



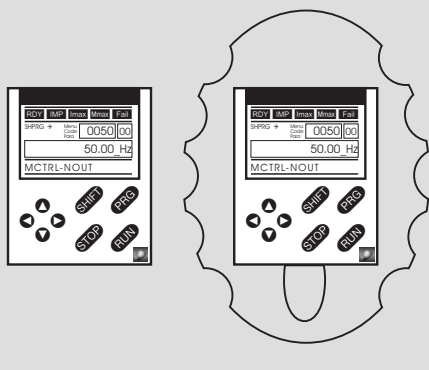
Global Drive

Montageanleitung

Mounting Instructions

Instructions de montage

Keypad E82



E82ZBC, E82ZBB

Automatisierungsmodul

Automation module

Module d'automatisme



Lesen Sie zuerst diese Anleitung und die Dokumentation zum Grundgerät, bevor Sie mit den Arbeiten beginnen!

Beachten Sie die enthaltenen Sicherheitshinweise.



Please read these instructions and the documentation of the standard device before you start working!

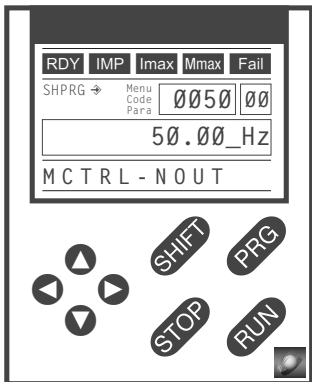
Observe the safety instructions given therein!



Lire le présent fascicule et la documentation relative à l'appareil de base avant toute manipulation de l'équipement !

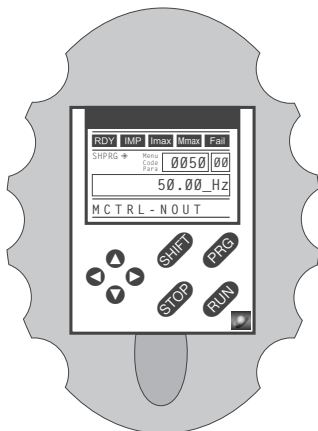
Respecter les consignes de sécurité fournies.

E82ZBC

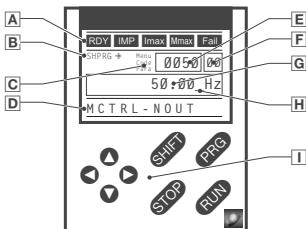


9371BC001

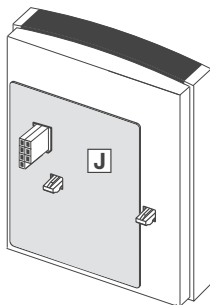
E82ZBB



9371BC014



9371BC002



9371BC010

Pos.	Beschreibung	Ausführliche Information	
A	Statusanzeigen des Grundgerätes	15	
B	Übernahme der Parameter		
C	Aktive Ebene		
D	Kurztext		
E	Code-Nummer oder Menü-Nummer ¹⁾		
F	Subcode-Nummer oder Untermenü-Nummer ¹⁾		
G	Parameterwert		
H	Cursor		
I	Funktionstasten		18
J	Typenschild		12

¹⁾ Anzeige der Menü-Nummern oder Untermenü-Nummern nur aktiv bei Betrieb mit Grundgeräten der Reihen 8200 vector oder 8200 motec



Hinweis!

Ab HW-Version 4A darf das Keypad 82ZBB nicht mehr verschraubt werden.

1	Über diese Dokumentation	7
	Verwendete Konventionen	8
	Verwendete Hinweise	8
2	Sicherheitshinweise	10
3	Produktbeschreibung	11
	Funktion	11
	Bestimmungsgemäße Verwendung	11
	Identifikation	12
4	Technische Daten	13
	Abmessungen	13
	Einsatzbedingungen	13
5	Inbetriebnahme	14
6	Bedienung	15
	Beschreibung der Anzeige-Elemente	15
	Beschreibung der Funktionstasten	18
7	Parametrierung 8200 vector/8200 motec	19
	Parameter ändern und speichern	19
	Parametersätze übertragen	21
	Lieferzustand wiederherstellen	25
	Passwortschutz aktivieren/aufheben	27
	Systembusteilnehmer fernparametrieren	29
	Diagnose	30
	Menüstruktur	31

Inhalt

Diese Dokumentation enthält ...

- ▶ Informationen zur mechanischen Installation des Automatisierungsmoduls;
- ▶ Informationen zur Bedienung des Automatisierungsmoduls;
- ▶ Sicherheitshinweise, die Sie unbedingt beachten müssen;
- ▶ Angaben über Versionsstände der zu verwendenden Lenze Grundgeräte;
- ▶ Technische Daten.

Informationen zur Gültigkeit

Die Informationen in dieser Dokumentation sind gültig für folgende Geräte:

Automatisierungsmodul	Typenbezeichnung	ab Hardwarestand	ab Softwarestand
Keypad E82	E82ZBC	4A	3.8
Keypad E82 mit Handterminal	E82ZBB	4A	3.8

Zielgruppe

Diese Dokumentation wendet sich an Personen, die das beschriebene Produkt nach Projektvorgabe installieren und in Betrieb nehmen.



Tipp!

Informationen und Hilfsmittel rund um die Lenze-Produkte finden Sie im Download-Bereich unter

www.lenze.com

1 Über diese Dokumentation

Verwendete Konventionen

Verwendete Konventionen

Diese Dokumentation verwendet folgende Konventionen zur Unterscheidung verschiedener Arten von Information:

Informationsart	Auszeichnung	Beispiele/Hinweise
Zahlenschreibweise		
Dezimaltrennzeichen	Punkt	Es wird generell der Dezimalpunkt verwendet. Beispiel: 1234.56
Symbole		
Seitenverweis		Verweis auf eine andere Seite mit zusätzlichen Informationen Beispiel:  16 = siehe Seite 16

Verwendete Hinweise

Um auf Gefahren und wichtige Informationen hinzuweisen, werden in dieser Dokumentation folgende Piktogramme und Signalwörter verwendet:

Sicherheitshinweise




Aufbau der Sicherheitshinweise:

**Gefahr!**




(kennzeichnet die Art und die Schwere der Gefahr)

Hinweistext

(beschreibt die Gefahr und gibt Hinweise, wie sie vermieden werden kann)

Piktogramm und Signalwort	Bedeutung
 Gefahr!	Gefahr von Personenschäden durch gefährliche elektrische Spannung Hinweis auf eine unmittelbar drohende Gefahr, die den Tod oder schwere Verletzungen zur Folge haben kann, wenn nicht die entsprechenden Maßnahmen getroffen werden.
 Gefahr!	Gefahr von Personenschäden durch eine allgemeine Gefahrenquelle Hinweis auf eine unmittelbar drohende Gefahr, die den Tod oder schwere Verletzungen zur Folge haben kann, wenn nicht die entsprechenden Maßnahmen getroffen werden.
 Stop!	Gefahr von Sachschäden Hinweis auf eine mögliche Gefahr, die Sachschäden zur Folge haben kann, wenn nicht die entsprechenden Maßnahmen getroffen werden.

Anwendungshinweise

Piktogramm und Signalwort	Bedeutung
 Hinweis!	Wichtiger Hinweis für die störungsfreie Funktion
 Tipp!	Nützlicher Tipp für die einfache Handhabung
	Verweis auf andere Dokumentation



Gefahr!

Unsachgemäßer Umgang mit dem Automatisierungsmodul und dem Grundgerät kann schwere Personenschäden und Sachschäden verursachen. Beachten Sie die in der Dokumentation zum Grundgerät enthaltenen Sicherheitshinweise und Restgefahren.



Hinweis!

Entfernen Sie das Keypad nicht vom Grundgerät, solange "BUSY" in der Anzeige steht!
Sonst reagiert das Grundgerät mit einer Fehlermeldung.

Funktion

Mit dem Keypad können Sie über eine Tastatur mit den Lenze-Grundgeräten kommunizieren.

Sie können

- ▶ parametrieren
- ▶ steuern (z. B. sperren und freigeben)
- ▶ Betriebsdaten anzeigen
- ▶ Sollwerte vorgeben
- ▶ Parametersätze zu anderen Grundgeräten übertragen



Hinweis!

Sie können das Keypad auch bei laufendem Antrieb an das Grundgerät anschließen oder es vom Grundgerät entfernen.

Bestimmungsgemäße Verwendung

Das Automatisierungsmodul ...

- ▶ ist eine Zubehör-Baugruppe, die mit folgenden Lenze Grundgeräten eingesetzt werden kann:

Produktreihe	Gerätebezeichnung	ab Hardwarestand
Frequenzumrichter	8200 vector	Vx14
	8200 motec	Vx14
Motorstarter	starttec	xx02

Jede andere Verwendung gilt als sachwidrig!

3 Produktbeschreibung

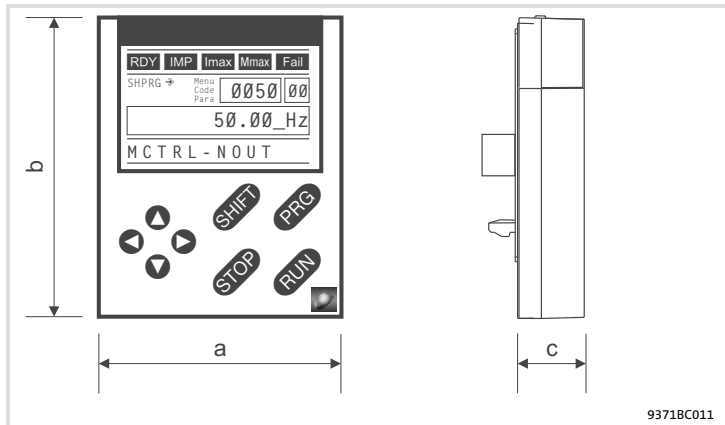
Identifikation

Identifikation

Lenze	
Hans-Lenze-Strasse 1 31855 Aerzen GERMANY	
Made in Thailand	
Type:	E82ZBC
HW:	4A
SW:	03.08
Barcode (SN)	
SN: xxxxxxxx xxxxxxxx xxxxxx	1D74 IND. CONT. EQ.

Label_Keypad_E82

Abmessungen



a	60 mm
b	73.5 mm
c	15 mm

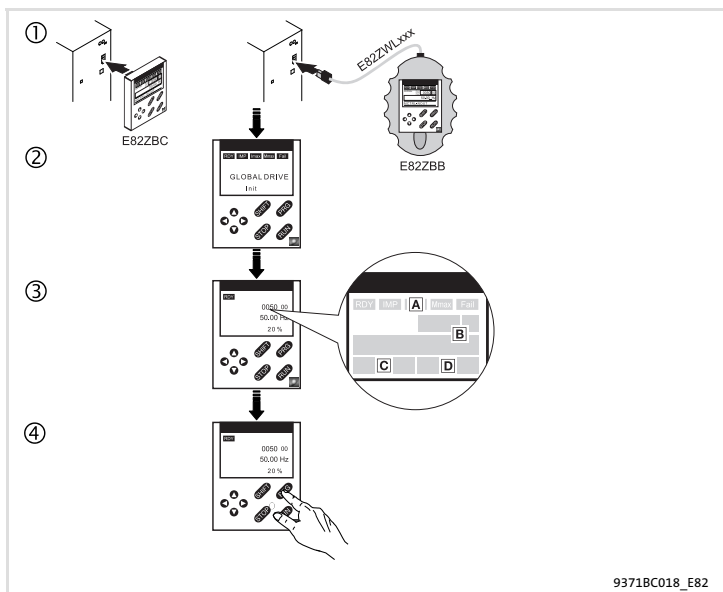
Einsatzbedingungen

Umgebungsbedingungen

Klimatisch

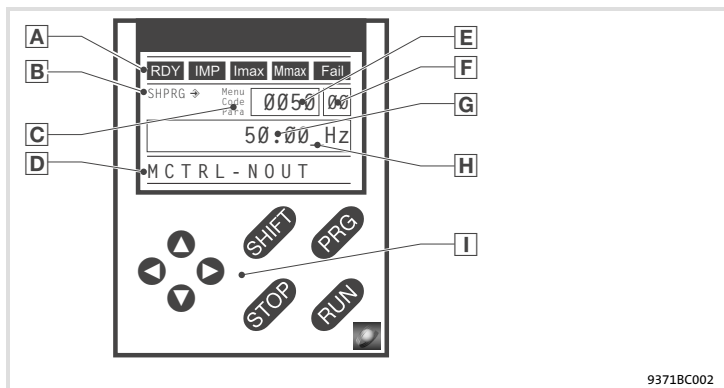
Lagerung	IEC/EN 60721-3-1	1K3 (-25 ... +60 °C)
Transport	IEC/EN 60721-3-2	2K3 (-25 ... +70 °C)
Betrieb	Entsprechend der Daten des verwendeten Lenze Grundgerätes (siehe Dokumentation des Grundgerätes).	
Verschmutzung	EN 61800-5-1	Verschmutzungsgrad 2
Schutzart	IP20 (Berührschutz nach NEMA 250 Typ 1)	

5 Inbetriebnahme



- ① Keypad auf der Frontseite des Grundgerätes an der Schnittstelle AIF anschließen. Sie können das Keypad auch während des Betriebs anschließen und wieder entfernen.
- ② Sobald das Keypad mit Spannung versorgt wird, führt es einen kurzen Selbsttest aus.
- ③ Das Keypad ist betriebsbereit, wenn es die Betriebs-Ebene anzeigt:
 - A Aktueller Status des Grundgerätes
 - B Anzeige der Ausgangsfrequenz des Umrichters. (Angezeigter Parameter wählbar in C0517/1.)
 - C Aktive Fehlermeldung oder zusätzliche Statusmeldung
 - D Aktueller Wert in% (Angezeigter Betriebszustand wählbar in C0004.)
- ④ **PRG** drücken, um die Betriebs-Ebene zu verlassen

Beschreibung der Anzeige-Elemente



9371BC002

A Statusanzeigen Grundgerät

Anzeige	Bedeutung	Erläuterung
RDY	Betriebsbereit	
IMP	Impulssperre aktiv	Leistungsausgänge gesperrt
I_{max}	Eingestellte Stromgrenze motorisch oder generatorisch überschritten	
M_{max}	-	Nicht unterstützt
Fail	Störung aktiv	

6 Bedienung

Beschreibung der Anzeige-Elemente

B Übernahme der Parameter		
Anzeige	Bedeutung	Erläuterung
↔	Parameter wird sofort übernommen	Grundgerät arbeitet sofort mit dem neuen Parameterwert
SHPRG ↔	Parameter muss bestätigt werden mit SHIFT PRG	Grundgerät arbeitet mit dem neuen Parameterwert, nachdem bestätigt wurde
SHPRG	Parameter muss bei Reglersperre bestätigt werden mit SHIFT PRG	Grundgerät arbeitet mit dem neuen Parameterwert, nachdem der Regler wieder freigegeben wurde
keine	Anzeige-Parameter	Ändern nicht möglich
C Aktive Ebene		
Anzeige	Bedeutung	Erläuterung
Menu	Menü-Ebene aktiv	Hauptmenü und Untermenüs auswählen
Code	Code-Ebene aktiv	Codes und Subcodes auswählen
Para	Parameter-Ebene aktiv	Parameter in den Codes oder Subcodes ändern
keine	Betriebs-Ebene aktiv	Betriebsparameter anzeigen
D Kurztext		
Anzeige	Bedeutung	Erläuterung
alphanumerisch	Inhalte der Menüs, Bedeutung der Codes und Parameter	
	In der Betriebsebene Anzeige von C0004 in % und der aktiven Störung	
E Nummer		
aktive Ebene	Bedeutung	Erläuterung
Menü-Ebene	Menü-Nummer	Anzeige nur aktiv bei Betrieb mit Grundgeräten der Reihen 8200 vector oder 8200 motec
Code-Ebene	Vierstellige Code-Nummer	

F	Nummer		
	aktive Ebene	Bedeutung	Erläuterung
	Menü-Ebene	Untermenü-Nummer	Anzeige nur aktiv bei Betrieb mit Grundgeräten der Reihen 8200 vector oder 8200 motec
	Code-Ebene	Zweistellige Subcode-Nummer	
G	Parameterwert		
		Parameterwert mit Einheit	
H	Cursor		
		In der Parameter-Ebene kann die Ziffer über dem Cursor direkt geändert werden	
I	Funktionstasten		
		Beschreibung siehe folgende Tabelle	

6 Bedienung

Beschreibung der Funktionstasten

Beschreibung der Funktionstasten



Hinweis!

Tastenkombinationen mit **SHIFT**:

SHIFT drücken und halten, dann zweite Taste zusätzlich drücken.

Taste	Funktion			
	Menü-Ebene	Code-Ebene	Parameter-Ebene	Betriebs-Ebene
PRG		Wechseln in die Parameter-Ebene	Wechseln in die Betriebs-Ebene	Wechseln in die Code-Ebene
SHIFT PRG	Im Menü "Short setup" vordefinierte Konfigurationen laden ¹⁾		Parameter übernehmen, wenn SHPRG ↔ oder SHPRG angezeigt wird	
▲ ▼	Wechseln zwischen Menüpunkten	Codenummer ändern	Ziffer über Cursor ändern	
SHIFT ▲ SHIFT ▼	Schnell wechseln zwischen Menüpunkten	Codenummer schnell ändern	Ziffer über Cursor schnell ändern	
▶ ◀	Wechseln zwischen Hauptmenü, Untermenüs und Code-Ebene		Cursor nach rechts Cursor nach links	
RUN	Funktion der Taste STOP aufheben, die LED in der Taste erlischt			
STOP	Regler sperren, die LED in der Taste leuchtet			
	Störung zurücksetzen (TRIP-Reset):	<ol style="list-style-type: none"> 1. Störungsursache beseitigen 2. STOP drücken 3. RUN drücken 		

¹⁾ Nur aktiv bei Betrieb mit Grundgeräten der Reihen 8200 vector oder 8200 motec

Parameter ändern und speichern

Alle Parameter, mit denen Sie den Antriebsregler parametrieren oder überwachen können, sind in sogenannten Codes gespeichert. Die Codes sind nummeriert und in der Dokumentation mit einem "C" gekennzeichnet. In einigen Codes sind die Parameter in nummerierten "Subcodes" gespeichert, damit die Parametrierung übersichtlich bleibt (z. B.: C0517 User-Menü).

