw. A096 (mittleres Beispiel)	
<b>02</b>	2. Zeitrampe nur aktiv bei Linkslauf (rechtes Beispiel)	

<b>A097</b>	<b>Hochlaufcharakteristik</b>	<b>01</b>
<b>00</b>	linear	
<b>01</b>	S-Kurve	
<b>02</b>	U-Kurve	
<b>03</b>	U-Kurve invertiert	
<b>04</b>	S-Kurve für Aufzüge	

<b>A098</b>	<b>Runterlaufcharakteristik</b>	<b>01</b>
<b>00</b>	linear	
<b>01</b>	S-Kurve	
<b>02</b>	U-Kurve	
<b>03</b>	U-Kurve invertiert	
<b>04</b>	S-Kurve für Aufzüge	

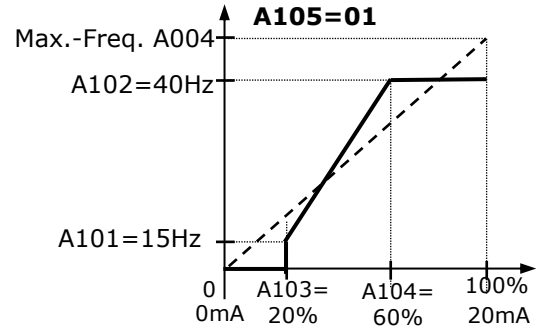
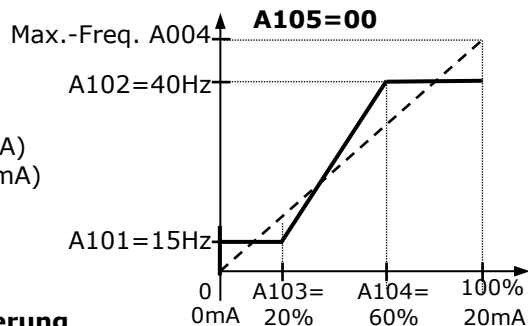
Weitere Informationen hierzu sowie zur Kurvenausprägung (Funktion A131, A132, A150...A155) siehe Produkthandbuch.

<b>β091</b>	<b>Stopp Modus</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	bei einem Stopp-Befehl wird der Antrieb mit der aktuell aktiven Runterlauframpe abgebremst.	
<b>01</b>	bei einem Stopp-Befehl läuft der Antrieb frei aus	

**5.18 Skalierung Analogeingang OI (4...20mA)**

Beispiel:

- A101 15Hz
- A102 40Hz
- A103 20% (4mA)
- A104 60% (12mA)



**Sollwertinvertierung**

Bei speziellen Anwendungen kann es erforderlich sein, bei minimalem Sollwert (z. B. 4mA), die maximale Frequenz bzw. bei maximalem Sollwert (z. B. 20mA), die minimale Frequenz zu fahren. Hierzu ist unter A101 die max. Frequenz und unter A102 die min. Frequenz einzugeben. **Achtung! Unter diesen Umständen liegt keine Drahtbruchsicherheit vor! (siehe A105).**

<b>A101</b>	<b>Frequenz bei Min.-Sollwert an Eingang OI</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A102</b>	<b>Frequenz bei Max.-Sollwert an Eingang OI</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A103</b>	<b>Min.-Sollwert an Eingang OI</b>	<b>20%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 20mA (20% entsprechen 4mA).

<b>A104</b>	<b>Max.-Sollwert an Eingang OI</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

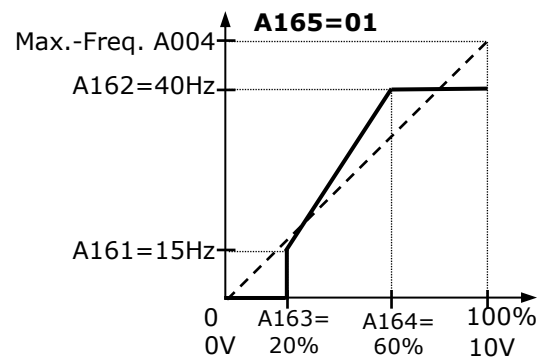
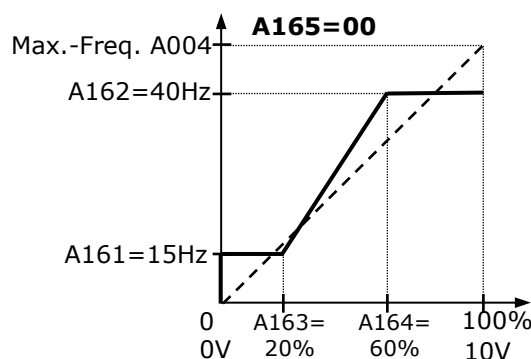
Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 20mA.

<b>A105</b>	<b>Startbedingung Eingang OI</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A103) wird die unter Funktion A101 programmierte Frequenz gefahren.	
<b>01</b>	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A103) wird 0Hz ausgegeben.	

**5.19 Skalierung Sollwertvorgabe mit integriertem Potentiometer (Option OPE-SRmini)**

Beispiel:

- A161 15Hz
- A162 40Hz
- A163 20% (2V)
- A164 60% (6V)



## HITACHI WJ200

### Sollwertinvertierung

Bei speziellen Anwendungen mag es erforderlich sein, bei minimalem Sollwert die maximale Frequenz, bzw. bei maximalem Sollwert die minimale Frequenz zu fahren. Hierzu ist unter A161 die maximale Frequenz und unter A162 die minimale Frequenz einzugeben.

<b>A161</b>	<b>Frequenz bei Min.-Sollwert, integr. Poti (Option)</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A162</b>	<b>Frequenz bei Max.-Sollwert, integr. Poti (Option)</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

<b>A163</b>	<b>Min.-Sollwert, integriertes Poti (Option)</b>	<b>0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

<b>A164</b>	<b>Max.-Sollwert, integriertes Poti (Option)</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

<b>A165</b>	<b>Startbedingung integriertes Poti (Option)</b>	<b>01</b>
00	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A163) wird die unter Funktion A161 programmierte Frequenz gefahren.	
01	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A163) wird 0Hz ausgegeben.	

### 5.20 Automatischer Wiederanlauf nach Störung



#### WARNUNG

**Diese Funktion bewirkt ein selbständiges Wiederanlaufen des Frequenzumrichters und somit des Antriebs bei einer Störung nach Ablauf der eingestellten Wartezeit - wenn ein Startbefehl weiterhin anliegt. Es ist sicherzustellen, dass im Falle eines Wiederanlaufs keine Personen gefährdet werden.**

In der Werkseinstellung führt jede Störung zur Auslösung einer Störmeldung. Ein automatischer Wiederanlauf nach Auftreten folgender Störmeldungen ist möglich:

**Überstrom** (E01...E04, max. 3 Wiederanlaufversuche in 10 Min., danach Störmeldung). Einstellung für Wiederanlauf unter Parameter b008.

**Überspannung** (07, max. 3 Wiederanlaufversuche in 10 Min., danach Störmeldung).  
Einstellung für Wiederanlaufmodus unter Parameter b008.

**Unterspannung, Netzausfall** (E09, max. 16 Wiederanlaufversuche 10 Min., danach Störmeldung).  
Einstellung für Wiederanlaufmodus unter Parameter b001.

Anzeige wenn der automatische Wiederanlauf aktiv ist:

0000

<b>β001</b>	<b>Wiederanlaufmodus bei Unterspannung/Netzausfall</b>	<b>00</b>
-------------	--	-----------

Verhalten des Frequenzumrichters bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung:

00	der Frequenzumrichter geht bei jeder der o. g. Störungen auf Störung
01	ein Neustart mit der Startfrequenz erfolgt nach der unter b003 eingestellten Zeit

02	nach der unter b003 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornenddrehzahl abgefallen sein. <b>(Beispiel 1)</b> . Sonst erfolgt ein 0Hz-Start.
03	nach der unter b003 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor, stoppt ihn entsprechend der eingestellten Runterlaufzeit und zeigt die Störmeldung im Display an. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornenddrehzahl abgefallen sein.
04	nach der unter b003 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor <b>durch aktives Erfassen der Motordrehzahl</b> und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert (siehe Funktion b028, b029, b030).

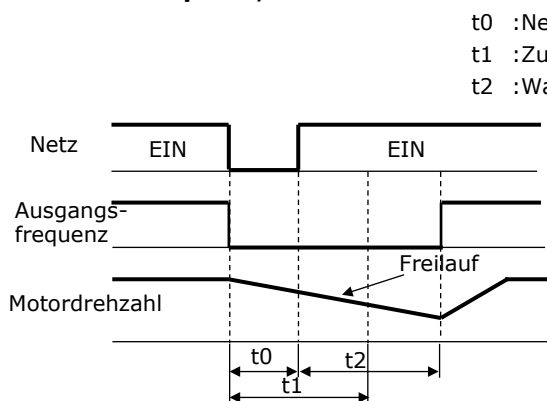
Auch bei gewünschter Synchronisierung (b001=02, 03) kann unter folgenden Bedingungen trotzdem ein 0Hz-Start erfolgen:

- die Motordrehzahl ist geringer als die halbe Motornenddrehzahl
- die vom Motor induzierte Spannung ist zu gering

<b>β002</b>	<b>Zulässige Netzausfallzeit</b>	<b>1,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,3...25s	

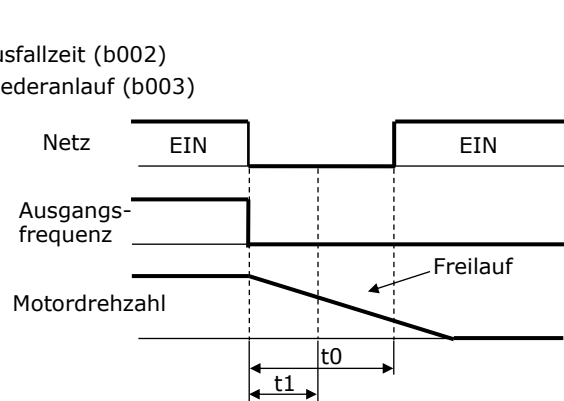
Zulässige Netzausfallzeit ohne Auslösen der Störmeldung Unterspannung E09 (**Beispiel 1**). Wenn die Netzausfallzeit länger ist als die hier eingegebene Zeit geht der Frequenzumrichter auf Störung (**Beispiel 2**).

**Beispiel 1, b001=02**



**Die Netzausfallzeit ist kürzer als die unter b002 programmierte Zeit.** Nach Ablauf von t2, Synchronisierung auf die Motordrehzahl und Hochlauf auf die Motordrehzahl

**Beispiel 2**



**Die Netzausfallzeit ist länger als die unter b002 programmierte Zeit.** Der Frequenzumrichter geht auf Störung

<b>β003</b>	<b>Wartezeit vor Wiederanlauf nach Netzausfall</b>	<b>1,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,3...100s	

Wartezeit nach einer Störung Unterspannung / Kurzzeitiger Netzausfall vor Aktivierung des automatischen Wiederanlaufes.

Es ist zu empfehlen, die Wartezeit vor Wiederanlauf unter Funktion b003 länger einzustellen als die Dauer der zu erwartenden Störung.

# HITACHI WJ200

<b>β004</b>	<b>Kurzzeitiger Netzausfall/Unterspannung im Stillstand</b>	<b>00</b>
00	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung im Stillstand <b>nicht</b> auf Störung	
01	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung im Stillstand auf Störung	
02	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung während des Runterlaufens oder im Stillstand <b>nicht</b> auf Störung	

Programmierung der Digitalausgänge bzw. des Relais' erfolgt unter Funktion C021...C022.

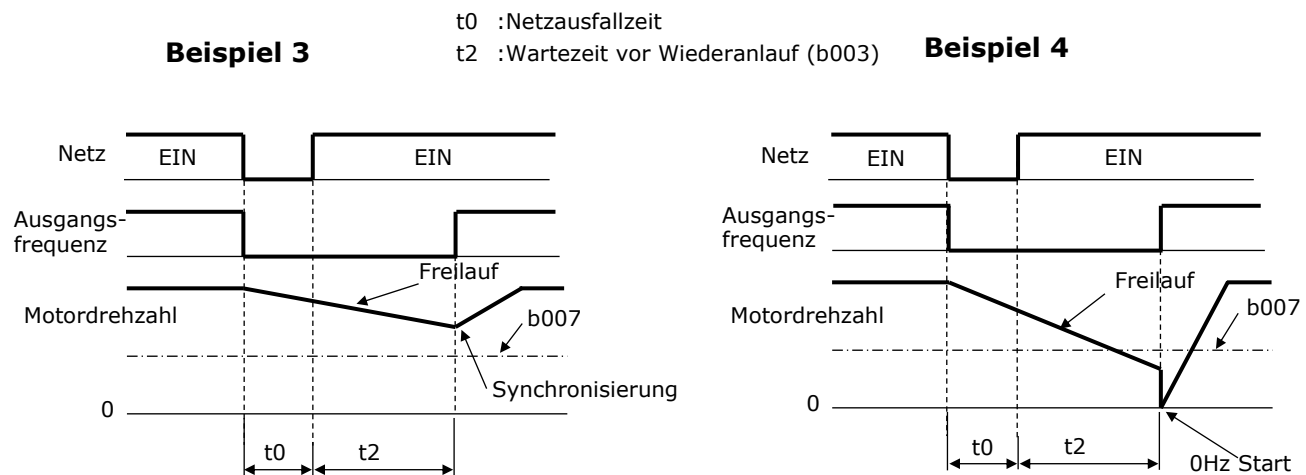
<b>β005</b>	<b>Wiederanlaufversuche bei Unterspannung/Netzausfall</b>	<b>00</b>
00	16 Wiederanlaufversuche bei Unterspannung / kurzzeitigem Netzausfall	
01	die Anzahl der Wiederanlaufversuche bei Unterspannung / kurzzeitigem Netzausfall ist unbegrenzt	

<b>β007</b>	<b>Minimalfrequenz für Synchronisierung</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...400Hz	

Für die Synchronisierung gilt:

Wenn die der Drehfrequenz des Motors entsprechende Frequenz höher ist als die unter b007 programmierte Frequenz synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf die Motordrehzahl und beschleunigt auf den Sollwert (b001=02, **Beispiel 3**).

Wenn die der Drehfrequenz des Motors entsprechende Frequenz niedriger ist als die unter b007 programmierte Frequenz startet der Frequenzumrichter bei 0Hz (**Beispiel 4**).



<b>β008</b>	<b>Wiederanlaufmodus bei Überspannung / Überstrom</b>	<b>00</b>
-------------	---	-----------

Verhalten des Frequenzumrichters bei Überspannung oder Überstrom:

00	der Frequenzumrichter geht bei jeder der o. g. Störungen auf Störung
01	ein Neustart mit der Startfrequenz erfolgt nach der unter b003 eingestellten Zeit
02	nach der unter b011 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornendrehzahl abgefallen sein. Sonst erfolgt ein 0Hz-Start.

03	nach der unter b011 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor, stoppt ihn entsprechend der eingestellten Runterlaufzeit und zeigt die Störmeldung im Display an. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornenn Drehzahl abgefallen sein.
04	nach der unter b011 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor <b>durch aktives Erfassen der Motordrehzahl</b> und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert (siehe Funktion b028, b029, b030).

<b>β010</b>	<b>Wiederanlaufversuche bei Überspannung / Überstrom</b>	<b>3</b>
<b>Einstellbereich</b>	1...3	

<b>β011</b>	<b>Wartezeit vor Wiederanlauf bei Überstrom/-spannung</b>	<b>1,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,3...100,0s	

Wartezeit nach einer Störung Überstrom/Überspannung vor Aktivierung des automatischen Wiederanlaufes.

Es ist zu empfehlen, die Wartezeit vor Wiederanlauf unter Funktion b011 länger einzustellen als die Dauer der zu erwartenden Störung.

### 5.21 Elektronischer Motorschutz

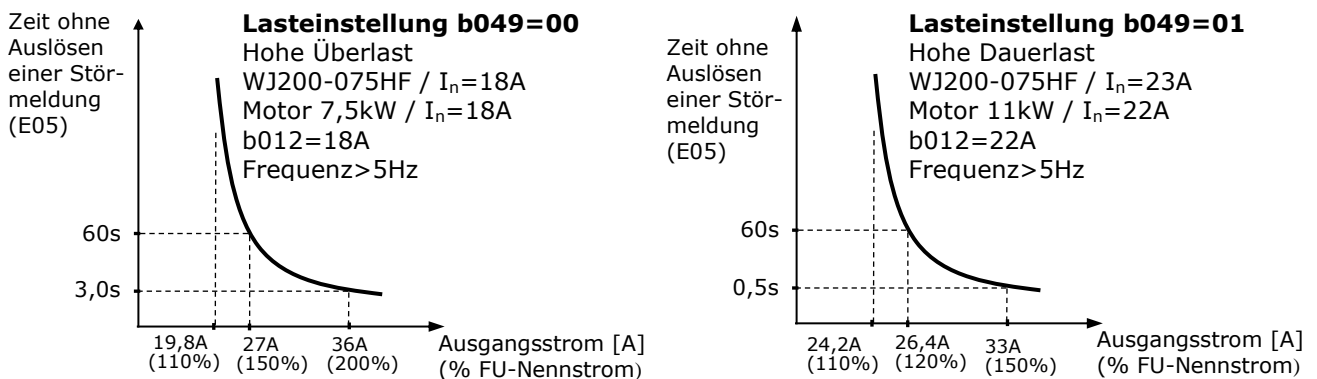
Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 können den angeschlossenen Motor mittels einer elektronischen Bimetallnachbildung auf Überlastung überwachen. Der elektronische Motorschutz wird über Funktion b012 auf den Nennstrom des Motors abgestimmt. Bei Eingabewerten > Motornennstrom kann der Motor nicht über diese Funktion überwacht werden. Setzen Sie in diesem Fall Kaltleiter oder Thermokontakte in den Motorwicklungen ein. Bei Auslösen des elektronischen Motorschutzes wird die Meldung E05 oder E38 angezeigt.

Unter Funktion C061 kann ein Überlast-Schwellwert eingegeben werden bei dessen Erreichen bzw. Überschreiten ein entsprechend programmierter Digital-Ausgang geschaltet wird (Funktion C021, C022, C026, Eingabe 13).

<b>β012, β212</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Einstellwert</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub> [A]</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]	

Die Auslösecharakteristik des elektronischen Motorschutzes richtet sich auch nach der LastEinstellung unter Parameter b049.

#### Auslösecharakteristik b013=01



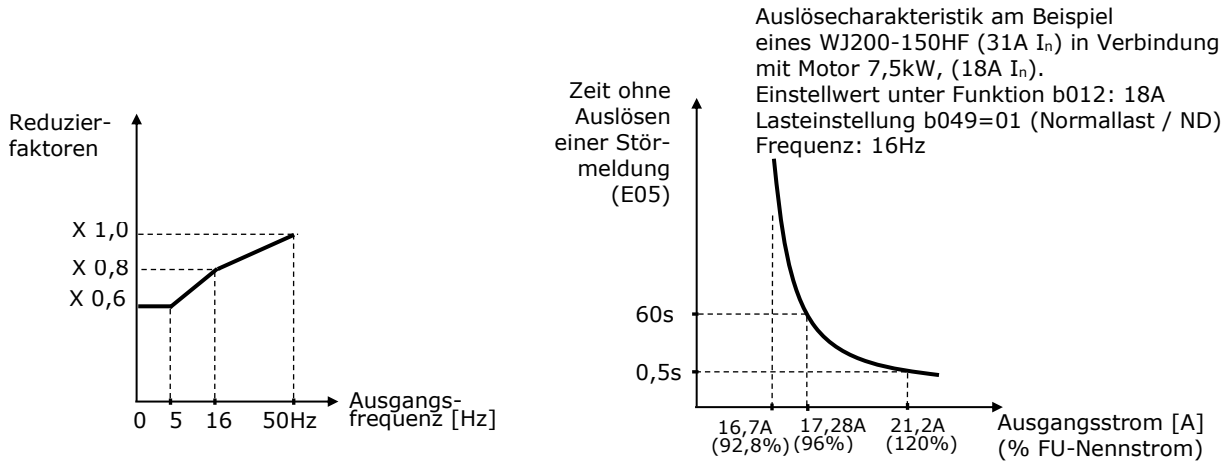
**Achtung!** Achten Sie darauf, dass der Ausgangsstrom nicht dauerhaft über dem Frequenzumrichternennstrom liegt da sonst die Lebensdauer der Zwischenkreiskondensatoren und Endstufen verringert wird.

<b>β013, β213</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Auslösecharakteristik</b>	<b>01</b>
-------------------	--	-----------

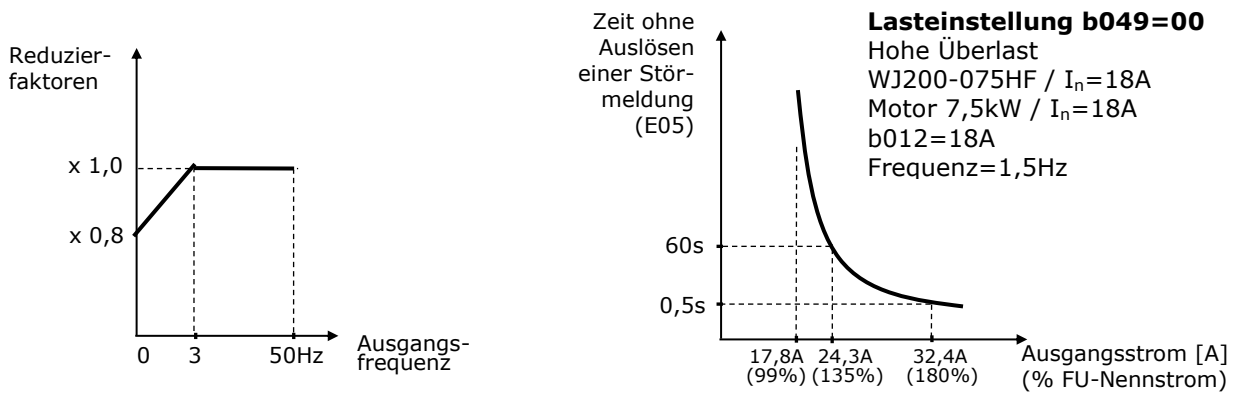
Die Auslösecharakteristik des Motorschutzes kann auf die Drehmomentcharakteristik der angetriebenen Maschine angepasst werden.

00	Auslösecharakteristik für quadratisch ansteigendes Belastungsmoment
<b>01</b>	Auslösecharakteristik für konstantes Belastungsmoment
02	Auslösecharakteristik frei einstellbar unter den Funktionen b015...b020

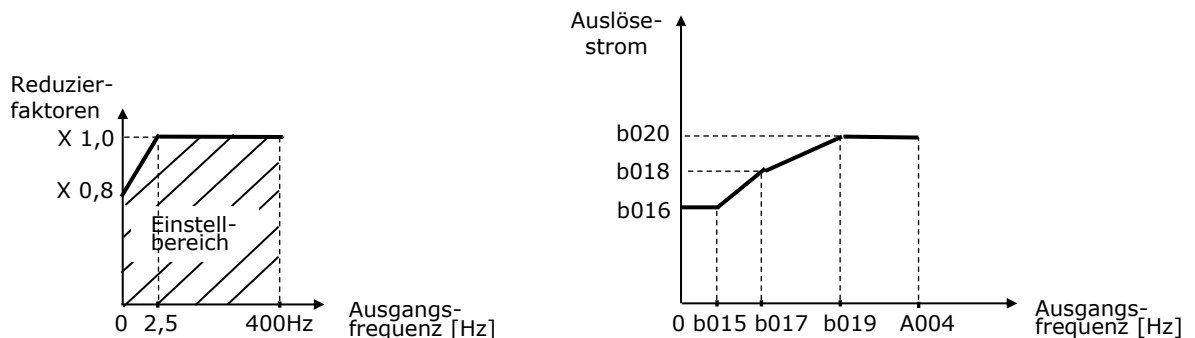
**Quadratisch ansteigendes Belastungsmoment (Funktion b013, Eingabe 00)**



**Konstantes Belastungsmoment (Funktion b013, Eingabe 01)**



**Frei einstellbare Auslösecharakteristik (Funktion b013, Eingabe 02)**





<b>β015</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Frequenz 1</b>	<b>0Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,0...400Hz	
<b>β016</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 1</b>	<b>0,00A</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...FU-Nennstrom	
<b>β017</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Frequenz 2</b>	<b>0Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,0...400Hz	
<b>β018</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 2</b>	<b>0,00A</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...FU-Nennstrom	
<b>β019</b>	<b>Elektronischer Motorschutz / Frequenz 3</b>	<b>0Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,0...400Hz	
<b>β020</b>	<b>Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 3</b>	<b>0,00A</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...FU-Nennstrom	

Bei b910=01...03 wird die elektronische Überlastüberwachung des Frequenzumrichters und die des Motors separat ausgeführt. Für die Überlastüberwachung des Frequenzumrichters gilt:

- Die Kennwerte für die Überlastüberwachung des Frequenzumrichters sind fest hinterlegt (identisch mit b012=FU-Nennstrom, b013=01)
- Die Charakteristik ist unabhängig von den Einstellungen unter b012...b020 (gilt nur für den Motorschutz)
- Störmeldung bei Auslösen der Frequenzumrichter-Überlastüberwachung ist E38 (E05: Motorüberlastschutz). Zurücksetzen der Störmeldung nach 10s möglich.
- Thermische Subtraktion nicht für Frequenzumrichter-Überlastschutz möglich. Bei b910=00, Motor-Überlastschutz und Frequenzumrichter-Überlastschutz identisch.

