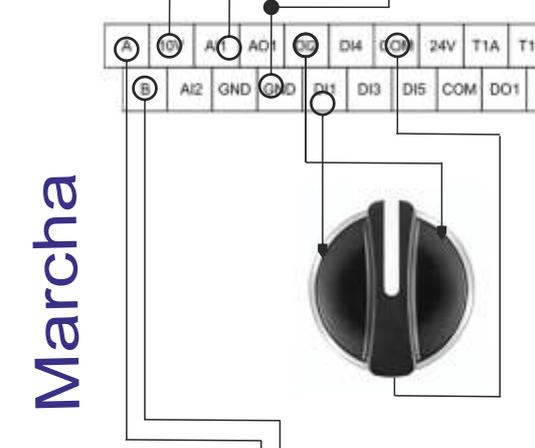


Marcha

- Comando de Velocidad
- FO1.00
 - 0: Key pad
 - 1: Potenc. Keypad
 - 2: Analógica AI1
 - 3: Analógica AI2
 - 4: Analógica AI3
 - 5: Pulsos DI5
 - 6: Múltiples
 - 7: PLC interno
 - 8 PID
 - 9 Comunicación

- FO0.10 Restaurar parámetros
- 0 Sin operación
- 1 Por defecto sin param. motor
- 2 Borrar todos los defectos
- 2 Por defecto con param. motor
- FO1.05 Frecuencia del Key Pad
- 0.00 Hz a máxima frecuencia
- FO1.07 Máxima frecuencia de salida
- FO1.09 Límite alto de frecuencia (máxima)
- FO1.10 Límite bajo de frecuencia (mínima)
- FO1.11 Frecuencia de JOG
- FO3.00 Aceleración en 0,0 Segundos
- FO3.01 Desaceleración en 0,0 Segundos



- Comando de marcha
- FO2.00
 - 0: Key pad
 - 1: Terminal sin stop
 - 2: Terminal con stop
 - 3: Comunicación sin stop
 - 4: Comunicación con stop



SD600

PLC MAT

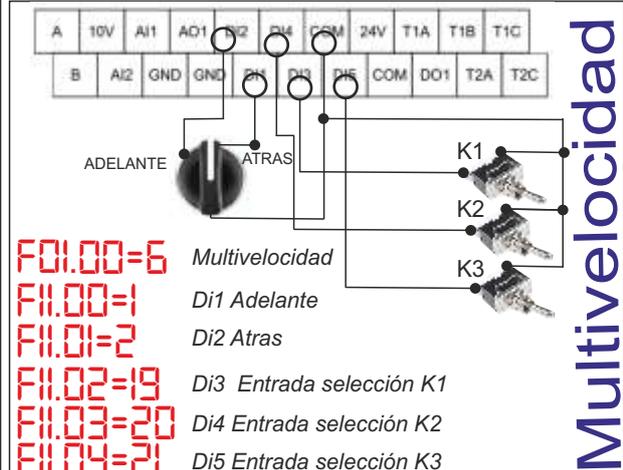
- Comunicación
- 8-N-2
 - 8-E-1
 - 8-O-1
 - 8-N-1
 - FO18.00 Número de esclavo
 - FO18.01 Bauds Comunicación
 - FO18.02 Formato de Datos
 - FO18.03 Retraso respuesta (0 - 20 ms)
 - FO18.04 Fallo durante la comunicación
 - 300 bps
 - 600 bps
 - 1200 bps
 - 2400 bps
 - 4800 bps
 - 9600 bps
 - 19200 bps
 - 38400 bps
 - 5760000 bps
 - 1152000 bps

Velocidad

- FO5.01 Potencia del motor en 0,1 kW.
- FO5.02 Tensión del motor en Voltios.
- FO5.03 Corriente del motor en 0,0 Amp.
- FO5.04 Frecuencia del motor en 0,00 Hz.
- FO5.05 Revoluciones del motor.
- FO5.26 Autotuning

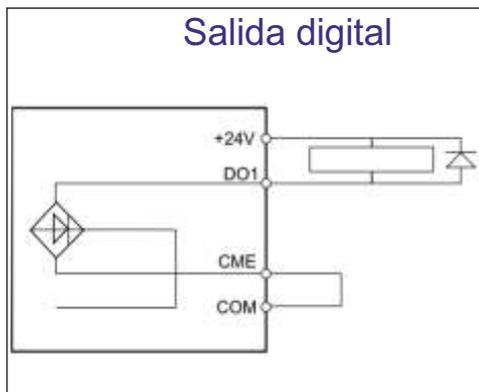
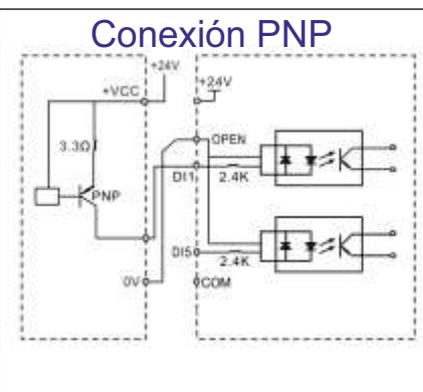
- 0 Sin operación
- 1 Tuning con rotación
- 2 Tuning estático.