Die Codes sind ausführlich beschrieben im Systemhandbuch des Antriebsreglers.



Hinweis!

Ihre Einstellungen in den Menüs werden immer im Parametersatz 1 gespeichert.

Wenn Sie Einstellungen in den Parametersätzen 2, 3 oder 4 speichern wollen, können Sie dazu zwei Menüs benutzen:

- ▶ Im Menü 2 "Code list" können Sie auf alle verfügbaren Codes direkt zugreifen.
- ▶ Im Menü 7 "Param managm" können Sie den Parametersatz 1 in die anderen Parametersätze kopieren.
 - **Beachten Sie, dass beim Kopieren die "eigene Grundeinstellung" mit den Einstellungen des Parametersatzes 1 überschrieben wird!**

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Parameter ändern und speichern

Schritt	Tastenfolge	Aktion
1. Menü auswählen	▲▼▶◀	Mit den Pfeiltasten das gewünschte Menü auswählen
2. In die Code-Ebene wechseln	▶	Anzeige erster Code im Menü
3. Code oder Subcode auswählen	▼▲	Anzeige des aktuellen Parameterwerts
4. In die Parameter-Ebene wechseln	PRG	
5. Wenn SHPRG angezeigt wird, Regler sperren	STOP	Der Antrieb trudelt aus
6. Parameter ändern		
	A ▶◀	Cursor unter die zu ändernde Ziffer bewegen
	B ▼▲	Ziffer ändern
	SHIFT ▼	Ziffer schnell ändern
	SHIFT ▲	
7. Geänderten Parameter übernehmen		
Anzeige SHPRG oder SHPRG ⇨	SHIFT PRG	Änderung bestätigen, um den Parameter zu übernehmen Anzeige "OK"
Anzeige ⇨	-	Der Parameter wurde sofort übernommen
8. Ggf. Regler freigeben	RUN	Der Antrieb läuft wieder
9. In die Code-Ebene wechseln		
	A PRG	Anzeige der Betriebsebene
	B PRG	Anzeige des Code mit geändertem Parameter
10. Weitere Parameter ändern		"Schleife" wieder bei Schritt 1. oder Schritt 3. beginnen

Parametersätze übertragen

Mit dem Keypad können Sie einfach Parameter-Einstellungen von Grundgerät zu Grundgerät kopieren.

Dazu benutzen Sie das Menü 7 "Param managm":

Parametersätze vom Grundgerät in das Keypad kopieren

Schritt	Tastenfolge	Aktion									
1.	Keypad an Grundgerät 1 anschließen										
2.	Regler sperren	STOP									
3.	Im Menü 7 "Param managm" das Untermenü 7.1 "Load/Store" auswählen	▲ ▼ ▶ ◀									
4.	In die Code-Ebene wechseln	▶									
5.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG									
6.	Richtige Kopierfunktion auswählen										
<ul style="list-style-type: none"> ● Alle verfügbaren Parametersätze (PAR1 ... PAR4, ggf. FPAR1) in das Keypad kopieren: <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> <ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 15%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "80" "F1&PAR1-4->Key" einstellen</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;"> <ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen </td> <td></td> <td style="padding: 5px;">PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "20" "PAR1-4->Keypad" einstellen</td> </tr> </table> ● Nur den modulspezifischen Parametersatz FPAR1 in das Keypad kopieren: <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> <ul style="list-style-type: none"> – Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen: </td> <td style="width: 15%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">FPAR1 kopieren: ⇒ "50" "FPAR1->Keypad" einstellen</td> </tr> </table> 			<ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "80" "F1&PAR1-4->Key" einstellen	<ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen 		PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "20" "PAR1-4->Keypad" einstellen	<ul style="list-style-type: none"> – Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen: 	▲	FPAR1 kopieren: ⇒ "50" "FPAR1->Keypad" einstellen
<ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "80" "F1&PAR1-4->Key" einstellen									
<ul style="list-style-type: none"> – Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen 		PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "20" "PAR1-4->Keypad" einstellen									
<ul style="list-style-type: none"> – Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen: 	▲	FPAR1 kopieren: ⇒ "50" "FPAR1->Keypad" einstellen									

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Parametersätze übertragen






Schritt		Tastensequenz	Aktion
7.	Kopieren starten	SHIFT PRG	Die ausgewählten Parametersätze werden in das Keypad kopiert. "SAVING..." wird angezeigt. Wenn "SAVING..." erlischt, ist das Kopieren beendet.
8.	In die Code-Ebene wechseln	A PRG	Anzeige der Betriebsebene
		B PRG	Anzeige C0002 "Param managm"
9.	Regler freigeben	RUN	Der Antrieb läuft wieder
10.	Keypad von Grundgerät 1 entfernen		

Parametersätze vom Keypad in das Grundgerät kopieren

Schritt	Tastenfolge	Aktion									
1.	Keypad an Grundgerät 2 anschließen										
2.	Regler sperren	STOP									
3.	Im Menü 7 "Param managm" das Untermenü 7.1 "Load/Store" auswählen	▲▼▶◀									
4.	In die Code-Ebene wechseln	▶									
5.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG									
6.	Richtige Kopierfunktion auswählen	Die im Grundgerät oder im Funktionsmodul gespeicherten Einstellungen werden überschrieben.									
<ul style="list-style-type: none"> ● Alle verfügbaren Parametersätze (PAR1 ... PAR4, ggf. FPAR1) in das Grundgerät kopieren: <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 5px;"> <tbody> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> – Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 10%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "70" "Key->F1&PAR1-4" einstellen</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;"> – Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen </td> <td></td> <td style="padding: 5px;">PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "10" "Keypad->PAR1-4" einstellen</td> </tr> </tbody> </table> ● Nur den modulspezifischen Parametersatz FPAR1 in das Funktionsmodul kopieren: <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 5px;"> <tbody> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> – Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen: </td> <td style="width: 10%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">FPAR1 kopieren: ⇒ "40" "Keypad->FPAR1" einstellen</td> </tr> </tbody> </table> 			– Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "70" "Key->F1&PAR1-4" einstellen	– Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen		PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "10" "Keypad->PAR1-4" einstellen	– Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen:	▲	FPAR1 kopieren: ⇒ "40" "Keypad->FPAR1" einstellen
– Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	PAR1 ... PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇒ "70" "Key->F1&PAR1-4" einstellen									
– Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen		PAR1 ... PAR4 kopieren: ⇒ "10" "Keypad->PAR1-4" einstellen									
– Nur möglich bei Grundgeräten mit Funktionsmodul INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen:	▲	FPAR1 kopieren: ⇒ "40" "Keypad->FPAR1" einstellen									

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Parametersätze übertragen

Schritt	Tastensequenz	Aktion	
<ul style="list-style-type: none"> Einzelne Parametersätze (PARx und ggf. FPAR1) in das Grundgerät kopieren: <ul style="list-style-type: none"> Grundgerät mit Funktionsmodul Application-I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen Grundgerät mit allen anderen Funktionsmodulen oder Grundgerät ohne Funktionsmodul 		PAR1 und FPAR1 kopieren: ⇨ "71" "Key->FP1&PAR1" einstellen PAR2 und FPAR1 kopieren: ⇨ "72" "Key->FP1&PAR2" einstellen PAR3 und FPAR1 kopieren: ⇨ "73" "Key->FP1&PAR3" einstellen PAR4 und FPAR1 kopieren: ⇨ "74" "Key->FP1&PAR4" einstellen PAR1 kopieren: ⇨ "11" "Keypad->PAR1" einstellen PAR2 kopieren: ⇨ "12" "Keypad->PAR2" einstellen PAR3 kopieren: ⇨ "13" "Keypad->PAR3" einstellen PAR4 kopieren: ⇨ "14" "Keypad->PAR4" einstellen	
7.	Kopieren starten		Die ausgewählten Parametersätze werden in das Grundgerät oder in das Funktionsmodul kopiert. "LOADING..." wird angezeigt. Wenn "LOADING..." erlischt, ist das Kopieren beendet.
8.	In die Code-Ebene wechseln	A  B 	Anzeige der Betriebsebene Anzeige C0002 "Param managm"
9.	Regler freigeben		Der Antrieb läuft wieder

Lieferzustand wiederherstellen

Schritt	Tastenfolge	Aktion															
1.	Keypad an Grundgerät anschließen																
2.	Regler sperren	STOP															
3.	Im Menü 7 "Param managm" das Untermenü 7.1 "Load/Store" auswählen	▲▼▶◀															
4.	In die Code-Ebene wechseln	▶															
5.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG															
6.	Richtige Kopierfunktion auswählen																
<ul style="list-style-type: none"> ● Parametersätze (PARx) in das Grundgerät laden: <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 5px;"> <tr> <td style="width: 30%;">– Lieferzustand wiederherstellen im gewählten Parametersatz des Grundgeräts</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">▲</td> <td>PAR1 laden: ⇒ "1" "Keypad->PAR1" einstellen</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>PAR2 laden: ⇒ "2" "Keypad->PAR2" einstellen</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>PAR3 laden: ⇒ "3" "Keypad->PAR3" einstellen</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>PAR4 laden: ⇒ "4" "Keypad->PAR4" einstellen</td> </tr> </table> ● Parametersatz (FPAR1) in das Feldbus-Funktionsmodul laden: <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 5px;"> <tr> <td style="width: 30%;">– Lieferzustand wiederherstellen im Feldbus-Funktionsmodul</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">▲</td> <td>FPAR1 laden: ⇒ "31" "Keypad->FPAR1" einstellen</td> </tr> </table> 			– Lieferzustand wiederherstellen im gewählten Parametersatz des Grundgeräts	▲	PAR1 laden: ⇒ "1" "Keypad->PAR1" einstellen			PAR2 laden: ⇒ "2" "Keypad->PAR2" einstellen			PAR3 laden: ⇒ "3" "Keypad->PAR3" einstellen			PAR4 laden: ⇒ "4" "Keypad->PAR4" einstellen	– Lieferzustand wiederherstellen im Feldbus-Funktionsmodul	▲	FPAR1 laden: ⇒ "31" "Keypad->FPAR1" einstellen
– Lieferzustand wiederherstellen im gewählten Parametersatz des Grundgeräts	▲	PAR1 laden: ⇒ "1" "Keypad->PAR1" einstellen															
		PAR2 laden: ⇒ "2" "Keypad->PAR2" einstellen															
		PAR3 laden: ⇒ "3" "Keypad->PAR3" einstellen															
		PAR4 laden: ⇒ "4" "Keypad->PAR4" einstellen															
– Lieferzustand wiederherstellen im Feldbus-Funktionsmodul	▲	FPAR1 laden: ⇒ "31" "Keypad->FPAR1" einstellen															

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Lieferzustand wiederherstellen

Schritt	Tastensequenz	Aktion	
	<ul style="list-style-type: none">Parametersätze (PARx und FPAR1) laden:<ul style="list-style-type: none">Lieferzustand wiederherstellen im gewählten Parametersatz des Grundgerätes und im Feldbus-Funktionsmodul	<ul style="list-style-type: none">PAR1 und FPAR1 laden: ⇒ "61" "Key->FP1&PAR1" einstellenPAR2 und FPAR1 laden: ⇒ "62" "Key->FP1&PAR2" einstellenPAR3 und FPAR1 laden: ⇒ "63" "Key->FP1&PAR3" einstellenPAR4 und FPAR1 laden: ⇒ "64" "Key->FP1&PAR4" einstellen	
7.	Kopieren starten	SHIFT PRG	Die ausgewählten Parametersätze werden in das Grundgerät oder in das Funktionsmodul geladen. "LOADING..." wird angezeigt. Wenn "LOADING..." erlischt, ist das Laden beendet.
8.	In die Code-Ebene wechseln	A PRG B PRG	Anzeige der Betriebsebene Anzeige C0002 "Param managm"
9.	Regler freigeben	RUN	Der Antrieb läuft wieder

Passwortschutz aktivieren/aufheben



Hinweis!

- ▶ Bei aktivem Passwortschutz (C0094 = 1 ... 9999) haben Sie nur noch freien Zugriff auf das User-Menü.
- ▶ Um in die anderen Menüs zu gelangen, müssen Sie zuerst das Passwort eingeben.
- ▶ Beachten Sie, dass beim Übertragen der Parametersätze auf andere Grundgeräte auch die passwortgeschützten Parameter überschrieben werden. Das Passwort wird ebenfalls übertragen.
- ▶ Vergessen Sie nicht Ihr Passwort! Wenn Sie das Passwort vergessen haben, können Sie es nur über PC oder über ein Bus-System zurücksetzen!

Passwortschutz aktivieren

Schritt	Tastenfolge	Aktion
1. Im Menü 2 "Code list" das Untermenü 2.1 "ALL" auswählen	▲▼◀▶	Mit den Pfeiltasten in das Untermenü "ALL" wechseln
2. In die Code-Ebene wechseln	▶	Anzeige Code C0001 "Setpt setup"
3. C0094 auswählen	▲	Anzeige Code C0094 "User password"
4. In die Parameter-Ebene wechseln	PRG	Anzeige "0" (kein Passwortschutz)
5. Passwort einstellen	A ▲	Passwort auswählen (1 ... 9999)
	B SHIFT PRG	Passwort bestätigen
6. In die Code-Ebene wechseln	A PRG	Anzeige der Betriebsebene
	B PRG	Anzeige C0094 und "User password"
7. In das Menü 1 "USER-Menü" wechseln	◀▶	

Der Passwortschutz ist jetzt aktiv:

- Immer wenn Sie das User-Menü verlassen wollen, wird "Enter password" angezeigt.
- Wenn Sie das richtige Passwort eingeben und mit SHIFT PRG bestätigen, sind wieder alle Menüs frei zugänglich.

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Passwortschutz aktivieren/aufheben

Passwortschutz aufheben

Schritt	Tastenfolge	Aktion
1.	User-Menü verlassen	▲
2.	Das Passwort wird abgefragt	"Enter password" wird angezeigt
3.	Passwort eingeben	
	A ▲	Gespeichertes Passwort eingeben
	B SHIFT PRG	Passwort bestätigen
4.	Im Menü 2 "Code list" das Untermenü 2.1 "ALL" auswählen	▶
5.	In die Code-Ebene wechseln	▶
6.	C0094 auswählen	▲
7.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG
8.	Passwort zurücksetzen	
	A ▲	"0" eingeben
	B SHIFT PRG	Bestätigen
9.	In die Code-Ebene wechseln	
	A PRG	Anzeige der Betriebsebene
	B PRG	Anzeige C0094 "User password"

Der Passwortschutz ist jetzt aufgehoben. Alle Menüs sind wieder frei zugänglich.

Systembusteilnehmer fernparametrieren

Sind Antriebsregler über Systembus (CAN) vernetzt, können Sie von einer zentralen Stelle des Netzwerks alle anderen Systembus-Teilnehmer fernparametrieren.

Dazu benutzen Sie das Menü "Remote para":

Schritt	Tastenfolge	Aktion		
1.	Menü 3 "Remote para" auswählen	⬆️⬇️⬆️⬇️	Mit den Pfeiltasten in das Menü "Remote para" wechseln	
2.	In die Code-Ebene wechseln	▶️	Anzeige Code C0370 "CANremot para"	
3.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG	Anzeige des aktuellen Parameterwerts: "0" = OFF	
4.	Knotenadresse des Systembus-Teilnehmers einstellen, den Sie fernparametrieren möchten			
		A	⬆️	Knotenadresse auswählen Anzeige "Nodexx"
		B	SHIFT PRG	Knotenadresse bestätigen
5.	In die Code-Ebene wechseln			
		A	PRG	Anzeige der Betriebsebene
		B	PRG	Anzeige C0370 "CANremot para"
6.	Parameter einstellen		Alle Einstellungen werden an den ausgewählten Systembus-Teilnehmer umgeleitet	
7.	Ggf. weitere Systembus-Teilnehmer fernparametrieren		"Schleife" wieder bei Schritt 1. beginnen	

Vergessen Sie nicht, die Fernparametrierung auszuschalten, nachdem Sie die Einstellungen abgeschlossen haben:

8.	Menü 3 "Remote para" auswählen	⬆️⬇️⬆️⬇️	Mit den Pfeiltasten in das Menü "Remote para" wechseln
9.	In die Code-Ebene wechseln	▶️	Anzeige Code C0370 "CANremot para"
10.	In die Parameter-Ebene wechseln	PRG	Anzeige der zuletzt aktivierten Knotenadresse "Nodexx"
11.	Fernparametrierung ausschalten	⬇️	"0" = OFF einstellen

Die Fernparametrierung ist beendet

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Diagnose

Diagnose

Im Menü 6 "Diagnostic" finden Sie in 4 Untermenüs alle Codes für die

- ▶ Fehlerdiagnose
- ▶ Anzeige der Statuswörter
- ▶ Überwachung des Antriebs
- ▶ Überwachung eines Feldbus-Funktionsmoduls

Menüstruktur

Für die einfache Bedienung sind die Codes übersichtlich gruppiert in funktionsbezogenen Menüs:

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
1	USER-Menü			In C0517 definierte Codes
2	Code list			Alle verfügbaren Codes
		2.1	ALL	Alle verfügbaren Codes aufsteigend sortiert (C0001 ... C7999)
		2.2	Para set 1	Codes im Parametersatz 1 (C0001 ... C1999)
		2.3	Para set 2	Codes im Parametersatz 2 (C2001 ... C3999)
		2.4	Para set 3	Codes im Parametersatz 3 (C4001 ... C5999)
		2.5	Para set 4	Codes im Parametersatz 4 (C6001 ... C7999)
		2.6	Para set FIF	Codes im Funktionsmodul (C1500 ... C1799) (nur bei bestücktem Funktionsmodul, Application-I/O, Interbus, Profibus-DP, Lecom-B, DeviceNet, CANopen)