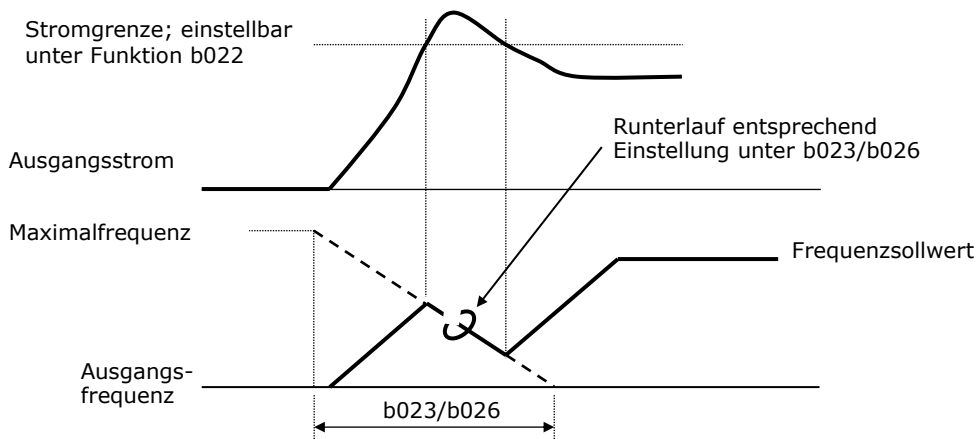
<b>Charakteristik der Frequenzumrichter-Überlastüberwachung</b>				
	Einstellung unter b910			
	00	01	02	03
Charakteristik	Wie Motor-Überlastüberwachung	Charakteristik der Frequenzumrichter-Überlastüberwachung ist festgelegt (b012, b013=01)		
b012...b020	gültig	ungültig		
Therm. Subtraktion	Nicht verfügbar			
Störmeldung	E05	E38 (Frequenzumrichter-Überlastüberwachung)		

<b>Charakteristik der Motor-Überlastüberwachung</b>				
	Einstellung unter b910			
	00	01	02	03
Charakteristik	Wie FU-Überlastüberwachung	Nicht identisch mit FU-Überlastüberwachung wenn Therm. Subtraktion aktiv ist		
b012...b020	gültig	gültig (nur für Motor)		
Therm. Subtraktion	Nicht verfügbar	Subtraktion von Max. auf 0 in 10 Min.	Subtraktion von Max. auf 0 gemäß b911	Subtraktion von Max. auf 0 gemäß b912
Störmeldung	E05			

Das Verhalten des thermischen Laststatus´ bei Unterschreiten nach vormaligem Überschreiten der Schwelle für den Motorschutz, wird mit den Funktionen b910...b912 eingestellt.

**5.22 Stromgrenze**

Die Stromgrenze ermöglicht eine Begrenzung des Motorstroms, z. B. beim Beschleunigen von großen Massenträgheitsmomenten wie z. B. Ventilatoren oder Zentrifugen. Sobald der Ausgangsstrom die unter dieser Funktion eingestellte Stromgrenze überschreitet, beendet der Frequenzumrichter den Frequenzanstieg in der Beschleunigungsphase, oder verringert die Ausgangsfrequenz während des statischen Betriebs um den Laststrom zu reduzieren (die Zeitkonstante für Regelung an der Stromgrenze wird unter Funktion b023 bzw. b026 eingegeben). Sobald der Ausgangsstrom unter die eingestellte Stromgrenze fällt, wird die Frequenz wieder angehoben und auf den eingestellten Sollwert gefahren. Die Hochlaufzeit fällt dann entsprechend länger aus. Die Stromgrenze kann für die Beschleunigungsphase inaktiviert werden, so dass zur Beschleunigung kurzzeitig größere Ströme zugelassen werden (siehe Funktion b021 bzw. b024). Bitte beachten Sie, dass es bei b021=03 unter dem Arbeitsverfahren SLV (A044=03) im Runterlauf bei Erreichen der Stromgrenze zu einer Anhebung der Frequenz kommt. Unter den Funktionen b024...b026 lässt sich eine 2. Stromgrenze programmieren, die über Digitaleingang OLR abgerufen werden kann. Die Stromgrenze kann das Auslösen einer Störmeldung und Abschalten durch plötzlichen Überstrom z. B. auf Grund eines Kurzschluss´ nicht verhindern. Eine Reduzierung des Anlaufstroms beim Beschleunigen von großen Massenträgheitsmomenten wird durch eine Verlängerung der Hochlaufzeit erzielt.



<b>β021, β221</b>	<b>Stromgrenze 1, Charakteristik</b>	<b>01</b>
00	Stromgrenze nicht aktiv	
<b>01</b>	Stromgrenze aktiv in jedem Betriebszustand	
02	Stromgrenze zur Erzielung höherer Anlaufströme nicht aktiv in der Hochlaufphase	
03	Stromgrenze aktiv in der Hochlaufphase und während des konstanten Betriebes; wird die Stromgrenze im Runterlaufen erreicht, so wird die Frequenz angehoben bis der Strom wieder unter die eingestellte Stromgrenze abgesunken ist	

<b>β022, β222</b>	<b>Stromgrenze 1, Einstellwert</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub> x 1,5 [A]</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	

Bei Erreichen der hier eingestellten Stromgrenze wird die Frequenz reduziert.

<b>β023, β223</b>	<b>Stromgrenze 1, Runterlaufzeit</b>	<b>1,00s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,1...3000s	

Die Runterlaufzeit bezieht sich auf den Runterlauf von der Maximalfrequenz bis Erreichen von 0Hz. Ist dieser Wert zu klein gewählt kann es bei Erreichen der Stromgrenze und Reduzierung der Frequenz entsprechend der hier eingegebenen Zeit zur Auslösung einer Störung E07 (Überspannung im Zwischenkreis) kommen.

<b>β027</b>	<b>Überstromunterdrückung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Überstromunterdrückung nicht aktiv	
<b>01</b>	Nicht einstellen!	
<b>02</b>	Überstromunterdrückung aktiv	

Bei b027=02 wird das Auslösen von Störmeldungen auf Grund von Überstrom verhindert. Dies erfolgt bei ca. 150% des Umrichter-Nennstroms. Da bei aktiver Überstromunterdrückung das Drehmoment reduziert ist empfehlen wir diese Funktion nicht in Verbindung mit Hubantrieben zu verwenden.

**5.23 Lasteinstellung (Dual Rating)**

Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 können auf 2 unterschiedliche Lastcharakteristiken angepasst werden:

**b049=00: High Duty** (Überlastbarkeit 50% für 60s) für dynamische Anwendungen im Maschinenbau, wie z. B. Hubantriebe und Positionierungen.

**b049=01: Normal Duty** (Überlastbarkeit 20% für 60s) für Anwendungen ohne Anforderungen an hohe Überlast, wie z. B. Ventilatoren und Kreiselpumpen. **Bei Änderung der Lasteinstellung werden automatisch Ausgangsnennstrom und weitere leistungsabhängige Parameter angepasst.**

**Beispiel:** WJ200-015SF, Nennleistung 1,5kW, Ausgangsstrom 8,0A

High Duty (b049=00)		Normal Duty (b049=01)	
Nutzung:	Erhöhtes Drehmoment	Nutzung:	Normales Drehmoment
Anwendung:	Aufzüge, Kräne, Extruder	Anwendung:	Lüfter, Pumpen
Überlastbarkeit:	50% für 60 Sekunden	Überlastbarkeit:	20% für 60 Sekunden
Ausgangsstrom:	8,0A	Ausgangsstrom:	9,6A

Einige Parameter unterscheiden sich im Einstellbereich, bzw. in der Werkseinstellung entsprechend der Lasteinstellung. Diese Parameter sind in der unteren Tabelle aufgeführt. **Da nach Ändern der Einstellung unter b049 eine Initialisierung vorgenommen werden muss (b084=02, b180=01), sollte die Lastumschaltung unter b049 am Anfang der Parametrierung gemacht werden.**

Funktionsnummer	Funktion	Hohe Überlast (b049=00)		Hohe Dauerlast (b049=01)	
		Grundwert	Einstellbereich	Grundwert	Einstellbereich
A044, A244	Arbeitsverfahren	00	<b>00:U/f konstant</b> <b>01:U/f-quadratisch</b> <b>02:U/f frei b100-b113</b> <b>03:SLV</b>	00	00:U/f konstant 01:U/f-quadratisch 02:U/f frei b100-b113
A054	DC-Bremse, Bremsmoment	50%	0...100%	50%	<b>0...70%</b>
A057	DC-Bremse, Startbremsmoment	0%	0...100%	0%	<b>0...70%</b>
A059	DC-Bremse, Taktfrequenz	5,0kHz	2...15kHz	2,0kHz	<b>2...10kHz</b>
β022, β222	Stromgrenze 1, Einstellwert	FU-Nennstrom x 1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	<b>FU-Nennstrom x 1,2 [A]</b>	<b>0,2...1,5 x FU-Nennstrom [A]</b>
β025	Stromgrenze 2, Einstellwert	FU-Nennstrom x 1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	<b>FU-Nennstrom x 1,2 [A]</b>	<b>0,2...1,5 x FU-Nennstrom [A]</b>
β083	Taktfrequenz	10,0kHz	2...15kHz	<b>2,0kHz</b>	<b>2...10kHz</b>

Nach Umschalten unter Funktion b049 ist zu empfehlen, die oben aufgeführten Einstellungen zu kontrollieren, da nicht alle Parameter für die Einstellung 00 (hohe Überlast) übernommen werden

β049	Lasteinstellung	00
00	Hohe Überlast (Überlast 50% für 60s, 1 x in 10 Min.)	
01	Hohe Dauerlast (Überlast 20% für 60s, 1 x in 10 Min.)	

**Bei Einstellung für Hohe Dauerlast (b049=01, Überlast 20% für 60s) können folgende Parameter nicht angewählt bzw eingestellt werden:** d009, d010, d012, b040, b041, b042, b043, b044, b045, b046, C054, C055, C056, C057, C058, C059, H001, H002, H202, H005, H205, H020, H220, H030, H230, H021, H221, H021, H221, H031, H231, H022, H222, H032, H232, H023, H223, H033, H233, H024, H224, H034, H234, P037, P038, P039, P040

**Außerdem stehen folgende Funktionen für die Digitalein- und ausgänge nicht zur Verfügung**

**Eingänge:** Drehmomentbegrenzung aktivieren (TL-40), Drehmomentgrenze BCD-Bit-1 (TRQ1-41), Drehmomentgrenze BCD-Bit-2 (TRQ2-42), Drehmomentregelung aktivieren (ATR-52)

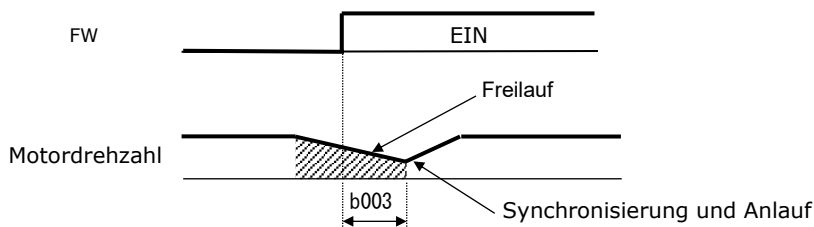
**Ausgänge:** Drehmoment überschritten (OTQ-07), Drehmomentbegrenzung aktiv (TRQ-10)

**5.24 Synchronisierung auf die Motordrehzahl**

Der WJ200 bietet unter Funktion b088 zwei unterschiedliche Verfahren um sich auf die Drehzahl eines spannungslos drehenden Motors zu synchronisieren.

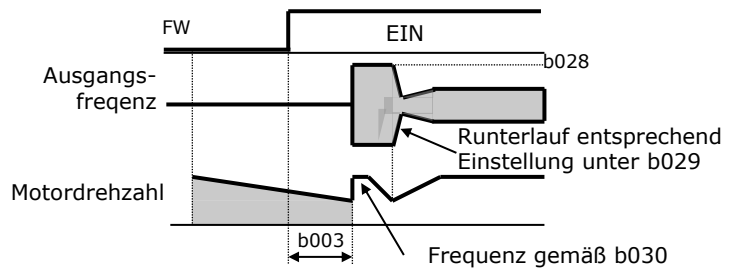
<b>β088</b>	<b>Motorsynchronisierung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Keine Synchronisierung (0Hz-Start)	
01	Synchronisieren auf die Motordrehzahl durch Erfassen der Motorinduktionsspannung (der Motor darf nur für einige Sekunden spannungsfrei gewesen und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Nenndrehzahl abgefallen sein)	
02	Synchronisieren auf die Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl	

**b088=01:** Synchronisieren auf die Motordrehzahl nach Ablauf der unter Funktion b003 programmierten Wartezeit. Der FU erkennt die Rotationsfrequenz des Läufers und startet erst bei Erreichen der unter Funktion b007 eingegebenen Frequenz. Wenn die Drehfrequenz des Motors niedriger ist als die unter b007 programmierte Synchronisierungsfrequenz startet der Frequenzumrichter bei 0Hz. Da dieses Verfahren auf Erkennen der Motorinduktionsspannung beruht, darf der Motor nur für einige Sekunden spannungsfrei gewesen und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Nenndrehzahl abgefallen sein z. B., nach einem kurzen Spannungsausfall in Verbindung mit dem automatischen Wiederanlauf (Funktion b001...b007).



**b088=02:** Synchronisieren auf die Motordrehzahl nach Ablauf der unter Funktion b003 programmierten Wartezeit durch aktives Erfassen der Motordrehzahl. Da dieses Verfahren unabhängig von der Motorinduktionsspannung arbeitet, kann es auch dann angewendet werden, wenn der Motor sehr lange spannungsfrei gewesen ist und keine messbare Induktionsspannung generiert.

- Wir empfehlen folgende Einstellung:**  
**b028=Motornennstrom**  
**b029=0,5...1,0s**  
**b030=01**  
**b091=01 (freier Auslauf)**



<b>β028</b>	<b>Startstrom für Drehzahlsynchronisierung</b>	<b>FU-I<sub>nenn</sub></b>
<b>Einstellbereich</b>	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	

<b>β029</b>	<b>Zeitkonstante für Drehzahlsynchronisierung</b>	<b>0,5s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,1...3000s	

<b>β030</b>	<b>Scan-Startfrequenz für Drehzahlsynchronisierung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Zuletzt gefahrene Frequenz	
01	Maximalfrequenz (A004)	
02	Aktueller Frequenzsollwert	

**5.25 Parametersicherung**

Die Parametersicherung schützt eingegebene Parameter vor Verlust durch Überschreiben. Bei aktivierter Parametersicherung können keine Parameter verändert werden (siehe Funktion b031).

<b>β031</b>	<b>Parametersicherung</b>	<b>01</b>
00	Parametersicherung über Digitaleingang SFT; mit Ausnahme von b031 sind alle anderen Funktionen gesperrt.	
<b>01</b>	Parametersicherung über Digitaleingang SFT; mit Ausnahme von folgenden Funktionen sind alle Funktionen gesperrt: b031, F001, A020 (A220), A021...A035, A038.	
02	Parametersicherung; mit Ausnahme von b031 sind alle Funktionen gesperrt	
03	Parametersicherung; mit Ausnahme von folgenden Funktionen sind alle Funktionen gesperrt: b031, F001, A020 (A220), A021...A035, A038.	
10	Viele Parameter sind während des Betriebes einstellbar (siehe Übersicht der Funktionen).	

Weiterhin besteht die Möglichkeit Parameter b031 (Parametersicherung) und b037 (Anzeigemodus) mit einem 4-stelligen Passwort gegen Verstellen zu schützen. Parameter b190/b191 ist als Schutz für Parameter b037 vorgesehen und Parameter b192/193 als Schutz für Parameter b031. Für beide gilt die gleiche Vorgehensweise.

Beschreibung der Passwortfunktionen b190...b193 siehe Produkthandbuch.

**5.26 Motorleitungslänge**

Zur Erzielung besserer Motorlaufeigenschaften hat der WJ200 einen Parameter zur Einstellung der Motorleitungslänge. Im Normalfall muss dieser Parameter nicht verändert werden. In Fällen, in denen die Motorleitungen sehr lang sind bzw. bei geschirmten Leitungen, bei denen die Erdungskapazität verhältnismäßig hoch ist, können bessere Motorlaufeigenschaften erzielt werden. Dieser Parameter ist lediglich hinweisend, es gibt keine Formel mit der der passende Wert ermittelt werden kann. Je länger die Motorleitungen desto größer muss der hier eingestellte Wert sein. Die Einstellungen müssen immer den Gegebenheiten vor Ort bzw. des Systems angepasst werden. Bei den Typen WJ200-110HF und WJ200-150HF ist eine Einstellung unter b033 nicht notwendig.

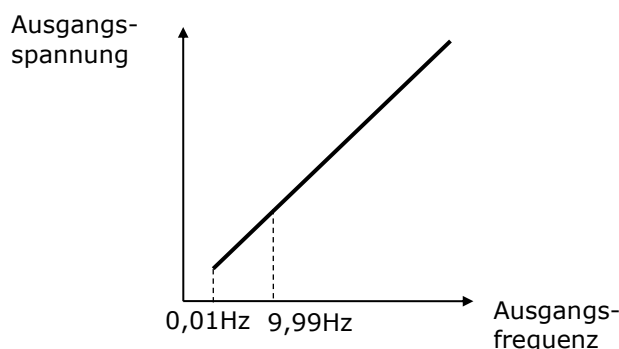
<b>β033</b>	<b>Motorleitungslänge</b>	<b>10</b>
<b>Einstellbereich</b>	5...20	

**5.27 Startfrequenz**

<b>β082</b>	<b>Startfrequenz</b>	<b>0,50Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,01...9,99Hz	

Sobald der Frequenzumrichter ein Startsignal und einen Sollwert erhält, der gleich oder größer als die eingestellte Starfrequenz ist, wird der Motor mit der Startfrequenz gestartet.

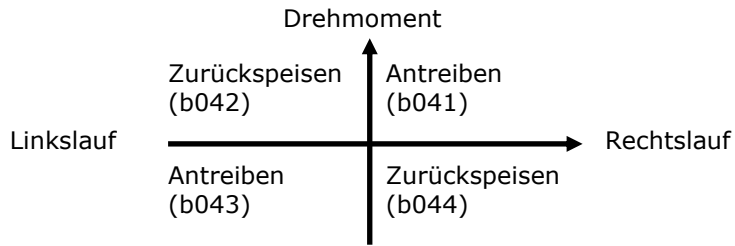
Eine Anhebung der Startfrequenz kann z. B. zur Überwindung einer hohen Haftreibung des Antriebes oder der angeschlossenen Maschine erforderlich sein. Bei hohen Startfrequenzen kann es zur Auslösung einer Störmeldung (E02) kommen.



**5.28 Drehmomentbegrenzung**

<b>β040</b>	<b>Drehmomentbegrenzung Modus</b>	<b>00</b>
-------------	-----------------------------------	-----------

**00** Individuelle Begrenzung des Drehmomentes in jedem der 4 Quadranten (Funktionen b041 ...b044, 0...200%)



**01** Anwahl der 4 Drehmomentgrenzen b041...b044 binär über die Digitaleingänge TRQ1 und TRQ2.

	<b>Eingänge</b>	
	TRQ1	TRQ2
b041	AUS	AUS
b042	EIN	AUS
b043	AUS	EIN
b044	EIN	EIN

**02** Vorgabe der Drehmomentgrenze über ein Analogsignal 0...10V an Analogeingang O (Werkseinstellung 0...10V entsprechen 0...200%)

Die Funktion der Drehmomentbegrenzung ist aktiv unter dem Arbeitsverfahren Sensorless Vector Control SLV (A044=03)

Wenn ein Digitaleingang unter Funktion C001...C007 als TL programmiert wurde, so ist die Drehmomentbegrenzung nur aktiv wenn der Eingang angesteuert ist. Bei nicht angesteuertem Digitaleingang fährt der Frequenzumrichter auf max. 200% Nennstrom. Ist keiner der Digitaleingänge als TL programmiert ist, so erfolgt die Drehmomentbegrenzung entsprechend der Einstellung unter b040. Ist einer der Digitalausgänge auf OTQ (Überschreiten des eingestellten Drehmomentes, Funktion C021...C022) programmiert, so ist der Ausgang geschaltet solange das eingestellte Drehmoment überschritten wird. Ist einer der Digital-Ausgänge auf TRQ (Drehmomentgrenze aktiv) programmiert, so wird der Ausgang geschaltet solange das Drehmoment begrenzt wird.

Die unter der Funktion „Drehmomentbegrenzung“ angegebenen Drehmomentgrenzwerte beziehen sich auf das Drehmoment, das bei maximalem Ausgangsstrom erreicht wird. Dieses Drehmoment wird als „200%“ angenommen.

**5.29 Taktfrequenz**

<b>β083</b>	<b>Taktfrequenz</b>	<b>10,0kHz</b>
-------------	---------------------	----------------

**Einstellbereich** 2,0...15,0kHz

Hohe Taktfrequenzen verursachen niedrigere Motorgeräusche und geringere Verluste im Motor - jedoch höhere Verluste in den Endstufen und größere Störungen auf den Netz- und Motorleitungen. Außerdem können höhere Takfrequenzen den Ableitstrom auf den Motorleitungen erhöhen. Der maximal zulässige Ausgangsstrom wird durch die Taktfrequenz und die Umgebungstemperatur begrenzt. Mehr Informationen finden Sie in den Kapiteln „2. Montage“ und „2.1 CE-EMV-Installation“ sowie im Produkthandbuch.

In der Werkseinstellung werden höhere Taktfrequenzen abhängig vom Ausgangsstrom bis auf minimal 3kHz verringert (b089=01, siehe Beschreibung zur Funktion b089 im Produkthandbuch).

**5.30 Initialisierung**

<b>β084</b>	<b>Werkseinstellung / Initialisierung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Initialisierung inaktiv	
01	Störmelderegister löschen	
02	Werkseinstellung	
03	Störmelderegister löschen + Werkseinstellung	
04	Störmelderegister löschen + Werkseinstellung laden, EzSQ-Programm löschen	

Bei Auslieferung sind alle Frequenzrichter der Serie WJ200 initialisiert, d. h. sie sind mit den Parametern der werksseitigen Grundeinstellung programmiert. Die Geräte können jederzeit wieder in diese Grundeinstellung zurückprogrammiert werden.

**Gehen Sie bitte wie folgt vor:**

- Vergewissern Sie sich, daß unter Funktion b085 der Parameter 01 abgespeichert ist (01 ⇒ bei Initialisierung werden die Daten für Europa geladen).
- Geben Sie unter Funktion b084 Parameter 02 oder 03 ein und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab.
- Geben Sie unter Funktion b094 an, welche Parameter in die Grundeinstellung zurückgesetzt werden sollen und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab.
- Geben Sie unter Funktion b180 Parameter 01 ein, um den Initialisierungsvorgang nach speichern dieses Wertes mit der Taste SET auszulösen.
- Nach Auslösen des Initialisierungsvorgangs wird, je nach Einstellung von Funktion b049, folgendes angezeigt: I-X bei b049=00 oder I-v bei b049=01 oder H-I bei b171=02
- Das Ende der Initialisierung wird mit d001 angezeigt.

Während der Initialisierung wechselt das Display zwischen folgenden Initialisierungs- und Betriebsarteneinstellung:

Initialisierungseinstellungen	
Störmelderegister löschen (b084=01)	Σ HX
Werkseinstellung, Europa (b084=02/03, b085=01)	Σ 01
Betriebsarteneinstellung	
Hohe Überlast (50%, b049=00)	I-X
Hohe Dauerlast (20%, b049=01)	I-v
Ausgangsfrequenz bis 580Hz (b171=02)	H-I
Permanentmagnet-Motor (b171=03)	Π

Die Parameter unter folgenden Funktionen werden nicht initialisiert:  
C081, C082, C085, P100...P131

<b>β085</b>	<b>Werkseinstellungsparameter</b>	<b>01</b>
00	Japan / USA	
<b>01</b>	<b>Europa</b>	
03	China	

<b>β094</b>	<b>Parameterauswahl Rücksetzen Werkseinstellung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Alle Parameter	
01	Außer Ein-/Ausgangskonfiguration + Kommunikationsparameter	
02	Nur U001-U032	
03	Außer U001-U032 + b037	

Mit diesem Parameter kann ausgewählt werden, welche Werte zurückgesetzt werden sollen

<b>β180</b>	<b>Start Werkseinstellung/Initialisierung</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Keine Funktion	
01	Start Initialisierung	

## 5.31 Brems-Chopper

Die Frequenzumrichter der Serie WJ200 besitzen einen internen Brems-Chopper. Ein Brems-Chopper dient zum Abbau der regenerativen Leistung (Bremsleistung) eines Antriebs.

**Bremsleistung tritt immer dann auf wenn die vom Frequenzumrichter aufgeprägte Drehfeldfrequenz kleiner ist als die Läuferdrehfeldfrequenz des Motors. Dies ist bei Bremsvorgängen der Fall wie, z. B. bei Hubantrieben im Senkbetrieb, oder beim schnellen Abbremsen von großen Massenträgheitsmomenten (z. B. Zentrifugen).**

Die auftretende Bremsenergie wird dabei in den Frequenzumrichter zurückgespeist und führt dort zu einer Erhöhung der Zwischenkreisspannung. Erreicht diese Gleichspannung den unter Funktion b096 programmierten Wert, so wird die Spannung mit Hilfe des Bremstransistors (Brems-Chopper) auf den angeschlossenen Bremswiderstand getaktet.

**Der Brems-Chopper muss unter Funktion b095 freigegeben werden.**

Die Einschaltdauer des eingebauten Brems-Choppers, bezogen auf 100s, kann unter Funktion b090 im Bereich von 0,1% bis 100% eingestellt werden (bei Eingabe von 0,0% ist der Brems-Chopper nicht aktiv). **Diese Funktion dient im Wesentlichen zur Überlastüberwachung des eingebauten Transistors sowie des angeschlossenen Bremswiderstands.** Ist die Einschaltdauer für den Bremsvorgang zu niedrig gewählt, so erfolgt eine Abschaltung des Brems-Choppers und der Frequenzumrichter geht auf Störung (Störmeldung E06). Ist die Einschaltdauer für den angeschlossenen Bremswiderstand oder für den Chopper-Transistor zu hoch gewählt, kann dies zur Zerstörung desselben führen.

**Folgende Ohmwerte für den Bremswiderstand dürfen nicht unterschritten werden:**

WJ200-	Min. zulässiger Ohmwert		WJ200-	Min. zulässiger Ohmwert	
	bei ED=10% (b090=10%)	bei ED=100% (b090=100%)		bei ED=10% (b090=10%)	bei ED=100% (b090=100%)
001SF	100Ω	317Ω	015HF	180Ω	570Ω
002SF	100Ω	317Ω	022HF	100Ω	317Ω
004SF	100Ω	317Ω	030HF	100Ω	317Ω
007SF	50Ω	159Ω	040HF	100Ω	317Ω
015SF	50Ω	159Ω	055HF	70Ω	222Ω
022SF	35Ω	111Ω	075HF	70Ω	222Ω
004HF	180Ω	570Ω	110HF	70Ω	222Ω
007HF	180Ω	570Ω	150HF	35Ω	111Ω

Die Bremsleistung berechnet sich wie folgt:  $P = U^2 / R$

U: Brems-Chopper-Einschaltspannung (Funktion b096; Werkseinstellung 360V (SF)/720V (HF))

R: Bremswiderstand

Beispiel: Die maximal mögliche Dauerbremsleistung (b090=100%) des WJ200-150HF beträgt:

$$P = 720^2V^2/180\Omega = 2880W$$

In den meisten Fällen steht die zu erwartende Bremsleistung nur für kurze Zeit an, die sich möglicherweise zyklisch wiederholt. Die Nennleistung des Widerstandes muss in diesen Fällen nicht der Bremsleistung entsprechen sondern kann entsprechend der zu erwartenden Einschaltdauer (ED) viel geringer sein (siehe Herstellerangaben des Bremswiderstandes).

