



# LENZE I550 PROTEC

## Pikaohje

**Ohje**

Versio 31.08.2022

[www.koja.fi](http://www.koja.fi)

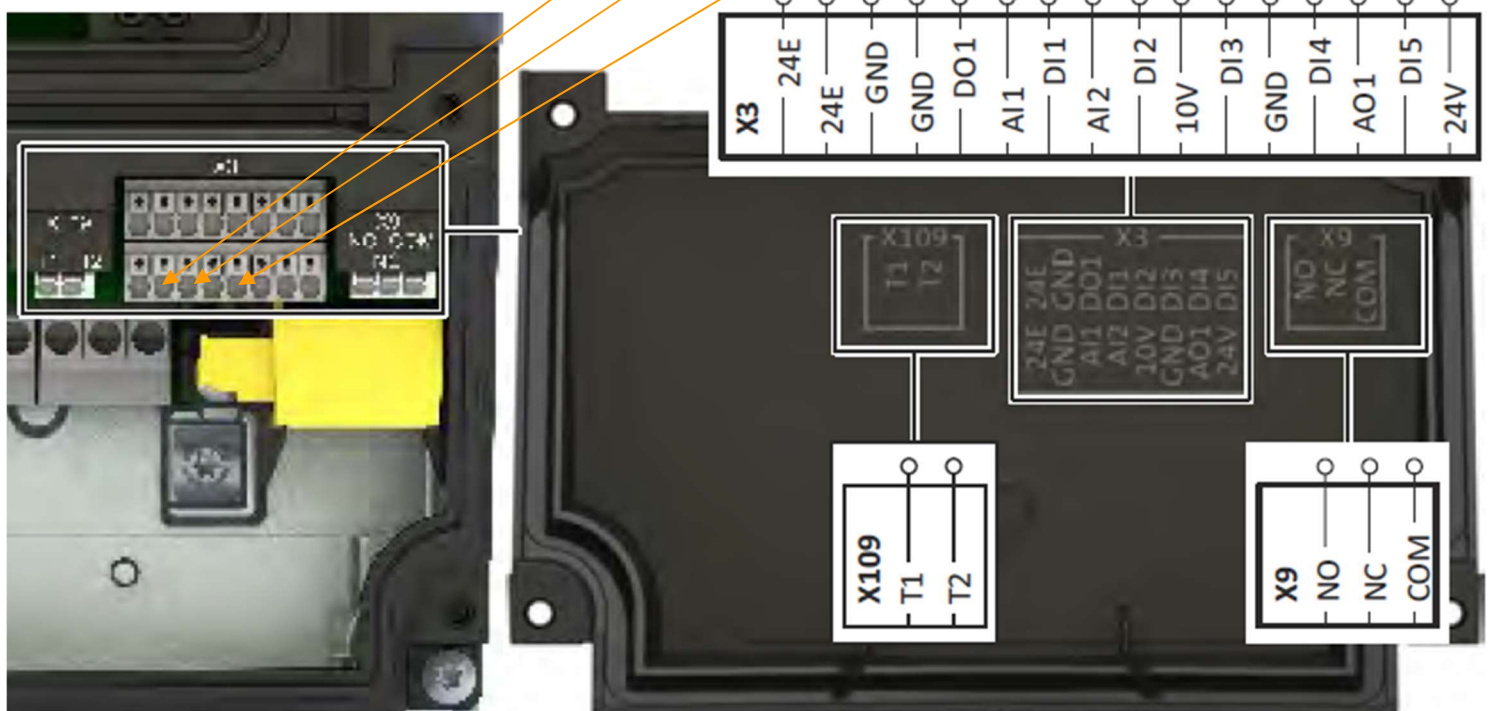
# KytKentä

## 1 Perus riviliitinkoneen kytkeminen

|                                                                                                         |     |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----|
| <b>LTO Säätoviesti 0-10V</b><br>0.9V asetuksella roottori pysähtyy 1.1V asetuksella roottori käynnistyy | AI1 |
|                                                                                                         | GND |
| <b>LTO Hälytys</b>                                                                                      | NC  |
|                                                                                                         | COM |
|                                                                                                         |     |

## 2 Lenze testi potentiometrillä

|                           |     |
|---------------------------|-----|
| <b>Esimerkki kytkentä</b> | GND |
|                           | AI1 |
|                           | 10V |



### 3 Parametrit

Parametrejä päästään muuttamaan painamalla enteriä.