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
3	Remote para			Fernparametrierung Nur aktiv mit Funktionsmodul Systembus (CAN)
4	Quick start			Schnelle Inbetriebnahme von Standard-Anwendungen
		4.1	Keypad quick	Funktionskontrolle Frequenz-Sollwert über Keypad (C0140)
		4.2	V/f quick	Lineare U/f-Kennliniensteuerung Frequenz-Sollwert analog über Potentiometer, Festsollwerte (JOG) über Klemme wählbar
		4.3	VectorCtrl qu	Vectorregelung Frequenz-Sollwert analog über Potentiometer, Festsollwerte (JOG) über Klemme wählbar

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
5	Short setup			<p>Schnelle Konfiguration vordefinierter Anwendungen</p> <p>Beachten Sie die unterschiedlichen Tastenfunktionen für den Wechsel vom Untermenü in das Konfigurationsmenü!</p> <ul style="list-style-type: none"> ● SHIFT PRG so lange drücken, bis "Loading ..." angezeigt wird: <ul style="list-style-type: none"> – Wechsel in das Konfigurationsmenü, die Lenze-Einstellung wird geladen – Erforderliche Signale werden automatisch verknüpft – Sie müssen die Konfiguration anschließend vervollständigen ● ↻ drücken: <ul style="list-style-type: none"> – Wechsel in das Konfigurationsmenü, ohne Signale zu verknüpfen – Sie können bestehende Konfigurationen bearbeiten
Drehzahlregelung in der Betriebsart "U/f-Kennliniensteuerung"				
		5.1	Speed-Ctrl 0	Frequenz-Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1) Frequenz-Istwert digital über Frequenzeingang (DFIN)
		5.1.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.1.2	Actual value	Konfiguration Frequenz-Istwert
		5.1.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.1.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.1.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.2	Speed-Ctrl 1	Frequenz-Sollwert über Parameterkanal (C0046) Frequenz-Istwert digital über Frequenzeingang (DFIN)
		5.2.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.2.2	Actual value	Konfiguration Frequenz-Istwert
		5.2.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.2.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.2.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.3	Speed-Ctrl 3	Frequenz-Sollwert über AIF-Prozessdatenkanal (AIF-IN.W1) Frequenz-Istwert digital über Frequenzeingang (DFIN)
		5.3.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.3.2	Actual value	Konfiguration Frequenz-Istwert
		5.3.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.3.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.3.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.4	Speed-Ctrl 5	Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) auf FIF Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W2) Frequenz-Istwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W3)
		5.4.1	CAN managem	Systembus (CAN)-Kommunikation einrichten
		5.4.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.4.3	Actual value	Konfiguration Frequenz-Istwert
		5.4.4	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.4.5	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.4.6	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.5	Speed-Ctrl 7	Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodul auf FIF (DRIVECOM-Steuerung) Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal Frequenz-Istwert über Prozessdatenkanal
		5.5.1	FIF managem	Feldbus-Kommunikation einrichten
		5.5.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.5.3	Actual value	Konfiguration Frequenz-Istwert
		5.5.4	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.5.5	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.5.6	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		Drehzahlsteuerung in der Betriebsart "U/f-Kennliniensteuerung"		
		5.6	OpenLoopV/f 0	Frequenz-Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1)
		5.6.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.6.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.6.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.7	OpenLoopV/f 1	Frequenz-Sollwert über Parameterkanal (C0046)
		5.7.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.7.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.7.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.8	OpenLoopV/f 3	Frequenz-Sollwert über AIF-Prozessdatenkanal (AIF-IN.W1)
		5.8.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.8.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.8.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.9	OpenLoopV/f 5	Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) auf FIF Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W2)
		5.9.1	CAN managem	Systembus (CAN)-Kommunikation einrichten
		5.9.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.9.3	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.9.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.10	OpenLoopV/f 7	Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodul auf FIF (DRIVECOM-Steuerung) Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal
		5.10.1	FIF managem	Feldbus-Kommunikation einrichten
		5.10.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.10.3	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.10.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		Drehzahlsteuerung in der Betriebsart "Vectorregelung"		
		5.11	Vector-Ctrl 0	Frequenz-Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1)
		5.11.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.11.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.11.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.11.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.12	Vector-Ctrl 1	Frequenz-Sollwert über Parameterkanal (C0046)
		5.12.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.12.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.12.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.12.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.13	Vector-Ctrl 3	Frequenz-Sollwert über AIF-Prozessdatenkanal (AIF-IN.W1)
		5.13.1	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.13.2	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.13.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.13.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.14	Vector-Ctrl 5	Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) auf FIF Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W2)
		5.14.1	CAN managem	Systembus (CAN)-Kommunikation einrichten
		5.14.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.14.3	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.14.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.14.5	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.15	Vector-Ctrl 7	Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodul auf FIF (DRIVECOM-Steuerung) Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal
		5.15.1	FIF managem	Feldbus-Kommunikation einrichten
		5.15.2	Freq setpt	Konfiguration Frequenz-Sollwert
		5.15.3	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.15.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.15.5	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		Sensorlose Drehmomentregelung mit Drehzahlklammerung		
		5.16	Torque-Ctrl 0	Drehmoment-Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1) Drehzahlklammerung über Maximalfrequenz C0011
		5.16.1	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.16.2	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.16.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.16.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.17	Torque-Ctrl 1	Drehmoment-Sollwert analog über Parameterkanal (C0047) Drehzahlklammerung über Maximalfrequenz C0011
		5.17.1	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.17.2	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.17.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.17.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.18	Torque-Ctrl 2	Drehmoment-Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1) Drehzahlklammerung analog über Analogeingang 2 (AIN2)
		5.18.1	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.18.2	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.18.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.18.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.19	Torque-Ctrl 3	Drehmoment-Sollwert über AIF-Prozessdatenkanal (AIF-IN.W1) Drehzahlklammerung über Maximalfrequenz C0011
		5.19.1	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.19.2	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.19.3	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.19.4	Motor ident	Motorparameter identifizieren

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.20	Torque-Ctrl 5	Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) auf FIF Drehmoment-Sollwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W2) Drehzahlklammerung über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W3)
		5.20.1	CAN managem	Systembus (CAN)-Kommunikation einrichten
		5.20.2	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.20.3	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.20.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.20.5	Motor ident	Motorparameter identifizieren
		5.21	Torque-Ctrl 7	Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodul auf FIF (DRIVECOM-Steuerung) Drehmoment-Sollwert über Prozessdatenkanal Drehzahlklammerung über Prozessdatenkanal
		5.21.1	FIF managem	Feldbus-Kommunikation einrichten
		5.21.2	Torque setpt	Konfiguration Drehmoment-Sollwert
		5.21.3	f limit	Konfiguration Drehzahlklammerung
		5.21.4	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.21.5	Motor ident	Motorparameter identifizieren

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		Prozessregelung mit PID-Regler in der Betriebsart "U/f-Kennliniensteuerung"		
		5.22	PID-Ctrl 0	Sollwert über Parameterkanal (C0181) Istwert analog über Analogeingang 1 (AIN1)
		5.22.1	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.22.2	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.22.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.22.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.22.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.23	PID-Ctrl 1	Sollwert über Parameterkanal (C0138) Istwert analog über Analogeingang 1 (AIN1)
		5.23.1	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.23.2	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.23.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.23.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.23.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.24	PID-Ctrl 2	Sollwert analog über Analogeingang 1 (AIN1) Istwert analog über Analogeingang 2 (AIN2)
		5.24.1	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.24.2	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.24.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.24.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.24.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.25	PID-Ctrl 3	Sollwert über AIF-Prozessdatenkanal (AIF-IN.W1) Istwert analog über Analogeingang 1 (AIN1)
		5.25.1	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.25.2	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.25.3	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.25.4	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.25.5	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
		5.26	PID-Ctrl 5	Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) auf FIF Sollwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W2) Istwert über Prozessdatenkanal (CAN-IN1.W3)
		5.26.1	CAN managem	Systembus (CAN)-Kommunikation einrichten
		5.26.2	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.26.3	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.26.4	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.26.5	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.26.6	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
		5.27	PID-Ctrl 7	Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodul auf FIF (DRIVECOM-Steuerung) Frequenz-Sollwert über Prozessdatenkanal Frequenz-Istwert über Prozessdatenkanal
		5.27.1	FIF managem	Feldbus-Kommunikation einrichten
		5.27.2	Setpoint	Konfiguration Sollwert
		5.27.3	Actual value	Konfiguration Istwert
		5.27.4	PCTRL setup	Konfiguration Prozessregler
		5.27.5	f limit/ramp	Konfiguration Ausgangsfrequenz, Hochlaufzeit, Ablaufzeit
		5.27.6	Motor param	Konfiguration Motorstrom-Regelung, Motor-Überwachung
6	Diagnostic			Diagnose
		6.1	Fault history	Störungsanalyse mit Historienspeicher
		6.2	Status words	Anzeige Statuswörter
		6.3	Monit drive	Anzeige-Codes, um den Antrieb zu überwachen
		6.4	Monit FIF	Anzeige-Codes, um ein Feldbus-Funktionsmodul zu überwachen
7	Param managm			Parametersatzverwaltung
		7.1	Load/Store	Parametersatz-Transfer, Lieferzustand wiederherstellen
		7.2	Copy PAR1 ->2	Parametersatz 1 in Parametersatz 2 kopieren
		7.3	Copy PAR1 ->3	Parametersatz 1 in Parametersatz 3 kopieren
		7.4	Copy PAR1 ->4	Parametersatz 1 in Parametersatz 4 kopieren

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
8	Main FB			Konfiguration Funktionsblöcke
		8.1	Cfg NSET1	Sollwert-Verarbeitung
		8.2	Cfg PCTRL1	Prozessregler
		8.3	Cfg DCTRL1	Interne Regelung
		8.4	Cfg MCTRL1	Motor-Regelung
9	Controller			Konfiguration interner Regelungsparameter
		9.1	V/f-Ctrl	U/f-Kennliniensteuerung
		9.2	Vector-Ctrl	Vectorregelung
		9.3	PCTRL setpt	Prozessregler-Sollwerte
		9.4	PCTRL act val	Prozessregler-Istwerte
		9.5	PCTRL setup	Prozessregelung
		9.6	Current setup	Stromgrenzen und Stromregler
		9.7	Setpt setup	Sollwerte
		9.8	Ramp times	Hochlaufzeiten, Ablaufzeiten
		9.9	DCB (DC brk)	Gleichstrombremse
		9.10	Fault monit	Störungsüberwachung, Störungsanzeige

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
10	Terminal I/O			<p>Verknüpfung der Eingänge und der Ausgänge mit internen Signalen und Anzeige der Signalpegel an den Klemmen</p> <p>Typ und Ausstattung des Antriebsreglers bestimmen, welche Untermenüs angezeigt werden.</p>
		10.1	AIN1	Analogeingang 1
		10.2	AIN2	Analogeingang 2
		10.3	AOUT1	Analogausgang 1
		10.4	AOUT2	Analogausgang 2
		10.5	DIGIN1/PTC	Digitale Eingänge und PTC-Eingang
		10.6	RELAY1	Relais-Ausgang 1
		10.7	RELAY2	Relais-Ausgang 2
		10.8	DIGOUT1	Digitalausgang 1
		10.9	DIGOUT2	Digitalausgang 2
		10.10	DFIN1	Frequenzeingang
		10.11	DFOUT1	Frequenzausgang
		10.12	MPOT1	Motorpotentiometer-Funktion

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
				<p>Nur bei Grundgeräten ab Softwarestand 2.2 aktiv: Um die Pegel an den Klemmen anzuzeigen, müssen Sie in die Code-Ebene wechseln. Die Pegel der Analogeingänge und Analogausgänge sind bewertet mit Offset und Verstärkung.</p>
		10.13	Monit AIN1	Pegel am Analogeingang 1 0 ... 100 % (Bezug C0034)
		10.14	Monit AIN2	Pegel am Analogeingang 2 0 ... 100 % (Bezug C0034)
		10.15	Monit AOUT1	Pegel am Analogausgang 1 0 ... 100 % (Bezug Standard-I/O: 10 V) (Bezug Application-I/O: C0424)
		10.16	Monit AOUT2	Pegel am Analogausgang 2 0 ... 100 % (Bezug C0424)
		10.17	Monit PTC	Status des PTC-Eingangs 0 ≙ offen, 1 ≙ geschlossen
		10.18	Monit DIGIN	Status der Digitaleingänge und des Eingangs für Reglersperre X3/28 0 ≙ LOW, 1 ≙ HIGH
		10.19	Monit DIGOUT	Status der Digitalausgänge und Status des Schließers der Relai- sausgänge: 0 ≙ LOW, 1 ≙ HIGH
11	LECOM/AIF			Konfiguration Betrieb mit Kom- munikationsmodulen
		11.1	LECOM setup	Serielle Schnittstelle
		11.2	AIF setup	Prozessdaten
		11.3	Status words	Anzeige Statuswörter

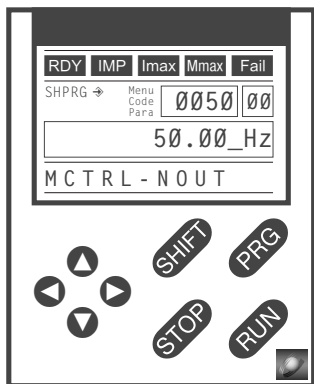
Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
12	FIF-systembus			Konfiguration Betrieb mit Funktionsmodul Systembus (CAN) und Anzeige des Inhalts der CAN-Objekte Nur aktiv mit Funktionsmodul Systembus (CAN)
		12.1	CAN managem	CAN-Kommunikationsparameter
		12.2	Cfg CAN-IN1	CAN-Objekt 1
		12.3	Cfg CAN-OUT1	
		12.4	Cfg CAN-IN2	CAN-Objekt 2
		12.5	Cfg CAN-OUT2	
		12.6	Status words	Anzeige Statuswörter
		12.7	CAN diagn	CAN-Diagnose
Nur bei Grundgeräten ab Softwarestand 2.2 aktiv: Um die Inhalte der Datenwörter anzuzeigen, müssen Sie in die Code-Ebene wechseln. Die Inhalte der Datenwörter werden als Hexadezimalwert angezeigt.				
		12.8	Mon IN1 W1-2	Inhalt der 4 Eingangswörter bzw. der 4 Ausgangswörter des CAN-Objekts 1
		12.9	Mon IN1 W3-4	
		12.10	Mon OUT1 W1-2	Analoge Wörter: 5DC0h ≙ 480 Hz Digitale Wörter: Hexadezimale Darstellung der einzelnen Bits
		12.11	Mon OUT1 W3-4	
		12.12	Mon IN2 W1-2	Inhalt der 4 Eingangswörter bzw. der 4 Ausgangswörter des CAN-Objekts 2
		12.13	Mon IN2 W3-4	
		12.14	Mon OUT2 W1-2	Analoge Wörter: 5DC0h ≙ 480 Hz Digitale Wörter: Hexadezimale Darstellung der einzelnen Bits
		12.15	Mon OUT2 W3-4	

7 Parametrierung 8200 vector/8200 motec

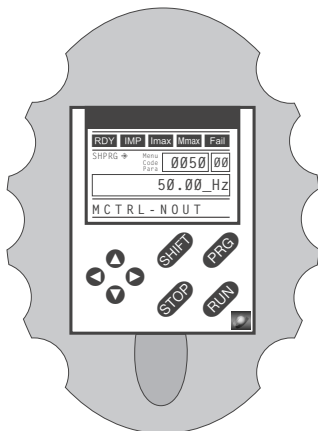
Menüstruktur

Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung	
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige		
13	FIF-field bus			Konfiguration Betrieb mit Feldbus-Funktionsmodulen und Anzeige des Inhalts der Prozessdatenwörter Nur aktiv mit Feldbus-Funktionsmodul	
		13.1	Identify	Anzeige Softwarestand und Typ Feldbus-Funktionsmodul	
		13.2	FIF managem	FIF-Kommunikationsparameter	
		13.3	POW setup	Prozessdaten vom Master zum Feldbus-Funktionsmodul	
		13.4	PIW setup	Prozessdaten vom Feldbus-Funktionsmodul zum Master	
		13.5	Com.err setup	Überwachung der Kommunikation	
		Um die Inhalte der Datenwörter anzuzeigen, müssen Sie in die Code-Ebene wechseln. Die Inhalte der Datenwörter werden als Dezimalwert angezeigt.			
		13.6	Monit PIW	Anzeige Prozessdaten vom Feldbus-Funktionsmodul zum Master	
		13.7	Monit POW	Anzeige Prozessdaten vom Master zum Feldbus-Funktionsmodul	
		13.8	Monit FIF-IN	Anzeige Prozessdaten vom Feldbus-Funktionsmodul zum Antriebsregler	
		13.9	Monit FIF-OUT	Anzeige Prozessdaten vom Antriebsregler zum Feldbus-Funktionsmodul	
14	Motor/Feedb.			Eingabe Motordaten, Konfiguration Drehzahlrückführung	
		14.1	Motor data	Motordaten	
		14.2	Feedback DFIN	Frequenzgang DFIN, Geber	

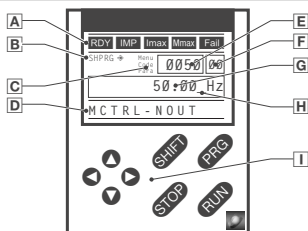
Hauptmenü		Untermenüs		Beschreibung
Nr.	Anzeige	Nr.	Anzeige	
15	Identify			Identifizierung
		15.1	Drive	Softwarestand Antriebsregler
		15.2	Keypad	Softwarestand Keypad
		15.3	FIF module	Softwarestand und Typ Funktionsmodul



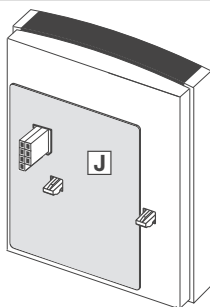
9371BC001



9371BC014



9371BC002



9371BC010

Pos.	Description	Detailed information	
A	Status displays of the standard device	61	
B	Acceptance of parameters		
C	Active level		
D	Short text		
E	Code number or menu number ¹⁾		
F	Subcode number or submenu number ¹⁾		
G	Parameter value		
H	Cursor		
I	Function keys		64
J	Nameplate		58

¹⁾ The display of menu numbers or submenu numbers is only active if standard devices of the 8200 vector or 8200 motec series are used



Note!