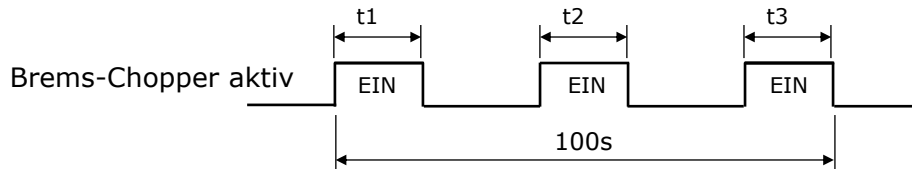
Wählen Sie den Widerstandswert und die Leistung des Bremswiderstands entsprechend der zu erwartenden Bremsleistung.

Je kleiner der Widerstandswert des angeschlossenen Bremswiderstands, umso größer ist die mögliche Bremsleistung. Ist der Widerstandswert zu klein oder die Einschaltdauer zu groß gewählt, so kann der Brems-Chopper überlastet und somit zerstört werden.



<b>β090</b>	<b>Brems-Chopper-Einschaltdauer (ED)</b>	<b>0,0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,0...100%	

Funktion b090 dient im Wesentlichen zur Überlastüberwachung des angeschlossenen Bremswiderstands und des eingebauten Chopper-Transistors. Bei Eingabe von 0% ist der Brems-Chopper nicht betriebsbereit. Die max. mögliche Einschaltdauer unter Funktion b090 ist abhängig vom unter b097 eingestellten Ohmwert des Widerstands.



$$\text{Einschaltdauer ED (\%)} = \frac{t1+t2+t3}{100s} \times 100$$

<b>β095</b>	<b>Brems-Chopper freigeben</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	nicht freigegeben	
<b>01</b>	nur im Betrieb freigegeben	
<b>02</b>	immer freigegeben	

<b>β096</b>	<b>Brems-Chopper Einschaltspannung</b>	<b>360V/720V</b>
<b>Einstellbereich</b>	SF: 330...390VDC HF: 660...780VDC	

<b>β097</b>	<b>Bremswiderstand Einstellwert</b>	<b>Abh. vom FU</b>
<b>Einstellbereich</b>	Min. zul. Widerstandswert...600Ω	

Ohmwert des angeschlossenen Bremswiderstands. Dieser darf den minimal zulässigen Widerstandswert nicht unterschreiten. Der hier eingeegebene Ohmwert bestimmt die max. zulässige ED unter b090.

**5.32 Kaltleitereingang**

Konfigurieren Sie unter Funktion C005 Eingang 5 als Kaltleitereingang (C005=19) und schließen Sie den Kaltleiter an Eingang 5 und L an. Die max. Kabellänge der Kaltleiter darf 20m nicht überschreiten und muss zur Vermeidung von Störungen getrennt von der Motorleitung verlegt werden.

Der Auslösewert kann unter C085 eingestellt werden. Bei Überschreiten des Ohmwertes wird der Antrieb ausgeschaltet und die Störung E35 angezeigt.

<b>X005</b>	<b>Digitaleingang 5</b>	<b>19</b>
<b>19: Eingang 5 = Kaltleitereingang</b>		

<b>X085</b>	<b>Auslösewert Kaltleitereingang</b>	<b>100,0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200%	

In der Werkseinstellung (C085=100%) wird bei Erreichen von 3200Ω eine Störung ausgelöst.

Der Eingabewert errechnet sich nach folgender Formel:

$$\text{Eingabewert [\%]} = \frac{3200 \Omega \times 100\%}{\text{Auslösewert } [\Omega]}$$

Beispiel: Bei 1800 Ω soll der Frequenzumrichter auf Störung gehen:

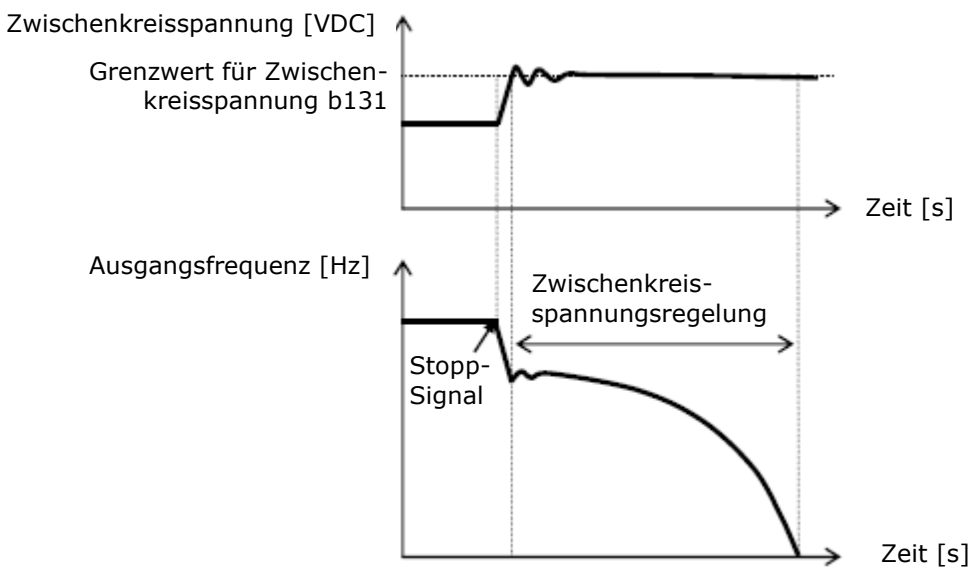
$$\text{Eingabewert [\%]} = \frac{3200 \Omega \times 100\%}{1800 \Omega} = 178\%$$

**5.33 Vermeiden von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb**

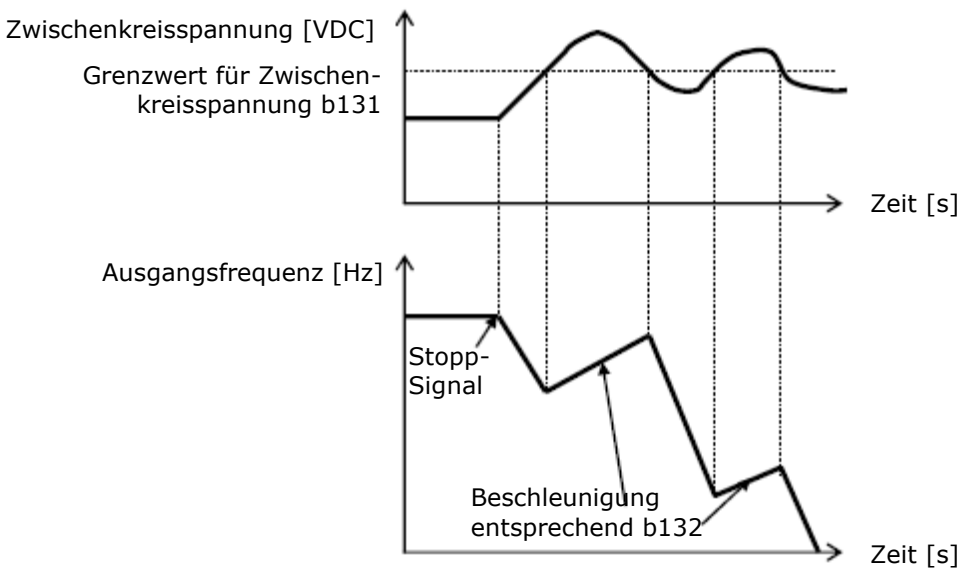
<b>β130</b>	<b>Vermeiden von Überspannungsauslösungen</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Vermeiden von Überspannungsauslösungen nicht aktiv	
01	Vermeiden von Überspannungsauslösungen aktiv durch entsprechende Verlängerung der Runterlaufzeit.	
02	Vermeiden von Überspannungsauslösungen aktiv durch entsprechende Beschleunigung des Antriebes.	

**b130=01:** Der Antrieb wird in kürzest möglicher Zeit abgebremst, wobei die Zwischenkreisspannung mittels PI-Regler auf den unter b131 eingestellten Wert geregelt wird. Steigt die Spannung auf Werte > b131, dann wird die Runterlaufzeit verlängert. Bei Werten < b131 wird die Runterlaufzeit verkürzt. P-Anteil und I-Anteil des PI-Reglers werden unter b133 und b134 eingestellt. Eine Verkürzung der Reaktionszeit wird durch Erhöhen von b133 und Verringern von b134 erzielt.

**Achtung!** Zu hohe Werte für die Verstärkung b133, bzw. zu kleine Werte für die Integrationszeit b134 können zur Störungsauslösung führen.



**b130=02:** Der Antrieb wird in kürzest möglicher Zeit abgebremst, wobei bei Überschreiten der unter b131 eingestellten Zwischenkreisspannung der Motor gemäß b132 beschleunigt wird. Fällt die Zwischenkreisspannung wieder unter den Wert von b131, dann wird der Antrieb wieder verzögert.



<b>β131</b>	<b>Grenzwert für Zwischenkreisspannung</b>	<b>380V/760V DC</b>
<b>Einstellbereich</b>	SF: 330...395VDC HF: 660...790VDC	

Dieser Wert muss größer sein als die Zwischenkreisspannung des Frequenzumrichters im unbelasteten Zustand ( $U_{DC}$ =Eingangsspannung  $\times \sqrt{2}$ ; bei einer Eingangsspannung von 240V beträgt die Zwischenkreisspannung 339VDC und bei einer Eingangsspannung von 400V beträgt die Zwischenkreisspannung 566VDC).

<b>β132</b>	<b>Hochlaufzeit bei b132=02</b>	<b>1,00s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,1...30s	

Dieser Wert muss immer in Relation zum Massenträgheitsmoment der Last gesetzt werden. Bei kleinen Werten für b132 kann es zur Auslösung einer Störung „Überstrom“ kommen.

<b>β133</b>	<b>Vermeiden von Überspannungsauslösungen, P-Anteil</b>	<b>0,20</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...5	

P-Anteil des PI-Reglers werden bei b130=01.

<b>β134</b>	<b>Vermeiden von Überspannungsauslösungen, I-Anteil</b>	<b>1,0s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...150s	

I-Anteil des PI-Reglers werden bei b130=01.

#### 5.34 Betriebsart Frequenzumrichter (Asynchron-/Permanentmagnet-Motor)

<b>β171</b>	<b>Betriebsart</b>	<b>00</b>
<b>00</b>	Keine Funktion	
<b>01</b>	Asynchronmotor bis 400Hz	
<b>02</b>	Asynchronmotor bis 580Hz	
<b>03</b>	Permanentmagnet-Motor (PM-Motor)	

Ausser der Lasteinstellung (Überlastung 50%/Überlastung 20%) unter Parameter b049, unterstützt der WJ200 mit der Betriebsart für Ausgangsfrequenzen bis 400Hz bzw. bis 580Hz und Permanentmagnet-Motore drei weitere Betriebsarten.

#### Asynchronmotor bis 580Hz:

- Betriebsart nur bei Überlastung 50% möglich (b049=00)
- Bei dieser Betriebsart ist kein Wechsel von Überlastung 50% auf Überlastung 20% möglich.
- Arbeitsverfahren SLV nicht möglich (A044=0...2, H005 nicht einstellbar)
- Frequenzsprung, Sprungweite A064, A066, A068, Einstellbereich 0...20Hz.

Nach Einstellung von Funktion b171=02 **muss** anschließend eine Initialisierung entsprechend der Parameter b084, b085, b094 und b180 vorgenommen werden.

#### Permanentmagnet-Motor:

- Betriebsart nur mit Überlastung 50% möglich (b049 nicht anwählbar)
- Bei dieser Betriebsart ist kein Wechsel der Überlastung und des Arbeitsverfahren möglich.
- Nach einer Initialisierung mit Funktion b180=01 stehen in der Funktionsgruppe „H“ weitere Funktionen zur Verfügung (H102...H134).

Nach Einstellung von Funktion b171=03 **muss** anschließend eine Initialisierung mit Funktion b180=01 vorgenommen werden.

Bei Verwendung eines Permanentmagnet-Motors müssen einige Einschränkungen bezüglich Anwendungen und Funktionalität beachtet werden:

## HITACHI WJ200

- Anwendungen nur mit reduziertem Drehmoment (Startmoment kleiner als 50% Mn).
- Betriebsart ist weder für Anwendungen mit konstantem Drehmoment und kurzen Beschleunigungs- bzw. Verzögerungszeiten noch für Anwendungen mit geringen Geschwindigkeiten geeignet. Auch für den Einsatz in Aufzüge, Transport- und Beförderungsanlagen ist diese Betriebsart nicht geeignet.
- Kein Mehrmotorenbetrieb möglich
- Entmagnetisierungsstrom nicht überschreiten

**Bei Einstellung für Permanentmagnet-Motore können bestimmte Parameter nicht angewählt bzw eingestellt werden.**

Hauptunterschiede zwischen der Betriebsart Asynchronmotor bis 400Hz/580Hz und Permanentmagnet-Motor:

Parameter	Asynchronmotor bis 580Hz	Asynchronmotor bis 400Hz	Permanentmagnet-Motor
<b>Lasteinstellung (b049)</b>	Hohe Überlast 50%	Hohe Überlast 50%	Hohe Dauerlast, Überlast 20%
<b>Maximalfrequenz (A004)</b>	580Hz	400Hz	400Hz
<b>Startfrequenz (b082)</b>	0,10...100,0Hz	0,10...9,99Hz	0,10...9,99Hz
<b>Taktfrequenz (b083)</b>	2,0...10,0kHz	2,0...15,0kHz	2,0...10,0kHz
<b>Arbeitsverfahren (A044)</b>	00: U/f konstant 01: U/f quad. 02: U/f frei	00: U/f konstant 01: U/f quad. 02: U/f frei 03: SLV	00: U/f konstant 01: U/f quad. 02: U/f frei
			Nicht verfügbar

### 5.35 Digitaleingänge 1...7

Die Digitaleingänge 1...7 können unter Funktion C001...C007 mit verschiedenen Funktionen belegt werden. Jeder Eingang kann mit jeder Funktion belegt werden. Eine Funktion kann nicht doppelt - auf zwei Steuereingänge gleichzeitig - programmiert werden. Die Eingänge können unter Funktion C011...C017 wahlweise als Öffner oder Schließer programmiert werden. In der Werkseinstellung sind alle Eingänge als Schließer programmiert.

#### Übersicht über die Funktionen der programmierbaren Digitaleingänge

Symbol	Parameter	Funktion
<b>FW</b>	<b>00</b>	<b>Start Rechtslauf</b>

Start/Stopp Rechtslauf (siehe Funktion A002)

<b>RV</b>	<b>01</b>	<b>Start Linkslauf</b>
-----------	-----------	------------------------

Start/Stopp Linkslauf (siehe Funktion A002)

<b>CF1</b>	<b>02</b>	<b>Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 1)</b>
------------	-----------	--

<b>CF2</b>	<b>03</b>	<b>Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 2)</b>
------------	-----------	--

<b>CF3</b>	<b>04</b>	<b>Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 3)</b>
------------	-----------	--

<b>CF4</b>	<b>05</b>	<b>Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 4)</b>
------------	-----------	--

Die Festfrequenzen 1...15 lassen sich auf zwei Arten programmieren:

- 1.) Eingabe der Frequenzen unter Funktion A021...A035.
- 2.) Anwahl der entsprechenden Digital-Eingänge CF1...CF4 bzw. einer der Digital-Eingänge SF1...SF7 und Eingabe der gewünschten Frequenz unter Funktion F001. Der eingegebene Wert ist mit Taste STR abzuspeichern.

Unter Funktion A019 wird das Ansteuerungsverfahren gewählt: A019=00: **BCD** (siehe Tabelle) oder A019=01: **bit** (siehe Eingang SF1...SF7).

Ein- gang	Festfrequenz / Funktion															
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27	A28	A29	A30	A31	A32	A33	A34	A35
CF1		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN		EIN
CF2			EIN	EIN			EIN	EIN			EIN	EIN			EIN	EIN
CF3					EIN	EIN	EIN	EIN					EIN	EIN	EIN	EIN
CF4									EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN

\*Wird keiner der Eingänge CF1...CF4 bzw. SF1...SF7 angesteuert so fährt der Frequenzumrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A020) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen bei Anlegen des Signals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.

**JG      06      Tipp-Betrieb**

Der Tippbetrieb dient z. B. zum Einrichten einer Maschine im Handbetrieb. Er erfolgt über die Eingänge FW bzw. RV wenn gleichzeitig der Eingang JG angesteuert wird. Bei einem Start-Befehl wird die unter Funktion A038 programmierte Frequenz direkt auf den Motor geschaltet - die Hochlauframpe ist nicht aktiv. Für den Stopp sind unter Funktion A039 verschiedene Betriebsarten wählbar:

- 1.) Der Motor läuft frei aus
- 2.) Der Motor wird entsprechend der Runterlauframpe verzögert
- 3.) Der Motor wird mit der Gleichstrombremse abgebremst (siehe Funktion A054, A055, A059)

Der Tipp-Betrieb ist nicht möglich wenn die eingestellte Tipp-Frequenz kleiner ist als die unter Funktion b082 eingegebene Start-Frequenz.

**DB      07      Gleichstrombremse**

Mit Hilfe der Gleichstrombremse (DC-Bremse) können hohe Stoppgenauigkeiten bei Positionierantrieben realisiert werden. Die DC-Bremse kann sowohl über diesen Eingang als auch automatisch im Runterlauf bei Erreichen einer bestimmten Frequenz aktiviert werden (siehe hierzu Funktion A051). Bremsmoment und Wartezeit werden unter den Funktionen A053 und A054 eingestellt (siehe A051 ... A059).

**SET      08      2. Parametersatz**

Mit Hilfe des 2. Parametersatzes kann der Frequenzumrichter z. B. auf die Parameter zum Betrieb eines 2. Motors umgeschaltet werden. Umschalten auf den 2. Parametersatz erfolgt nur im Stillstand wenn 0Hz erreicht wird (es genügt nicht dass der Sollwert 0Hz ist, es darf kein Start-Befehl FW oder RV anliegen). Die Parametersatzumschaltung funktioniert nicht wenn der Befehl gleichzeitig mit dem Start-Befehl erfolgt. Der Befehl für die Parametersatzumschaltung muss vorher erfolgen. Der 2. Parametersatz (**F2xx, A2xx, b2xx, C2xx, H2xx**) umfasst alle der unten aufgeführten Funktionen.

- 1. Hochlaufzeit, **F202**
- 1. Runterlaufzeit, **F203**
- Frequenzsollwertvorgabe, **A201**
- Start/Stop-Befehl, **A202**
- Motornennfrequenz/Eckfrequenz, **A203**
- Maximalfrequenz, **A204**
- Basisfrequenz, **A220**
- Boost-Charakteristik, **A241**
- % Manueller Boost, **A242**
- Max. Boost bei %Eckfrequenz, **A243**
- Arbeitsverfahren, U/f-Charakteristik, **A244**
- Ausgangsspannung, **A245**
- Spannungsanhebung für automatischen Boost, **A246**
- Frequenzanhebung für automatischen Boost, **A247**
- Max. Betriebsfrequenz, **A261**
- Min. Betriebsfrequenz, **A262**
- AVR-Funktion, Charakteristik, **A281**
- Motorspannung / Netzspannung, **A282**
- 2. Hochlaufzeit, **A292**

## HITACHI WJ200

- 2. Runterlaufzeit, **A293**
- Umschaltung von 1. auf 2. Zeitrampe, **A294**
- Umschaltung von 1. auf 2. Hochlaufzeit, **A295**
- Umschaltung von 1. auf 2. Runterlaufzeit, **A296**
- Elektronischer Motorschutz/Einstellwert, **b212**
- Elektronischer Motorschutz/Charakteristik, **b213**
- Stromgrenze 1, Charakteristik, **b221**
- Stromgrenze 1, Einstellwert, **b222**
- Stromgrenze 1, Zeitkonstante, **b223**
- Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert, **C241**
- Motordaten, **H202**
- Motorleistung, **H203**
- Motorpolzahl, **H204**
- Drehzahlreglerkonstante, **H205**
- Motorstabilisierungskonstante, **H206**
- Motorkonstante R1, **H220**
- Motorkonstante R2, **H221**
- Motorkonstante L, **H222**
- Motorkonstante I<sub>0</sub>, **H223**
- Motorkonstante J, **H224**
- Autotuning-Motorkonstante R1, **H230**
- Autotuning-Motorkonstante R2, **H231**
- Autotuning-Motorkonstante L, **H232**
- Autotuning-Motorkonstante I<sub>0</sub>, **H233**
- Autotuning-Motorkonstante J, **H234**

### 2CH 09 2. Zeitrampe

2.Hoch/Runterlaufzeit (Funktion A092, A093). Umschaltung auch während des Betriebes möglich.

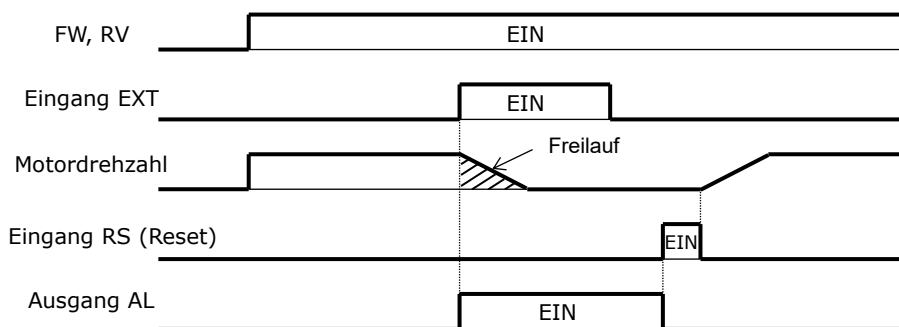
### FRS 11 Reglersperre

Die Motorspannung wird sofort abgeschaltet - der Motor läuft frei aus. Weitere Information siehe Produkthandbuch.

### EXT 12 Störung extern

Bei Ansteuerung dieses Eingangs wird eine Störmeldung ausgelöst (E12, z.B. als Eingang für Thermokontakte zu verwenden). Die Störmeldung wird mit Reset quittiert.

**Achtung!** Nach Reset erfolgt ein sofortiges Wiederanlaufen wenn ein Startbefehl (FW bzw. RV) anliegt.



### USP 13 Wiederanlaufssperre

Die Wiederanlaufssperre verhindert das unkontrollierte Wiederanlaufen des Frequenzumrichters wenn - nach Netz-Aus - die Netzspannung wiederkehrt und gleichzeitig - oder unmittelbar danach - ein Start-Befehl anliegt. In diesem Fall wird folgende Störmeldung angezeigt: E13

Weitere Informationen siehe Produkthandbuch.

### CS 14 Netzschweranlauf

Siehe Produkthandbuch.

**SFT      15      Parametersicherung**

Die Parametersicherung schützt eingegebene Parameter vor Verlust durch Überschreiben. Bei aktivierter Parametersicherung können keine Parameter verändert werden (siehe Funktion b031).

**AT      16      Anlagsollwertumschaltung**

In der Werkseinstellung ist Eingang O (0...10V) aktiv. Die Umschaltung auf OI erfolgt über Eingang AT. Wenn kein Digitaleingang als AT programmiert ist werden die Sollwerte an O und OI addiert (siehe Funktion A001, A005).

**RS      18      Reset (Zurücksetzen von Störmeldungen)**

Quittierung einer Störmeldung und Zurücksetzen des Störmelderelais'. Wird in der werksseitigen Grundeinstellung (C102=00) ein Reset während des Betriebs gegeben, so werden die Endstufen abgeschaltet und der Motor läuft frei. (siehe Funktion b003, b007, C102, C103).

C102=	Beschreibung
00	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt (Werkseinstellung)
01	Fehlerquittierung auf abfallende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt
02	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden <b>nicht</b> abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt – der Motorbetrieb wird nicht unterbrochen
03	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS; <b>der Inhalt des Positionszähler (d030) wird nicht gelöscht</b> Die Endstufen werden <b>nicht</b> abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt – der Motorbetrieb wird nicht unterbrochen

C103=	Beschreibung
00	<b>0-Hz-Start</b> (entsprechend Reglersperre FRS, b088=00)
01	<b>Synchronisieren auf Motordrehzahl</b> durch Erfassen der <b>Motorinduktionsspannung</b> (entsprechend Reglersperre FRS, b088=01)
02	<b>Synchronisieren auf Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl</b> (entsprechend Reglersperre FRS, b088=02)

Reset kann nicht als Öffner definiert werden.

**PTC      19      Kaltleitereingang (nur Digitaleingang 5)**

Digitaleingang 5 kann unter Funktion C005 als Kaltleitereingang konfiguriert werden. In diesem Fall ist das Bezugspotenzial die Klemme L.

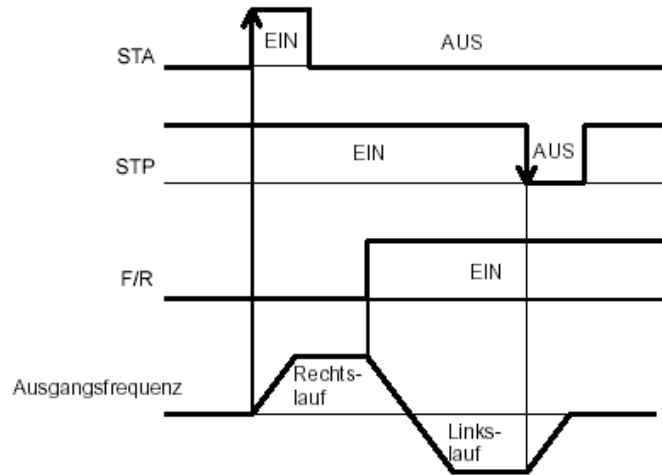
Übersteigt der Kaltleiterwiderstand 3200Ω wird der Motor abgeschaltet und eine Störmeldung E35 angezeigt. Zum Einstellen des Auslösewertes siehe Funktion C085.

