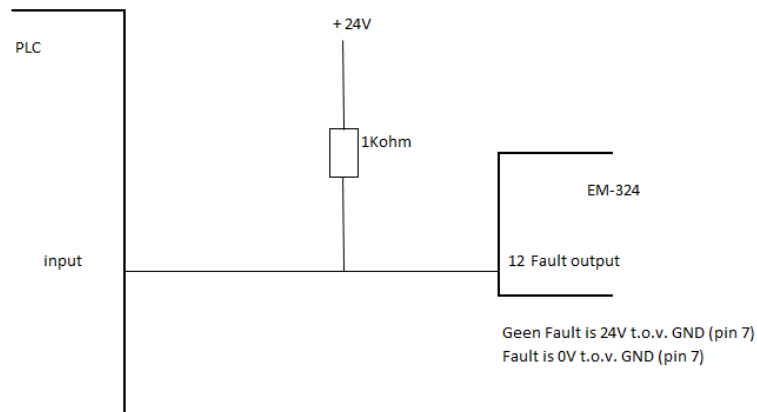


**Toelichting parameters:**

Par.	Functie:	Toelichting:
1.	Command mode	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Continuous: Ingang continue hoog → motor wordt aangestuurd.</li> <li>- Impuls: Ingang hoog (puls) → motor wordt aangestuurd, volgende puls is motor stopt, ...etc.</li> </ul>
3	Input Logic	<p>PNP of NPN aansluiting.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Default is (0) ; PNP, hierbij zet je spanning op de ingang om deze te activeren. Dit kan tevens een externe spanning zijn van bijv. een PLC tot een max van +30VDC.</li> <li>- NPN, dan wordt de ingang naar nul getrokken. Hiervoor is een Pull up weerstand nodig. In dit geval is deze intern in te schakelen middels de instelling van deze parameter.</li> </ul> <p>Note: Er is een aansluitschema / voorbeeldschema op verzoek beschikbaar met de meest voorkomende schakelingen.</p>
5.	Speed 2	<p>Waarde 0 = Speed 2 ingang (pin 11) werkt als analoge ingang 0-5 of 0-10V*.</p> <p>* Instelbaar middels de dip switches, zie onderstaande uitleg pag. 2.</p>
8.	Trip functie	Mogelijkheden van trip functies
10.	Functie bepaling van de Fault output.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I-trip: afschakeling op stroombegrenzing</li> <li>- Zero current limit: Als er geen stroom loopt na het aansturen van de input zal deze beveiliging in werking treden (bijvoorbeeld bij draadbreek).</li> </ul> <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 12 hoog (standaard=5Volt)</p>
12.	Load Compensation	Toerenregeling; Default waarde 0 = geen terugkoppeling
13.	Time Out	Timerfunctie met de maximale looptijd van de motor nadat de FW of BW ingang is geactiveerd.
18.	I-trip auto reverse	<p>Na een I-trip wordt de motor automatisch tegenovergesteld aangestuurd voor x tijd. Deze tijd is instelbaar van 0-5 sec middels par. 18.</p> <p>De snelheid waarmee dit gebeurt is 100% (niet instelbaar)</p>
20.	Operating frequency	Regelfrequentie van de processor op de sturing. LET OP! Bij de 16KHz heeft de sturing een lagere stroomoutput. Zie datasheet.

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



### **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-324 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.

### **Schroefconnector vs Steekconnector**

Standaard versie is voorzien van schroefconnectoren.

Optioneel is de versie, tegen gelijke prijsstelling, leverbaar met steekconnector. Levertijd ca. 2 weken.

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