From HW version 4A onwards, the keypad 82ZBB must no longer be screwed onto the device.

1	About this documentation	53
	Conventions used	54
	Notes used	54
2	Safety instructions	56
3	Product description	57
	Function	57
	Application as directed	57
	Identification	58
4	Technical data	59
	Dimensions	59
	Operating conditions	59
5	Commissioning	60
6	Operation	61
	Description of the display elements	61
	Description of the function keys	64
7	Parameterisation 8200 vector/8200 motec	65
	Change and save parameters	65
	Transmit parameter sets	67
	Restoring default (as delivered) settings	71
	Activation/deactivation of password protection	73
	Remote parameterisation of system bus devices	75
	Diagnostics	76
	Menu structure	77

Contents

This documentation contains ...

- ▶ Information on mechanical installation of the automation module
- ▶ Information on how to use the automation module
- ▶ Safety instructions that must always be observed
- ▶ Information on the versions of the standard Lenze devices to be used
- ▶ Technical data.

Validity information

The information given in this documentation is valid for the following devices:

Automation module	Type designation	From hardware version upwards	From software version upwards
Keypad E82	E82ZBC	4A	3.8
Keypad E82 with hand terminal	E82ZBB	4A	3.8

Target group

This documentation is intended for persons who install and commission the described product according to the project requirements.



Tip!

Information and tools concerning the Lenze products can be found in the download area at



www.lenze.com

1 About this documentation

Conventions used

Conventions used

This documentation uses the following conventions to distinguish between different types of information:

Type of information	Identification	Examples/notes
Numbers		
Decimal separator	Point	The decimal point is used throughout this documentation. Example: 1234.56
Symbols		
Page reference		Reference to another page with additional information Example:  16 = see page 16

Notes used

The following pictographs and signal words are used in this documentation to indicate dangers and important information:

Safety instructions




Structure of safety instructions:

**Danger!**




(characterises the type and severity of danger)

Note

(describes the danger and gives information about how to prevent dangerous situations)

Pictograph and signal word	Meaning
 Danger!	Danger of personal injury through dangerous electrical voltage. Reference to an imminent danger that may result in death or serious personal injury if the corresponding measures are not taken.
 Danger!	Danger of personal injury through a general source of danger. Reference to an imminent danger that may result in death or serious personal injury if the corresponding measures are not taken.
 Stop!	Danger of property damage. Reference to a possible danger that may result in property damage if the corresponding measures are not taken.

Application notes

Pictograph and signal word	Meaning
 Note!	Important note to ensure troublefree operation
 Tip!	Useful tip for simple handling
	Reference to another documentation

2 Safety instructions



Danger!

Improper use of the automation module and the standard device can cause serious personal injury and damage to property.

Observe the safety instructions and notes on residual hazards provided in the documentation for the standard device.



Note!

Do not remove the keypad from the basic controller as long as "BUSY" is indicated on the display, otherwise the basic controller indicates a fault message!

Function

You can use the keypad to communicate with the standard Lenze devices.

You can

- ▶ set parameters
- ▶ control (e.g. disable and enable)
- ▶ display operating data
- ▶ stipulate setpoints
- ▶ transfer parameter sets to other standard devices



Note!

You can connect the keypad to the standard device or remove it from the standard device even while the drive is running.

Application as directed

The automation module ...

- ▶ is an accessory that can be used with the following standard Lenze devices:

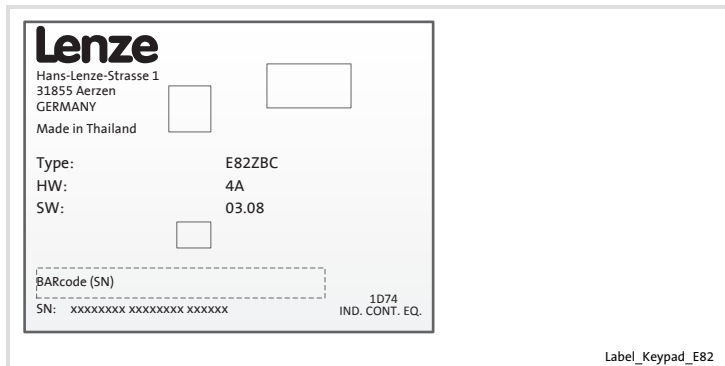
Product series	Device identification	From hardware version
Frequency inverter	8200 vector	Vx14
	8200 motec	Vx14
Motor starter	starttec	xx02

Any other use shall be deemed inappropriate!

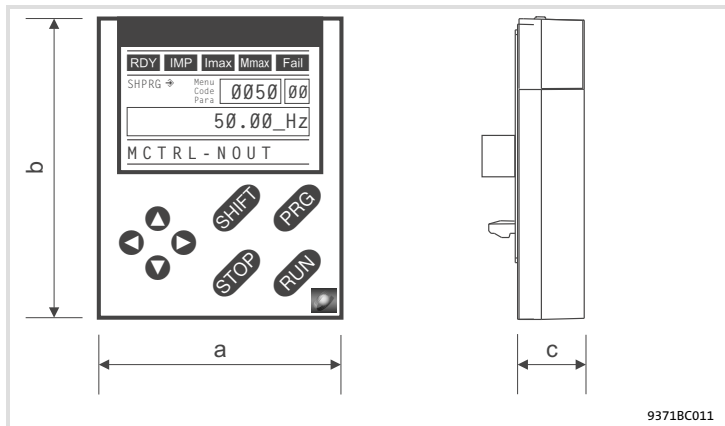
3 Product description

Identification

Identification



Label_Keypad_E82

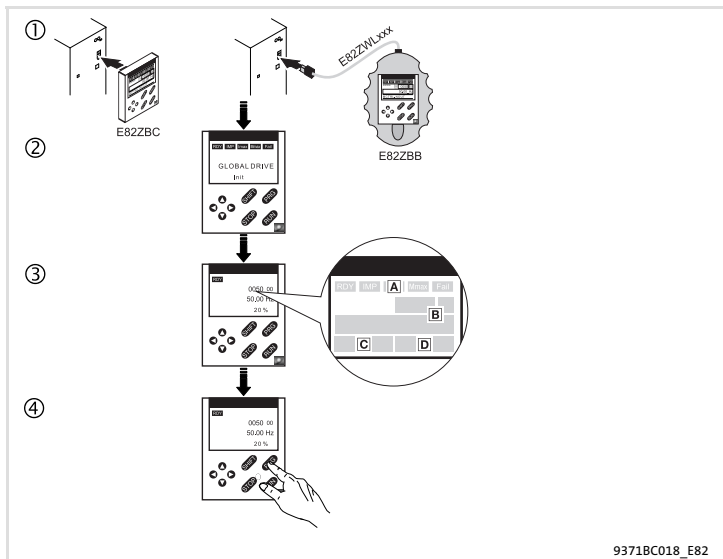
Dimensions


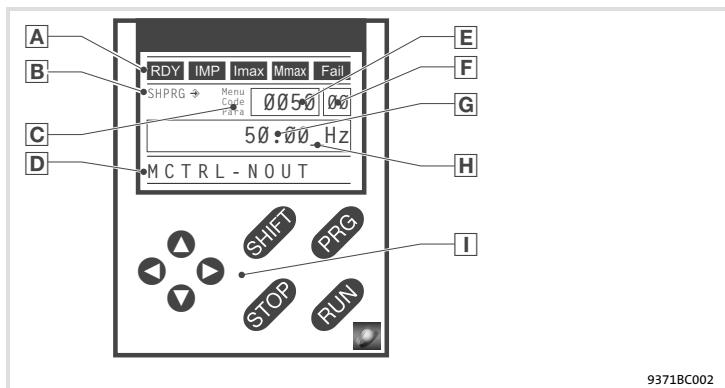
a	60 mm
b	73.5 mm
c	15 mm

Operating conditions
Ambient conditions
Climate

Storage	IEC/EN 60721-3-1	1K3 (-25 to +60 °C)
Transport	IEC/EN 60721-3-2	2K3 (-25 to +70 °C)
Operation	Corresponding to the data of the Lenze standard device used (see documentation of the standard device).	
Pollution	EN 61800-5-1	Degree of pollution 2
Degree of protection	IP20 (protection against accidental contact according to NEMA 250 type 1)	

5 Commissioning



Description of the display elements


9371BC002

A Status displays of standard device

Display	Meaning	Explanation
RDY	Ready for operation	
IMP	Pulse inhibit is active	Power outputs are inhibited
lmax	The set current limit is exceeded in motor or generator mode	
Mmax	-	Unsupported
Fail	Active fault	

6 Operation

Description of the display elements

B Acceptance of the parameters		
Display	Meaning	Explanation
↔	Parameter is accepted immediately	Standard device operates immediately with the new parameter value
SHPRG ↔	Parameter must be acknowledged with SHIFT PRG	Standard device operates with the new parameter value after being acknowledged
SHPRG	Parameter must be acknowledged in case of controller inhibit SHIFT PRG	Standard device operates with the new parameter value after the controller is enabled again
None	Display parameter	Change is not possible

C Active level		
Display	Meaning	Explanation
Menu	Menu level is active	Select main menu and submenus
Code	Code level is active	Select codes and subcodes
Para	Parameter level is active	Change parameters in the codes or subcodes
None	Operating level is active	Display operating parameters

D Short text		
Display	Meaning	Explanation
alphanumerical	Contents of the menus, meaning of the codes and parameters	
	In the operating level display of C0004 in % and the active fault	

E Number		
Active level	Meaning	Explanation
Menu level	Menu number	Display is only active for operation with standard devices of the 8200 vector or 8200 motec series
Code level	Four-digit code number	

F	Number		
	Active level	Meaning	Explanation
	Menu level	Submenu number	Display is only active for operation with standard devices of the 8200 vector or 8200 motec series
	Code level	Two-digit subcode number	
G	Parameter value		
		Parameter value with unit	
H	Cursor		
		In the parameter level, the digit above the cursor can be directly changed	
I	Function keys		
		For description see the following table	

6 Operation

Description of the function keys

Description of the function keys



Note!

Shortcuts with **SHIFT**:

Press and hold **SHIFT**, then press the second key in addition.

Key	Function			
	Menu level	Code level	Parameter level	Operating level
PRG		Change to the parameter level	Change to the operating level	Change to the code level
SHIFT PRG	Go to the "Short setup" menu and load predefined configurations ¹⁾		Accept parameters when SHPRG → or SHPRG is displayed	
▲ ▼	Change between menu items	Change of code number	Change of digit via cursor	
SHIFT ▲ SHIFT ▼	Quick change between menu items	Quick change of code number	Quick change of digit via cursor	
▶ ◀	Change between main menu, submenu and code level		Cursor to the right Cursor to the left	
RUN	Deactivate the function of the key STOP , the LED in the key goes off			
STOP	Inhibit the controller, the LED in the key is lit.			
	Reset fault (TRIP-Reset):	<ol style="list-style-type: none">1. Remove the cause of malfunction2. Press STOP3. Press RUN		

¹⁾ Only active for operation with standard devices of the 8200 vector or 8200 motec series

Change and save parameters

All parameters for controller setting or monitoring are saved in codes. The codes are numbered and labelled in the documentation with a "C". Some codes store the parameters in numbered "subcodes", so that a clear parameter setting is ensured (e. g.: C0517 User menu).

The codes are described in detail in the system manual of the drive controller.



Note!

Your menu settings are always saved to parameter set 1.

Two menus can be used for saving settings to parameter sets 2, 3 or 4:

- ▶ The "Code list" in menu 2 provides direct access to all available codes.
- ▶ The "Param managm" in menu 7 serves to copy parameter set 1 to other parameter sets.
 - **Please observe that your "own basic setting" will be overwritten with the settings of parameter set 1 during the copy process!**

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Change and save parameters

Step		Key sequence	Action
1.	Select menu		Use the arrow keys to select the desired menu
2.	Change to the code level		Display of the first code in the menu
3.	Select code or subcode		Display of the current parameter value
4.	Change to the parameter level		
5.	When SHPRG is displayed, inhibit the controller		The drive coasts
6.	Change parameters		
	A		Move cursor below the figure to be changed
	B		Change of figure
			Quick change of figure
7.	Accept the changed parameter		
	Display of SHPRG or SHPRG ↕		Confirm change to accept the parameter Display "OK"
	Display ↕	-	The parameter has been accepted immediately
8.	Enable the controller, if required		The drive operates again
9.	Change to the code level		
	A		Display of the operating level
	B		Display of the code with changes parameter
10.	Change further parameters		Restart the "loop" with step 1. or 3.

Transmit parameter sets

Parameter settings can be easily copied from one standard device to another using the keypad.






For this purpose, use "Param managm" in menu 7:

Copying parameter sets from the standard device into the keypad

Step	Key sequence	Action
1.	Connect the keypad to standard device 1	
2.	Inhibit controller	STOP The drive coasts
3.	Select submenu 7.1, "Load/Store", from "Param managm" in menu 7	▲ ▼ ▶ ◀ Use the arrow keys to change to the "Load/Store" submenu
4.	Change to the code level	▶ Display C0002 "Param managm"
5.	Change to the parameter level	PRG Display "0" and "READY"
6.	Select the correct copy function	The settings stored in the keypad are overwritten.
<ul style="list-style-type: none"> Copy all available parameter sets (PAR1 ... PAR4, if required FPAR1) into the keypad: <ul style="list-style-type: none"> Standard device with function module application I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen <ul style="list-style-type: none"> ▲ Copy PAR1 ... PAR4 and FPAR1: ⇒ Set "80" "F1&PAR1-4->Key" Standard device with all other function modules <ul style="list-style-type: none"> Copy PAR1 ... PAR4: ⇒ Set "20" "PAR1-4->Keypad" Only copy the module-specific parameter set FPAR1 into the keypad: <ul style="list-style-type: none"> Only possible with standard devices including function module INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen: <ul style="list-style-type: none"> ▲ Copy FPAR1: ⇒ Set "50" "FPAR1->Keypad" 		

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Transmit parameter sets

Step		Key sequence	Action
7.	Start copying	 	The selected parameter sets are copied to the keypad. "SAVING..." is displayed. When "SAVING..." goes off, the copy process is complete.
8.	Change to the code level		
		A 	Display of the operating level
		B 	Display C0002 "Param managm"
9.	Enable controller		The drive operates again
10.	Remove keypad from standard device 1		

Copy parameter set from the keypad to the standard device

Step	Key sequence	Action									
1.		Connect the keypad to standard device 2									
2.	STOP	The drive coasts									
3.	▲▼▶◀	Select submenu 7.1, "Load/Store", from "Param managm" in menu 7									
4.	▶	Change to the code level									
5.	PRG	Change to the parameter level									
6.		Select the correct copy function									
<ul style="list-style-type: none"> Copy all available parameter sets (PAR1 ... PAR4, if required FPAR1) into the standard device: <table border="1"> <tbody> <tr> <td>– Standard device with function module application I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen</td> <td>▲</td> <td>Copy PAR1 ... PAR4 and FPAR1: ⇒ Set "70" "Key->F1&PAR1-4"</td> </tr> <tr> <td>– Standard device with all other function modules</td> <td></td> <td>Copy PAR1 ... PAR4: ⇒ Set "10" "Keypad->PAR1-4"</td> </tr> </tbody> </table> Only copy the module-specific parameter set FPAR1 into the function module: <table border="1"> <tbody> <tr> <td>– Only possible with standard devices including function module INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen:</td> <td>▲</td> <td>Copy FPAR1: ⇒ Set "40" "Keypad->FPAR1"</td> </tr> </tbody> </table> 			– Standard device with function module application I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copy PAR1 ... PAR4 and FPAR1: ⇒ Set "70" "Key->F1&PAR1-4"	– Standard device with all other function modules		Copy PAR1 ... PAR4: ⇒ Set "10" "Keypad->PAR1-4"	– Only possible with standard devices including function module INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen:	▲	Copy FPAR1: ⇒ Set "40" "Keypad->FPAR1"
– Standard device with function module application I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copy PAR1 ... PAR4 and FPAR1: ⇒ Set "70" "Key->F1&PAR1-4"									
– Standard device with all other function modules		Copy PAR1 ... PAR4: ⇒ Set "10" "Keypad->PAR1-4"									
– Only possible with standard devices including function module INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen:	▲	Copy FPAR1: ⇒ Set "40" "Keypad->FPAR1"									

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Transmit parameter sets







Step	Key sequence	Action
<ul style="list-style-type: none"> Copy individual parameter sets (PARx and FPAR1 if available) to the standard device: <ul style="list-style-type: none"> Standard device with function module application I/O, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen Standard device with all other function modules or standard device without function module 	<p>▲</p>	<p>Copy PAR1 and FPAR1: ⇒ Set "71" "Key->FP1&PAR1"</p> <p>Copy PAR2 and FPAR1: ⇒ Set "72" "Key->FP1&PAR2"</p> <p>Copy PAR3 and FPAR1: ⇒ Set "73" "Key->FP1&PAR3"</p> <p>Copy PAR4 and FPAR1: ⇒ Set "74" "Key->FP1&PAR4"</p> <p>Copy PAR1: ⇒ Set "11" "Keypad->PAR1"</p> <p>Copy PAR2: ⇒ Set "12" "Keypad->PAR2"</p> <p>Copy PAR3: ⇒ Set "13" "Keypad->PAR3"</p> <p>Copy PAR4: ⇒ Set "14" "Keypad->PAR4"</p>
7.	Start copying	<p>SHIFT PRG</p> <p>The selected parameter sets are copied to the standard device or to the function module. "LOADING..." is displayed. When "LOADING..." goes off, the copy process is complete.</p>
8.	Change to the code level	<p>A PRG Display of the operating level</p> <p>B PRG Display C0002 "Param managem"</p>
9.	Enable controller	<p>RUN</p> <p>The drive operates again</p>