**STA      20      Impulsstart**

**STP      21      Impulsstop**

**F/R      22      Impulssteuerung / Drehrichtung**

Mit Hilfe der Eingänge STA und STP kann der Frequenzumrichter über Impulse gestartet bzw. gestoppt werden.



Ist STP als Öffner programmiert, so kann auch der Stop mittels EIN-Impuls ausgelöst werden. Die Eingänge FW und RV sind nicht aktiv wenn einer der Eingänge als STP programmiert ist. Ist bei bei Netz-Ein der Eingang STA=EIN ist, dann wird ein Start ausgeführt.

<b>PID</b>	<b>23</b>	<b>PID-Regler Ein/Aus</b>
------------	-----------	---------------------------

EIN: PID-Regler ausgeschaltet  
 AUS: PID-Regler eingeschaltet wenn A071=01/02

(siehe Funktion A071...A079, C044, C052, C053)

<b>PIDC</b>	<b>24</b>	<b>PID-Regler I-Anteil zurücksetzen</b>
-------------	-----------	---

EIN: Setzt das Ergebnis der Integralkalkulation auf 0  
 AUS: Kein Einfluss auf die Regelung

Das Ergebnis der Integralkalkulation darf nur im Stillstand und niemals während des Betriebes auf 0 gesetzt werden!

<b>UP</b>	<b>27</b>	<b>Frequenz erhöhen</b>
-----------	-----------	-------------------------

<b>DWN</b>	<b>28</b>	<b>Frequenz verringern</b>
------------	-----------	----------------------------

<b>UDC</b>	<b>29</b>	<b>Frequenz zurücksetzen</b>
------------	-----------	------------------------------

**UP: Erhöhen der Frequenz, DWN: Verringern der Frequenz** bei Einstellung A001=02 oder Abrufen einer Festfrequenz.

Die Funktion ist bei Frequenzsollwertvorgabe über Analogsignal (A001=01) nur in Verbindung mit Funktion „Halten Analog-Frequenzsollwert“ AHD oder mit einer Festfrequenz möglich. Die Zeitrampe entspricht der aktuell angewählten Hoch-/Runterlaufzeit.

Unter Funktion C101 kann angewählt werden, ob bei Netz-Aus der zuletzt gefahrene Frequenzwert gespeichert werden soll oder ob die Frequenz auf 0Hz (bzw. minimale Betriebsfrequenz A061) gesetzt wird.

Über Eingang UDC wird die Frequenz zurückgesetzt.

<b>OPE</b>	<b>31</b>	<b>Steuerung über Bedienfeld</b>
------------	-----------	----------------------------------

Bei Ansteuerung dieses Eingangs erfolgt Start/Stop und Sollwertvorgabe über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt



<b>SF1</b>	<b>32</b>	<b>Festfrequenz 1 (A021)</b>
<b>SF2</b>	<b>33</b>	<b>Festfrequenz 2 (A022)</b>
<b>SF3</b>	<b>34</b>	<b>Festfrequenz 3 (A023)</b>
<b>SF4</b>	<b>35</b>	<b>Festfrequenz 4 (A024)</b>
<b>SF5</b>	<b>36</b>	<b>Festfrequenz 5 (A025)</b>
<b>SF6</b>	<b>37</b>	<b>Festfrequenz 6 (A026)</b>
<b>SF7</b>	<b>38</b>	<b>Festfrequenz 7 (A027)</b>

Unter Funktion A019 wird das Ansteuerverfahren gewählt: A019=00: **BCD** (siehe Eingang CF1...CF4) oder A019=01: **bit** (siehe Tabelle).

Ein-gang	Festfrequenz / Funktion							
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27
<b>SF1</b>		EIN						
<b>SF2</b>		0	EIN					
<b>SF3</b>		0	0	EIN				
<b>SF4</b>		0	0	0	EIN			
<b>SF5</b>		0	0	0	0	EIN		
<b>SF6</b>		0	0	0	0	0	EIN	
<b>SF7</b>		0	0	0	0	0	0	EIN

\*Wird keiner der Eingänge CF1...CF4 bzw. SF1...SF7 angesteuert so fährt der Frequenzumrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A020) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

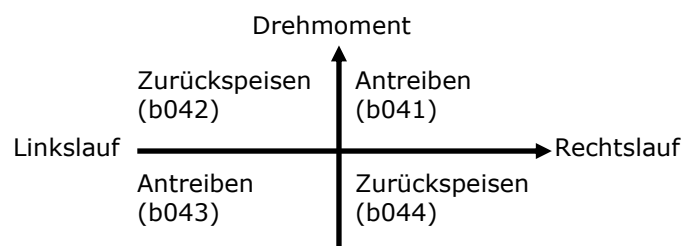
<b>OLR</b>	<b>39</b>	<b>Stromgrenze 2</b>
------------	-----------	----------------------

Über diesen Eingang wird auf folgende Funktionen für die Stromgrenzenfunktion umgeschaltet: b024, b025, b026 (standardmäßig b021, b022, b023).

<b>TL</b>	<b>40</b>	<b>Drehmomentbegrenzung aktivieren</b>
<b>TRQ1</b>	<b>41</b>	<b>Drehmomentgrenze (BCD, Bit 1)</b>
<b>TRQ2</b>	<b>42</b>	<b>Drehmomentgrenze (BCD, Bit 2)</b>

Die Funktion der Drehmomentbegrenzung ist aktiv unter dem Arbeitsverfahren Sensorless Vector Control SLV (Funktion A044, Eingabe 03). Es gibt drei verschiedene Möglichkeiten der Drehmomentbegrenzung, die unter Funktion b040 angewählt werden können:

- **b040=00**: individuelle Begrenzung des Drehmoments in jedem der 4 Quadranten (Funktionen b041 ... b044, 0 ... 200%).



- **b040=01**: Anwahl der 4 Drehmomentgrenzen b041...b044 binär über Digitaleingänge TRQ1, TRQ2

	Eingänge	
	TRQ1	TRQ2
b041		
b042	EIN	
b043		EIN
b044	EIN	EIN

- **b040=02**: Vorgabe der Drehmomentgrenze über ein Analogsignal 0...10V an Analogeingang O. Die Drehmomentgrenze gilt für alle Betriebszustände.

Wenn ein Digitaleingang unter Funktion C001...C007 als TL programmiert wurde, so ist die Drehmomentbegrenzung nur aktiv wenn der Eingang angesteuert ist. Bei nicht angesteuertem Digital-eingang fährt der Frequenzumrichter auf max. 200% Nennstrom.

Ist kein Digitaleingang als TL programmiert ist, so erfolgt die Drehmomentbegrenzung entsprechend der Einstellung unter b040.

Ist einer der Digitalausgänge auf OTQ (Überschreiten des eingestellten Drehmomentes, Funktion C021...C022) programmiert, so ist der Ausgang geschaltet solange das eingestellte Drehmoment überschritten wird.

Ist einer der Digitalausgänge auf TRQ (Drehmomentgrenze aktiv) programmiert, so wird der Ausgang geschaltet solange das Drehmoment begrenzt wird.

Die unter der Funktion „Drehmomentbegrenzung“ angegebenen Drehmomentgrenzwerte beziehen sich auf das Drehmoment, das bei maximalem Ausgangsstrom erreicht wird. Dieses Drehmoment wird als „200%“ angenommen.

### **BOK 44 Bremsen-Freigabe-Bestätigung**

Siehe Produkthandbuch.

### **LAC 46 Hoch-/Runterlauframpe inaktiv**

EIN: Ignorieren der eingestellten Zeitrampen. Die Ausgangsfrequenz folgt unmittelbar dem Frequenzsollwert

AUS: Die angewählten Zeitrampen sind aktiv

### **PCLR 47 Position löschen**

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und einem Inkrementalgeber verfügbar (**A044=03, P012=02**).

Erfolgt PCLR bei Positionierung über intern abgelegte Positionen (P012=02), so wird der aktuelle Positionszähler auf „0“ zurückgesetzt (d030=0).

### **ADD 50 Frequenz addieren**

Addition oder Subtraktion (entsprechend Einstellung unter A146) der unter A145 programmierten Frequenz.

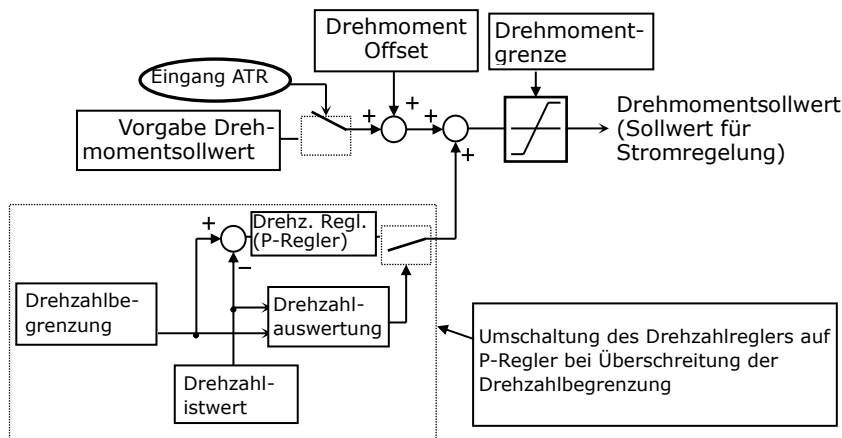
### **F-TM 51 Steuerung über Steuerklemmen**

Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

**ATR 52 Drehmomentregelung**

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit dem Arbeitsverfahren SLV (A044=03) möglich.

Die Funktion Drehmomentregelung wird z. B. bei Wickelantrieben eingesetzt (siehe Funktion P033...P041).



**KHC 53 kWh-Zähler d015 zurücksetzen**

Zurücksetzen kWh-Zähler unter d015 (siehe Funktion b078, b079).

**X(00) 56 SPS-Programmierung Digitaleingang 1**

**X(01) 57 SPS-Programmierung Digitaleingang 2**

**X(02) 58 SPS-Programmierung Digitaleingang 3**

**X(03) 59 SPS-Programmierung Digitaleingang 4**

**X(04) 60 SPS-Programmierung Digitaleingang 5**

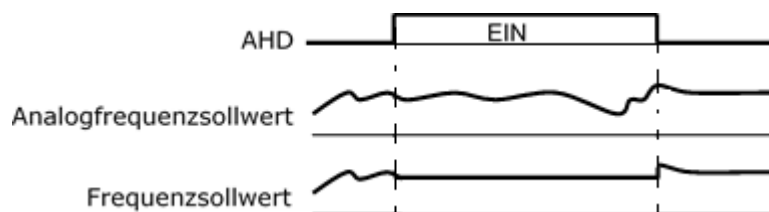
**X(05) 61 SPS-Programmierung Digitaleingang 6**

**X(06) 62 SPS-Programmierung Digitaleingang 7**

Digitaleingänge X(00)...X(06) für Programmfunktion EasySequence

**AHD 65 Analogsollwert halten**

Eingang AHD hält den aktiven Analogsollwert. Der gehaltene Analogsollwert lässt sich mit Eingang UP (27) bzw. DWN (28) verändern. In diesem Fall wird bei C101=01 und Netz-Aus der Sollwert gespeichert. Wird bei anstehendem AHD die Netzspannung eingeschaltet oder fällt das Reset-Signal ab, dann wird der Analogsollwert gehalten, bei dem zuletzt – vor Abschalten der Netzspannung bzw. vor dem Reset, der Eingang AHD gesetzt wurde.



Bei AHD=EIN wird der Sollwert auch bei Netz-Aus/Netz-Ein oder Umschalten des Parametersatzes mit Digitaleingang SET gehalten.

**Achtung!** Bei häufiger Verwendung dieser Funktion kann das EEPROM zerstört werden.

## HITACHI WJ200

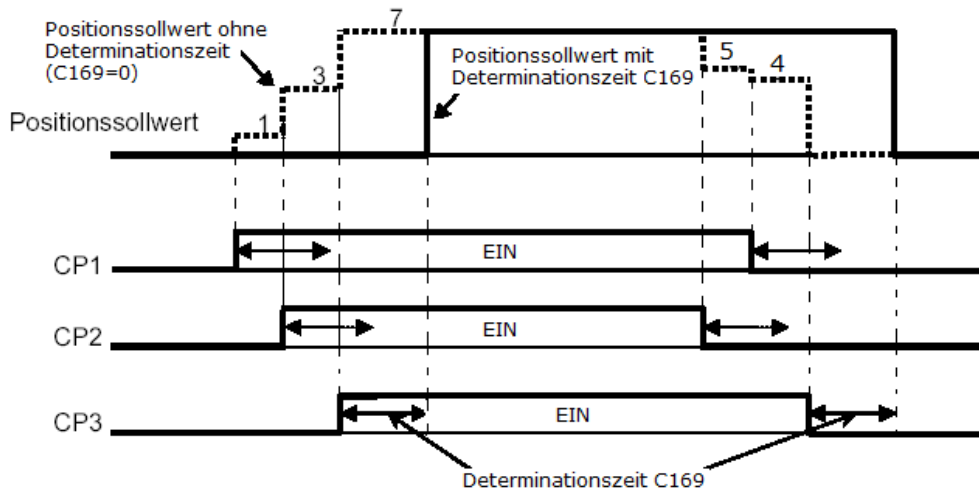
<b>CP1</b>	<b>66</b>	<b>Anwahl von Positionen (BCD, Bit1)</b>
<b>CP2</b>	<b>67</b>	<b>Anwahl von Positionen (BCD, Bit2)</b>
<b>CP3</b>	<b>68</b>	<b>Anwahl von Positionen (BCD, Bit3)</b>

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und einem Inkrementalgeber verfügbar (**P003=01, P012=02**).

**Abrufen von 8 Positionen** über Digitaleingänge CP1...CP3

	<b>CP1</b>	<b>CP2</b>	<b>CP3</b>
Position 1 (P060)			
Position 2 (P061)	EIN		
Position 3 (P062)		EIN	
Position 4 (P063)	EIN	EIN	
Position 5 (P064)			EIN
Position 6 (P065)	EIN		EIN
Position 7 (P066)		EIN	EIN
Position 8 (P067)	EIN	EIN	EIN

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Fehlpositionierungen bei Anlegen des Binärsignals kann unter C169 eine Zeitverzögerung eingegeben werden.



Es gibt folgende Möglichkeiten die Positionen vorzugeben:

- Eingabe der Positionen unter Funktion P060...P067
- Eingabe mittels EzSQ-Programm

**d029: Anzeige der Sollposition** (die unter P011 programmierte Impulszahl entspricht einer Motorumdrehung)

**d030: Anzeige der Istposition**

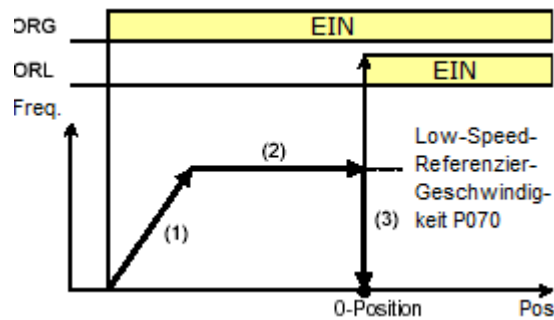
<b>ORL</b>	<b>69</b>	<b>Anschluss für Referenzschalter</b>
<b>ORG</b>	<b>70</b>	<b>Start Referenzierung</b>

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und einem Inkrementalgeber verfügbar (**P003=01, P012=02**).

Zwei verschiedene Arten der Referenzierung lassen sich unter Funktion P068 anwählen.

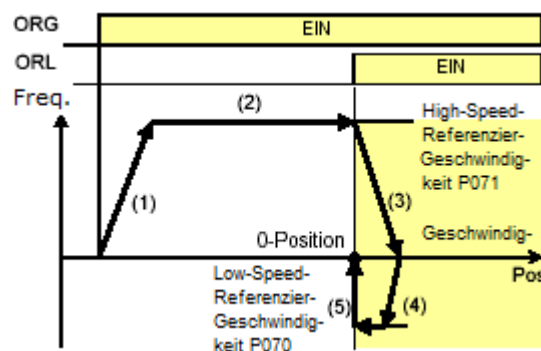
**P068=00: „Low-Speed“-Referenzierung**

(1) Beschleunigen mit der eingestellten Zeitrampe und der unter P069 gewählten Drehrichtung auf die unter P070 eingegebene „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit. (2) Fahren mit „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit bis zur ansteigenden Flanke an Eingang ORL (3) bei der anschließend eine Gleichstrombremsung erfolgt und der Motor gestoppt wird.



**P068=01: „High-Speed“-Referenzierung**

(1) Beschleunigen mit der eingestellten Zeitrampe und der unter P069 gewählten Drehrichtung auf die unter P071 eingeegebene „High-Speed“-Referenziertgeschwindigkeit. (2) Fahren mit „High-Speed“-Referenziertgeschwindigkeit bis zur ansteigenden Flanke an Eingang ORL. (3) Verzögern mit der eingestellten Runterlaufzeit und Drehrichtungsumkehr (4) auf die „Low-Speed“-Referenziertgeschwindigkeit (P070). Fahren mit „Low-Speed“-Referenziertgeschwindigkeit bis zur abfallenden Flanke an Eingang ORL (5) bei der anschließend eine Gleichstrombremsung erfolgt und der Motor sofort gestoppt wird.



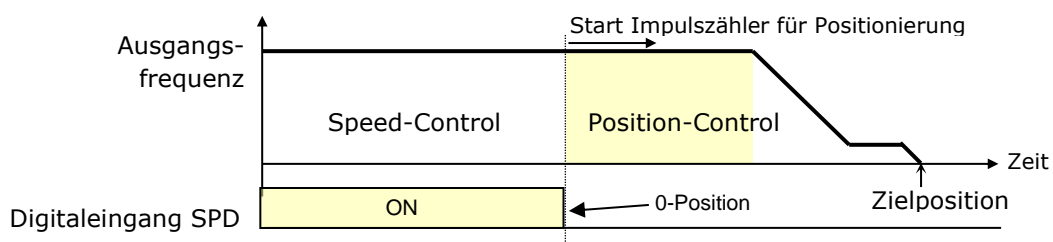
Nach Abschluss der Referenzierung wird die aktuelle Position als 0-Position festgelegt. Sollte keine Referenzierung durchgeführt werden so wird die Netz-Ein-Position als 0-Position festgelegt. Ein Start-Befehl FW bzw. RV ist zur Auslösung der Referenzierung nicht erforderlich. Nach Erreichen des Referenzschalters wird der Motor gestoppt und die Gleichstrombremsung ist aktiv. Nach Wegnahme des Signals für die Referenzierung (ORG) wird diese ausgeschaltet.

**SPD 73 Umschaltung „Speed-Control“ / „Position-Control“**

„Position-Control“ ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und einem Inkrementalgeber verfügbar (**P003=01, P012=02**).

EIN: „Speed-Control“ aktiv, „Position-Control“ inaktiv, keine Positionserfassung unter d030  
 AUS: „Speed-Control“ inaktiv, „Position-Control“ aktiv

Bei P003=01 erfolgt eine Positionserfassung unter d030 auch wenn die Positionierung nicht aktiv ist (P012=00). Wenn Digitaleingang SPD=EIN, dann ist die Positionserfassung nicht aktiv unabhängig von der Einstellung unter P012. Nach Umschalten auf SPD=AUS ist die aktuelle Position=0. Geschieht dies während des Betriebes bei einer hohen Drehzahl, so können hohe Stromspitzen auftreten – möglicherweise der Umrichter sogar eine Störung „Überstrom“ melden.



Beim Umschalten von „Speed-Control“ auf „Position-Control“ ist außerdem das Vorzeichen der Position zu berücksichtigen

# HITACHI WJ200

<b>GS1</b>	<b>77</b>	<b>Eingang 1 für "Safe Torque Off" (nur Digitaleingang 3)</b>
------------	-----------	---

<b>GS2</b>	<b>78</b>	<b>Eingang 2 für "Safe Torque Off" (nur Digitaleingang 4)</b>
------------	-----------	---

Siehe Kapitel 3.3.6, Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“, STO.

<b>485</b>	<b>81</b>	<b>Direktkommunikation Frequenzumrichter EzCom</b>
------------	-----------	--

Steuerung über Kommunikation EzCom (Direktkommunikation zwischen Frequenzumrichtern)

EIN: Steuerung über Kommunikation EzCom  
AUS: Keine Steuerung über Kommunikation EzCom

<b>PRG</b>	<b>82</b>	<b>Ausführung SPS-Programmierung</b>
------------	-----------	--------------------------------------

Ausführung des intern erstellten SPS-Anwenderprogramms

EIN: Ausführung Anwenderprogramm  
AUS: Keine Ausführung Anwenderprogramm

<b>HLD</b>	<b>83</b>	<b>Speichern der Ausgangsfrequenz</b>
------------	-----------	---------------------------------------

Funktion speichert die augenblickliche Ausgangsfrequenz

EIN: Speicherung der Ausgangsfrequenz  
AUS: Änderung Ausgangsfrequenz möglich

**Achtung!**  
Bei aktivem Eingangssignal reagiert der Umrichter auf keinen Stop-Befehl, weder durch Wegnahme des Start-Befehls noch durch Betätigung der Stop-Taste.

<b>ROK</b>	<b>84</b>	<b>Vorbedingung Start-Befehl</b>
------------	-----------	----------------------------------

Funktion dient als Vorbedingung zum Start des Umrichters

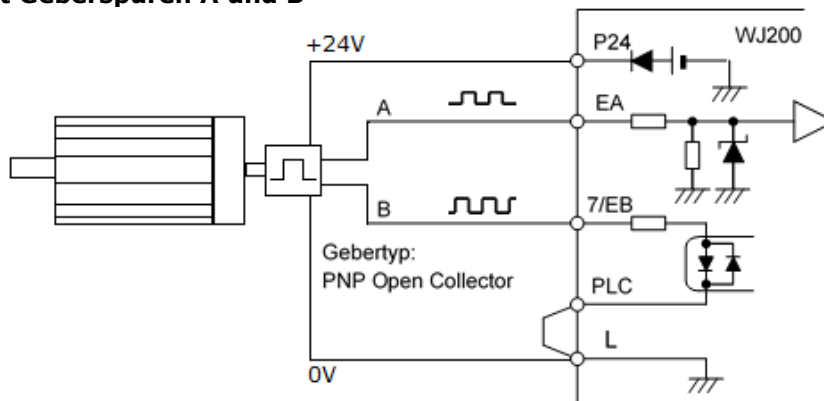
EIN: Umrichter reagiert auf Start-Befehl  
AUS: Umrichter reagiert nicht auf Start-Befehl

<b>EB</b>	<b>85</b>	<b>Spur B für Inkrementalgeberanschluss (nur Digitaleingang 7)</b>
-----------	-----------	--

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und Inkrementalgeberrückführung verfügbar (**P003=01, P012=02**).

Mit dieser Funktion lassen sich, je nach Positionierungsart, zwei unterschiedliche Funktionen realisieren: Bei einer Positionierung mit zwei um 90° versetzte Geberspuren A und B wird der Digitaleingang 7 als Geberspur B verwendet. Die Spannung an diesem Eingang darf 24VDC und eine maximale Frequenz von 2kHz nicht überschreiten. Die Geberspur A wird mit dem Anschluss an Klemme EA realisiert

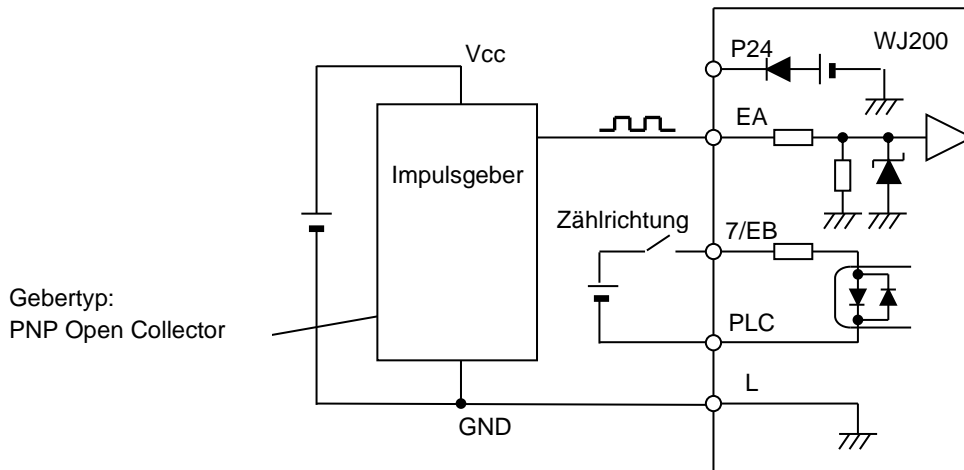
### Positionierung mit Geberspuren A und B



Bei einer Positionierung mit einer Geberspur, wird der Digitaleingang 7 dazu benötigt um die Zählrichtung zu ändern.

EIN: Zählrichtung aufsteigend  
 AUS: Zählrichtung absteigend

**Positionierung mit einer Geberspur**



<b>DISP</b>	<b>86</b>	<b>Anzeige Bedieneinheit nur d001</b>
-------------	-----------	---------------------------------------

Mit dieser Funktion wird ausschließlich die aktuelle Ausgangsfrequenz unter Parameter d001 angezeigt.

<b>PSET</b>	<b>91</b>	<b>Pre-Set-Istposition</b>
-------------	-----------	----------------------------

Zuweisen des unter P083 eingegebenen Wertes als Ist-Position d130 mit Eingang PSET (91). Verfügbar bei P012=00/02 und A075=00.

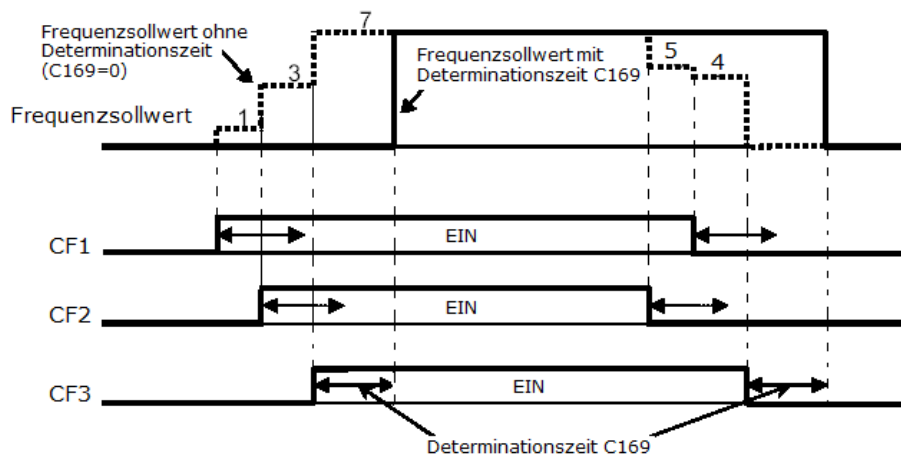
<b>NO</b>	<b>no</b>	<b>Keine Funktion</b>
-----------	-----------	-----------------------

Für jeden der Digitaleingänge 1...7 kann die Reaktionszeit im Bereich von 2...400ms eingestellt werden. Die Funktion dient dazu, um ein ungewolltes Auslösen von Digitaleingängen z. B. durch Störungen oder Kontaktprellen zu verhindern.

