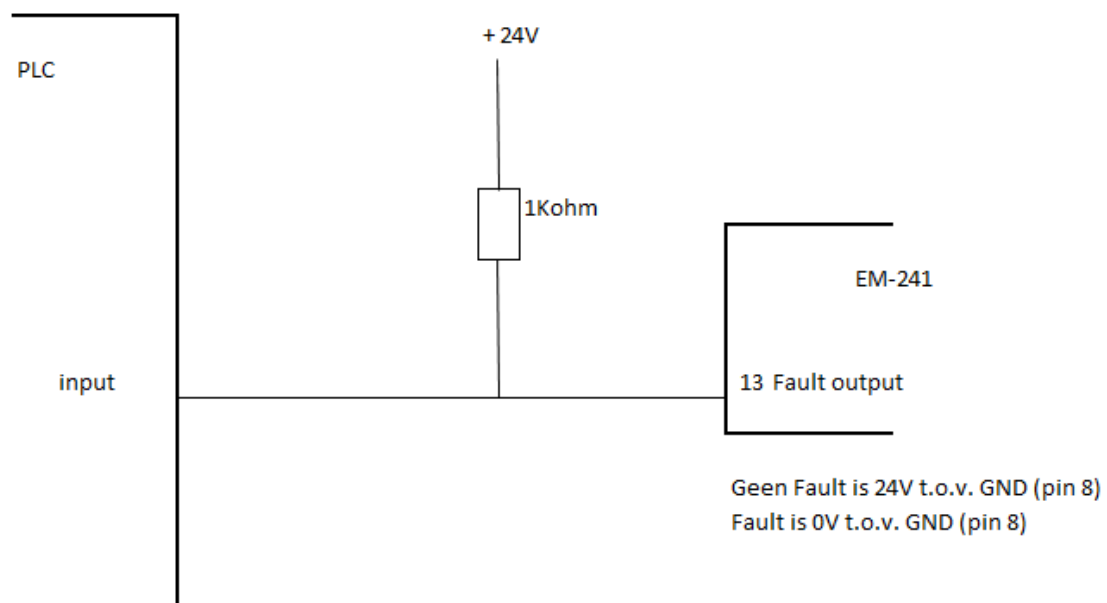


Toelichting parameters:

Par.	Functie:	Toelichting:
1.	Command mode	<ul style="list-style-type: none"> - Continuous: Ingang continue hoog → motor wordt aangestuurd. - Impuls: Ingang hoog (puls) → motor wordt aangestuurd, volgende puls is motor stopt, ...etc.
		-
5.	Speed 2	Waarde 0 = Speed 2 ingang (pin 12) werkt als analoge ingang 0-5 of 0-10V*. * Instelbaar middels de dip switches, zie onderstaande uitleg pag. 2.
8.	Trip functie	Mogelijkheden van trip functies
10.	Functie bepaling van de Fault output.	<ul style="list-style-type: none"> - I-trip: afschakeling op stroombegrenzing - Zero current limit: Als er geen stroom loopt na het aansturen van de input zal deze beveiliging in werking treden (bijvoorbeeld bij draadbreuk). <p>Fault output signaal is standaard 5V, bij fout 0V. Bij gebruik van een PLC kan d.m.v. een Pull Up schakeling het niveau van de output worden aangepast. Zie onderstaand schema.</p> <p>Waarde 0 = Bij een fout blijft Fault output 13 hoog (standaard=5Volt)</p>
12.	Load Compensation	Toerenregeling; Default waarde 0 = geen terugkoppeling
18.	I-trip auto reverse	Na een I-trip wordt de motor automatisch tegenovergesteld aangestuurd voor x tijd. Deze tijd is instelbaar van 0-5 sec middels par. 18. De snelheid waarmee dit gebeurt is 100% (niet instelbaar)

Pull Up schema t.b.v. Fault output:



PWM frequentie 2KHz vs 16 KHz.

De aansturing middels 2 KHz heeft als voordeel dat een hogere stroom mogelijk is door de controller t.o.v. de 16KHz versie.

Het nadeel van de 2 KHz is dat deze frequentie hoorbaar kan zijn op bepaalde toerentallen in de motor, wat als hinderlijk kan worden ervaren. Uiteraard hangt dit af van de toepassing.

Is geluid belangrijk in de toepassing, dan is het advies de 16KHz versie te gebruiken.

De continue stroomwaarde is bij de 16KHz versie afhankelijk van de ingestelde snelheid, zie datasheet.

Controller slaat niet af op de ingestelde stroom limiet (par. 6 & 7).

Er zijn verschillende redenen dat de stroom niet gehaald wordt.

- DC Voeding stort in.
 - Parameter 6 en/of 7 staan te hoog voor de gebruikte motor.
 - Bij lage toerentallen loopt er te weinig stroom door de motor.
- 1) Oplossing: Stel parameter 12 (LOAD COMPANSATION-> IXR compensatie -> Toerenregeling) hoger in tot de motor instabiel gedrag vertoond en zet dan deze parameter ca. 10% terug.

DIP switch 1:

De Speed 2 ingang is mogelijk als 0-5V of 0-10V.

Instelbaar via Dip switch 1 op de print. DIP 1 in Off = 0-5V, On = 0-10V (default = off).

DIP switch 2:

DIP switch 2 wordt in de standaard EM-241 niet gebruikt.

Is hardware matig aanwezig i.v.m. gebruik bij andere software uitvoeringen.

Stop input:

LET OP! Indien de STOP input hoog is gemaakt en hoog blijft kan de unit alsnog weer gestart worden door input FW of BW hoog te maken.

Dus daarom niet te gebruiken als 'echte' Noodstop.

**Uw vraag / aandrijfprobleem nog niet naar tevredenheid opgelost?
Neem gerust contact met ons op om te informeren naar de mogelijkheden!**