Restoring default (as delivered) settings

Step		Key sequence	Action																					
1.	Connect the keypad to the standard device																							
2.	Inhibit the controller	STOP	The drive coasts																					
3.	Select the "Load/Store" submenu 7.1 in the "Param managm" menu 7	▲▼▶◀	Change to the "Load/Store" submenu using the arrow keys																					
4.	Change to the code level	▶	"Param managm" is displayed in C0002																					
5.	Change to the parameter level	PRG	"0" and "READY" are displayed																					
6.	Select the correct copy function		The settings stored in the standard device or in the function module are overwritten.																					
<ul style="list-style-type: none"> Load parameter sets (PARx) into the standard device: <ul style="list-style-type: none"> Restore the delivery status in the selected parameter set of the standard device <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Key sequence</th> <th>Action</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>▲</td> <td>Load PAR1: ⇒ Set "1" "Keypad->PAR1"</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>Load PAR2: ⇒ Set "2" "Keypad->PAR2"</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>Load PAR3: ⇒ Set "3" "Keypad->PAR3"</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>Load PAR4: ⇒ Set "4" "Keypad->PAR4"</td> </tr> </tbody> </table> Load the parameter set (FPAR1) into the fieldbus function module: <ul style="list-style-type: none"> Restore the delivery status in the fieldbus function module <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Key sequence</th> <th>Action</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>▲</td> <td>Load FPAR1 ⇒ Set "31" "Keypad->FPAR1"</td> </tr> </tbody> </table> 					Key sequence	Action		▲	Load PAR1: ⇒ Set "1" "Keypad->PAR1"			Load PAR2: ⇒ Set "2" "Keypad->PAR2"			Load PAR3: ⇒ Set "3" "Keypad->PAR3"			Load PAR4: ⇒ Set "4" "Keypad->PAR4"		Key sequence	Action		▲	Load FPAR1 ⇒ Set "31" "Keypad->FPAR1"
	Key sequence	Action																						
	▲	Load PAR1: ⇒ Set "1" "Keypad->PAR1"																						
		Load PAR2: ⇒ Set "2" "Keypad->PAR2"																						
		Load PAR3: ⇒ Set "3" "Keypad->PAR3"																						
		Load PAR4: ⇒ Set "4" "Keypad->PAR4"																						
	Key sequence	Action																						
	▲	Load FPAR1 ⇒ Set "31" "Keypad->FPAR1"																						

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Restoring default (as delivered) settings

Step		Key sequence	Action
	<ul style="list-style-type: none">• Load parameter sets (PARx and FPAR1):<ul style="list-style-type: none">– Restore the delivery status in the selected parameter set of the standard device and the fieldbus function module		Load PAR1 and FPAR1 ⇒ Set "61" "Key->FP1&PAR1" Load PAR2 and FPAR1 ⇒ Set "62" "Key->FP1&PAR2" Load PAR3 and FPAR1 ⇒ Set "63" "Key->FP1&PAR3" Load PAR4 and FPAR1 ⇒ Set "64" "Key->FP1&PAR4"
7.	Start copying	 	The selected parameter sets are loaded into the standard device or into the function module. "LOADING..." is displayed. If "LOADING..." goes out, the loading process has been completed.
8.	Change to the code level		
		A 	The operating level is displayed
		B 	"Param managm" is displayed in C0002
9.	Enable the controller		The drive restarts

Activation/deactivation of password protection



Note!

- ▶ If the password protection is activated (C0094 = 1 ... 9999), you have only free access to the user menu.
- ▶ Before you can access the other menus, you must enter the password.
- ▶ Please observe that the password-protected parameters can be overwritten as well when transferring the parameter sets to other standard devices. The password is also transferred.
- ▶ Do not forget your password! If you have forgotten your password, it can only be reset via a PC or a bus system!

Activate password protection

Step		Key sequence	Action
1.	Select submenu 2.1, "ALL", from the "Code list" in menu 2	▲▼▶◀	Change to the "ALL" user menu using the arrow keys
2.	Change to the code level	▶	Display of code C0001 "Setpt setup"
3.	Select C0094	▲	Display of code C0094 "User password"
4.	Change to the parameter level	PRG	Display "0" (no password protection)
5.	Set password	A ▲	Select password (1 ... 9999)
		B SHIFT PRG	Confirm password
6.	Change to the code level	A PRG	Display of the operating level
		B PRG	Display of C0094 and "User password"
7.	Change to menu 1, "USER menu"	◀◀◀	

The password protection is active now:

- "Enter password" is displayed every time you want to quit the user menu.
- If you enter the correct password and confirm with **SHIFT PRG**, all menus can be accessed freely again.

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Activation/deactivation of password protection

Deactivate password protection

Step		Key sequence	Action
1.	Quit user menu	▲	
2.	The password is queried		"Enter password" is displayed
3.	Enter password		
	A	▲	Enter the saved password
	B	SHIFT PRG	Confirm password
4.	Select submenu 2.1, "ALL", from the "Code list" in menu 2	▶	Change to the "ALL" submenu
5.	Change to the code level	▶	Display of code C0001 "Setpt setup"
6.	Select C0094	▲	Display of code C0094 "User password"
7.	Change to the parameter level	PRG	Display of "-xxxxx" (active password protection)
8.	Reset password		
	A	▲	Enter "0"
	B	SHIFT PRG	Confirm
9.	Change to the code level		
	A	PRG	Display of the operating level
	B	PRG	Display of C0094 "User password"

The password is deactivated now. All menus can be freely accessed again.

Remote parameterisation of system bus devices

If controllers are linked via the system bus (CAN), remote parameterisation of all other nodes of the system bus is possible from a central point in the network.

For this purpose, the "Remote para" menu can be used:

Step		Key sequence	Action
1.	Select menu 3, "Remote para"		Change to the "Remote para" menu using the arrow keys
2.	Change to the code level		Display of code C0370 "CANremot para"
3.	Change to the parameter level		Display of the current parameter value: "0" = OFF
4.	Set the node address of the system bus node the remote parameterisation is to be carried out for		
	A		Select node address Display of "Nodexx"
	B		Confirm node address
5.	Change to the code level		
	A		Display of the operating level
	B		Display of C0370 "CANremot para"
6.	Set parameters		All settings are redirected to the selected system bus node
7.	Carry out remote parameterisation for more system bus nodes if required		Restart the process with step 1.

Do not forget to switch off remote parameterisation after completion of your settings:

8.	Select menu 3, "Remote para"		Change to the "Remote para" menu using the arrow keys
9.	Change to the code level		Display of code C0370 "CANremot para"
10.	Change to the parameter level		Display of the node address activated last, "Nodexx"
11.	Switch off remote parameterisation		Set "0" = OFF

Remote parameterisation is completed.

Diagnostics

In menu 6 "Diagnostic" you will find in 4 submenus all codes for

- ▶ Fault diagnostics
- ▶ Status word display
- ▶ Drive monitoring
- ▶ Fieldbus function module monitoring

Menu structure

For simple, user-friendly operation, the codes are clearly arranged in function-related menus:

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
1	USER menu			Codes defined in C0517
2	Code list			All available codes
		2.1	ALL	All available codes listed in ascending order (C0001 ... C7999)
		2.2	Para set 1	Codes in parameter set 1 (C0001 ... C1999)
		2.3	Para set 2	Codes in parameter set 2 (C2001 ... C3999)
		2.4	Para set 3	Codes in parameter set 3 (C4001 ... C5999)
		2.5	Para set 4	Codes in parameter set 4 (C6001 ... C7999)
		2.6	Para set FIF	Codes in the function module (C1500 ... C1799) (only for assembled function module, application I/O, Interbus, Profibus-DP, Lecom-B, DeviceNet, CANopen)

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
3	Remote para			Remote parameterisation Only active with the system bus (CAN) function module
4	Quick start			Quick commissioning of standard applications
		4.1	Keypad quick	Function control Frequency setpoint via keypad (C0140)
		4.2	V/f quick	Linear V/f characteristic control Analog frequency setpoint via potentiometer, fixed setpoints (JOG) can be selected via terminal
		4.3	VectorCtrl qu	Vector control Analog frequency setpoint via potentiometer, fixed setpoints (JOG) can be selected via terminal

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
5	Short setup			<p>Quick configuration of predefined applications</p> <p>Please observe the various key functions for changing from the submenu to the configuration menu!</p> <ul style="list-style-type: none"> Press SHIFT PRO until "Loading ..." is displayed: <ul style="list-style-type: none"> Change to the configuration menu, the Lenze setting is loaded Required signals are linked automatically You must complete the configuration afterwards Press ◀: <ul style="list-style-type: none"> Change to the configuration menu without linking signals Existing configurations can be edited
Closed-loop speed control in the "V/f characteristic control" operating mode				
		5.1	Speed-Ctrl 0	Analog frequency setpoint via analog input 1 (AIN1) Digital actual frequency value via frequency input (DFIN)
		5.1.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.1.2	Actual value	Actual frequency value configuration
		5.1.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.1.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.1.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.2	Speed-Ctrl 1	Frequency setpoint via parameter channel (C0046) Digital actual frequency value via frequency input (DFIN)
		5.2.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.2.2	Actual value	Actual frequency value configuration
		5.2.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.2.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.2.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.3	Speed-Ctrl 3	Frequency setpoint via AIF process data channel (AIF-IN.W1) Digital actual frequency value via frequency input (DFIN)
		5.3.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.3.2	Actual value	Actual frequency value configuration
		5.3.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.3.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.3.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.4	Speed-Ctrl 5	Operation with the system bus (CAN) function module on FIF Frequency setpoint via process data channel (CAN-IN1.W2) Actual frequency value via process data channel (CAN-IN1.W3)
		5.4.1	CAN managem	System bus (CAN) communication set-up
		5.4.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.4.3	Actual value	Actual frequency value configuration
		5.4.4	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.4.5	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.4.6	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.5	Speed-Ctrl 7	Operation with fieldbus function module on FIF (DRIVECOM control) Frequency setpoint via process data channel Actual frequency value via process data channel
		5.5.1	FIF managem	Fieldbus communication set-up
		5.5.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.5.3	Actual value	Actual frequency value configuration
		5.5.4	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.5.5	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.5.6	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		Open-loop speed control in the "V/f characteristic control" operating mode		
		5.6	OpenLoopV/f 0	Analog frequency setpoint via analog input 1 (AIN1)
		5.6.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.6.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.6.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.7	OpenLoopV/f 1	Frequency setpoint via parameter channel (C0046)
		5.7.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.7.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.7.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.8	OpenLoopV/f 3	Frequency setpoint via AIF process data channel (AIF-IN.W1)
		5.8.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.8.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.8.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.9	OpenLoopV/f 5	Operation with the system bus (CAN) function module on FIF Frequency setpoint via process data channel (CAN-IN1.W2)
		5.9.1	CAN managem	System bus (CAN) communication set-up
		5.9.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.9.3	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.9.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.10	OpenLoopV/f 7	Operation with fieldbus function module on FIF (DRIVECOM control) Frequency setpoint via process data channel
		5.10.1	FIF managem	Fieldbus communication set-up
		5.10.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.10.3	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.10.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
Open-loop speed control in the "Vector control" operating mode				
		5.11	Vector-Ctrl 0	Analog frequency setpoint via analog input 1 (AIN1)
		5.11.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.11.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.11.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.11.4	Motor ident	Identifying motor parameters

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.12	Vector-Ctrl 1	Frequency setpoint via parameter channel (C0046)
		5.12.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.12.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.12.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.12.4	Motor ident	Identifying motor parameters
		5.13	Vector-Ctrl 3	Frequency setpoint via AIF process data channel (AIF-IN.W1)
		5.13.1	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.13.2	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.13.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.13.4	Motor ident	Identifying motor parameters
		5.14	Vector-Ctrl 5	Operation with the system bus (CAN) function module on FIF Frequency setpoint via process data channel (CAN-IN1.W2)
		5.14.1	CAN managem	System bus (CAN) communication set-up
		5.14.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.14.3	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.14.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.14.5	Motor ident	Identifying motor parameters

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.15	Vector-Ctrl 7	Operation with fieldbus function module on FIF (DRIVECOM control) Frequency setpoint via process data channel
		5.15.1	FIF managem	Fieldbus communication set-up
		5.15.2	Freq setpt	Frequency setpoint configuration
		5.15.3	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.15.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.15.5	Motor ident	Identifying motor parameters
		Sensorless torque control with speed limitation		
		5.16	Torque-Ctrl 0	Analog torque setpoint via analog input 1 (AIN1) Speed limitation via maximum frequency C0011
		5.16.1	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.16.2	f limit	Speed limitation configuration
		5.16.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.16.4	Motor ident	Identifying motor parameters
		5.17	Torque-Ctrl 1	Analog torque setpoint via parameter channel (C0047) Speed limitation via maximum frequency C0011
		5.17.1	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.17.2	f limit	Speed limitation configuration
		5.17.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.17.4	Motor ident	Identifying motor parameters

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.18	Torque-Ctrl 2	Analog torque setpoint via analog input 1 (AIN1) Analog speed limitation via analog input 2 (AIN2)
		5.18.1	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.18.2	f limit	Speed limitation configuration
		5.18.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.18.4	Motor ident	Identifying motor parameters
		5.19	Torque-Ctrl 3	Torque setpoint via AIF process data channel (AIF-IN.W1) Speed limitation via maximum frequency C0011
		5.19.1	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.19.2	f limit	Speed limitation configuration
		5.19.3	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.19.4	Motor ident	Identifying motor parameters
		5.20	Torque-Ctrl 5	Operation with the system bus (CAN) function module on FIF Torque setpoint via process data channel (CAN-IN1.W2) Speed limitation via process data channel (CAN-IN1.W3)
		5.20.1	CAN managem	System bus (CAN) communication set-up
		5.20.2	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.20.3	f limit	Speed limitation configuration
		5.20.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.20.5	Motor ident	Identifying motor parameters

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.21	Torque-Ctrl 7	Operation with fieldbus function module on FIF (DRIVECOM control) Torque setpoint via process data channel Speed limitation via process data channel
		5.21.1	FIF managem	Fieldbus communication set-up
		5.21.2	Torque setpt	Torque setpoint configuration
		5.21.3	f limit	Speed limitation configuration
		5.21.4	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.21.5	Motor ident	Identifying motor parameters
		Process control with PID controller in the "V/f characteristic control" operating mode		
		5.22	PID-Ctrl 0	Setpoint via parameter channel (C0181) Analog actual value via analog input 1 (AIN1)
		5.22.1	Setpoint	Setpoint configuration
		5.22.2	Actual value	Actual value configuration
		5.22.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.22.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.22.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.23	PID-Ctrl 1	Setpoint via parameter channel (C0138) Analog actual value via analog input 1 (AIN1)
		5.23.1	Setpoint	Setpoint configuration
		5.23.2	Actual value	Actual value configuration
		5.23.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.23.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.23.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.24	PID-Ctrl 2	Analog setpoint via analog input 1 (AIN1) Analog actual value via analog input 2 (AIN2)
		5.24.1	Setpoint	Setpoint configuration
		5.24.2	Actual value	Actual value configuration
		5.24.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.24.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.24.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.25	PID-Ctrl 3	Setpoint via AIF process data channel (AIF-IN.W1) Analog actual value via analog input 1 (AIN1)
		5.25.1	Setpoint	Setpoint configuration
		5.25.2	Actual value	Actual value configuration
		5.25.3	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.25.4	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.25.5	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		5.26	PID-Ctrl 5	Operation with the system bus (CAN) function module on FIF Setpoint via process data channel (CAN-IN1.W2) Actual value via process data channel (CAN-IN1.W3)
		5.26.1	CAN managem	System bus (CAN) communication set-up
		5.26.2	Setpoint	Setpoint configuration
		5.26.3	Actual value	Actual value configuration
		5.26.4	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.26.5	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.26.6	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring
		5.27	PID-Ctrl 7	Operation with fieldbus function module on FIF (DRIVECOM control) Frequency setpoint via process data channel Actual frequency value via process data channel
		5.27.1	FIF managem	Fieldbus communication set-up
		5.27.2	Setpoint	Setpoint configuration
		5.27.3	Actual value	Actual value configuration
		5.27.4	PCTRL setup	Process controller configuration
		5.27.5	f limit/ramp	Output frequency, acceleration time and deceleration time configuration
		5.27.6	Motor param	Motor current control configuration, motor monitoring

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
6	Diagnostics			Diagnostics
		6.1	Fault history	Fault analysis with history buffer
		6.2	Status words	Display of status words
		6.3	Monit drive	Display codes to monitor the drive
		6.4	Monit FIF	Display codes for monitoring a fieldbus function module
7	Param managm			Parameter set management
		7.1	Load / Store	Parameter set transfer, restore delivery status
		7.2	Copy PAR1 ->2	Copy parameter set 1 to parameter set 2
		7.3	Copy PAR1 ->3	Copy parameter set 1 to parameter set 3
		7.4	Copy PAR1 ->4	Copy parameter set 1 to parameter set 4
8	Main FB			Configuration of function blocks
		8.1	Cfg NSET1	Setpoint processing
		8.2	Cfg PCTRL1	Process controller
		8.3	Cfg DCTRL1	Internal control
		8.4	Cfg MCTRL1	Motor control

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
9	Controller			Configuration of internal control parameters
		9.1	V/f-Ctrl	V/f characteristic control
		9.2	Vector-Ctrl	Vector control
		9.3	PCTRL setpt	Process controller setpoints
		9.4	PCTRL act val	Actual process controller values
		9.5	PCTRL setup	Process control
		9.6	Current setup	Current limits and current controllers
		9.7	Setpt setup	Setpoints
		9.8	Ramp times	Acceleration times, deceleration times
		9.9	DCB (DC brk)	DC injection brake
		9.10	Fault monit	Fault monitoring, fault display
10	Terminal I/O			Linking of inputs and outputs to internal signals and display of signal levels at the terminals The type and the equipment of the controller determine the submenus that are displayed.
		10.1	AIN1	Analog input 1
		10.2	AIN2	Analog input 2
		10.3	AOUT1	Analog output 1
		10.4	AOUT2	Analog output 2
		10.5	DIGIN1/PTC	Digital inputs and PTC input
		10.6	RELAY1	Relay output 1
		10.7	RELAY2	Relay output 2
		10.8	DIGOUT1	Digital output 1
		10.9	DIGOUT2	Digital output 2
		10.10	DFIN1	Frequency input
		10.11	DFOUT1	Frequency output
		10.12	MPOT1	Motor potentiometer function