<b>X160...X166</b>	<b>Reaktionszeit Digitaleingang 1...7</b>	<b>1</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200 [x2ms]	

<b>X169</b>	<b>Determinationszeit</b>	<b>0</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200 [x10ms]	

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen oder Positionen bei Anlegen des Signals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.



**5.36 Digitalausgänge 11...12, Relaisausgang AL**

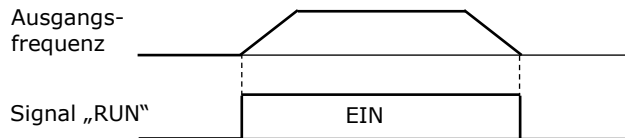
Die Digitalausgänge 11...12 sowie der Relais-Ausgang können mit verschiedenen Signal-Funktionen programmiert werden:

**Übersicht über die Funktionen der Digitalausgänge und des Relais´**

Die Programmierung der Digitalausgänge erfolgt unter Funktion C021...C022 (entsprechend Ausgang 11...12, Programmierung des Relais´ AL unter C026; Programmierung „Öffner“ oder „Schließer“ über Funktion C031...C032).

Symbol	Parameter	Signalfunktion
<b>RUN</b>	<b>00</b>	<b>Betrieb</b>

Signal wenn Ausgangsfrequenz >0Hz



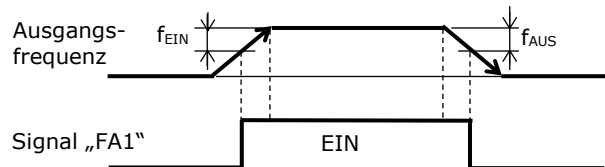
**FA1 01 Frequenzsollwert erreicht**

Signal bei Erreichen des eingestellten Sollwertes

$f_{EIN}$ : 1% der Maximalfrequenz (A004)  
 $f_{AUS}$ : 2% der Maximalfrequenz (A004)

**Beispiel: Sollwert=40Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz**

$f_{EIN}$  : 50Hz x 0,01=0,5Hz  
 $f_{AUS}$  : 50Hz x 0,02=1,0Hz  
 Signal FA1 EIN bei 49,5Hz, Signal FA1 AUS bei 49Hz



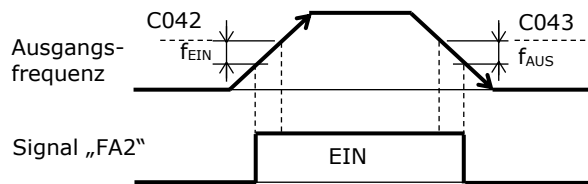
**FA2 02 Frequenz überschritten 1**

Signal bei Ausgangsfrequenzen ≥ der unter Funktion C042 bzw. C043 eingestellten Frequenzen.

$f_{EIN}$ : 1% der Maximalfrequenz (A004)  
 $f_{AUS}$ : 2% der Maximalfrequenz (A004)

**Beispiel: C042=30Hz, C043=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz**

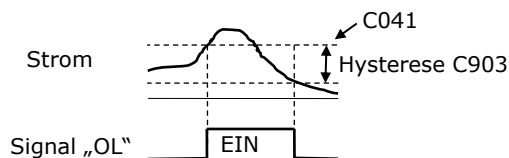
$f_{EIN}$  : 50Hz x 0,01=0,5Hz,  $f_{AUS}$  : 50Hz x 0,02=1,0Hz  
 Signal FA2 EIN bei 29,5Hz, Signal FA2 AUS bei 34Hz



Dieses Signal kann zum Ansteuern einer Motorbremse verwendet werden.

**OL 03 Strom überschritten**

Signal wenn der Motorstrom den unter C041 eingestellten Wert überschreitet.



C040=00:Funktion immer aktiv  
 C040=01:Funktion nur aktiv im statischen Betrieb (nicht aktiv während Hoch- und Runterlauf)

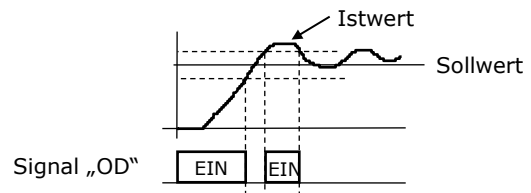
Einstellen der Reaktionszeit für diese Funktion erfolgt mit den Funktionen C901 und C902. Die Schalt-hysterese wird unter Funktion C903 eingestellt.



**OD 04 PID-Regelabweichung**

Signal wenn die Abweichung zwischen dem eingestellten Sollwert und dem zurückgeführten Istwert größer ist als der unter Funktion C044 eingestellte Wert.

Nur Verfügbar bei Verwendung des PID-Reglers (A071=EIN). Anzeige des Istwertes unter d004.



**AL 05 Störung**

Signal wenn eine Störung anliegt

**FA3 06 Frequenz überfahren**

Signal bei Überfahren der unter Funktion C042 bzw. C043 eingestellten Frequenzen.

$f_{EIN}$ : 1% der Maximalfrequenz (A004)  
 $f_{AUS}$ : 2% der Maximalfrequenz (A004)

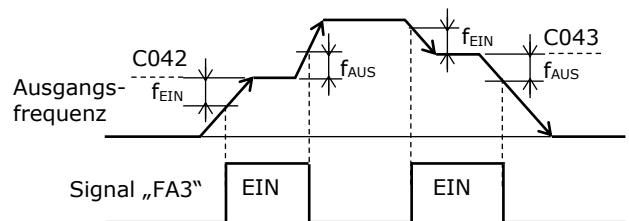
**Beispiel: C042=30Hz, C043=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz**

$f_{EIN}$  : 50Hz x 0,01=0,5Hz

$f_{AUS}$  : 50Hz x 0,02=1,0Hz

Hochlauf: Signal FA3 EIN bei 29,5Hz, Signal FA3 AUS bei 31Hz

Runterlauf: Signal FA3 EIN bei 35,5Hz, Signal FA3 AUS bei 34Hz



**OTQ 07 Drehmoment überschritten**

Signal bei Überschreiten der unter Funktion C055...C058 eingestellten Drehmomente (nur verfügbar im Arbeitsverfahren A044=03)

**UV 09 Unterspannung**

Signal bei Netzunterspannung

**TRQ 10 Drehmomentbegrenzung aktiv**

Signal bei Erreichen der unter Funktion b041...b044 programmierten Drehmomentbegrenzungen

**RNT 11 Betriebszeit b034 überschritten**

Signal wenn die unter b034 programmierte Betriebszeit überschritten wird.

**ONT 12 Netz-Ein-Zeit b034 überschritten**

Signal wenn die unter b034 programmierte Netz-Ein-Zeit überschritten wird.

<b>β034</b>	<b>Signal RNT / ONT, Einstellwert</b>	<b>0Std</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...655300Std	

Eingaben im Bereich von 1. ...9999. haben eine Zeitbasis von 10 Std.

Eingaben im Bereich von 1000 ... 6553 haben eine Zeitbasis von 100 Std.

**THM 13 Motor überlastet**

Signal wenn die unter C061 programmierte Motorüberlast-Warnschwelle überschritten wird.

**HITACHI WJ200**

<b>BRK</b>	<b>19</b>	<b>Bremsen-Freigabe-Signal</b>
------------	-----------	--------------------------------

<b>BER</b>	<b>20</b>	<b>Bremsen-Störung</b>
------------	-----------	------------------------

Siehe Produkthandbuch.

<b>ZS</b>	<b>21</b>	<b>Drehzahl=0</b>
-----------	-----------	-------------------

Signal wenn Ausgangsfrequenz (d001) < als die unter C063 programmierte Frequenz.

<b>DSE</b>	<b>22</b>	<b>Drehzahlabweichung</b>
------------	-----------	---------------------------

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und Inkrementalgeberrückführung verfügbar (**P003=01, P012=02**).

Signal wenn die Abweichung der Motordrehzahl vom intern kalkulierten Sollwert den unter Funktion P027 eingegeben Wert unterschreitet (Werkseinstellung=7,5Hz).

<b>POK</b>	<b>23</b>	<b>Istposition=Sollposition</b>
------------	-----------	---------------------------------

Diese Funktion ist nur in Verbindung mit einer Positionierung und Inkrementalgeberrückführung verfügbar (**P003=01, P012=02**).

Signal wenn Positionierung abgeschlossen.

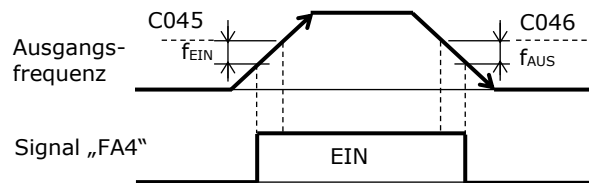
<b>FA4</b>	<b>24</b>	<b>Frequenz überschritten 2</b>
------------	-----------	---------------------------------

Signal bei Ausgangsfrequenzen  $\geq$  der unter Funktion C045 bzw. C046 eingestellten Frequenzen.

$f_{EIN}$ : 1% der Maximalfrequenz (A004)  
 $f_{AUS}$ : 2% der Maximalfrequenz (A004)

**Beispiel: C045=30Hz, C046=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz**

$f_{EIN}$  : 50Hz x 0,01=0,5Hz  
 $f_{AUS}$  : 50Hz x 0,02=1,0Hz  
 Signal FA4 EIN bei 29,5Hz, Signal FA4 AUS bei 34Hz



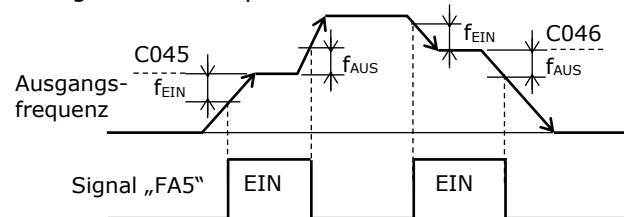
<b>FA5</b>	<b>25</b>	<b>Frequenz überfahren 2</b>
------------	-----------	------------------------------

Signal bei Überfahren der unter Funktion C045 bzw. C046 eingestellten Frequenzen.

$f_{EIN}$ : 1% der Maximalfrequenz (A004)  
 $f_{AUS}$ : 2% der Maximalfrequenz (A004)

**Beispiel: C042=30Hz, C043=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz**

$f_{EIN}$  : 50Hz x 0,01=0,5Hz  
 $f_{AUS}$  : 50Hz x 0,02=1,0Hz

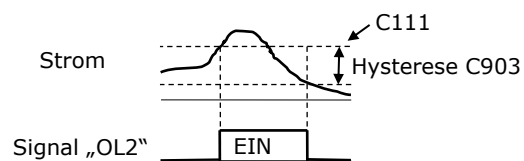


Hochlauf: Signal FA3 EIN bei 29,5Hz, Signal FA3 AUS bei 31Hz  
 Runterlauf: Signal FA3 EIN bei 35,5Hz, Signal FA3 AUS bei 34Hz

<b>OL2</b>	<b>26</b>	<b>Strom überschritten 2</b>
------------	-----------	------------------------------

Signal wenn der Motorstrom den unter C111 eingestellten Wert überschreitet.

C040=00:Funktion immer aktiv  
 C040=01:Funktion nur aktiv im statischen Betrieb (nicht aktiv während Hoch- und Runterlauf)



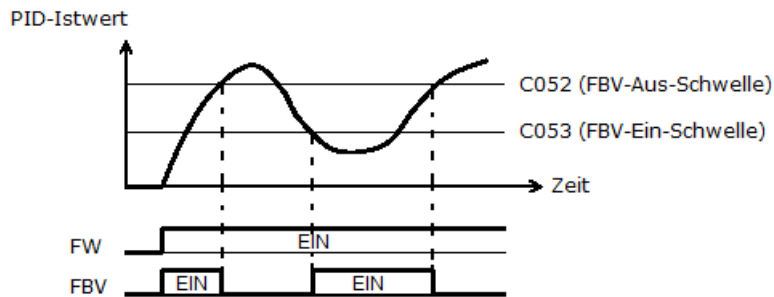
Einstellen der Reaktionszeit für diese Funktion erfolgt mit den Funktionen C901 und C902. Die Schalt-hysterese wird unter Funktion C903 eingestellt.

<b>ODc</b>	<b>27</b>	<b>Analog Sollwertüberwachung Eingang O</b>
<b>OIDc</b>	<b>28</b>	<b>Analog Sollwertüberwachung Eingang OI</b>

Siehe Produkthandbuch.

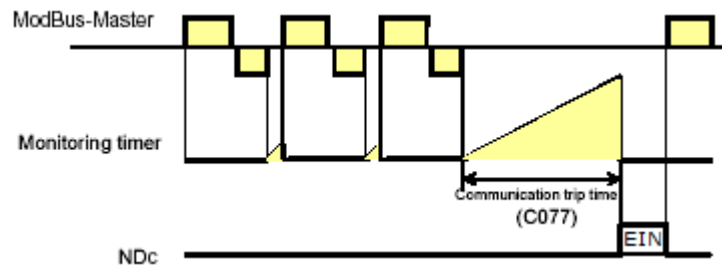
<b>FBV</b>	<b>31</b>	<b>PID- Istwertüberwachung</b>
------------	-----------	--------------------------------

Nur Verfügbar bei Verwendung des PID-Reglers (A071=EIN). Anzeige des Istwertes unter d004.  
 FBV=AUS: PID-Istwert > C052 solange PID-Istwert > C053  
 FBV=EIN: PID-Istwert < C053 solange PID-Istwert < C052



<b>NDc</b>	<b>32</b>	<b>ModBus-Netzwerkfehler</b>
------------	-----------	------------------------------

Signal bei ModBus-Netzwerkfehler (siehe Funktion C077)



<b>LOG1</b>	<b>33</b>	<b>Ergebnis Logische Verknüpfung 1</b>
-------------	-----------	--

<b>LOG2</b>	<b>34</b>	<b>Ergebnis Logische Verknüpfung 2</b>
-------------	-----------	--

<b>LOG3</b>	<b>35</b>	<b>Ergebnis Logische Verknüpfung 3</b>
-------------	-----------	--

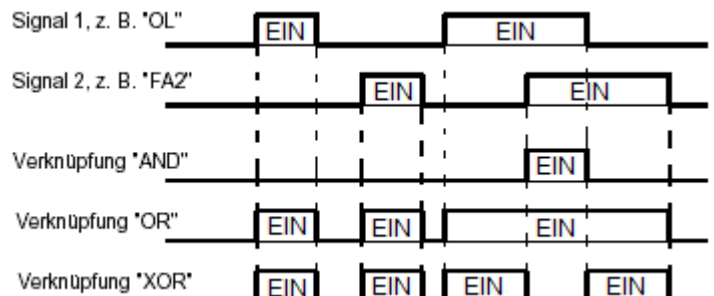
Der WJ200 bietet die Möglichkeit das Ergebnis von bis zu 3 logischen Verknüpfungen („AND“, „OR“, „XOR“) zweier Signalfunktionen (Ausnahme LOG1...LOG3) auf die Ausgänge 11...12 sowie auf das Relais AL zu legen.

Ergebnis	Signalfunktion 1	Signalfunktion 2	Operand*
LOG1 (33)	C142	C143	C144
LOG2 (34)	C145	C146	C147
LOG3 (35)	C148	C149	C150

\*: 00=AND, 01=OR, 02=XOR

Beispiel: Ergebnis der AND-Verknüpfung von Signalfunktion FA2 (02) und OL (03) soll auf Ausgang 13 gelegt werden.

C023=33 (Ausgang 13=LOG1)  
 C142=02 (FA2)  
 C143=03 (OL)  
 C144=00 (AND)



## HITACHI WJ200

### **WAC 39 Warnung Kondensator-Lebensdauer**

Der WJ200 ermittelt den Zustand der Kondensatoren auf den Platinen auf Grundlage der Geräteinnentemperatur und der Netz-Ein-Zeit. Zustandsanzeige der Kondensatoren erfolgt unter Funktion d022.

Erfolgt das Signal WAC, dann sollten „Main-board“ und „Logic-board“ gegen neue Platinen getauscht werden.

### **WAF 40 Warnung Lüfterdrehzahl**

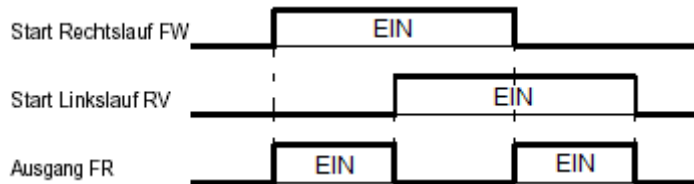
Die Drehzahl der Gerätelüfter wird ständig überwacht. Sollte ein Lüfter unter Nenndrehzahl laufen, überprüfen Sie in diesem Fall ob die Lüfter evtl. aufgrund von Verschmutzung schwergängig oder sogar blockiert sind.

Bei automatischem Abschalten der Lüfter (b092=01) wird WAF nicht gesetzt.

Zustandsanzeige der Lüfter erfolgt unter Funktion d022.

### **FR 41 Startbefehl**

Signal wenn ein Startbefehl anliegt, ungeachtet der Einstellung unter A002



### **OHF 42 Kühlkörper-Übertemperatur**

Signal wenn die Kühltemperatur den unter Funktion C064 eingestellten Wert überschreitet.

### **LOC 43 Strom unterschritten**

Signal wenn der Ausgangsstrom den unter C039 eingestellten Strom unterschreitet.

C038=00: LOC möglich im gesamten Betrieb

C038=01: LOC möglich nur im statischen Betrieb (nicht im Hoch- und Runterlauf)

Unter bestimmten Umständen kann es vorkommen, dass im konstanten Betrieb bei A001=01 (Frequenzsollwertvorgabe über Analogeingang) das Signal aufgrund des Samplings nicht korrekt generiert wird. Wir empfehlen in diesem Fall C038=00 oder Erhöhen der Filterzeit unter A016.

### **Y(00) 44 SPS-Programmierung Digitalausgang 1**

### **Y(01) 45 SPS-Programmierung Digitalausgang 2**

### **Y(02) 46 SPS-Programmierung Digitalausgang 3**

Digitalausgänge Y(00)...Y(02) Programmfunktion EasySequence.

### **IRDY 50 Umrichter bereit**

Signal wenn der Frequenzumrichter bereit ist einen Startbefehl zu empfangen und auszuführen. Bitte überprüfen Sie die Netzspannung wenn das Signal nicht ansteht.

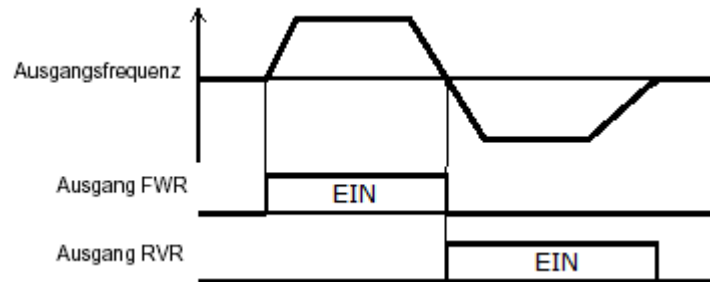
Wenn als Startvoraussetzung die Reglersperre FRS (11) abfallen muss, so wird IRDY erst dann gesetzt wenn diese Bedingung erfüllt ist. Bei Verwendung der integrierten Sicherheitsfunktion STO kann unter Funktion C900 gewählt werden ob dieser Zustand berücksichtigt wird oder nicht.

C900=00: Signal IRDY wird unabhängig des Zustands der Eingänge GS1 und GS2 erzeugt.  
 C900=01: GS1 und GS2=1 ist eine zusätzliche Bedingung zur Erzeugung des Signals IRDY.

**FWR 51 Rechtslauf**

**RVR 52 Linkslauf**

Signal FWR wenn Motor mit einem Rechtsdrehfeld beaufschlagt wird.  
 Signal RVR wenn Motor mit einem Linksdrehfeld beaufschlagt wird.



**MJA 53 Schwerwiegender Hardwarefehler**

Siehe Produkthandbuch.

**WCO 54 Analog Sollwertkomparator Eingang O**

**WCOI 55 Analog Sollwertkomparator Eingang OI**

Die Ausgangsfunktionen WCO und WCOI sind jeweils identisch mit ODC und OIc.

**FREF 58 Frequenz Sollwert über Bedieneinheit**

Signal FREF wenn Frequenz Sollwertvorgabe über Bedieneinheit vorgegeben wird (A001=02)

**REF 59 Startbefehl über Bedieneinheit**

Signal REF wenn Startbefehl über Bedieneinheit vorgegeben wird (A002=02)

**SETM 60 2. Parametersatz angewählt**

Siehe Produkthandbuch.

**EDM 62 STO aktiv (nur Digitalausgang 11)**

Aktivierung mit DIP-Schalter EDMSW1=ON (nach rechts)

Signal wenn beide Sicherheitseingänge GS1 (Eingang 3) und GS2 (Eingang 4) abgeschaltet sind und STO aktiv ist. Wird nur einer von beiden geschaltet, wird der Digitalausgang nicht geschaltet, der Umrichter stoppt trotzdem.

Siehe Kapitel 3.3.6, Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“, STO.

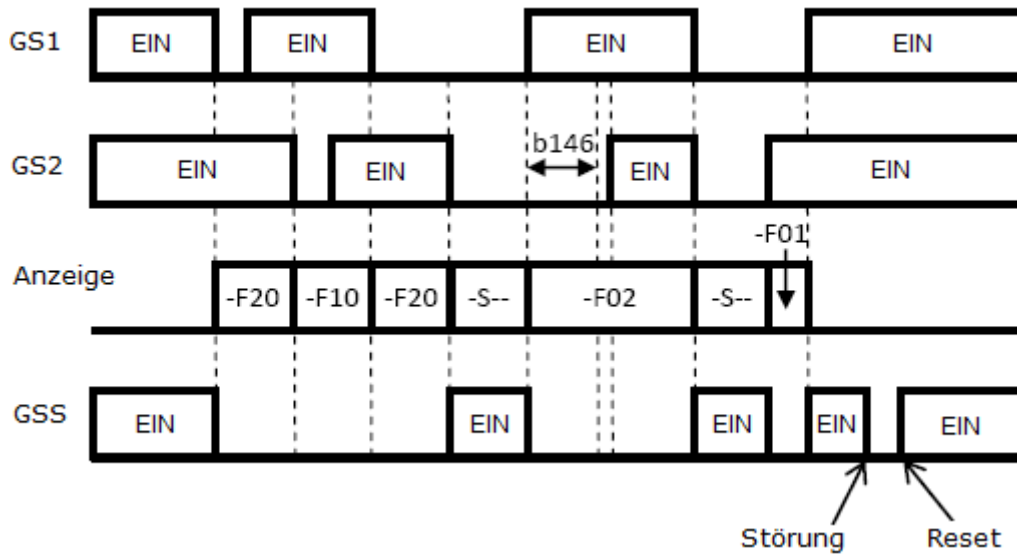
**OP 63 Optionsmodul vorhanden**

Signal OP wenn ein Optionsmodul an der entsprechenden Schnittstelle angeschlossen ist.

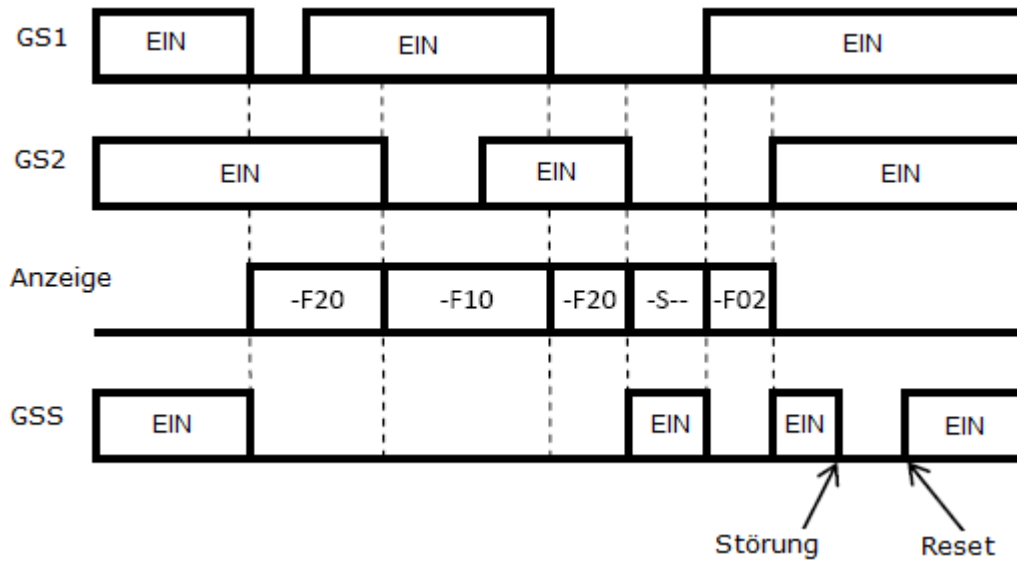
**GSS 64 GS-Synchronisierung**

Signal GSS fällt ab wenn eine Störung anliegt oder eine Verzögerung zwischen dem Schalten der Sicherheitseingänge GS1 und GS2 auftritt. Voraussetzung: b145=05 oder 06.