Parámetros básicos de motor



Multivelocidad

K1	K2	K3	Velocidad
○	○	○	FO21.00
●	○	○	FO21.01
○	●	○	FO21.02
●	●	○	FO21.03
○	○	●	FO21.04
●	○	●	FO21.05
○	●	●	FO21.06

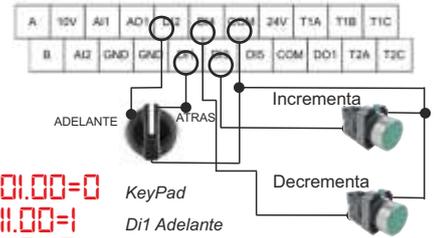




F11.00-01-02-03-04	
Selección de la entrada digital DI1 DI2- DI3 DI4 y DI51	
0	Sin Función
1	Giro hacia adelante
2	Giro hacia atras
3	Operación a tres hilos
4	Manual (Jog) Adelante
5	Manual (Jog) Atras
6	Paro controlado.
7	Paro externo 1
8	Paro externo 2
9	Freno por inyección de continua.
10	Freno por inyección DC con desacelera.
11	Pausa en RUN
12	Reset de fallo
13	Shift Comando 1
14	Shift Comando 2
15	comando Shift frecuencia
16	Potenciometro motor. incrementa
17	Potenciometro motor. decrementa
18	Borrar inc/decr. (incluido teclas KeyPad)
19	Multi velocidad Terminal K1
20	Multi velocidad Terminal K2
21	Multi velocidad Terminal K3
22	Multi velocidad Terminal K4
23	PLC reset
24	Conmutación parámetros PID
25	PID 2 conmutación parámetros
26	PID acción directa reversa.
27	PID Pausa
28	Entrada de impulsos (sólo para DI5)
29	Pausa Swing
30	Entrada de conteo
31	Reset de conteo
32	Entrada contador longitud
33	Reset longitud
34	Borrado tiempo marcha corriente.
35	Prohibir hacia atras
36	ACC/DES banco 1
37	ACC/DES banco 2
38	Desabilitar ACC/DES
39	Entrada 1 de fallo externo
40	Entrada 2 de fallo externo
41	Conmuta motor 1/2
42	Cambio de velocidad a control de par
43	Prohibir control de par.

F12.01-02-03-04-05	
Selección de la salida Do1, HDO, Relé T1, Relé T2	
0	Sin Función
1	Variador en marcha
2	Marcha hacia adelante
3	Marcha hacia atras)
4	Marcha en manual (JOG)
5	Velocidad 0
6	Variador preparado
7	Fallo en variador
8	Prealarma de sobrecarga en variador
9	Prealarma de sobrecarga en motor
10	Prealarma de baja carga en variador
11	Frecuencia (velocidad) conseguida
12	Frecuencia máxima conseguida
13	Frecuencia mínima conseguida
14	Frecuencia FDT1 detectada
15	Frecuencia FDT2 detectada
16	Se ha llegado a Frecuencia 1
17	Se ha llegado a Frecuencia 2
18	Reservado
19	Realizado paso de PLC
20	Realizado ciclo de PLC
21	PID en reposos (Sleeping)
22	Se ha llegado a la corriente 1
23	SE ha llegado a la corriente 2
24	En carga
25	Final de contador
26	Contador designado ha finalizado.
27	Longitud alcanzada
28	Longitud designada alcanzada
29	Tiempo de marcha alcanzado
30	Cambio en comunicaciones.
31	Salida DI1
32	Salida DI2
33	Límite en salida DI1
34	Analógica Ai1 límite de entrada
35	Control de freno
36	Realimentación PID perdida
37	Indicador de sobrecalentamiento motor.

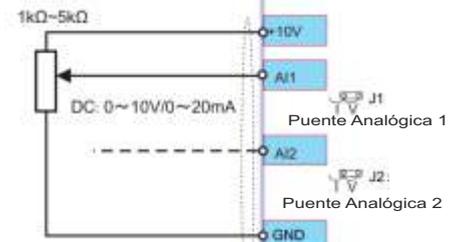
Potenciometro motorizado



F01.00=0
F11.00=1
F11.01=2
F11.02=16
F11.03=17
F11.14

KeyPad
 Di1 Adelante
 Di2 Atras
 Di3 Entrada Incrementar
 Di4 Entrada decrementar
 Saltos cada vez que se pulsa incrementar decrementar

Selección entradas analógicas Tensión Corriente



Selección salidas analógicas Tensión Corriente