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

Menu structure

Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
		<p>Only active with standard devices from software version 2.2: Change to the code level to display the levels at the terminals. The values of the levels of the analog inputs and outputs are offset and gain.</p>		
		10.13	Monit AIN1	Level at analog input 1 0 ... 100 % (based on C0034)
		10.14	Monit AIN2	Level at analog input 2 0 ... 100 % (based on C0034)
		10.15	Monit AOUT1	Level at analog output 1 0 ... 100 % (basis for standard I/O: 10 V) (basis for application I/O: C0424)
		10.16	Monit AOUT2	Level at analog output 2 0 ... 100 % (based on C0424)
		10.17	Monit PTC	Status of the PTC input 0 ≡ open, 1 ≡ closed
		10.18	Monit DIGIN	Status of the digital inputs and the input for controller inhibit X3/28 0 ≡ LOW, 1 ≡ HIGH
		10.19	Monit DIGOUT	Status of the digital outputs and status of the NO contact of the relay outputs: 0 ≡ LOW, 1 ≡ HIGH
11	LECOM/AIF	<p>Configuration of operation with communication modules</p>		
		11.1	LECOM setup	Serial interface
		11.2	AIF setup	Process data
		11.3	Status words	Display of status words

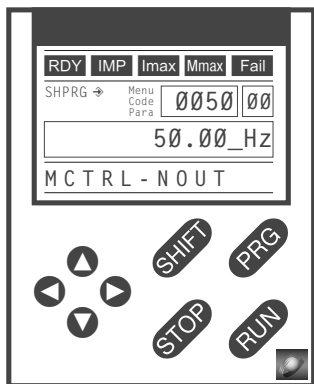
Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
12	FIF system bus			<p>Configuration for the operation with the system bus (CAN) function module and display of the contents of the CAN objects Only active with the system bus (CAN) function module</p>
		12.1	CAN managem	CAN communication parameters
		12.2	Cfg CAN-IN1	CAN object 1
		12.3	Cfg CAN-OUT1	
		12.4	Cfg CAN-IN2	CAN object 2
		12.5	Cfg CAN-OUT2	
		12.6	Status words	Display of status words
		12.7	CAN diagn	CAN diagnostics
<p>Only active with standard devices from software version 2.2: Change to the code level to display the contents of the data words. The contents of the data words are displayed as hexadecimal values.</p>				
		12.8	Mon IN1 W1-2	Contents of the 4 input words or 4 output words of CAN object 1 Analog words: 5DC0h ≙ 480 Hz Digital words: Hexadecimal representation of the bits
		12.9	Mon IN1 W3-4	
		12.10	Mon OUT1 W1-2	
		12.11	Mon OUT1 W3-4	
		12.12	Mon IN2 W1-2	Contents of the 4 input words or 4 output words of CAN object 2 Analog words: 5DC0h ≙ 480 Hz Digital words: Hexadecimal representation of the bits
		12.13	Mon IN2 W3-4	
		12.14	Mon OUT2 W1-2	
		12.15	Mon OUT2 W3-4	

7 Parameterisation 8200 vector/8200 motec

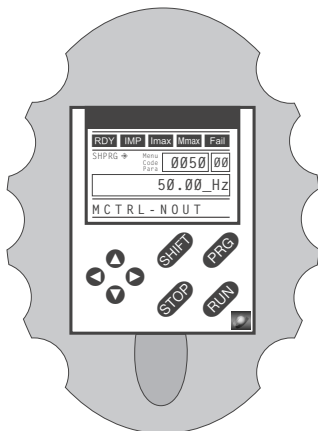
Menu structure

Main menu		Submenus		Description	
No.	Display	No.	Display		
13	FIF-field bus			Configuration of the operation with fieldbus function modules and display of the contents of the process data words Only active with fieldbus function module	
		13.1	Identify	Display of the software version and the type of the fieldbus function module	
		13.2	FIF managem	FIF communication parameters	
		13.3	POW setup	Process data from the master to the fieldbus function module	
		13.4	PIW setup	Process data from the fieldbus function module to the master	
		13.5	Com.err setup	Monitoring of the communication	
		Change to the code level to display the contents of the data words. The contents of the data words are displayed as decimal values.			
		13.6	Monit PIW	Display of the process data from the fieldbus function module to the master	
		13.7	Monit POW	Display of the process data from the master to the fieldbus function module	
		13.8	Monit FIF-IN	Display of the process data from the fieldbus function module to the controller	
		13.9	Monit FIF-OUT	Display of the process data from the controller to the fieldbus function module	
14	Motor/Feedb.			Input of motor data, configuration of speed feedback	
		14.1	Motor data	Motor data	
		14.2	Feedback DFIN	DFIN frequency input, encoder	

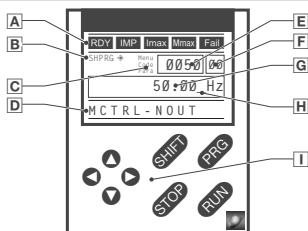
Main menu		Submenus		Description
No.	Display	No.	Display	
15	Identify			Identification
		15.1	Drive	Software version of the controller
		15.2	Keypad	Software version of keypad
		15.3	FIF module	Software version and type of the function module



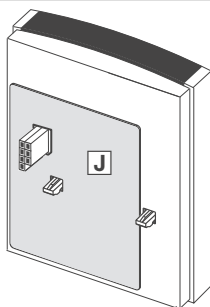
9371BC001



9371BC014



9371BC002



9371BC010

Pos.	Description	Informations détaillées	
A	Affichages d'état de l'appareil de base	📖 107	
B	Application des paramètres		
C	Niveau activé		
D	Abréviation		
E	N° code ou n° menu ¹⁾		
F	N° sous-code ou n° sous-menu ¹⁾		
G	Valeur paramètre		
H	Curseur		
I	Touches de fonction		📖 110
J	Plaque signalétique		📖 104

¹⁾ Affichage des n° menu ou des n° sous-menu uniquement activé sur les appareils de base séries 8200 vector ou 8200 motec



Remarque importante !

À partir de la version matérielle 4A, le clavier 82ZBB ne doit plus être vissé sur l'appareil.

1	Présentation du document	99
	Conventions utilisées	100
	Consignes utilisées	100
2	Consignes de sécurité	102
3	Description du produit	103
	Fonction	103
	Utilisation conforme à la fonction	103
	Identification	104
4	Spécifications techniques	105
	Encombrements	105
	Conditions d'utilisation	105
5	Mise en service	106
6	Utilisation	107
	Description de l'affichage	107
	Description des touches de fonction	110
7	Paramétrage 8200 vector/8200 motec	111
	Modification et sauvegarde des paramètres	111
	Transfert des jeux de paramètres	113
	Retour à l'état à la livraison	117
	Activer/annuler la protection par mot de passe	119
	Paramétrage à distance des participants au Bus Système	121
	Diagnostic	122
	Structure du menu	123

Contenu

Cette documentation contient...

- ▶ des informations sur l'installation mécanique du module d'automatisation ;
- ▶ des informations sur la commande du module d'automatisation ;
- ▶ des consignes de sécurité qui doivent impérativement être respectées ;
- ▶ des indications sur les versions des appareils de base Lenze compatibles ;
- ▶ des spécifications techniques.

Validité

Les informations contenues dans le présent document s'appliquent aux appareils suivants :

Module d'automatisation	Référence de commande	A partir de la version matérielle	A partir de la version logicielle
Clavier de commande E82	E82ZBC	4A	3.8
Clavier de commande E82 avec support	E82ZBB	4A	3.8

Public visé

Ce document est destiné aux personnes chargées d'installer et de mettre en service le produit décrit selon les exigences du projet.



Conseil !

Toutes les informations relatives aux produits Lenze peuvent être téléchargées sur notre site à l'adresse suivante :



www.Lenze.com

1 Présentation du document

Conventions utilisées

Conventions utilisées

Pour distinguer les différents types d'information, cette documentation utilise les conventions suivantes :

Type d'information	Aperçu	Exemples/remarques
Représentation des chiffres		
Séparateur décimal	Point	Le point décimal est généralement utilisé. Exemple : 1234.56
Pictogrammes		
Renvoi à une page		Renvoi à une autre page présentant des informations supplémentaires Exemple :  16 = voir page 16

Consignes utilisées

Pour indiquer des risques et des informations importantes, la présente documentation utilise les mots et pictogrammes suivants :

Consignes de sécurité




Présentation des consignes de sécurité

**Danger !**




(Le pictogramme indique le type de risque.)

Explication

(L'explication décrit le risque et les moyens de l'éviter.)

Pictogramme et mot associé	Explication
 Danger !	Situation dangereuse pour les personnes en raison d'une tension électrique élevée Indication d'un danger imminent qui peut avoir pour conséquences des blessures mortelles ou très graves en cas de non-respect des consignes de sécurité correspondantes
 Danger !	Situation dangereuse pour les personnes en raison d'un danger d'ordre général Indication d'un danger imminent qui peut avoir pour conséquences des blessures mortelles ou très graves en cas de non-respect des consignes de sécurité correspondantes
 Stop !	Risques de dégâts matériels Indication d'un risque potentiel qui peut avoir pour conséquences des dégâts matériels en cas de non-respect des consignes de sécurité correspondantes

Consignes d'utilisation

Pictogramme et mot associé	Explication
 Remarque importante !	Remarque importante pour assurer un fonctionnement correct
 Conseil !	Conseil utile pour faciliter la mise en œuvre
	Renvoi à une autre documentation

2 Consignes de sécurité



Danger !

Toute utilisation du module d'automatisation et de l'appareil de base non conforme à leur fonction peut entraîner des dommages matériels et des blessures graves.

Respecter les consignes de sécurité relatives à l'appareil de base contenues dans la documentation et tenir compte des dangers résiduels décrits.



Nota !

Ne pas retirer le clavier de l'appareil de base pendant que "BUSY" s'affiche !

Autrement, l'appareil de base passe en défaut.

Fonction

Le clavier de commande permet de communiquer avec les appareils de base Lenze en utilisant un clavier.

Il permet de

- ▶ paramétrer,
- ▶ commander (blocage et déblocage par exemple),
- ▶ consulter des données de fonctionnement,
- ▶ régler des valeurs de consigne et
- ▶ transférer des jeux de paramètres à d'autres appareils de base.



Remarque importante !

Le clavier de commande peut être raccordé à ou retiré de l'appareil de base pendant le fonctionnement de l'entraînement.

Utilisation conforme à la fonction

Le module d'automatisation...

- ▶ est un accessoire compatible avec les appareils de base Lenze suivants :

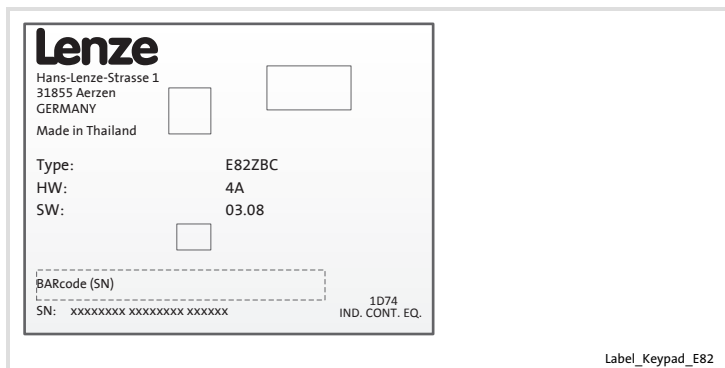
Série d'appareils	Désignation	A partir de la version matérielle
Convertisseur de fréquence	8200 vector	Vx14
	8200 motec	Vx14
Démarrateur moteur	starttec	xx02

Toute autre utilisation est contre-indiquée !

3 Description du produit

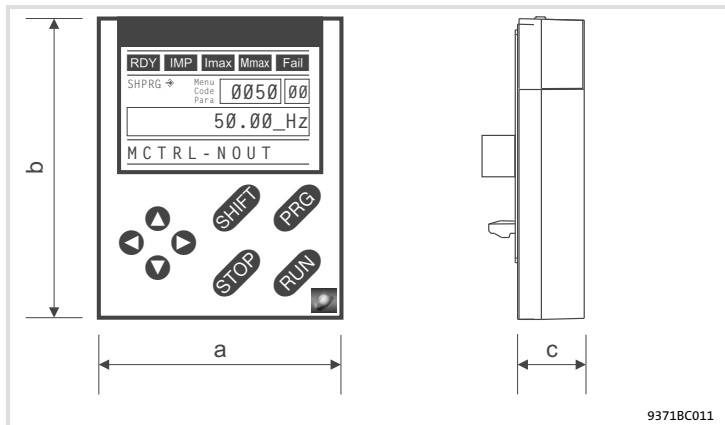
Identification

Identification



Label_Keypad_E82

Encombrements



a	60 mm
b	73.5 mm
c	15 mm

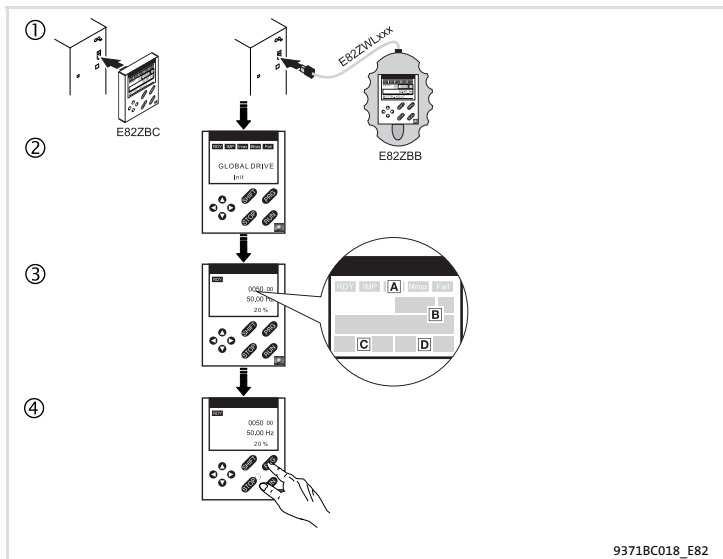
Conditions d'utilisation

Conditions ambiantes

Conditions climatiques

Stockage	CEI/EN 60721-3-1	1K3 (-25 ... +60 °C)
Transport	CEI/EN 60721-3-2	2K3 (-25 ... +70 °C)
Fonctionnement	Conformément aux données de l'appareil de base Lenze utilisé (voir la documentation de l'appareil de base).	
Pollution ambiante admissible	EN 61800-5-1	Degré de pollution 2
Indice de protection	IP20 (protection contre contacts accidentels selon NEMA 250 type 1)	

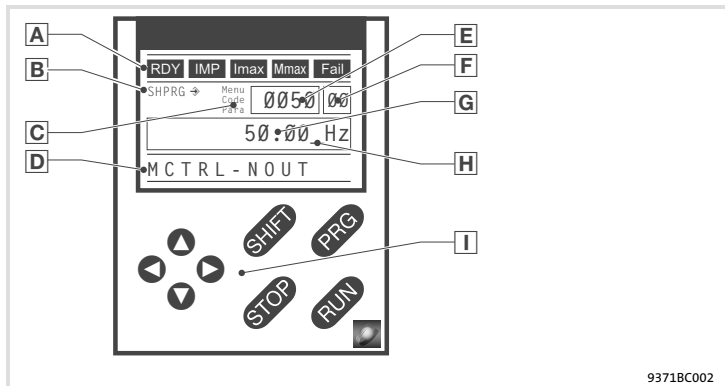
5 Mise en service



9371BC018_E82

- ① Enfiler le clavier dans l'interface AIF (face avant de l'appareil de base).
Le clavier de commande peut être raccordé et retiré pendant le fonctionnement de l'appareil.
- ② Dès que le clavier de commande est sous tension, un bref autotest est exécuté.
- ③ Le clavier est opérationnel lorsque niveau Fonctionnement est affiché.
 - A** Etat actuel de l'appareil de base
 - B** Affichage de la fréquence de sortie du convertisseur (Le paramètre affiché peut être réglé en C0517/1.)
 - C** Message d'erreur activé ou message d'état supplémentaire
 - D** Valeur actuelle en % (L'état de fonctionnement affiché peut être réglé en C0004).
- ④ Appuyer sur **PRO** pour quitter le niveau Fonctionnement.

Description de l'affichage



9371BC002

A Affichage d'état sur l'appareil de base

Affichage	Signification	Explication
RDY	Prêt à fonctionner	
IMP	Blocage des impulsions activé	Sorties de puissance bloquées
I_{max}	Courant limite réglé dépassé en mode moteur ou générateur	
M_{max}	-	Pas supporté
Fail	Défaut activé	

6 Utilisation

Description de l'affichage

B Mode de prise en compte des paramètres		
Affichage	Signification	Explication
↔	Le paramètre est pris en compte immédiatement.	L'appareil de base applique la nouvelle valeur paramètre sans délai.
SHPRG ↔	Le paramètre doit être validé avec SHIFT PRG .	L'appareil de base applique la nouvelle valeur paramètre après la validation.
SHPRG	En cas de blocage du variateur, le paramètre doit être validé avec SHIFT PRG .	L'appareil de base applique la nouvelle valeur paramètre après le déblocage du variateur.
Sans fonction	Seulement en affichage	Le paramètre ne peut être modifié.

C Niveau activé		
Affichage	Signification	Explication
Menu	Niveau Menu activé	Permet de sélectionner le menu principal et des sous-menus.
Code	Niveau Code activé	Permet de sélectionner des codes et des sous-codes.
Para	Niveau Paramètres activé	Permet de modifier des paramètres via des codes ou des sous-codes.
-	Niveau Fonctionnement activé	Permet d'afficher les paramètres de fonctionnement.