**b145=05**



**b145=06**

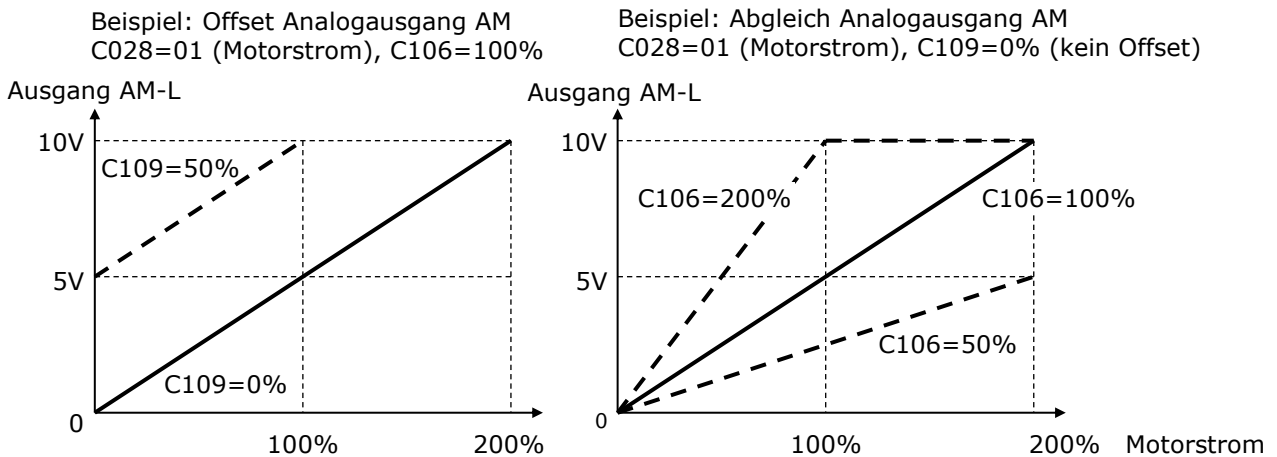


<b>NO</b>	<b>no</b>	<b>Keine Funktion</b>
-----------	-----------	-----------------------

**5.37 Analogausgang AM, Abgleich/Offset**

<b>X106</b>	<b>Abgleich Ausgang AM</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	50...200%	

<b>X109</b>	<b>Offset Ausgang AM</b>	<b>0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	



**5.38 Analogeingänge, Abgleich / Filter**

<b>A016</b>	<b>Filter Analogeingang O, OI</b>	<b>8</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...30, 31	

Je größer der hier eingegebene Wert ist, umso größer ist der Filtereffekt gegenüber überlagerten Störfrequenzen – umso länger wird jedoch auch die Reaktionszeit auf Sollwertänderungen.

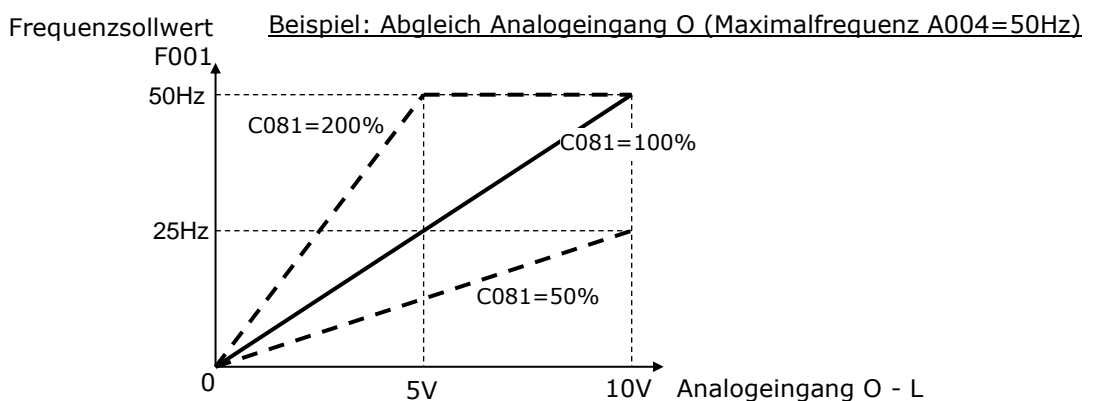
Filterkonstante = 1...30 x 2ms

A016=31: Filterkonstante=500ms, Hysterese +/-0,1Hz (Werkseinstellung)

<b>Eingestellter Wert</b>	<b>01 ..... 30</b>
<b>Filterwirkung gegenüber Störfrequenzen</b>	gering ..... hoch
<b>Reaktionszeit</b>	schnell ..... langsam

<b>X081</b>	<b>Abgleich Analogeingang O</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200%	

<b>X082</b>	<b>Abgleich Analogeingang OI</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200%	



## 5.39 Reset-Signal, Fehlerquittierung

X102	Reset-Signal	00
00	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet wenn RS während des Betriebes erfolgt (Werkseinstellung)	
01	Fehlerquittierung auf abfallende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet wenn RS während des Betriebes erfolgt	
02	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden <b>nicht</b> abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt – der Motorbetrieb wird nicht unterbrochen.	
03	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden <b>nicht</b> abgeschaltet wenn RS während des Betriebs erfolgt. Es werden nur die Störung und die damit in Verbindung stehenden Register zurückgesetzt. <b>Motorpotentiometer-Frequenzsollwert (F001) und Positionszähler (d030) wird nicht zurückgesetzt.</b>	

X103	Verhalten bei Reset	00
00	0-Hz-Start (entsprechend Reglersperre FRS, b088=00)	
01	Synchronisieren auf Motordrehzahl durch Erfassen der Motorinduktionsspannung (entsprechend Reglersperre FRS, b088=01)	
02	Synchronisieren auf Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl (entsprechend Reglersperre FRS, b088=02)	

## 5.40 Motorpotentiometer

Die Frequenzsollwertvorgabe kann stufenlos über die 2 Digital-Eingänge UP und DWN erfolgen.

**UP: Erhöhen der Frequenz, DWN: Verringern der Frequenz** bei Einstellung A001=02 oder Abrufen einer Festfrequenz.

Die Funktion ist bei Frequenzsollwertvorgabe über Analogsignal (A001=01) nur in Verbindung mit Funktion „Halten Analog-Frequenzsollwert“ AHD oder mit einer Festfrequenz möglich. Die Zeitrampe entspricht der aktuell angewählten Hoch-/Runterlaufzeit.

Unter Funktion C101 kann angewählt werden, ob bei Netz-Aus der zuletzt gefahrene Frequenzwert gespeichert (C101=01) oder nicht gespeichert (C101=00) werden soll.

Über Eingang UDC wird die Frequenz zurückgesetzt.

X101	Motorpotentiometer-Sollwert speichern	00
00	Letzter Motorpotentiometer-Sollwert nach Netz-Aus nicht speichern	
01	Letzter Motorpotentiometer-Sollwert nach Netz-Aus speichern	

X104	Motorpotentiometer-Sollwert aus EEPROM	00
00	0Hz	
01	Sollwert aus EEPROM	

Bei Zurücksetzen des Frequenzsollwertes mit der Funktion „UDC“ wird F001/A020 entweder auf 0Hz (C104=00) oder auf den im EEPROM abgelegten Wert (C104=01) eingestellt.

Der Wert im EEPROM ist abhängig von der Einstellung unter C101.

Wenn eine Minimale Frequenz unter b062 eingegeben ist muss der Wert unter Funktion A020 auf den Wert der Minimalen Frequenz angehoben werden: A020>/=b062. Andererseits wird eine Warnmeldung W025 angezeigt und der Antrieb lässt sich nicht starten.



## 5.41 Autotuning, Motordaten

**WARNUNG**

**Im Verlauf des dynamischen Autotunings (H001=02) wird der Motor bis auf 80 % der eingestellten Eckfrequenz (A003) beschleunigt. Stellen Sie sicher, daß keine Personen verletzt werden und daß der angeschlossene Motor bzw. der Antrieb für diese Drehzahl ausgelegt ist.**

Um – speziell unter dem Arbeitsverfahren Sensorless Vector Control SLV (A044=03,) - eine größtmögliche Ausnutzung des Motors zu erzielen muss der Frequenzumrichter optimal auf den Motor abgestimmt werden. Hierzu besteht einerseits die Möglichkeit auf die abgespeicherten Hitachi Standard-Motordaten zurückzugreifen, die Daten des angeschlossenen Motors individuell mittels Autotuning auszulesen oder die Daten beim Motorenhersteller zu erfragen und einzugeben. **Lässt die angeschlossene Maschine ein dynamisches Autotuning nicht zu, oder ist es nicht möglich den Motor während des dynamischen Autotunings unbelastet zu fahren, so kann ein statisches Autotuning durchgeführt werden. Der Motor dreht sich in diesem Fall nicht.** Der Motor muss der Leistung des Umrichters entsprechen und darf nur eine Leistungsstufe kleiner sein als die Umrichterleistung. Beispiel WJ200-055HF, Motor 4,0kW oder 5,5kW. Die mit Autotuning (statisch oder dynamisch) ermittelten Daten werden in H030...H034 (bzw. H230...H234 im 2. Parametersatz) eingetragen. Unter Funktion H002 kann zwischen den Standard-Daten H020...H024 (bzw. H220...H224 im 2. Parametersatz) und Autotuning-Daten gewählt werden. Selbstverständlich können die Motordaten auch direkt eingegeben werden.

**Dynamisches Autotuning H001=02**

Mit der Autotuning-Funktion werden die Motorkonstanten des angeschlossenen Motors automatisch ermittelt und in den Speicherplätzen der Funktionen H030...H034 (bzw. H230...H234 im 2. Parametersatz) abgespeichert.

**Bevor das Autotuning durchgeführt werden kann, muss folgendes eingestellt und beachtet werden:**

- **A003=Motornennfrequenz gemäß Motortypenschild**
- **A082=Motornennspannung gemäß Motortypenschild (evtl. mit A045 anpassen)**
- **H003=Motornennleistung**
- **H004=Motorpolzahl**
- **A051=00 (Gleichstrombremse ist nicht aktiv)**
- **Der Antrieb ist unbelastet. Eine evtl. montierte Bremse ist freigeschaltet. Ist dies nicht möglich – z. B. bei Hubantrieben und Aufzügen, dann muss der Motor von der Last entkoppelt werden und Autotuning an dem unbelasteten Motor durchgeführt werden. Das Massenträgheitsmoment der Last muss in diesem Fall auf die Motorwelle umgerechnet werden und zu dem durch Autotuning ermittelten Wert unter H024 addiert werden.**
- **H001=02, dynamisches Autotuning**
- **H002=00, es wird auf die Motordaten unter H020...H024 zurückgegriffen**

Mit einem Start entsprechend der Einstellung unter A002 wird Autotuning ausgelöst.

Autotuning wurde ohne Fehler beendet:      O

Während des Autotunings ist ein Fehler aufgetreten:      I

**Autotuning läuft wie folgt ab:**

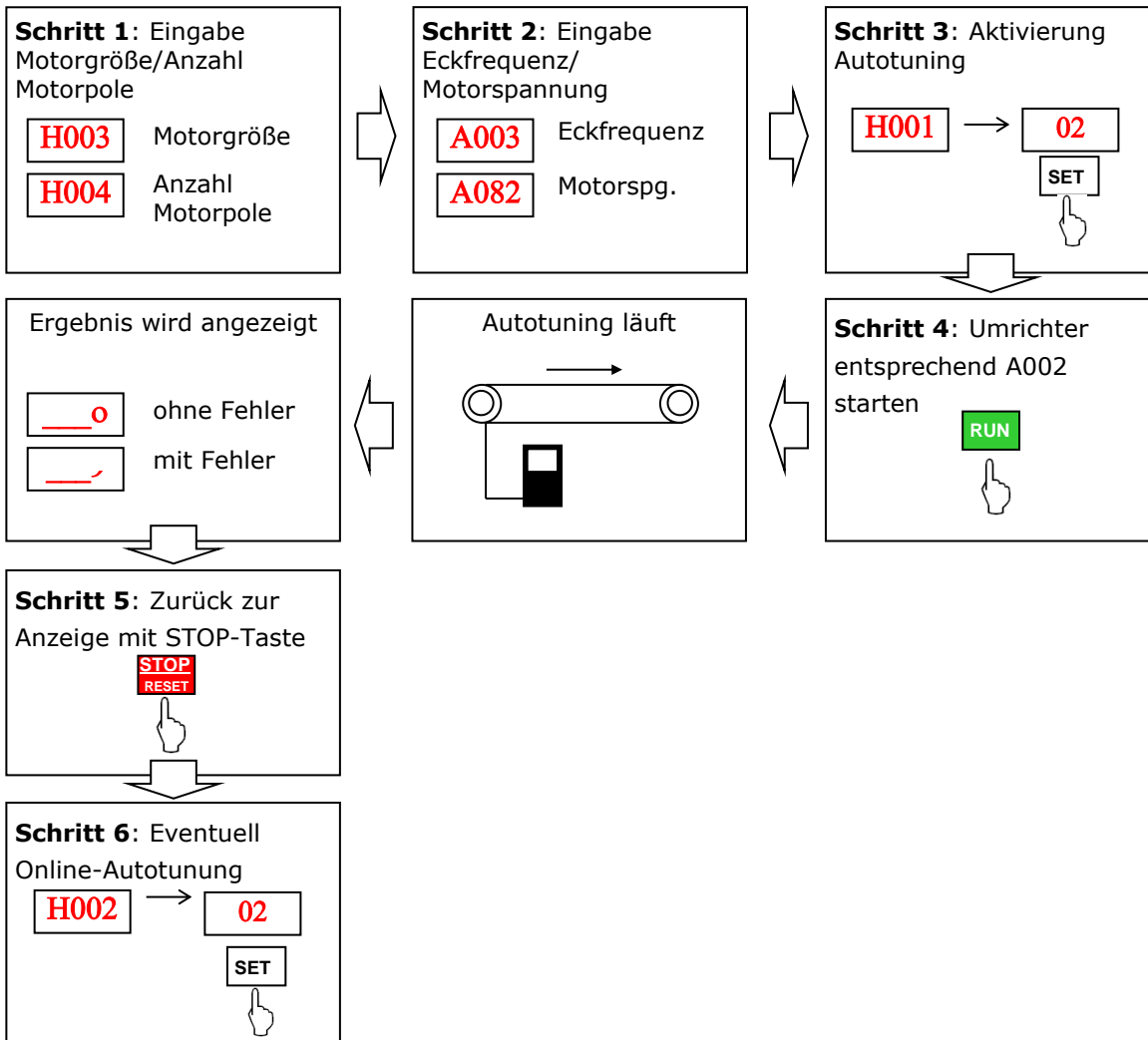
- 1 AC-Spannung (1) (Motor rotiert nicht)
- 2 AC-Spannung (2) (Motor rotiert nicht)
- 3 DC-Spannung (1) (Motor rotiert nicht)
- 4 Motor wird in U/f-Kennliniensteuerung (A044=00) bis auf 80% der Eckfrequenz (A003) hochgefahren; Hoch- und Runterlaufzeit mittels Fuzzy Logic in Abhängigkeit des Massenträgheitsmomentes
- 5 Motor wird in SLV (A044=03) bis auf ca. x%\* der Eckfrequenz (A003) hochgefahren
- 6 DC-Spannung (2) (Motor rotiert nicht)

\*Der Frequenzwert **x** ist abhängig von der mittels Fuzzy Logic ermittelten Hoch- bzw. Runterlaufzeit **T** unter Punkt 4 (der größere der beiden Werte):

- 0s < T < 50s: x = 40**
- 50s < T < 100s: x = 20**
- 100s < T: x = 10**

Zurückkehren zur normalen Anzeige mit Taste STOP/RESET.

**Vorgehensweise dynamisches Autotuning**



Alternativ zum dynamischen Autotuning kann **statisches Autotuning (H001=01)** durchgeführt werden. In diesem Fall wird der Motor nicht drehen (eine geringe Bewegung des Rotors kann durch Beaufschlagen mit Gleichspannung trotzdem auftreten).

- Bei Auftreten einer Störung wie z. B. Überstrom oder Überspannung während des Autotunings wird die Störmeldung **\_\_\_I** angezeigt.
- Autotuning kann durch einen Stop-Befehl abgebrochen werden. Zum Löschen der bis dahin eingelesenen Motordaten initialisieren Sie bitte den Umrichter (Funktion b084).
- Autotuning ist nicht möglich wenn A044=02 (frei einstellbare U/f-Kennlinie)

H002, H202	Motordaten	00
00	Standard-Motordaten im Arbeitsspeicher (H020...H024)	
02	Autotuning-Motordaten im Arbeitsspeicher (H030...H034)	

<b>H006, H206</b>	<b>Motorstabilisierungskonstante</b>	<b>100</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...255	

Läuft der Motor nicht gleichmäßig rund bzw. unstabil überprüfen Sie bitte ob die Motorleistung unter Funktion H003 sowie die Polzahl unter Funktion H004 entsprechend den Angaben des Motortypenschildes richtig eingestellt sind. Stimmen die eingegebenen Werte mit denen des Typenschildes überein und der Motor läuft trotzdem unrund dann erhöhen Sie den unter dieser Funktion eingegebenen Wert. Sollten unter folgenden Betriebsbedingungen Probleme auftreten (es treten Stromspitzen auf; der Frequenzumrichter löst mit Überstrom aus) so ist eine Reduzierung des Wertes zu empfehlen: Der Nennstrom des angeschlossenen Motors ist größer oder gleich dem Nennstrom des Frequenzumrichters oder die Drehmomentenkennlinie des angeschlossenen Antriebes ist quadratisch (z. B. Kreiselpumpe oder Ventilator) und der Strom erreicht annähernd Werte in Höhe des FU-Nennstromes. Alternativ dazu kann zur Stabilisierung des Motors die Taktfrequenz b083 reduziert werden.

**5.42 Impulsfrequenzsignal als Frequenzsollwert oder PID-Regler-Istwert**

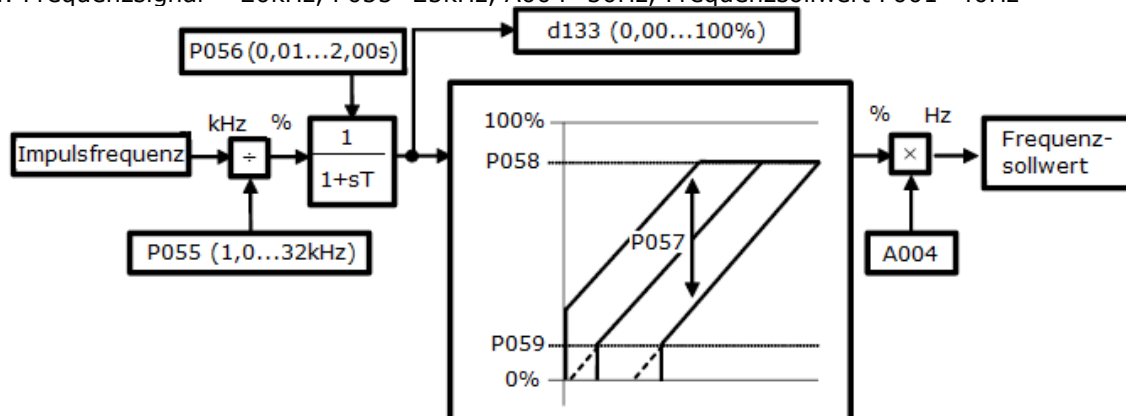
Der Frequenzsollwert oder der PID-Regler-Istwert kann als Impulsfrequenzsignal an Klemme EA-L vorgegeben werden.

Frequenzsollwert: A001=06 oder A141/142=07, P003=00, P012=00  
 PID-Regler-Istwert: A071=01, A076=03, P003=00, P012=00

Berechnung des Frequenzsollwertes:

$$\text{Frequenzsollwert} = \frac{\text{Frequenz des Impulssignals [kHz]}}{\text{P055 [kHz]}} \times \text{A004 [Hz]}$$

Beispiel: Frequenzsignal = 20kHz, P055=25kHz, A004=50Hz, Frequenzsollwert F001=40Hz



<b>Π055</b>	<b>Impulsfrequenzsignal, Skalierung</b>	<b>1,5kHz</b>
<b>Einstellbereich</b>	1...32kHz	

<b>Π056</b>	<b>Impulsfrequenzsignal, Filterzeitkonstante</b>	<b>0,1s</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,01...2,00s	

<b>Π057</b>	<b>Impulsfrequenzsignal, Frequenzoffset</b>	<b>0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	-100...+100%	

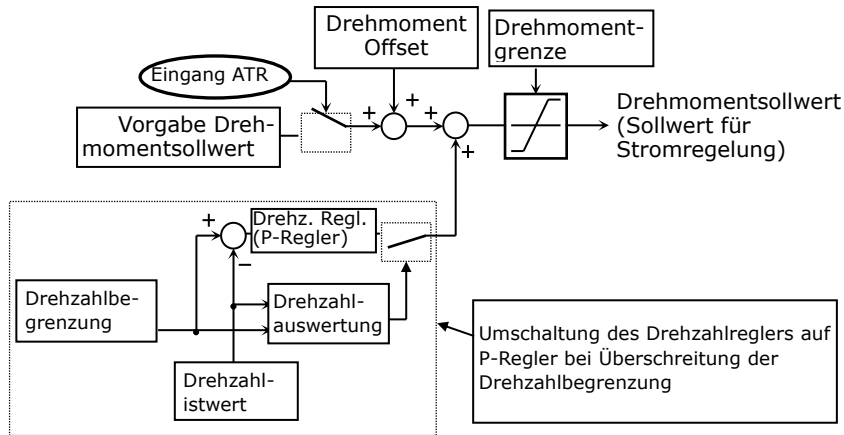
Der eingegebene Wert bezieht sich auf die Maximalfrequenz unter A004.

<b>Π058</b>	<b>Impulsfrequenzsignal, Max.-Frequenzgrenze</b>	<b>100%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...100%	

<b>Π059</b>	<b>Impulsfrequenzsignal, Min.-Frequenzgrenze</b>	<b>1,00%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,01...20%	

**5.43 Drehmomentregelung**

Unter dem Arbeitsverfahren Vector Control (A044=03) ist eine Drehmomentenregelung möglich. Die Aktivierung der Drehmomentenregelung erfolgt über einen Digitaleingang mit der Funktion ATR (52). Die Vorgabe des Drehmomentsollwertes erfolgt über Analogeingänge, Bedieneinheit oder eine Optionskarte.



<b>II033</b>	<b>Vorgabe Drehmomentsollwert</b>	<b>00</b>
00	Analogeingang O (0...10V)	
01	Analogeingang OI (4...20mA)	
03	Bedienfeld unter Funktion P034	
06	Optionskarte	

<b>II034</b>	<b>Drehmomentsollwert Einstellwert (P033=03)</b>	<b>0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...200%	

<b>II036</b>	<b>Drehmomentoffset, Vorgabe</b>	<b>00</b>
00	Kein Offset	
01	Bedienfeld unter Funktion P037	
05	Optionskarte	

<b>II037</b>	<b>Drehmomentoffset, Einstellwert (P036=01)</b>	<b>0%</b>
<b>Einstellbereich</b>	-200...+200%	

<b>II038</b>	<b>Drehmomentoffset, Vorzeichen</b>	<b>00</b>
00	Drehmomentoffsetwerte mit +Vorzeichen für Rechtslauf Drehmomentoffsetwerte mit -Vorzeichen für Linkslauf	
01	Vorzeichen abhängig von der Drehrichtung	

<b>II039</b>	<b>Drehmomentregelung, Maximalfrequenz Rechtslauf</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...120Hz	

<b>II040</b>	<b>Drehmomentregelung, Maximalfrequenz Linkslauf</b>	<b>0,00Hz</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...120Hz	

<b>II041</b>	<b>Drehzahl-/Drehmomentregelung, Umschaltzeit</b>	<b>0ms</b>
<b>Einstellbereich</b>	0...1000ms	

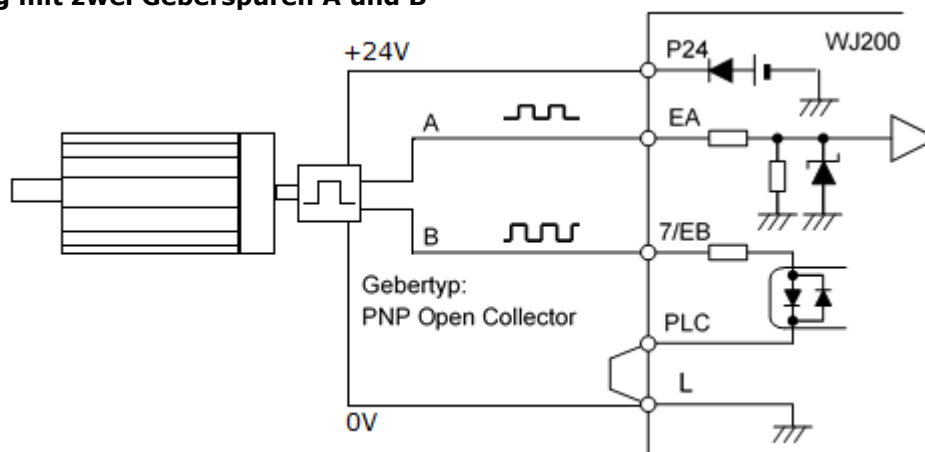
**5.44 Positionierung mit Inkrementalgeber an EA / EB (Klemme 7)**

Inkrementalgeberrückführung	Klemme EA* (5-24VDC)	Klemme 7 * (24VDC)
Zweikanalig, mit zwei um 90° versetzte Geberspuren (Spur A und B)	Geberspur A (PNP Open Collector)	Geberspur B (PNP Open Collector)
Einkanalig, mit einer Geberspur und Zählrichtungswechsel	Geberspur A (PNP Open Collector)	Zählrichtung mit Digitaleingang 7
Einkanalig, mit einer Geberspur ohne Zählrichtungswechsel	Geberspur A (PNP Open Collector)	-

\*Max. Zählfrequenz: Eingang EA 32kHz, Eingang EB (Klemme 7): 2kHz; Klemme 7 muss mit der Funktion EB parametrisiert werden, damit die Geberspur B ausgelesen werden kann (C007=85)

Zur Positionierung stehen zwei Positionierarten zur Verfügung. Beide werden im Folgenden beschrieben:

**Positionierung mit zwei Geberspuren A und B**



**Geberanforderungen:**

- Inkrementalgeber 18-24VDC
- Signale in Rechteckform
- Impulsgeber direkt auf der Motorwelle montiert

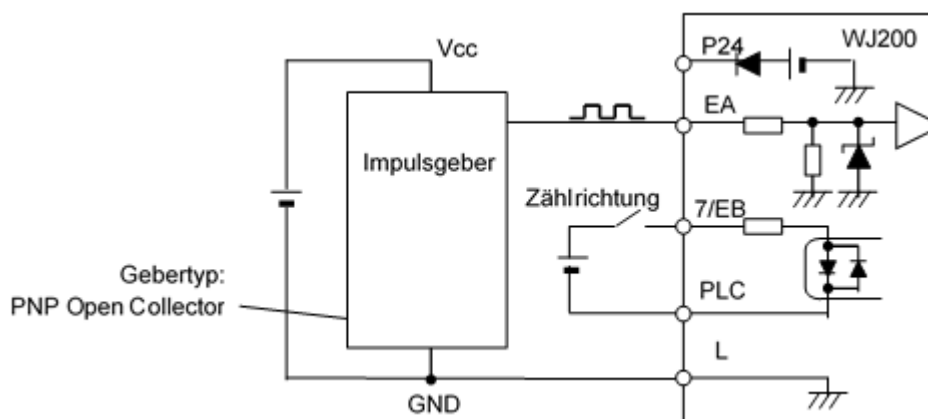
Geberspur A an Klemme EA und Geberspur B an Klemme 7 (Digitaleingang mit Funktion EB „Spur B für Inkrementalgeberanschluss“, C007=85) anschließen. Der Gebertyp ist PNP Open Collector mit einer Spannungsversorgung in Höhe von 18-24VDC. Die Digitaleingänge werden als positive Logik verwendet.