Tämän jälkeen valitaan haluttu ryhmä mistä halutaan vaihtaa parametreja.

#### 3.1 Pyörimissuunnan muuttaminen

Parametri **P411:03** muutetaan – **inverted (1)**

Tämä löytyy Group 4:sta.

#### 3.2 LTO roottorin kierrosluvun säätäminen

Parametri **P430:03** voidaan muuttaa maksimi taajuuksia.

Tämä löytyy Group 4:sta.

| Roottorin halkaisija mm | Maksimitaajuus P430:03 [Hz] |
|-------------------------|-----------------------------|
| 1150                    | 30                          |
| 1400                    | 35                          |
| 1750                    | 42                          |
| 1950                    | 45                          |
| 2350                    | 55                          |
| 2950                    | 60                          |
| 3500                    | 80                          |

### 4 Parametrien tallennus

Jos muutoksia on tehty parametreihin, täytyy nämä tallentaa erikseen.

Tallentaminen tapahtuu painamalla enteriä pidempään kuin 3 s.



## Lenze I550 Protec – Vianhaku

### 1. Ohjausyksikkö hälyttää **Overtemp. motor:**

Virhekoodi: 17168 / 0x4310

-Onko roottorin hihna löystynyt?

-Moottorinpedin alaosassa on pieni rajakytkin, joka pohjaan mennessä aiheuttaa hälytyksen ohjausyksikköön.

-Mikäli rajakytkin ei ole pohjassa, tarkistetaan onko moottori lämmennyt.

- Vika kuittaantuu sähkökatkolla. Laitteen sammumiseen saattaa kulua jopa minuutti.

### 2. Ohjausyksikkö SLP tilassa

-Sleep mode päällä, ohjain ei saa nopeuspyyntiä

-Ohjain pysähtyy, mikäli ohjausjännite on alle 0.9V ja käynnistyy jälleen, kun jännite on 1.1V tai yli.

-Varmistetaan, että ohjausviesti on kytketty oikeinpäin. P110 / 1: Analogiatulon 1 prosessiarvo. 100 % ==10V.

-Jos vika ei poistu, tarkistetaan tehdasparametrit.

### 3. Muita ohjausyksikön vikailmoituksia **tarkista manuaalista.**

**Lenze manuaali QR koodin takana.**

**Google Haku: Lenze i550 protect operating instructions.**



**Huomio: Aina kun ohjausyksikköön tehdään parametrintuutoksia tulee parametrit tallentaa.**

## Muutetut asetukset tehdasasetuksista

Compare - Differences  
All parameters with differences  
(Settings only)



Current device:

Type: i550 protec No Bus standard IO 50 Hz  
Version: 6.2.0.11  
Name: koja\_HeatExchanger  
Address path:

Reference device:

Type: Factory settings  
Version:  
Name:  
Address path:

| Address    | Display parameter | Name                                         | Value                        | Unit     | ←                                   | Reference value                | Unit     |
|------------|-------------------|----------------------------------------------|------------------------------|----------|-------------------------------------|--------------------------------|----------|
| 0x2001:000 | P191:000          | Device name                                  | koja_HeatExchanger           |          | <input checked="" type="checkbox"/> | My Device                      |          |
| 0x2631:004 | P400:004          | Function list: Reset fault                   | Not connected [0]            |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Digital input 2 [12]           |          |
| 0x2631:018 | P400:018          | Function list: Activate preset (bit 0)       | Not connected [0]            |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Digital input 4 [14]           |          |
| 0x2631:019 | P400:019          | Function list: Activate preset (bit 1)       | Not connected [0]            |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Digital input 5 [15]           |          |
| 0x2632:001 | P411:001          | Inversion of digital inputs: Digital input 1 | Inverted [1]                 |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Not inverted [0]               |          |
| 0x2636:003 | P430:003          | Analog input 1: Max frequency value          | 79,0                         | Hz       | <input checked="" type="checkbox"/> | 50,0                           | Hz       |
| 0x2636:010 | P430:010          | Analog input 1: Error response               | Warning [1]                  |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Fault [3]                      |          |
| 0x2838:001 | P203:001          | Start/stop configuration: Start method       | Flying restart circuit [2]   |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Normal [0]                     |          |
| 0x2838:002 | P203:002          | Start/stop configuration: Start at power-up  | On [1]                       |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Off [0]                        |          |
| 0x2916:000 | P211:000          | Maximum frequency                            | 80,0                         | Hz       | <input checked="" type="checkbox"/> | 50,0                           | Hz       |
| 0x291E:001 | P226:001          | S-Ramp characteristic: Smoothing factor      | 20,0                         | %        | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,0                            | %        |
| 0x2BA1:002 | P718:002          | Flying restart circuit: Start frequency      | 5,0                          | Hz       | <input checked="" type="checkbox"/> | 20,0                           | Hz       |
| 0x2C01:004 | P320:004          | Motor parameters: Rated speed                | 1390                         | rpm      | <input checked="" type="checkbox"/> | 1450                           | rpm      |
| 0x2C01:008 | P320:008          | Motor parameters: Cosine phi                 | 0,76                         |          | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,80                           |          |
| 0x2D44:001 | P350:001          | Overspeed monitoring: Threshold              | 4500                         | rpm      | <input checked="" type="checkbox"/> | 8000                           | rpm      |
| 0x2D4B:002 | P308:002          | A: Speed compensation                        | Off [1]                      |          | <input checked="" type="checkbox"/> | On [0]                         |          |
| 0x4023:001 | P610:001          | PID sleep mode: Activation                   | OutpFrq<Thr/PVvar<FdbThr [3] |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Disabled [0]                   |          |
| 0x4023:002 | P610:002          | PID sleep mode: Stop method                  | Stop method set [2]          |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Coasting [0]                   |          |
| 0x4023:004 | P610:004          | PID sleep mode: Feedback threshold           | 9,00                         | PID unit | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,00                           | PID unit |
| 0x4023:005 | P610:005          | PID sleep mode: Delay time                   | 1,0                          | s        | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,0                            | s        |
| 0x4023:006 | P610:006          | PID sleep mode: Recovery                     | PVvar > recovery thresh. [2] |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Setp.> thresh./sys.dev.>bw [0] |          |
| 0x4023:008 | P610:008          | PID sleep mode: Recovery threshold           | 11,00                        | PID unit | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,00                           | PID unit |
| 0x4024:001 | P615:001          | Automatic rinsing: Rinsing in sleep mode     | Enabled [1]                  |          | <input checked="" type="checkbox"/> | Inhibited [0]                  |          |
| 0x4024:003 | P615:003          | Automatic rinsing: Rinse speed               | 10,0                         | Hz       | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,0                            | Hz       |
| 0x4024:004 | P615:004          | Automatic rinsing: Rinse period              | 30,0                         | s        | <input checked="" type="checkbox"/> | 0,0                            | s        |
| 0x6073:000 | P324:000          | Max. current                                 | 150,0                        | %        | <input checked="" type="checkbox"/> | 200,0                          | %        |
| 0x6080:000 | P322:000          | Max. motor speed                             | 2500                         | rpm      | <input checked="" type="checkbox"/> | 6075                           | rpm      |