D Désignation synthétique		
Affichage	Signification	Explication
Caractères alphanumériques	Contenus des menus, signification des codes et des paramètres	
	Au niveau Fonctionnement, affichage de C0004 en % et du problème détecté	

E Numéro		
Niveau activé	Signification	Explication
Niveau Menu	Numéro de menu	Disponible uniquement en cas de fonctionnement avec des appareils de base des séries 8200 vector ou 8200 motec
Niveau Code	Numéro de code à 4 caractères	

F	Numéro		
	Niveau activé	Signification	Explication
	Niveau Menu	Numéro de sous-menu	Disponible uniquement en cas de fonctionnement avec des appareils de base des séries 8200 vector ou 8200 motec
	Niveau Code	Numéro de sous-code à deux caractères	
G	Valeur paramètre		
		Valeur paramètre et unité correspondante	
H	Curseur		
		Au niveau Paramètres, le chiffre peut être directement modifié via curseur.	
I	Touches de fonction		
		Voir description dans le tableau de la page suivante	

6 Utilisation

Description des touches de fonction

Description des touches de fonction



Remarque importante !

Combinaisons de touches avec **SHIFT** :

Appuyer sur **SHIFT** en maintenant la touche enfoncée, puis appuyer sur la seconde touche.

Touche	Fonction			
	Niveau Menu	Niveau Code	Niveau Paramètres	Niveau Fonctionnement
PRG		Passage au niveau Paramètres	Passage au niveau Fonctionnement	Passage au niveau Code
SHIFT PRG	Chargement des configurations prédéfinies dans le menu "Short setup" (configuration rapide) ¹⁾		Application des paramètres si SHPRG → ou SHPRG s'affiche	
▲ ▼	Passage d'une option de menu à une autre	Modification d'un numéro de code	Modification d'un chiffre par curseur	
SHIFT ▲ SHIFT ▼	Passage rapide d'une option de menu à une autre	Modification rapide d'un numéro de code	Modification rapide d'un chiffre par curseur	
▶ ◀	Passage du menu principal aux sous-menus et au niveau Code		Curseur vers la droite Curseur vers la gauche	
RUN	Annulation de la fonction de la touche STOP ; la LED de la touche s'éteint.			
STOP	Blocage du variateur ; la LED de la touche s'allume.			
	Réarmement défaut (TRIP RESET) :	1. Elimination de la cause du défaut 2. Pression sur la touche STOP 3. Pression sur la touche RUN		

¹⁾ Disponible uniquement en cas de fonctionnement avec des appareils de base des séries 8200 vector ou 8200 motec

Modification et sauvegarde des paramètres

Tous les paramètres permettant de paramétrer ou de surveiller le variateur sont sauvegardés dans les codes. Commenant par "C", ces codes sont numérotés. Pour certains codes, les paramètres sont compris dans les "sous-codes" numérotés afin de faciliter le paramétrage (exemple : C0517 Menu utilisateur).

Pour une description détaillée des codes, se reporter au manuel du variateur de vitesse.



Remarque importante !

Vos réglages dans les menus sont toujours sauvegardés dans le jeu de paramètres 1.

Pour sauvegarder des réglages dans les jeux de paramètres 2, 3 ou 4, deux menus peuvent être utilisés :

- ▶ Le menu 2 "Code list" vous permet d'accéder directement à tous les codes disponibles.
- ▶ Le menu 7 "Param managm" vous permet de copier le jeu de paramètres 1 dans d'autres jeux de paramètres.
 - **Noter que lors de la copie les réglages utilisateur sont remplacés par les réglages du jeu de paramètres 1 !**

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Modification et sauvegarde des paramètres

Etape		Combinaison de touches	Opération	
1.	Sélectionner un menu.		Sélectionner le menu souhaité à l'aide des flèches.	
2.	Passer au niveau Code.		Le premier code du menu s'affiche.	
3.	Sélectionner le code ou le sous-code.		La valeur actuelle du paramètre s'affiche.	
4.	Passer au niveau Paramètres.			
5.	Blocage variateur à l'affichage de SHPRG		L'entraînement part en roue libre.	
6.	Modifier le paramètre.			
		A		Placer le curseur en dessous du chiffre à modifier.
		B		Modifier la valeur.
			 	Modifier rapidement la valeur (défilement accéléré).
7.	Valider le paramètre modifié.			
	SHPRG ou SHPRG ⇄ s'affiche.		Confirmer la modification pour valider le paramètre. Affichage "OK"	
	Affichage ⇄	-	Le paramètre a été immédiatement appliqué.	
8.	Le cas échéant, débloquer le variateur.		L'entraînement tourne.	
9.	Passer au niveau Code.	A		Le niveau Fonctionnement s'affiche.
		B		Le code dont le paramètre a été modifié s'affiche.
10.	Modifier d'autres paramètres.		Recommencer à partir du point 1. ou 3..	

Transfert des jeux de paramètres

Le clavier de commande vous permet de copier aisément les paramètres d'un appareil de base vers un autre.

Pour cela, utiliser le menu 7 "Param managm" :

Copie des jeux de paramètres de l'appareil de base dans le clavier

Étape		Combinaison de touches	Opération									
1.	Raccorder le clavier à l'appareil de base 1.											
2.	Bloquer le variateur.	STOP	L'entraînement part en roue libre.									
3.	Dans le menu 7 "Param managm", sélectionner le sous-menu 7.1 "Load/Store".	▲▼▶◀	Passer au sous-menu "Load/Store" à l'aide des flèches.									
4.	Passer au niveau Code.	▶	C0002 "Param managm" s'affiche.									
5.	Passer au niveau Paramètres.	PRG	Affichage de "0" et "READY"									
6.	Sélectionner la fonction copie adaptée.		Les réglages sauvegardés dans le clavier sont remplacés.									
<ul style="list-style-type: none"> Copier tous les jeux de paramètres disponibles (PAR1 ... PAR4, le cas échéant FPAR1) dans le clavier : <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 10px;"> <tr> <td style="width: 30%; vertical-align: top;"> <ul style="list-style-type: none"> – appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 10%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="vertical-align: top;">Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "80" "F1&PAR1-4->Key".</td> </tr> <tr> <td style="vertical-align: top;"> <ul style="list-style-type: none"> – Appareil de base avec tous les autres modules de fonction </td> <td style="text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="vertical-align: top;">Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "20" "PAR1-4->Keypad".</td> </tr> </table> Copier uniquement le jeu de paramètres spécifique au module FPAR1 dans le clavier : <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 10px;"> <tr> <td style="width: 30%; vertical-align: top;"> <ul style="list-style-type: none"> – uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 10%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="vertical-align: top;">Copier FPAR1 : ⇒ Régler "50" "FPAR1->Keypad".</td> </tr> </table> 				<ul style="list-style-type: none"> – appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "80" "F1&PAR1-4->Key".	<ul style="list-style-type: none"> – Appareil de base avec tous les autres modules de fonction 	▲	Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "20" "PAR1-4->Keypad".	<ul style="list-style-type: none"> – uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	Copier FPAR1 : ⇒ Régler "50" "FPAR1->Keypad".
<ul style="list-style-type: none"> – appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "80" "F1&PAR1-4->Key".										
<ul style="list-style-type: none"> – Appareil de base avec tous les autres modules de fonction 	▲	Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "20" "PAR1-4->Keypad".										
<ul style="list-style-type: none"> – uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 	▲	Copier FPAR1 : ⇒ Régler "50" "FPAR1->Keypad".										

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Transfert des jeux de paramètres






Étape		Combinaison de touches	Opération
7.	Lancer la copie.	SHIFT PRG	Les jeux de paramètres sélectionnés sont recopiés dans le clavier. "SAVING..." s'affiche. La copie est achevée dès que "SAVING..." s'éteint.
8.	Passer au niveau Code.		
	A	PRG	Le niveau Fonctionnement s'affiche.
	B	PRG	C0002 "Param managm" s'affiche.
9.	Débloquer le variateur.	RUN	L'entraînement tourne.
10.	Retirer le clavier de l'appareil de base 1.		

Copie des jeux de paramètres du clavier dans l'appareil de base

Etape	Combinaison de touches	Opération									
1.	Raccorder le clavier à l'appareil de base 2.										
2.	Bloquer le variateur.	STOP L'entraînement part en roue libre.									
3.	Dans le menu 7 "Param managm", sélectionner le sous-menu 7.1 "Load/Store".	▲ ○ ○ ○ ○ Passer au sous-menu "Load/Store" à l'aide des flèches.									
4.	Passer au niveau Code.	▶ C0002 "Param managm" s'affiche.									
5.	Passer au niveau Paramètres.	PRG Affichage de "0" et "READY"									
6.	Sélectionner la fonction copie adaptée.	Les réglages sauvegardés dans l'appareil de base ou dans le module de fonction sont remplacés.									
<ul style="list-style-type: none"> • Copier tous les jeux de paramètres disponibles (PAR1 ... PAR4, le cas échéant FPAR1) dans l'appareil de base : <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> – appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 15%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "70" "Key->F1&PAR1-4".</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;"> – Appareil de base avec tous les autres modules de fonction </td> <td></td> <td style="padding: 5px;">Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "10" "Keypad->PAR1-4".</td> </tr> </table> • Copier uniquement le jeu de paramètres spécifique au module FPAR1 dans le module de fonction : <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30%; padding: 5px;"> – uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen </td> <td style="width: 15%; text-align: center; vertical-align: middle;">▲</td> <td style="padding: 5px;">Copier FPAR1 : ⇒ Régler "40" "Keypad->FPAR1".</td> </tr> </table> 			– appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "70" "Key->F1&PAR1-4".	– Appareil de base avec tous les autres modules de fonction		Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "10" "Keypad->PAR1-4".	– uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copier FPAR1 : ⇒ Régler "40" "Keypad->FPAR1".
– appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copier PAR1 ... PAR4 et FPAR1 : ⇒ Régler "70" "Key->F1&PAR1-4".									
– Appareil de base avec tous les autres modules de fonction		Copier PAR1 ... PAR4 : ⇒ Régler "10" "Keypad->PAR1-4".									
– uniquement possible sur les appareils de base avec module de fonction INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen	▲	Copier FPAR1 : ⇒ Régler "40" "Keypad->FPAR1".									

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Transfert des jeux de paramètres

Étape	Combinaison de touches	Opération	
<ul style="list-style-type: none"> Copier des jeux de paramètres spécifiques (PARx, le cas échéant, FPAR1) dans l'appareil de base : 			
<ul style="list-style-type: none"> Appareil de base avec module de fonction E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen 		Copier PAR1 et FPAR1 : ⇨ Régler "71" "Key->FP1&PAR1".	
		Copier PAR2 et FPAR1 : ⇨ Régler "72" "Key->FP1&PAR2".	
		Copier PAR3 et FPAR1 : ⇨ Régler "73" "Key->FP1&PAR3".	
		Copier PAR4 et FPAR1 : ⇨ Régler "74" "Key->FP1&PAR4".	
<ul style="list-style-type: none"> Appareil de base avec tous les autres modules de fonction ou appareil de base sans module de fonction 		Copier PAR1 : ⇨ Régler "11" "Keypad->PAR1".	
		Copier PAR2 : ⇨ Régler "12" "Keypad->PAR2".	
		Copier PAR3 : ⇨ Régler "13" "Keypad->PAR3".	
		Copier PAR4 : ⇨ Régler "14" "Keypad->PAR4".	
7.	Lancer la copie.		Les jeux de paramètres sélectionnés sont recopiés dans l'appareil de base ou dans le module de fonction. "LOADING..." s'affiche. La copie est achevée dès que "LOADING..." s'éteint.
8.	Passer au niveau Code.		
	A		Le niveau Fonctionnement s'affiche.
	B		C0002 "Param managm" s'affiche.
9.	Débloquer le variateur.		L'entraînement tourne.

Retour à l'état à la livraison

Etape	Combinaison de touches	Action
1.	Enficher le clavier dans l'appareil de base.	
2.	Bloquer le variateur.	STOP
3.	Dans le menu 7 "Param managm", sélectionner le sous-menu 7.1 "Load/Store".	▲ ● ● ● ●
4.	Passer au niveau Code.	▶
5.	Passer au niveau Paramètres.	PRG
6.	Sélectionner la fonction copie adaptée.	
<ul style="list-style-type: none"> Charger les jeux de paramètres (PARx) dans l'appareil de base : <ul style="list-style-type: none"> retour au réglage usine (état à la livraison) du jeu de paramètres sélectionné de l'appareil de base <ul style="list-style-type: none"> Charger PAR1 : ⇒ régler "1" "Keypad->PAR1". Charger PAR2 : ⇒ régler "2" "Keypad->PAR2". Charger PAR3 : ⇒ régler "3" "Keypad->PAR3". Charger PAR4 : ⇒ régler "4" "Keypad->PAR4". Charger le jeu de paramètres (FPAR1) dans le module de fonction bus de terrain : <ul style="list-style-type: none"> retour au réglage usine (état à la livraison) du module de fonction bus de terrain <ul style="list-style-type: none"> Charger FPAR1 : ⇒ régler "31" "Keypad->FPAR1". 		

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Retour à l'état à la livraison

Étape	Combinaison de touches	Action		
● Charger les jeux de paramètres (PARx et FPAR1) :	⚠	Charger PAR1 et FPAR1 : ⇒ régler "61" "Key->FP1&PAR1".		
		Charger PAR2 et FPAR1 : ⇒ régler "62" "Key->FP1&PAR2".		
		Charger PAR3 et FPAR1 : ⇒ régler "63" "Key->FP1&PAR3".		
		Charger PAR4 et FPAR1 : ⇒ régler "64" "Key->FP1&PAR4".		
7.	Lancer la copie.	SHIFT PRG	Les jeux de paramètres sélectionnés sont chargés dans l'appareil de base ou dans le module de fonction. "LOADING..." s'affiche. Le chargement est achevé dès que "LOADING..." s'éteint.	
8.	Passer au niveau Code.	A	PRG	Le niveau Fonctionnement s'affiche.
		B	PRG	C0002 "Param managm" s'affiche.
9.	Débloquer le variateur.	RUN	L'entraînement tourne.	

Activer/annuler la protection par mot de passe



Remarque importante !

- ▶ Avec une protection par mot de passe activée (C0094 = 1 ... 9999), vous pouvez uniquement accéder au menu utilisateur "USER-Menu".
- ▶ La saisie du mot de passe est impérative pour accéder à d'autres menus.
- ▶ Noter que lors du transfert des jeux de paramètres dans d'autres appareils de base, les paramètres protégés par mot de passe sont également réécrits. Le mot de passe est aussi transféré.
- ▶ Ne pas oublier votre mot de passe ! Le cas échéant, la remise à zéro du mot de passe ne peut s'effectuer que via PC ou bus !

Activation de la protection par mot de passe

Etape		Combinaison de touches	Opération
1.	Dans le menu 2 "Code list", sélectionner le sous-menu 2.1 "ALL".		Passer au sous-menu "ALL" à l'aide des flèches.
2.	Passer au niveau Code.		C0001 "Setpt setup" s'affiche.
3.	Sélectionner C0094.		C0094 "User password" s'affiche.
4.	Passer au niveau Paramètres.		"0" s'affiche (protection par mot de passe non activée)
5.	Régler le mot de passe.	A	Sélectionner le mot de passe (1 ... 9999).
		B	Confirmer le mot de passe.
6.	Passer au niveau Code.	A	Le niveau Fonctionnement s'affiche.
		B	C0094 et "User password" s'affichent.
7.	Passer au menu 1 "USER-Menu".		

La protection par mot de passe est activée.

- Lorsque vous voulez quitter le menu utilisateur, "Enter password" s'affiche.
- Entrer le mot de passe correct et le confirmer par afin d'accéder librement à tous les menus.

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Activer/annuler la protection par mot de passe

Annuler la protection par mot de passe








Etape	Combinaison de touches	Opération
1. Quitter le menu utilisateur.		
2. L'invite de saisie du mot de passe s'affiche.		"Enter password" s'affiche.
3. Entrer le mot de passe.	A	Entrer le mot de passe enregistré.
	B	Confirmer le mot de passe.
4. Dans le menu 2 "Code list", sélectionner le sous-menu 2.1 "ALL".		Passer au sous-menu "ALL".
5. Passer au niveau Code.		C0001 "Setpt setup" s'affiche.
6. Sélectionner C0094.		C0094 "User password" s'affiche.
7. Passer au niveau Paramètres.		"-xxxxx" s'affiche (protection par mot de passe activée)
8. Désactiver le mot de passe.	A	Entrer "0".
	B	Valider.
9. Passer au niveau Code.	A	Le niveau Fonctionnement s'affiche.
	B	C0094 "User password" s'affiche.

La protection par mot de passe est annulée. Vous pouvez à nouveau accéder à tous les menus.





Paramétrage à distance des participants au Bus Système

Lorsque les variateurs sont reliés par Bus Système CAN, tous les participants au bus peuvent être paramétrés à partir d'un point central du réseau.

Pour cela, utiliser le menu "Remote para":

Etape	Combinaison de touches	Opération
1.	Sélectionner le menu 3 "Remote para".	 Passer au menu "Remote para" à l'aide des flèches.
2.	Passer au niveau Code.	 C0370 "CANremot para" s'affiche.
3.	Passer au niveau Paramètres.	 La valeur actuelle du paramètre s'affiche : "0" = OFF
4.	Régler l'adresse de noeud du participant au Bus Système à paramétrer à distance.	
	A	 Sélectionner l'adresse de noeud. "Nodexx" s'affiche.
	B	 Confirmer l'adresse de noeud.
5.	Passer au niveau Code.	
	A	 Le niveau Fonctionnement s'affiche.
	B	 C0370 "CANremot para" s'affiche.
6.	Réglage des paramètres	Tous les réglages sont transférés au participant sélectionné.
7.	Le cas échéant, paramétrer d'autres participants au bus.	Recommencer à partir du point 1.

Ne pas oublier de désactiver le paramétrage à distance après avoir achevé les réglages :

8.	Sélectionner le menu 3 "Remote para".	 Passer au menu "Remote para" à l'aide des flèches.
9.	Passer au niveau Code.	 C0370 "CANremot para" s'affiche.
10.	Passer au niveau Paramètres.	 La dernière adresse de noeud activée "Nodexx" s'affiche.
11.	Désactiver le paramétrage à distance.	 Régler "0" = OFF.

Le paramétrage à distance est achevé.

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Diagnostic

Diagnostic

Le menu 6 "Diagnostic" contient 4 sous-menus comprenant tous les codes

- ▶ de diagnostic d'erreur,
- ▶ d'affichage des mots d'état,
- ▶ de surveillance de l'entraînement et
- ▶ de surveillance d'un module de fonction bus de terrain.