**Beispiel zur Berechnung der maximalen zulässigen Geberauflösung:**

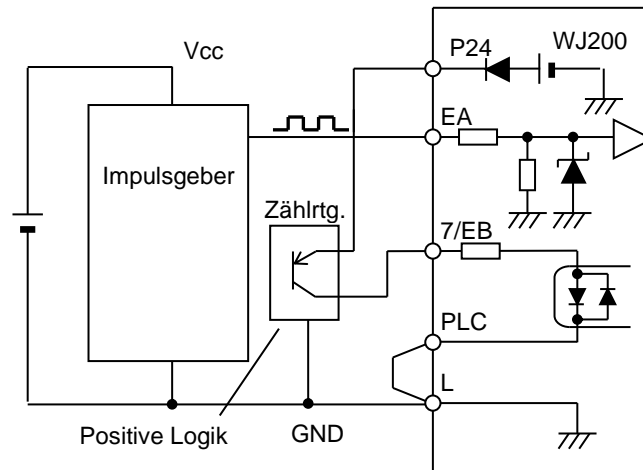
4poliger Motor=1500U/min, maximale Frequenz=50Hz, Zählfrequenz Inkrementalgebereingang Eingang EA=32kHz:  $1500U/min / 60 = 25U/s$ ;  $32.000Hz / 25U/s = 1280Impulse/Umdrehung$ ; die Impulse an Kanal B werden nur eingelesen sobald die Impulsfrequenz <2kHz ist und werden nur für die Schleichfahrt benötigt.

**Geber auswählen mit einer Impulszahl von 1024 Impulsen/Umdrehung. Diesen Wert unter P011 eingeben.**

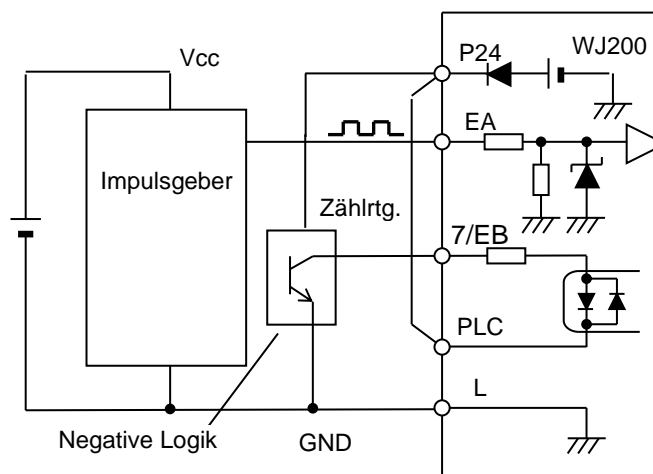
**Positionierung mit einer Geberspur**



## Zählrichtungsvorgabe mit positiver Logik



## Zählrichtungsvorgabe mit negativer Logik



Geberspur an Klemme EA anschließen. Klemme 7 (Digitaleingang mit Funktion EB „Spur B für Inkrementalgeberanschluss“) kann in diesem Fall zur Änderung der Zählrichtung verwendet werden. Bei diesem Signal kann es sich sowohl um ein Signal mit positiver oder negativer Logik handeln. Ist der Digitaleingang angesteuert erfolgt die Zählrichtung in aufsteigender Richtung, ist er nicht angesteuert erfolgt die Zählrichtung in absteigender Richtung.

### **Zu beachten**

- Verwenden Sie für die Geberleitungen nur abgeschirmte Signalleitungen. Der Schirm ist auf das 0V-Bezugspotenzial zu legen.
- Die Länge der Signalleitungen sollte 50m nicht überschreiten. Bei größeren Längen verwenden Sie größere Querschnitte und/oder setzen Sie Signalverstärker ein.
- Die Signalleitungen müssen in möglichst großem Abstand zu den Motorleitungen verlegt werden und sollten diese nicht kreuzen. Wenn Kreuzungen nicht vermieden werden können, so müssen diese rechtwinkelig ausgeführt werden.

### **Beschreibung der Positionierung**

Bei Einstellung P003=01 wird der Impulsketteneingang EA zur Inkrementalgeberrückführung verwendet. P012=02 aktiviert den Positioniermodus. Es können bis zu 8 Positionen unter P060...P067 hinterlegt werden. Diese können BCD-kodiert über die Digitaleingänge CP1...CP3 angewählt werden (Funktion C001...C007: 66, 67, 68).

Zum Start der Positionierung ist ein Startbefehl erforderlich. Dabei spielt es keine Rolle ob ein Startbefehl für Rechts- oder Linkslauf verwendet wird. Die Digitaleingänge FW und RV haben gleiche Funktion und dienen lediglich zum Auslösen des Startbefehls. Die Drehrichtung wird alleine durch das Vorzeichen der Differenz Sollposition-Istposition bestimmt. Bei positiven Werten ist die Drehrichtung bei Positionierung „rechts“, bei

negativen Werten ist die Drehrichtung „links“. Die Positioniergeschwindigkeit erfolgt mit dem aktuell aktiven Frequenzsollwert entsprechend der Einstellung unter Funktion A001 sowie der eingestellten Hoch- und Runterlaufzeit.

Mit dem Arbeitsverfahren SLV (A044=03) ist die Positioniergenauigkeit höher als bei Einstellung A044=00...02 (U/f). Wenn die Abweichung zwischen Soll- und Istposition < ist als der unter P017 eingegebenen Wert/4 dann wird die Positionierung abgeschlossen (P080=0). Ist die Abweichung zwischen Soll- und Istposition >ist als der unter P080 eingegebene Wert/4 dann wird eine Positionskorrektur vorgenommen (P080=0: keine Positionskorrektur). Es ist darauf zu achten, dass P080>P017. Das Erreichen der gewünschten Position wird mit einer Gleichstrombremsung abgeschlossen. Diese ist solange aktiv wie der Startbefehl ansteht.

Bei Vorgabe kleiner Positionswege wird die Sollgeschwindigkeit in vielen Fällen nicht erreicht. Dadurch besteht in diesem Fall das Geschwindigkeitsprofil lediglich aus einer Beschleunigungs- und einer Verzögerungsphase. Wenn bei hohen Geschwindigkeiten und/oder kurzen Positionierwegen die Zielposition zu weit überfahren wird und eine Positionskorrektur nicht gewünscht ist (P080=0), dann kann durch eine Reduzierung der Runterlaufzeit (F003, A093) und/oder Verlängerung der Schleichfahrt (P014) die Positioniergenauigkeit erhöht werden.

**Folgende Funktionen bzw. Einstellungen betreffen die Positionierung:**

Funktionsnummer	Funktion	Einstellung/ Einstellbereich	Beschreibung
Π003	Verwendung Impulseingang EA	01	Inkrementalgeberrückführung
Π004	Art Geberrückführung	00	Eine Spur [EA]
		01	Spur [EA] und B [EB] 1 *1)/*2)
		02	Spur [EA] und B [EB] 2 *1)/*2)
		03	Eine Spur [EA] + Zählrichtung [EB] *1)
Π011	Inkrementalgeberauflösung	32...1024 Imp.	Impulse pro Umdrehung
Π012	Aktivierung Positionierung	02	02: Positionierung aktiviert
Π014	Positionierung, Schleichfahrt-Umdrehung	0...400%	Abschließendes Anfahren der Zielposition erfolgt mit Schleichfahrtfrequenz P015 mit der unter P014 eingestellten Strecke (P014=100%=1 x Motorumdehung)
Π015	Positionierung, Schleichfahrt-Frequenz	b082...10,00Hz	
Π017	Positionierung, Fenster „Position erreicht“	0...10.000 Imp.	Wenn die Abweichung zwischen Soll- und Istposition <ist als der hier eingegebene Wert/4 dann Positionierung abgeschlossen (P080=0).
Π026	Positionierung, Überwachung Maximaldrehzahl	0...150%	Überwachung der Maximaldrehzahl. Bei Störung E81 diesen wert erhöhen.
Π027	Positionierung, Überwachung Drehzahlabweichung	0...120Hz	Überwachung der Drehzahlabweichung.
Π060	Positionierung, Position 0	P073...P072	Abrufen der Positionen P060...P067 BCD-kodiert über Digitaleingänge CP1...CP3.  Siehe Beschreibung der Digitaleingänge CP1...CP3.
Π061	Positionierung, Position 1		
Π062	Positionierung, Position 2		
Π063	Positionierung, Position 3		
Π064	Positionierung, Position 4		
Π065	Positionierung, Position 5		
Π066	Positionierung, Position 6		
Π067	Positionierung, Position 7		
Π068	Positionierung, Referenziermodus	00	00: Low-Speed (P070)
		01	01: High-Speed (P070, P071)
Π069	Positionierung, Referenzier-Drehrichtung	00	00: Rechtslauf
		01	01: Linkslauf
Π070	Positionierung, Referenzierfrequenz Low Speed	5,00Hz	0...10,00Hz
Π071	Positionierung, Referenzierfrequenz High Speed	5,00Hz	0...400,00Hz
Π072	Positionierung, Maximalposition Rechtslauf	0...268435455	Displayanzeige der 4 höchstwertigen Stellen
Π073	Positionierung, Maximalposition Linkslauf	-268435455 ... 0	Displayanzeige der 4 höchstwertigen Stellen

## HITACHI WJ200

Funktionsnummer	Funktion	Einstellung/ Einstellbereich	Beschreibung
Π075	Positionierung, Fahrweg (Rundtischanwendungen)	00 01 *3)	00: Entsprechend Positionswert 01: Kürzester Weg (P004=00/01, P060>0)
Π077	Positionierung Encoder-Signale, Überwachungszeit	0...10s	Wenn aufgrund von Schwergängigkeit des Antriebs Störung E80 auftritt empfiehlt es sich diesen Wert zu erhöhen.
Π080	Positionierung, Fenster für Positionskorrektur	0...10.000	Wenn die Abweichung zwischen Soll- und Istposition >ist als der hier eingegebene Wert/4 dann wird eine Positionskorrektur vorgenommen. P080=0: Funktion inaktiv. P080 sollte > sein als P017.
Π081	Speichern der Ist-Position bei Netz-Aus	00	00: Kein Speichern der Ist-Position 01: Speichern der Ist-Position in P082
Π082	Speicherort der Ist-Position bei Netz-Aus	0	Speicherort der Ist-Position (d030 x 4) bei P081=01
Π083	Pre-Set-Istposition	P072...P073	Zuweisen dieses Wertes als Ist-Position d030 mit Eingang PSET (91). Verfügbar bei P012=00/02 und A075=00.
H050	Schlupfkompensation bei U/f mit Geberrückführung, P-Anteil	0...10,00	Einstellung H050 und H051 bei Arbeitsverfahren A044=00 (bei SLV A044=03 nicht erforderlich)
H051	Schlupfkompensation bei U/f mit Geberrückführung, I-Anteil	0...1000s	Einstellungsempfehlung: H050=1, H051=200
δ029	Sollposition	P072...P073	Anzeige der 4 höchstwertigen Stellen der Sollposition
δ030	Istposition		Anzeige der 4 höchstwertigen Stellen der Istposition
X102	Reset-Signal	03	Istposition d030 wird bei Reset nicht gelöscht.
X001-X007	Digitaleingang 1-7	47-PCLR 66-CP1 67-CP2 68-CP3 85-EB	PCLR: Istposition löschen CP1...CP3: Abrufen BCD-kodiert der Positionen P060...P067 EB: Spur B Inkrementalgeber (Eingang 7) *1)
X021-X022, X026	Digitalausgang 11-12/ Relais-Ausgang	22-DSE 23-POK	DSE: Drehzahlabweichung (P027) POK: Istposition=Sollposition

- \*1) Bei Verwendung des Digitaleingangs 7 für Inkrementalgeberrückführung ist dieser mit der Funktion „EB“ (C007=85=Spur B für Inkrementalgeberrückführung) zu parametrieren. Bei Einstellung P004=03 (Eine Spur [EA] + Zählrichtung [EB]) erfolgt die Zählrichtung bei Ansteuerung des Digitaleingangs in aufsteigender Richtung und bei Nichtansteuerung in absteigender Richtung.
- \*2) Bei einer Positionierung mit zwei Geberspuren sind die Maximalfrequenzen für Spur A und B unterschiedlich (Spur A 32kHz, Spur B 2kHz). Die Impulse an Kanal B werden nur eingelesen sobald die Impulsfrequenz <2kHz ist und werden nur für die Schleichfahrt benötigt.
- \*3) Bei einem rotierendem System (z. B. Drehtisch) ermöglicht die Einstellung P075=01 das Anfahren der Sollposition auf dem kürzesten Weg. Dabei muss die Impulszahl pro Drehtischumdrehung in Position 0 (P060) abgelegt werden und der Wert muss positiv sein. Dies funktioniert ausschließlich bei Einstellung von „00“ oder „01“ in Parameter P004.
- \*4) Bei P003=01 erfolgt eine Positionserfassung unter d030 auch wenn die Positionierung nicht aktiv ist (P012=00). Wenn Digitaleingang SPD=EIN, dann ist die Positionserfassung nicht aktiv (d030=0) unabhängig von der Einstellung unter P012.
- \*5) P081=00: die aktuelle Istposition wird bei Netz-Aus nicht gespeichert. Nach Netz-Ein wird die aktuelle Position als „0-Position“ festgelegt. P081=01: die aktuelle Istposition wird bei Netz-Aus unter P082 gespeichert.

P004	Funktion	Beschreibung
01	Spur [EA] und B [EB] 1	Beibehalten der aktuellen Drehrichtung
02	Spur [EA] und B [EB] 2	Entsprechend des Startbefehls (FW oder RV)

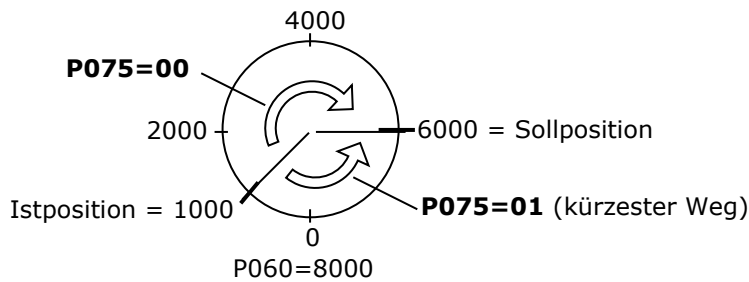


**Beispiel Rundtisch**

Imp./Umdreh.=P060=8000  
Istposition=1000  
Sollposition=6000

Verfahrweg **P075=00**:  
Verfahrweg **P075=01**:

**1000 ... 2000 ... 4000 ... 6000**  
**6000 ... 4000 ... 2000 ... 1000**  
**1000 ... 0 ... 6000**  
**6000 ... 0 ... 1000**



**Berechnung der Länge und Dauer der Schleichfahrt**

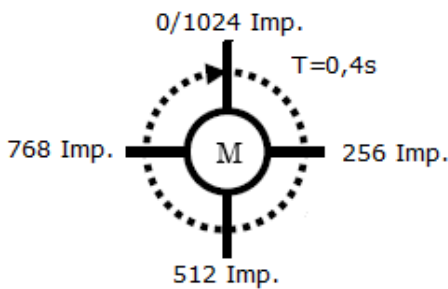
Anzahl der Impulse in der Schleichfahrt = Anzahl der Impulse pro Umdrehung P011 x  $\frac{P014}{100\%}$

Schleichfahrtzeit T [s] =  $\frac{1}{P015} \times \frac{\text{Motorpolzahl H004}}{2} \times \frac{\text{Anzahl der Impulse in der Schleichfahrt}}{\text{Anzahl der Impulse pro Umdrehung P011}}$

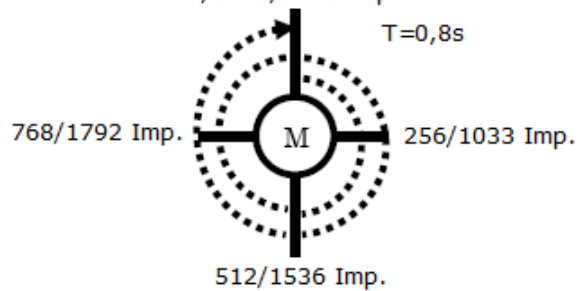
**Beispiel 1:** H004=4pol, P011=1024 Impulse, P014=100%, P015=5Hz  
Anzahl der Impulse in der Schleichfahrt: 1024 Impulse = eine Umdrehung  
Schleichfahrtzeit: 0,4s

**Beispiel 2:** H004=4pol, P011=1024 Impulse, P014=200%, P015=5Hz  
Anzahl der Impulse in der Schleichfahrt: 2048 Impulse = 2 Umdrehungen  
Schleichfahrtzeit: 0,8s

**Beispiel 1**  
Schleichfahrt=eine Umdrehung

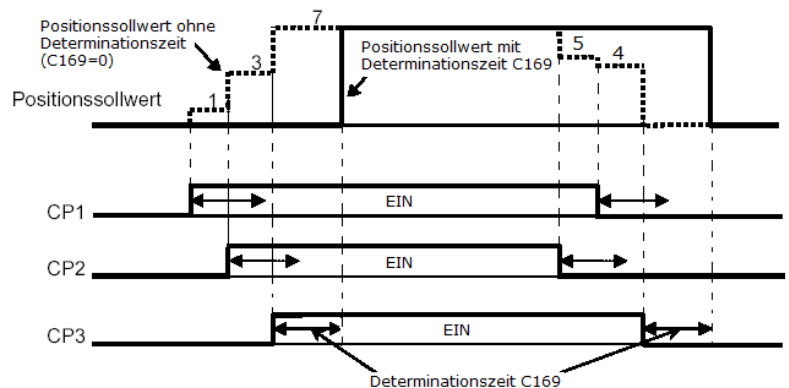


**Beispiel 2**  
Schleichfahrt=2 Umdrehungen  
0/1024/2048 Imp.



**Abfragen der Positionen P060...P067 über Digitaleingänge CP1...CP3**

	CP1	CP2	CP3
Pos. 1 (P060)			
Pos. 2 (P061)	EIN		
Pos. 3 (P062)		EIN	
Pos. 4 (P063)	EIN	EIN	
Pos. 5 (P064)			EIN
Pos. 6 (P065)	EIN		EIN
Pos. 7 (P066)		EIN	EIN
Pos. 8 (P067)	EIN	EIN	EIN

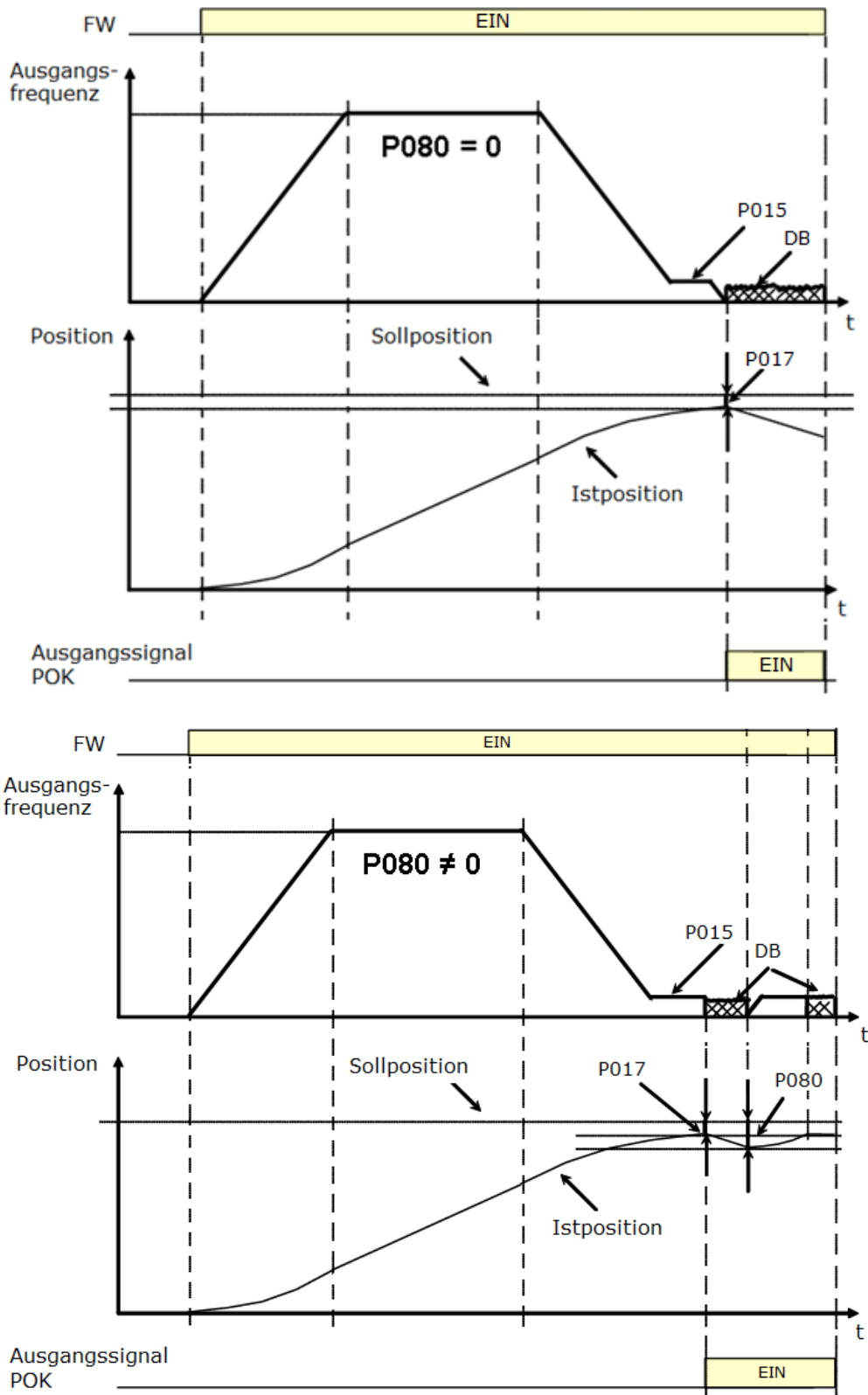


## HITACHI WJ200

Alternativ dazu können die Positionen über Bus (Modbus, Profibus, Profinet, EtherCat) oder über die Programm-funktion EzSQ vorgegeben werden.

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Fehlpositionierungen bei Anlegen des Binärsignals kann unter C169 eine Zeitverzögerung eingegeben werden.

### Geschwindigkeitsprofil bei Positionierung



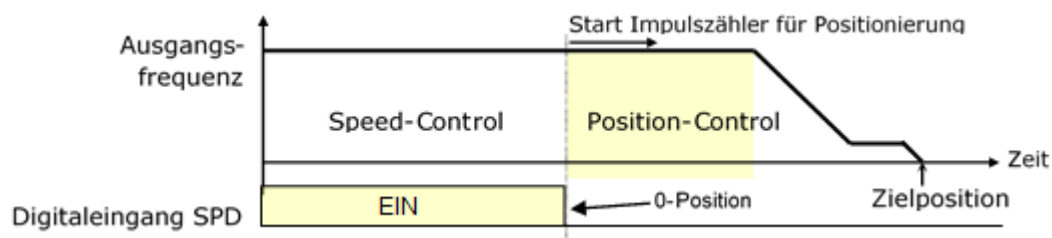
**Außerdem ist zu beachten:**

- Da in der Werkseinstellung ein Reset die aktuelle Position (d030) löschen würde, empfehlen wir Funktion C102=03 (Istposition erhalten bei Reset).
- Über Digitaleingang PCLR kann die aktuelle Position (d030) und die Positionsabweichung zurückgesetzt werden.
- Über Digitaleingang PSET kann der Wert unter P083 als Istposition (Anzeige d030) zugewiesen werden.
- Drehmomentregelung (Digitaleingang ATR) ist in Verbindung mit Positionierung nicht möglich.
- Bei P004=03 und C007=85 kann, bei Positionierung mit einer Geberspur, die Zählrichtung mit einem entsprechenden Signal an Eingang EB vorgegeben werden.
- Mit Eingang SPD kann auf „Speed Control“ umgeschaltet werden.

SPD=EIN: „Speed-Control“ aktiv, „Position-Control“ inaktiv

SPD=AUS: „Speed-Control“ inaktiv, „Position-Control“ aktiv

Auch bei P012=00 erfolgt eine Positionserfassung unter d030 (nur bei SPD=AUS). Festlegen der Drehrichtung erfolgt über die Eingänge FW/RV. Bei SPD=EIN erfolgt keine Positionserfassung unter d030. Ist der Positionssollwert in diesem Moment „0“, so erfolgt ein Stop. Geschieht dies während des Betriebes bei einer hohen Drehzahl, so können hohe Stromspitzen auftreten – möglicherweise der Umrichter sogar eine Störung „Überstrom“ melden.



Beim Umschalten von „Speed-Control“ auf „Position-Control“ ist außerdem das Vorzeichen der Position zu berücksichtigen.

**Referenzierung**

Die Referenzierung dient dazu die 0-Position festzulegen. Auslösen der Referenzierung erfolgt über Digitaleingang ORG - Anschluss des Referenzschalters an Digitaleingang ORL. Zwei verschiedene Arten der Referenzierung lassen sich unter Funktion P068 anwählen.

- Sollte keine Referenzierung durchgeführt werden, so wird die Netz-Ein-Position als 0-Position festgelegt.
- Ein Start-Befehl FW bzw. RV ist zur Auslösung der Referenzierung nicht erforderlich.

Nach Erreichen des Referenzschalters wird der Motor gestoppt und die Gleichstrombremsung ist aktiv. Nach Wegnahme des Signals für die Referenzierung (ORG) wird diese ausgeschaltet.