Structure du menu

Afin de faciliter le paramétrage, les codes sont regroupés dans des menus affectés à une fonction spécifique.

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
1	USER-Menu			Codes définis en C0517
2	Code list			Tous les codes disponibles
		2.1	ALL	Tous les codes disponibles dans l'ordre croissant (C0001 ... C7999)
		2.2	Para set 1	Codes contenus dans le jeu de paramètres 1 (C0001 ... C1999)
		2.3	Para set 2	Codes contenus dans le jeu de paramètres 2 (C2001 ... C3999)
		2.4	Para set 3	Codes contenus dans le jeu de paramètres 3 (C4001 ... C5999)
		2.5	Para set 4	Codes contenus dans le jeu de paramètres 4 (C6001 ... C7999)
		2.6	Para set FIF	Codes du module de fonction (C1500 ... C1799) (uniquement avec module installé : module de fonction, E/S application, INTERBUS, PROFIBUS-DP, LECOM-B, DeviceNet, CANopen)

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
3	Remote para			Paramétrage à distance Uniquement activé avec le module de fonction Bus Système CAN
4	Quick start			Mise en service rapide pour des applications standard
		4.1	Keypad quick	Contrôle fonctionnel Consigne de fréquence via clavier (C0140)
		4.2	V/f quick	Pilotage en U/f avec courbe linéaire Consigne de fréquence analogique par potentiomètre, consignes fixes (JOG) par bornier (au choix)
		4.3	VectorCtrl qu	Régulation vectorielle Consigne de fréquence analogique par potentiomètre, consignes fixes (JOG) par bornier (au choix)
5	Short setup			Configuration rapide d'applications prédéfinies

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
				<p>Tenir compte des différentes fonctions des touches pour passer des sous-menus au menu de configuration !</p> <ul style="list-style-type: none"> Appuyer sur SHIFT PRG jusqu'à ce que "Loading ..." s'affiche. <ul style="list-style-type: none"> Le passage au menu de configuration est exécuté. Le réglage Lenze est chargé. Les signaux nécessaires sont automatiquement reliés. Ensuite, la configuration doit être complétée. Appuyer sur ◀. <ul style="list-style-type: none"> Le passage au menu de configuration est exécuté sans relier des signaux. Des configurations existantes peuvent être modifiées.
Régulation de vitesse en mode de fonctionnement en U/f				
		5.1	Speed-Ctrl 0	<p>Consigne de fréquence analogique via entrée analogique 1 (AIN1) Fréquence réelle numérique via entrée fréquence (DFIN)</p>
		5.1.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.1.2	Actual value	Configuration de la fréquence réelle
		5.1.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.1.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.1.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.2	Speed-Ctrl 1	Consigne de fréquence via canal de données paramètres (C0046) Fréquence réelle numérique via entrée fréquence (DFIN)
		5.2.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.2.2	Actual value	Configuration de la fréquence réelle
		5.2.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.2.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.2.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.3	Speed-Ctrl 3	Consigne de fréquence via canal de données process AIF (AIF-IN.W1) Fréquence réelle numérique via entrée fréquence (DFIN)
		5.3.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.3.2	Actual value	Configuration de la fréquence réelle
		5.3.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.3.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.3.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.4	Speed-Ctrl 5	Fonctionnement du module de fonction Bus Système CAN sur FIF Consigne de fréquence via canal de données process (CAN-IN1.W2) Fréquence réelle via canal de données process (CAN-IN1.W3)
		5.4.1	CAN managem	Etablir la communication Bus Système CAN.
		5.4.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.4.3	Actual value	Configuration de la fréquence réelle
		5.4.4	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.4.5	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.4.6	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.5	Speed-Ctrl 7	Fonctionnement avec module de fonction bus de terrain sur FIF (commande DRIVECOM) Consigne de fréquence via canal de données process Fréquence réelle via canal de données process
		5.5.1	FIF managem	Etablir la communication bus de terrain.
		5.5.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.5.3	Actual value	Configuration de la fréquence réelle
		5.5.4	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.5.5	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.5.6	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
Pilotage en vitesse en mode de fonctionnement en U/f				
		5.6	OpenLoopV/f 0	Consigne de fréquence analogique via entrée analogique 1 (AIN1)
		5.6.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.6.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.6.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.7	OpenLoopV/f 1	Consigne de fréquence via canal de données paramètres (C0046)
		5.7.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.7.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.7.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.8	OpenLoopV/f 3	Consigne de fréquence via canal de données process AIF (AIF-IN.W1)
		5.8.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.8.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.8.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.9	OpenLoopV/f 5	Fonctionnement du module de fonction Bus Système CAN sur FIF Consigne de fréquence via canal de données process (CAN-IN1.W2)
		5.9.1	CAN managem	Etablir la communication Bus Système CAN.
		5.9.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.9.3	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.9.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.10	OpenLoopV/f 7	Fonctionnement avec module de fonction bus de terrain sur FIF (commande DRIVECOM) Consigne de fréquence via canal de données process
		5.10.1	FIF managem	Etablir la communication bus de terrain.
		5.10.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.10.3	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.10.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		Piloteage en vitesse en mode de fonctionnement "régulation vectorielle"		
		5.11	Vector-Ctrl 0	Consigne de fréquence analogique via entrée analogique 1 (AIN1)
		5.11.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.11.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.11.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.11.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.12	Vector-Ctrl 1	Consigne de fréquence via canal de données paramètres (C0046)
		5.12.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.12.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.12.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.12.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur
		5.13	Vector-Ctrl 3	Consigne de fréquence via canal de données process AIF (AIF-IN.W1)
		5.13.1	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.13.2	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.13.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.13.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.14	Vector-Ctrl 5	Fonctionnement du module de fonction Bus Système CAN sur FIF Consigne de fréquence via canal de données process (CAN-IN1.W2)
		5.14.1	CAN managem	Etablir la communication Bus Système CAN.
		5.14.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.14.3	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.14.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.14.5	Motor ident	Identification des paramètres moteur
		5.15	Vector-Ctrl 7	Fonctionnement avec module de fonction bus de terrain sur FIF (commande DRIVECOM) Consigne de fréquence via canal de données process
		5.15.1	FIF managem	Etablir la communication bus de terrain.
		5.15.2	Freq setpt	Configuration de la consigne de fréquence
		5.15.3	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.15.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.15.5	Motor ident	Identification des paramètres moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		Régulation de couple sans bouclage avec limitation de vitesse		
		5.16	Torque-Ctrl 0	Consigne de couple analogique via entrée analogique 1 (AIN1) Limitation de vitesse via fréquence max. C0011
		5.16.1	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.16.2	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.16.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.16.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur
		5.17	Torque-Ctrl 1	Consigne de couple analogique via canal de données paramètres (C0047) Limitation de vitesse via fréquence max. C0011
		5.17.1	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.17.2	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.17.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.17.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.18	Torque-Ctrl 2	Consigne de couple analogique via entrée analogique 1 (AIN1) Limitation de vitesse analogique via entrée analogique 2 (AIN2)
		5.18.1	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.18.2	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.18.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.18.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur
		5.19	Torque-Ctrl 3	Consigne de couple via canal de données process AIF (AIF-IN.W1) Limitation de vitesse via fréquence max. C0011
		5.19.1	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.19.2	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.19.3	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.19.4	Motor ident	Identification des paramètres moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.20	Torque-Ctrl 5	Fonctionnement du module de fonction Bus Système CAN sur FIF Consigne de couple via canal de données process (CAN-IN1.W2) Limitation de vitesse via canal de données process (CAN-IN1.W3)
		5.20.1	CAN managem	Etablir la communication Bus Système CAN.
		5.20.2	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.20.3	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.20.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.20.5	Motor ident	Identification des paramètres moteur
		5.21	Torque-Ctrl 7	Fonctionnement avec module de fonction bus de terrain sur FIF (commande DRIVECOM) Consigne de couple via canal de données process Limitation de vitesse via canal de données process
		5.21.1	FIF managem	Etablir la communication bus de terrain.
		5.21.2	Torque setpt	Configuration de la consigne de couple
		5.21.3	f limit	Configuration de la limitation de vitesse
		5.21.4	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.21.5	Motor ident	Identification des paramètres moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		Régulation process avec régulateur PID en mode de fonctionnement "Pilotage en U/f"		
		5.22	PID-Ctrl 0	Consigne via canal de données paramètres (C0181) Valeur réelle analogique via entrée analogique 1 (AIN1)
		5.22.1	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.22.2	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.22.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.22.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.22.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.23	PID-Ctrl 1	Consigne via canal de données paramètres (C0138) Valeur réelle analogique via entrée analogique 1 (AIN1)
		5.23.1	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.23.2	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.23.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.23.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.23.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.24	PID-Ctrl 2	Consigne analogique via entrée analogique 1 (AIN1) Valeur réelle analogique via entrée analogique 2 (AIN2)
		5.24.1	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.24.2	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.24.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.24.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.24.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.25	PID-Ctrl 3	Consigne via canal de données process AIF (AIF-IN.W1) Valeur réelle analogique via entrée analogique 1 (AIN1)
		5.25.1	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.25.2	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.25.3	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.25.4	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.25.5	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		5.26	PID-Ctrl 5	Fonctionnement du module de fonction Bus Système CAN sur FIF Consigne via canal de données process (CAN-IN1.W2) Valeur réelle via canal de données process (CAN-IN1.W3)
		5.26.1	CAN managem	Etablir la communication Bus Système CAN.
		5.26.2	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.26.3	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.26.4	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.26.5	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.26.6	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur
		5.27	PID-Ctrl 7	Fonctionnement avec module de fonction bus de terrain sur FIF (commande DRIVECOM) Consigne de fréquence via canal de données process Fréquence réelle via canal de données process
		5.27.1	FIF managem	Etablir la communication bus de terrain.
		5.27.2	Setpoint	Configuration de la consigne
		5.27.3	Actual value	Configuration de la valeur réelle
		5.27.4	PCTRL setup	Configuration du régulateur de process
		5.27.5	f limit/ramp	Configuration de la fréquence de sortie, du temps d'accélération, du temps de décélération
		5.27.6	Motor param	Configuration de la régulation du courant moteur, de la surveillance moteur

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
6	Diagnostic			Diagnostic
		6.1	Fault history	Analyse des pannes à l'aide de l'historique
		6.2	Status words	Affichage des mots d'état
		6.3	Monit drive	Codes d'affichage permettant de surveiller l'entraînement
		6.4	Monit FIF	Codes d'affichage permettant de surveiller un module de fonction bus de terrain
7	Param managm			Gestion des jeux de paramètres
		7.1	Load/Store	Transfert de jeux de paramètres, restauration de l'état à la livraison
		7.2	Copy PAR1 ->2	Copier le jeu de paramètres 1 dans le jeu de paramètres 2
		7.3	Copy PAR1 ->3	Copier le jeu de paramètres 1 dans le jeu de paramètres 3
		7.4	Copy PAR1 ->4	Copier le jeu de paramètres 1 dans le jeu de paramètres 4
8	Main FB			Configuration des blocs fonction
		8.1	Cfg NSET1	Traitement de la consigne
		8.2	Cfg PCTRL1	Régulateur de process
		8.3	Cfg DCTRL1	Régulation interne
		8.4	Cfg MCTRL1	Régulation moteur

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
9	Controller			Configuration des paramètres de régulation internes
		9.1	V/f-Ctrl	Pilotage en U/f
		9.2	Vector-Ctrl	Régulation vectorielle
		9.3	PCTRL setpt	Consigne régulateur process
		9.4	PCTRL act val	Valeur réelle régulateur process
		9.5	PCTRL setup	Régulation process
		9.6	Current setup	Courants limites et régulateur de courant
		9.7	Setpt setup	Consignes
		9.8	Ramp times	Temps d'accélération, temps de décélération
		9.9	DCB (DC brk)	Freinage CC
9.10	Fault monit	Surveillance défaut, messages de défaut		

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
10	Terminal I/O			<p>Liaison des entrées et des sorties avec signaux internes et affichage du niveau des E/S sur le bornier</p> <p>Les sous-menus sont affichés en fonction du type et de la version du variateur.</p>
		10.1	AIN1	Entrée analogique 1
		10.2	AIN2	Entrée analogique 2
		10.3	AOUT1	Sortie analogique 1
		10.4	AOUT2	Sortie analogique 2
		10.5	DIGIN1/PTC	Entrées numériques et entrée PTC
		10.6	RELAY1	Sortie relais 1
		10.7	RELAY2	Sortie relais 2
		10.8	DIGOUT1	Sortie numérique 1
		10.9	DIGOUT2	Sortie numérique 2
		10.10	DFIN1	Entrée fréquence
		10.11	DFOUT1	Sortie fréquence
		10.12	MPOT1	Fonction potentiomètre motorisé

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
		<p>Activé uniquement sur des appareils de base à partir de la version logicielle 2.2 : pour afficher les niveaux appliqués aux bornes il faut passer au niveau Code. Les valeurs des signaux (niveaux) des entrées analogiques et des sorties analogiques sont traitées avec un offset et un gain.</p>		
		10.13	Monit AIN1	Niveau entrée analogique 1 0 ... 100 % (référence C0034)
		10.14	Monit AIN2	Niveau entrée analogique 2 0 ... 100 % (référence C0034)
		10.15	Monit AOUT1	Niveau sortie analogique 1 0 ... 100 % (référence E/S standard : 10 V) (référence E/S application : C0424)
		10.16	Monit AOUT2	Niveau sortie analogique 2 0 ... 100 % (référence C0424)
		10.17	Monit PTC	Etat entrée PTC 0 = ouvert, 1 = fermé
		10.18	Monit DIGIN	Etat des entrées numériques et de l'entrée blocage variateur X3/28 0 = BAS, 1 = HAUT
		10.19	Monit DIGOUT	Etat des sorties numériques et état du contact à fermeture des sorties relais : 0 = BAS, 1 = HAUT
11	LECOM/AIF	<p>Configuration du fonctionnement avec modules de communication</p>		
		11.1	LECOM setup	Interface série
		11.2	AIF setup	Données process
		11.3	Status words	Affichage des mots d'état

Menu principal		Sous-menus		Description	
N°	Affichage	N°	Affichage		
12	FIF-systembus			Configuration du fonctionnement avec module de fonction Bus Système CAN et affichage du contenu des objets CAN Uniquement activé avec le module de fonction Bus Système CAN	
		12.1	CAN managem	Paramètres de communication CAN	
		12.2	Cfg CAN-IN1	Objet CAN 1	
		12.3	Cfg CAN-OUT1		
		12.4	Cfg CAN-IN2		
		12.5	Cfg CAN-OUT2	Objet CAN 2	
		12.6	Status words		Affichage des mots d'état
		12.7	CAN diagn	Diagnostic CAN	
		Activé uniquement sur des appareils de base à partir de la version logicielle 2.2 : pour afficher les contenus des mots de données il faut passer au niveau Code. Les contenus des mots de données sont représentés en valeur hexadécimale.			
		12.8	Mon IN1 W1-2	Contenu des 4 mots d'entrée/des 4 mots de sortie de l'objet CAN 1	
		12.9	Mon IN1 W3-4	Mots analogiques : 5DC0h ≙ 480 Hz	
		12.10	Mon OUT1 W1-2	Mots numériques : représentation hexadécimale des différents bits	
		12.11	Mon OUT1 W3-4		
		12.12	Mon IN2 W1-2	Contenu des 4 mots d'entrée/des 4 mots de sortie de l'objet CAN 2	
		12.13	Mon IN2 W3-4	Mots analogiques : 5DC0h ≙ 480 Hz	
12.14	Mon OUT2 W1-2	Mots numériques : représentation hexadécimale des différents bits			
12.15	Mon OUT2 W3-4				

7 Paramétrage 8200 vector/8200 motec

Structure du menu

Menu principal		Sous-menus		Description	
N°	Affichage	N°	Affichage		
13	FIF-field bus			Configuration du fonctionnement avec modules de fonction bus de terrain et affichage du contenu des mots de données process Uniquement activé avec module de fonction bus de terrain	
		13.1	Identify	Affichage de la version logicielle et du type de module de fonction bus	
		13.2	FIF managem	Paramètres de communication FIF	
		13.3	POW setup	Données process transmises du maître au module de fonction bus de terrain	
		13.4	PIW setup	Données process transmises du module de fonction bus de terrain au maître	
		13.5	Com.err setup	Surveillance de la communication	
		Pour afficher les contenus des mots de données il faut passer au niveau Code. Les contenus des mots de données sont représentés en valeur décimale.			
		13.6	Monit PIW	Affichage des données process transmises du module de fonction bus de terrain au maître	
		13.7	Monit POW	Affichage des données process transmises du maître au module de fonction bus de terrain	
		13.8	Monit FIF-IN	Affichage des données process transmises du module de fonction bus de terrain au variateur	
13.9	Monit FIF-OUT	Affichage des données process transmises du variateur au module de fonction bus de terrain			

Menu principal		Sous-menus		Description
N°	Affichage	N°	Affichage	
14	Motor/Feedb.			Saisie des données moteur, configuration du bouclage de vitesse
		14.1	Motor data	Données moteur
		14.2	Feedback DFIN	Entrée fréquence DFIN, codeur
15	Identify			Identification
		15.1	Drive	Version logicielle du variateur de vitesse
		15.2	Keypad	Version logicielle du clavier de commande
		15.3	FIF module	Version logicielle et type du module de fonction

© 06/2018



Lenze Automation GmbH
Postfach 10 13 52, 31763 Hameln
Hans-Lenze-Str. 1, 31855 Aerzen
GERMANY
HR Hannover B 205381



+49 5154 82-0



+49 5154 82-2800



lenze@lenze.com



www.lenze.com

Service Lenze Service GmbH
Breslauer Straße 3, 32699 Extertal

GERMANY



008000 2446877 (24 h helpline)



+49 5154 82-1112



service@lenze.com

EDK82ZBC ■ 13555595 ■ DE/EN/FR ■ 4.0 ■ TD29

10 9 8 7 6 5 4 3 2 1