**P068=00: „Low-Speed“-Referenzierung**

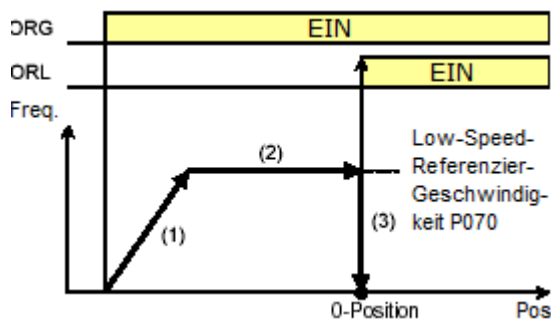
(1) Beschleunigen mit der eingestellten Zeitrampe und der unter P069 gewählten Drehrichtung auf die unter P070 eingegebene „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit. (2) Fahren mit „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit bis zur ansteigenden Flanke an Eingang ORL (3) bei der anschließend eine Gleichstrombremsung erfolgt und der Motor gestoppt wird.

**P068=01: „High-Speed“-Referenzierung**

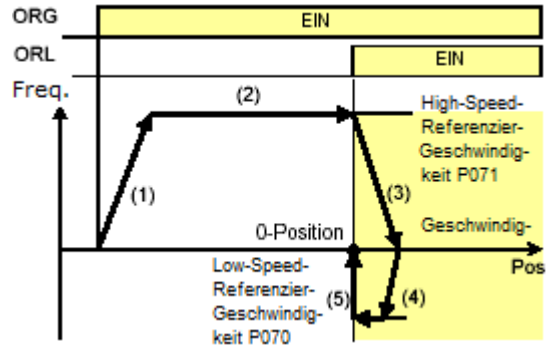
(1) Beschleunigen mit der eingestellten Zeitrampe und der unter P069 gewählten Drehrichtung auf die unter P071 eingegebene „High-Speed“-Referenziergeschwindigkeit. (2) Fahren mit „High-Speed“-Referenziergeschwindigkeit bis zur ansteigende Flanke an Eingang ORL. (3) Verzögern mit der eingestellten Runterlauftrampe und Drehrichtungsumkehr (4) auf die „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit (P070). Fahren mit „Low-Speed“-Referenziergeschwindigkeit bis zur abfallenden Flanke an Eingang ORL (5) bei der anschließend eine Gleichstrombremsung erfolgt und der Motor sofort gestoppt wird.

Nach Abschluss der Referenzierung wird die aktuelle Position als 0-Position festgelegt. Sollte keine Referenzierung durchgeführt werden so wird die Netz-Ein-Position als 0-Position festgelegt. Ein Start-Befehl FW bzw. RV ist zur Auslösung der Referenzierung nicht erforderlich. Nach Erreichen des Referenzschalters wird der Motor gestoppt und die Gleichstrombremsung ist aktiv. Nach Wegnahme des Signals für die Referenzierung (ORG) wird diese ausgeschaltet. Mit Eingang PSET kann der aktuellen Position d030 der unter P083 gespeicherte Positionswert zugewiesen werden.

**P068=00: „Low-Speed“-Referenzierung**

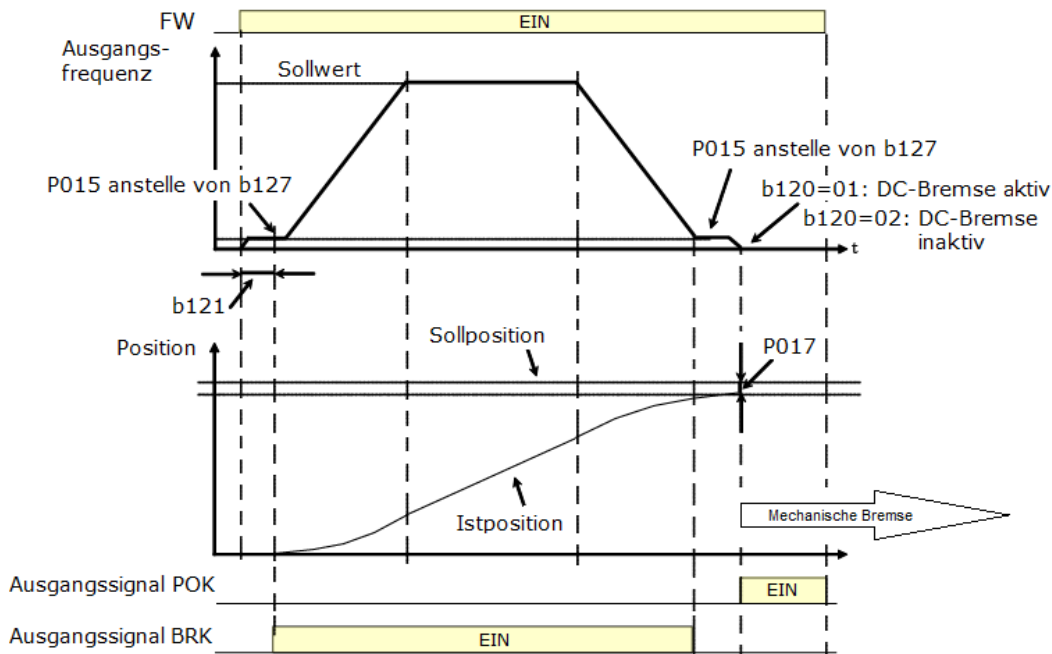


**P068=01: „High-Speed“-Referenzierung**



**Bremsensteuerung und Positionierung**

Bei Verwendung der Bremsensteuerung (b120=01 oder 02) in Verbindung mit der Positionierung (P012=02) fällt mit Aufschalten der Schleichfahrt-Frequenz (P015) der Ausgang BRK zur Ansteuerung der Bremse ab. Anstelle der Bremsen-Einfallfrequenz b127 wird mit Erreichen der Frequenz unter P015 die Bremse eingeschaltet.



<b>β120</b>	<b>Bremsensteuerung</b>	<b>00</b>
00	Bremsensteuerung über Ausgang BRK inaktiv	
01	P012=00: Bremsensteuerung über Ausgang BRK aktiv P012=02: Bremsensteuerung über Ausgang BRK aktiv, <b>mit DC-Bremse</b> bei Erreichen der Sollposition	
02	P012=00: Bremsensteuerung über Ausgang BRK aktiv P012=02: Bremsensteuerung über Ausgang BRK aktiv, <b>ohne DC-Bremse</b> bei Erreichen der Sollposition	

**Übersicht der Kombinationen**

<b>Funktion P012</b>	<b>Funktion b120</b>	<b>Positionierung</b>	<b>Bremsensteuerung mit Ausgang BRK</b>
00	00	AUS	AUS
	01		EIN
	02		EIN (wie b120=01)
02	00	EIN mit DC-Bremse	AUS
	01	EIN mit DC-Bremse	EIN
	02	EIN ohne DC-Bremse	EIN (wie b120=01)

## 6. Inbetriebnahme

Für den Betrieb des Frequenzumrichters müssen grundsätzlich zwei Bedingungen erfüllt sein:

1. Der Frequenzumrichter muss einen **Startbefehl** erhalten. Auf welche Weise der Startbefehl erfolgt wird unter Funktion A002 festgelegt. In der werksseitigen Grundeinstellung erfolgt der Startbefehl über einen der Digital-Eingänge 1 (FW) oder 8 (RV).
2. Der Frequenzumrichter benötigt einen **Frequenzsollwert**. Unter Funktion A001 wird festgelegt wie der Frequenzsollwert vorgegeben wird. In der werksseitigen Grundeinstellung wird der Frequenzsollwert über die Analogeingänge O oder OI vorgegeben. Alternativ kann der Sollwert über die Bedieneinheit (F001), als Festfrequenz, mit Hilfe des integrierten Motorpotentiometers oder mit dem integrierten Potentiometer einer externen Bedieneinheit vorgegeben werden.

Geben Sie auf jeden Fall die Leistung und Polzahl des angeschlossenen Motors unter Funktion H003 bzw. H004 ein.

Die werksseitige Grundeinstellung ermöglicht eine einfache Inbetriebnahme des Frequenzumrichters. Für viele Anwendungen müssen keine weiteren Parameter eingestellt werden.

### 6.1 Inbetriebnahme über das integrierte Bedienfeld

Zur Inbetriebnahme über das eingebaute Bedienfeld müssen folgende Funktionen eingestellt werden:

A001=02: Vorgabe des Frequenzsollwertes unter Funktion F001

A002=02: Start mit Taste  ; Stop mit Taste .


A003=Motornennfrequenz (Werkseinstellung: 50Hz; zu beachten: A003 kann nicht größer als A004 eingestellt werden)

H003=Motornennleistung (siehe Typenschild des Motors)

H004=Motorpolzahl (Werkseinstellung: 4polig)

### 6.2 Fehlerquittierung/Reset

Es gibt drei verschiedene Möglichkeiten anstehende Störmeldungen zu quittieren:

- Eingang Reset (siehe Funktion C102, C103).
- Ausschalten der Netzspannung
- Drücken der Taste 

**7. Warnmeldungen**

Widersprüchliche Parametereingaben (z. B. Min. Betriebsfrequenz A062 > Maximalfrequenz A004) werden mit Warnmeldungen angezeigt. Die PRG-LED blinkt und der Frequenzumrichter kann nicht gestartet werden.

<b>Display-Anzeige</b>	<b>Bedeutung</b>	
<b>H001 / H201</b>	Max. Betriebsfrequenz, A061 (A261)	>
<b>H002 / H202</b>	Min. Betriebsfrequenz, A062 (A262)	> Maximalfrequenz, A004 (A204)
<b>H005 / H205</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	>
<b>H015 / H215</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	> Max. Betriebsfrequenz, A061 (A261)
<b>H025 / H225*1</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	< Min. Betriebsfrequenz, A062 (A262)
<b>H031 / H231</b>	Max. Betriebsfrequenz, A061 (A261)	<
<b>H032 / H232</b>	Min. Betriebsfrequenz, A062 (A262)	<
<b>H035 / H235</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	< Startfrequenz, b082
<b>H037</b>	Festfrequenzen 1...15, A021...A035, Tippfrequenz, A038	<
<b>H085 / H285</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	= Frequenzsprung 1...3 +/- Sprungweite, A063+/-A064 A065+/-A066, A067+/-A068 *2
<b>H086</b>	Festfrequenzen 1...15, A021...A035	=
<b>H091 / H291</b>	Max. Betriebsfrequenz, A061 (A261)	<
<b>H092 / H292</b>	Min. Betriebsfrequenz, A062 (A262)	> Frei konfigurierbare U/f-Kennlinie, Frequenz 7, b112
<b>H095 / H295</b>	Frequenzsollwert, F001 Basisfrequenz, A020 (A220)	>

Der Warnhinweis wird nicht mehr angezeigt wenn o. g. Bedingungen nicht mehr vorliegen. Die Eingabedaten werden auf die Daten der Grundeinstellung (Initialisierung) zurückgesetzt.

\*1 Abhilfe: A020 bzw. bzw. A220 auf einen Frequenzwert > A062 bzw. A262 stellen

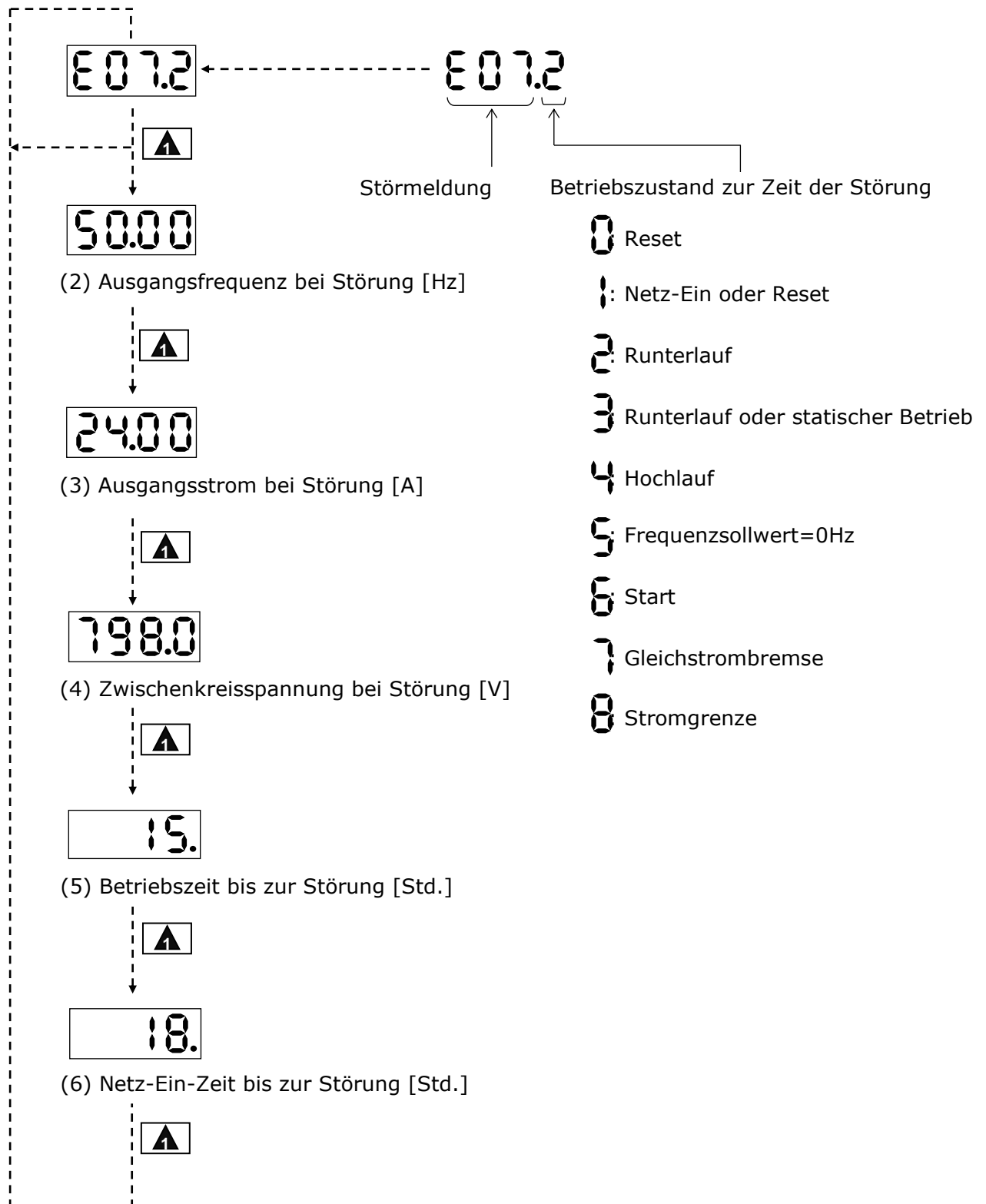
\*2 Der Frequenzsprung wird automatisch auf den niedrigsten Frequenzsprung gesetzt (Frequenzsprung - Sprungweite).

## 8. Störmeldungen

Die Frequenzumrichter sind mit Schutzeinrichtungen wie z. B. Schutz vor Überstrom, Überspannung und Unterspannung ausgestattet. Bei Auslösung einer der vielfältigen Schutzfunktionen wird die Ausgangsspannung abgeschaltet - der Motor läuft frei aus und das Gerät verbleibt bis zur Quittierung der Störmeldung im Störmeldestatus.

### Störmeldungen werden wie folgt angezeigt:

Funktion d081...d086, Taste SET:



## HITACHI WJ200

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
	Überstrom in der Leistungsendstufe	Ist der Motornennstrom größer als der Frequenzumrichter-nennstrom?	Frequenzumrichter größerer Leistung auswählen
E01	• im statischen Betrieb	Trat plötzliche Lasterhöhung auf oder ist der Motor blockiert?	Überlast vermeiden. Frequenzumrichter und Motor größerer Leistung einsetzen
		Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?	Motorleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen
E02	• während der Verzögerung	Ist der Motor richtig verdrahtet? Verzögerungszeit zu kurz?	Motor gemäß Typenschild verdrahten Verzögerungszeit verlängern
		Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?	Motorleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen
E03	• während des Hochlaufs	Hochlaufzeit zu kurz?	Hochlaufzeit verlängern
		Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?	Motorleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen
		Ist der manuelle Boost (Funktion A042) zu hoch eingestellt?	Boost unter Funktion A042 verringern
		Ist der Motor blockiert?	Motorlast bzw. Losbrechmoment überprüfen
E04	• im Stillstand	Liegt ein Erdschluss an den Ausgangsklemmen bzw. am Motor vor?	Überprüfen Sie die Ausgangsleitungen bzw. den Motor auf Erdschluss.
		Ist das Bremsmoment der DC-Bremse (Funktion A054) zu hoch eingestellt?	Bremsmoment unter Funktion A054 verringern
E05	Auslösen des internen Motorschutzes	Der interne elektronische Motorschutz hat wegen Überlastung des angeschlossenen Motors ausgelöst.	Motor und Umrichter größerer Leistung einsetzen
	Der Frequenzumrichter ist überlastet	Ausgangsstrom größer als der FU-Nennstrom?	Eingabe unter Funktion b012 überprüfen Frequenzumrichter größerer Leistung einsetzen
E06	Überschreiten der Brems-Chopper-einschaltdauer	Ist die Einschaltdauer zu niedrig eingestellt?	Einschaltdauer unter Funktion b090 erhöhen (Achtung! Bremswiderstand nicht überlasten!)
		Verzögerungszeit zu kurz?	Verzögerungszeit verlängern
E07	Überspannung im Zwischenkreis	Der Motor wurde übersynchron (generatorisch) betrieben.	Verzögerungszeit verlängern.  AVR-Funktion für den Runterlauf inaktivieren (Funktion A081=02)  Höhere Motorspannung unter A082 eingeben.  Brems-Chopper und Bremswiderstand einsetzen
E08	EEPROM-Fehler	Ist die Temperatur unzulässig hoch oder ist der FU Funkstörungen ausgesetzt?	Umgebungsbedingungen überprüfen. <b>Geben Sie die Parameter erneut ein.</b>

\*1: Fehlerquittierung frühestens 10s nach Auftreten der Störmeldung möglich

\*2: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich. Tritt die Störmeldung immer bei Einschalten der Netzspannung ein, dann liegt eine Störung des Speichers vor. Initialisieren Sie in diesem Fall den Frequenzumrichter (b084=02, b180=01) und geben Sie die Parameter erneut ein.



<b>Stör- meldung</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Ursache</b>	<b>Abhilfe</b>
<b>E09</b>	Unterspannung im Zwischenkreis	Die Netzspannung ist zu niedrig	Netzspannung überprüfen
<b>E10</b>	Störung Stromwandler (wenn die Stromwandler bei Netz-Einmehr als 0,6V ausgeben)	Können elektromagnetische Felder auf den Frequenzumrichter einwirken?  Mindestens einer der Stromwandler ist defekt.	Umgebung des Frequenzumrichters und externe Beschaltung auf Störursachen (z. B. Stromschienen) untersuchen  Durch Kundendienst instandsetzen lassen
<b>E11 *3</b>	Prozessor gestört	Können elektromagnetische Felder auf den Frequenzumrichter einwirken?  Ist der Frequenzumrichter defekt?  Es werden fehlerhafte Daten aus dem EEPROM gelesen	Umgebung des Frequenzumrichters und externe Beschaltung auf Störursachen (z. B. Stromschienen) untersuchen  Durch Kundendienst instandsetzen lassen
<b>E12</b>	Störung extern	Externe Störmeldung an Eingang EXT	Ursache der Störmeldung in der externen Beschaltung beheben
<b>E13</b>	Störung durch Auslösen der Wiederanlaufsperr	Wurde bei aktivierter Wiederanlaufsperr (Eingang USP) die Netzspannung eingeschaltet?  Trat während des Betriebes und aktivierter Wiederanlaufsperr (Eingang USP) eine kurzzeitige Spannungsunterbrechung auf?	Wiederanlaufsperr erst nach dem Zuschalten der Netzspannung aktivieren  Netz überprüfen
<b>E14 *3</b>	Erdschluss an den Motoranschlussklemmen	Liegt ein Erdschluss zwischen U, V, W und Erde vor?	Erdschluss beseitigen und Motor überprüfen; Gerät, ohne Störungsquittierung, netzseitig ausschalten. Motor bzw. Motorkabel auf evtl. Erdschluss überprüfen und diesen vor Weiterbetreiben des Gerätes beheben. BEI NICHTBEACHTUNG KANN DIES ZUR ZERSTÖRUNG DES GERÄTES FÜHREN
<b>E15</b>	Netzüberspannung	Die Zwischenkreisspannung ist für mindestens 100s >390VDC (200V) bzw. >780VDC (400V):	Überprüfen Sie die Netzspannung
<b>E21</b>	Übertemperatur im Leistungsteil	Umrichter überlastet?  Umgebungstemp. zu hoch?  Einbauabstände zu gering (siehe Kap. 2. Montage)?	Überprüfen Sie den Motorstrom.  Überprüfen Sie die Umgebungstemperatur Überprüfen Sie die Einbauabstände
<b>E22</b>	CPU Kommunikationsfehler	Können elektromagnetische Felder auf die Kommunikation der CPU einwirken?  Ist der Frequenzumrichter defekt?	Umgebung des Frequenzumrichters und externe Beschaltung auf Störursachen untersuchen  Durch Kundendienst instandsetzen lassen
<b>E25 *3</b>	Störung Leistungsteil	Störung in der Bereitstellung der Versorgungsspannung.	Wirken EMV-Störungen ein?  Das IGBT ist defekt.

\*3: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich


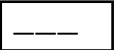
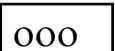
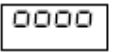
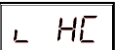


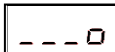

## HITACHI WJ200

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
E30 *4	IGBT-Fehler	Überstrom im IGBT	Frequenzumrichter größerer Leistung auswählen Frequenzumrichter und Motor größerer Leistung einsetzen Motorleitungen und Motor auf Kurzschluß überprüfen
E35	Ansprechen der Kaltleiterauslösefunktion	Ist der Motor überlastet?  Ist der Thermistor defekt?  Ist die Eigenbelüftung des Motors – insbesondere bei kleinen Drehzahlen - zu gering?	Belastung des Motors prüfen.  Thermistor austauschen  Setzen Sie - wenn häufig kleine Frequenzen gefahren werden - einen Fremdlüfter ein.
E36	Fehler Bremsensteuerung	Es ist ein Fehler beim Ansteuern der Motorbremse aufgetreten (Funktion b120)	Überprüfen Sie die entsprechenden Parameter  Überprüfen Sie die Bremse
E37 *5	Auslösen der Funktion „Sicherer Halt“	Es wurde ein Not-Aus an den Eingängen GS1 und GS2 (Klemme 3 und 4) ausgelöst	Ursache für Not-Aus untersuchen. Siehe Kapitel 3.3.6, Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“, STO.
E38	Der Frequenzumrichter ist überlastet	Überlast bei Frequenzen <0,2Hz oder bei Einstellung b910=01..03: FU-Überlast	Motor ist blockiert oder überlastet. Umrichter mit größerer Leistung einsetzen.
E40	Keine Verbindung mit optionaler Bedieneinheit	Ist die Verbindung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit defekt?	Verbindungsleitung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit überprüfen (bei b165=02 wird keine Störmeldung ausgelöst).
E41	ModBus-Kommunikationsstörung	Die unter C077 programmierte Time-out wurde überschritten	Baudrate unter C071 richtig eingestellt?  Länge des Kommunikationskabels überprüfen
E43	Ungültiger Befehl		
E44	Verschachtelungstiefe zu groß		
E45	Ausführungsfehler	Weitere Information siehe Produkthandbuch	
E50... E59	Benutzerdefinierte Störmeldung		
E60... E69	Störung optionaler Steckplatz	Störung in Verbindung mit der im optionalen Steckplatz eingesteckten Optionskarte	Siehe Handbuch für die im optionalen Steckplatz gesteckten Optionskarte.
E80	Störung Inkrementalgebersignale	Inkrementalgeber defekt oder falsch verdrahtet  Falsche Impulsform  Antrieb blockiert	Verdrahtung prüfen, ggf. Geber tauschen  Inkrementalgeber mit der richtigen Impulsform verwenden  Zeit unter P077 anheben. Ausschalten der Überwachung mit P077=0,0.
E81	Zu hohe Positioniergeschwindigkeit	Positionierung kann mit der vorgegebenen Geschwindigkeit nicht durchgeführt werden	Werte unter A004 u. P026 anheben. Ggf. P026=0 (Überwachung inaktiv)
E83	Position außerhalb des Bereichs	Position liegt außerhalb des Bereichs von P072/P073	Vorgegebene Position innerhalb der Bereiche von P072/P073 einstellen

\*4: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich. Tritt die Störmeldung immer bei Einschalten der Netzspannung ein, dann liegt eine Störung des Speichers vor. Initialisieren Sie in diesem Fall den Frequenzumrichter (b084=02, b180=01) und geben Sie die Parameter erneut ein.

\*5: Fehlerquittierung nur mittels Reset an Digitaleingang möglich

Weitere Meldungen

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
	Reset	Digitaleingang mit der Funktion RS ist aktiv oder Taste STOP/RESET zur Fehlerquittierung wurde gedrückt	
	Wartemodus während Unterspannung  Netz-Aus	Der Frequenzumrichter befindet sich im Wartemodus während die Eingangsspannung abgefallen ist. Wenn dieser Zustand länger als 40s anhält dann wird Störmeldung E09 angezeigt	Überprüfen Sie die Netzspannung
	Wartezeit vor automatischem Wiederanlauf	Die Wartezeit vor dem automatischen Wiederanlauf ist aktiv (b001, b003, b008, b011)	
	Drehrichtung gesperrt	Die angewählte Drehrichtung ist unter b035 gesperrt	
	Fehlerspeicher löschen	Löschvorgang des Fehlerspeichers (b084=01, b180=01)	
	Keine Fehler im Fehlerspeicher	Im Fehlerspeicher sind keine Fehlermeldungen hinterlegt (d081-d086)	
	Kommunikations- störung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit		Verbindung zwischen FU und Bedienteil überprüfen – evtl Verbindungskabel austauschen
	Autotuning ohne Fehler beendet	Der eingeleitete Autotuning Vorgang wurde korrekt durchgeführt	
	Autotuning mit Fehler abgebrochen	Autotuning konnte nicht korrekt beendet werden.	Einstellungen für Autotuning überprüfen  Frequenzumrichter und angeschlossenen Motor überprüfen

Technische Änderungen vorbehalten

HIDA-IBN-WJ200\_2019-08-23